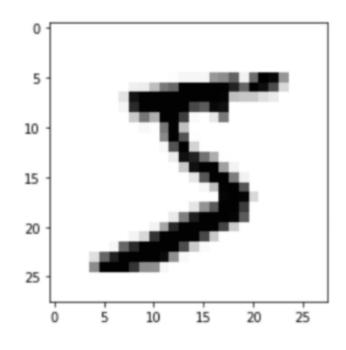
17기 정규세션
ToBig's 16기 김윤혜

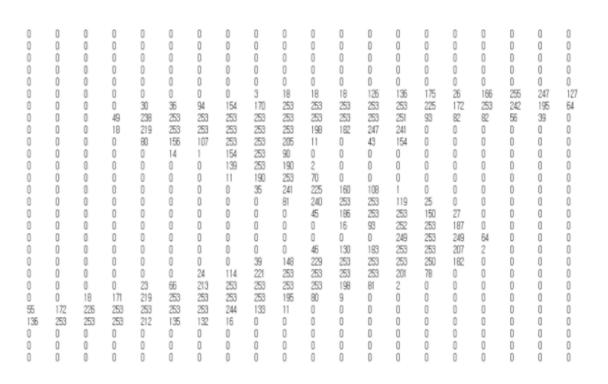
# CNN 기초 Convolutional Neural Network

# nte nts

Unit	01		Vision
Unit	02		Convolution
Unit	03		Convolutional Neural Network
Unit	04		Number of Parameters

## **Vision**





Fully Connected Network로 이미지를 다루면 픽셀 하나하나가 입력



컬러 이미지의 경우, 각 픽셀마다 RGB(red,green,blue)에 해당하는 값을 3개씩 가진다.



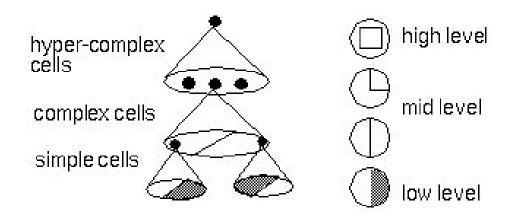
컬러 이미지의 경우, 각 픽셀마다 RGB(red,green,blue)에 해당하는 값을 3개씩 가진다.

#### 1. Topographical Mapping

대뇌피질에서 서로 가까이 있는 뉴런들은 서로 가까이 있는 물체를 인식하는 특징. 즉 spatial information을 유지.

#### 2. Featural Hierarchy

Feature를 abstract하여 계층적으로 처리하는 특징



### Convolution

#### Convolution 연산

Convolution 연산은 signal을 kernel을 이용해 국소적으로 증폭 또는 감소시켜 정보를 추출 또는 필터링하는 것을 의미.

continuous 
$$[f*g](x) = \int_{\mathbb{R}^d} f(z)g(x-z)dz = \int_{\mathbb{R}^d} f(x-z)g(z)dz = [g*f](x)$$

discrete 
$$[f*g](i) = \sum_{a \in \mathbb{Z}^d} f(a)g(i-a) = \sum_{a \in \mathbb{Z}^d} f(i-a)g(a) = [g*f](i)$$

#### Convolution 연산

Convolution은 해당하는 요소끼리 곱하고 결과를 모두 더하는 선형 연산.

CNN에서 사용하는 연산은 cross-correlation을 사용하지만 관용적으로 convolution으로 부른다.

continuous 
$$[f*g](x) = \int_{\mathbb{R}^d} f(z)g(x+z)\mathrm{d}z = \int_{\mathbb{R}^d} f(x+z)g(z)\mathrm{d}z = [g*f](x)$$

discrete 
$$[f*g](i) = \sum_{a \in \mathbb{Z}^d} f(a)g(i+a) = \sum_{a \in \mathbb{Z}^d} f(i+a)g(a) = [g*f](i)$$

#### ■ 다양한 차원의 Convolution

$$[f * g](i) = \sum_{p=1}^{d} f(p)g(i+p)$$

$$[f * g](i,j) = \sum_{p,q} f(p,q)g(i+p,j+q)$$

$$[f * g](i,j,k) = \sum_{p,q,r} f(p,q,r)g(i+p,j+q,k+r)$$

$$= \sum_{p,q,r} f(p,q,r)g(i+p,j+q,k+r)$$

$$\Rightarrow 3D-conv$$

데이터에 따라 사용하는 커널이 달라진다.

