

Layer	Feature Maps ( <i>Training</i> )	Feature Maps ( <i>Inference</i> )	Kernel size	Stride
Input	<u>50×50×3</u>	<u>2050×2050×3</u>	-	-
Conv1-1	48×48×64	2048×2048×64	3×3	1×1
Conv1-2	46×46×64	2046×2046×64	3×3	1×1
Conv1-3	44×44×128	2044×2044×128	3×3	1×1
<i>MaxPool1</i>	22×22×128	1022×1022×128	2×2	2×2
Conv2-1	20×20×128	1020×1020×128	3×3	1×1
Conv2-2	18×18×128	1018×1018×128	3×3	1×1
Conv2-3	16×16×256	1016×1016×256	3×3	1×1
<i>MaxPool2</i>	8×8×256	508×508×256	2×2	2×2
Conv3-1	6×6×256	506×506×256	3×3	1×1
Conv3-2	4×4×256	504×504×256	3×3	1×1
Conv3-3	2×2×512	502×502×512	3×3	1×1
<i>AvgPool3</i>	1×1×512	251×251×512	2×2	2×2
Conv4	1×1×512	251×251×512	1×1	1×1
Output	<u>1×1×2</u>	<u>251×251×2</u>	1×1	1×1