



Clubes de Ciencia
México

Rodolfo Ferro

ferro@cimat.mx

<https://rodolfoferro.xyz>

Clubes de Ciencia México 2025

"Satélites y Neuronas: Explorando lo Invisible con AI"

Julio, 2025

Introducción a CV

Día 4

Rodolfo Ferro (ferro@cimat.mx)

- › Sr. SWE (Data Engineer) @ Bionic México
- › Tutor de Ciencia de Datos en Código Facilito y en el Diplomado en Ciencia de Datos de la ENES UNAM León
- › Profesor de AI & Coordinador del TomorrowLab @ EdgeHub School of Innovation (Ags.)
- › **Formación:** BMATH @ UG, CSysEng @ UVEG, StatMethods Specialist @ CIMAT
- › **Experiencia:** ML Engineer @ Vindoo.ai (España), Sherpa Digital en IA @ Microsoft México, AI Research Assistant @ CIMAT & AI Research Intern @ Harvard.



ferro@cimat.mx

Tabla de contenidos

1 Visión computacional profunda

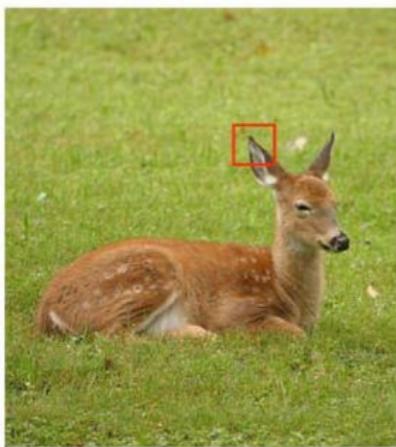
1 Visión computacional profunda

- Introducción a imágenes
- Convoluciones & Pooling
- Redes neuronales convolucionales
- Clasificadores de imágenes (LeNet, VGG16, etc.)
- Trabajos relacionados y avances recientes

Section 1: Visión computacional profunda

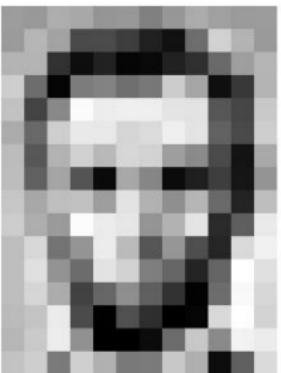
¿Qué es una imagen?

Visión computacional profunda



¿Qué es una imagen?

Visión computacional profunda

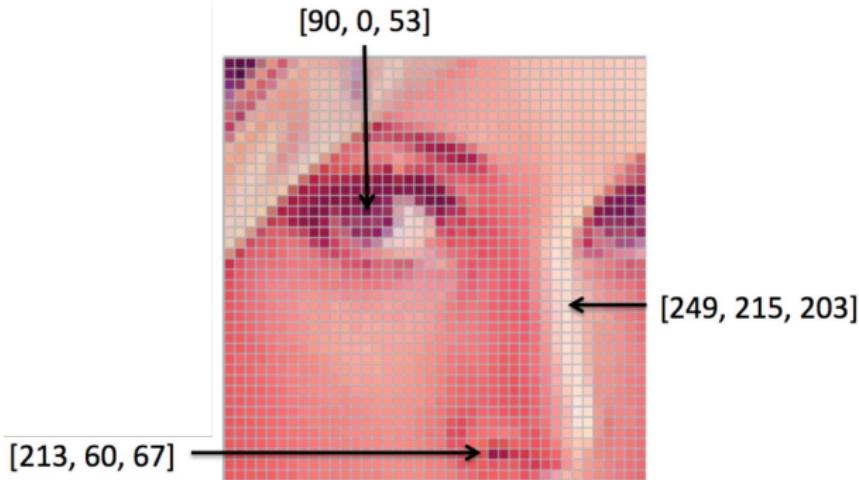


| | | | | | | | | | | | |
|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|
| 157 | 153 | 174 | 168 | 150 | 152 | 129 | 161 | 172 | 151 | 155 | 156 |
| 155 | 182 | 163 | 74 | 75 | 62 | 39 | 17 | 110 | 230 | 180 | 154 |
| 180 | 180 | 60 | 34 | 54 | 6 | 10 | 39 | 48 | 196 | 169 | 191 |
| 206 | 159 | 5 | 124 | 131 | 111 | 120 | 204 | 166 | 15 | 56 | 180 |
| 194 | 68 | 137 | 251 | 237 | 239 | 239 | 226 | 227 | 87 | 71 | 201 |
| 172 | 106 | 207 | 233 | 233 | 214 | 220 | 239 | 228 | 38 | 74 | 206 |
| 188 | 88 | 179 | 209 | 185 | 215 | 211 | 158 | 139 | 75 | 20 | 169 |
| 189 | 97 | 165 | 64 | 16 | 168 | 134 | 11 | 31 | 62 | 22 | 148 |
| 199 | 168 | 191 | 193 | 158 | 227 | 178 | 143 | 182 | 106 | 36 | 190 |
| 205 | 174 | 155 | 252 | 236 | 231 | 149 | 178 | 228 | 43 | 95 | 234 |
| 190 | 216 | 116 | 149 | 236 | 187 | 85 | 150 | 79 | 38 | 218 | 241 |
| 190 | 224 | 147 | 108 | 227 | 210 | 127 | 102 | 36 | 101 | 265 | 224 |
| 190 | 214 | 172 | 66 | 103 | 143 | 95 | 50 | 2 | 109 | 249 | 213 |
| 187 | 196 | 239 | 75 | 1 | 81 | 47 | 0 | 6 | 217 | 265 | 211 |
| 183 | 202 | 237 | 146 | 6 | 0 | 12 | 108 | 200 | 138 | 243 | 236 |
| 195 | 206 | 123 | 207 | 177 | 121 | 123 | 200 | 176 | 13 | 96 | 218 |

