DIVE INTO CNN-深度解析 CNN

■ Dehong Gao (Hangzhou), gaodehong_polyu@163.com

DIV	E INTO CNN-深度解析 CNN	1					
1.	1						
2.	Start from Shallow Neuron Network (NN)						
	2.1 Forward (FW) Propagation in Shallow NN						
	2.2 Backward (BW) Propagation in Shallow NN	4					
	2.2.1 Cost Function	4					
	2.2.2 Backward Propagation (BP) in Shallow NN	4					
3.	Convolution Neuron Network	6					
	3.1 Introduction	6					
	3.2 CNN in Detail	8					
	3.2.1 Convolutional Layer	10					
	3.2.2 Pooling Layer						
	3.3 LeNet in Action	14					
	3.3.1 CNN Forward Implementation	15					
	3.3.2 CNN Backward Implementation	16					
4. C	onclusion						
	21						

1.Introduction

近年来,深度学习风靡整个学术界和工业界。有些媒体认为它将带来一次新的技术革命。深度学习在某些领域确实显著提高了算法识别准确率,例如,声音,图像,视频等方向研究。这其中卷积神经网络 Convolution neuron network(CNN)发挥了很大作用,尤其是在图像识别领域。

目前网上大部分资料停留在对于 CNN 网络结构,以及前向传导的介绍。但 CNN 的后向传播方法讨论甚少,能够搜集到的资料,部分高屋建瓴,部分语焉不详。各个资料数学符号自成体系,浪费了不少读者时间。因此,本文意在全面的解析 CNN,内容不仅包括 CNN 前馈,同时深入讨论 CNN 后向传播方法及一些实现技巧。希望读者可以通过本文的阅读,自己动手编写 CNN。

本文将从浅层神经网络谈起,逐步介绍 CNN 网络,以及实现方法。本文将重点介绍 CNN 中 残差反向传导过程,以及相应参数更新实现。

第一节从浅层神经网络开始介绍:

想了解 BP 算法读者,可以从第 2.2 节开始;

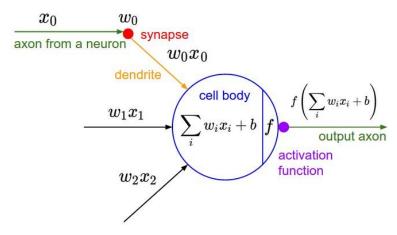
想了解 CNN 的读者,可以从第 3 节开始;

仅是想了解 CNN 实现 BP 过程,可以从第 3.3 节开始;

如果文章中有什么纰漏或者错误,请大侠不吝指正。另外,本文部分内容引用了网上博客,已经将重要的链接附上。如有内容觉得侵犯版权,请与我联系(题目下方邮箱)我会尽快删除。

2. Start from Shallow Neuron Network (NN)

神经元:多个输入(包括一个 bias)线性加和,然后通过非线性函数(也称激活函数,例如 sigmod 或者 tanh),输出,也称激活值。



变量定义:

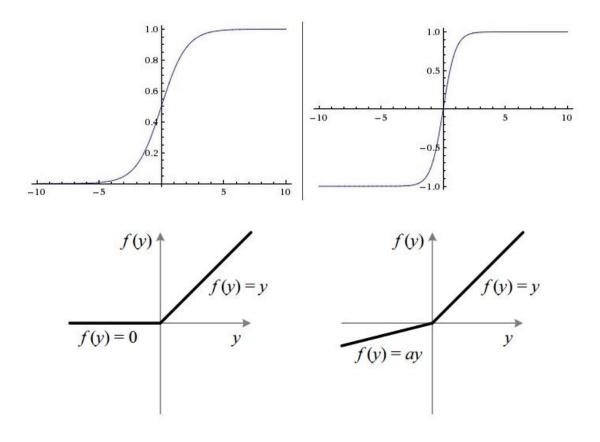
X: 网络输入

W: 网络链接权重

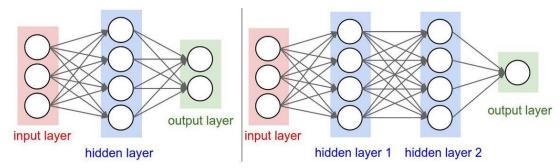
Z: 神经元的输入, Z=WX+B

A: 激活值 A = f(Z), f 是激活函数,可以是 sigmod, tanh, (Leaky) ReLu(Rectified Linear Units),

Maxout. 关于激活函数优缺点: http://cs231n.github.io/neural-networks-1/

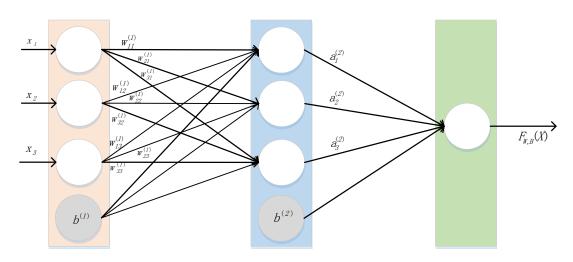


神经网络 (浅层神经网络): 多个神经元,层次化组合在一起。如下图所示



这里面包含了输入层,输出层以及隐藏层。输出层可以单个神经元也可以是多个神经元,要根据实际问题而定。神经网络中包含两个重要的操作:前向传播(forward propagation),以及后向传播(backward propagation)。

