

# Нейронные сети

## Лекция 7. Свёрточные слои

Бабин Д.Н., **Иванов И.Е.**, Петюшко А.А.

MaTIS

25 октября 2021г.



## 1 Слои, фильтры и операции в СНС



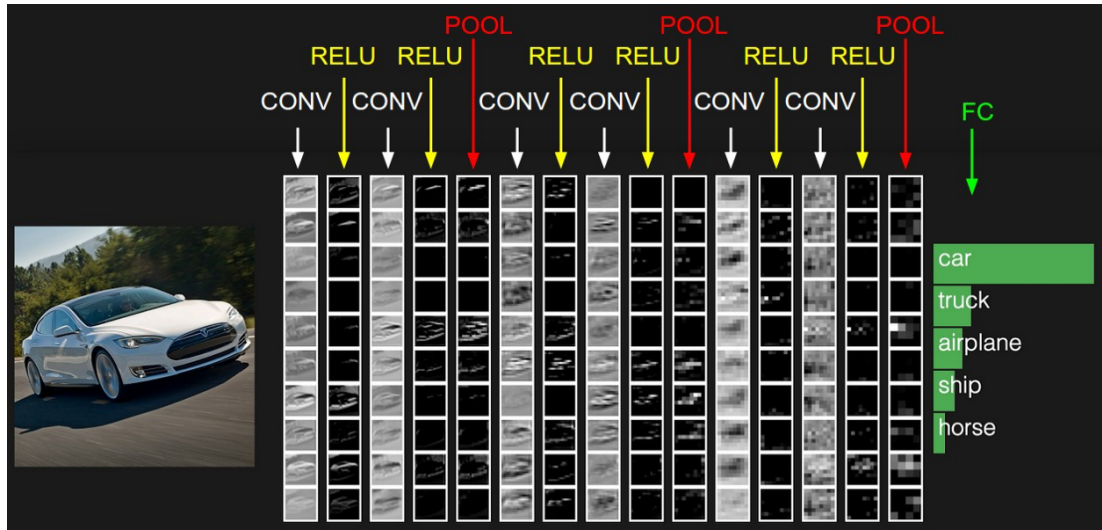
- 1 Слои, фильтры и операции в СНС
- 2 Операция свертки



- 1 Слои, фильтры и операции в СНС
- 2 Операция свертки
- 3 Переиспользование параметров



# Визуализация работы сверточной сети<sup>1</sup>



<sup>1</sup><https://cs.stanford.edu/people/karpathy/convnetjs/demo/cifar10.html>

# Слои, фильтры и операции в сверточной сети

Нужно различать операции, фильтры и слои сверточной нейронной сети (СНС):



# Слои, фильтры и операции в сверточной сети

Нужно различать операции, фильтры и слои сверточной нейронной сети (СНС):

## Слой СНС

Слой СНС — это минимальный набор значений (между собой в графе не связанных), которые передаются по графу вычислений СНС между применениями двух операций.



# Слои, фильтры и операции в сверточной сети

Нужно различать операции, фильтры и слои сверточной нейронной сети (СНС):

## Слой СНС

Слой СНС — это минимальный набор значений (между собой в графе не связанных), которые передаются по графу вычислений СНС между применениями двух операций.

## Операция СНС

Операция СНС — это некая функциональная зависимость, которая применяется к одному или нескольким слоям СНС.





# Слои, фильтры и операции в сверточной сети

Нужно различать операции, фильтры и слои сверточной нейронной сети (СНС):

## Слой СНС

Слой СНС — это минимальный набор значений (между собой в графе не связанных), которые передаются по графу вычислений СНС между применениями двух операций.

## Операция СНС

Операция СНС — это некая функциональная зависимость, которая применяется к одному или нескольким слоям СНС.

## Фильтр СНС

Фильтр СНС — это набор значений (весов / параметров), с помощью которых выполняется операция СНС.



## Слои в СНС: важное замечание

Зачастую фразу “результат применения операции с использованием такого-то фильтра к слою СНС” заменяют на просто “слой СНС”, т.о. объединяя применение операции, использующей фильтр, к входному слою в одно целое.



Зачастую фразу “результат применения операции с использованием такого-то фильтра к слою СНС” заменяют на просто “слой СНС”, т.о. объединяя применение операции, использующей фильтр, к входному слою в одно целое.

### Пример

Предположим, что мы применяем операцию свертки  $F$  к слою  $A$  и получаем на выходе новый слой  $B$ . Тогда  $B = F_{\theta}(A)$ , где  $\theta$  — набор значений фильтра свертки.

При этом  $F_{\theta}(\cdot)$  для краткости называется сверточным слоем со сверткой  $F_{\theta}$ .



Зачастую фразу “результат применения операции с использованием такого-то фильтра к слою СНС” заменяют на просто “слой СНС”, т.о. объединяя применение операции, использующей фильтр, к входному слою в одно целое.

### Пример

Предположим, что мы применяем операцию свертки  $F$  к слою  $A$  и получаем на выходе новый слой  $B$ . Тогда  $B = F_\theta(A)$ , где  $\theta$  — набор значений фильтра свертки.

При этом  $F_\theta(\cdot)$  для краткости называется сверточным слоем со сверткой  $F_\theta$ .

**Замечание.** При этом в графовом представлении функционирования СНС вершинами будут являться нейроны (слои), связи между ними с некоторой функцией — это операции, а веса над ребрами — это фильтры.



Слой в СНС обычно представляется **трехмерным** (на самом деле — четырехмерным или даже пятимерным, но об этом позже) массивом, или, как принято называть, **тензором**.

---

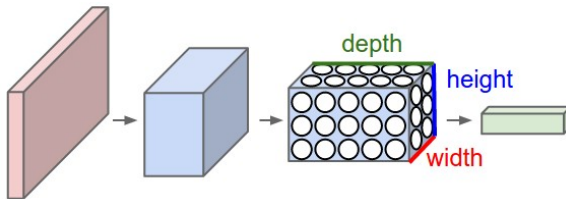
<sup>2</sup><http://cs231n.github.io/convolutional-networks/>

# Слои в СНС<sup>2</sup>

Слой в СНС обычно представляется **трехмерным** (на самом деле — четырехмерным или даже пятимерным, но об этом позже) массивом, или, как принято называть, **тензором**.

