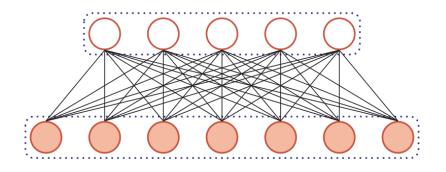
《机器学习基础》



全连接前馈神经网络

▶权重矩阵的参数非常多

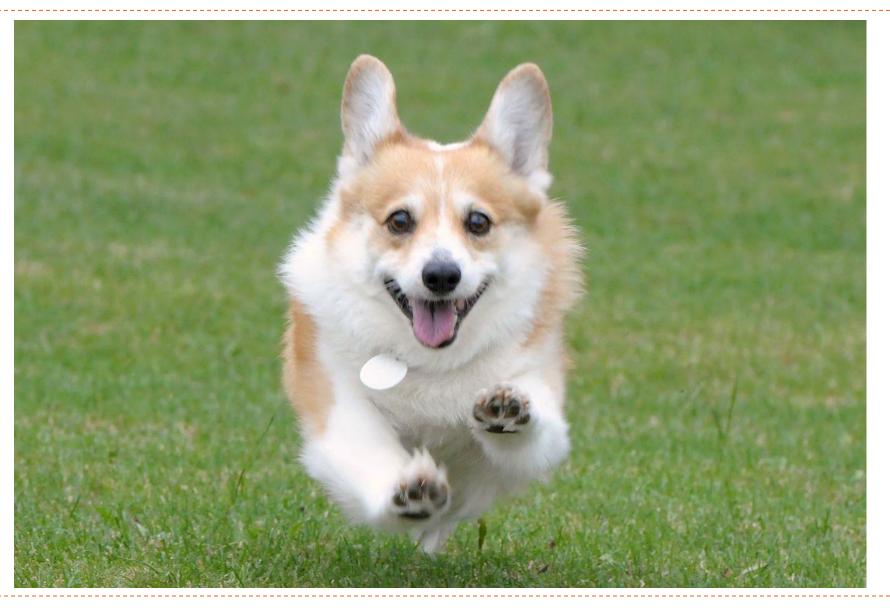


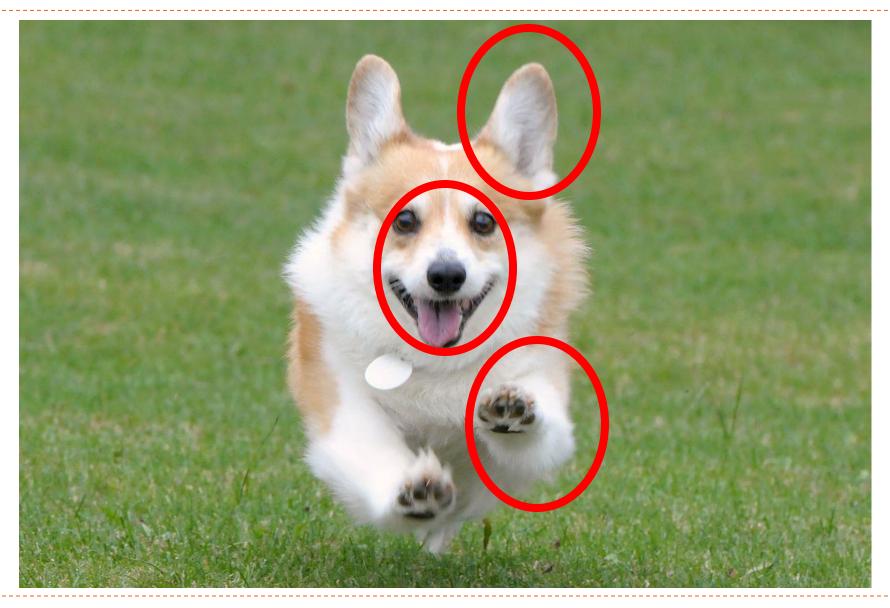
▶局部不变性特征

- ▶自然图像中的物体都具有局部不变性特征
 - ▶尺度缩放、平移、旋转等操作不影响其语义信息。
- ▶全连接前馈网络很难提取这些局部不变特征

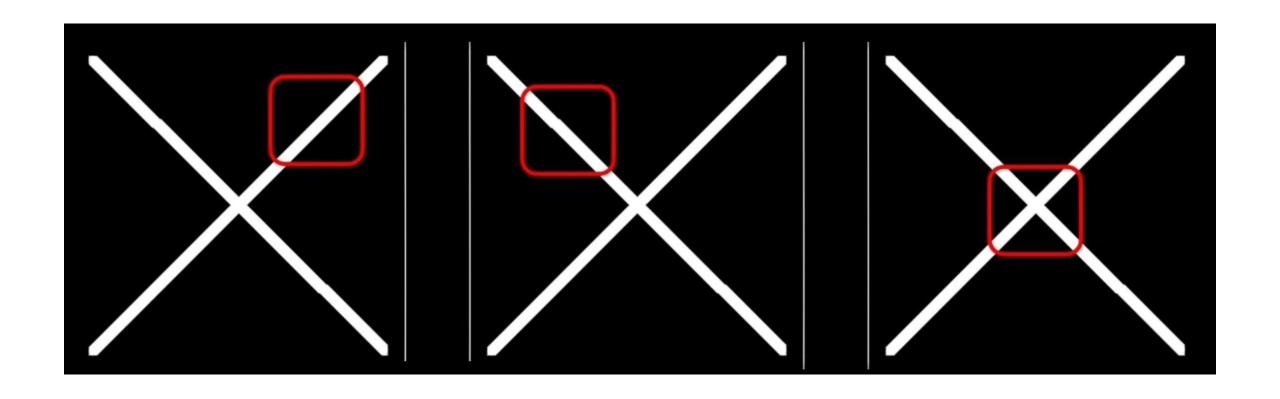
卷积神经网络

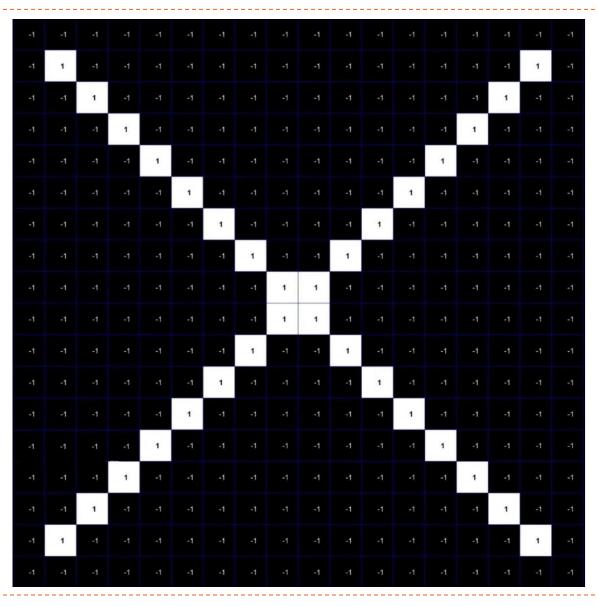
- ▶卷积神经网络(Convolutional Neural Networks, CNN)
 - ▶**一种前馈神经网络**
 - ▶受生物学上感受野 (Receptive Field) 的机制而提出的
 - ▶ 在视觉神经系统中,一个神经元的感受野是指视网膜上的特定区域,只有这个区域内的刺激才能够激活该神经元。
 - ▶特别适用于处理具有网格拓扑结构的数据,如图像 (2D网格)和时间序列数据 (1D网格)
- ▶卷积神经网络有三个结构上的特性:
 - ▶局部连接
 - ▶权重共享
 - ▶空间或时间上的次采样



