CNN

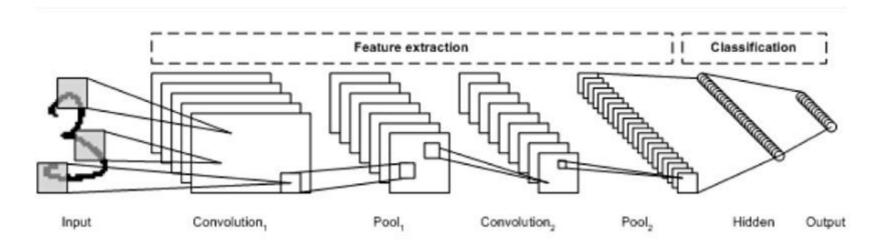
Intelligent software Lab.

이동헌

2018.03.02.



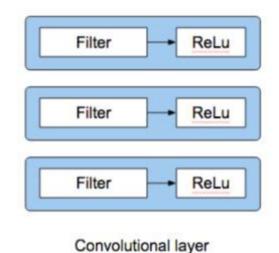
CNN(Convolutional Neural Network)



Fully Connected Layer만으로 구성된 인공 신경망의 입력데이터는 1차원으로 한정된다. 한 장의 컬러 사진은 3차원(RGB)으로 구성되는데 이 사진 데이터로 신경망을 학습시켜야 할 경우 3차원 데이터를 차원으로 평면화 시켜야한다. 이 과정에서 데이터에 대한 정보가 유실이 되는데 이 유실을 없애기 위한 모델이 CNN모델이다.

• 뉴럴 네트워크 앞에 여러 계층의 컨볼루셔 계층을 더함





• Filter와 Activation Function으로 구성

- Filter(Kernel) : 특징을 추출하는 공용 파라미터
- Activation Function(ReLU): 필터의 값을 비선형 값으로 변형

Filter

- CNN에서의 학습의 대상
- 입력 데이터를 지정된 간격으로 순회하며 채널별로 Convolution하고 모든 채널의 convolution의 합을 Feature Map으로 만든다.
- 즉, 지정된 간격으로 이동하면서 전체 입력 데이터와 합성곱하 여 Feature Map을 만든다.

1	1	1	0	0	
0	1	1	1	0	
0	0	1,	1,0	1,	
0	0	1,0	1,	0,0	
0	1	1,	0,0	0,1	

4	3	4
2	4	3
2	3	4

5x5 크기의 Input Image에 3x3 크기의 filter를 적용하여 형선된 feature map

Stride

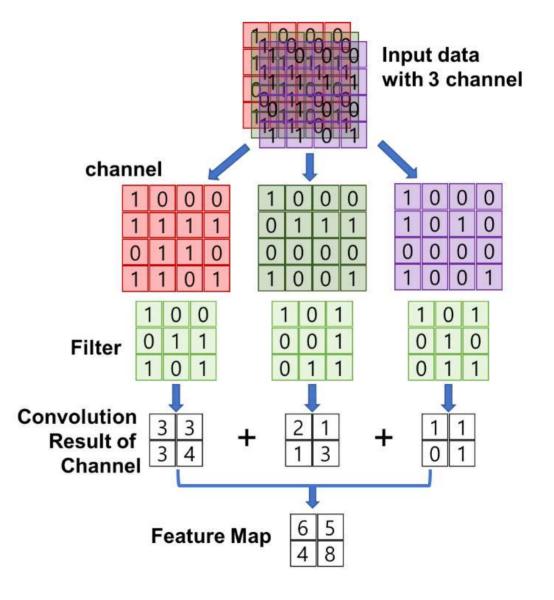
filter를 적용하는 간격으로 stride가 1로 지정되어 있다면 filter가 1칸씩 움직이며 합성곱을 계산한다.

• Channel(채널)

사진의 색을 표현하기 위하여 각 픽셀을 RGB 3개의 실수로 표현한 3차원 데이터

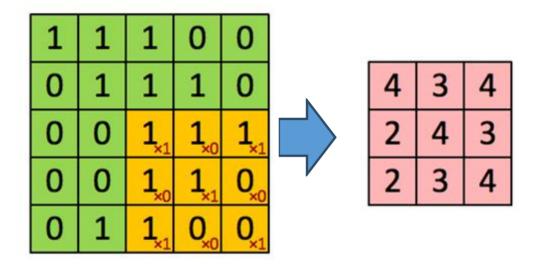
• 하나의 Convolution Layer에 크기가 같은 여러개의 필터 적용

• 입력 데이터에 적용한 필터의 개수는 출력 데이터인 Feature Map 의 채널이 된다.





Problem



=> 5x5의 이미지가 3x3크기로 작아진다 이를 위하여 Padding 사용



Padding

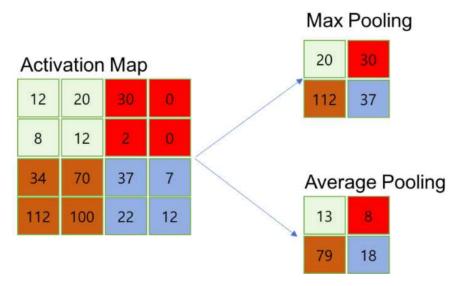
- 필터의 적용한 결과 Input 데이터보다 결과 데이터의 크기가 작아졌다.
- 그런데 CNN은 이 필터를 하나의 레이어에 적용하는 것이 아니라 여러 레이어에 걸쳐서 적용하게되는데, 이로 인하여 많은 데이터가 유실 될 수 있다.
- 이를 방지하기 위하여 원본 데이터 주위에 0값을 넣어서 결과값이 작아지는 것을 방지한다.
- 오버피팅 또한 방지한다.

0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	1 1 1 1 1						0	0
0	0	32 x 32 x 3					0	0	
0	0						0	0	
0	0						0	0	
0	0						0	0	
0	0						0	0	
0	0						0	0	
0	0							0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0



Pooling

- Convolutinal Layer를 거친 feature를 서브 샘플링하는 과정
- Max Pooling, Average Pooling, Min Pooling등 여러 방법 존재

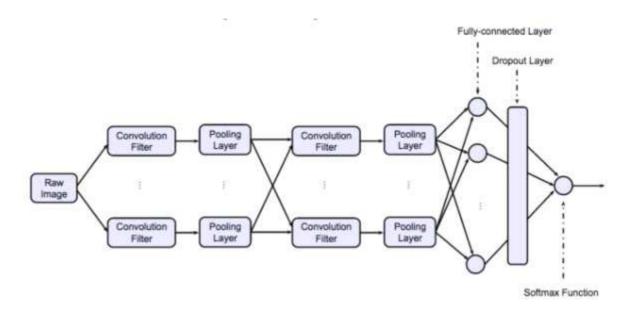


추출한 값의 특징이 다른 특징들을 대표한다는 개념을 기반



Fully Connected Layer

• 컨볼루션 계층에서 Feature가 추출 되었으면 이 값들을 뉴럴 네트워크에 넣어서 분류를 해줘야 한다.



참고

- http://taewan.kim/post/cnn/
- http://bcho.tistory.com/1149?category=555440