## Размерности слоя в СНС

- Ширина (width) — отвечает за горизонтальную размерность входной картинки
- Высота (height) — отвечает за вертикальную размерность входной картинки
- Глубина / канальность (depth / channels) — отвечает за количество двумерных карт признаков (feature map) на слое.



<sup>2</sup><http://cs231n.github.io/convolutional-networks/>

**Замечание.** Не следует путать **глубину слоя** и количество слоев в СНС — второе называется **глубиной СНС**.



**Замечание.** Не следует путать **глубину слоя** и количество слоев в СНС — второе называется **глубиной СНС**.

**Пример слоя:** входная цветная картинка размера  $W \times H$

- Ширина — ширина картинки,  $W$
- Высота — высота картинки,  $H$
- Глубина слоя — равняется 3 (три карты RGB).





**Замечание.** Не следует путать **глубину слоя** и количество слоев в СНС — второе называется **глубиной СНС**.

**Пример слоя:** входная цветная картинка размера  $W \times H$

- Ширина — ширина картинки,  $W$
- Высота — высота картинки,  $H$
- Глубина слоя — равняется 3 (три карты RGB).

**Замечание.** Обычно в процессе функционирования СНС ширина и высота не увеличиваются (постепенно уменьшаясь), а вот глубина слоя может меняться в широком диапазоне — от 1 (3) на входе до сотен и даже тысяч внутри СНС.



## Входной слой INPUT

Необработанные пиксельные значения входной картинки. Это — первый слой в СНС.



# Основные типы слоев в СНС

## Входной слой INPUT

Необработанные пиксельные значения входной картинки. Это — первый слой в СНС.

## Сверточный слой CONV

Скалярное произведение между элементами фильтра (также называемого **ядром** свертки) и ограниченной областью (обычно гораздо меньше всей площади  $H \times W$ ) входного слоя, с которой имеются связи, с помощью скользящего окна (слева направо сверху вниз).



# Основные типы слоев в СНС

## Входной слой INPUT

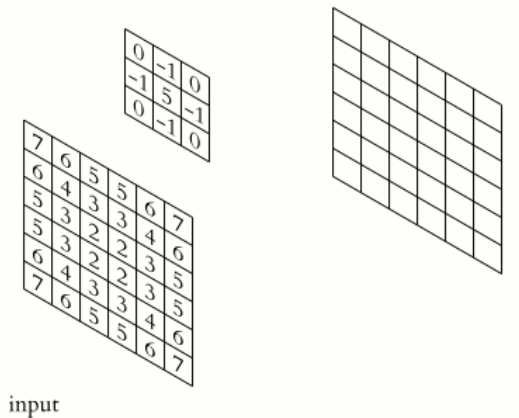
Необработанные пиксельные значения входной картинки. Это — первый слой в СНС.

## Сверточный слой CONV

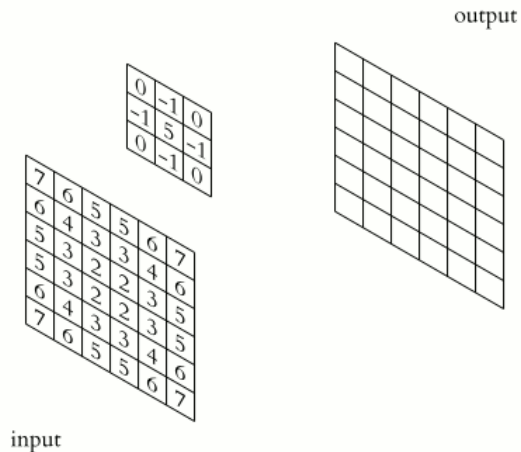
Скалярное произведение между элементами фильтра (также называемого **ядром** свертки) и ограниченной областью (обычно гораздо меньше всей площади  $H \times W$ ) входного слоя, с которой имеются связи, с помощью скользящего окна (слева направо сверху вниз).

О других поговорим в следующий раз Ж)





- Свертка — основа компьютерного зрения



- Свертка — основа компьютерного зрения
- Свертка отвечает за пространственное выделение признаков

# Параметры сверточного слоя

## Размер фильтра

Т.к. фильтр прямоугольный (за редким исключением), то задается двумя числами:  $p \times q$ . Также называется **рецептивным полем** (receptive field, поле восприятия).



# Параметры сверточного слоя

## Размер фильтра

Т.к. фильтр прямоугольный (за редким исключением), то задается двумя числами:  $p \times q$ . Также называется **рецептивным полем** (receptive field, поле восприятия).

## Глубина

Количество двумерных карт признаков (обычно интересует их число на выходе).





# Параметры сверточного слоя

## Размер фильтра

Т.к. фильтр прямоугольный (за редким исключением), то задается двумя числами:  $p \times q$ . Также называется **рецептивным полем** (receptive field, поле восприятия).

## Глубина

Количество двумерных карт признаков (обычно интересует их число на выходе).

## Шаг свертки (stride)

Количество элементов по горизонтали или вертикали, на которое перемещается фильтр в режиме скользящего окна для получения результирующей карты признаков.



# Параметры сверточного слоя

## Размер фильтра

Т.к. фильтр прямоугольный (за редким исключением), то задается двумя числами:  $p \times q$ . Также называется **рецептивным полем** (receptive field, поле восприятия).

## Глубина

Количество двумерных карт признаков (обычно интересует их число на выходе).