좌표계 (i, j, k)가 바뀌어도 커널 f의 값은 바뀌지 않는다.

#### 2D-Convolution

고정된 커널(kernel)을 입력벡터 상에서 이동해가며 선형모델과 합성함수를 적용

$$[f * g](i,j) = \sum_{p,q} f(p,q)g(i+p,j+q)$$

0	1
2	3

\*

4	3	2	1
2	0	3	5
6	0	4	2
2	1	0	8

0x4 + 1x3 + 2x2 + 3x0 = 7	
---------------------------	--

7	

#### 2D-Convolution

입력만 바뀌고 커널은 바뀌지 않는다.

$$[f * g](i,j) = \sum_{p,q} f(p,q)g(i+p,j+q)$$

0	1
2	3

*	2	0	3	5
<b>~</b>	6	0	4	2
	0			

7	11

#### 2D-Convolution

입력의 크기와 커널의 크기를 통해 출력의 크기를 계산할 수 있다.

$$O_H = H - K_H + 1$$

$$O_W = H - K_W + 1$$

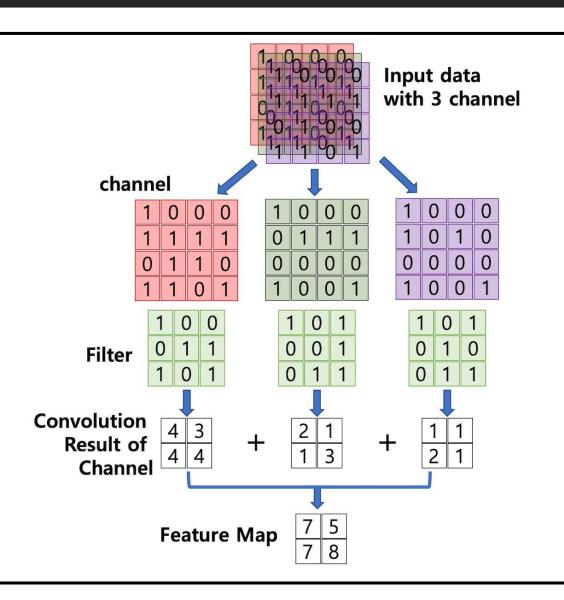
입력 사이즈: (H, W), 커널 사이즈:  $(K_H, K_W)$ , 출력 사이즈:  $(O_H, O_W)$ 

Ex) 입력 사이즈: 28x28, 커널 사이즈: (3x3) => 출력 사이즈: (26x26)

■ 채널이 여러 개인 2차원 입력

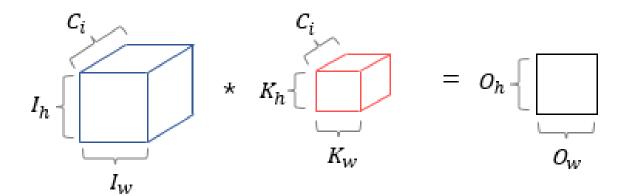
채널 개수만큼 2차원 convolution을 적용하고, 생성된 채널 별 feature map을 element wise sum하여 output의 feature map을 구한다.

