



Свёрточные нейронные сети

Convolution Neural Network

Корнет Мария Евгеньевна
старший преподаватель кафедры
Инженерная кибернетика



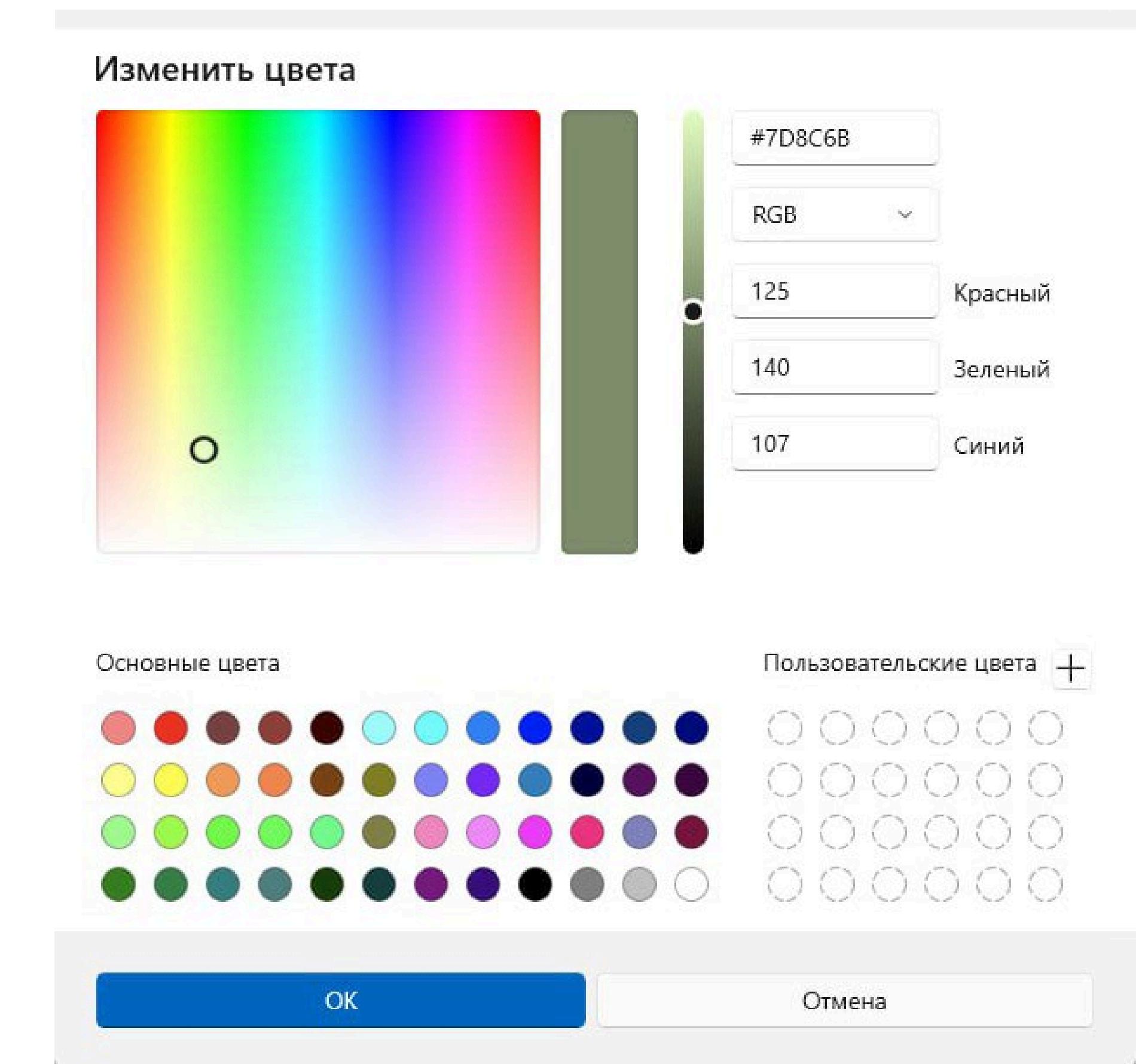
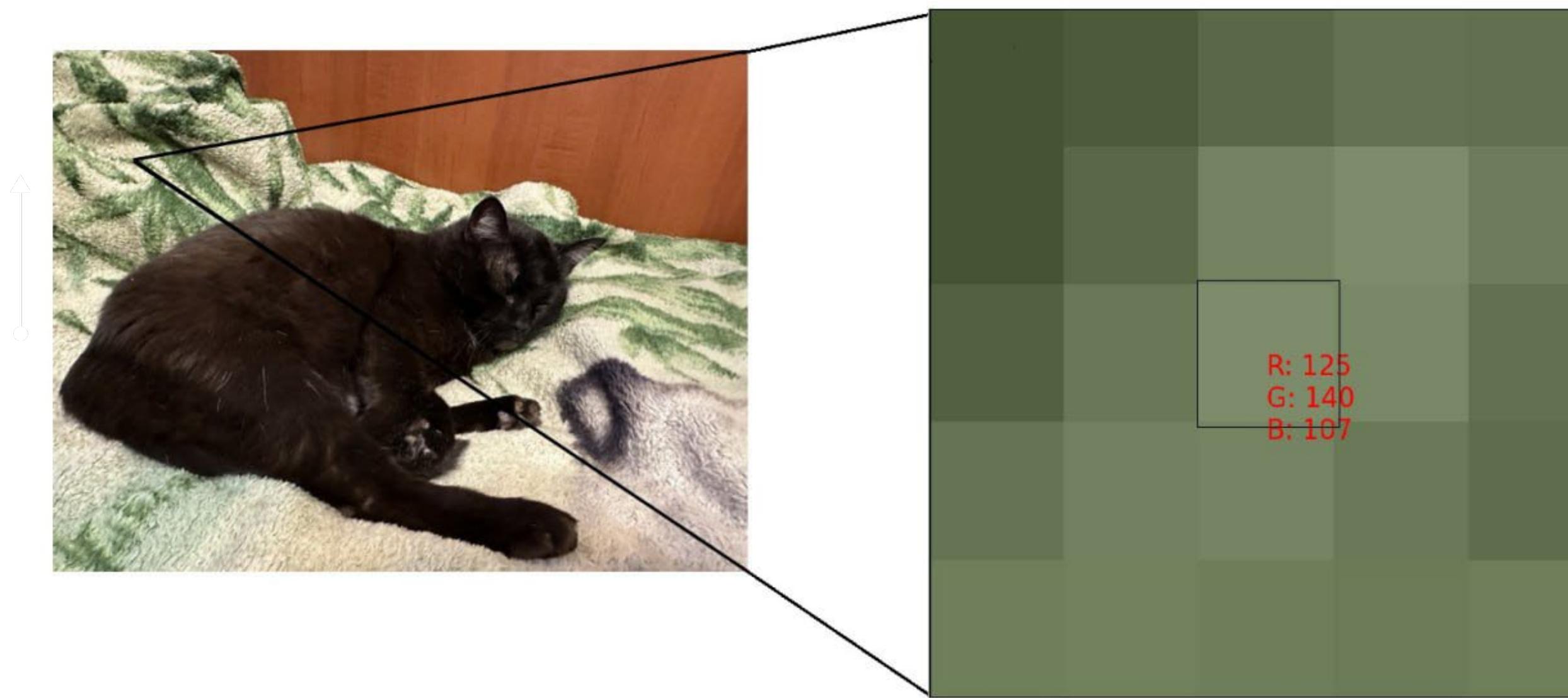
План

- ✓ Как представить изображение тензором
- ✓ Задача классификации изображений
- ✓ Свёртка
- ✓ Дополнительные операции (padding, stride,)
- ✓ Pooling
- ✓ Свёрточные нейронные сети