## Шаг свертки (stride)

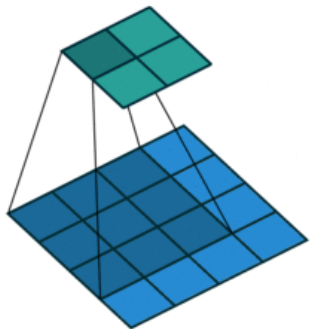
Количество элементов по горизонтали или вертикали, на которое перемещается фильтр в режиме скользящего окна для получения результирующей карты признаков.

## Добивка, паддинг (padding)

Количество элементов, которыми дополняется исходная карта признаков (часто нулями) — обычно нужна для сохранения пространственных (ширина, высота) размеров карты.

# Примеры сверточных операций<sup>3</sup>

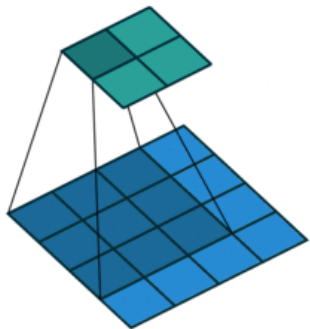
Шаг  $s = 1$ , паддинг  $p = 0$



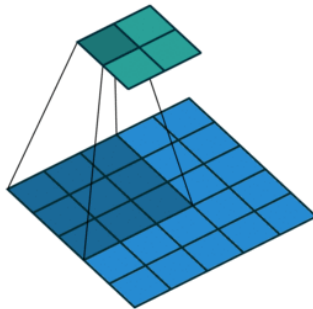
<sup>3</sup>[https://github.com/vdumoulin/conv\\_arithmetic](https://github.com/vdumoulin/conv_arithmetic)

# Примеры сверточных операций<sup>3</sup>

Шаг  $s = 1$ , паддинг  $p = 0$



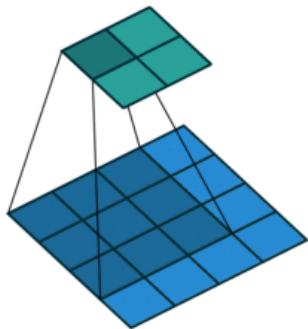
Шаг  $s = 2$ , паддинг  $p = 0$



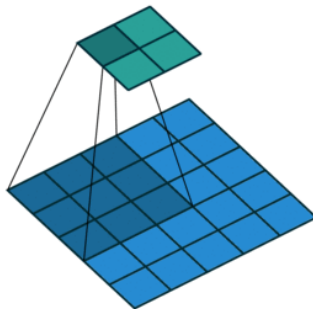
<sup>3</sup>[https://github.com/vdumoulin/conv\\_arithmetic](https://github.com/vdumoulin/conv_arithmetic)

# Примеры сверточных операций<sup>3</sup>

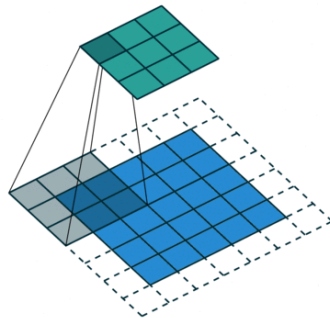
Шаг  $s = 1$ , паддинг  $p = 0$



Шаг  $s = 2$ , паддинг  $p = 0$



Шаг  $s = 2$ , паддинг  $p = 1$



<sup>3</sup>[https://github.com/vdumoulin/conv\\_arithmetic](https://github.com/vdumoulin/conv_arithmetic)

# Варианты добивки

- При движении скользящим окном размера  $h \times w$  по изображению  $H \times W$  с шагом  $s = 1$ , если не заходить за границу картинки, то на выходе будет изображение  $(H - h + 1) \times (W - w + 1)$
- Такой режим называется “VALID”, и он использовался в первых СНС



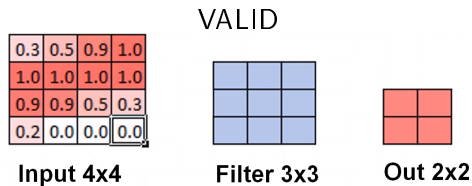
# Варианты добивки

- При движении скользящим окном размера  $h \times w$  по изображению  $H \times W$  с шагом  $s = 1$ , если не заходить за границу картинки, то на выходе будет изображение  $(H - h + 1) \times (W - w + 1)$
- Такой режим называется “VALID”, и он использовался в первых СНС
- Впоследствии стали добавлять рамку вокруг изображения (паддинг) для того, чтобы выходной размер был равен входному
- Такой режим называется “SAME”, и обычно рамка состоит либо из нулей, либо из зеркального отражения картинки внутри рамки



# Варианты добивки

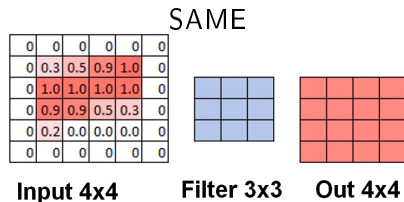
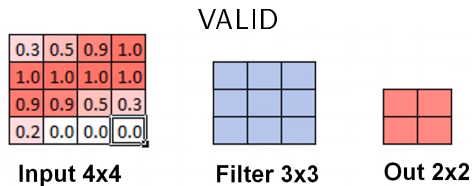
- При движении скользящим окном размера  $h \times w$  по изображению  $H \times W$  с шагом  $s = 1$ , если не заходить за границу картинки, то на выходе будет изображение  $(H - h + 1) \times (W - w + 1)$
- Такой режим называется “VALID”, и он использовался в первых СНС
- Впоследствии стали добавлять рамку вокруг изображения (паддинг) для того, чтобы выходной размер был равен входному
- Такой режим называется “SAME”, и обычно рамка состоит либо из нулей, либо из зеркального отражения картинки внутри рамки





# Варианты добивки

- При движении скользящим окном размера  $h \times w$  по изображению  $H \times W$  с шагом  $s = 1$ , если не заходить за границу картинки, то на выходе будет изображение  $(H - h + 1) \times (W - w + 1)$
- Такой режим называется “VALID”, и он использовался в первых СНС
- Впоследствии стали добавлять рамку вокруг изображения (паддинг) для того, чтобы выходной размер был равен входному
- Такой режим называется “SAME”, и обычно рамка состоит либо из нулей, либо из зеркального отражения картинки внутри рамки