| | | | | | | | | | | | |
|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|
| 157 | 153 | 174 | 168 | 150 | 152 | 129 | 151 | 172 | 161 | 155 | 156 |
| 155 | 182 | 163 | 74 | 75 | 62 | 33 | 17 | 110 | 210 | 180 | 154 |
| 180 | 180 | 60 | 34 | 54 | 6 | 10 | 39 | 48 | 196 | 169 | 181 |
| 206 | 159 | 5 | 124 | 131 | 111 | 120 | 204 | 166 | 15 | 56 | 180 |
| 194 | 68 | 137 | 251 | 237 | 239 | 239 | 226 | 227 | 87 | 71 | 201 |
| 172 | 106 | 207 | 233 | 233 | 214 | 220 | 239 | 228 | 38 | 74 | 206 |
| 188 | 88 | 179 | 209 | 185 | 215 | 211 | 158 | 139 | 75 | 20 | 169 |
| 189 | 97 | 165 | 64 | 16 | 168 | 134 | 11 | 31 | 62 | 22 | 148 |
| 199 | 168 | 191 | 193 | 158 | 227 | 178 | 143 | 182 | 106 | 36 | 190 |
| 205 | 174 | 155 | 252 | 236 | 231 | 149 | 178 | 228 | 43 | 95 | 234 |
| 190 | 216 | 116 | 149 | 236 | 187 | 85 | 150 | 79 | 38 | 218 | 241 |
| 190 | 224 | 147 | 108 | 227 | 210 | 127 | 102 | 36 | 101 | 265 | 224 |
| 190 | 214 | 172 | 66 | 103 | 143 | 95 | 50 | 2 | 109 | 249 | 213 |
| 187 | 196 | 239 | 75 | 1 | 81 | 47 | 0 | 6 | 217 | 265 | 211 |
| 183 | 202 | 237 | 146 | 6 | 0 | 12 | 108 | 200 | 138 | 243 | 236 |
| 195 | 206 | 123 | 207 | 177 | 121 | 123 | 200 | 176 | 13 | 96 | 218 |

¿Qué es una imagen?

Visión computacional profunda



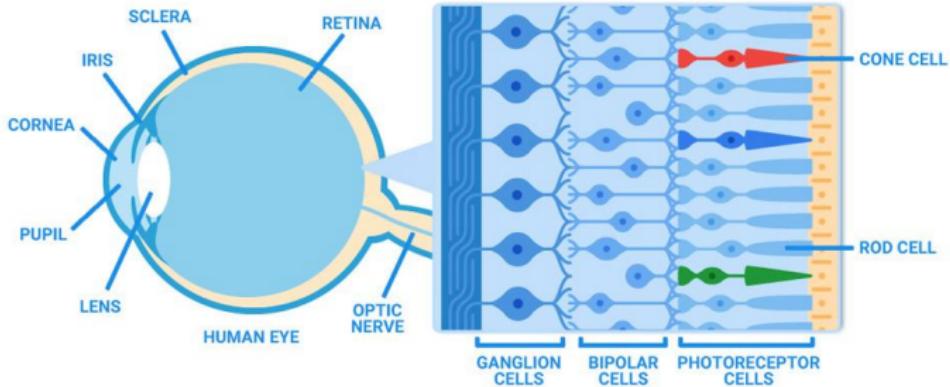
¿Qué es una imagen?

Visión computacional profunda

- Una imagen es un arreglo de pixeles, la cual puede tener 1 o más canales de color. Usualmente:
 - » 1 canal de color → Escala de grises
 - » 3 canales de color → Escala RGB
 - » 4 canales de color → Escala RGBA
- Un pixel puede ser visto como un objeto 5-dimensional (x, y, r, g, b) .

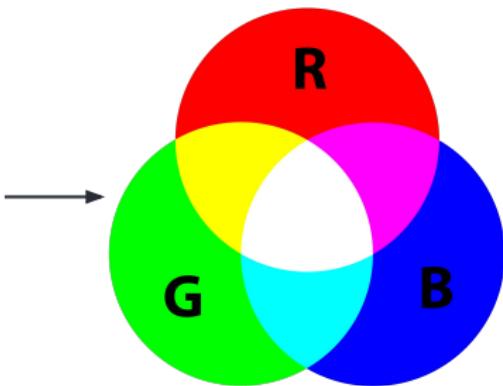
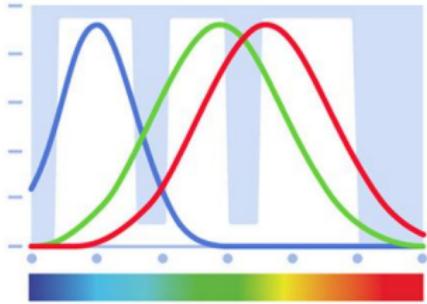
La biología humana

