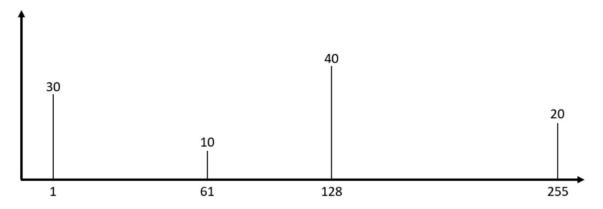
شماره دانشجویی: زمان: ۱۰۰ دقیقه

نام و نام خانوادگی:

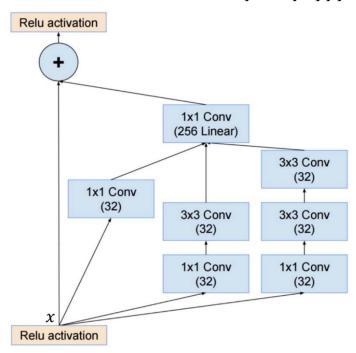
ا. فرض کنید هیستوگرام LBP_8^3 یک تصویر $1 \times 1 \times 1$ به صورت شکل زیر باشد.

الف) اگر این تصویر به اندازه ۱۸۰ درجه چرخانده شود و شدت روشنایی پیکسلهای آن قرینه شوند ($i\leftarrow 255-i$)، هیستوگرام LBP_8^3 تصویر حاصل را محاسبه و رسم کنید.

ب) برای هر دو حالت، هیستوگرام LBP_8^3 یکنواخت و مستقل از چرخش را محاسبه و رسم کنید.



۲. کد مربوط به زیرشبکه زیر را بنویسید (از x به بعد).



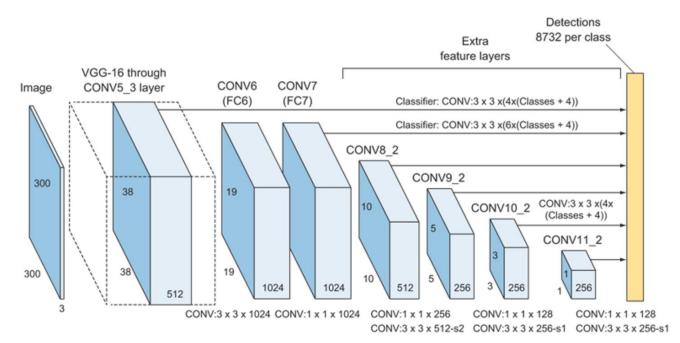
۳. یکی از اقدامات ساده برای بهبود عملکرد یک شبکه عمیق، نرمالسازی دادههای ورودی است (منجر به یادگیری بهتر می شود). فرض کنید در آموزش مدل از نرمالسازی زیر استفاده کردهایم:

$$x \leftarrow \frac{(x - 128)}{128}$$

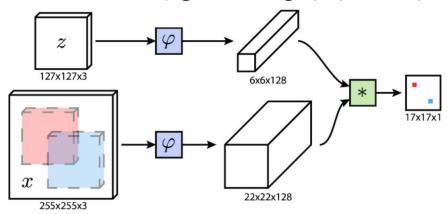
اجرای همین عملیات ساده در زمان تست برای یک تصویر بزرگ می تواند زمان قابل توجهی را صرف کند. می توان با تغییر وزنهای لایه کانولوشنی نخست کاری کرد که دیگر نیازی به این عملیات به صورت جداگانه نباشد و نرمال سازی هم در همان لایه کانولوشنی انجام شود تا سرعت inference افزایش بیابد بدون آنکه دقت مدل تغییری نماید. فرض کنید لایه نخست دارای ۶۴ فیلتر کانولوشنی باشد که وزنهای مربوط به یکی از این فیلترها به صورت زیر باشد. وزنهای جدید این فیلتر را محاسبه کنید (وزنهایی که عملیات نرمال سازی و فیلتر فعلی را با هم انجام دهد).

	0	1	0	
w =	2	2	2	, b = 3
	0	0	1	

۴. همانطور که در شکل زیر نشان داده شده است، در شبکه تشخیص اشیاء SSD تعداد ۸۷۳۲ ناحیه از تصویر ورودی این شبکه ورودی با ابعاد ۳۰۰×۳۰۰ به عنوان ناحیه پیشنهادی بررسی میشود. در صورتیکه ابعاد تصویر ورودی این شبکه برابر با ۶۰۰×۶۰۰ باشد، تعداد ناحیههای مورد بررسی چه عددی خواهد بود؟



۵. در شکل زیر معماری SiamFC برای ردیابی اشیاء مشاهده میشود.



در جدول زیر هم معماری شبکه کانولوشنی مورد استفاده در آن آورده شده است. برای اجرای این شبکه چه تعداد عملیات ضرب مورد نیاز است؟

			Activation size			
Layer	Support	Stride	For exemplar	For search	Chans.	
			127×127	255×255	$\times 3$	
conv1	11×11	2	59×59	123×123	×96	
pool1	3×3	2	29×29	61×61	×96	
conv2	5×5	1	25×25	57×57	$\times 256$	
pool2	3×3	2	12×12	28×28	$\times 256$	
conv3	3×3	1	10×10	26×26	×192	
conv4	3×3	1	8 × 8	24×24	×192	
conv5	3×3	1	6×6	22×22	×128	

۶. در شبکه زیر به طور دقیق مشخص کنید کدام پیکسلهای تصویر ورودی در خروجی نورونهای در مختصات $(\mathfrak{r}.\mathfrak{r}.\mathfrak{r})$ موثر هستند (ورودی شبکه یک تصویر $\mathfrak{r}.\mathfrak{r}.\mathfrak{r}.\mathfrak{r}$ است و خروجی آن یک ماتریس $\mathfrak{r}.\mathfrak{r}.\mathfrak{r}.\mathfrak{r}$ است). مراحل محاسبات را به طور دقیق یادداشت کنید.

```
input = Input(shape=(640, 480, 1))
                       conv1_1 = Conv2D(16, (5, 5), activation="relu")(input)
                      conv1_2 = Conv2D(16, (5, 5), activation="relu")(conv1_1)
                      pool1 = MaxPooling2D()(conv1_2)
                      conv2_1 = Conv2D(32, (1, 1), activation="relu", padding='same') (pool1)
                      conv2_2 = Conv2D(32, (3, 3), activation="relu", padding='same') (pool1)
                       conv2_3 = Conv2D(32, (5, 5), activation="relu", padding='same') (pool1)
۲
                       concat = Concatenate()([conv2_1, conv2_2, conv2_3])
                      pool2 = MaxPooling2D()(concat)
                      conv3_1 = Conv2D(32, (3, 3), activation="relu", padding='same') (pool2)
                                                                                                        ٧٩
                      conv3 2 = Conv2D(32, (3, 3), activation="relu", padding='same') (conv3_1)
         94.
                      pool3 = MaxPooling2D()(conv3 2)
                      conv4 = Conv2D(16, (1, 1)) (pool3)
                      model = keras.Model(inputs=[input], outputs=[conv4])
```