### Teoría Deep Learning

Parte: 3

Profesores: Javier López

**Daniel Cano** 

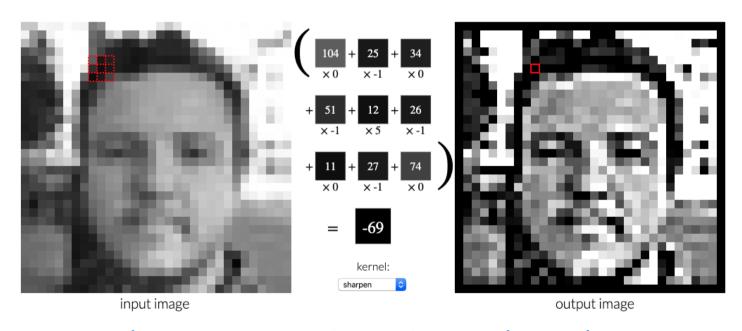


#### Características

- · Esencialmente para procesado de imágenes
- · Se basan en operaciones de convolución (filtros)
- · Permiten tratar imágenes de forma eficiente
- · Se emplea para:
- Clasificación
- Detección
- Categorización

#### Idea básica

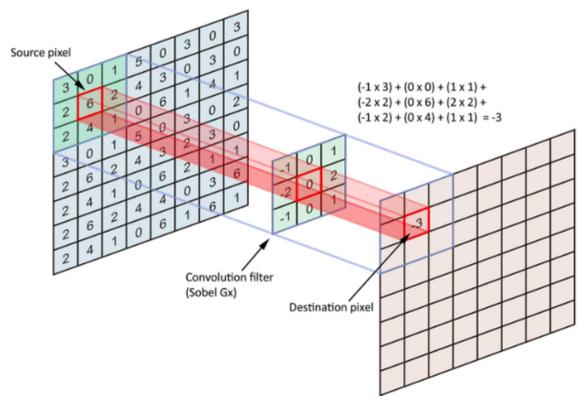
· Filtrar una imagen aplicando una máscara