Visión computacional profunda



La biología humana

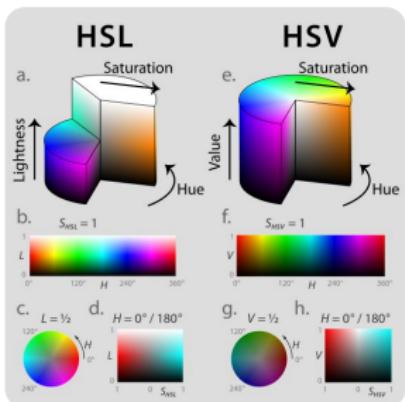
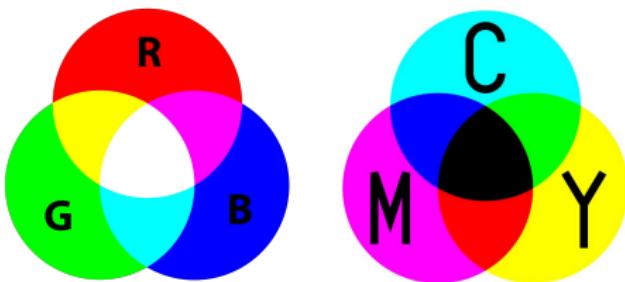
Visión computacional profunda



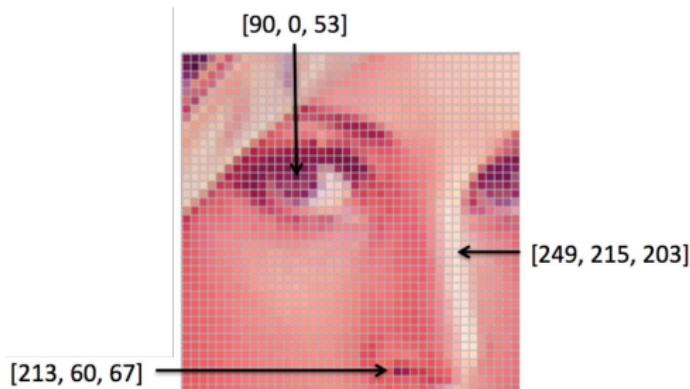
ferro@cimat.mx

Espacios de color

Visión computacional profunda

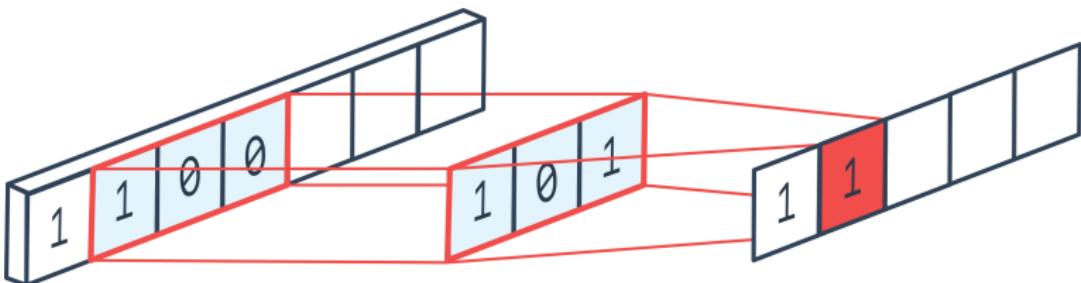


Ejercicio: Introducción a imágenes



¿Qué es una convolución?

Visión computacional profunda



¿Qué es una convolución?

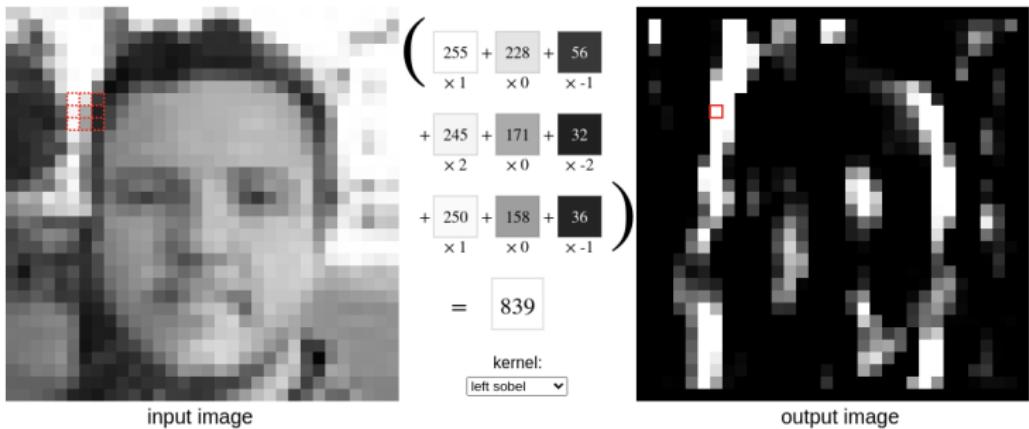
Visión computacional profunda

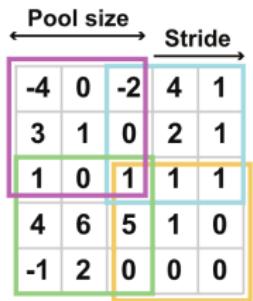
$$\begin{array}{|c|c|c|c|c|c|c|} \hline 0 & 1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ \hline 0 & 0 & 1 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ \hline 0 & 0 & 0 & 1 & 1 & 1 & 0 \\ \hline 0 & 0 & 0 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ \hline 0 & 0 & 1 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ \hline 0 & 1 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ \hline 1 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ \hline \end{array} \quad * \quad \begin{array}{|c|c|c|} \hline 1 & 0 & 1 \\ \hline 0 & 1 & 0 \\ \hline 1 & 0 & 1 \\ \hline \end{array} \quad = \quad \begin{array}{|c|c|c|c|c|} \hline 1 & 4 & 3 & 4 & 1 \\ \hline 1 & 2 & 4 & 3 & 3 \\ \hline 1 & 2 & 3 & 4 & 1 \\ \hline 1 & 3 & 3 & 1 & 1 \\ \hline 3 & 3 & 1 & 1 & 0 \\ \hline \end{array}$$

I **K** **$I * K$**

¿Qué es una convolución?

