

# Tabla de Contenido

<b>1. Introducción</b>	<b>1</b>
1.1. Objetivos . . . . .	2
1.1.1. Objetivo General . . . . .	2
1.1.2. Objetivos Específicos . . . . .	2
1.2. Estructura . . . . .	3
<b>2. Marco Teórico y Estado del Arte</b>	<b>4</b>
2.1. Movimiento sísmico . . . . .	4
2.1.1. Localización de eventos sísmicos . . . . .	4
2.1.2. Movimientos sísmicos de origen volcánico . . . . .	5
2.1.3. Localización de eventos sísmicos volcánicos . . . . .	6
2.2. Procesamiento de señales . . . . .	6
2.2.1. Transformada discreta de Fourier (DFT) . . . . .	6
2.2.2. Transformada rápida de Fourier (FFT) . . . . .	7
2.2.3. Transformada de Fourier en tiempo reducido (STFT) . . . . .	7
2.2.4. Ventana de Hamming . . . . .	9
2.2.5. Signal-to-noise ratio (SNR) . . . . .	10
2.3. Inteligencia Artificial (IA) . . . . .	10
2.3.1. Machine Learning . . . . .	11
2.3.2. Deep Learning . . . . .	12
2.4. Redes Neuronales . . . . .	13

2.4.1.	Red Neuronal Artificial . . . . .	13
2.4.2.	Redes Neuronales Recurrentes (RNN) . . . . .	15
2.4.3.	Desvanecimiento del gradiente . . . . .	17
2.5.	Long-Short Term Memory (LSTM) . . . . .	18
2.5.1.	Aplicaciones de la LSTM . . . . .	19
2.6.	End-to-end . . . . .	20
2.7.	Estado del Arte . . . . .	20
2.7.1.	Localización de eventos con picado automático de ondas P y S . . . . .	20
2.7.2.	Localización de eventos volcánicos basados en machine learning . . . . .	21
2.7.3.	Modelos de entrada de información a redes neuronales . . . . .	21
2.7.4.	Ponderación y propagación de la incertidumbre de los datos en redes neuronales . . . . .	22
<b>3.</b>	<b>Metodología e Implementación</b>	<b>23</b>
3.1.	Base de datos . . . . .	23
3.1.1.	Problema de intermitencia de registros . . . . .	25
3.2.	Elección modelo . . . . .	26
3.3.	Hiperparámetros . . . . .	26
3.4.	Variable para propagar la incertidumbre . . . . .	28
3.4.1.	Cálculo SNR . . . . .	28
3.4.2.	Definición de la variable de incertidumbre . . . . .	29
3.5.	Preprocesamiento . . . . .	30
3.5.1.	Preprocesamiento señales sísmicas . . . . .	30
3.5.2.	Normalización coordenadas . . . . .	33
3.6.	Arquitectura LSTM . . . . .	33
3.7.	Posición variable de incertidumbre . . . . .	34
3.8.	Modelo LSTM previo . . . . .	34
<b>4.</b>	<b>Resultados</b>	<b>36</b>

4.1.	Barrido de hiperparámetros . . . . .	36
4.2.	Parámetros de preprocessamiento . . . . .	37
4.3.	Modelos LSTM creados . . . . .	38
4.3.1.	LSTM - Variable de incertidumbre agregada en la primera fila del input	38
4.3.2.	LSTM - Variable de incertidumbre multiplicada por el resultado de la STFT . . . . .	39
4.3.3.	LSTM - Sin variable de incertidumbre . . . . .	39
4.3.4.	LSTM - Sin base de datos de los años 2015 a 2017 - Variable de incertidumbre multiplicada por el resultado de la STFT . . . . .	40
4.3.5.	Comparación de todos los modelos . . . . .	40
4.4.	Discusión de resultados . . . . .	41
4.4.1.	Porcentaje de aciertos . . . . .	41
4.4.2.	Desempeño a medida que aumenta la distancia al centroide . . . . .	42
4.4.3.	Deep Learning vs. Picado automático+HYPOSAT . . . . .	43
4.4.4.	Observación de la red neuronal y justificación MAE . . . . .	44
4.4.5.	Omisión base de datos 2015-2017 . . . . .	46
4.4.6.	Limitaciones del método . . . . .	46
<b>5.</b>	<b>Conclusiones</b>	<b>48</b>
<b>Bibliografía</b>		<b>54</b>