Conv2d的计算方式

考虑一个2d卷积核f: nn.Conv2d(n, m, k),不考虑stride、padding、batch以及bias(仅有weight),一次2d卷积计算是:

$$f(h_i, x, y) = \sum_{j=0}^n \left\{ \sum_{s=-l}^l \sum_{t=-l}^l I(c_j, x+s, y+t) K(h_i, c_j, s+l, t+l) \right\}$$
 (1)

其中 h_i 表示输出的第i通道,l=[k/2], $f(x,y,h_i)$ 也就表示了输出像素位置为(x,y)位于通道 h_i 的值。I(c,x,y)表示通道为c,位置为(x,y)的input。<u>注意kernel(也就是卷积层的weight)</u>是4维的:

| 维度1 | 维度2 | 维度3 | 维度4 |
|-------------|-------------|-----------------------|-----------------------|
| 输出维度(本例中为m) | 输入维度(本例中为n) | kernel size:本例中 为k | kernel size:本例中 为k |

那么二维卷积就可以理解为(无序列表每一级表示一个维度):

- 对于输出张量的每一个通道
 - 。 可以认为,每一个通道的输出是由一个大小为(n,k,k)的kernel来计算的
 - o 对于一个固定**输出**通道的值
 - 每个**输入**通道内的值先进行相乘(与kernel)-->累加
 - 再将不同**输入**通道的累加值累加

Conv3d

注意,nn.Conv3d 需要5维输入,以双目匹配经典的3d convolution cost volume regularization为例:输入的cost volume是:(N,C,S,H,W)。其中,C是通道数,S是采样的 disparity数,保存从0~max allowed disparity - 1采样的所有信息。3d卷积的每一个卷积核将会综合 考虑除了图像(x,y)坐标以外的辅助维度信息(当然,在点云3d卷积中,S代表的这一维度不是辅助维度,地位与最后两个维度是相同的)。

故首先,从输入数据上,2d Conv与3d Conv就已经不同了。3d Conv要么是地位同等的三个维度数据(如3d点),要么是在2d数据上有附加辅助维度信息(如disparity)。2d需要**四维**,3d需要**五维**。

四维张量是否可以进行3d卷积?需要看3d卷积计算的过程。首先已知,3d卷积层的weight是5维:

• (输出通道数,输入通道数,kernel_size_1,kernel_size_2,kernel_size_3)

那么当输出通道数 = 输入通道数 = batch size时,如果将输入的4维tensor进行如下操作:

是否可以认为此 conv 相当于一个二维卷积? 个人认为:

- 对于a而言,答案是否定的
- 对于b而言, 答案是肯定的

假设kernel size在三个维度上均一致:

$$f(h_i,z,x,y) = \sum_{j=0}^n \left\{ \sum_{r=-l}^l \sum_{s=-l}^l \sum_{t=-l}^l I(c_j,z+r,x+s,y+t) K(h_i,c_j,z+r,s+l,t+l)
ight\} \quad (2)$$

对于a而言,此处干了一件非常不好的事,就是把batch中不同的输入信息给混在一起了(由于把batch维度当成channel维度)。而对于b而言,实际上由于b在(N,C,S,H,W)中的S维度上只有1,按照k=3时的same padding(也即padding = 1),当进行zero pad时,相当于kernel (N,M,K_1,K_2,K_3) 的 K_1 维度只使用了索引为1的值(另外两个维度都与padding的0相乘,彻底没用了),那么这个情况下,3d卷积将会退化为一个2d卷积。但是这样做没有任何意义,相信论文里应该也不会傻到直接使第3维大小为1。