Visión computacional profunda





Features

Max Pooling



Min Pooling

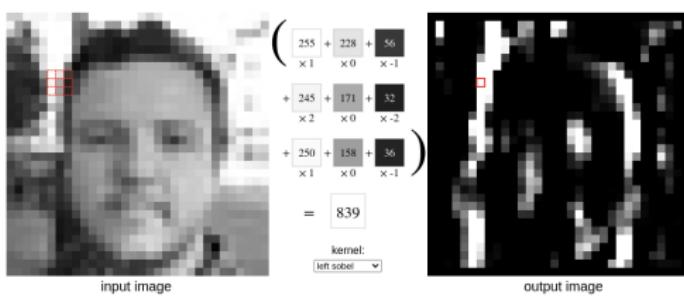


Average Pooling



Output

Ejercicio: Convoluciones & Pooling



Redes neuronales convolucionales

Visión computacional profunda



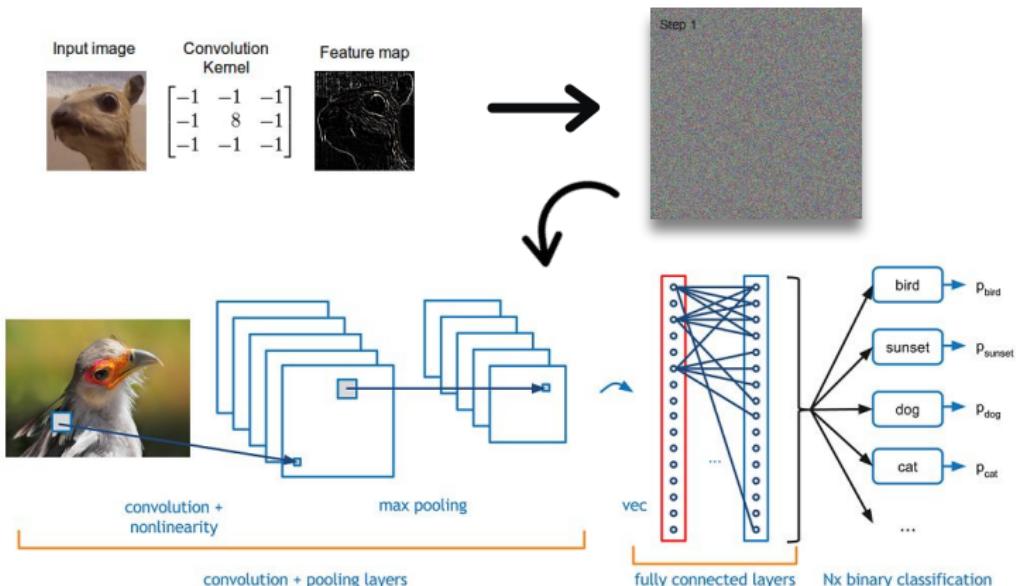
ferro@cimat.mx



Figure: Yann LeCun

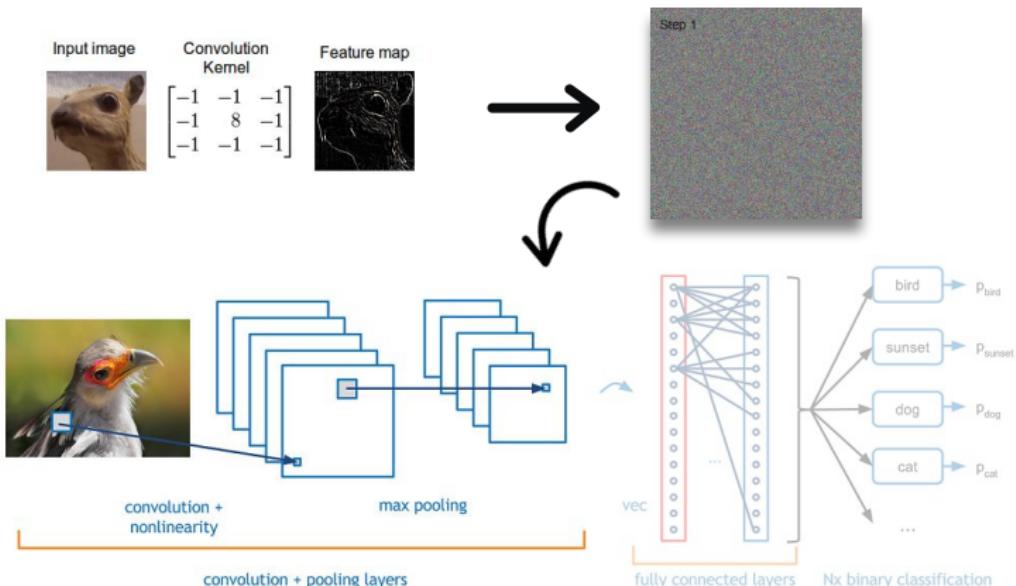
Redes neuronales convolucionales

Visión computacional profunda



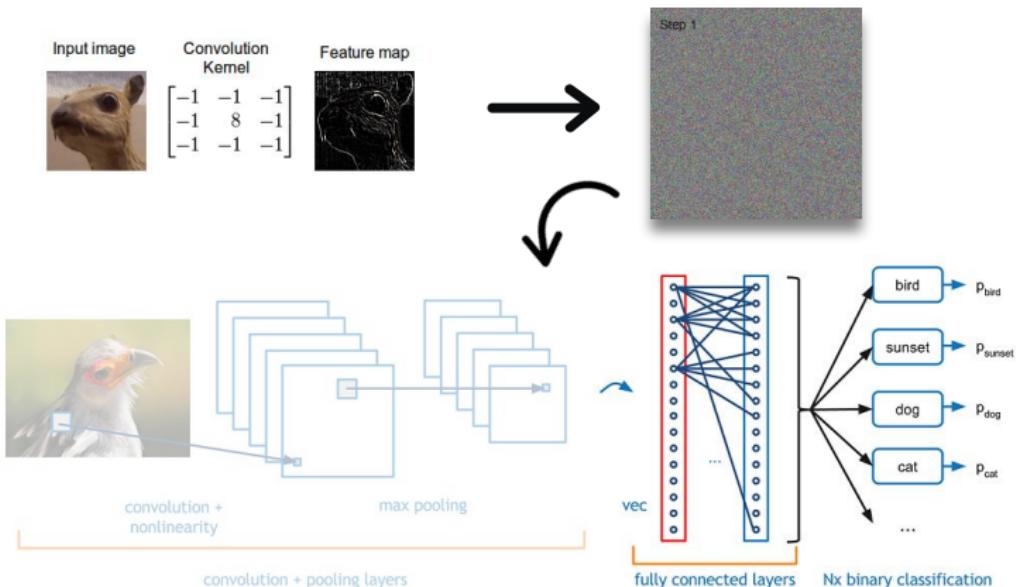
