



Tecnológico de Monterrey

Campus Querétaro

Modelado #1

Gamaliel Marines Olvera	A01708746
Uri Jared Gopar Morales	A01709413
José Antonio Miranda Baños	A01611795
María Fernanda Moreno Gómez	A01708653
Oskar Adolfo Villa López	A01275287
Luis Ángel Cruz García	A01736345

Inteligencia artificial avanzada para la ciencia de datos II
Grupo 501

Introducción

Este documento detalla el desarrollo de un modelo basado en Redes Neuronales Convolucionales (CNN, por sus siglas en inglés) diseñado específicamente para clasificar imágenes de camas de vacas en tres categorías: “cama vacía”, “vaca acostada” y “vaca de pie”. La clasificación precisa de estas imágenes tiene un propósito práctico en el monitoreo de ganado en instalaciones agrícolas, como lo es el CAETEC, facilitando la toma de decisiones en tiempo real y optimizando la gestión del espacio y el bienestar animal.

El proceso de desarrollo incluye el diseño de la arquitectura del modelo, la implementación de técnicas de aumento de datos para mejorar la generalización, y la evaluación de su rendimiento mediante métricas como el accuracy y la matriz de confusión. Además, se considera la infraestructura tecnológica requerida para implementar el modelo en un entorno real utilizando una Raspberry Pi, demostrando la viabilidad de la solución en un escenario práctico.

Técnica de modelado

Utilizamos una técnica de Red Neuronal Convolutiva (CNN) debido a su eficacia para procesar datos en forma de cuadrícula, como las imágenes. La CNN está formada por varias capas: capas convolucionales, capas de agrupación y capas totalmente conectadas. Esta arquitectura se asemeja al procesamiento visual del cerebro humano y es adecuada para capturar patrones jerárquicos y dependencias espaciales dentro de imágenes.

Las capas que se utilizaron para esta arquitectura fueron las siguientes:

- **Capas convolucionales:** Aplican operaciones convolucionales a las imágenes. Sirven para detectar bordes, texturas y patrones complejos.
- **Capas de agrupación:** Reducen el tamaño de las dimensiones espaciales de la entrada con el fin de reducir la complejidad computacional.
- **Funciones de activación:** Utilizamos Rectified Linear Unit (ReLU) para introducir una propiedad no lineal al modelo con el fin de aprender patrones más complejos, evita el vanishing gradient¹ al no saturarse de entradas positivas, mitigando este problema y acelerando la convergencia durante el entrenamiento, además que es computacionalmente más eficiente que otras funciones al tener una forma matemática directa.
- **Capas completamente conectadas:** Estas son las responsables de hacer las predicciones basadas en los aprendizajes de las capas anteriores.

¹ **Vanishing gradient:** Es un problema que ocurre en los entrenamientos de las CNN cuando los gradientes de la función de pérdida con respecto a los pesos de las primeras capas se vuelven extremadamente pequeños, resultando que las capas reciban poca o nula información de los pesos en la retropropagación (backpropagation).

Las capas son entrenadas por medio de carpetas con imágenes clasificadas de acuerdo a las etiquetas de “cama vacía”, “vaca acostada” y “vaca de pie”, por lo que la red aprende a reconocer patrones y características asociadas a cada clase.

Para mejorar la generalización del modelo, se implementó la técnica de aumento de datos (data augmentation), que es el proceso de generar artificialmente nuevos datos a partir de datos existentes para entrenar un modelo, ya que los modelos de Machine Learning requieren de conjuntos de datos reales diversos y bastos para la generalización del modelo. En nuestro modelo, se realizaron las siguientes aumentaciones: redimensionamiento, giro horizontal y vertical de la imagen y rotación, esto con el fin de aumentar artificialmente los datos y tener un conjunto de datos de entrenamiento más robusto para que pueda realizar mejores predicciones el modelo.

Suposiciones

Las suposiciones bajo las cuales funciona el modelo son las siguientes:

- Las imágenes de las camas tienen el mismo tamaño, 950 x 450 px.
- Las imágenes muestran una sola cama.
- Las imágenes no muestran personas u objetos diferentes.
- Las imágenes de las camas se toman desde arriba.
- Las imágenes fueron tomadas por un modelo específico de cámara y fueron pasadas por un proceso de aplanado, que coincide con el ojo de pez² generado por dicho tipo de cámara en específico.