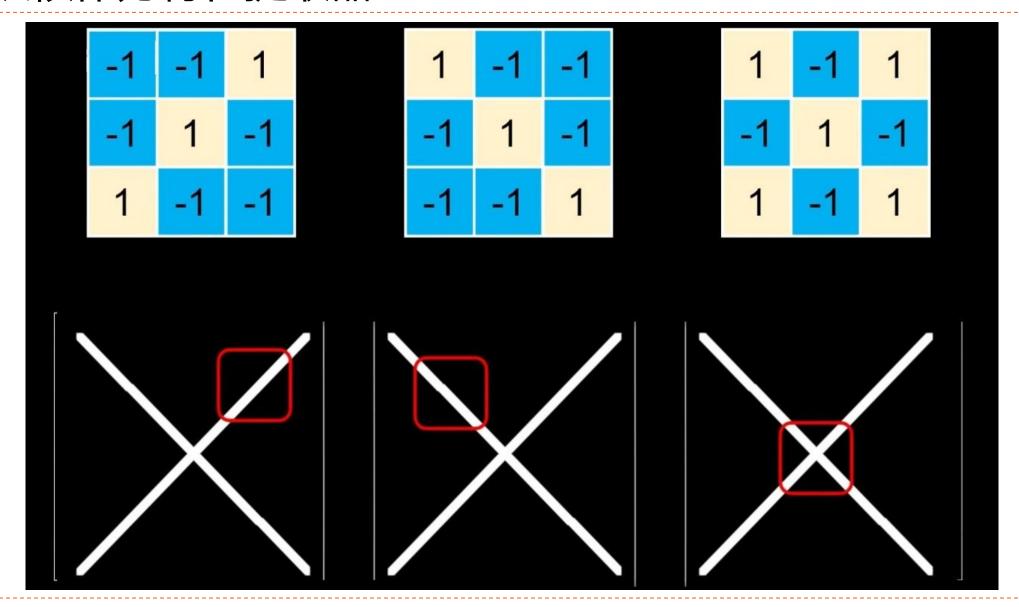


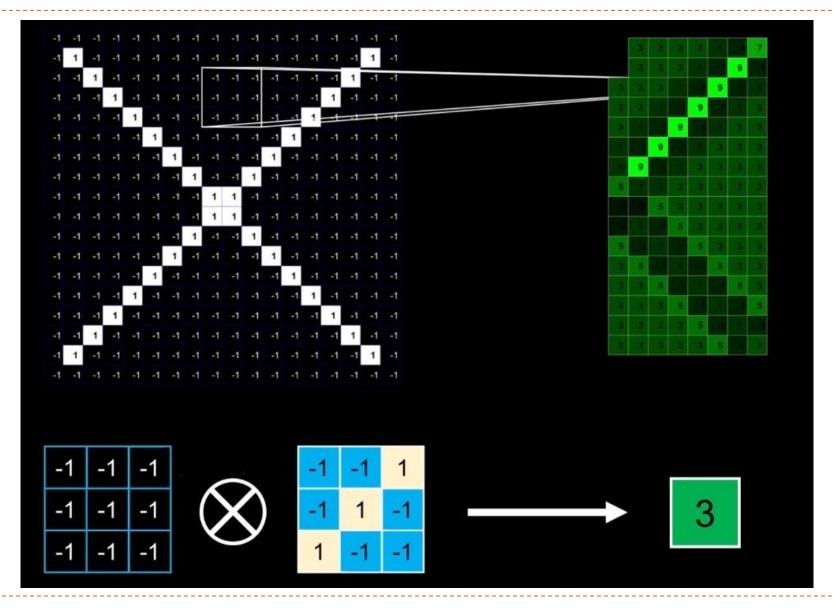


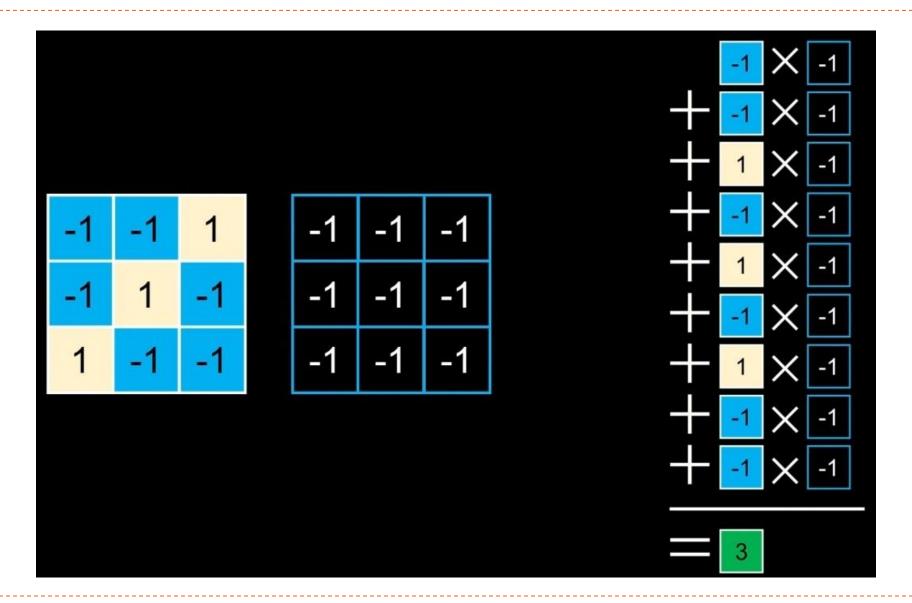




卷积核作为特征提取器







▶在图像处理中,图像是以二维矩阵的形式输入到神经网络中, 因此我们需要二维卷积。

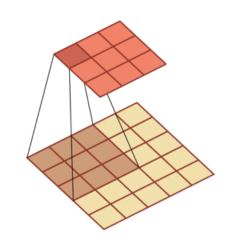
一个输入信息X和滤波器W的二维卷积定义为

$$Y = W * X$$
,

$$y_{ij} = \sum_{u=1}^{U} \sum_{v=1}^{V} w_{uv} x_{i-u+1,j-v+1}.$$

1	1	1 ×-1	1 ×0	1 ×0
-1	0	-3	0	1