- **Рецептивное поле** (поле восприятия) нейрона — область на входном изображении, которая участвует в вычислении данного нейрона



# О рецептивном поле

- **Рецептивное поле** (поле восприятия) нейрона — область на входном изображении, которая участвует в вычислении данного нейрона
- Не стоит путать с рецептивным полем фильтра свертки (оно имеет размер фильтра)



# О рецептивном поле

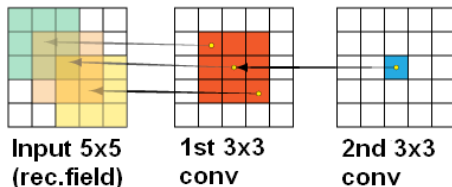
- **Рецептивное поле** (поле восприятия) нейрона — область на входном изображении, которая участвует в вычислении данного нейрона
- Не стоит путать с рецептивным полем фильтра свертки (оно имеет размер фильтра)
- Чем глубже СНС и чем дальше нейрон от входа, тем больше его рецептивное поле



# О рецептивном поле

- **Рецептивное поле** (поле восприятия) нейрона — область на входном изображении, которая участвует в вычислении данного нейрона
- Не стоит путать с рецептивным полем фильтра свертки (оно имеет размер фильтра)
- Чем глубже СНС и чем дальше нейрон от входа, тем больше его рецептивное поле

Пример: рецептивное поле нейрона после двух сверток  $3 \times 3$  имеет размер  $5 \times 5$



- **Входной слой:** трехмерный тензор  $X_{ij}^m$ , где верхний индекс отвечает за количество входных карт, а два нижних индекса — за пространственное разрешение карт (по горизонтали и вертикали). Всего входных карт  $M$

---

<sup>4</sup><https://cs231n.github.io/assets/conv-demo/index.html>

## Формула свертки<sup>4</sup>

- **Входной слой:** трехмерный тензор  $X_{ij}^m$ , где верхний индекс отвечает за количество входных карт, а два нижних индекса — за пространственное разрешение карт (по горизонтали и вертикали). Всего входных карт  $M$
- **Выходной слой:** трехмерный тензор  $Y_{ij}^k$  с теми же обозначениями индексов. Всего выходных карт  $K$ .

---

<sup>4</sup><https://cs231n.github.io/assets/conv-demo/index.html>



# Формула свертки<sup>4</sup>

- **Входной слой:** трехмерный тензор  $X_{ij}^m$ , где верхний индекс отвечает за количество входных карт, а два нижних индекса — за пространственное разрешение карт (по горизонтали и вертикали). Всего входных карт  $M$
- **Выходной слой:** трехмерный тензор  $Y_{ij}^k$  с теми же обозначениями индексов. Всего выходных карт  $K$ .
- **Фильтр свертки:** четырехмерный (!) тензор  $F_{uv}^{mk}$ , где два верхних индекса отвечают за индекс входной и выходной карты, а нижние - пространственные размерности (например,  $5 \times 5$ ); а также одномерный тензор сдвига (bias)  $b^k$ . Пусть пространственные размерности фильтра —  $p \times q$ .

<sup>4</sup><https://cs231n.github.io/assets/conv-demo/index.html>





## Формула свертки<sup>4</sup>

- **Входной слой:** трехмерный тензор  $X_{ij}^m$ , где верхний индекс отвечает за количество входных карт, а два нижних индекса — за пространственное разрешение карт (по горизонтали и вертикали). Всего входных карт  $M$
- **Выходной слой:** трехмерный тензор  $Y_{ij}^k$  с теми же обозначениями индексов. Всего выходных карт  $K$ .
- **Фильтр свертки:** четырехмерный (!) тензор  $F_{uv}^{mk}$ , где два верхних индекса отвечают за индекс входной и выходной карты, а нижние - пространственные размерности (например,  $5 \times 5$ ); а также одномерный тензор сдвига (bias)  $b^k$ . Пусть пространственные размерности фильтра —  $p \times q$ .

### Формула свертки

$$Y_{ij}^k = \sum_{m=1}^M \sum_{u,v=1}^{p,q} X_{i+u-1,j+v-1}^m \cdot F_{uv}^{mk} + b^k, \quad \forall k = 1 \dots K$$

<sup>4</sup><https://cs231n.github.io/assets/conv-demo/index.html>

# Подсчет количества весов (параметров) фильтра

Пусть используются следующие гиперпараметры:

- Количество карт входного слоя:  $M$
- Количество карт выходного слоя:  $K$
- Пространственное разрешение фильтра свертки:  $p \times q$



# Подсчет количества весов (параметров) фильтра

Пусть используются следующие гиперпараметры:

- Количество карт входного слоя:  $M$
- Количество карт выходного слоя:  $K$
- Пространственное разрешение фильтра свертки:  $p \times q$

Тогда фильтр задается четырехмерным тензором весов свертки и одномерным тензором весов сдвига:

Количество параметров

$$N_{conv} = MKpq + K = (Mpq + 1)K$$



Пусть число карт  $M = M'g$  и  $K = K'g$  на предыдущем и текущем слое делится без остатка на  $g \geq 1, g \in \mathbb{N}$ .



Пусть число карт  $M = M'g$  и  $K = K'g$  на предыдущем и текущем слое делится без остатка на  $g \geq 1, g \in \mathbb{N}$ .

- Тогда фильтр свертки  $F_{uv}^{mk}, 1 \leq m \leq M, 1 \leq k \leq K$  можно разбить на  $g$  независимых групп  $F_{uv}^{s,m'k'}$ , где  $1 \leq s \leq g$  — номер группы,  $1 \leq m' \leq M/g, 1 \leq k' \leq K/g$



Пусть число карт  $M = M'g$  и  $K = K'g$  на предыдущем и текущем слое делится без остатка на  $g \geq 1, g \in \mathbb{N}$ .