Diseño de pruebas

Para las pruebas se utilizará el conjunto de datos que fue seleccionado para dicho propósito desde un inicio, lo que brinda la posibilidad de ver el rendimiento del modelo en imágenes que no fueron utilizadas para su entrenamiento, logrando de esta forma identificar si existe un sobreajuste³.

Específicamente, se cuenta con la siguiente cantidad de imágenes por cada clase para el conjunto de prueba:

- Cama vacía: 1323
- Vaca acostada: 394

² **Ojo de pez:** Se refiere a las distancias focales que tienen ángulos muy anchos y que consiguen producir una distorsión visual de grandes capacidades.

³ **Sobreajuste (overfitting):** Es un comportamiento en Machine Learning (ML) que se produce cuando el modelo da predicciones precisas para los datos de entrenamiento, pero no para nuevos datos, es decir, aprende de memoria los resultados, sin embargo, no aprende los patrones en realidad para datos no vistos.

- Vaca de pie: 60

Una vez utilizado el modelo para evaluar los nuevos datos, se obtendrá como métrica principal el accuracy en forma de porcentaje, el cual se obtiene implementando la siguiente fórmula:

$$Accuracy = \frac{Correct\ predictions}{Total\ predictions} * 100$$

Buscando obtener un valor que no solo muestre que el ajuste del modelo es correcto, sino también que no existe una diferencia significativa entre dicho accuracy y el obtenido durante el entrenamiento.

Por último, se utilizará una matriz de confusión para poder identificar si existe tendencia a predecir una clase en específico, el cual es otro problema que se busca evitar, ya que al contar con pocas imágenes de “Vaca de pie”, podría no estar detectando correctamente dicha clase y seguir mostrando un accuracy alto.

Los valores que se muestran en la matriz de confusión son acorde a las clases, en donde se comparará la cantidad de valores predichos correctamente para cada clase. A continuación se muestra un diagrama que ejemplifica los valores obtenidos en una matriz de confusión, en dicho diagrama, los valores que se deberían mostrar más altos son los verdaderos positivos (TP) y los verdaderos negativos (TN), ya que significa que el número de predicciones por cada clase fueron correctas.

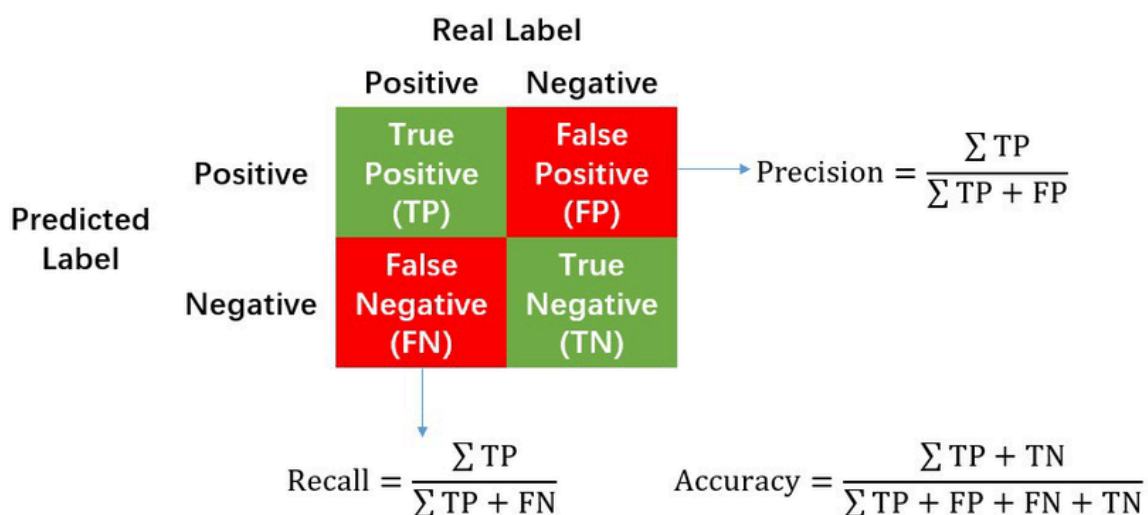


Imagen 1: Diagrama de construcción de una matriz de confusión.