2	1	1	-1	0 ×1
0	-1	1	2	1
1	2	1	1	1

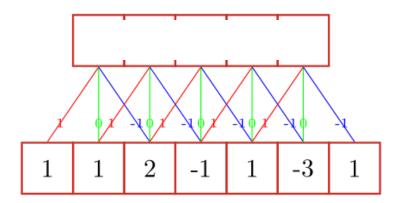
1	0	0		0	-2	-1
0	0	0	=	2	2	4
0	0	-1		-1	0	0



▶给定一个输入信号序列x和滤波器w,卷积的输出为:

$$y_t = \sum_{k=1}^{K} w_k x_{t-k+1}$$

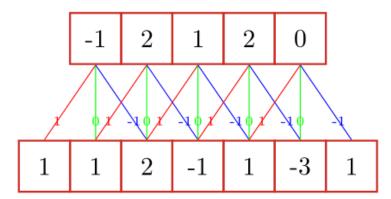
Filter: [-1,0,1]



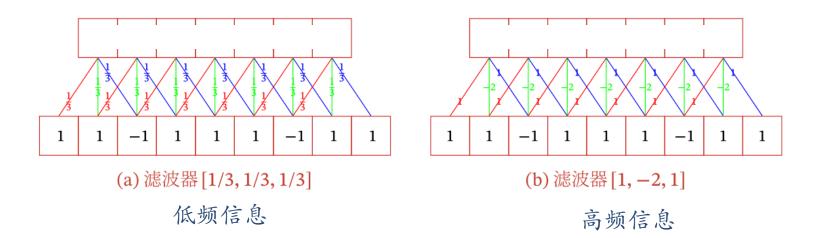
▶给定一个输入信号序列x和滤波器w,卷积的输出为:

$$y_t = \sum_{k=1}^{K} w_k x_{t-k+1}$$

Filter: [-1,0,1]