Redes neuronales convolucionales

Visión computacional profunda



Redes neuronales convolucionales

Visión computacional profunda



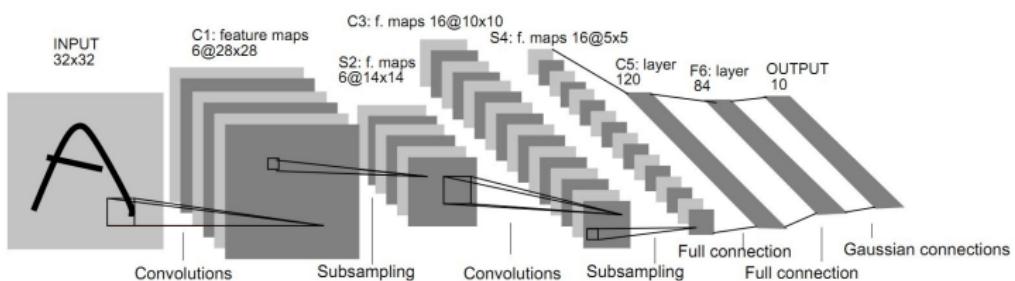
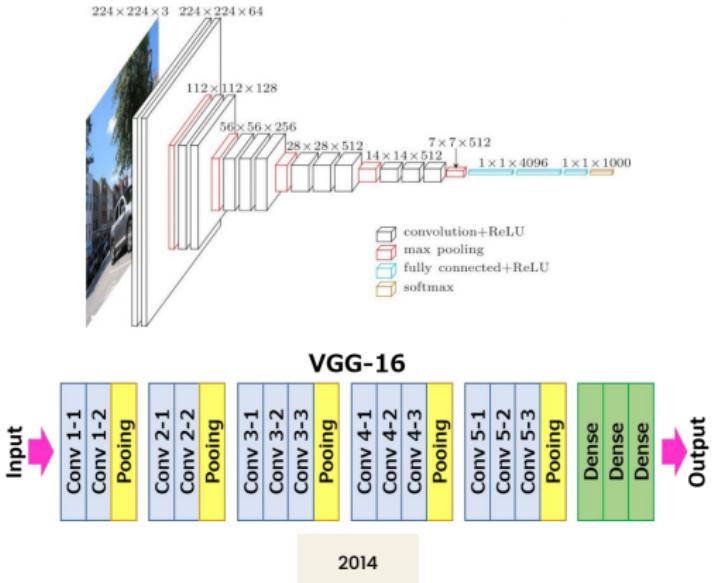


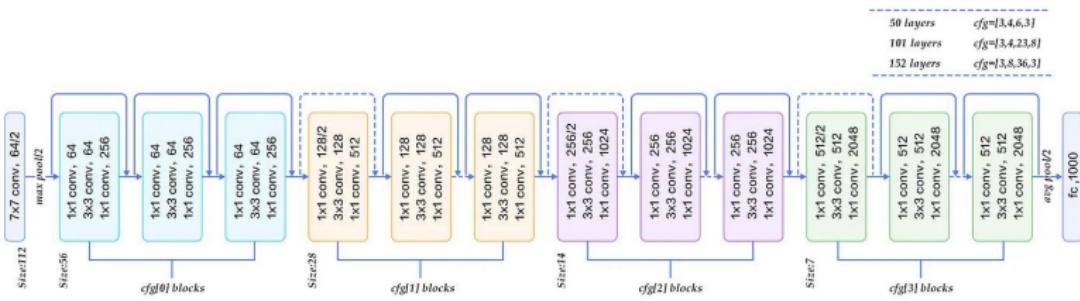
Fig. 2. Architecture of LeNet-5, a Convolutional Neural Network, here for digits recognition. Each plane is a feature map, i.e. a set of units whose weights are constrained to be identical.