=> output의 채널은 1



#### ■ 채널이 여러 개인 2차원 입력

채널이 여러 개인 2차원 입력 tensor를 블록으로 표현 입력의 채널 = 커널의 채널 =  $C_i$ 



lh : 입력의 높이

lw : 입력의 너비

Ci: 입력 데이터의 채널

Kh : 커널의 높이

Kw : 커널의 너비

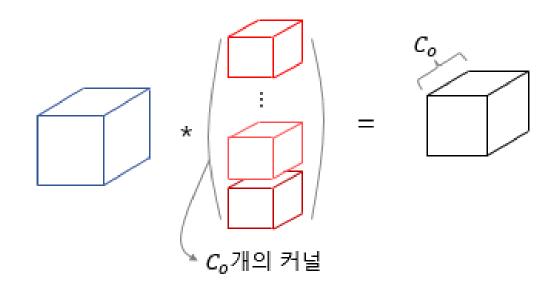
Ci: 입력 데이터의 채널

Oh : 특성 맵의 높이

Ow : 특성 맵의 너비

#### ■ 채널이 여러 개인 2차원 입력

커널의 개수 = output의 depth =  $C_0$ 커널을 여러 개 사용하면 출력도 tensor가 된다.



#### Fully Connected Layer vs. Convolution Layer

#### FC layer

각 뉴런들이 선형모델과 활성함수로 모두 연결된 구조 각 성분 hi에 대응하는 가중치 행 Wi 존재

$$h_i = \sigma \left( \sum_{j=1}^p W_{ij} x_j \right)$$

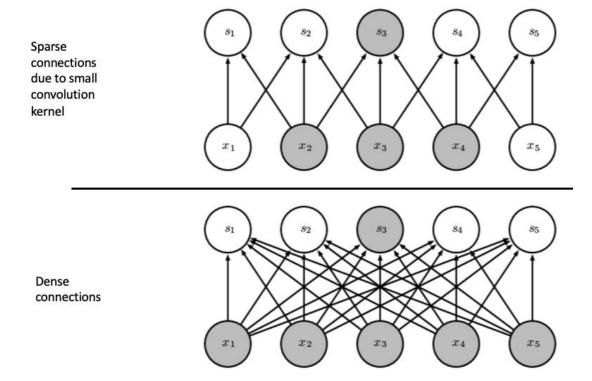
#### Conv layer

고정된 커널을 입력벡터 상에서 이동해가며 선형모델과 활성함수가 적용되는 구조

$$h_i = \sigma \left( \sum_{j=1}^k V_j x_{i+j-1} \right)$$

Fully Connected Layer vs. Convolution Layer

#### 1. Sparse Connectivity

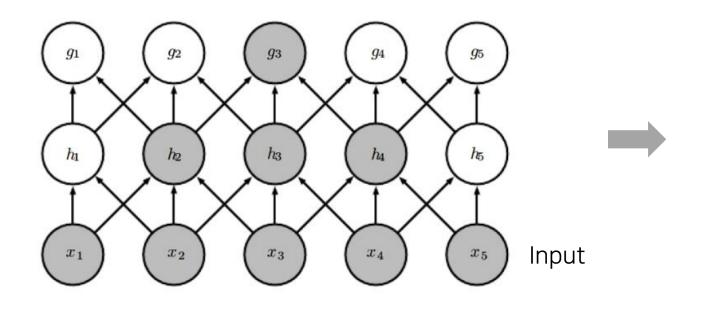




Parameter의 개수가 많이 줄어드는 효과 하지만 receptive field가 좁아지는 문제

receptive field: 출력 레이어의 뉴런 하나에 영향을 미치는 입력 뉴런들의 공간 크기

- Fully Connected Layer vs. Convolution Layer
  - 1. Sparse Connectivity



Layer를 여러 개 쌓음으로써 문제 해결 (Growing Receptive Fields)