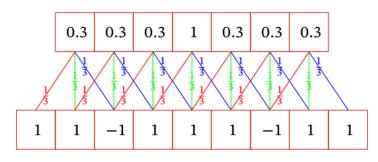


▶ 不同的滤波器来提取信号序列中的不同特征

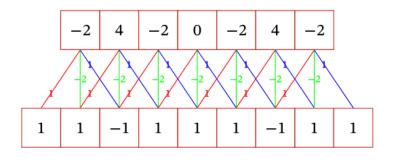


《机器学习基础》

▶ 不同的滤波器来提取信号序列中的不同特征



(a) 滤波器 [1/3, 1/3, 1/3] 低频信息

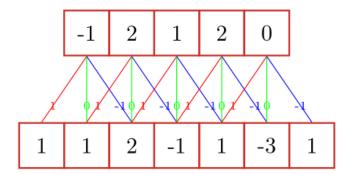


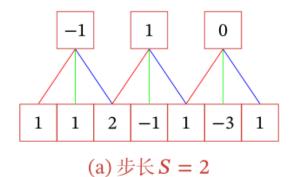
(b) 滤波器[1,-2,1] 高频信息

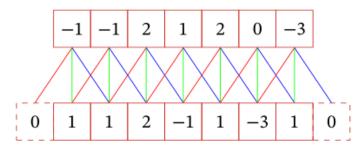
《机器学习基础》

卷积扩展

▶引入滤波器的滑动步长S和零填充P

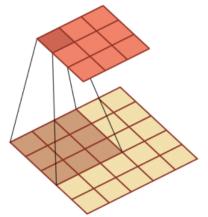




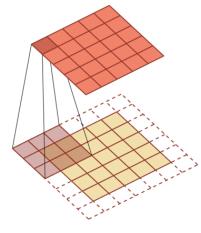


卷积类型

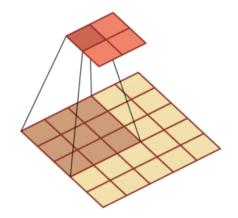
- ▶卷积的结果按输出长度不同可以分为三类:
 - ightharpoonup * 定卷积: 步长 T=1 , 两端不补零 P=0 , 卷积后输出长度为 M-K + 1
 - \blacktriangleright 宽卷积: 步长T=1, 两端补零P=K-1, 卷积后输出长度M+K-1
 - ▶等宽卷积:步长T=1,两端补零P=(K-1)/2,卷积后输出长度M



