

EDUCACIÓN PROFESIONAL

Diplomado en Programación y Aplicaciones de Python

Aplicaciones en Ciencia de Datos e Inteligencia Artificial

Profesor:

Francisco Pérez Galarce







# **Evaluaciones**

Evaluación escrita de conceptos	20%	
• 2 controles (contenido teórico e implementación)	10%	2 de 2
Prueba final del curso	10%	Mañana (hasta el 18/12)
Desarrollo de tareas de programación	80%	
2 actividades de implementación en clases	20%	2 de 2
• 2 Mini proyectos	40%	1 de 2 (hasta el 20/12)
Repositorio en Github	20%	Hasta el 22/12 (enviar por correo)
Recuperativa		H4100/40
Prueba recuperativa	Hasta el 22/12	





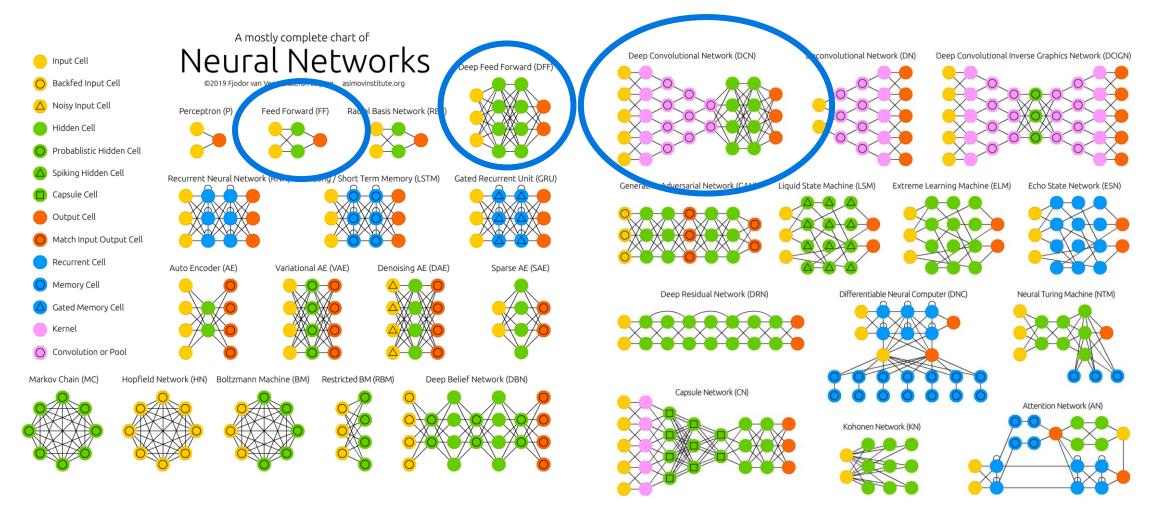
#### Fechas de evaluaciones

Fecha	Actividad/Evaluación
29-10-24	Introducción al aprendizaje de máquina: exploración y procesamiento de datos con Python Actividad 1 (No evaluada)
05-11-24	Aprendizaje supervisado con Python : regresiones  Actividad 2 (Evaluada)
12-11-24	Actividad 2 (Evaluada) Control 1
19-11-24	Aprendizaje supervisado con Python naive Bayes y métricas de evaluación Mini Proyecto 1
26-11-24	Aprendizaje supervisado con Python: decision tree, random forest  Mini Proyecto 1
03-12-24	Aprendizaje no supervisado con Python: k-means Actividad 4 (Evaluada) – Control 2
10-12-24	Redes Neuronales I
17-12-24	Redes Neuronales II  Mini Proyecto 2 / Prueba Final / Portafolio en Github













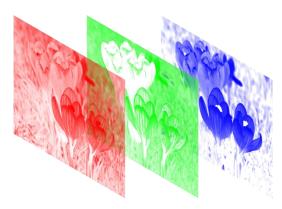
www.educacionprofesional.ing.uc.cl





Las imágenes son matrices en múltiples canales. Es decir, un tensor.

Puede ser a colores (3 canales), O en escala de grises (1 canal).









¿Podemos usar redes neuronales densas para procesar imágenes?

¿Qué ocurre si tengo una imagen de 1,000x1,000 píxeles?

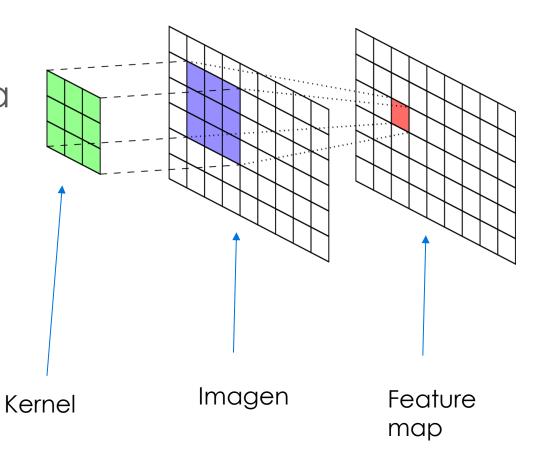
¿Qué ocurre si el objeto cambia de posición?