Fully Connected Layer vs. Convolution Layer

#### 2. Parameter Sharing

Convolution shares the same parameters across all spatial locations

 $x_3$ 

 $x_4$ 

Traditional matrix multiplication does not share any parameters

Fully Connected Layer vs. Convolution Layer

#### **Efficiency of Convolution**

Input size: 320 x 280 / Kernel size: 2 x 1 / output size: 319 x 280

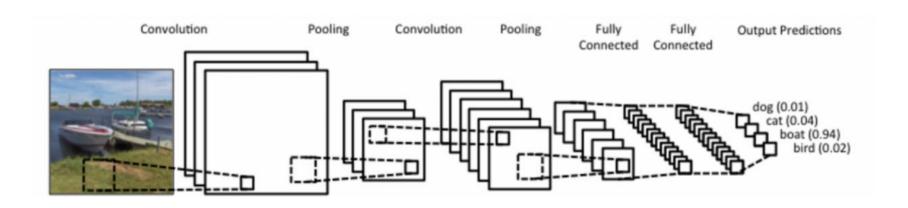
	CNN	FCN
Memory (# of params)	2	output 픽셀수 319 x 280 x 320 x 280 ≈ 8 x 10 <sup>9</sup>
Computation (# of muls & adds)	output 픽셀수 <u>319 x 280</u> x <u>3</u> 곱하기 2 더하기 1 = 267,960	output 픽셀수 Input 픽셀수 319 x 280 x 320 x 280 x <u>2</u> ≈ <b>16 x 10</b> <sup>9</sup> 곱하기1 더하기 1

#### **Convolutional Neural Network**

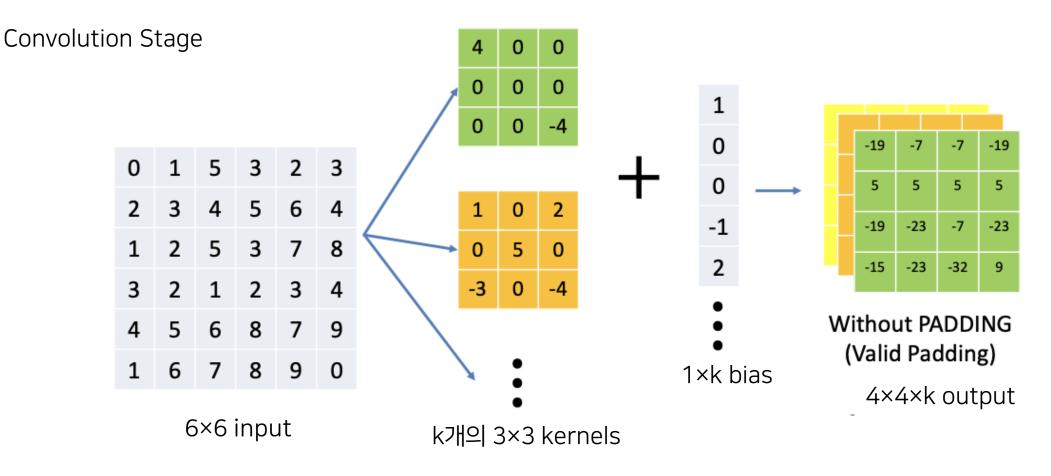
#### CNN의 구조

CNN은 크게 Convolution layer, Pooling layer, Fully connected layer로 구성된다.

- Convolution layer, Pooling layer → feature extraction
- Fully connected layer → classification

