

Control de lectura: Detección de Localización de

1 mensaje

Formularios de Google <forms-receipts-noreply@google.com> Para: ysantosa@unsa.edu.pe

vie., 16 de julio de 2021 a la hora 8:29 a.m.

Google Forms

Gracias por rellenar Control de lectura: Detección de Localización de

Esto es lo que se recibió.

Control de lectura: Detección de Localización de

Se ha registrado tu correo (ysantosa@unsa.edu.pe) al enviar este formulario.

Sobre la RCNN, marque la o las respuetas falsas.

| | , 1 |
|--------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| / | El segúndo módulo utiliza 5 capas convolucionales y 2 full conected para extraer un vector característica de tamaño 4096 único entre todos los regiones propuestas. |
| \checkmark | En la etapa de test, selecciona 2000 regiones propuetas |
| / | Las regiones propuetas son deformadas antes de ingresar a la full conected de la CNN para que las imágenes tengan el mismo tamaño |
| | si tiene una intersección sobreunión (IoU) solapada con una región seleccionada de mayor puntuaciónmayor que un umbral aprendido |

En la fast RCNN es verdad La última capa de convolución de la CNN es remplazada por un max-pooling similar a la SPPNet La última capa max pooling de la CNN es replazada por un loU pooling layer

| La última capa de max pooling de la CNN es replazada por un ROI pooling layer | | |
|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|--|--|
| La última capa de convolución de la CNN es remplazada por ROI pooling layer | | |
| Se tiene un imagen de nxn. Se toman 15x15 celdas en la imagen. Por otro lado, el número de anchor por celda es de 9 y se tienen en total 20 clases. Luego, podemos afirmar que el vector "y", que representa el ground truth deberá tener una dimensión igual a ? | | |
| 7650 | | |
| 14625 | | |
| 30375 | | |
| 50625 | | |
| Sobre YoloV2 cual de las siguientes afirmaciones es verdadera | | |
| Es pre-entrenado en imágenes de alta resolución | | |
| Define mejores anchor boxes mediante k-means | | |
| Utiliza una técnica de entrenamiento por multiples escalas | | |
| Todas son correctas | | |
| ¿Cuál o cuales de las siguientes afirmaciones es una característica de los two- state detector? | | |
| Generan ROIs en la primera etapa y, en una segunda etapa, envian esos ROIs al clarificador y al Bounding Box Regressor | | |
| Tiene, en general, un mayor accuracy que los enfoques de tipo one-state | | |
| La generación de los ROIs se hace con selective search | | |
| Fue el primer enfoque para la detección y localización de objetos basados en Deep Learning | | |
| De las siguientes afirmaciones, no es verdad. | | |
| La métodos clásicos de regiones propuestas como EdgeBoxes o Selective Search consumen | | |

| | mucho tiempo, | | |
|---------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|--|--|
| \bigcirc | La faster-RCNN Introduce el concepto de ancor boxes | | |
| 0 | La faster-RCNN tiene dos módulos. Un Fast-RCNN y un RPN. El RPN propone regiones y le dice a la Fast-RCNN donde prestar atención en la imagen para localizar un objeto, colocar el bonding box y clasificar | | |
| • | Si se sabe que se tiene 20 clases y 9 anchors, entonces la Reg Layer, de la RPN en la Fast-RCNN, es un vector de dimensión 720 | | |
| 0 | Un mapa de características se ha dividido en celdas de WxH y se tienen hasta 4 anchors, entonces el número total de anchor generados es WxH*4 | | |
| | | | |
| Sobr | e YOLO, marque la respuesta o las respuetas incorrectas | | |
| | Permite un entrenamiento end-to-end | | |
| ✓ | Cada bounding box consiste en 4 valores, los cuale son (x,y) que representa el centro del bounding box, w que es ancho de la caja y h que es la altura | | |
| / | Cada celda es la encargada de predecir $P(C_{i} \mid Obj)$, donde $C_{i} \setminus C$ y C es el conjunto de clases a predecir | | |
| | Cada celda predice un número constante de Bounding box y un valor que representa el nivel de confianza para ese bounding box | | |
| | | | |
| No es o no son una limitación de YOLO | | | |
| | Tiene un límite en cuanto al número de objetos cercanos entre sí que puede predecir. | | |
| \checkmark | Problemas para detectar objetos grandes que aparecen en grupo | | |
| | Problemas para generalizar objetos con aspectos inusuales | | |
| | Cada bounding box sólo puede predecir una clase | | |
| | La función lost trata los errores producidos por los bounding box grandes de la misma manera que a los bondingbox pequeños | | |

Crea tu propio formulario de Google Notificar uso inadecuado