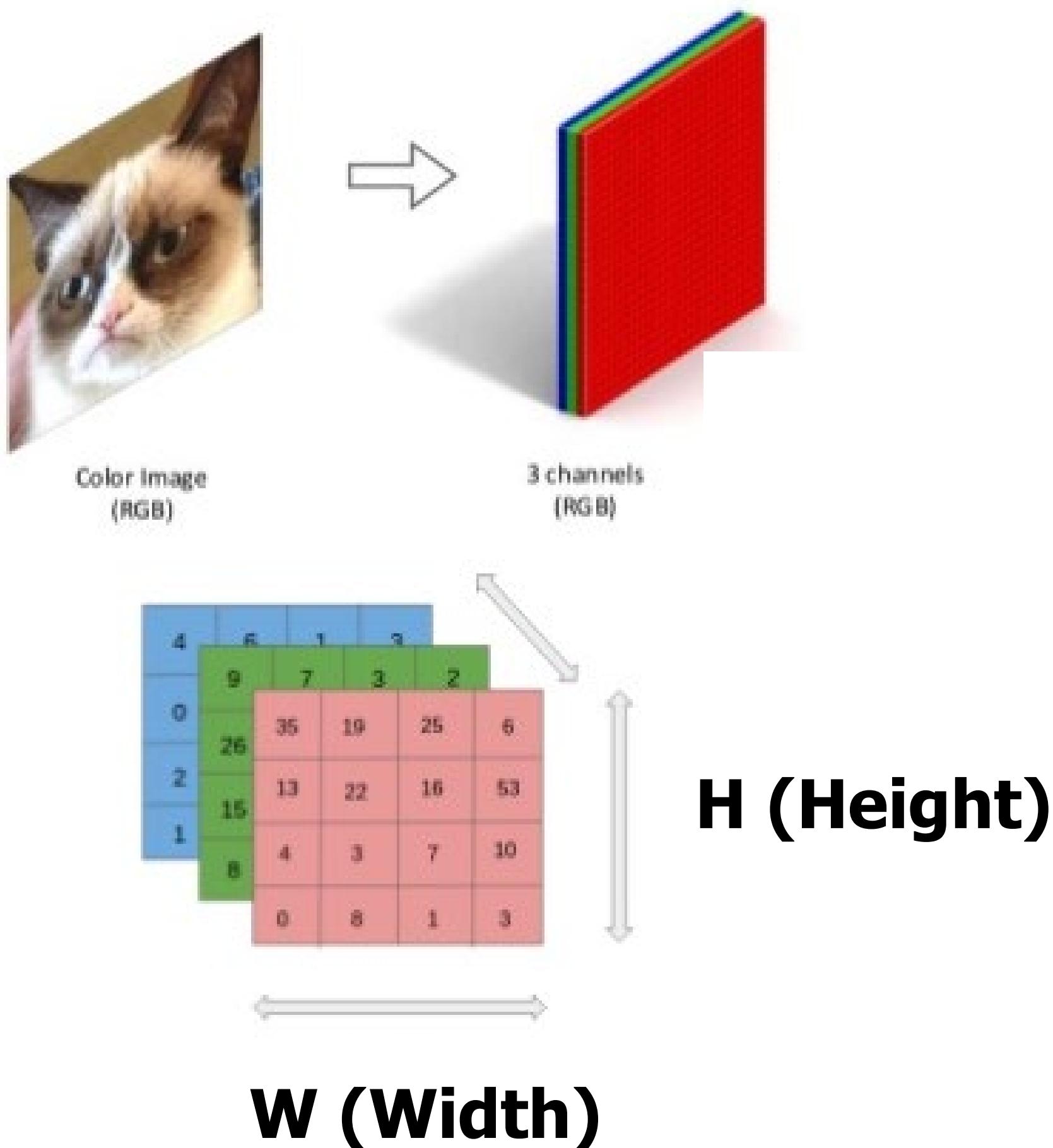
Свёрточная НС

Свёрточная нейронная сеть (Convolutional Neural Network) — специальная архитектура искусственных нейронных сетей, предложенная Яном Лекуном в 1988 году для решения задач классификации изображений.

Как видит компьютер



H-W матрица



Изображение представлено в виде тензора:

$$H \times W \times 3$$

составленного из чисел – интенсивностей цвета пикселя.

Интенсивности RGB – кортеж (R, G, B);
(0, 0, 0) – чёрный цвет;
(255, 255, 255) – белый цвет;

Из примера: (125, 140, 170)

Распознавание рукописных изображений

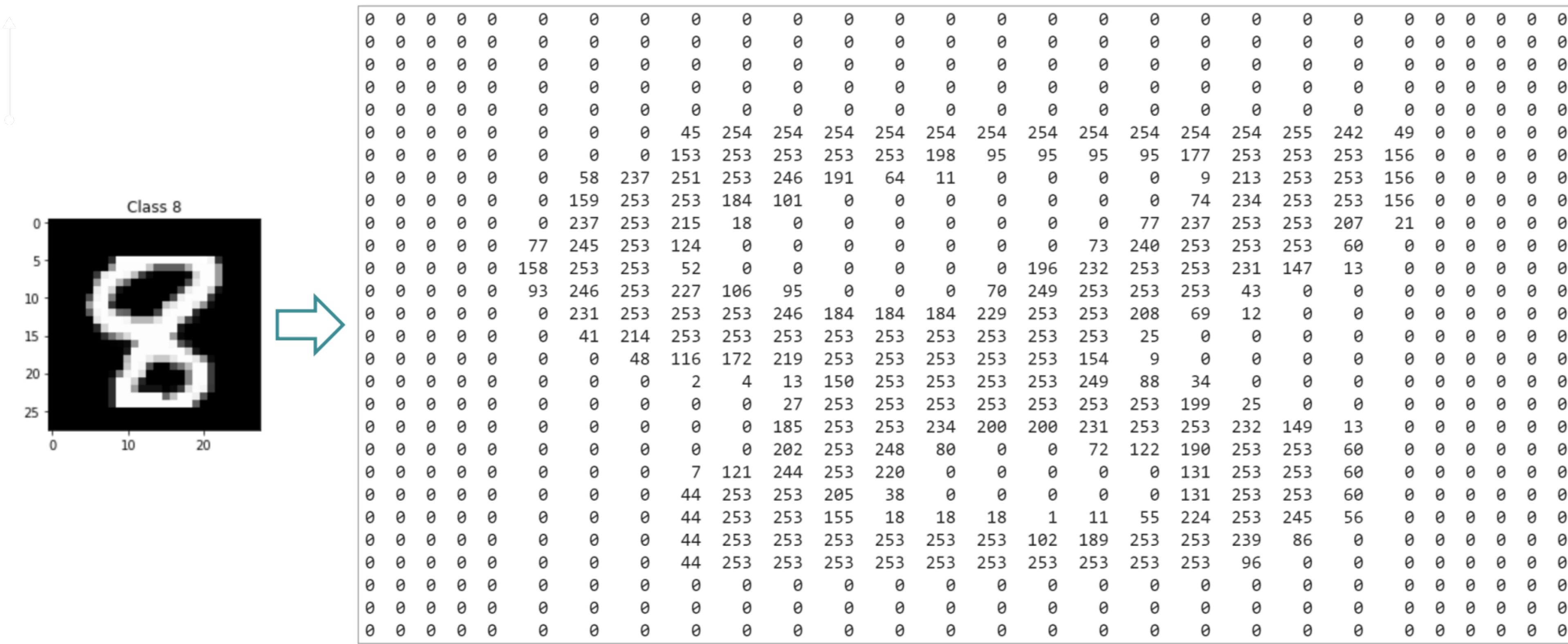


MNIST – Mixed National Institute of Standards and Technology

База данных MNIST включает 60 000 тренировочных экземпляров изображений цифр и 10 000 проверочных изображений

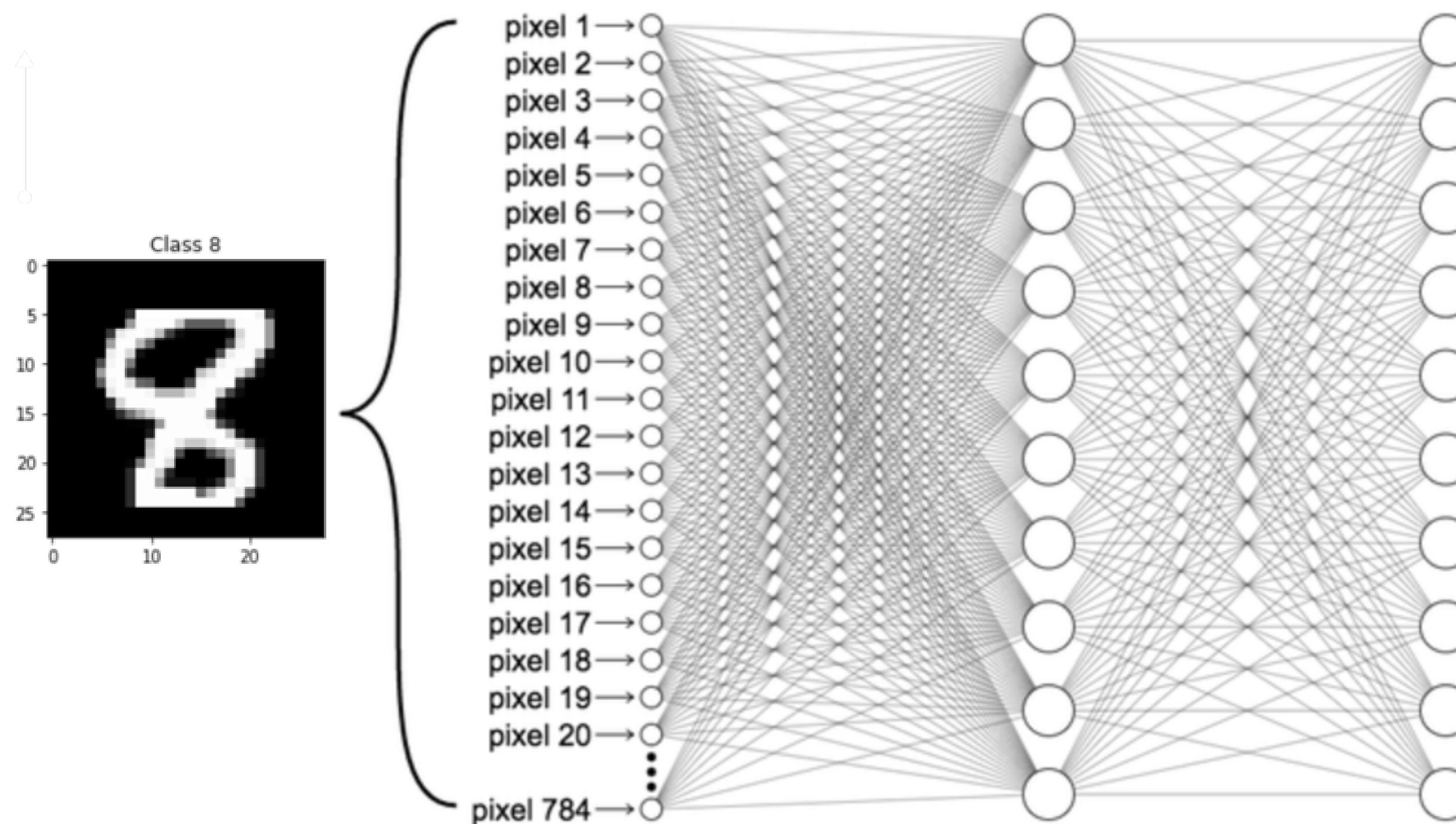
На 2024г. средняя ошибка распознавания нейронной сети составляет менее 1%

Распознавание рукописных изображений



Flatten

Flatten (англ. выпрямление) – преобразование многомерного массива данных в одномерный массив



$$28 \times 28 \Rightarrow 724$$

Для примера: входной слой с изображением $224 \times 224 \times 3$ содержит 150 528 нейронов

Даже один скрытый слой с 1000 нейронами потребует 150 млн параметров (весов)

1. Слишком много параметров!

Почему не FCN?

