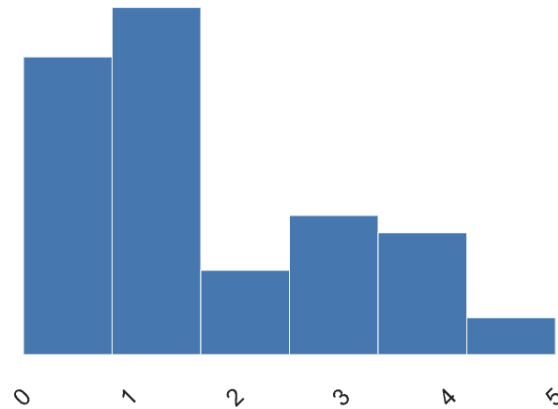


[illegible]



### Implementación de Técnicas de Pérdida Avanzadas

Inicialmente, se optó por utilizar la función de pérdida Cross-Entropy, que es comúnmente empleada en tareas de clasificación. Sin embargo, durante el entrenamiento, se observó que las clases minoritarias presentaban un rendimiento considerablemente inferior. Para abordar este desafío, se decidió implementar la Focal Loss, una función de pérdida diseñada para dar mayor énfasis a los ejemplos difíciles, como aquellos pertenecientes a las clases menos representadas.

El uso de Focal Loss resultó en una reducción en la pérdida de validación, lo que sugiere que el modelo estaba mejorando su capacidad de aprendizaje en general. No obstante, también se detectó una disminución en la precisión global del modelo. Para mitigar este efecto, se optó por implementar una función de pérdida híbrida (Hybrid Loss), que combina Focal Loss con Cross-Entropy Loss. El objetivo de esta combinación es equilibrar la mejora en el rendimiento de las clases minoritarias sin sacrificar la precisión general del modelo.

La Hybrid Loss es una función de pérdida que integra dos funciones de pérdida distintas, como Focal Loss y Cross-Entropy Loss, para aprovechar las ventajas de ambas. Su propósito es mejorar la capacidad del modelo para manejar clases desbalanceadas (gracias a la Focal Loss) mientras se preserva la precisión global (gracias a la Cross-Entropy Loss). Esto se logra mediante una ponderación controlada de ambas pérdidas durante el proceso de entrenamiento.

### Selección del Modelo y Estrategias de Optimización

Se probaron varios modelos para abordar el problema, incluyendo RNN, LSTM unidireccional y bidireccional, y SVM. Sin embargo, el modelo que ofreció el mejor rendimiento fue la CNN, por lo que se decidió utilizar esta arquitectura como modelo final.

Para optimizar el entrenamiento, se implementó la técnica de Early Stopping con el objetivo de prevenir el sobreajuste, deteniendo el entrenamiento cuando la pérdida de validación dejaba de mejorar después de un número determinado de épocas.

Se experimentó con dos optimizadores diferentes: Adam y AdamW. Finalmente, se optó por AdamW, ya que demostró una mejor capacidad para manejar la regularización mediante el decaimiento del peso (weight decay), lo que contribuyó a mejorar la generalización del modelo.

Además, se decidió utilizar un scheduler ReduceLROnPlateau con el fin de ajustar dinámicamente la tasa de aprendizaje, reduciéndola cuando la pérdida de validación dejaba de mejorar, lo que permitió al modelo refinar su aprendizaje en las últimas etapas del entrenamiento.

Finalmente, se ajustaron los hiperparámetros, como la tasa de aprendizaje (learning rate) y el decaimiento de peso (weight decay), la cantidad de capas convolucionales, y el tamaño del batch, entre otros, hasta encontrar la combinación que ofreciera el mejor rendimiento.