2.1 Forward (FW) Propagation in Shallow NN



网络前向传播数学表达

$$a_{1}^{(2)} = f\left(Z_{1}^{(2)}\right) = f\left(w_{11}^{(2)}x_{1} + w_{12}^{(2)}x_{2} + w_{13}^{(2)}x_{3} + b_{1}^{(2)}\right)$$

$$a_{2}^{(2)} = f\left(Z_{2}^{(2)}\right) = f\left(w_{21}^{(2)}x_{1} + w_{22}^{(2)}x_{2} + w_{23}^{(2)}x_{3} + b_{2}^{(2)}\right)$$

$$a_{3}^{(2)} = f\left(Z_{2}^{(2)}\right) = f\left(w_{31}^{(2)}x_{1} + w_{32}^{(2)}x_{2} + w_{33}^{(2)}x_{3} + b_{3}^{(2)}\right)$$

$$F_{W,B}(x) = a_{1}^{(3)} = f\left(Z_{1}^{(3)}\right) = f\left(w_{11}^{(3)}a_{1}^{(2)} + w_{12}^{(3)}a_{2}^{(2)} + w_{13}^{(3)}a_{3}^{(2)} + b_{1}^{(3)}\right)$$

这里注意 $w_{ij}^{(l)}$, $b_i^{(l)}$ 下标的含义。 $w_{ij}^{(l)}$ 表示第l层第j个神经元到第l+1层的第i个神经元连接的

权重。 $b_i^{(l)}$ 表示连接到第l+1层的第i个神经元偏置。

前向传播的矩阵表达

$$Z^{(l+1)} = W^{(l+1)}A^{(l)} + B^{(l+1)}$$
$$A^{(l+1)} = f(Z^{(l+1)})$$

2.2 Backward (BW) Propagation in Shallow NN

Backward propagation 的目的只要是将误差回传,然后计算各个 weight 的权重。最后用于特征权重的更新。

2.2.1 Cost Function

代价函数是为了衡量我们的模型离目标还有多大距离。代价函数也有很多种类,目前比较流行代价函数 Quadratic cost,Cross-entropy cost

(1) Quadratic cost

$$C(W, B) = \frac{1}{2n} \sum_{x} ||y(x) - a(x)||^2$$

x表示任意一个训练样本,y(x)表示样本的 Label。a(x)表示 NN Forward 的输出。

(2) Cross-entropy cost

$$C(W,B) = -\frac{1}{n} \sum_{x} [y(x) \ln a(x) + (1 - y(x)) \ln(1 - a(x))]$$

代价函数选择:一般多为 Cross-entropy + Softmax,原因是可以解决神经元 saturate 问题。后面的公式推导可以展示为什么 Cross-entropy 会解决神经元 saturate 问题。

2.2.2 Backward Propagation (BP) in Shallow NN

从 SGD 说起

Stochastic Gradient Descent

Loop until convergence { For
$$i=1,\dots,m$$

$$W^{-(t+1)}=W^{-(t)}-\eta^{(t)}\frac{\partial C}{\partial W}$$
 done }

对于任意 $w_{ij}^{(l)}$, $b_i^{(l)}$,我们需要计算 $\frac{\partial c}{\partial w_{ij}^{(l)}}$,用于 $w_{ij}^{(l)}$, $b_i^{(l)}$ 的更新。这里注意 $w_{ij}^{(l)}$, $b_i^{(l)}$ 的下标,。

为了计算 $\frac{\partial c}{\partial w_{ij}^{(l)}}$,这里引入残差 δ 的概念。残差用于定义为 cost function 对神经元的输入的导数

$$\delta^{(l)} = \frac{\partial C}{\partial Z^{(l)}}$$

那么对于任意 $\frac{\partial C}{\partial w_{ij}^{(l)}}$ 的推导

注意上面公式中的下标。

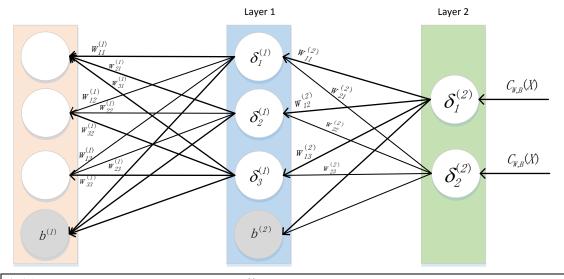
神经网络中第 L 层的残差,

以 Quadratic Cost function 为例 $\delta^{(L)} = \frac{\partial C}{\partial A^{(L)}} \frac{\partial A^{(L)}}{\partial Z^{(L)}} = \frac{\partial \frac{1}{2} \| Y - A^{(L)} \|^2}{\partial A^{(L)}} \frac{\partial f(Z^{(L)})}{\partial Z^{(L)}} = (A^{(L)} - Y) \cdot f \cdot (Z^{(L)})$ 以 Cross-entropy cost function 为例 $\delta^{(L)} = \frac{\partial C}{\partial A^{(L)}} \frac{\partial A^{(L)}}{\partial Z^{(L)}} = \frac{\partial [-Y \ln A^{(L)} - (1 - Y) \ln (1 - A^{(L)})]}{\partial A^{(L)}} \frac{\partial f(Z^{(L)})}{\partial Z^{(L)}}$ $= \left(-\frac{Y}{A^{(L)}} - \frac{(1 - Y)}{(1 - A^{(L)})} \right) \cdot f \cdot (Z^{(L)}) = \frac{A^{(L)} - Y}{A^{(L)}(1 - A^{(L)})} f \cdot (Z^{(L)})$ $= \frac{f(Z^{(L)}) - Y}{f(Z^{(L)})(1 - f(Z^{(L)}))} f \cdot (Z^{(L)})$ 假设激活函数是 sigmod 函数时 $f(x) = \text{sigmod}(x), \# \Delta f \cdot (x) = f(x)(1 - f(x))$ $f \cdot (Z^{(L)}) = f(Z^{(L)})(1 - f(Z^{(L)}))$ 将上面的公式带入后, $\delta^{(L)} = \frac{f(Z^{(L)}) - Y}{f(Z^{(L)})(1 - f(Z^{(L)}))} f \cdot (Z^{(L)}) = f(Z^{(L)}) - Y = A^{(L)} - Y$