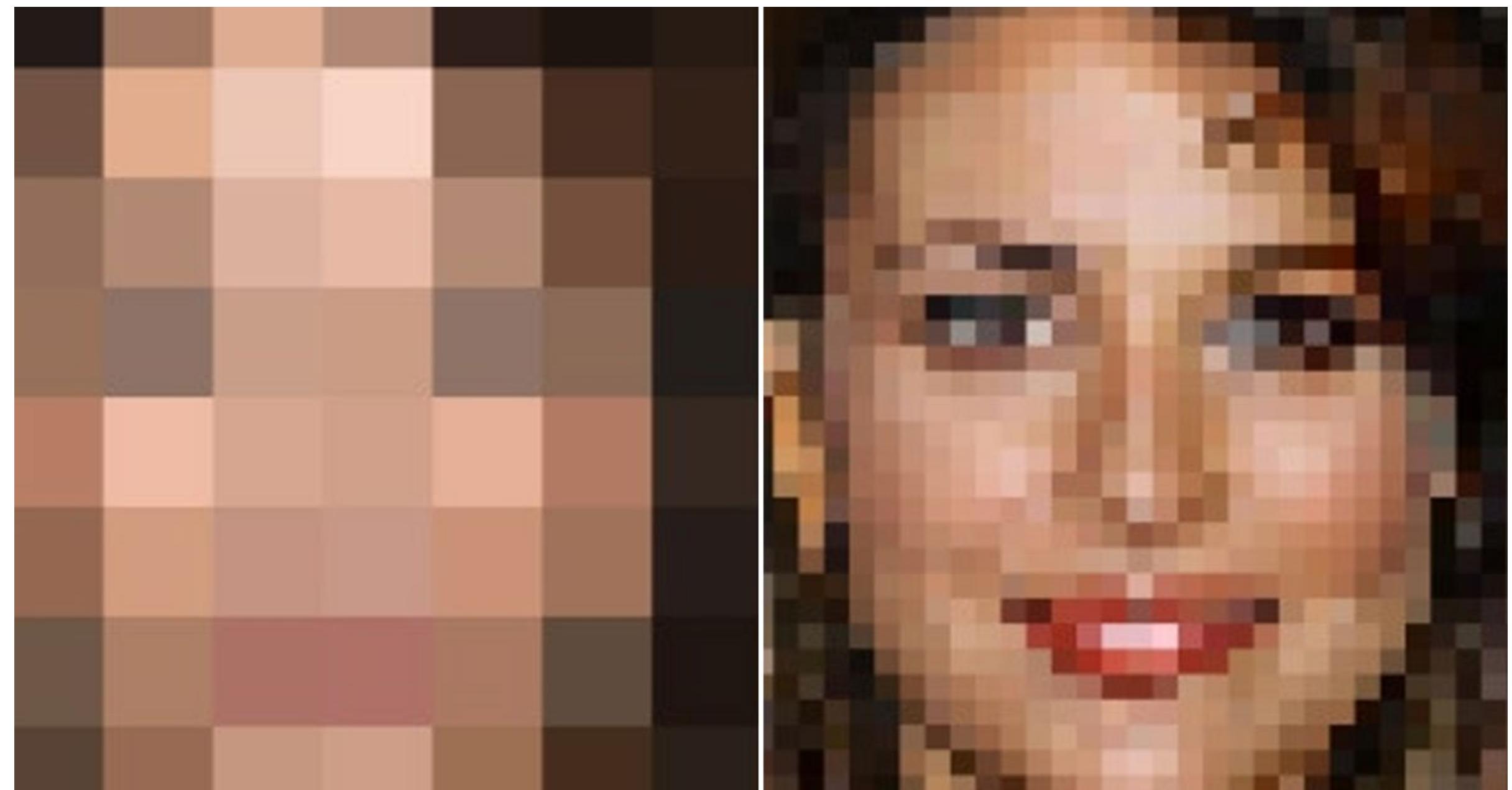
2. Игнорирование пространственной структуры

Изображения обладают локальными корреляциями (пиксели рядом связаны) и пространственной иерархией признаков (края → текстуры → объекты)

Принцип локальности:

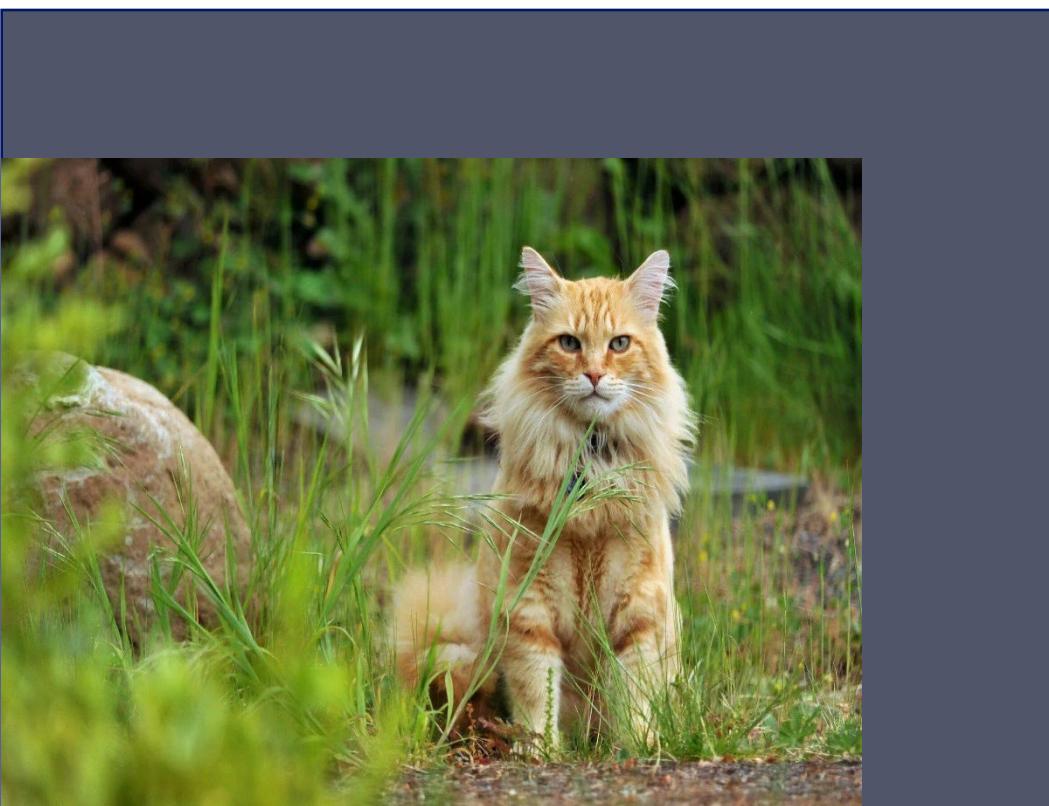
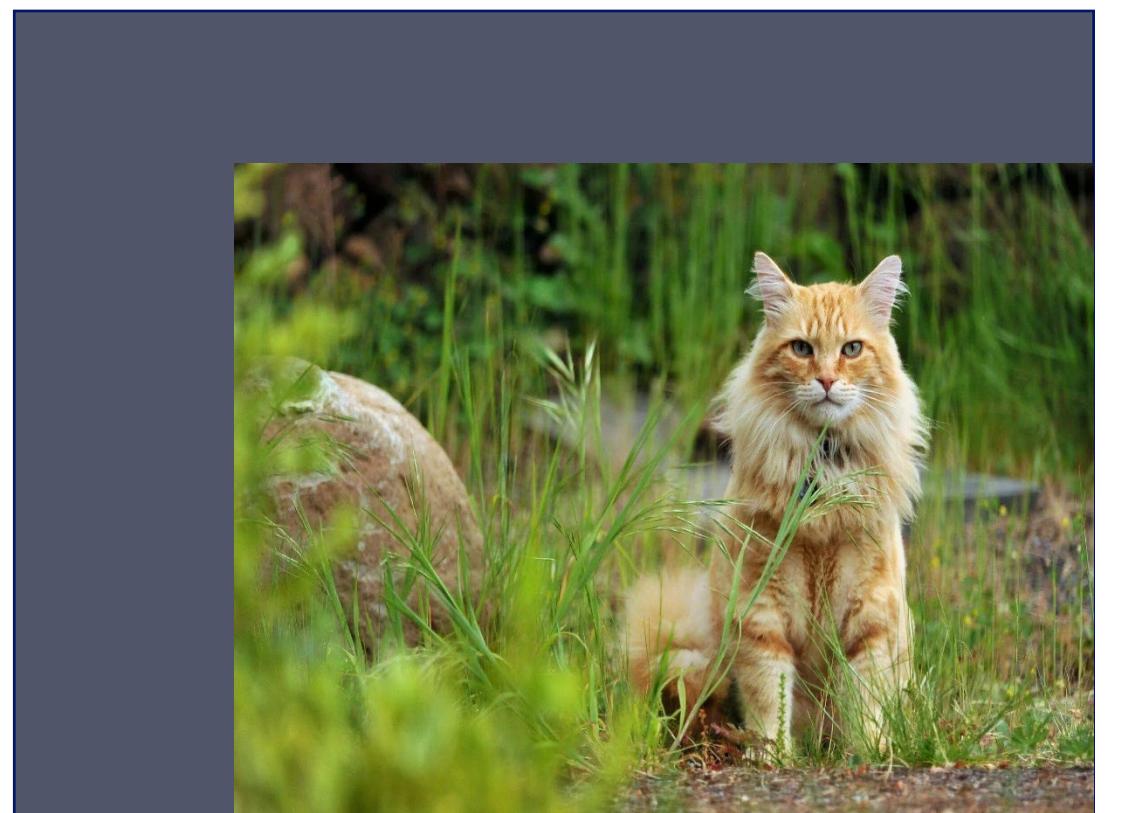
чаще всего объект расположен на изображении в определённой области, а не размазан по всему изображению.

Чтобы найти нужный объект, нужно сконцентрироваться на локальных частях картинки, а не смотреть сразу на всё изображение целиком.