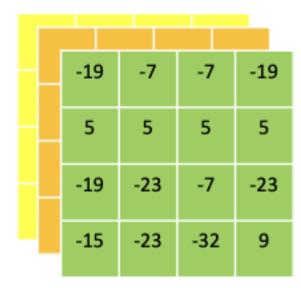


#### ■ CNN의 구조

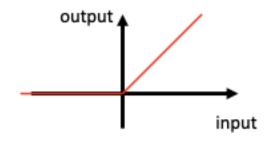


#### ■ CNN의 구조

**Detector Stage** 



4×4 ×k input feature map



#### ReLU(Retified Linear Unit)

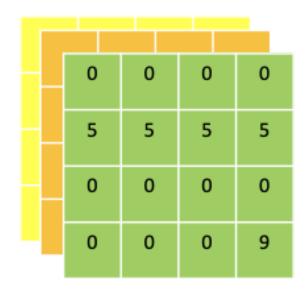
activation functions

H	0	0	0	0
H	5	5	5	5
H	0	0	0	0
	0	0	0	9

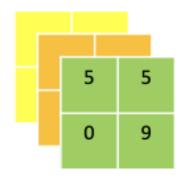
4×4 ×k output feature map

#### ■ CNN의 구조

Pooling Stage



 $2\times2$  max pooling

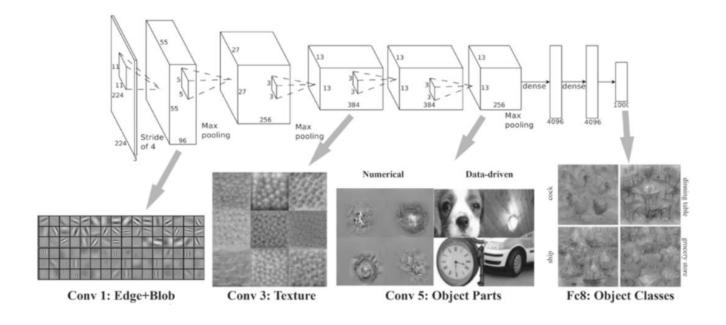


4×4×k input

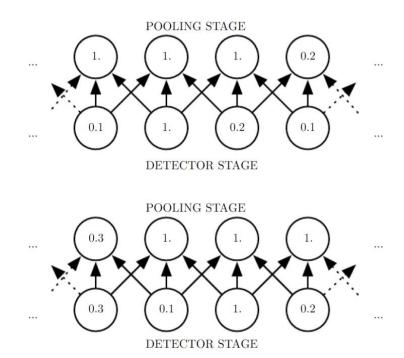
2×2×k output

#### ■ CNN의 특징

Hierarchical Pattern Recognition



Translation Invariance



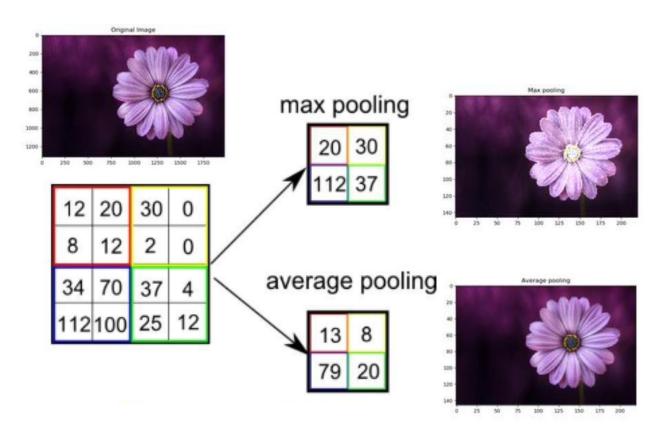
#### Max Pooling vs. Average Pooling

Max Pooling

해당 window의 max 값 추출 가장 밝은 픽셀 값이 선택됨

Average Pooling

해당 window의 average 값 추출 Smoothing 효과



→ Most important feature를 뽑는다는 관점에서 일반적으로 Max Pooling을 사용한다.