Prueba de arquitectura

Para garantizar que nuestra solución propuesta funcione correctamente en el entorno de producción y cumpla con los requisitos de despliegue establecidos por el CAETEC, se llevó a cabo una prueba de arquitectura. En esta prueba, se modeló la infraestructura de nuestro socio formador (el CAETEC) y se ejecutó nuestro modelo en dicha arquitectura.

Hardware requerido:

- Raspberry Pi Model 3 2015 64 bits.
- Una memoria SD de 64 GB
- Periféricos (Monitor, Teclado, mouse).
- Cable ethernet
- Laptop
- Cable HDMI
- Cargador tipo microSD.

Implementación:

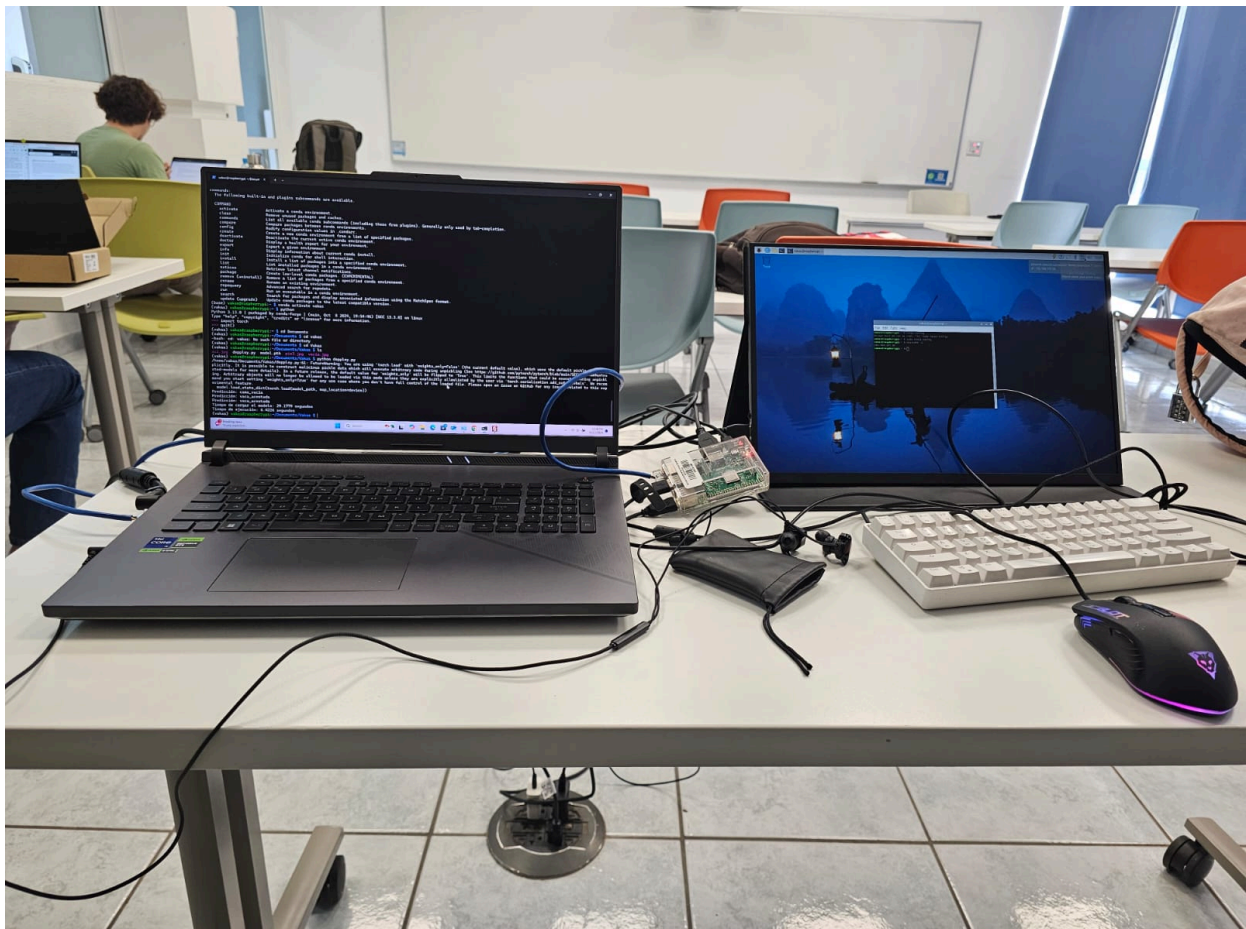


Imagen 2: Fotografía de la implementación de la prueba de arquitectura.