Почему не FCN?

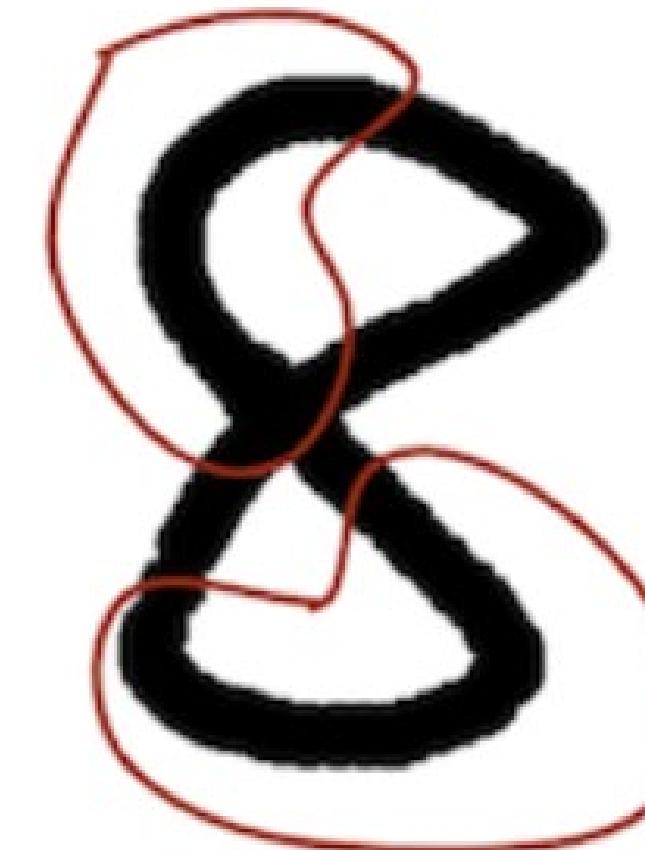
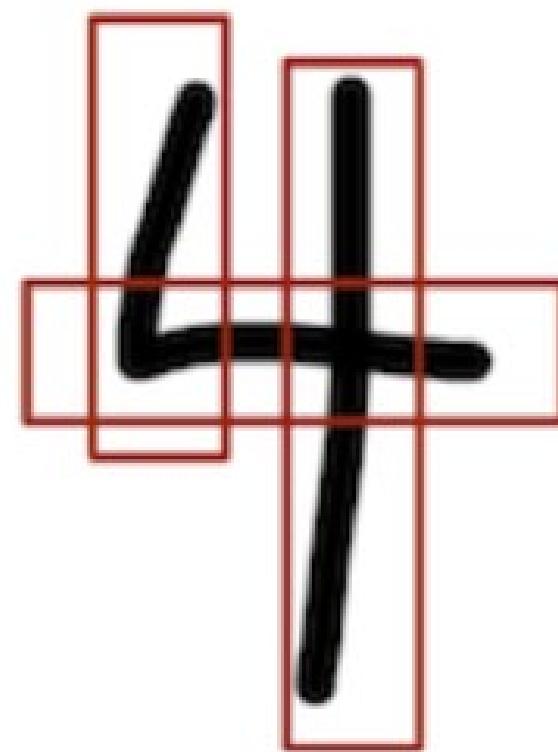
3. FCN не инвариантны к трансформациям изображения: сдвигам, поворотам, масштабированию и т.д.



Идея фильтра

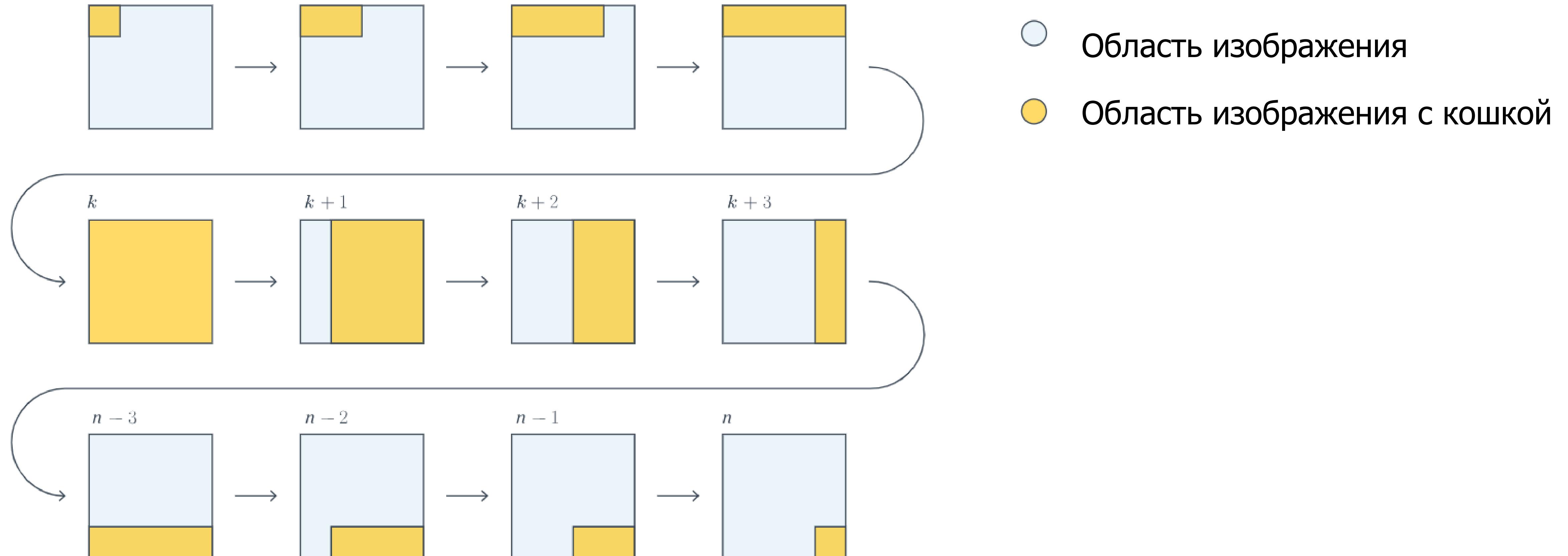
4

8

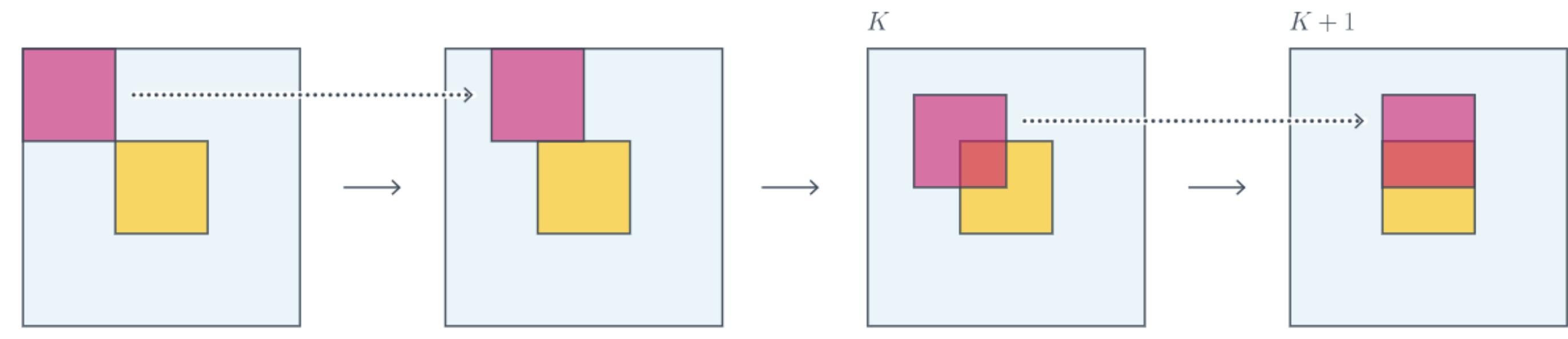
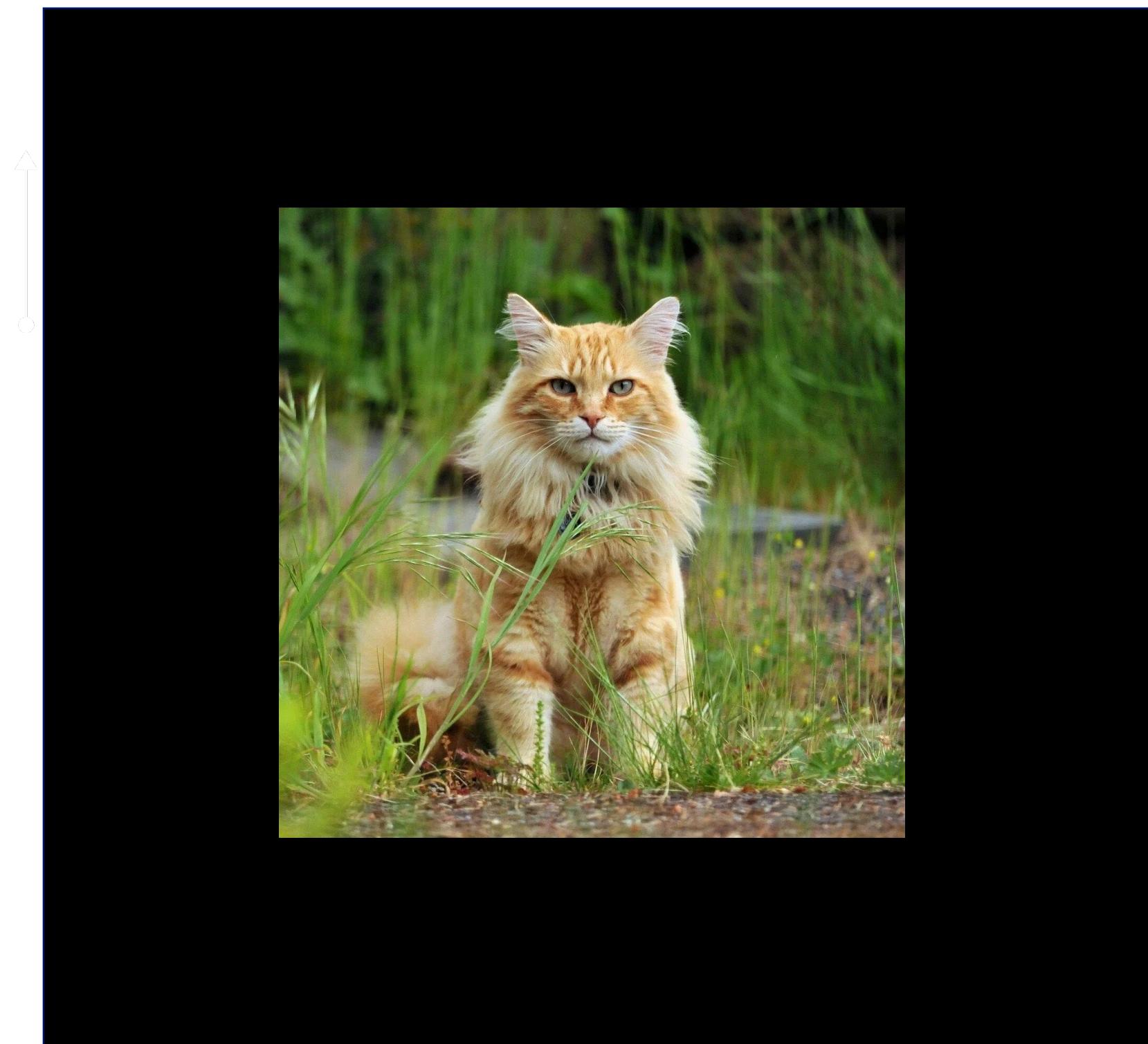