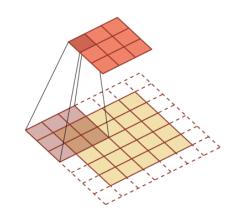
步长1, 零填充0



步长1, 零填充1

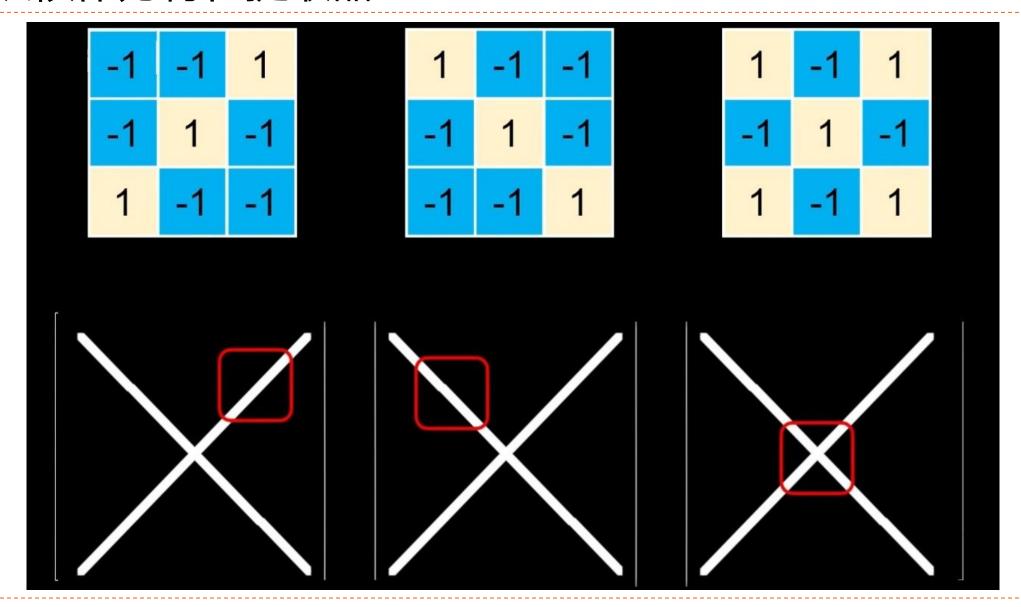


步长2, 零填充0

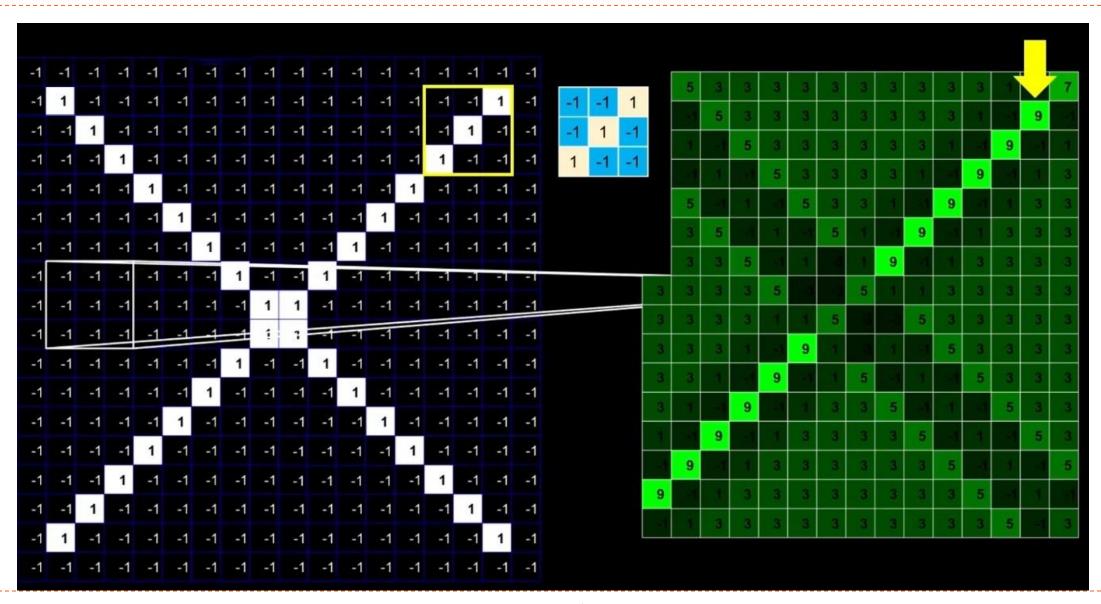


步长2, 零填充1

卷积核作为特征提取器

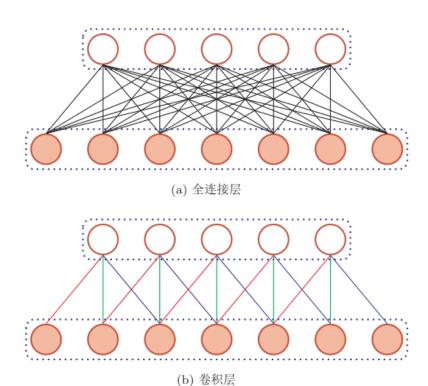


卷积核作为特征提取器



卷积神经网络

用卷积层代替全连接层



多个卷积核

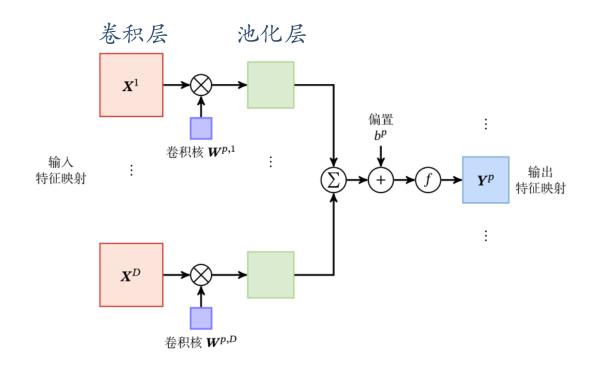
- ▶特征映射 (Feature Map): 图像经过卷积后得到的特征。
 - ▶ 卷积核看成一个特征提取器

*卷积层

▶输入: D个特征映射 M×N×D

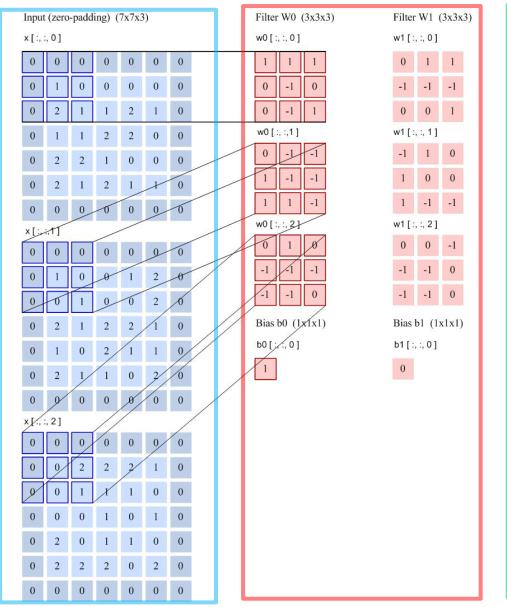
▶输出: P个特征映射 M'×N'×P

卷积层的映射关系



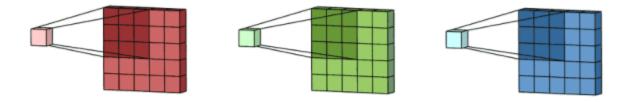
$$\mathbf{Z}^p = \mathbf{W}^p \otimes \mathbf{X} + b^p = \sum_{d=1}^D \mathbf{W}^{p,d} \otimes \mathbf{X}^d + b^p,$$