在 sigmod 函数中,如果 $x \in \pm \infty$,f`(x)趋于 0。这样当使用 Quadratic cost function 时候会出现 $\delta^{(L)} \approx 0$ 。这样就不会有残差会传。而使用 Cross-entropy cost function 就不会出现神经元 saturate 的问题,因为 $\delta^{(L)} = A^{(L)} - Y$ 。<mark>所以当使用 Cross-entropy cost function,以及 sigmod 函数时候,神经元 saturate 的问题就基本解决</mark>。

残差后向传导

反向传播示例



假设 Quadratic cost function + sigmod 函数

Layer 2 层: 残差计算

$$\delta_1^{(2)} = (a_1^{(2)} - y) \cdot f(z_1^{(2)})$$

$$\delta_2^{(2)} = (a_2^{(2)} - y) \cdot f(z_2^{(2)})$$

Layer 1 层: 残差计算

$$\delta_1^{(1)} = \left(w_{11}^{(2)}\delta_1^{(2)} + w_{21}^{(2)}\delta_2^{(2)}\right) \cdot f(z_1^{(1)})$$

$$\delta_2^{(1)} = \left(w_{12}^{(2)}\delta_1^{(2)} + w_{22}^{(2)}\delta_2^{(2)}\right) \cdot f^{\,\dot{}}(z_2^{(1)})$$

$$\delta_3^{(1)} = \left(w_{13}^{(2)}\delta_1^{(2)} + w_{23}^{(2)}\delta_2^{(2)}\right) \cdot f(z_3^{(1)})$$

********残差从哪里来,回哪里去,多个残差加和******

 $\delta^{(l)} = \delta^{(l+1)} \mathbf{W}^{(l+1)} f(\mathbf{Z}^{(l)})$ 想表达的含义一定要记住,后面 CNN BP 时也要用到

Layer 2 层:参数更新

$$\frac{\partial C}{\partial w_{12}^{(2)}} = \delta_1^{(2)} a_2^{(1)}$$

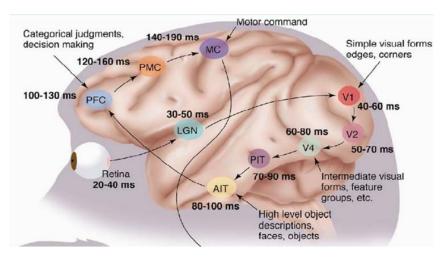
*******权重的导数=神经元的残差乘以连接激活值******

 $rac{\partial \mathcal{C}}{\partial w_{ij}^{(l)}} = \delta_i^{(l)} a_j^{(l-1)}$ 想表达的含义一定要记住,后面 CNN BP 时也要用到

3. Convolution Neuron Network

3.1 Introduction

神经科学证明人脑抽象能力如下图。下图中图片从眼睛视网膜沿着箭头一直到 Motor command,可以看到人脑在对图片的一层层的抽象过程。感兴趣的读者可以自行 google 相关文章。



卷积神经网络定义:

"Convolutional networks are simply neural networks that use convolution in place of general matrix multiplication in at least one of their layers." – from "Deep Learning", Ian Goodfellow, Yoshua Bengio, Aaron Courville.

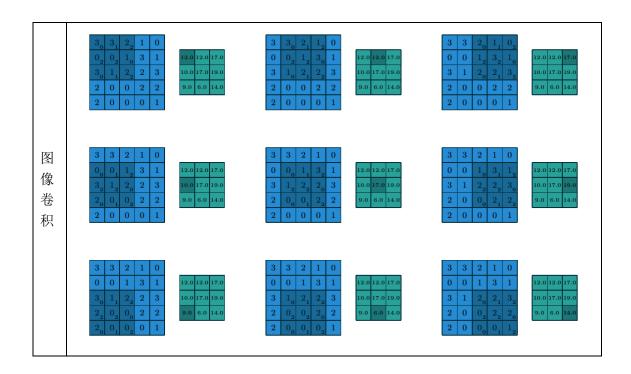
卷积定义:对于两个函数x(a),w(a),那么这两个函数的卷积为

$$s(t) = \int x(a)w(t-a)da$$

离散形式为:

$$s(t) = \sum_{a=-\infty}^{a=\infty} x(a)w(t-a)$$

卷积基本操作示例:



3.2 CNN in Detail

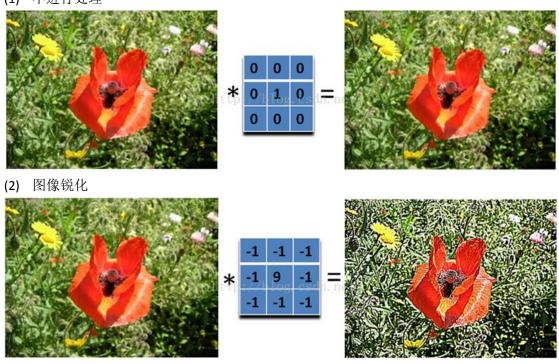
卷积在图像处理上的应用。线性滤波在图像处理中是一些非常基本方法,允许对图像进行处理,产生不同效果。一般情况要构造一个滤波器矩阵(也称是卷积核)。然后,对于图像的每一个像素点,计算它的邻域像素和滤波器矩阵的对应元素的乘积,然后加起来,作为该像素位置的值。这样就完成了滤波过程。

卷积核能做哪些图像处理。这部分内容大部分拷贝自博客

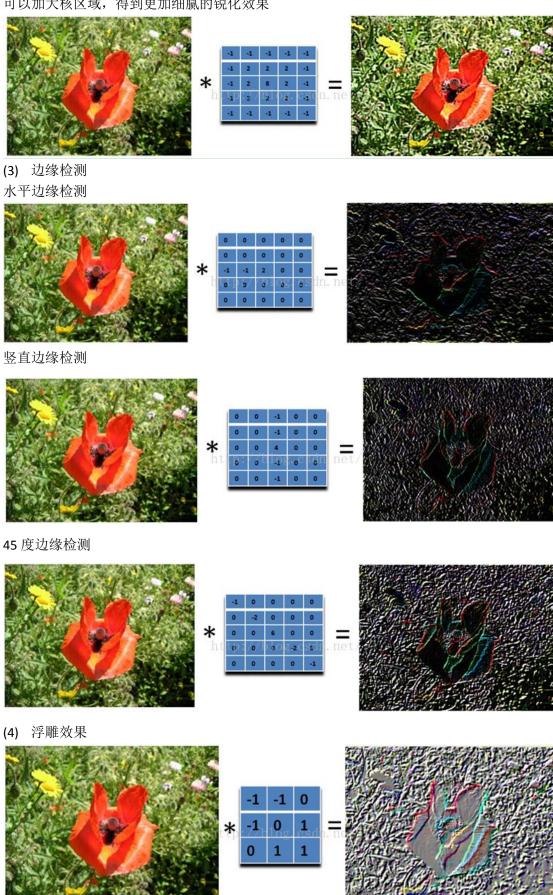
(http://blog.csdn.net/zouxy09/article/details/49080029),这个博客的原文在

(http://lodev.org/cgtutor/filtering.html)。里面有大量的源码可以试试。

(1) 不进行处理

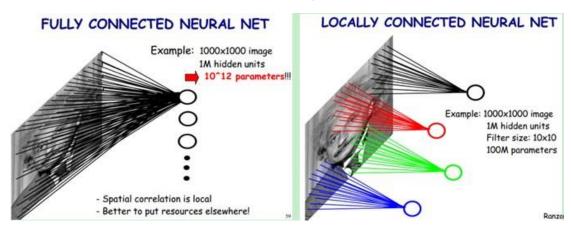


可以加大核区域,得到更加细腻的锐化效果



3.2.1 Convolutional Layer

(1) 全连接(full connected) v.s. 局部感知(local receptive field)



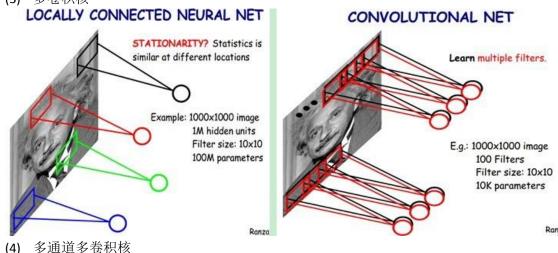
一般认为人对外界的认知是从局部到全局的,而图像的空间联系也是局部的像素联系较为紧密,而距离较远的像素相关性则较弱。因而,每个神经元其实没有必要对全局图像进行感知,只需要对局部进行感知,然后在更高层将局部的信息综合起来就得到了全局的信息。网络部分连通的思想,也是受启发于生物学里面的视觉系统结构。视觉皮层的神经元就是局部接受信息的(即这些神经元只响应某些特定区域的刺激)

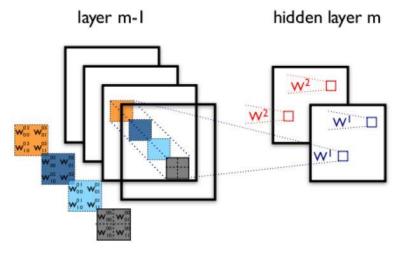
上图中,原始图像是 1000*1000,隐藏层假设有 10^6 个神经元。全连接个数 1000*1000*10^6=10^12。而假设卷积核(滤波器)的大小 10*10,局部感知链接 10*10^6=10^8

(2) 权重共享(weight sharing or parameter sharing)