La guía de ejecución para realizar la prueba de arquitectura se encuentra en el siguiente enlace, en este documento se presentará un resumen de lo realizado:

- [GUIA DE ARQUITECTURA TC.](#)

Activamos SSH con la herramienta FileZilla de para transferir los archivos necesarios desde nuestra laptop a la Raspberry Pi: el modelo entrenado, las imágenes a predecir y un script para inicializar el modelo.

Con estos archivos en Raspberry, instalamos PyTorch. Para ello, utilizamos Miniconda para crear un ambiente compatible en el que PyTorch pueda instalarse. Finalmente, ejecutamos el [script](#) en Raspberry Pi para que realice las predicciones.

Los resultados obtenidos fueron los siguientes:

```
quit()
(vakas) vakas@raspberrypi:~ $ cd Documents
(vakas) vakas@raspberrypi:~/Documents $ cd vakas
bash: cd: vakas: No such file or directory
(vakas) vakas@raspberrypi:~/Documents $ cd Vakas
(vakas) vakas@raspberrypi:~/Documents/Vakas $ ls
ac2.jpg  deploy.py  model.pth  pie3.jpg  vacia.jpg
(vakas) vakas@raspberrypi:~/Documents/Vakas $ python deploy.py
/home/vakas/Documents/Vakas/deploy.py:61: FutureWarning: You are using 'torch.load' with 'weights_only=False' (the current default value), which uses the default pickle module in
explicitly. It is possible to construct malicious pickle data which will execute arbitrary code during unpickling (See https://github.com/pytorch/pytorch/blob/main/SECURITY.md#untru
sted-models for more details). In a future release, the default value for 'weights_only' will be flipped to 'True'. This limits the functions that could be executed during unpickl
ing. Arbitrary objects will no longer be allowed to be loaded via this mode unless they are explicitly allowlisted by the user via 'torch.serialization.add_safe_globals'. We recom
mend you start setting 'weights_only=True' for any use case where you don't have full control of the loaded file. Please open an issue on GitHub for any issues related to this exp
erimental feature.
  model.load_state_dict(torch.load(model_path, map_location=device))
Predicción: vaca_vacia
Predicción: vaca_acostada
Predicción: vaca_acostada
Tiempo de cargar el modelo: 29.1779 segundos
Tiempo de ejecución: 6.4226 segundos
(vakas) vakas@raspberrypi:~/Documents/Vakas $
```

Imagen 3: Resultados obtenidos de la clasificación de las imágenes del modelo hospedado en la Raspberry. Se ejecutó a través del protocolo ssh.

Donde podemos observar que el modelo para ejecutarse la primera vez cuenta con un tiempo de 30 segundos, cabe destacar que esto únicamente sucede una vez al cargar el archivo

El tiempo de ejecución del cargado del modelo es de alrededor de 30 segundos. Este paso se necesita realizar una sola vez al iniciar el script.

Para realizar las predicciones, el modelo tarda 7 segundos, lo cual fue aprobado por el socio formador, ya que es un tiempo adecuado y entra dentro de la ventana de 5 minutos que tiene el modelo para hacer la predicción.

