



# Semana 19

## Redes Neuronales Convolucionales

Ciencia de Datos e Inteligencia Artificial

LifelongLearning UDD
El valor de la formación sin límites









Tiempo de participemos



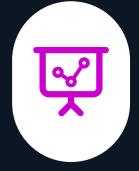
Iniciamos y finalizamos a tiempo



Escuchemos opiniones, micrófonos en off



Mantengamos nuestra cámara encendida



Ponte a prueba







# **Agenda**



Da ily

Dudas y progreso de la semana

Redes neuronales convolucionale

Computer Vision

Creando imágenes con Inteligencia Artificial Bre ak

20 minutos de descanso

Entorno de ejecución

Análisis de código

Próximos Dudas y cierre









# Dally Pongámonos al día







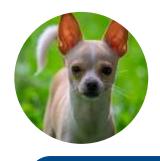


Las **redes neuronales convolucionales**, regularmente abreviadas como **CNN** por las siglas del inglés, **Convolutional Neural Networks**, es una red de neuronas que tratan de asimilar el comportamiento de la visión humana. Al hablar de esto no sólo hacemos mención a la función de los ojos, sino también de nuestro cerebro, específicamente la corteza frontal, de cómo funciona la información que recibimos a través de nuestros ojos.













Es un perro

No es un perro





## **Computer vision**











**Detección de rostros** 





#### **Computer vision en las noticias**







Creando imágenes con Inteligencia Artificial



#### Al won an art contest, and artists are furious





## Generadores de imágenes











https://www.craiyon.com/
Página para imágenes generadas por inteligencia artificial



#### Entorno de ejecución

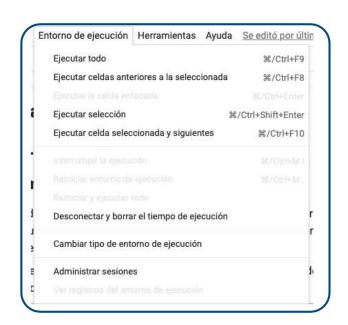






El uso de redes neuronales tiene dos inconvenientes mayores:

- Las capas ocultas son como «cajas oscuras».
- Se requiere mucha memoria de procesamiento











En Google Colaboratory es posible indicar que queremos usar GPU para optimizar nuestros modelos CNN.

Si usas una herramienta en entorno virtual, requerirás mayor memoria de procesamiento, por lo anterior, valida si el uso de redes neuronales es lo más óptimo para resolver un problema.

	<del>•</del> ②
Want access to premium GPUs?  Purchase additional compute units here.	State Control Control Control Control



# Redes Neuronales Convolucionales (CNN)







El documento "Gradient-Based Learning Applied to Document Recognition" de LeCun et al. es un trabajo fundamental en el campo del aprendizaje automático, específicamente en el desarrollo y aplicación de Redes Neuronales Convolucionales (CNN). Las CNN son un tipo de red neuronal profunda que se utiliza ampliamente para tareas de procesamiento de imágenes y reconocimiento de patrones. Este tipo de redes se caracteriza por su capacidad para aprender jerarquías de características de manera automática, desde características de bajo nivel hasta características más abstractas. Las CNN son particularmente efectivas en la detección de patrones visuales en imágenes, lo que las hace ideales para aplicaciones como el reconocimiento de documentos, el procesamiento de imágenes médicas y la visión por computadora. Este documento es reconocido por su contribución significativa al avance de las CNN y su aplicación en el reconocimiento de documentos.



#### **Arquitectura CNN (LeNet-5)**







PROC. OF THE IEEE, NOVEMBER 1998

- 7

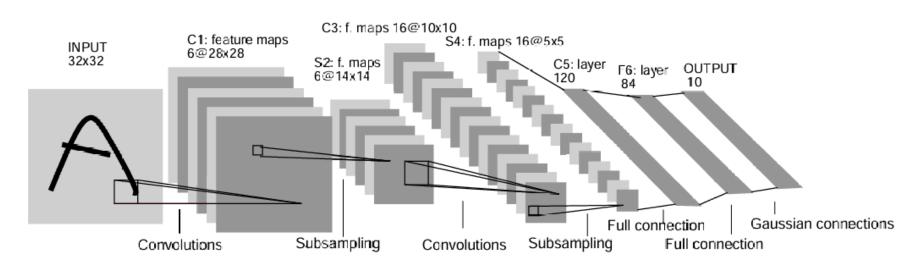


Fig. 2. Architecture of LeNet-5, a Convolutional Neural Network, here for digits recognition. Each plane is a feature map, i.e. a set of units whose weights are constrained to be identical.