 $\mathbf{Y}^p = f(\mathbf{Z}^p).$





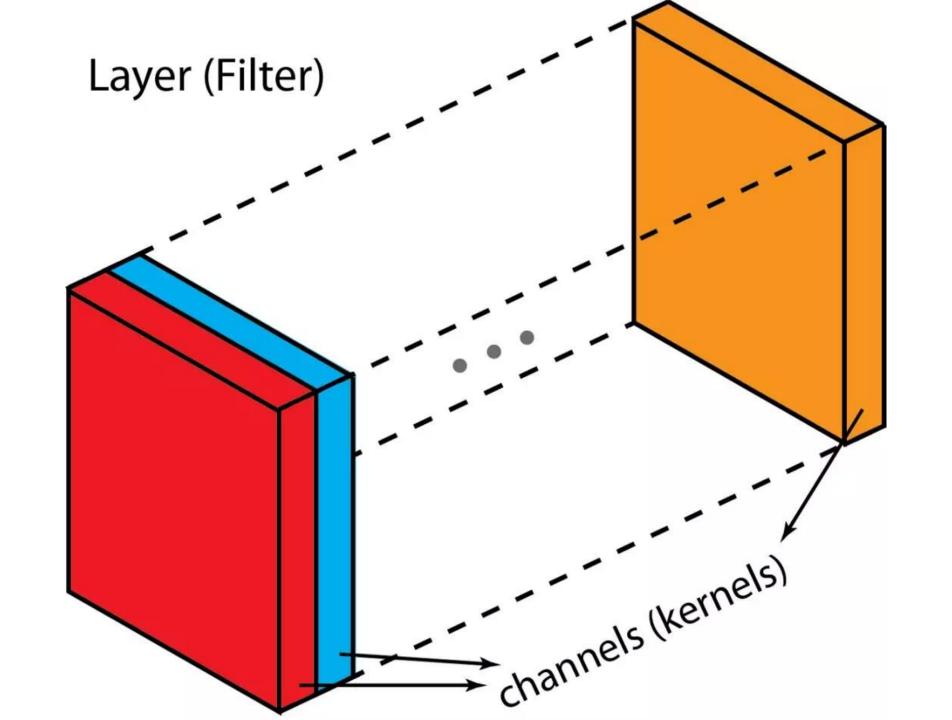
步长2 filter 3*3 filter个数6 零填充 1





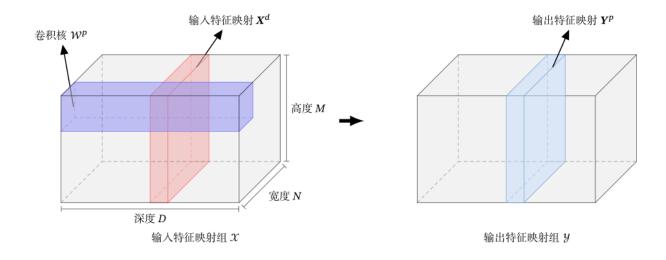






卷积层

▶典型的卷积层为3维结构

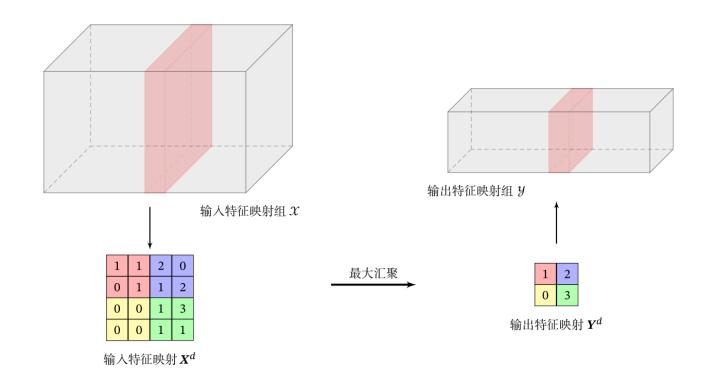


$$\mathbf{Z}^p = \mathbf{W}^p \otimes \mathbf{X} + b^p = \sum_{d=1}^D \mathbf{W}^{p,d} \otimes \mathbf{X}^d + b^p,$$

 $\mathbf{Y}^p = f(\mathbf{Z}^p).$

池化层/汇聚层

▶ 卷积层虽然可以显著减少连接的个数,但是每一个特征映射的神经元个数并没有显著减少。



卷积网络结构

- ▶ 卷积网络是由卷积层、汇聚层(池化层)、全连接层交叉堆叠 而成。
 - ▶趋向于小卷积、大深度
 - ▶ 趋向于全卷积

▶一个卷积块为连续M 个卷积层和b个汇聚层(M通常设置为2~5, b为0或1)。一个卷积网络中可以堆叠N 个连续的卷积块,然后在接着K 个全连接层(N 的取值区间比较大,比如1~100或者更大; K一般为0~2)。

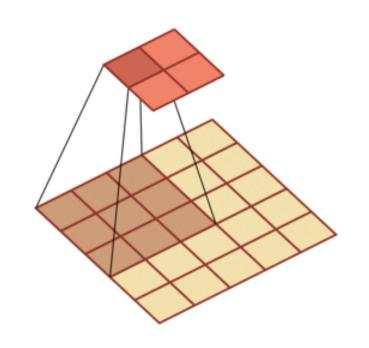
卷积神经网络

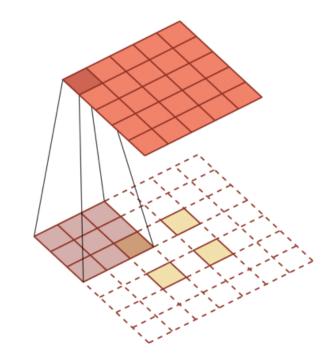
- ▶卷积层(Convolutional Layer):卷积层通过一系列的卷积核(或滤波器)扫描输入数据,计算卷积核与输入数据局部区域的点积,从而提取特征。这些卷积核的参数在训练过程中学习得到,能够捕捉到输入数据中的重要特征。
- ▶池化层 (Pooling Layer): 池化层用于降低特征图的空间尺寸,减少参数数量和计算量,同时保持特征的不变性。常见的池化操作有最大池化 (Max Pooling)和平均池化 (Average Pooling)。
- ▶全连接层(Fully Connected Layer):在多个卷积和池化层之后,全连接层将学习到的特征映射到样本的标签空间,用于分类或回归任务。
- ▶丢弃层(Dropout Layer): 丢弃层在训练过程中随机丢弃一部分神经元的激活值,以防止过拟合,增强模型的泛化能力。