Искать на изображении паттерны
(вертикальные/изогнутые линии и
т.д.) и использовать эту информацию

Идея фильтра



Идея фильтра



● Изображение ●

● Окно для которого
делается предсказание

Свертка

Свертка - это операция "скользящего окна" (kernel/filter), которое проходит по всему входному изображению и вычисляет взвешенную сумму пикселей в области своего действия.

Фильтр (или, другое название, ядро; англ. kernel) — это матрица чисел, которая применяется к региону входных данных для выполнения операции свертки

0	50	0	29
0	80	31	2
33	90	0	75
0	9	0	95

Черно-белое
изображение 4×4

-1	0	1
-2	0	2
-1	0	1

Фильтр 3×3

Свертка

0	50	0	29
0	80	31	2
33	90	0	75
0	9	0	95

*

-1	0	1
-2	0	2
-1	0	1

=

29	?
?	?

Свертка:

поэлементно умножаем пиксели картинки на соответствующие им числа фильтра:

$$(0 \times -1) + (50 \times 0) + (0 \times 1) + (0 \times -2) + (80 \times 0) + (31 \times 2) + (33 \times -1) + (90 \times 0) + (0 \times 1) = 29$$

Свертка

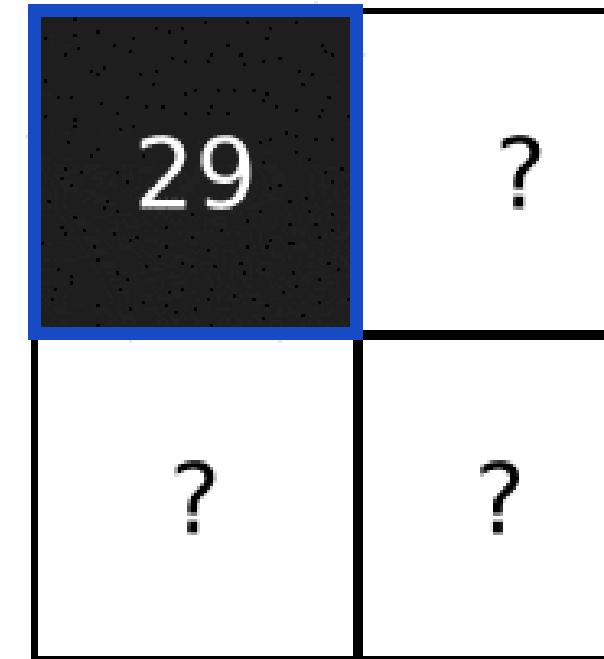
$$\begin{matrix} 0 & 50 & 0 & 29 \\ 0 & 80 & 31 & 2 \\ 33 & 90 & 0 & 75 \\ 0 & 9 & 0 & 95 \end{matrix} * \begin{matrix} -1 & 0 & 1 \\ -2 & 0 & 2 \\ -1 & 0 & 1 \end{matrix} = \begin{matrix} 29 & -192 \\ ? & ? \end{matrix}$$

$$(50 \times -1) + (0 \times 0) + (29 \times 1) + (80 \times -2) + (31 \times 0) + (2 \times 2) + (90 \times -1) + (0 \times 0) + (75 \times 1) = -192$$

Карта признаков

Карта признаков – результат наложения фильтра на исходное изображение

0	50	0	29
0	80	31	2
33	90	0	75
0	9	0	95



$$m = i - f + 1$$

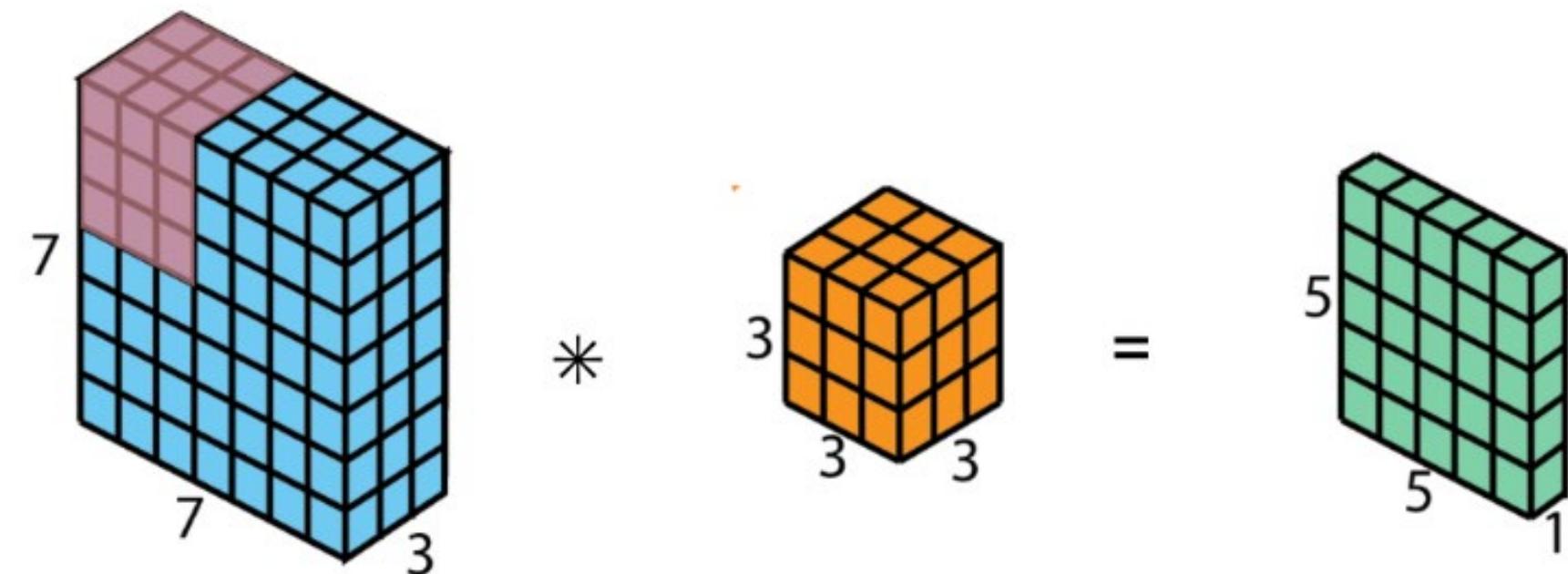
где:

m — размер карты активации

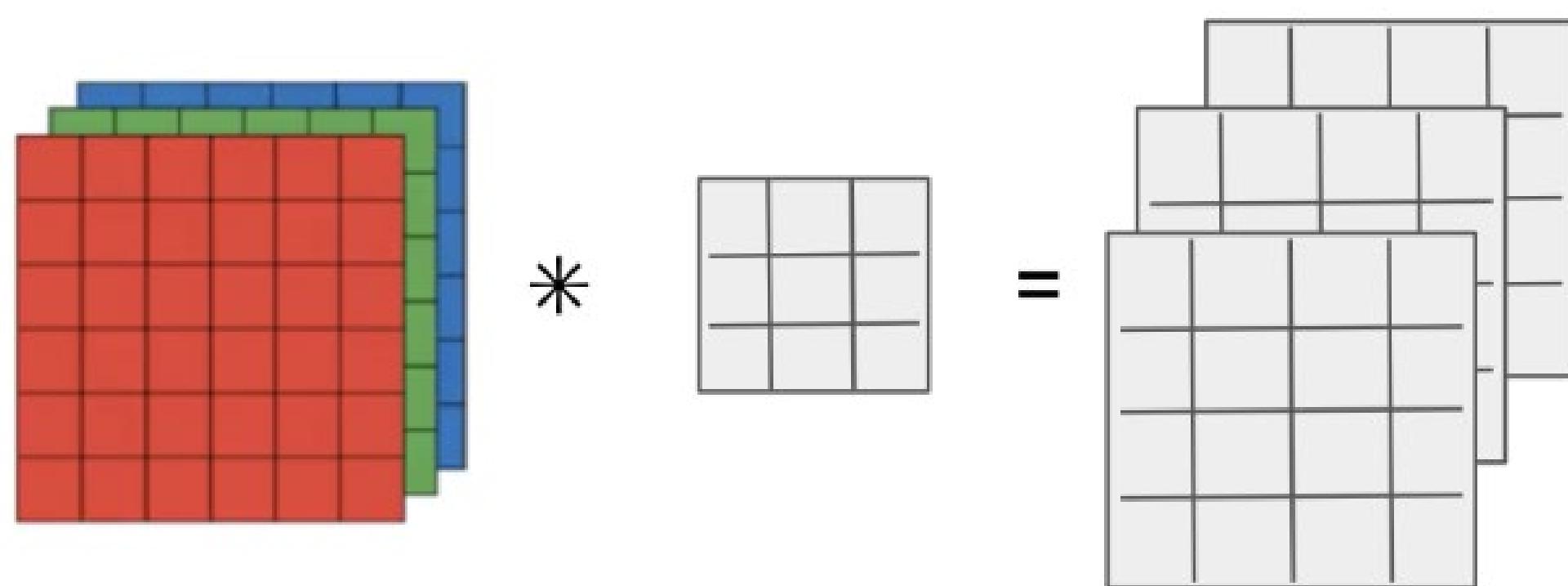
i — размер изображения

f — размер фильтра

Свертка RGB изображения

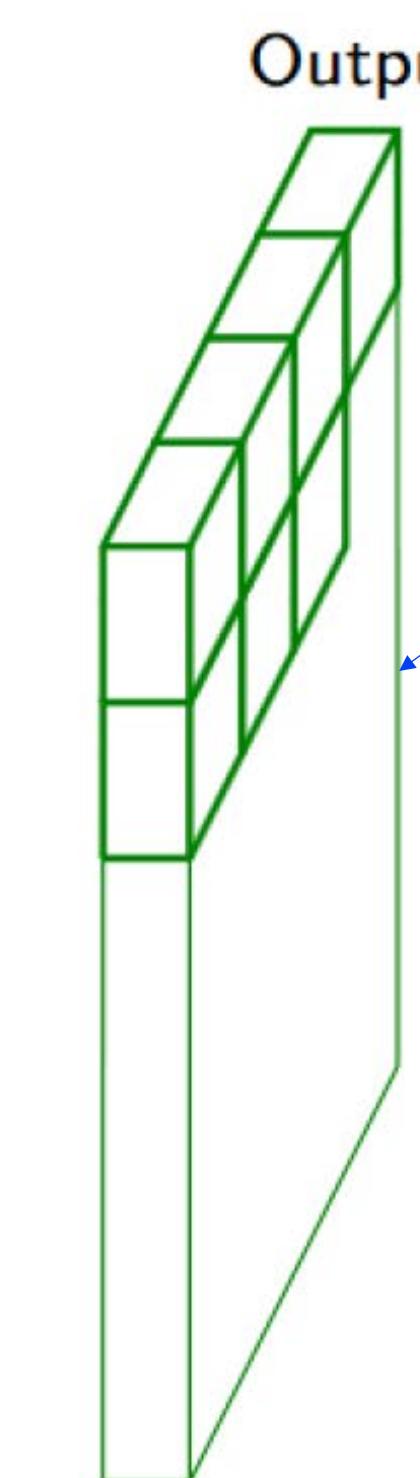
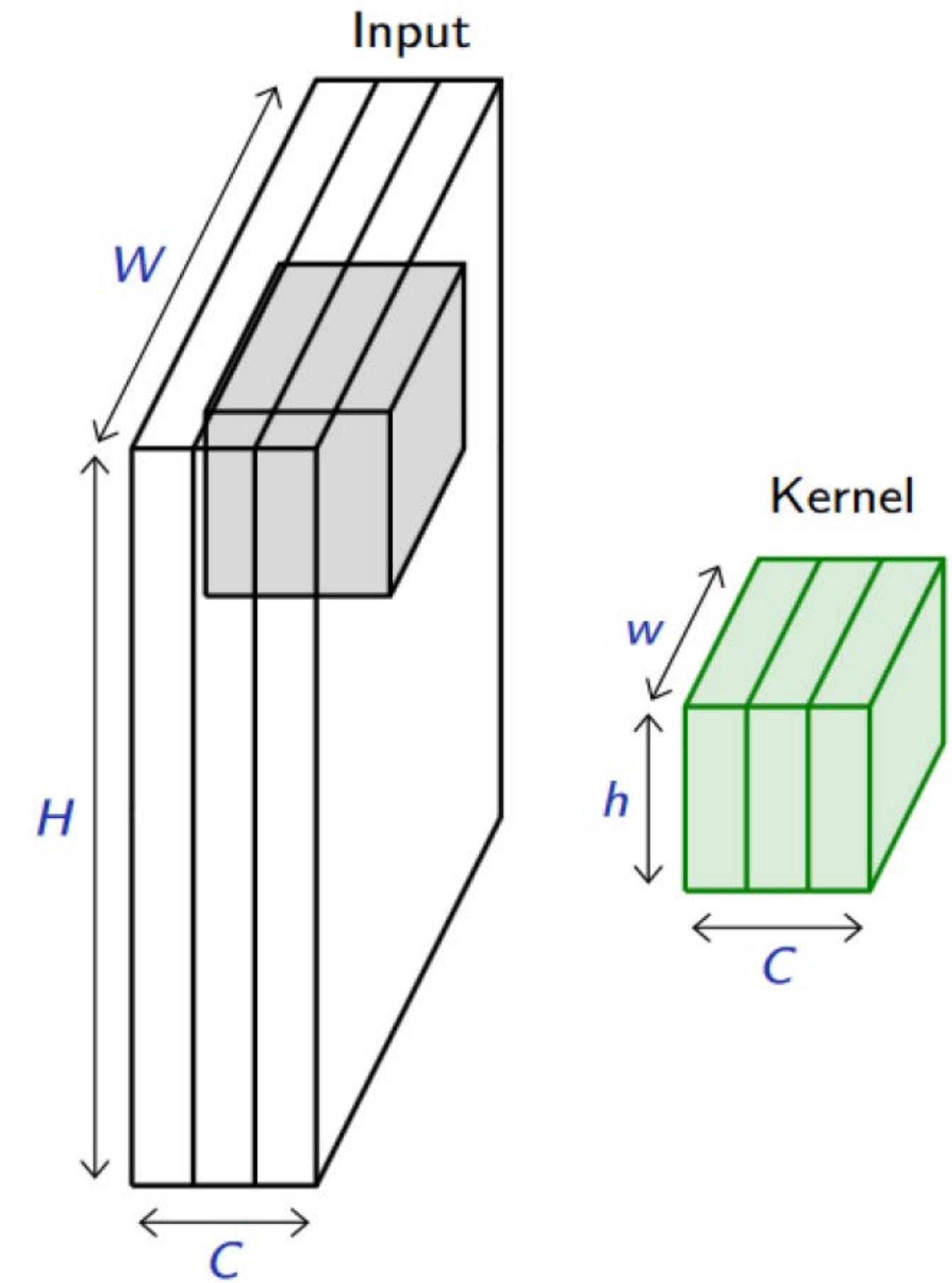


1 вариант: свертка трехмерным фильтром



2 вариант: свертка двумерным фильтром по каждому цветовому каналу

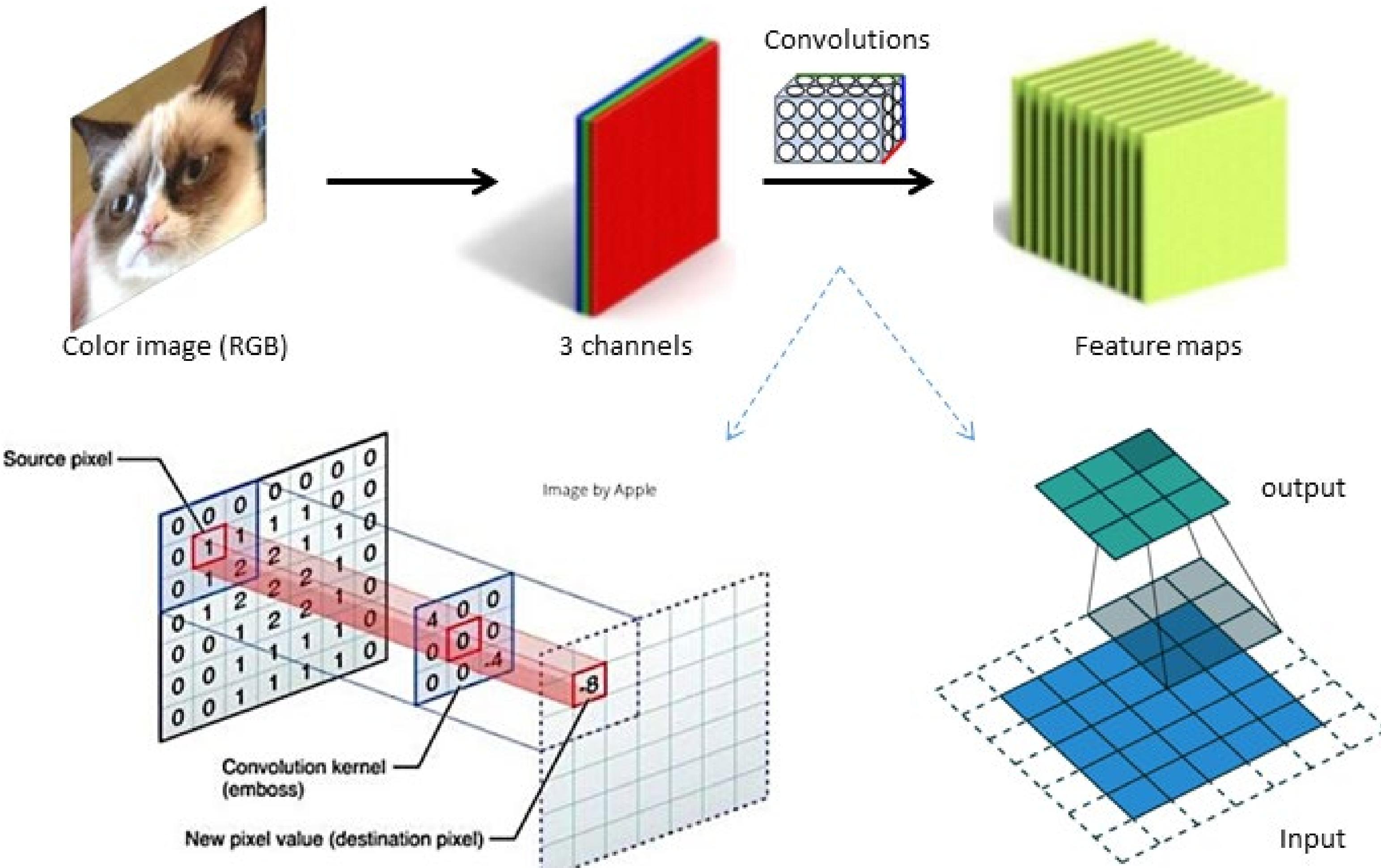
Свертка



Глубина свертки = Числу каналов изображения

Карта признаков представляет низкоуровневые и среднеуровневые паттерны
Ее характеризуют:
Размер: пространственные размеры (высота \times ширина)
Значения: активации определенных паттернов