www.educacionprofesional.ing.uc.cl



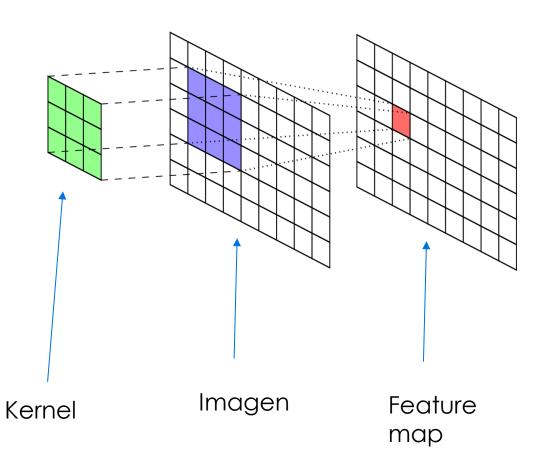


Las convoluciones son una forma de reducir la dimensionalidad, capturar patrones locales, mientras se comparten los pesos de la red.







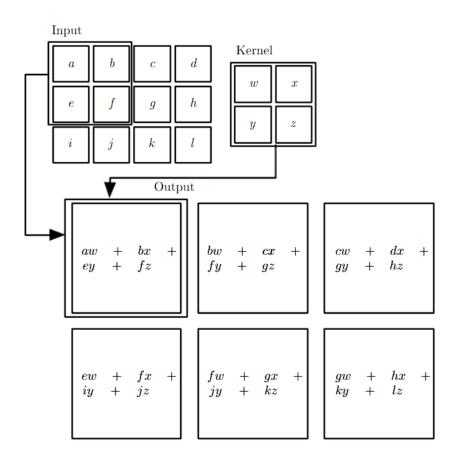


Original	Gaussian Blur	Sharpen	Edge Detection
$\begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$	$\frac{1}{16} \begin{bmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 2 & 4 & 2 \\ 1 & 2 & 1 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \\ -1 & 5 & -1 \\ 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} -1 & -1 & -1 \\ -1 & 8 & -1 \\ -1 & -1 & -1 \end{bmatrix}$

Efecto de diferentes kernels



# Convoluciones

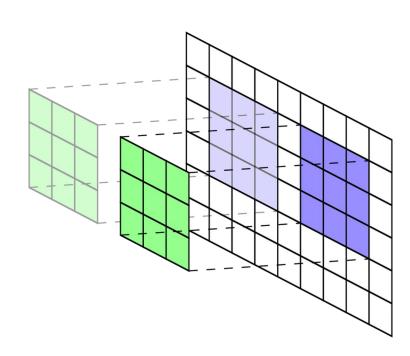


Goodfellow, I., Bengio, Y., Courville, A., & Bengio, Y. (2016). Deep learning (Vol. 1, p. 2). Cambridge: MIT press.





Para analizar la imagen completa, el **kernel** se mueve sobre la imagen. El valor se conoce como **stride**.

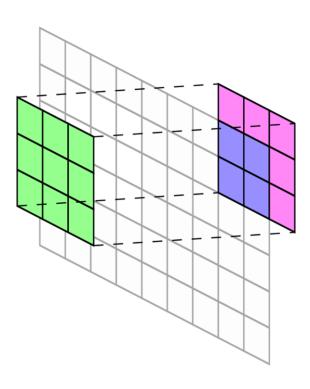






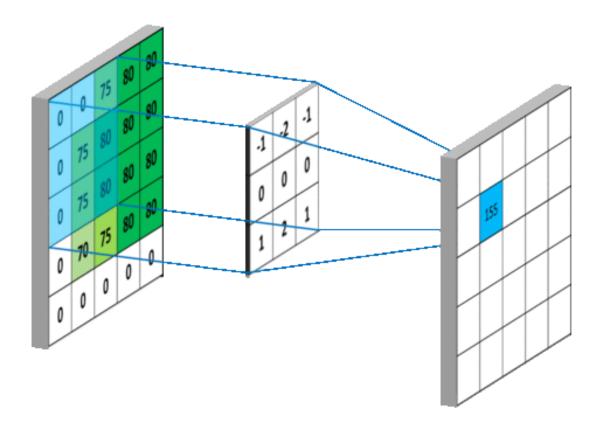
En los bordes, se puede usar padding.

Generalmente se usan ceros.













Localmente, la información no cambia mucho.

Para reducir la dimensionalidad y simplificar la red se usa la operación de **pooling**.





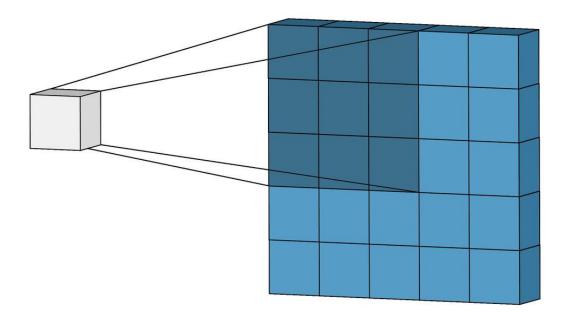


Los más usados son MaxPooling y AveragePooling.