Modelo

Diseño y configuración del primer modelo

El primer modelo implementado en nuestro proyecto es una red neuronal convolucional (CNN) sencilla, diseñada para clasificar imágenes en tres categorías:

“cama vacía”, “vaca acostada” y “vaca de pie”. Este modelo se compone de una capa convolucional de 16 filtros de 3 canales con un kernel size de 3 y un padding de 1 para la extracción inicial de características, seguidas de capas completamente conectadas de 128 neuronas a 3 para obtener un output de nuestra clase. La arquitectura es la siguiente:

- **Capa convolucional:** El modelo inicia con una capa convolucional que aplica 16 filtros de 3 canales, cada uno de tamaño de kernel de 3x3 y un padding de 1. Esta configuración permite que el modelo capture detalles en las imágenes como bordes y patrones esenciales para distinguir entre las diferentes clases.
- **Función de activación ReLU:** Después de la convolución, se utiliza la función de activación ReLU para introducir no linealidad⁴.
- **Capas de agrupación (Max-Pooling):** Para reducir la dimensionalidad, y con ello, la carga computacional, se utiliza una capa de max-pooling con una ventana de 2x2, que selecciona los valores máximos en las regiones pequeñas de la imagen convolucionada. Esto permite la modelo conservar las características más relevantes mientras reduce el tamaño de la imagen.
- **Capas completamente conectadas (Fully Connected):** Después de aplanar las características extraídas, el modelo emplea una capa totalmente conectada de 128 neuronas, seguida de una capa de salida con 3 neuronas, correspondientes a cada clase de la imagen. La capa final utiliza una función de activación softmax⁵ para generar las probabilidades de cada clase.

Transformaciones de imágenes

Para mejorar la capacidad de generalización del modelo y enfrentar la variabilidad de las imágenes, se aplicaron transformaciones en los datos (data augmentation). Las transformaciones incluyen:

- **Redimensionamiento:** Las imágenes se redimensionan a 450x950 píxeles para asegurar uniformidad.
- **Aumento de datos:** Se aplica un giro horizontal y vertical aleatorio con un 50% de probabilidad, y una rotación aleatoria de hasta 30°. Estas transformaciones ayudan a que el modelo aprenda variaciones en las posiciones de las vacas y las camas, aumentando así la robustez del modelo ante diferentes ángulos y posiciones de las imágenes.

⁴ **No linealidad:** Se refiere a una situación en la que no existe una relación directa o lineal entre una variable independiente y una variable dependiente.

⁵ **Softmax:** Es una función usada en la última capa de una CNN para tareas de clasificación que convierte los valores de entrada en un rango de 0 a 1 para que la suma de 1, de modo que se le dé un valor a cada una de las posibles respuestas.

Entrenamiento

Para entrenar el modelo, utilizamos un conjunto de datos etiquetado y dividido en tres subconjuntos: entrenamiento, validación y prueba, con una proporción de 60-20-20. El entrenamiento se lleva a cabo a lo largo de 5 épocas, utilizando el algoritmo de optimización Adam⁶, con una tasa de aprendizaje de 0.001 y la función de pérdida de entropía cruzada, adecuada para problemas de clasificación multiclase.

Cada época de entrenamiento genera una métrica de pérdida acumulada, lo que permite evaluar la mejora del modelo a lo largo del tiempo. Posteriormente, evaluamos el rendimiento en el conjunto de validación para monitorear el accuracy y evitar el sobreajuste. Al final de cada época, se calcula el accuracy en el conjunto de validación y, en caso de ser superior al de épocas anteriores, se guarda el modelo como el mejor.

Métricas y pruebas en el conjunto de Test (Prueba)

La evaluación final se realiza en el conjunto de prueba, obteniendo el accuracy como métrica principal para medir el rendimiento del modelo en datos no utilizados previamente en el entrenamiento. Adicionalmente, se genera una matriz de confusión para observar si el modelo tiende a preferir alguna clase específica, particularmente ante la escasez de imágenes de “vaca de pie,” y así detectar problemas de sesgo en la predicción.

⁶ **Optimización Adam:** Es un algoritmo esencial para el aprendizaje eficiente y la convergencia en redes neuronales. Se usa para minimizar la pérdida durante el entrenamiento en CNN al utilizar los gradientes al cuadrado para escalar la tasa de aprendizaje.