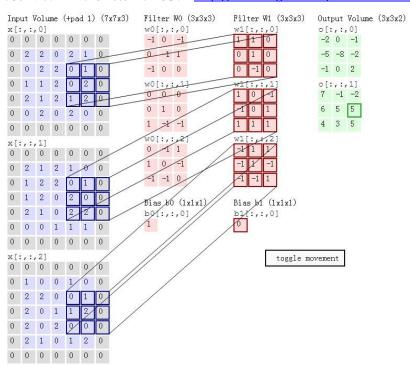
上面的局部链接中,如果隐藏层的每个神经元都对应 100 个参数(因为感受区域大小为 10*10),那么参数的个数为 100*10^6=10^8。权重共享的含义是这 100 个参数都是一样的,那么这一个隐藏层就只有 100 个参数。

(3) 多卷积核





上面这段博客大部分摘自(http://blog.csdn.net/stdcoutzyx/article/details/41596663) 多通道卷积计算的动画可以参看如下链接: http://cs231n.github.io/convolutional-networks/



(5) Stride(步长), Zero-padding(零补全)

Stride(s): 滑动窗口每次滑动的步长。s越大,那么卷积次数越少,效率越高。但特征也更稀疏,某些图片特征可能不能被正常检测到。一般情况,在开始的 CNN 结构中s=1,后面可以逐渐加大s值。

Zero-padding(p): 在图片边缘增加零,以保证边缘特征可以获得。如果假设输入图像 size 为i,卷积核大小为k,做步长为s,padding 为p的卷积输出图像 size 大小为o。它们之

间的关系为
$$o = \frac{i-k+2p}{s} + 1$$

卷积操作示意图:

A. 任意 Padding 后卷积

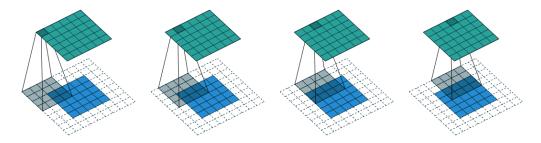


Figure 2.2: (Arbitrary padding, no strides) Convolving a 4×4 kernel over a 5×5 input padded with a 2×2 border of zeros using unit strides (i.e., i = 5, k = 4, s = 1 and p = 2).

B. Half (same) padding 后卷积:输入和输出的 size 一致

当
$$s=1$$
, 如果 $p=\frac{k-1}{2}$ 时, 那么 $o=\frac{i-k+2p}{s}+1=i-k+2\frac{k-1}{2}+1=i$

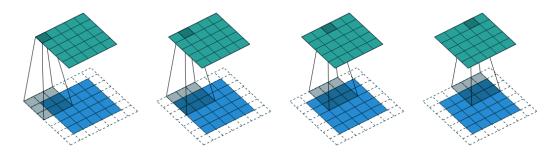


Figure 2.3: (Half padding, no strides) Convolving a 3×3 kernel over a 5×5 input using half padding and unit strides (i.e., i = 5, k = 3, s = 1 and p = 1).

C. Full padding 后卷积: o = i + (k-1) 当p = k - 1时,o = i + (k-1)

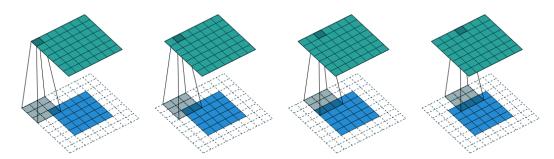
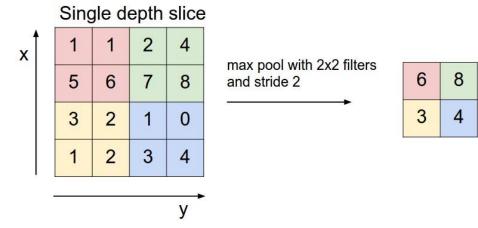


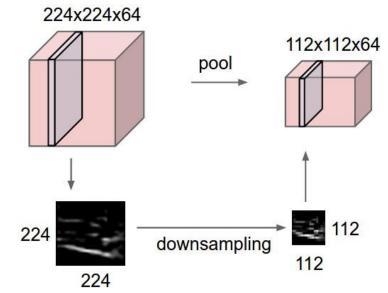
Figure 2.4: (Full padding, no strides) Convolving a 3×3 kernel over a 5×5 input using full padding and unit strides (i.e., i = 5, k = 3, s = 1 and p = 2).

3.2.2 Pooling Layer

下采样即是对原图像的区域进行局部采样。采样方式有很多种,例如 Max-pooling,Mean-pooling,Square-pooling 等等。下面基本上以 max-pooling 为例: 采样的数学操作如下:

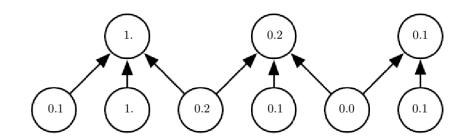


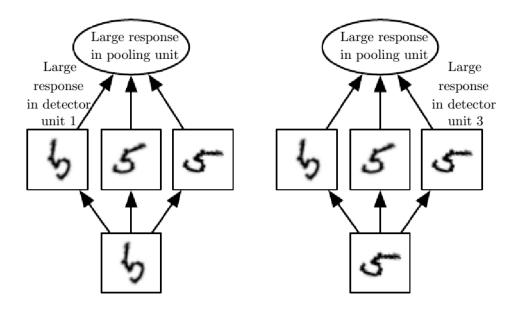
下采样在图片采样示例:



Downsampling Layer 作用

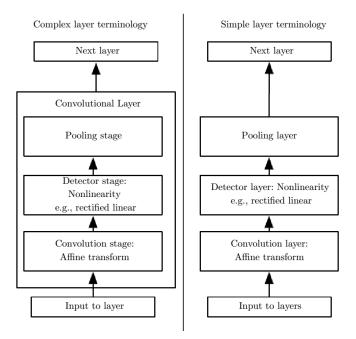
- 1. 减少网络参数,加快训练速度;
- 2. 增加识别鲁棒性,对图片中物体位置,角度改变不敏感;以 maxpooling 为例



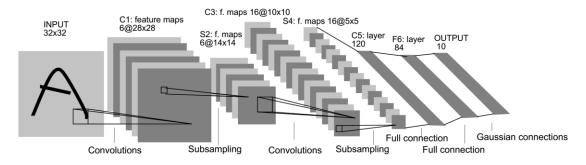


3.3 LeNet in Action

CNN 网络结构基本框架如下



下面以 LeNet 为例介绍 CNN 网络具体结构以及训练方法



"Gradient-Based Learning Applied to Document Recognition"-Yann LeCun98

计算一下各层之间的参数个数,以及连接数

- A. Input ←→ C1: feature map: 6, kernel_size: 5*5 参数数: (5*5+1)*6=156 连接数: (5*5+1)*6*28*28=122,304
- B. C1 ←→ S2: 2*2 的 subsampling 参数数: (1+1)*6 = 12 连接数: (2*2+1)*14*14*6=5880
- C. S2 ←→ C3:C3 层中有 16 个 feature map,kernel_size:5*5。C3 层的 16 个卷积核和 S2 层的链接方式如下

	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15
0	X				Χ	Χ	X			Χ	X	Χ	Χ		Χ	X
1	X	\mathbf{X}				\mathbf{X}	\mathbf{X}	\mathbf{X}			X	\mathbf{X}	\mathbf{X}	X		X
2	X	\mathbf{X}	\mathbf{X}				\mathbf{X}	\mathbf{X}	\mathbf{X}			\mathbf{X}		\mathbf{X}	\mathbf{X}	X
3		\mathbf{X}	X	\mathbf{X}			\mathbf{X}	\mathbf{X}	\mathbf{X}	\mathbf{X}			\mathbf{X}		X	X
4			X	X	X			X	X	X	X		\mathbf{X}	X		X
5				\mathbf{X}	\mathbf{X}	\mathbf{X}			\mathbf{X}	\mathbf{X}	X	\mathbf{X}		\mathbf{X}	\mathbf{X}	X

参数个数:

$$1516 \begin{cases} (5*5*3+1)*6\\ (5*5*4+1)*9\\ (5*5*6+1)*1 \end{cases}$$

链接数:

$$151600 \begin{cases} (5*5*3+1)*6*10*10\\ (5*5*4+1)*9*10*10\\ (5*5*6+1)*1*10*10 \end{cases}$$

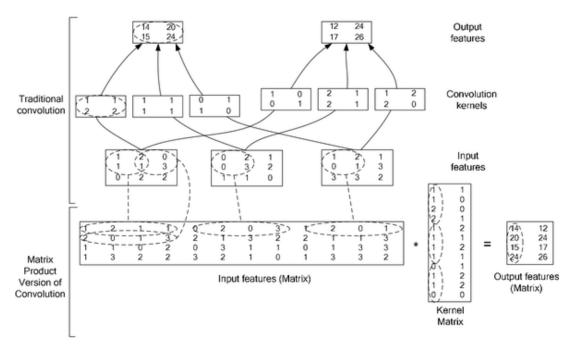
- D. C3 ←→ S4:参数个数 12,链接数(2*2+1)*16*5*5=2000
- E. S4 ←→ C5: 全连接 C5 层(120 个 neuron) 参数个数: 5*5*16(S4 层输入)*120 + 120*1(C5 层的 bias 数目)=48120 链接数: 48120(全连接)
- F. C5 ←→ F6: 全连接(120+1)*84

3.3.1 CNN Forward Implementation

CNN 前馈神经网络重点关键性问题是:如何快速实现卷积操作。假如假设Input 维度为 C*W*H,卷积的 Kernel 为 C*K*K,卷积 Kernel 的个数为 M 个。那么卷积的伪代码如下

```
for w in 1..W
  for h in 1..H
   for x in 1..K
    for y in 1..K
    for m in 1..M
     for c in 1..C
      output(w, h, m) += input(w+x, h+y, c) * filter(m, x, y, c)
```

一种思路是通过某种运算将滑动的卷积操作变成矩阵操作,利用已有的矩阵运算库(如 Blas, Numpy 等)加速运算。im2col 方法,基本想法是多维图片,以及卷积核转化成矩阵,然后进行矩阵乘积运算进行加速。使用 im2col 如何进行卷积示意图如下。



"Im2col: High Performance Convolutional Neural Networks for Document Processing"

优点:速度快,可以利用已有矩阵运算 lib 加速运算;

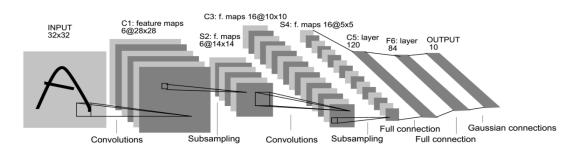
缺点: 占用内存变大, 内存换速度方法。

更加快速的卷积计算方法

Alex Krizhevsky - Cuda-convnet2: 原理使用 FFT。时域的卷积和频域的乘法是等价的,同时时域的乘法和频域的卷积也是等价的。将图像和 Kernel 都先变换到频域,然后在频域中相乘,即可以得到时域的卷积。实际计算时候 Kernel 只要一次变换即可。