转置卷积/微步卷积

▶低维特征映射到高维特征





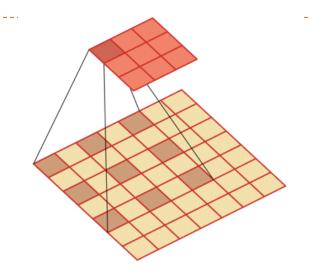
空洞卷积

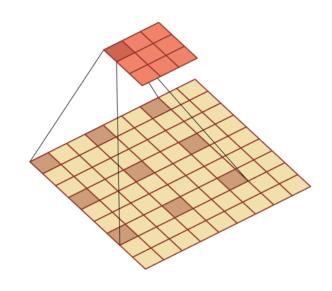
▶如何增加输出单元的感受野

- ▶增加卷积核的大小
- ▶增加层数来实现
- ▶在卷积之前进行汇聚操作

▶空洞卷积

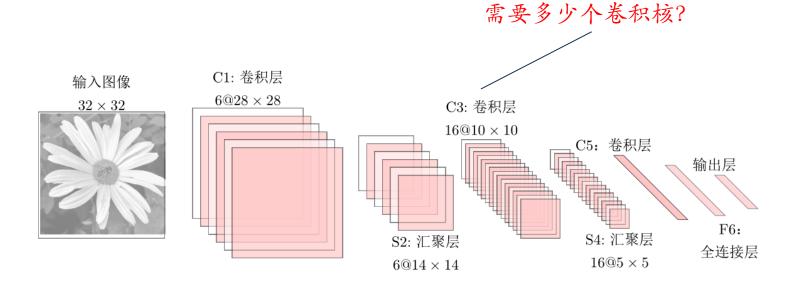
▶通过给卷积核插入"空洞"来变相 地增加其大小。







- ▶LeNet-5 是一个非常成功的神经网络模型。
 - ▶基于 LeNet-5 的手写数字识别系统在 90 年代被美国很多银行使用,用来识别支票上面的手写数字。
 - ▶LeNet-5 共有7层。



▶1、输入层 (Input layer)

▶输入层接收大小为的手写数字图像,其中包括灰度值(0-255)。 在实际应用中,我们通常会对输入图像进行预处理,例如对像素值 进行归一化,以加快训练速度和提高模型的准确性。

▶2、卷积层C1 (Convolutional layer C1)

▶卷积层C1包括6个卷积核,每个卷积核的大小为5x5,步长为1,填充为0。因此,每个卷积核会产生一个大小为28x28的特征图 (输出通道数为6)。

▶3、采样层S2 (Subsampling layer S2)

▶ 采样层S2采用最大池化 (max-pooling) 操作,每个窗口的大小为2x2,步长为2。因此,每个池化操作会从4个相邻的特征图中选择最大值,产生一个大小为14x14的特征图 (输出通道数为6)。

▶4、 卷积层C3 (Convolutional layer C3)

▶卷积层C3包括16个卷积核,每个卷积核的大小为5x5,步长为1,填充为0。因此,每个卷积核会产生一个大小为10x10的特征图 (输出通道数为16)。

▶5、采样层S4 (Subsampling layer S4)

▶ 采样层S4采用最大池化操作,每个窗口的大小为2x2,步长为2。因此,每个池化操作会从4个相邻的特征图中选择最大值,产生一个大小为5x5的特征图(输出通道数为16)。

▶6、全连接层C5 (Fully connected layer C5)

▶C5将每个大小为5x5的特征图拉成一个长度为400的向量,并通过一个带有120个神经元的全连接层进行连接。120是由LeNet-5的设计者根据实验得到的最佳值。

▶7、全连接层F6 (Fully connected layer F6)

▶全连接层F6将120个神经元连接到84个神经元。

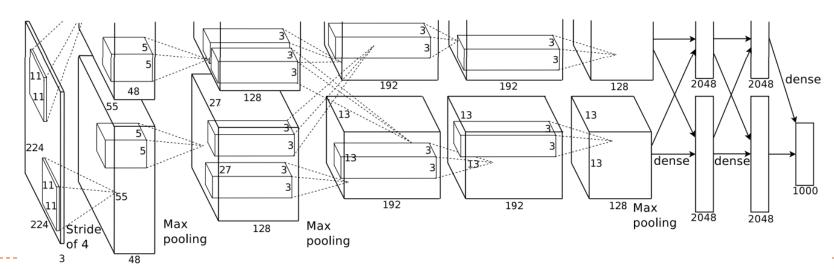
▶8、输出层 (Output layer)

▶输出层由10个神经元组成,每个神经元对应0-9中的一个数字,并输出最终的分类结果。在训练过程中,使用交叉熵损失函数计算输出层的误差,并通过反向传播算法更新卷积核和全连接层的权重参数。

