

## Residual blocks

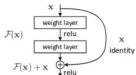


Figure 2. Residual learning: a building block.

## Code Walkthrough

The architecture is based on 34 layer sample (snippet from paper)

| layer name | output size | 18-layer  | 34-layer  | 50-layer  | 101-layer   | 152-layer  |
|------------|-------------|---|---|---|---|--|
| conv1      | 112×112     | 7×7, 64, stride 2   |   |   |   |  |
| conv2_x    | 56×56       | 3×3 max pool, stride 2  |   |   |   |  |
|            |             | $\left[\begin{array}{c} 3 \times 3, 64 \\ 3 \times 3, 64 \end{array}\right] \times 2$ | $\left[\begin{array}{c}3\times3,64\\3\times3,64\end{array}\right]\times3$               | $\begin{bmatrix} 1 \times 1, 64 \\ 3 \times 3, 64 \\ 1 \times 1, 256 \end{bmatrix} \times 3$    | $\begin{bmatrix} 1 \times 1, 64 \\ 3 \times 3, 64 \\ 1 \times 1, 256 \end{bmatrix} \times 3$    | $\begin{bmatrix} 1 \times 1, 64 \\ 3 \times 3, 64 \\ 1 \times 1, 256 \end{bmatrix} \times 3$     |
| conv3_x    | 28×28       | $\left[\begin{array}{c} 3\times3, 128\\ 3\times3, 128 \end{array}\right] \times 2$    | $\left[\begin{array}{c} 3 \times 3, 128 \\ 3 \times 3, 128 \end{array}\right] \times 4$ | $\begin{bmatrix} 1 \times 1, 128 \\ 3 \times 3, 128 \\ 1 \times 1, 512 \end{bmatrix} \times 4$  | $\begin{bmatrix} 1 \times 1, 128 \\ 3 \times 3, 128 \\ 1 \times 1, 512 \end{bmatrix} \times 4$  | $\begin{bmatrix} 1 \times 1, 128 \\ 3 \times 3, 128 \\ 1 \times 1, 512 \end{bmatrix} \times 8$   |
| conv4_x    |             |   | $\left[\begin{array}{c} 3\times3,256\\ 3\times3,256 \end{array}\right]\times6$          | [ 1×1, 1024 ]   | 1×1, 1024   | $\begin{bmatrix} 1 \times 1, 256 \\ 3 \times 3, 256 \\ 1 \times 1, 1024 \end{bmatrix} \times 36$ |
| conv5_x    | 7×7         | $\left[\begin{array}{c} 3\times3,512\\ 3\times3,512 \end{array}\right]\times2$        | $\left[\begin{array}{c} 3\times3,512\\ 3\times3,512 \end{array}\right]\times3$          | $\begin{bmatrix} 1 \times 1, 512 \\ 3 \times 3, 512 \\ 1 \times 1, 2048 \end{bmatrix} \times 3$ | $\begin{bmatrix} 1 \times 1, 512 \\ 3 \times 3, 512 \\ 1 \times 1, 2048 \end{bmatrix} \times 3$ | $\begin{bmatrix} 1 \times 1, 512 \\ 3 \times 3, 512 \\ 1 \times 1, 2048 \end{bmatrix} \times 3$  |
|            | 1×1         | average pool, 1000-d fc, softmax  |   |   |   |  |
| FLOPs      |             | 1.8×10 <sup>9</sup>   | $3.6 \times 10^{9}$   | $3.8 \times 10^{9}$   | $7.6 \times 10^9$   | 11.3×10 <sup>9</sup>   |

Epoch 24, test acc: 0.7640
Epoch 25, test acc: 0.7704
Epoch 26, test acc: 0.7693
Epoch 27, test acc: 0.7663
Epoch 28, test acc: 0.7682
Epoch 29, test acc: 0.7726
Epoch 30, test acc: 0.7686

跑通/问题: 跑通

硬件平台: CPU 11th Gen Intel(R) Core(TM) i7-1165G7 @ 2.80GHz

软件环境: pytorch

算法应用效果:图像分类、目标检测、图像分割

输入数据: ResNet18(ResBlk, [2, 2, 2, 2], 10)

数据的维度:

对于 ResNet18 来说,输入图像的尺寸是 (batch\_size, 3, 224, 224),即: batch\_size 是每个批次的样本数量。3 是图像的通道数,表示 RGB 图像。224, 224 是图像的高度和宽度,ResNet 模型要求输入图像的大小是 224x224。彩色图像, 224x224 像素的彩色图像。

[2, 2, 2, 2]: 这通常表示 ResNet 的各个阶段(stage)中残差块的数量。这个参数通常表示网络的输出类别数,通常在分类任务中使用。

数据精度: float 32

测试性能 (对比): 77%

网址: https://github.com/maomao1688/ResNet

代码本地保存:

/ء

测试数据集保存:

√https://www.cs.toronto.edu/~kriz/cifar-10-python.tar.gz
CIFAR-10 包含 10 个不同的类别,每个类别包含 6000 张图像。具体的类别如下:
飞机 (airplane)、汽车 (automobile)、鸟 (bird)、猫 (cat)、鹿 (deer)、狗 (dog)、青蛙 (frog)、马 (horse)、船 (ship)、卡车 (truck