#### ■ Pooling을 사용하는 이유

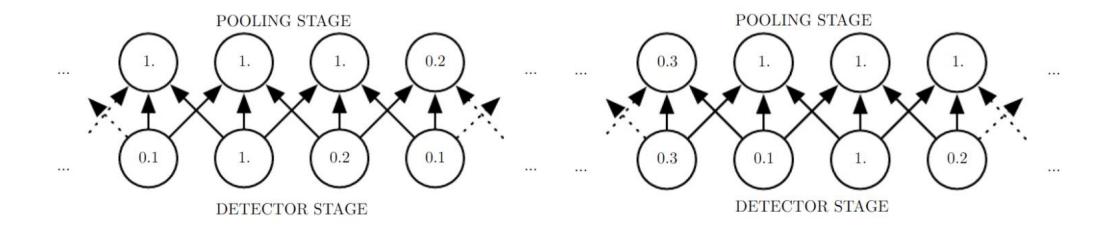
#### 1. Down Sampling

- 사이즈를 줄여 불필요한 연산을 줄이고 parameter 수를 줄여 overfitting을 방지한다.
- 선형결합이 아니기 때문에 weight가 없어 학습이 일어나지 않는다.
- 채널 수는 변함 없다.

#### ■ Pooling을 사용하는 이유

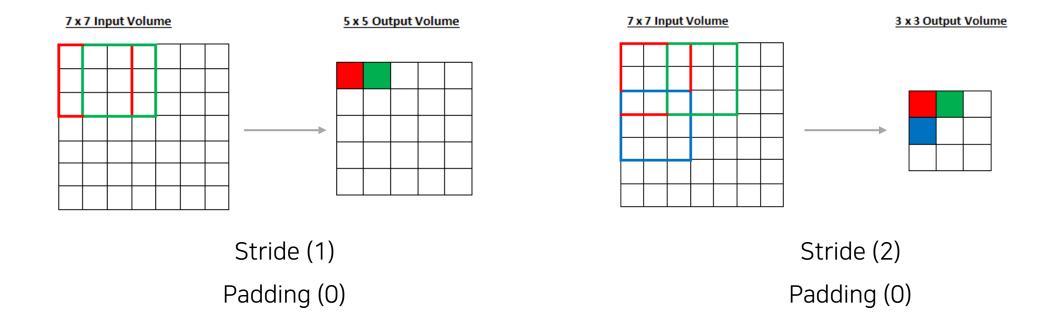
#### 2. Translation Invariance

• 작은 이동에 둔감하다. → 이미지 내에서의 위치에 관계없이 동일한 패턴을 동일하게 인식한다.



#### Stride

- Filter 적용 시 이동 간격을 의미한다.
- Stride를 키우면 차원을 더 급격히 줄일 수 있다.

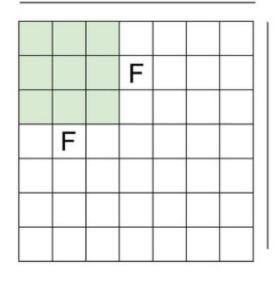


#### Stride

- Filter 적용 시 이동 간격을 의미한다.
- Stride를 키우면 차원을 더 급격히 줄일 수 있다.
- Output의 차원이 정수(integer)가 되도록 Stride를 설정한다.

Ν

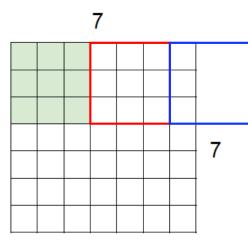
Ν



Output size: (N - F) / stride + 1

e.g. N = 7, F = 3:  
stride 1 => 
$$(7 - 3)/1 + 1 = 5$$
  
stride 2 =>  $(7 - 3)/2 + 1 = 3$ 

stride 
$$3 \Rightarrow (7 - 3)/3 + 1 = 2.33$$



doesn't fit!