Python 卷积 http://blog.5long.me/2016/algorithms-on-cuda-fft-convolution/

3.3.2 CNN Backward Implementation



问题 1. 残差从 C5 层向 S4 层传播 $\delta^{(l)} = \delta^{(l+1)} W^{(l+1)} f(Z^{(l)})$;

问题 2. 残差从 S4 层向 C3 层传播 $\delta_j^{(l)} = \beta_j^{(l+1)}(f^{\hat{}}(z_j^{(l)}) \odot \operatorname{up}(\delta_j^{(l+1)}));$

问题 3. 残差从 C3 层向 S2 层传播 $\delta_j^{(l)} = f^{\hat{}}(z_j^{(l)}) \odot \operatorname{conv}(\delta_j^{(l+1)}, \operatorname{rot}180\left(w_j^{(l+1)}\right), '\operatorname{full}');$

问题 4. 在 Convolution,以及 Pooling 层中,参数更新 $\frac{\partial C}{\partial w_{ij}^{(l)}} = \operatorname{conv}(A_i^{l-1}, \delta_j^{(l)}, '\operatorname{valid}')$ 。

问题 1. BW from the full connected layer to the pooling layer

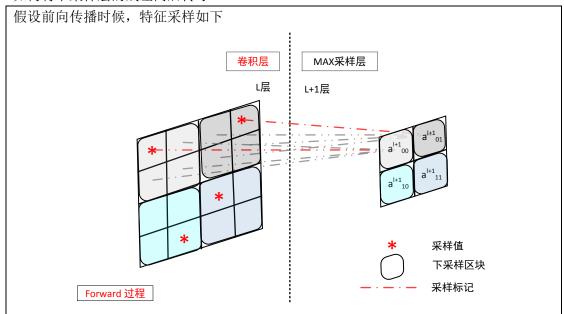
由于 S4 和 C5 是全连接的,所以使用标准 BP 算法直接将残差从 C5 层传到 S4 层。

问题 2. BW from the Pooling layer (S4) to the Convolutional layer (C3)

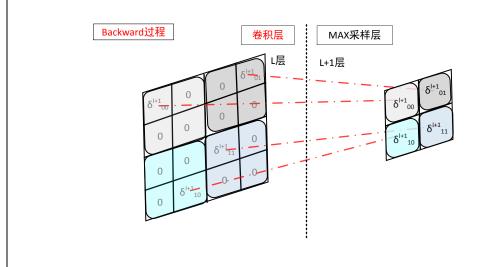
重要的公式: $\delta^{(l)} = \delta^{(l+1)} W^{(l+1)} f(Z^{(l)})$

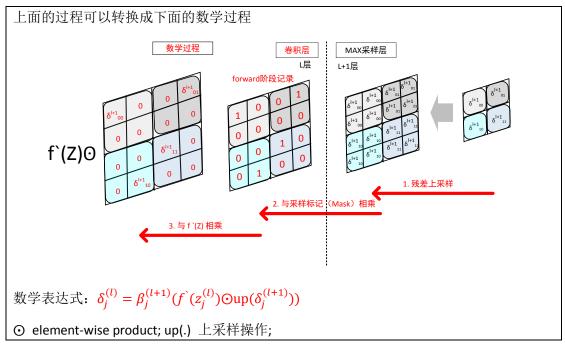
********残差从哪里来,残差回哪里去,多个残差加和******

如何将下采样层的残差向后传导

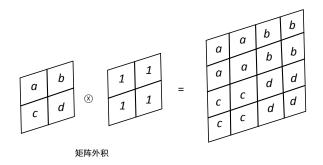


由 $\delta^{(l)} = \delta^{(l+1)} W^{(l+1)} f(Z^{(l)})$ 以及残差从哪里来,残差回哪里去,多个残差加和,我们期望将残差传导到相应的位置上。因为 FW 时误差只会从采样标记位置 FW 到 L+1 层,那么 BW 时,残差也只回传到 L 层的采样位置。