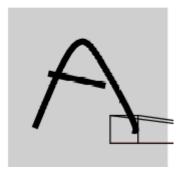
#### **Input (Entrada)**







INPUT 32x32



- •Es donde se alimenta la imagen en la red. En el caso de LeNet, el tamaño de la entrada es de 32x32 píxeles.
- •Cada píxel contiene información sobre la intensidad (por ejemplo, tonos de gris en una imagen en escala de grises).



Ejemplo de imágenes de entrada del dataset MNIST

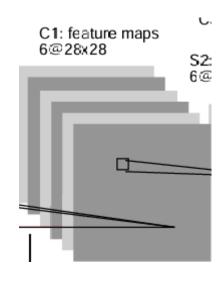


#### **Convoluciones**









- •Este paso aplica filtros (kernels) sobre la imagen para extraer características importantes como bordes, texturas, y patrones.
- •Cada filtro se mueve por la imagen, y genera un mapa de características (feature map).
- •Ejemplo: Si la entrada tiene un tamaño 32x32 y aplicamos 6 filtros, obtendremos 6 mapas de características.
- •El objetivo principal es detectar características básicas en la imagen



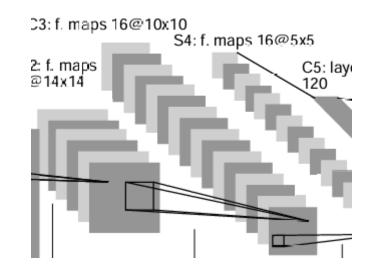
#### Submuestreo (Pooling o

- Su le se prisa replanação muestreo promedio (average pooling) o máximo (max pooling) para reducir el tamaño de los mapas de características.
- •Por ejemplo, si un mapa de características tiene dimensiones de 28x28, después del pooling puede reducirse a 14x14.
- •Max pooling selecciona el valor máximo en una región, mientras que average pooling calcula el promedio.
- •El objetivo es retener las características mas importantes









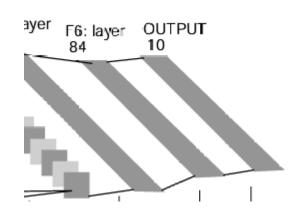


# Capas Completamente Conectadas (Fully Connected Layers)









- Una vez que los mapas de características son suficientemente pequeños, se "aplanan" en un vector.
- •Este vector pasa por capas completamente conectadas, donde cada neurona está conectada con todas las neuronas de la capa anterior.
- •En esta etapa, el modelo aprende combinaciones de características para clasificar la imagen.









#### **Modelos Pre Entrenados**

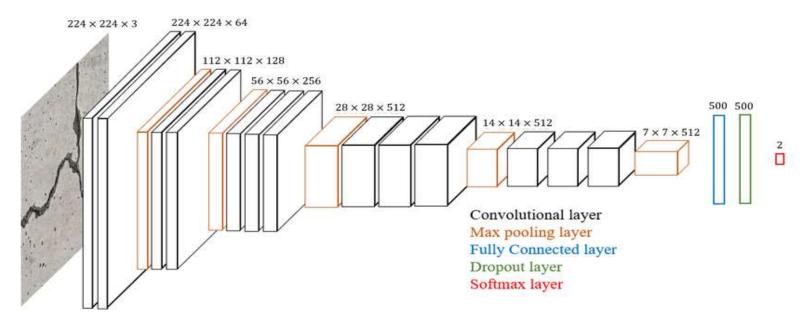


#### **VGG (Visual Geometry Group)**









Ideal para imágenes en color, como fotos de objetos, animales y escenas naturales y es compatible con torchvision y tensorflow.keras.applications