- Тогда фильтр свертки  $F_{uv}^{mk}, 1 \leq m \leq M, 1 \leq k \leq K$  можно разбить на  $g$  независимых групп  $F_{uv}^{s,m'k'}$ , где  $1 \leq s \leq g$  — номер группы,  $1 \leq m' \leq M/g, 1 \leq k' \leq K/g$
- Сдвиг тоже можно разбить на  $g$  частей  $b^{s,k'}$



Пусть число карт  $M = M'g$  и  $K = K'g$  на предыдущем и текущем слое делится без остатка на  $g \geq 1, g \in \mathbb{N}$ .

- Тогда фильтр свертки  $F_{uv}^{mk}, 1 \leq m \leq M, 1 \leq k \leq K$  можно разбить на  $g$  независимых групп  $F_{uv}^{s,m'k'}$ , где  $1 \leq s \leq g$  — номер группы,  $1 \leq m' \leq M/g, 1 \leq k' \leq K/g$
- Сдвиг тоже можно разбить на  $g$  частей  $b^{s,k'}$
- Пусть  $k = (s - 1)K/g + k'$ , тогда формула групповой свертки (grouped convolution)



# Групповая свертка

Пусть число карт  $M = M'g$  и  $K = K'g$  на предыдущем и текущем слое делится без остатка на  $g \geq 1, g \in \mathbb{N}$ .

- Тогда фильтр свертки  $F_{uv}^{mk}, 1 \leq m \leq M, 1 \leq k \leq K$  можно разбить на  $g$  независимых групп  $F_{uv}^{s,m'k'}$ , где  $1 \leq s \leq g$  — номер группы,  $1 \leq m' \leq M/g, 1 \leq k' \leq K/g$
- Сдвиг тоже можно разбить на  $g$  частей  $b^{s,k'}$
- Пусть  $k = (s - 1)K/g + k'$ , тогда формула групповой свертки (grouped convolution)

## Групповая свертка

$$Y_{ij}^k = \sum_{m'=1}^{M/g} \sum_{u,v=1}^{p,q} X_{i+u-1,j+v-1}^{(s-1)M/g+m'} \cdot F_{uv}^{s,m'k'} + b^{s,k'}$$





# Групповая свертка

Пусть число карт  $M = M'g$  и  $K = K'g$  на предыдущем и текущем слое делится без остатка на  $g \geq 1, g \in \mathbb{N}$ .

- Тогда фильтр свертки  $F_{uv}^{mk}, 1 \leq m \leq M, 1 \leq k \leq K$  можно разбить на  $g$  независимых групп  $F_{uv}^{s,m'k'}$ , где  $1 \leq s \leq g$  — номер группы,  $1 \leq m' \leq M/g, 1 \leq k' \leq K/g$
- Сдвиг тоже можно разбить на  $g$  частей  $b^{s,k'}$
- Пусть  $k = (s-1)K/g + k'$ , тогда формула групповой свертки (grouped convolution)

## Групповая свертка

$$Y_{ij}^k = \sum_{m'=1}^{M/g} \sum_{u,v=1}^{p,q} X_{i+u-1,j+v-1}^{(s-1)M/g+m'} \cdot F_{uv}^{s,m'k'} + b^{s,k'}$$

Замечание. При  $g = 1$  групповая свертка сводится к обычной.



# Преимущества групповой свертки<sup>5</sup>

- Позволяет реализовывать свертки параллельно на разных устройствах (GPU)

---

<sup>5</sup><https://towardsdatascience.com/>



## Преимущества групповой свертки<sup>5</sup>

- Позволяет реализовывать свертки параллельно на разных устройствах (GPU)
- Уменьшается общее число параметров

---

<sup>5</sup>[https://towardsdatascience.com/](https://towardsdatascience.com/a-comprehensive-introduction-to-different-types-of-convolutions-in-deep-learning-669281e58215)



## Преимущества групповой свертки<sup>5</sup>

- Позволяет реализовывать свертки параллельно на разных устройствах (GPU)
- Уменьшается общее число параметров
- Порой получается лучшая по качеству модель (из-за корреляции карт)

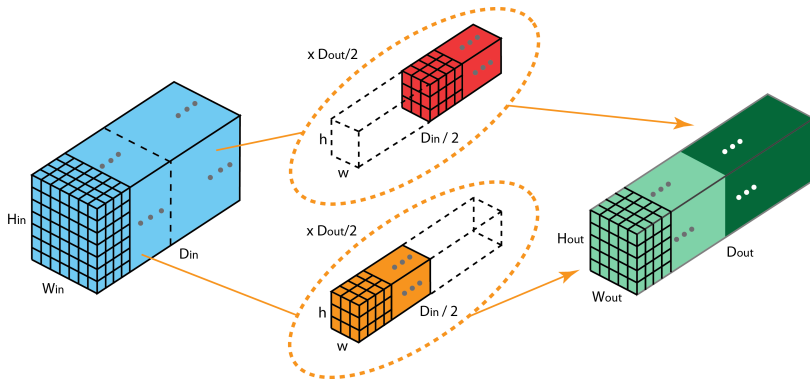
---

<sup>5</sup><https://towardsdatascience.com/>



# Преимущества групповой свертки<sup>5</sup>

- Позволяет реализовывать свертки параллельно на разных устройствах (GPU)
- Уменьшается общее число параметров
- Порой получается лучшая по качеству модель (из-за корреляции карт)



<sup>5</sup><https://towardsdatascience.com/>

# Поканальная свертка

- Имеет также названия “depth-wise” или “channel-wise” convolution



# Поканальная свертка

- Имеет также названия “depth-wise” или “channel-wise” convolution
- Является частным случаем групповой свертки при  $M = K = g$  (число групп равно числу входных либо выходных карт)