Свертка



Свертка

Для входного тензора I размера $H \times W$ и ядра K размера $k_h \times k_w$:

$$(I * K)[i, j] = \sum_{m=0}^{k_h-1} \sum_{n=0}^{k_w-1} I[i + m, j + n] \cdot K[m, n]$$

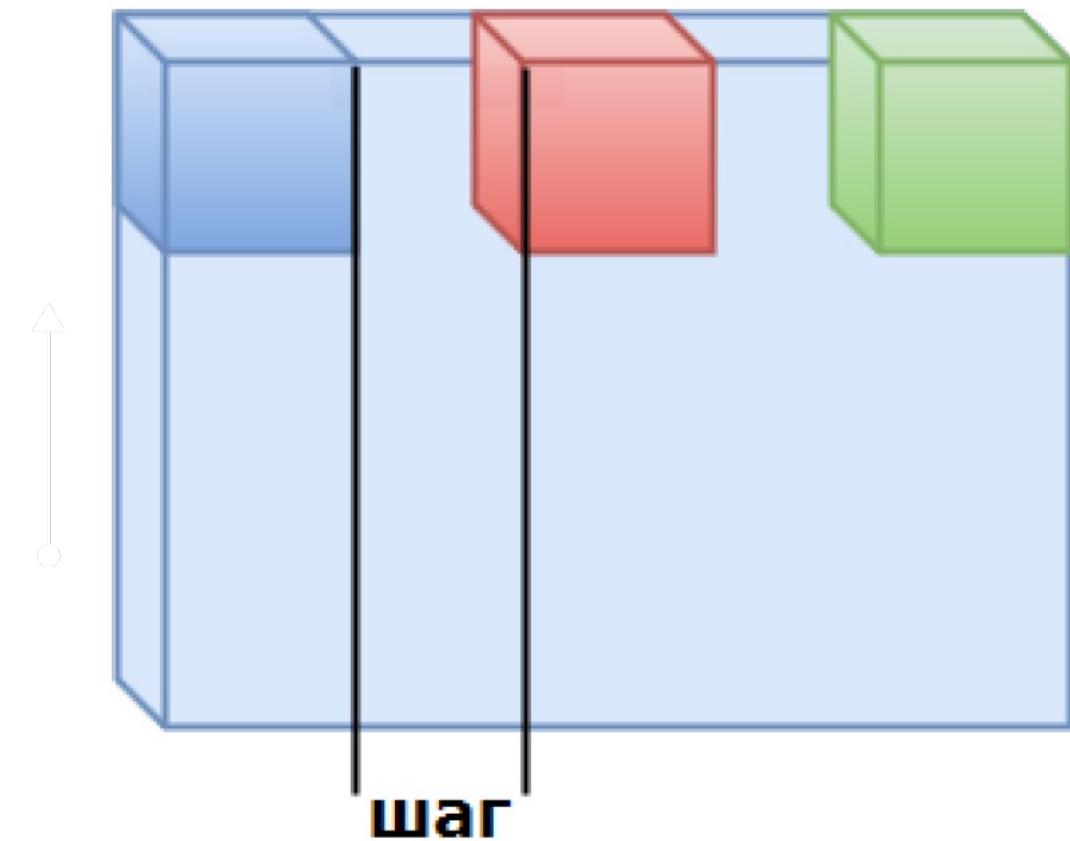
I - входное изображение

K - ядро свертки (фильтр)

i, j - координаты на выходной карте признаков

m, n - смещения внутри ядра

Шаг свёртки



Stride – шаг свертки

Насколько смещается ядро при вычислении свёрток
(чем больше, тем меньше размер итогового
изображения)

Вертикальный фильтр Собеля



Картина

*

-1	0	1
-2	0	2
-1	0	1

Вертикальный
фильтр Собеля

=



Карта активации

Горизонтальный фильтр Собеля



Картина

*

1	2	1
0	0	0
-1	-2	-1

=



Карта активации

Горизонтальный
фильтр Собеля

Фильтр Собеля

R: 125

G: 140

B: 107

формула яркости по NTSC-стандарту:

$$Y=0.299 \cdot R + 0.587 \cdot G + 0.114 \cdot B$$

1. Переводим в градацию серого:

Подставляем значения:

$$Y=0.299 \times 125 + 0.587 \times 140 + 0.114 \times 107 \\ Y=0.299 \times 125 + 0.587 \times 140 + 0.1 \\ 14 \times 107$$

$$Y \approx 37.375 + 82.18 + 12.198 = 131.75$$

Округлим: $Y \approx 132$

Теперь работаем с этим значением

Фильтр Собеля

Применяем две матрицы (ядра свёртки):

По горизонтали:

$$G_x = \begin{bmatrix} -1 & 0 & 1 \\ -2 & 0 & 2 \\ -1 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

По вертикали:

$$G_y = \begin{bmatrix} -1 & -2 & -1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 1 & 2 & 1 \end{bmatrix}$$

Вычисляем новый пиксель

Допустим, этот пиксель находится в окрестности 3×3 ,
наш пиксель в самом центре:

$$\begin{bmatrix} 110 & 120 & 130 \\ 125 & 132 & 135 \\ 140 & 145 & 150 \end{bmatrix}$$

Считаем горизонтальную компоненту

$$\begin{aligned} G_x = & (-1 \cdot 110) + (0 \cdot 120) + (1 \cdot 130) + (-2 \cdot 125) + (0 \cdot 132) + (2 \cdot 135) + \\ & (-1 \cdot 140) + (0 \cdot 145) + (1 \cdot 150) = -110 + 0 + 130 - 250 + 0 + 270 - 140 + 0 + 150 = 50 \end{aligned}$$

Фильтр Собеля

$$\begin{bmatrix} 110 & 120 & 130 \\ 125 & 132 & 135 \\ 140 & 145 & 150 \end{bmatrix}$$



Считаем вертикальную компоненту

$$\begin{aligned} G_y &= \\ &(-1 \cdot 110) + (-2 \cdot 120) + (-1 \cdot 130) + (0 \cdot 125) + (0 \cdot 132) + (0 \cdot 135) + (1 \cdot 140) + (2 \cdot 145) + (1 \cdot 150) \\ &= -110 - 240 - 130 + 0 + 0 + 0 + 140 + 290 + 150 = -110 - 240 - 130 + 0 + 0 + 0 + 140 + 290 + 15 \\ &0 = 100 = 100 \end{aligned}$$

Находим итоговое значение

$$G = \sqrt{(50^2 + 100^2)} = \sqrt{(2500 + 10000)} = \sqrt{12500} \approx 111.8$$

Результат: новый уровень яркости ≈ 112 .

Паддинг

Входное изображение 7×7

Фильтр 3×3

Карта признаков 5×5

Количество "вхождений" каждого пикселя в свертку:

- Угловые пиксели (некоторые): 1 раз
- Центральные пиксели: 9 раз

width = 7

height = 7

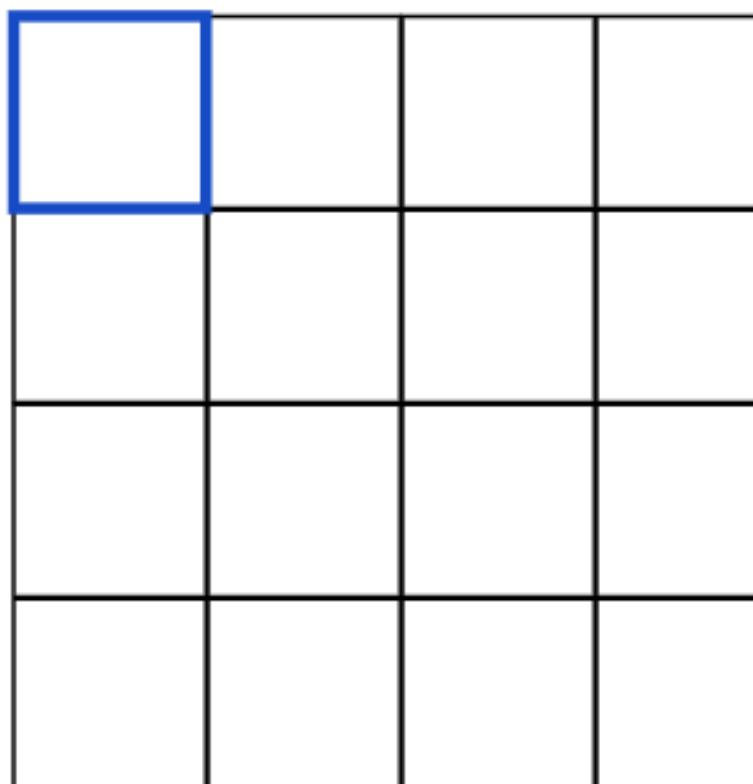
11	12	13	14	15	16	17
21		23	24	25	26	27
31	32	33	34	35	36	37
41	42	43	44	45	46	47
51	52	53	54	55	56	57
61		63	64	65	66	67
71	72	73	74	75	76	77

Паддинг выравнивает это неравенство!