Evaluación del modelo

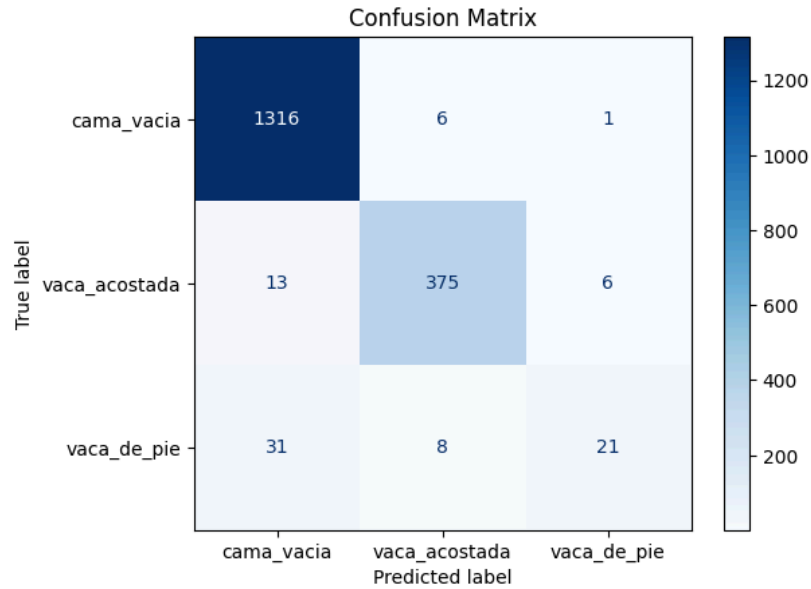


Imagen 4: Matriz de confusión del primer modelo.

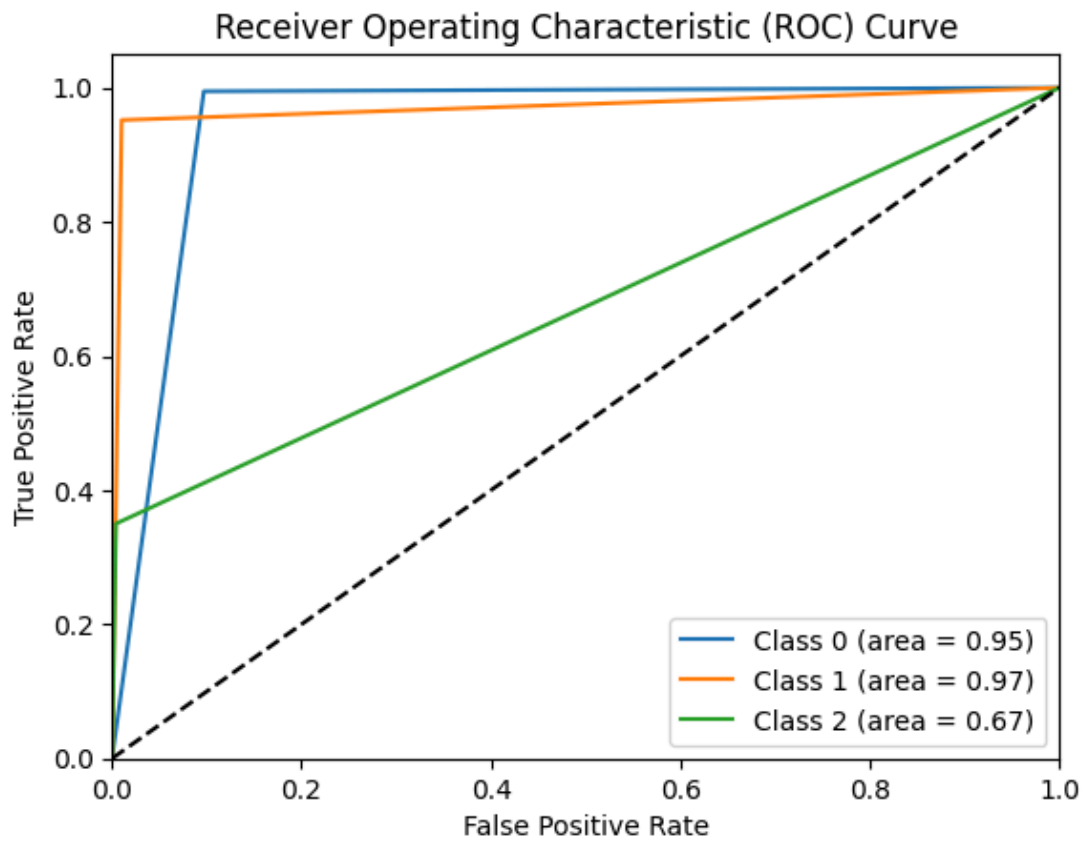


Imagen 5: Gráfico ROC, que representa la proporción de falsos positivos y falsos negativos entre las 3 clases: Clase 0 “Cama vacía”, Clase 1 “Vaca acostada” y Clase 2 “Vaca de pie”.