# Поканальная свертка

- Имеет также названия “depth-wise” или “channel-wise” convolution
- Является частным случаем групповой свертки при  $M = K = g$  (число групп равно числу входных либо выходных карт)
- Если обозначить  $F_{uv}^{s,11} = F_{uv}^s, 1 \leq s \leq g$ , то формула поканальной свертки свертки

## Формула свертки

$$Y_{ij}^k = \sum_{u,v=1}^{p,q} X_{i+u-1,j+v-1}^k \cdot F_{uv}^k + b^k, \quad \forall k = 1 \dots K$$



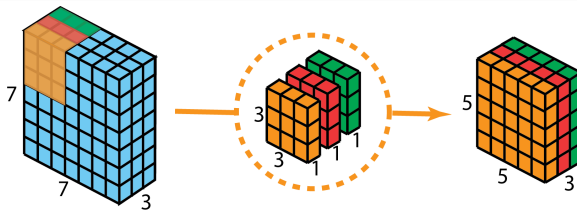


# Поканальная свертка

- Имеет также названия “depth-wise” или “channel-wise” convolution
- Является частным случаем групповой свертки при  $M = K = g$  (число групп равно числу входных либо выходных карт)
- Если обозначить  $F_{uv}^{s,11} = F_{uv}^s, 1 \leq s \leq g$ , то формула поканальной свертки свертки

## Формула свертки

$$Y_{ij}^k = \sum_{u,v=1}^{p,q} X_{i+u-1,j+v-1}^k \cdot F_{uv}^k + b^k, \quad \forall k = 1 \dots K$$



# Поканально разделяемая свертка (depth-wise separable convolution)

- Обобщение поканальной свертки при  $M \neq K$



# Поканально разделяемая свертка (depth-wise separable convolution)

- Обобщение поканальной свертки при  $M \neq K$
- Является композицией двух видов свертки:



# Поканально разделяемая свертка (depth-wise separable convolution)

- Обобщение поканальной свертки при  $M \neq K$
- Является композицией двух видов свертки:
  - 1 Поканальная свертка из  $M$  каналов в  $M$  каналов ( $M$  свертки  $p \times q \times 1$ )



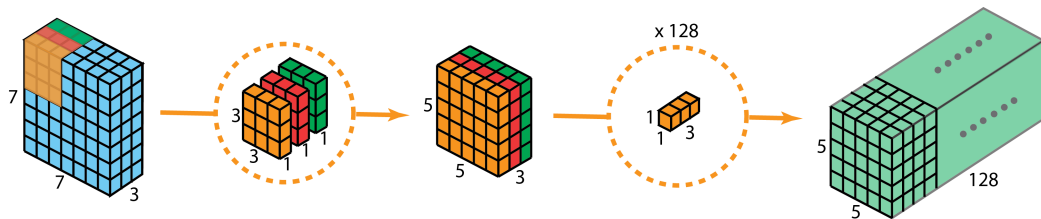
# Поканально разделяемая свертка (depth-wise separable convolution)

- Обобщение поканальной свертки при  $M \neq K$
- Является композицией двух видов сверток:
  - 1 Поканальная свертка из  $M$  каналов в  $M$  каналов ( $M$  сверток  $p \times q \times 1$ )
  - 2  $1 \times 1$  свертка из  $M$  каналов в  $K$  каналов ( $K$  сверток  $1 \times 1 \times M$ )



# Поканально разделяемая свертка (depth-wise separable convolution)

- Обобщение поканальной свертки при  $M \neq K$
- Является композицией двух видов свертки:
  - 1 Поканальная свертка из  $M$  каналов в  $M$  каналов ( $M$  сверток  $p \times q \times 1$ )
  - 2  $1 \times 1$  свертка из  $M$  каналов в  $K$  каналов ( $K$  сверток  $1 \times 1 \times M$ )



## Транспонированная свертка (transposed convolution)

Применяется, когда нужно увеличить пространственные размеры карты признаков. Можно представлять как вставку фиктивных нулевых значений *между элементами входной карты*. Количество вставляемых значений задается шагом  $s$  (stride) и равно  $s - 1$ .



## Транспонированная свертка (transposed convolution)

Применяется, когда нужно увеличить пространственные размеры карты признаков. Можно представлять как вставку фиктивных нулевых значений *между элементами входной карты*. Количество вставляемых значений задается шагом  $s$  (stride) и равно  $s - 1$ .

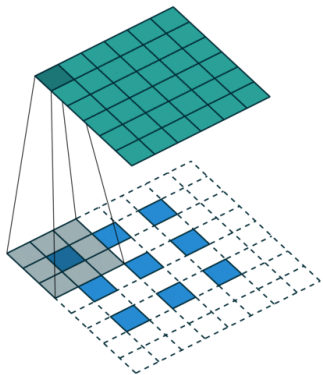
## Расширенная свертка (atrous / dilated convolution)

Применяется, когда нужно маленьким фильтром захватить большое рецептивное поле. Можно представлять как вставку фиктивных нулевых значений *между элементами фильтра*. Количество вставляемых значений задается коэффициентом расширения  $d$  (dilation rate) и равно  $d - 1$ .

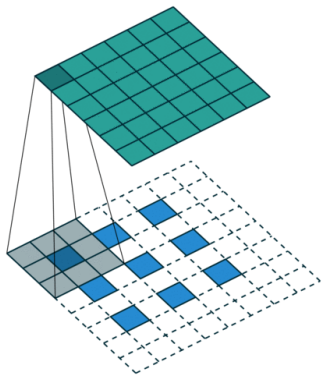




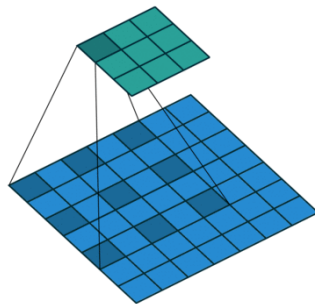
Транспонированная свертка, шаг  $s = 2$



Транспонированная свертка, шаг  $s = 2$



Расширенная свертка, коэффициент расширения  $d = 2$



# Деформируемые свертки<sup>6</sup>

- В настоящее время существует вид сверток, в которых обучаются не только веса фильтра, но и вектор сдвига для каждого элемента.

