# Práctica 2 FSI: Redes Convolucionales

JESUS LOPEZ GONZALEZ DANIEL REYES GARCÍA

## **Modificaciones Realizadas**

Se adjunta junto a este informe dos archivos ".ipynb", siendo

"Practica2FSI\_Entrenamientos" donde se encuentras algunas de las redes que hemos, cambiando los hiperpárametros, los parámetros del data source y el modelo, como por ejemplo cambiando los filtros de las capas, el tamaño de las imágenes, el tamaño de los lotes, añadiendo o removiendo capas ... y en "Red\_Convolutiva\_FSI" se encuentra el proyecto final, con los hiperparámetros, parámetros del source y el modelo que mejores valores de validación obtuvimos.

## **Tablas Comparativas de las Redes Probadas**

#### **Parámetros Data Source:**

| Entrenamientos | Heigh x Width | Batch size | Epochs | Seed |
|----------------|---------------|------------|--------|------|
| 1              | 150x150       | 20         | 200    | None |
| 2              | 150x150       | 20         | 200    | None |
| 3              | 150x150       | 20         | 200    | None |
| 4              | 224x224       | 15         | 200    | None |
| 5              | 224x224       | 15         | 100    | None |
| 6              | 224x224       | 10         | 100    | None |
| 7              | 150x150       | 10         | 100    | None |
| 8              | 224x224       | 15         | 100    | None |
| 9              | 150x150       | 10         | 100    | None |
| 10             | 200x200       | 10         | 100    | None |
| Red Final      | 224x224       | 10         | 100    | 42   |

#### **Data Source (valores dados al Data Augmentation):**

| Entrenamientos | Rotation<br>Range | Zoom<br>Range | Width<br>Shift<br>Range | Height<br>Shift<br>Range | Vertical<br>Flip |
|----------------|-------------------|---------------|-------------------------|--------------------------|------------------|
| 1              | 15                | 0.1           | 0                       | 0                        | False            |
| 2              | 15                | 0.1           | 0                       | 0                        | False            |
| 3              | 40                | 0.1           | 0.1                     | 0.1                      | True             |
| 4              | 15                | 0.1           | 0                       | 0                        | False            |
| 5              | 15                | 0.1           | 0                       | 0                        | False            |
| 6              | 15                | 0.1           | 0                       | 0                        | False            |
| 7              | 15                | 0.1           | 0                       | 0                        | False            |
| 8              | 15                | 0.1           | 0                       | 0                        | False            |
| 9              | 15                | 0.1           | 0                       | 0                        | False            |
| 10             | 15                | 0.1           | 0                       | 0                        | False            |
| Red Final      | 15                | 0.2           | 0.1                     | 0.1                      | False            |

## Hiperparámetros del modelo:

| Entrenamientos | Conv2D             | MaxPooling2D   | DroupOut  | Dense           | Flatten |
|----------------|--------------------|----------------|-----------|-----------------|---------|
| 1              | 32, 64             | 2x2, 2x2       | 0.25, 0.5 | 128, 10         | True    |
| 2              | 32, 64, 128, 256   | 2x2, 2x2, 2x2, | 0.25, 0.5 | 256, 10         | True    |
|                |                    | 2x2            |           |                 |         |
| 3              | 64, 128, 256, 512  | 2x2, 2x2, 2x2, | 0.5, 0.5  | 512, 10         | True    |
|                |                    | 2x2            |           |                 |         |
| 4              | 32, 64, 128, 256   | 2x2, 2x2, 2x2, | 0.25, 0.5 | 256, 10         | True    |
|                |                    | 2x2            |           |                 |         |
| 5              | 64, 128, 256, 512  | 2x2, 2x2, 2x2, | 0.5, 0.5  | 512, 10         | True    |
|                |                    | 2x2            |           |                 |         |
| 6              | 64, 128, 256, 512  | 2x2, 2x2, 2x2, | 0.5, 0.5  | 1024, 10        | True    |
|                |                    | 2x2            |           |                 |         |
| 7              | 64, 128, 256, 512  | 2x2, 2x2, 2x2, | 0.5, 0.5  | 1024, 10        | True    |
|                |                    | 2x2            |           |                 |         |
| 8              | 64, 128, 256, 512, | 2x2, 2x2, 2x2, | 0.5, 0.5  | 512, 10, Kernel | True    |
|                | Kernel regulatizer | 2x2            |           | regulatizer     |         |
| 9              | 64, 128, 256, 512, | 2x2, 2x2, 2x2, | 0.5, 0.5  | 1024, 10        | True    |
|                | 1024               | 2x2, 2x2       |           |                 |         |
| 10             | 64, 128, 256, 512, | 2x2, 2x2, 2x2, | 0.5, 0.5  | 1024, 10        | True    |
|                | 1024               | 2x2, 2x2       |           |                 |         |
| Red Final      | 164, 128, 256, 512 | 2x2, 2x2, 2x2, | 0.5, 0.5  | 1024, 10        | True    |
|                |                    | 2x2            |           |                 |         |