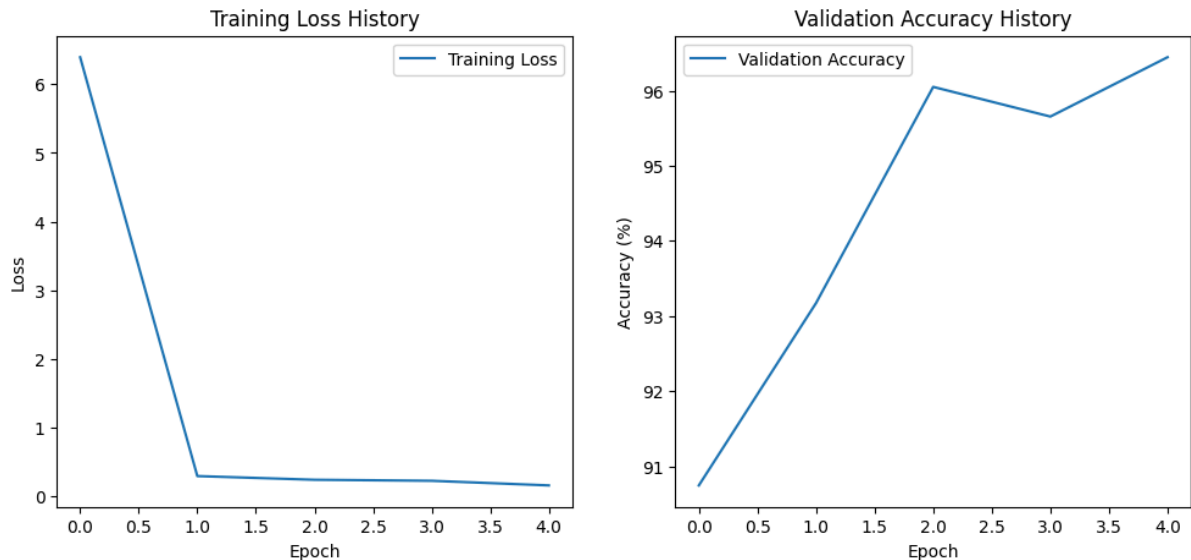


Imagen 6: Gráficos de loss (pérdida) y accuracy (precisión) del primer modelo por época.

```
Epoch [1/5], Loss: 6.394981656482436
Validation Accuracy: 90.74492099322799%

Epoch [2/5], Loss: 0.29274021615148393
Validation Accuracy: 93.17155756207674%

Epoch [3/5], Loss: 0.23919793592791097
Validation Accuracy: 96.04966139954853%

Epoch [4/5], Loss: 0.22411053482996854
Validation Accuracy: 95.65462753950338%

Epoch [5/5], Loss: 0.15694096019854734
Validation Accuracy: 96.44469525959369%
```

Imagen 7: Gráficos en la consola de los resultados de las primeras 5 épocas del primer modelo.

Como podemos observar, en el primer modelo CNN diseñado para la clasificación de imágenes de tres clases (“cama vacía”, “vaca acostada” y “vaca de pie”) mostró un rendimiento aceptable, con ciertas áreas de mejora identificadas a partir de los resultados de las métricas de evaluación.

La **imagen 4** muestra la matriz de confusión que revela que el modelo tiene un alto desempeño en la clasificación de las clases de “cama vacía”, con 1316 predicciones correctas de un total de 1323. Sin embargo, las clases minoritarias, en particular “vaca de pie”, presentan un desempeño inferior. La clase “vaca de pie” fue confundida con frecuencia con las otras clases, lo que **sugiere una necesidad de ajustar el modelo para mejorar su precisión en la detección de clases menos representadas**.