AlexNet

▶2012 ILSVRC winner

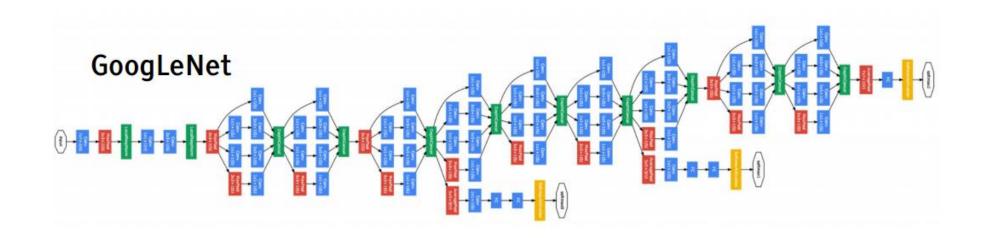
- ▶ (top 5 error of 16% compared to runner-up with 26% error)
- ▶第一个现代深度卷积网络模型
 - ▶首次使用了很多现代深度卷积网络的一些技术方法
 - □使用GPU进行并行训练,采用了ReLU作为非线性激活函数,使用Dropout防止过拟合,使用数据增强
- ▶5个卷积层、3个汇聚层和3个全连接层



Inception网络

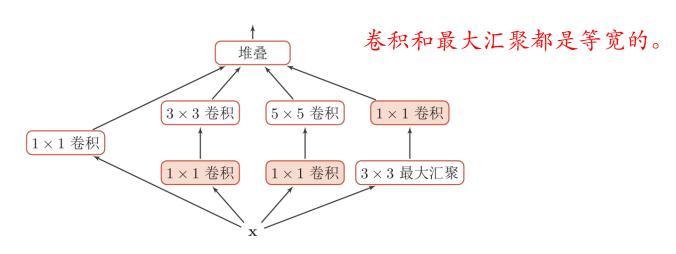
▶2014 ILSVRC winner (22层)

- ▶参数: GoogLeNet: 4M VS AlexNet: 60M
- ▶错误率: 6.7%
- ▶Inception网络是由有多个inception模块和少量的汇聚层堆叠而成。



Inception模块 v1

- ▶ 在卷积网络中,如何设置卷积层的卷积核大小是一个十分关键的问题。
 - ▶在Inception网络中,一个卷积层包含多个不同大小的卷积操作,称为Inception模块。
 - ▶Inception模块同时使用1×1、3×3、5×5等不同大小的卷积核, 并将得到的特征映射在深度上拼接(堆叠)起来作为输出特征映射。



Inception模块 v3

- ▶用多层**小卷积核**替换**大卷积核**,以减少计算量和参数量。
 - ▶使用两层3x3的卷积来替换v1中的5x5的卷积
 - ▶使用连续的nx1和1xn来替换nxn的卷积。

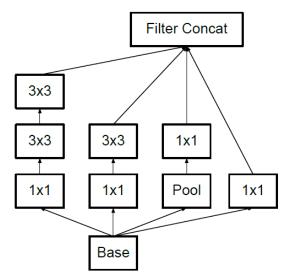


Figure 5. Inception modules where each 5×5 convolution is replaced by two 3×3 convolution, as suggested by principle 3 of Section 2.

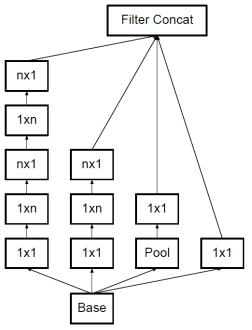


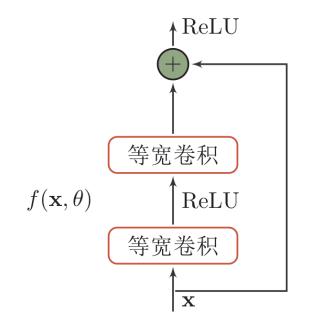
Figure 6. Inception modules after the factorization of the $n \times n$ convolutions. In our proposed architecture, we chose n=7 for the 17×17 grid. (The filter sizes are picked using principle 3)

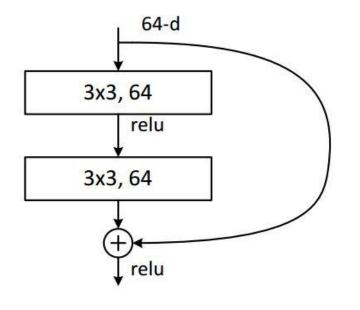
残差网络

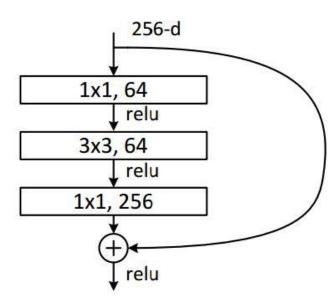
- ▶ 残差网络 (Residual Network, ResNet) 是通过给非线性的卷积层增加直连边的方式来提高信息的传播效率。
 - ▶假设在一个深度网络中,我们期望一个非线性单元(可以为一层或多层的卷积层) $f(x,\theta)$ 去逼近一个目标函数为h(x)。
 - ▶将目标函数拆分成两部分: 恒等函数和残差函数

$$h(\mathbf{x}) = \mathbf{x} + (h(\mathbf{x}) - \mathbf{x})$$
 恒等函数 \mathbf{g} 残差函数 $\mathbf{f}(\mathbf{x}, \theta)$

残差单元







ResNet

▶2015 ILSVRC winner (152层)

▶错误率: 3.57%