---

<sup>6</sup>Dai J. et al. Deformable convolutional networks. 2017.



# Деформируемые свертки<sup>6</sup>

- В настоящее время существует вид свертков, в которых обучаются не только веса фильтра, но и вектор сдвига для каждого элемента.
- Позволяет настраиваться на наиболее важные области

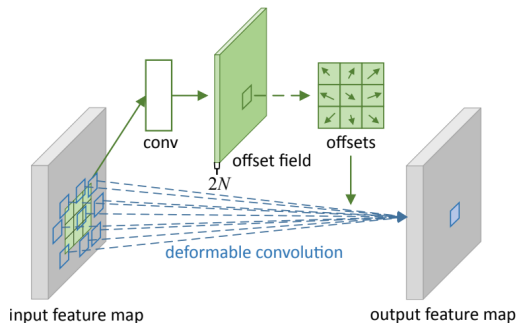
---

<sup>6</sup>Dai J. et al. Deformable convolutional networks. 2017.



# Деформируемые свертки<sup>6</sup>

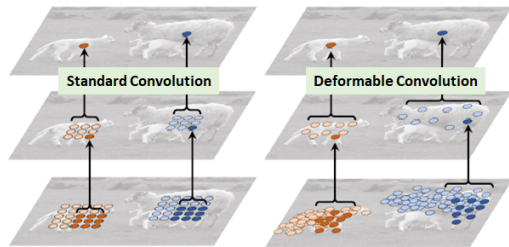
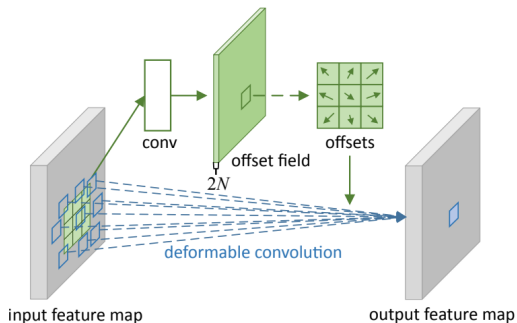
- В настоящее время существует вид свертков, в которых обучаются не только веса фильтра, но и вектор сдвига для каждого элемента.
- Позволяет настраиваться на наиболее важные области



<sup>6</sup>Dai J. et al. Deformable convolutional networks. 2017.

# Деформируемые свертки<sup>6</sup>

- В настоящее время существует вид свертков, в которых обучаются не только веса фильтра, но и вектор сдвига для каждого элемента.
- Позволяет настраиваться на наиболее важные области



<sup>6</sup>Dai J. et al. Deformable convolutional networks. 2017.

- Основная идея: в дополнение к  $(p \times q)$  весов фильтра  $F_{uv}$  храним дополнительно  $2 \times (p \times q)$  векторов сдвига (один набор по горизонтали, другой – по вертикали)  
 $o_{uv}, p_{uv}$



# Деформируемые свертки — детали

- Основная идея: в дополнение к  $(p \times q)$  весов фильтра  $F_{uv}$  храним дополнительно  $2 \times (p \times q)$  векторов сдвига (один набор по горизонтали, другой – по вертикали)  
 $o_{uv}, p_{uv}$
- Формула свертки (для одной входной и выходной карты):

$$X_{ij} = \sum_{u,v=1}^{p,q} X_{i+u-1+o_{uv}, j+v-1+p_{uv}} \cdot F_{uv} + b$$





- Основная идея: в дополнение к  $(p \times q)$  весов фильтра  $F_{uv}$  храним дополнительно  $2 \times (p \times q)$  векторов сдвига (один набор по горизонтали, другой – по вертикали)  $o_{uv}, p_{uv}$
- Формула свертки (для одной входной и выходной карты):

$$X_{ij} = \sum_{u,v=1}^{p,q} X_{i+u-1+o_{uv}, j+v-1+p_{uv}} \cdot F_{uv} + b$$

- Поскольку обучаемые  $o_{uv}, p_{uv}$  в общем случае будут нецелыми, то предлагается применять билинейную интерполяцию:  $X_{\alpha\beta} = \sum_{s,t=1}^{H,W} G((s,t), (\alpha,\beta)) \cdot X_{st}$ , где  $G((s,t), (\alpha,\beta)) = \max(0, 1 - |\alpha - s|) \cdot \max(0, 1 - |\beta - t|)$ .



## Вопрос

Почему же сверточные сети так эффективны?



# Переиспользование значений фильтров

## Вопрос

Почему же сверточные сети так эффективны?

## Ответ

Из-за переиспользования (sharing) значений (весов) сверточных фильтров!



# Переиспользование значений фильтров

## Вопрос

Почему же сверточные сети так эффективны?

## Ответ

Из-за переиспользования (sharing) значений (весов) сверточных фильтров!

## Переиспользование

- Полное (обычные свертки)



# Переиспользование значений фильтров

## Вопрос

Почему же сверточные сети так эффективны?

## Ответ

Из-за переиспользования (sharing) значений (весов) сверточных фильтров!

## Переиспользование

- Полное (обычные свертки)
- Частичное (локальные свертки, locally connected)



# Переиспользование значений фильтров

## Вопрос

Почему же сверточные сети так эффективны?

## Ответ

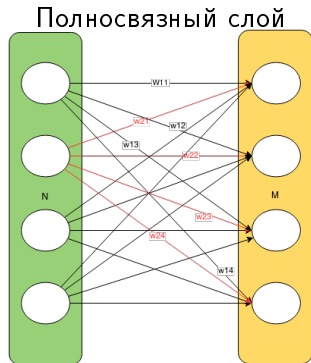
Из-за переиспользования (sharing) значений (весов) сверточных фильтров!

