

## 1D CNN 개체

필수 (kernel) or Filter.

;  $n \times m$  크기의 행렬로 정의.

; 일반적으로  $3 \times 3$ ,  $5 \times 5$  크기의 kernel 사용

상복자, 선에서. kernel 크기가 정해지면, 출력  $n$  특성 맵; feature map의 크기도 정해지는데 것이 맞다.

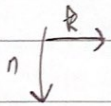
< 용어 : stride > 이동 방법

good explanation

" LSTM 을 사용하기 전에, 각 문장을 Embedding layer 를 지나서

각 단어가 'Embedding Vector' 가 된 상태로 LSTM 의 입력이 되게 한다.

( 순서 > padding > Embedding layer )



;  $k$  : 임베딩의 차원

;  $n$  : 문장의 길이

> 1D CNN에서 kernel의 위치를 통해 행렬에서 '임베딩 벡터의 차원' 과

동일하게 설정. 1D CNN에서  $k$  이 시퀀스로 명명하여 해당 크기의

시퀀스로 간다.

< 용어 : 연산 > Step

kernel의 시퀀스; 신경망에 매겨 가려진. 행렬과.

1D CNN의 기본 시퀀스

- 해당 시퀀스에 따라 학습되는 파라미터의 수는 달라짐

; 단어 특징이 달라짐 > 참고로  $n$ -gram 이 달라진다고.

문구 있음

## Max - Pooling

DATE.

NO.

이진화 (이진화 전 + 이진화 후) 사용 예. Pooling 사용 예.

Max - Pooling 을 통해 가장 큰 값을 뽑음.

이진화 (softmax max 를 활용) 예시.

(이진화 전)

n

max-pooling

>

factor-map

>

softmax ; 2개의 out.

max-pooling