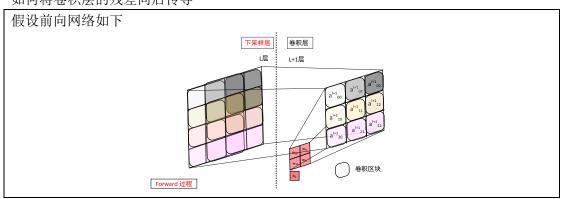
如何实现上采样操作:矩阵外积

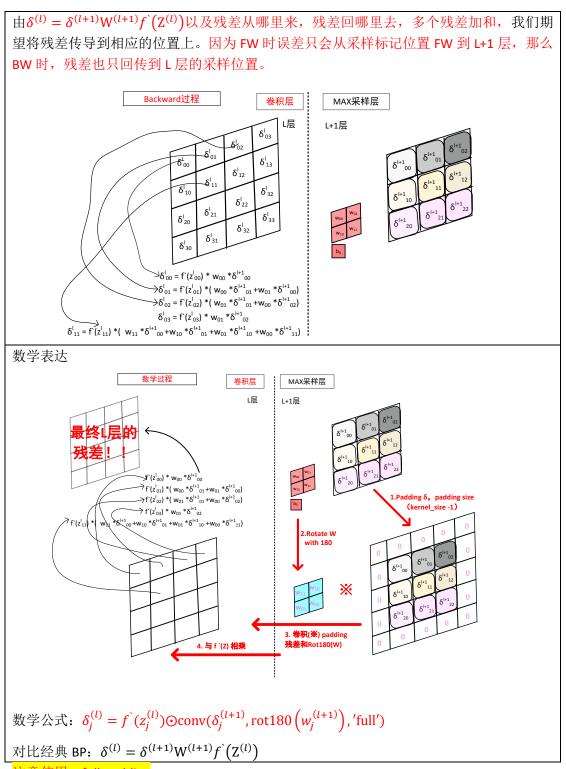


问题 3. BW from the Convolution layer to Pooling layer

重要的公式: $\delta^{(l)} = \delta^{(l+1)} W^{(l+1)} f(Z^{(l)})$ ********残差从哪里来,残差回哪里去,多个残差加和********

如何将卷积层的残差向后传导

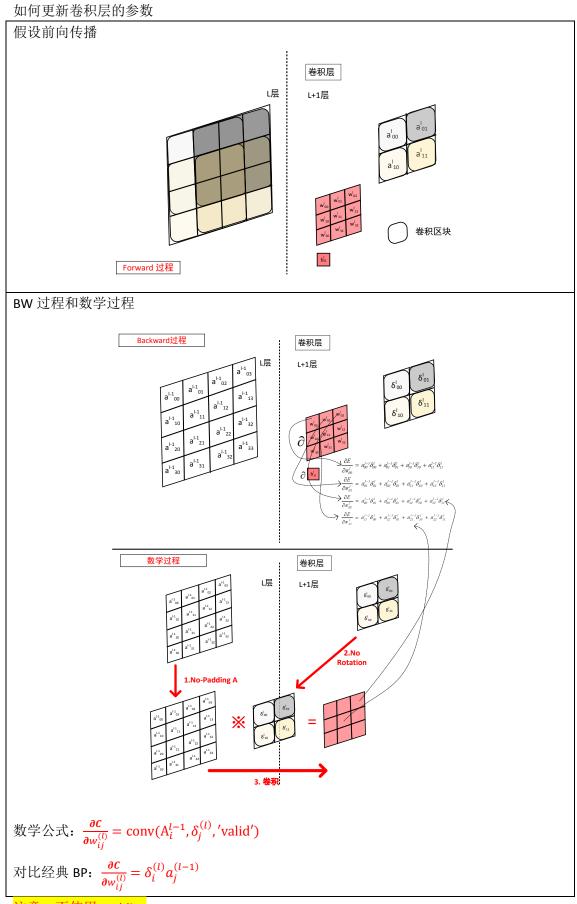




注意使用: full-padding

问题 4. Parameter update in the Pooling (S2,S4) and Convolution(C1,C3) layer

重要公式: $\frac{\partial C}{\partial w_{ij}^{(l)}} = \delta_i^{(l)} a_j^{(l-1)}$ 权重的导数=神经元的残差乘以连接激活值



注意:不使用 padding

4. Conclusion

CNN 优点:

- 1. 通过 local receptive field, weight sharing, pooling 减小了网络参数,学习效率高;
- 2. CNN 天然带有防止 overfitting 的效果,可以不使用 Dropout 技术;
- 3. 不同 kernel 之间一般是独立的,所以适合进行并行,或者分布式计算;
- 4. 使用 Rectified Linear Unit 代替 sigmod 函数提高训练速度;
- 5. 参数初始化要进行优化, 防止 slowdown

有些观点认为 DNN 使得我们的学习模式从 "how to learn" 到 "what to learn"。早期的时候都是算法人员去设计特征,告诉模型如何通过这些特征去学习样本,类似与告诉模型怎么取学习,带有人工的经验在里面。而 DNN 其实摒弃了这个过程,我只是告诉模型我想要学习到什么。而如何去学习有模型自己完成。

5. References

Books and articles:

- 1. UFLDL http://deeplearning.stanford.edu/wiki/index.php/Neural Networks
- 2. Michael Nielsen, Neural network and deep learning: http://neuralnetworksanddeeplearning.com/
- 3. FeiFei Li, CS231: Convolutional Neural network for visual recognition: http://cs231n.github.io/convolutional-networks/
- 4. Ian Goodfellow, Yoshua Bengio, Aaron Couville, Deep learning
- 5. Vincent Dumoulin and Francesco Visin, Univercity of Montreal, *A guide to convolution arithmetic for deep learning*
- 6. Jake Bouvrie, Massachusetts Institue of technology, Notes on Convolutional Neuron Networks
- 7. Matthew D. Zeiler and Rob Fergus. Visualizing and Understanding Convolutional Networks
- 8. Im2col: High Performance Convolutional Neural Networks for Document Processing

其他博客:

- 1. http://blog.csdn.net/stdcoutzyx/article/details/41596663
- 2. http://blog.5long.me/2016/algorithms-on-cuda-fft-convolution/
- 3. http://blog.csdn.net/zouxy09/article/details/49080029
- 4. https://github.com/Yangqing/caffe/wiki/Convolution-in-Caffe:-a-memo