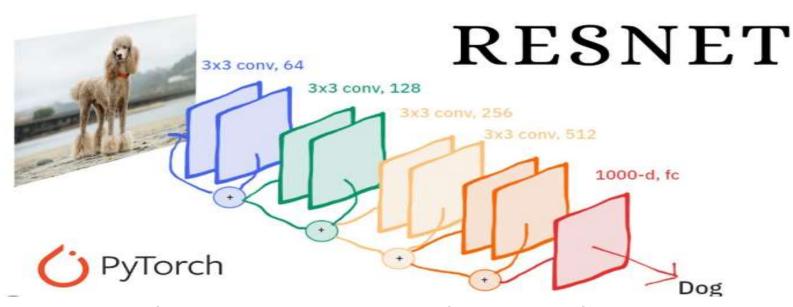


#### **ResNet (Residual Network)**









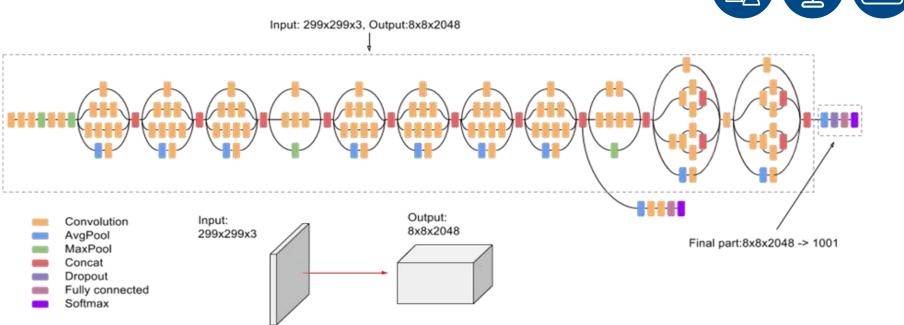
Perfecto para imágenes complejas como las médicas, de satélite o con muchos detalles y es compatible con torchvision (resnet18, resnet50, resnet101, etc.) y tensorflow.keras.applications (ResNet50 y variantes). Bootcamp und

#### **Inception (GoogLeNet)**









Ideal para paisajes, imágenes variadas con detalles complejos o escenarios dinámicos.

https://paperswithcode.com/method/inception-v3

https://arxiv.org/abs/1409.4842



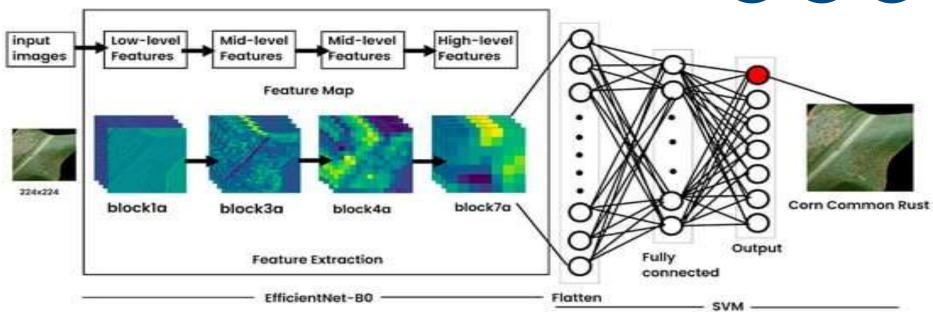
#### **EfficientNet**





Ciencia de Datos





Ideal para análisis biométrico, cámaras de seguridad o cualquier tarea donde se necesite alta precisión con eficiencia computacional. Es compatible con tensorflow.keras.applications (Incluye EfficientNetB0 a EfficientNetB7) y torchvision (Implementaciones externas disponibles).

Bootcamp und

#### **ImageNet**







ImageNet es un extenso dataset de imágenes diseñado específicamente para entrenar y evaluar modelos de aprendizaje profundo, particularmente redes neuronales convolucionales (CNNs). Fue introducido como parte del *ImageNet Large Scale Visual Recognition Challenge* (ILSVRC), que utiliza un subconjunto del dataset completo. ImageNet contiene más de 15 millones de imágenes etiquetadas en 22,000 categorías, recopiladas de internet y anotadas por humanos mediante herramientas como Amazon Mechanical Turk. Utiliza un conjunto de imagenes que consta de 1,000 categorías con aproximadamente:

- 1.2 millones de imágenes de entrenamiento
- 50,000 imágenes de validación
- 150,000 imágenes de prueba
- Las imágenes fueron preprocesadas para tener una resolución estándar (256x256), y sus valores se centraron en el promedio RGB de los datos de entrenamiento



#### Transferencia de Aprendizaje







El aprendizaje por transferencia es una técnica de aprendizaje automático que aprovecha el conocimiento adquirido al resolver una tarea para mejorar el desempeño en una tarea diferente pero relacionada. Por ejemplo, un modelo entrenado para reconocer automóviles puede utilizarse como base para identificar camiones, ya que ambos comparten características visuales similares.

Esta metodología es especialmente útil cuando se dispone de datos limitados para la nueva tarea, permitiendo que el modelo transfiera y adapte conocimientos previos, reduciendo la necesidad de entrenar desde cero.