1998



Resnet50

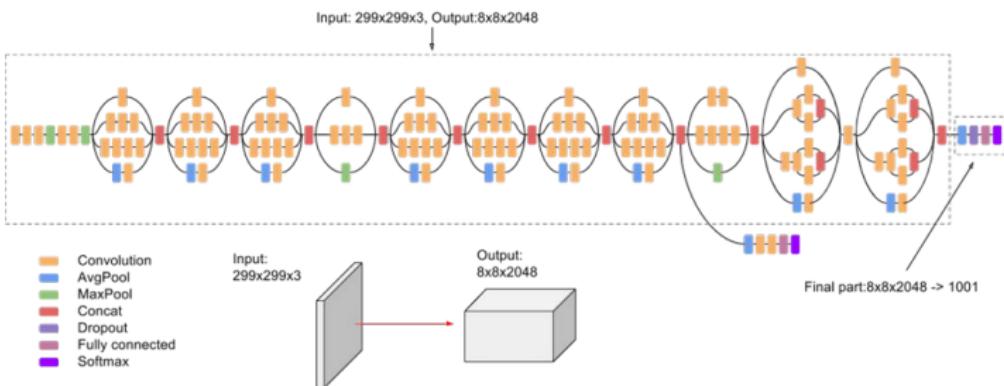
Visión computacional profunda



2015



Clubes de
Ciencia
Mexico



Ejercicio: Redes neuronales convolucionales

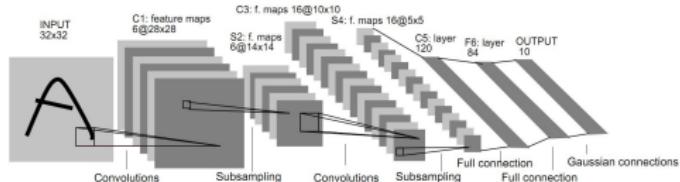


Fig. 2. Architecture of LeNet-5, a Convolutional Neural Network, here for digits recognition. Each plane is a feature map, i.e. a set of units whose weights are constrained to be identical.

1998

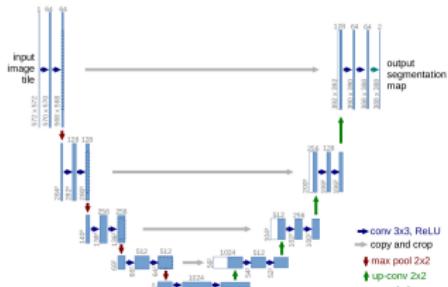
- › Tutorial 1: [Image Filtering](#)
- › [Image Kernels Explained Visually](#) by Victor Powell
- › [Parameterized Pooling Layers](#) by Hao Hao Tan
- › [TensorFlow Tutorials: Vision](#)

Trabajos relacionados y avances recientes

Visión computacional profunda

Han habido varios trabajos de investigación y avances recientes que han contribuido al desarrollo de nuevas arquitecturas, técnicas de entrenamiento mejoradas y aplicaciones emergentes.

- **UNet:** Es ampliamente utilizada en el campo de la segmentación de imágenes, pero también se ha aplicado con éxito en tareas de denoising.

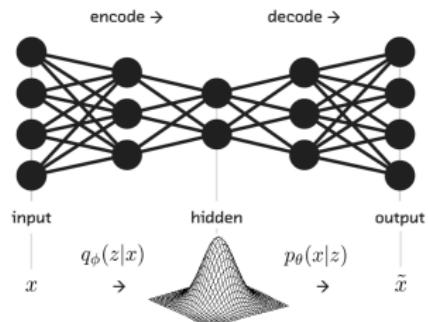


Trabajos relacionados y avances recientes

Visión computacional profunda

➤ **Variational Autoencoders (VAEs):**

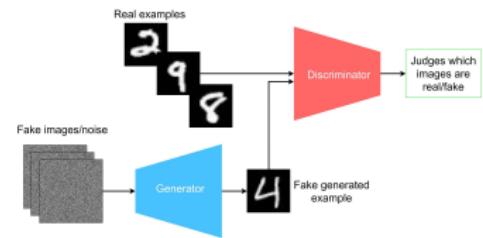
Los VAEs son una variante de los autoencoders que se utilizan para el aprendizaje de distribuciones latentes. Han demostrado ser efectivos en el denoising de imágenes al aprender representaciones latentes que siguen una distribución probabilística, lo que permite una generación más controlada y realista de imágenes limpias.



Trabajos relacionados y avances recientes

Visión computacional profunda

- › **Generative Adversarial Networks (GANs):** Estos modelos aprovechan la capacidad de los GANs para generar imágenes realistas y para aprender representaciones latentes eficientes. Los GANs han demostrado ser efectivos en el denoising y la generación de imágenes de alta calidad, entre otros.



Tareas en el campo de visión artificial

Visión computacional profunda

- › **Clasificación de imágenes:** La tarea de clasificación de imágenes implica asignar una etiqueta o categoría a una imagen de entrada. Esto implica entrenar un modelo para reconocer y distinguir diferentes objetos, personas o escenas en una imagen.
- › **Detección de objetos:** La detección de objetos implica localizar y clasificar múltiples objetos en una imagen. El objetivo es detectar la presencia y la ubicación de objetos específicos en una escena, a menudo utilizando cuadros delimitadores para delinejar las regiones donde se encuentran los objetos.
- › **Denoising o reconstrucción de imágenes:** Consiste en eliminar o reducir el ruido presente en una imagen, obteniendo una versión más limpia y clara. Esta tarea es relevante en áreas como la fotografía, la medicina y la seguridad.