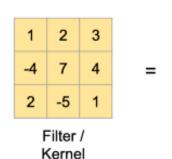
#### Padding

- 데이터 가장자리에 fake pixel을 붙여 연산.
- 일반적으로 zero padding을 사용한다.
  - → 크기 손실 방지, 테두리 정보 활용
- Padding 값은 어떻게 결정하나? Padding size = (F 1)/2

Output size = 
$$(N - F + 2P)/S - 1$$

0	0	0	0	0	0	0
0	2	4	9	1	4	0
0	2	1	4	4	6	0
0	1	1	2	9	2	0
0	7	3	5	1	3	0
0	2	3	4	8	5	0
0	0	0	0	0	0	0

Image



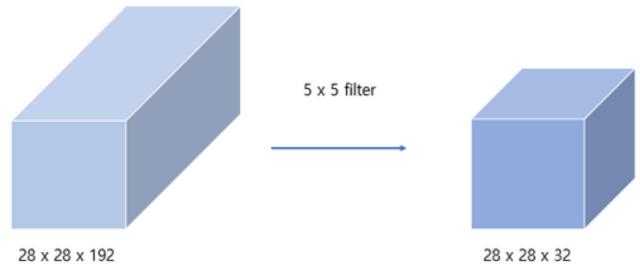
Feature

21	59	37	-19	2
30	51	66	20	43
-14	31	49	101	-19
59	15	53	-2	21
49	57	64	76	10

# The number of parameters on CNN

#### ■ CNN 모델의 parameter 개수 계산

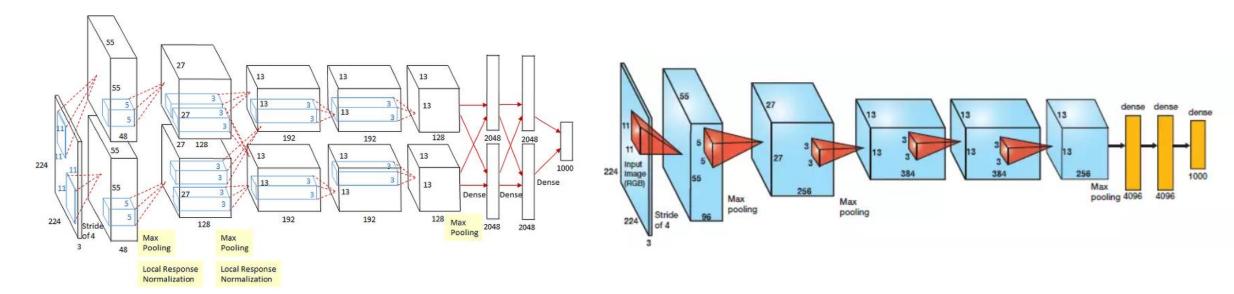
Padding (1), Stride (1), 5 x 5 Kernel



$$(5 \times 5 \times 192 + 1) \times 32 = 153,632$$
Kernel size bias

#### Assignments

#### 과제 - AlexNet model



과제 1. AlexNet의 파라미터 개수 구하기

week7\_CNNbasic\_AlexNet\_parameters.ipynb의 물음표를 채워주세요.

#### 과제 2. AlexNet model의 코드 구현하기

week7\_CNNbasic\_AlexNet\_modeling.ipynb에 모델 구현 후 summary로 전체 모델 구조 보이고 주석을 통해 간단한 설명을 해주세요.

#### References

- 14기 이정은님 강의 http://www.datamarket.kr/xe/board\_jPWY12/74345
- 15기 황보진경님 강의
- 이정우 교수님 딥러닝의 기초 강의 201029 Chapter7

  <a href="https://www.youtube.com/playlist?list=PLKs7xpqpX1bd-UDMAe\_vl2vZFQ05bzizQ">https://www.youtube.com/playlist?list=PLKs7xpqpX1bd-UDMAe\_vl2vZFQ05bzizQ</a>
- Stanford cs231n 강의 http://cs231n.stanford.edu/syllabus.html
- 김성훈 교수님 PyTorch Lecture 10: Basic CNN
   <a href="https://www.youtube.com/watch?v=LgFNRIFxuUo">https://www.youtube.com/watch?v=LgFNRIFxuUo</a>
- http://taewan.kim/post/cnn/
- https://yjjo.tistory.com/8

# Q & A

들어주셔서 감사합니다.