Para profundizar en este tema, puedes consultar el artículo "<u>A Comprehensive</u> <u>Survey on Transfer Learning</u>" publicado en arXiv en noviembre de 2019. Este



#### CIFAR10,

#### Red Red

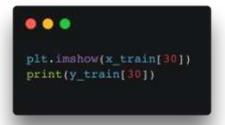




#### conjunto para entender un CNN

En el ejercicio se usará CIFAR10, una serie de datos para practicar incluido en KERAS, consta de de cuatro conjuntos:

- x\_train -> Conjunto de 50 mil imágenes de 32x32 en tres tonos distintos de colores.
- y\_train -> Las 50 mil etiquetas indicando que es cada elemento en x\_train.
- x\_test -> Conjunto de 10 mil imágenes de 32x32 en tres tonos distintos de colores.
- y\_test -> Las 10 mil etiquetas indicando que es cada elemento en x\_test.



Para ver una imagen bajo este formato usa plt.imshow



Cada píxel cuenta con tres dimensiones más una por cada color RGB.

Valores de 0 a 255 por cada capa de color.



# **Categorías Cifar10**







airplane automobile bird

cat

deer

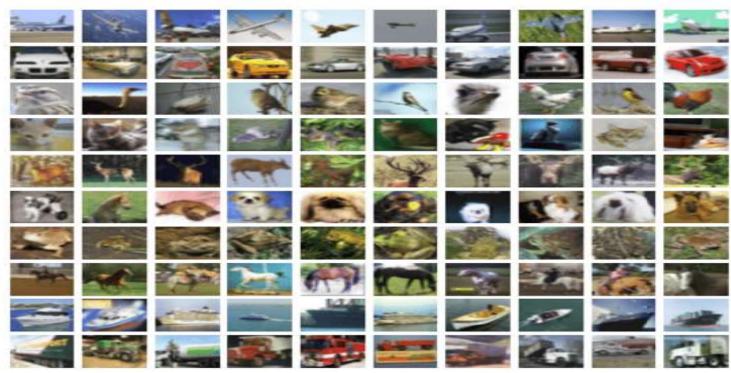
dog

frog

horse

ship

truck

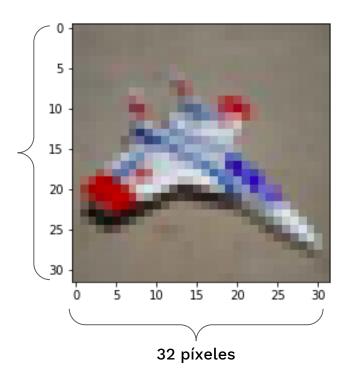


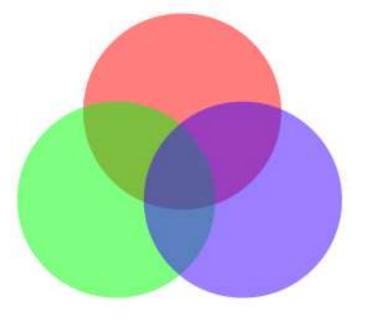














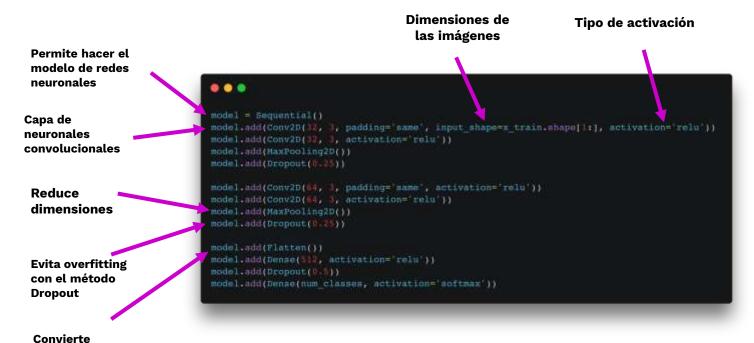
# Análisis de código

tensor en vector













#### **Reto de** la semana









¿Recuerdas la semana pasada que viste un dataset casas en Boston?

Es este de aquí:

https://raw.githubusercontent.com/jbrownee/Datasets/master/housing.csv

#### Realiza lo siguiente:

- Un modelo de MLP de regresión con Keras (ya que son datos para regresión).
- Genera tres predicciones con datos aleatorios.
- Calcula el MSE y RMSE.
- Analiza los resultados.





#### **FINALIZAMOS LA CLASE 19**

¿Qué sigue?

Consultar y estudiar el repositorio de la semana 20.

- → Estar pendiente de tu cuenta de Microsoft Teams.
- → Asesorías grupales e individuales.
- → No olvides contestar la encuesta.



Si hay temas pendientes, proyectos y entregas extemporáneas) enviar correo a staff.