Tareas en el campo de visión artificial

Visión computacional profunda

- › **Segmentación semántica:** La segmentación semántica implica asignar una etiqueta a cada píxel de una imagen para identificar y delimitar las diferentes regiones o objetos presentes. El objetivo es comprender la estructura y el contenido de una imagen a nivel de píxel.
- › **Detección de rostros:** La detección de rostros es una tarea específica de la visión artificial que implica detectar y localizar los rostros en una imagen. Es ampliamente utilizado en aplicaciones de reconocimiento facial, análisis de emociones y sistemas de seguridad.
- › **Reconocimiento y verificación facial:** El reconocimiento facial se refiere a la tarea de identificar y reconocer a una persona específica a partir de una imagen o secuencia de imágenes. La verificación facial se enfoca en verificar si una imagen de rostro coincide con una identidad específica.

Tareas en el campo de visión artificial

Visión computacional profunda

- **Estimación de pose:** La estimación de pose se refiere a la tarea de determinar la posición y orientación de un objeto o persona en una imagen. Esto implica detectar y rastrear las articulaciones o puntos clave en una imagen para comprender la postura y el movimiento.
- **Estimación de profundidad:** La estimación de profundidad implica inferir la información de la distancia o la profundidad de los objetos en una imagen. Es útil en aplicaciones de realidad virtual, conducción autónoma y sistemas de navegación.
- **Super-resolución:** La super-resolución se refiere a aumentar la resolución o la calidad de una imagen de baja resolución. El objetivo es generar una versión de alta resolución que capture más detalles y claridad.

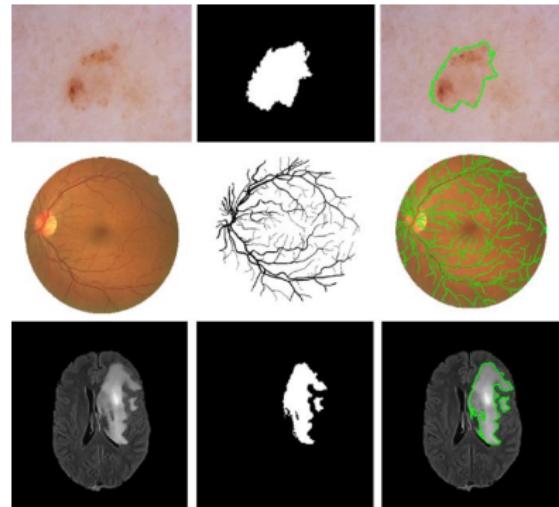
- › From Autoencoder to Beta-VAE
- › Building Autoencoders in Keras
- › Autoencoders: explicación y tutorial en Python
- › Autoencoder For Denoising Images
- › Medical image denoising using convolutional denoising autoencoders

Segmentación de imágenes médicas

Olaf
Ronneberger
et al.,
2015

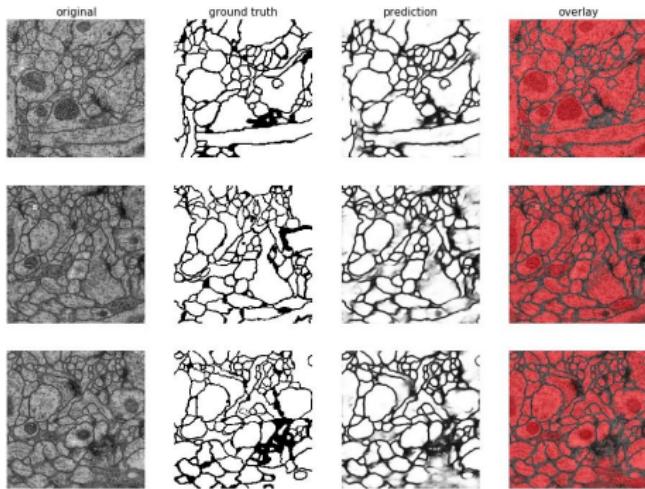


Segmentación de imágenes



<https://www.nature.com/articles/s41598-021-89686-3>

Segmentación con U-Net



<https://medium.com/@venkateshtata9/semantic-segmentation-on-medical-images-3ba8264cda5e>