Паддинг

Паддинг (*padding*) – техника для расширения входных данных путем добавления «рамки» из пикселей перед операцией свертки этого изображения фильтром

0	0	0	0	0	0
0	0	50	0	29	0
0	0	80	31	2	0
0	33	90	0	75	0
0	0	9	0	95	0
0	0	0	0	0	0



Паддинг

0 ₀	0 ₁	0 ₂	0	0	0	0	0
0 ₂	3 ₂	3 ₀	2	1	0	0	0
0 ₀	0 ₁	0 ₂	1	3	1	0	0
0	3	1	2	2	3	0	0
0	2	0	0	2	2	0	0
0	2	0	0	0	1	0	0
0	0	0	0	0	0	1	0

6.0	17.0	3.0
8.0	17.0	13.0
6.0	4.0	4.0

0	0	0 ₀	0 ₁	0 ₂	0	0	0
0	3	3 ₂	2 ₂	1 ₀	0	0	0
0	0	0 ₀	1 ₁	3 ₂	1	0	0
0	3	1	2	2	3	0	0
0	2	0	0	2	2	0	0
0	2	0	0	0	1	0	0
0	0	0	0	0	0	1	0

6.0	17.0	3.0
8.0	17.0	13.0
6.0	4.0	4.0

0	0	0	0	0	0 ₀	0 ₁	0 ₂
0	3	3	2	1 ₂	0 ₂	0 ₀	0 ₀
0	0	0	1	3 ₀	1 ₁	0 ₂	0 ₂
0	3	1	2	2	3	0	0
0	2	0	0	2	2	0	0
0	2	0	0	0	1	0	0
0	0	0	0	0	0	1	0

6.0	17.0	3.0
8.0	17.0	13.0
6.0	4.0	4.0

0	0	0	0	0	0	0	0
0	3	3	2	1	0	0	0
0 ₀	0 ₁	0 ₂	1	3	1	0	0
0 ₂	3 ₂	1 ₀	2	2	3	0	0
0 ₀	2 ₁	0 ₂	0	2	2	0	0
0	2	0	0	0	1	0	0
0	0	0	0	0	0	1	0

6.0	17.0	3.0
8.0	17.0	13.0
6.0	4.0	4.0

0	0	0	0	0	0	0	0
0	3	3	2	1	0	0	0
0	0	0	1 ₁	3 ₂	1	0	0
0	3	1 ₂	2 ₂	2 ₀	3	0	0
0	2	0 ₀	0 ₁	2 ₂	2	0	0
0	2	0	0	0	1	0	0
0	0	0	0	0	0	1	0

6.0	17.0	3.0
8.0	17.0	13.0
6.0	4.0	4.0

0	0	0	0	0	0	0	0
0	3	3	2	1	0	0	0
0	0	0	1	3 ₀	1 ₁	0 ₂	0 ₂
0	3	1	2	2	3 ₂	0 ₀	0 ₀
0	2	0	0	2	2 ₁	0 ₂	0 ₂
0	2	0	0	0	1	0	0
0	0	0	0	0	0	1	0

6.0	17.0	3.0
8.0	17.0	13.0
6.0	4.0	4.0

0	0	0	0	0	0	0	0
0	3	3	2	1	0	0	0
0 ₀	0 ₁	0 ₂	1	3	1	0	0
0	3	1	2	2	3	0	0
0 ₀	2 ₁	0 ₂	0	2	2	0	0
0 ₂	2 ₂	0 ₀	0	0	1	0	0
0 ₀	0 ₁	0 ₂	0	0	0	1	0

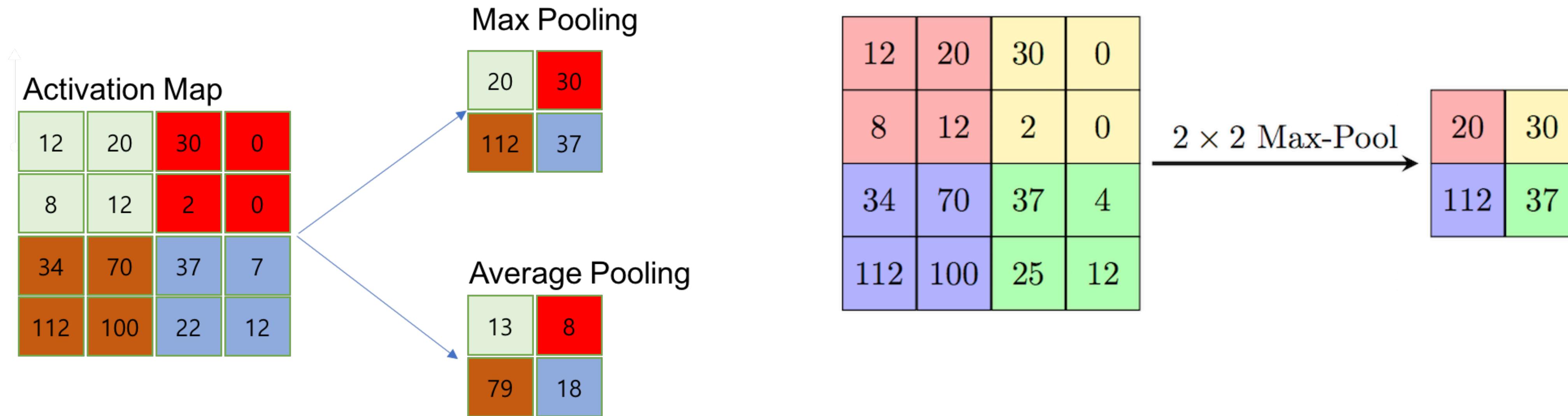
6.0	17.0	3.0
8.0	17.0	13.0
6.0	4.0	4.0

0	0	0	0	0	0	0	0
0	3	3	2	1	0	0	0
0	0	0	1	3	1	0	0
0	3	1	2	2	3	0	0
0	2	0 ₀	0 ₁	2 ₂	2	0	0
0	2	0 ₂	0 ₀	0 ₀	1	0	0
0	0	0 ₀	0 ₁	0 ₂	0	0	1

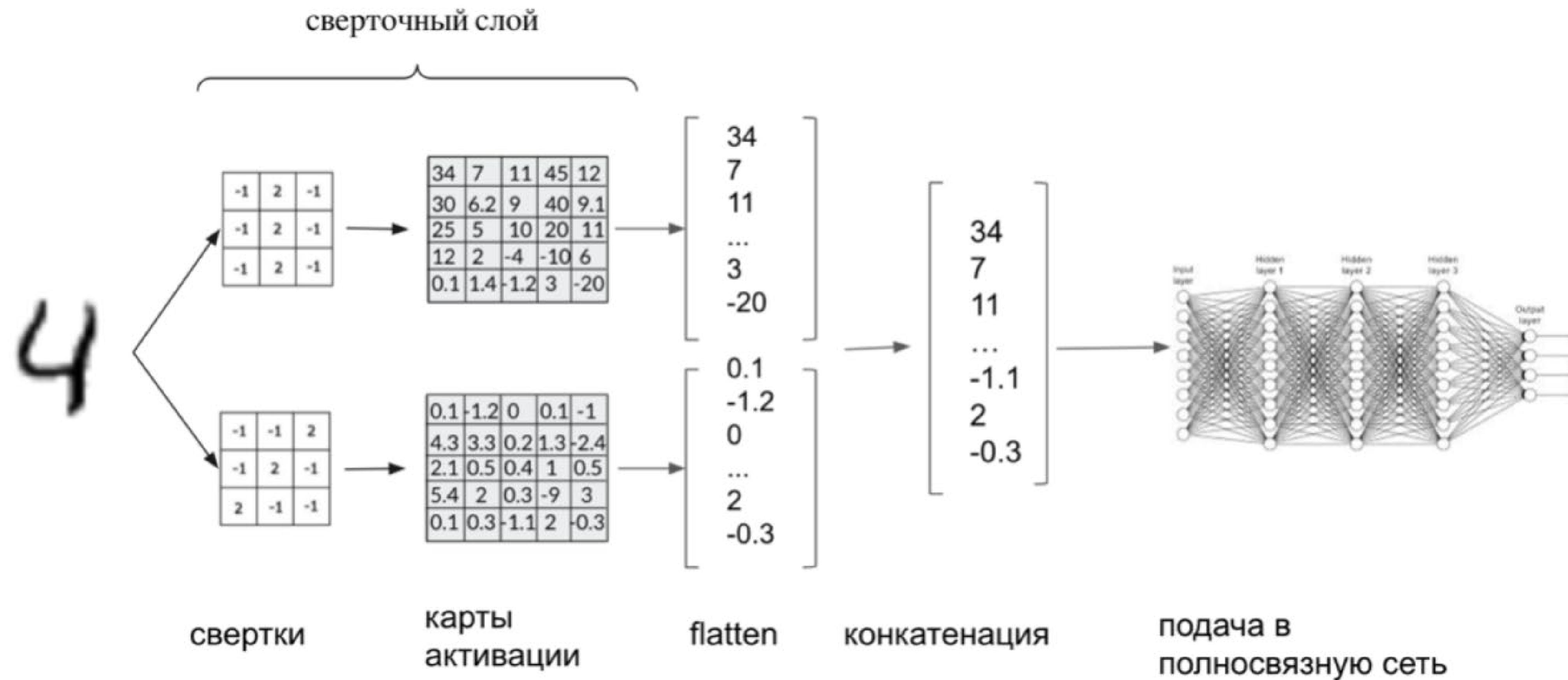
<tbl_struct

Пуллинг

Пуллинг (*pooling*) – операция уменьшения карт активации



CNN для MNIST





**Спасибо
за внимание!**