## Cantidad de Capas del modelo:

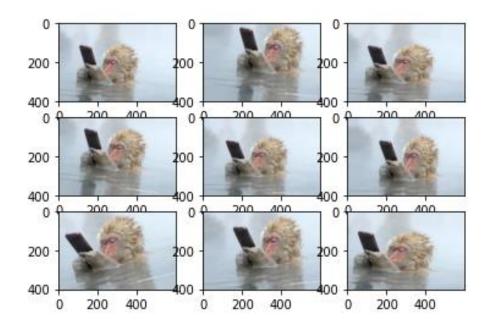
| Entrenamientos | Conv2D | MaxPooling | DroupOut | Dense | Flatten |
|----------------|--------|------------|----------|-------|---------|
|                |        | 2D         |          |       |         |
| 1              | 2      | 2          | 2        | 2     | 1       |
| 2              | 4      | 4          | 2        | 2     | 1       |
| 3              | 4      | 4          | 2        | 2     | 1       |
| 4              | 4      | 4          | 2        | 2     | 1       |
| 5              | 4      | 4          | 2        | 2     | 1       |
| 6              | 4      | 4          | 2        | 2     | 1       |
| 7              | 4      | 4          | 2        | 2     | 1       |
| 8              | 4      | 4          | 2        | 2     | 1       |
| 9              | 5      | 5          | 2        | 2     | 1       |
| 10             | 5      | 5          | 2        | 2     | 1       |
| Red Final      | 4      | 4          | 2        | 2     | 1       |

#### Resultados obtenidos durante el entrenamiento:

| Entrenamientos | Loss   | Accuracy | Val-Loss  | Val-     | Patience | Epochs |
|----------------|--------|----------|-----------|----------|----------|--------|
|                |        |          |           | Accuracy |          |        |
| 1              | 0.7721 | 0.7350   | 0.9823    | 0.6875   | 3        | 15     |
| 2              | 0.1811 | 0.9408   | 0.5573    | 0.7316   | 3        | 22     |
| 3              | 0.6644 | 0.7778   | 0.9821    | 0.6912   | 3        | 13     |
| 4              | 0.6996 | 0.7769   | 0.2031    | 0.7316   | 10       | 32     |
| 5              | 0.0232 | 0.9918   | 0.0000e+0 | 0.8088   | 10       | 34     |
|                |        |          | 0         |          |          |        |
| 6              | 0.0295 | 0.9909   | 0.0000e+0 | 0.8162   | 10       | 49     |
|                |        |          | 0         |          |          |        |
| 7              | 0.0813 | 0.9699   | 4.0124e-  | 0.8051   | 10       | 27     |
|                |        |          | 04        |          |          |        |
| 8              | 0.1345 | 0.9763   | 0.0762    | 0.7721   | 10       | 36     |
| 9              | 0.0506 | 0.9836   | 0.0000e+0 | 0.8346   | 10       | 46     |
|                |        |          | 0         |          |          |        |
| 10             | 0.0713 | 0.9791   | 0.0000e+0 | 0.8015   | 10       | 46     |
|                |        |          | 0         |          |          |        |
| Red Final      | 0.0814 | 0.9791   | 9.5137e-  | 0.8566   | 10       | 52     |
|                |        |          | 04        |          |          |        |

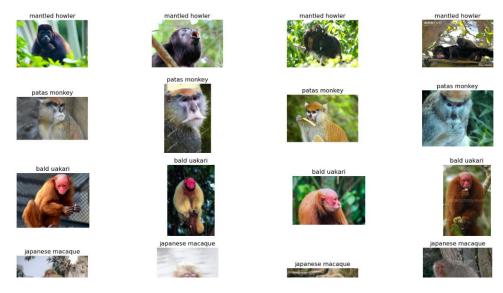
Al colab además le hemos agregado varias pruebas y tablas para observar tanto el contenido del dataset como el funcionamiento del data augmentation en las imágenes.

## Resultado del Data Augmentation final en una imagen



### Tabla demostrativa del dataset

Subplots que muestra cinco monos de cada especie con sus nombres como títulos.

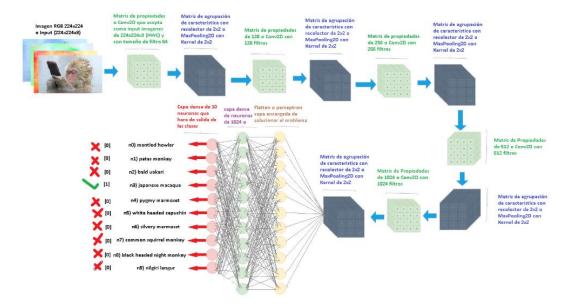


### **Predicciones**

Plot que muestra la predicción realizada por nuestra red neuronal sobre una imagen, el proyecto final consta de tres de estas predicciones.

# Diseño y Demostración del funcionamiento de la Red Final

Imagen realizada a partir de los "diseños" de las distintas capas, en esta imagen podemos ver como la foto pasa por las distintas capas hasta llegar a los nodos de salida donde finalmente se obtiene el resultado de la clasificación.



## ¿Qué es y cómo funciona Categorical Crossentropy?

La pérdida de entropía cruzada o perdida de registro crossentropy, mide el rendimiento de un modelo de clasificación en el que se están midiendo dos distribuciones de probabilidades, en nuestro caso las precisiones del entrenamiento y la validación, esta aumenta a medida que la probabilidad pronostica difiere de la etiqueta real, por ejemplo, si el valor se está aproximando a 0 y la etiqueta real es 1 esto sería malo y da como resultado un alto valor de loss o perdida. En el caso de que la probabilidad pronostica se acerca a la etiqueta real este valor de perdida disminuye. Hay que añadir que en nuestro caso es Categorical debido a que tenemos más de 2 clases

Se usa para determinar con más precisión las perdidas en cuanto la diferencia de medida que está sacando la red con la que debería sacar.