## Переиспользование

- Полное (обычные свертки)
- Частичное (локальные свертки, locally connected)
- Отсутствует (полносвязный слой, fully connected)



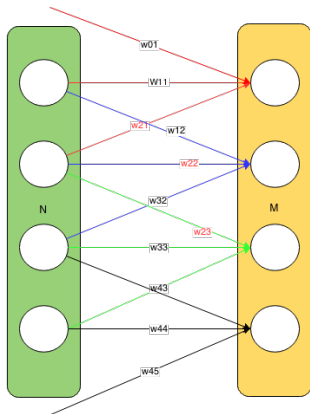
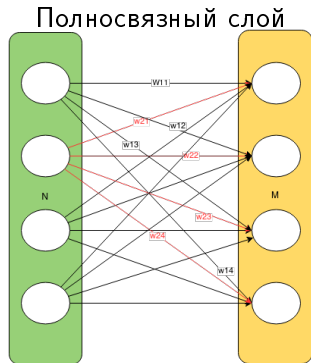
# Иллюстрация переиспользования<sup>7</sup>



<sup>7</sup><https://pennlio.wordpress.com/2014/04/11/>

# Иллюстрация переиспользования<sup>7</sup>

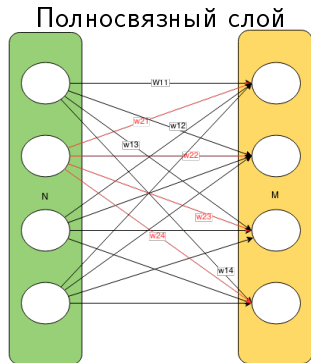
## Локальные свертки



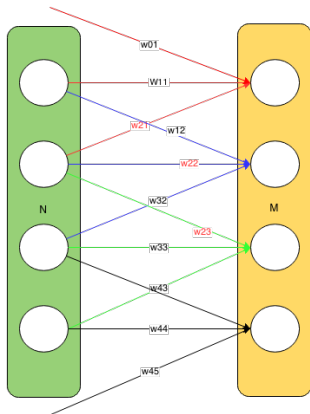
<sup>7</sup><https://pennlio.wordpress.com/2014/04/11/>



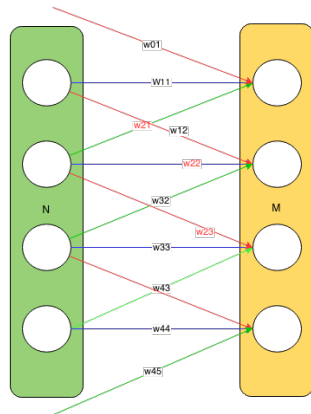
# Иллюстрация переиспользования<sup>7</sup>



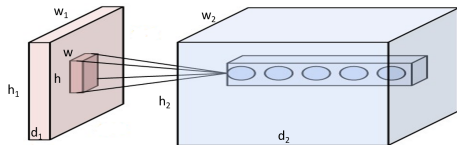
Локальные свертки



Обычная свертка

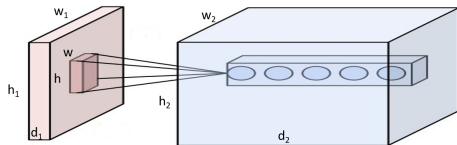


<sup>7</sup><https://pennlio.wordpress.com/2014/04/11/>



- Предположим, что входной слой имеет глубину  $d_1$ , ширину  $w_1$  и высоту  $h_1$ , а выходной — глубину  $d_2$ , ширину  $w_2$  и высоту  $h_2$ . Фильтр свертки (без тензора сдвига), применяемый ко входному слою, имеет пространственные размеры  $w \times h$ .

# Полное переиспользование



- Преположим, что входной слой имеет глубину  $d_1$ , ширину  $w_1$  и высоту  $h_1$ , а выходной — глубину  $d_2$ , ширину  $w_2$  и высоту  $h_2$ . Фильтр свертки (без тензора сдвига), применяемый ко входному слою, имеет пространственные размеры  $w \times h$ .
- При полном переиспользовании параметров мы движемся скользящим окном по входному тензору: в каждом выходном нейроне для конкретной карты используем те же параметры — т.е. количество весов фильтра  $d_1 * w * h$  нужно домножить на количество выходных карт  $d_2$ :  $N_c = d_1 * w * h * d_2$ .



- При частичном переиспользования параметров свертки нужно соединить все входные нейроны (размерности свертки) количеством  $d_1 * w * h$ , со всеми выходными нейронами количеством  $d_2 * w_2 * h_2$ , всего параметров  $N_{lc} = d_1 * w * h * d_2 * w_2 * h_2$  параметров.



- При частичном переиспользования параметров свертки нужно соединить все входные нейроны (размерности свертки) количеством  $d_1 * w * h$ , со всеми выходными нейронами количеством  $d_2 * w_2 * h_2$ , всего параметров  $N_{lc} = d_1 * w * h * d_2 * w_2 * h_2$  параметров.
- При отсутствии переиспользования все входные нейроны соединяются со всеми выходными, т.е.  $N_{fc} = d_1 * w_1 * h_1 * d_2 * w_2 * h_2$ .



- При частичном переиспользования параметров свертки нужно соединить все входные нейроны (размерности свертки) количеством  $d_1 * w * h$ , со всеми выходными нейронами количеством  $d_2 * w_2 * h_2$ , всего параметров  $N_{lc} = d_1 * w * h * d_2 * w_2 * h_2$  параметров.
- При отсутствии переиспользования все входные нейроны соединяются со всеми выходными, т.е.  $N_{fc} = d_1 * w_1 * h_1 * d_2 * w_2 * h_2$ .
- Т.о. частичное переиспользование дает выигрыш в  $\frac{N_{lc}}{N_c} = w_2 * h_2$ ,
- А отсутствие переиспользования дает проигрыш в  $\frac{N_{fc}}{N_c} = \frac{w_1 * h_1 * w_2 * h_2}{w * h}$ ,



Спасибо за внимание!