La **imagen 5** muestra la curva ROC, que enseña el buen desempeño para las clases “cama vacía” y “vaca acostada”, con áreas bajo la curva (AUC) de 0.95 y 0.97 respectivamente. La clase “vaca de pie” tuvo un AUC de 0.67, lo que indica una menor capacidad de discriminación del modelo para esta clase. Esta diferencia en el AUC destaca la **necesidad de optimizar el modelo para mejorar la sensibilidad hacia esta clase en particular**.

En la **imagen 6** se muestran los gráficos de pérdida y precisión, durante el entrenamiento muestra una disminución constante en la pérdida y un aumento en el accuracy en el conjunto de validación, alcanzando una precisión de validación de 96.44% al final de la quinta época. **Esto indica que el modelo fue capaz de aprender los patrones presentes en el conjunto de entrenamiento sin evidenciar un sobreajuste significativo**.

El log de entrenamiento de la **imagen 7** detalla la disminución progresiva de la pérdida y el aumento en la precisión de validación con cada época. Desde una pérdida inicial de 6.39 y una precisión de validación de 90.74% en la primera época, el modelo logró reducir la pérdida a 0.15 y aumentar la precisión a 96.44% en la última época, **demostrando una mejora sostenida en su rendimiento**.

En conclusión, el primer modelo de CNN alcanzó buenos resultados en términos de precisión y aprendizaje general. Sin embargo, las métricas de clasificación y el análisis de la matriz de confusión sugieren que el modelo tiene dificultades para reconocer correctamente la clase “vaca de pie”, probablemente debido a la menor cantidad de ejemplos en esta clase.

Se sugiere que para el siguiente modelo, se ajusten los pesos en la función de pérdida, aumentando el peso de las clases minoritarias para reducir el sesgo a

las clases más representadas. Además, se pueden aplicar más transformaciones para incrementar la variabilidad en el conjunto de datos de entrenamiento y también poner más épocas para asegurar que el modelo capture los patrones.

Referencias

GeeksforGeeks. (n.d.). *Convolutional neural network (CNN) in machine learning*. Recuperado de <https://www.geeksforgeeks.org/convolutional-neural-network-cnn-in-machine-learning/>

Srivastava, S. (2023). *Understanding the difference between ReLU and Sigmoid activation functions in deep learning*. Medium. Recuperado de <https://medium.com/@srivastavashivansh8922/understanding-the-difference-between-relu-and-sigmoid-activation-functions-in-deep-learning-33b280fc2071>

Amazon Web Services (AWS). (n.d.). *What is data augmentation?* Recuperado de [https://aws.amazon.com/what-is/data-augmentation/#:~:Data%20augmentation%20is%20the%20process.machine%20learning%20\(ML\)%20models](https://aws.amazon.com/what-is/data-augmentation/#:~:Data%20augmentation%20is%20the%20process.machine%20learning%20(ML)%20models)

Amanatulla, M. (2023). *Vanishing Gradient Problem in Deep Learning: Understanding, Intuition, and Solutions*. Medium. Recuperado de <https://medium.com/@amanatulla1606/vanishing-gradient-problem-in-deep-learning-understanding-intuition-and-solutions-da90ef4ecb54>

Bargainfotos. (n.d.). *Todo sobre los objetivos de ojo de pez*. Recuperado de <https://bargainfotos.com/blog/todo-sobre-los-objetivos-de-ojo-de-pez/>

Amazon Web Services (AWS). (n.d.). *What Is Overfitting?* Recuperado de <https://aws.amazon.com/es/what-is/overfitting/>

Investopedia. (n.d.). *What Is Nonlinearity?* Recuperado de <https://www.investopedia.com/terms/n/nonlinearity.asp>

Sue, N. (2023). *What Is the Softmax Function Used in Deep Learning? Illustrated in an Easy-to-Understand Way*. Medium. Recuperado de https://medium.com/@sue_nlp/what-is-the-softmax-function-used-in-deep-learning-illustrated-in-an-easy-to-understand-way-8b937fe13d49

Analytics Vidhya. (2023). *What Is Adam Optimizer?* Recuperado de <https://www.analyticsvidhya.com/blog/2023/09/what-is-adam-optimizer/>