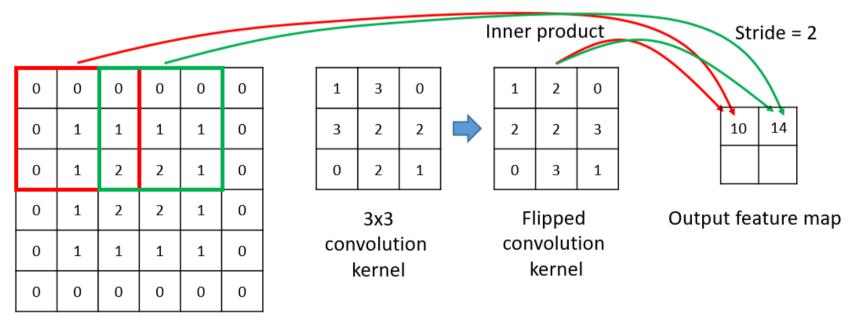
https://setosa.io/ev/image-kernels/

#### **Funcionamiento**

· Cada píxel es una combinación lineal de los pixeles de entrada



#### **Strides**



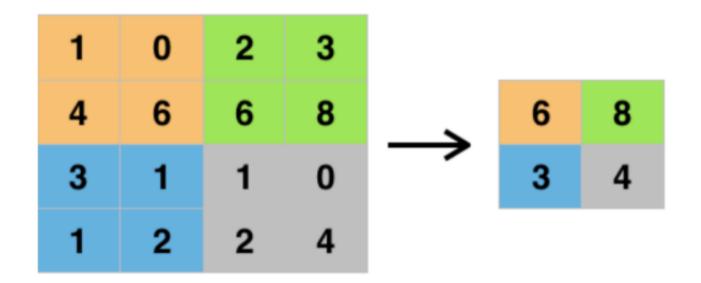
Input image

### **Padding**

0	0	0	0	0	0
0	35	19	25	6	0
0	13	22	16	53	0
0	4	3	7	10	0
0	9	8	1	3	0
0	0	0	0	0	0

https://poloclub.github.io/cnn-explainer/

**MaxPooling** 

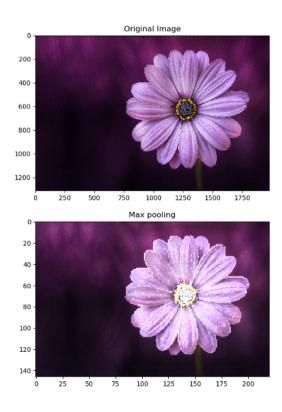


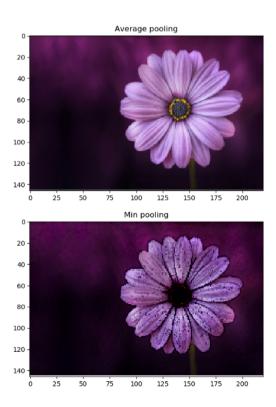
### **Average Pooling**

Pooling layer: Average pooling

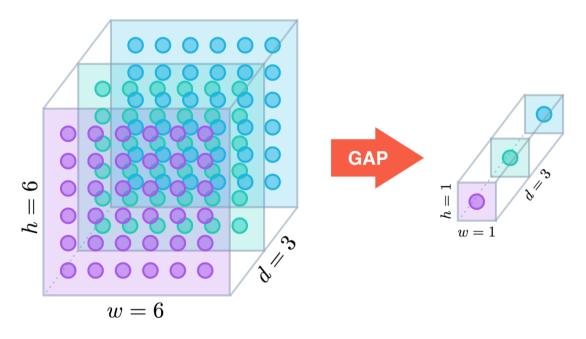
1	3	2	1			
2	9	1	1	<b>→</b>	3.75	1.25
1	4	2	3		4	7
5	6	1	2			

### Max Pooling, Min Pooling Average Pooling





### **Global Pooling**

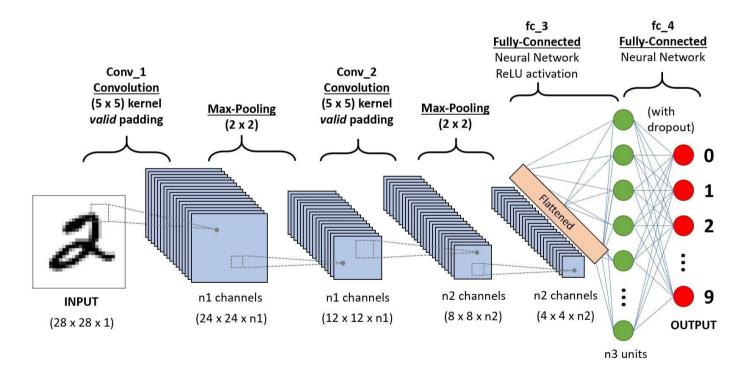


Utilizado en:

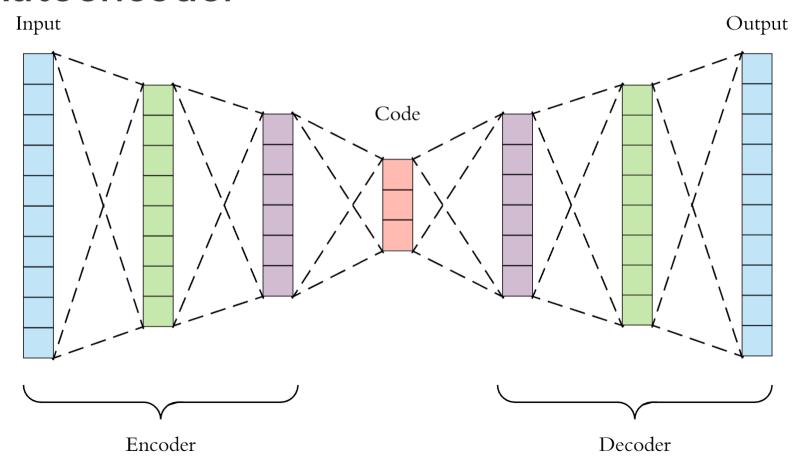
ResNets

Localización de objetos

### Uso general



### Autoencoder



#### Siamesas