Segmentación con U-Net

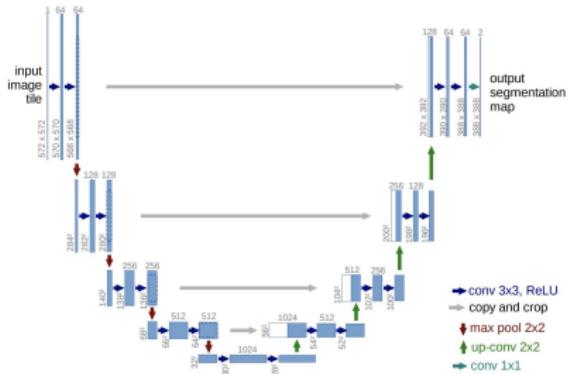
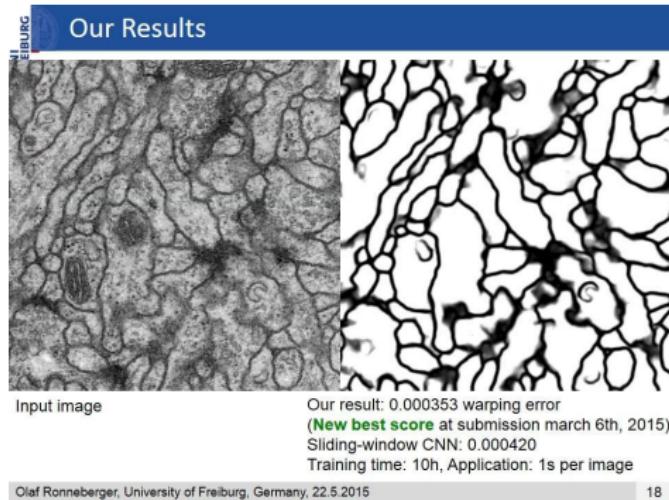


Fig. 1. U-net architecture (example for 32x32 pixels in the lowest resolution). Each blue box corresponds to a multi-channel feature map. The number of channels is denoted on top of the box. The x-y-size is provided at the lower left edge of the box. White boxes represent copied feature maps. The arrows denote the different operations.

<https://lmb.informatik.uni-freiburg.de/people/ronneber/u-net/>

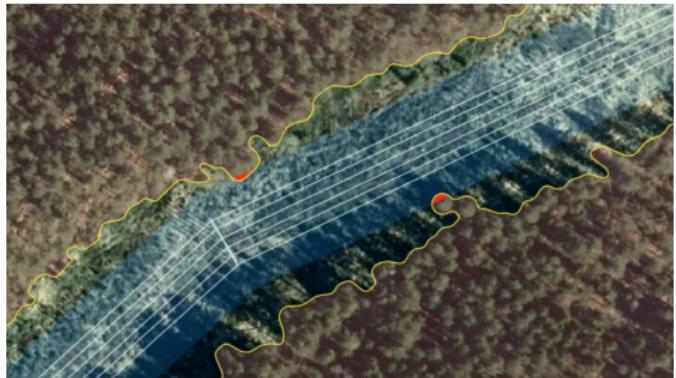
Segmentación con U-Net



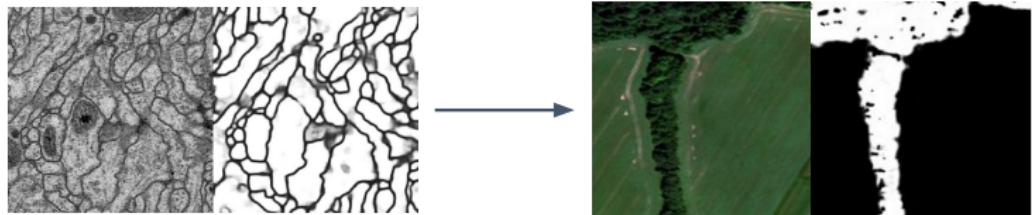
<https://lmb.informatik.uni-freiburg.de/people/ronneber/u-net/>

Caso de estudio

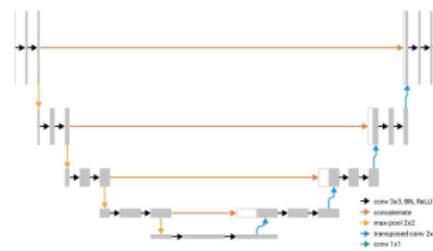
Prevención de incendios



<https://omdena.com/projects/ai-prevent-forest-fires/>



mdena

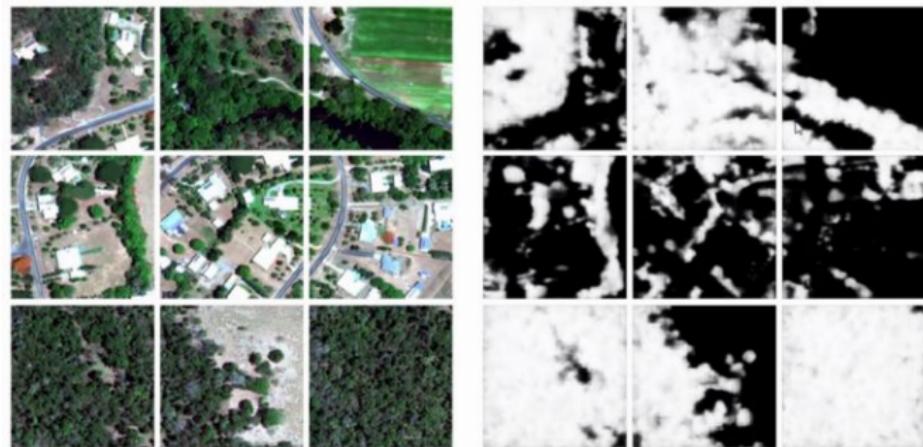


U-Net: Convolutional Networks for Biomedical Image Segmentation.

Prevención de incendios

- **Omdena + Spacept**, una startup sueca
- 36 colaborador@s a nivel global (al menos 3 mexicanos)
- Dataset de 200 imágenes satelitales (Australia)
- Desarrollamos un modelo con 95% de precisión
- Desarrollamos un módulo que preprocesa imágenes
- **iResolvimos el challenge!**

<https://omdena.com/projects/ai-prevent-forest-fires/>



<https://omdena.com/projects/ai-prevent-forest-fires/>

Ejercicio: Entrenamiento de U-Net