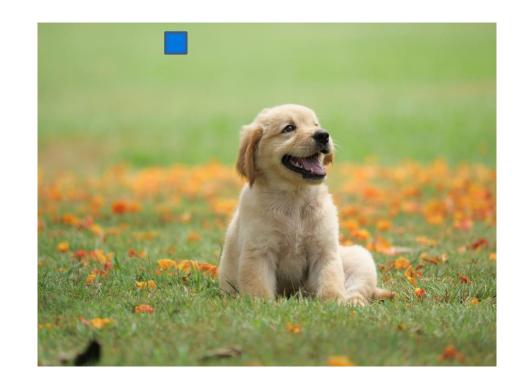






Los más usados son MaxPooling y AveragePooling.

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & 5 \\ 3 & 4 & 3 \\ 5 & 6 & 1 \end{bmatrix}$$
 yield



[4,

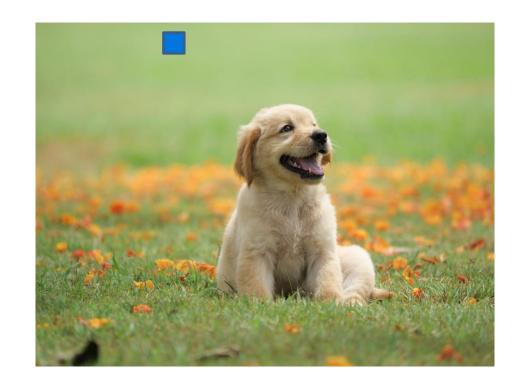




Los más usados son MaxPooling y AveragePooling.

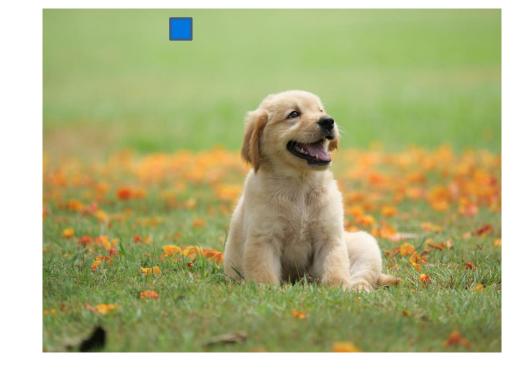
$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & 5 \\ 3 & 4 & 3 \\ 5 & 6 & 1 \end{bmatrix}$$
 yield

[4, 5]





Los más usados son MaxPooling y AveragePooling.





Los más usados son MaxPooling y AveragePooling.

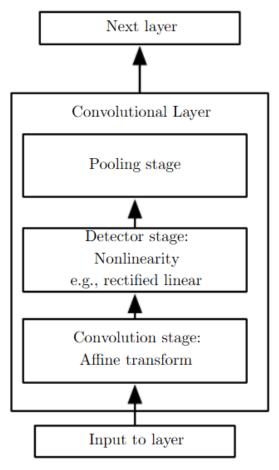


[4, 5]

[6, 6]



# Capa convolucional

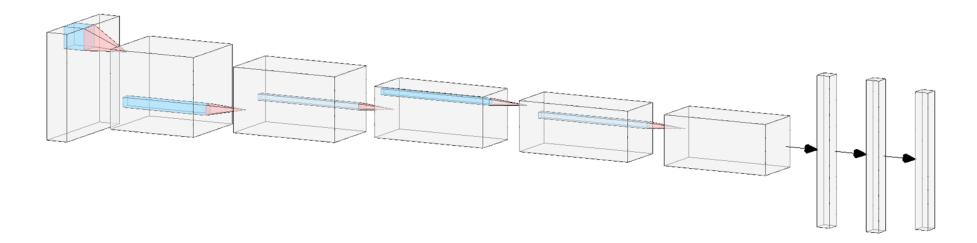


Goodfellow, I., Bengio, Y., Courville, A., & Bengio, Y. (2016). Deep learning (Vol. 1, p. 2). Cambridge: MIT press.





Convoluciones pueden ser combinadas para crear una mejor representación.







Los filtros aprenden patrones básicos al inicio y complejos al final.

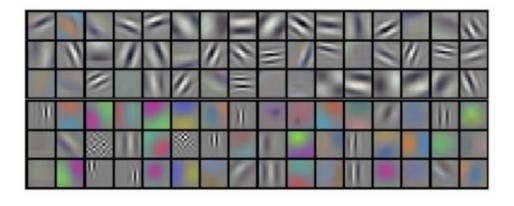


Figure 3: 96 convolutional kernels of size  $11 \times 11 \times 3$  learned by the first convolutional layer on the  $224 \times 224 \times 3$  input images. The top 48 kernels were learned on GPU 1 while the bottom 48 kernels were learned on GPU 2. See Section 6.1 for details.



#### EDUCACIÓN PROFESIONAL



www.educacionprofesional.ing.uc.cl