Tugas Besar 2 Implementasi Algoritma Pembelajaran Mesin

IF3170 Inteligensi Artifisial



Kelompok 21 Beban Kaggle
Elbert Chailes 13522045

Juan Alfred Widjaya 13522073

Albert 13522081

William Glory Henderson 13522113

Program Studi Teknik Informatika
Sekolah Teknik Elektro dan Informatika
Institut Teknologi Bandung
2024

Daftar Isi

Daftar Isi	2
BAB I : Implementasi Model	3
1.1. Implementasi KNN	3
1.2. Implementasi Gaussian Naive-Bayes	6
1.3. Implementasi ID3	9
BAB II : Cleaning dan Preprocessing data	20
2.1. Tahap Cleaning	20
2.1.1. Handling Missing Data	20
2.1.2. Dealing with Outliers	20
2.1.3. Remove Duplicates	20
2.1.4. Feature Engineering	20
2.2. Tahap Preprocessing	21
2.2.1. Feature Scaling	21
2.2.2. Feature Encoding	21
2.2.3. Handling Imbalanced Dataset	22
2.2.4. Data Normalization	22
2.2.5. Dimensionality Reduction	22
BAB III : Analisis	23
3.1. Perbandingan Hasil Prediksi Algoritma KNN Scratch dengan Pustaka	23
3.1.1. Algoritma KNN dengan Jarak Euclidean	23
3.1.2. Algoritma KNN dengan Jarak Manhattan	23
3.1.3. Algoritma KNN dengan Jarak Minkowski	24
3.1.4. Algoritma KNN dengan Jarak Hamming	25
3.2. Perbandingan Hasil Prediksi Algoritma Naive Bayes Scratch dengan Pustaka	25

3.3. Perbandingan Hasil Prediksi Algoritma ID3 Scratch dengan Pustaka	26
Referensi	28
Lampiran	29

BAB I : Implementasi Model

1.1. Implementasi KNN

K-Nearest Neighbors (KNN) adalah algoritma klasifikasi yang memprediksi kelas data berdasarkan kedekatannya dengan titik-titik lain dalam ruang fitur. Dalam algoritma KNN, setiap data uji akan diprediksi kelasnya dengan mengidentifikasi kelas dari k tetangga terdekat yang berasal dari data latih yang sudah diketahui kelasnya. Implementasi algoritma ini memungkinkan pengguna untuk memilih metrik jarak yang digunakan dalam perhitungan kedekatan antar titik data.

Dalam rangka untuk melakukan implementasi algoritma KKN tersebut, terdapat langkah-langkah yang dilakukan, yaitu sebagai berikut.

a. Persiapan Data

Sebelum memulai proses klasifikasi, data latih dan data uji akan dipersiapkan terlebih dahulu. Data latih berfungsi untuk melatih model, sementara data uji digunakan untuk memvalidasi prediksi yang dihasilkan oleh model. Pada tahap ini, setiap data akan diubah ke dalam format NumPy ndarray menggunakan fungsi _ensure_ndarray untuk meningkatkan efisiensi pemrosesan.

b. Perhitungan Jarak

Setelah data siap, langkah berikutnya adalah menghitung jarak antara setiap titik data uji dengan seluruh titik data latih. Pada implementasi ini, fungsi cdist dari pustaka scipy.spatial.distance digunakan untuk menghitung jarak antar titik data dengan berbagai pilihan metrik jarak. Metrik jarak yang paling umum digunakan adalah jarak Euclidean, namun pengguna dapat memilih metrik lain sesuai kebutuhan. Terdapat 4 jenis metrik yang diimplementasikan pada model KNN oleh penulis.

 Jarak Euclidean merupakan jarak yang mengukur jarak garis lurus antara dua titik dalam ruang multidimensi, menggunakan rumus

$$\sqrt{\sum_{i=1}^{n} (x_i - y_i)}.$$

- ii. Jarak Manhattan merupakan jarak yang mengukur jarak sepanjang sumbu antara dua titik, menggunakan rumus $\sum_{i=1}^{n} |x_i y_i|$.
- iii. Jarak Minkowski merupakan generalisasi dari jarak Euclidean dan Manhattan, dengan rumus $(\sum_{i=1}^{n} |x_i y_i|^p)^{\frac{1}{p}}$, di mana p menentukan jenis jarak.
- iv. Jarak Hamming mengukur jumlah posisi berbeda antara dua vektor dengan panjang yang sama, cocok untuk data kategorikal atau biner.

c. Menentukan Tetangga Terdekat

Berdasarkan perhitungan jarak antara data uji dan data latih, algoritma akan memilih k tetangga terdekat. Nilai k ini adalah parameter yang dapat disesuaikan sesuai dengan kebutuhan. Semakin kecil nilai k, semakin sensitif model terhadap perubahan data, sedangkan semakin besar nilai k, model cenderung lebih stabil namun mungkin kehilangan beberapa detail yang penting. Pemilihan nilai k juga harus disesuaikan.

d. Klasifikasi Berdasarkan Mayoritas

Setelah mendapatkan k tetangga terdekat, langkah selanjutnya adalah menentukan kelas dari data uji tersebut. Kelas data uji ditentukan berdasarkan mayoritas kelas dari k tetangga terdekat. Artinya, jika sebagian besar dari k tetangga memiliki kelas tertentu, maka data uji tersebut akan diklasifikasikan ke kelas yang paling banyak ditemukan di antara tetangga-tetangga tersebut.

Berdasarkan langkah-langkah di atas dan penjelasan implementasinya, maka implementasi dalam kode dapat dilihat pada poin berikut.

a. Fungsi __init__(self, k: int = 3, distance_metric: str = 'euclidean')

Gambar 1.1.1. Cuplikan kode untuk melakukan inisialisasi model KNN

Pada bagian ini, kita menginisialisasi objek KNN dengan dua parameter utama: jumlah tetangga terdekat (k) dan metrik jarak yang digunakan untuk menghitung kedekatan antar titik data. Pada percobaan digunakan nilai k = 5;

b. Fungsi ensure ndarray(self, X)

```
def _ensure_ndarray(self, X):
    if isinstance(X, pd.DataFrame):
        return X.values
    elif isinstance(X, csr_matrix):
        return X.toarray()
    elif isinstance(X, np.ndarray):
        return X
    if isinstance(X, pd.Series):
        return X.values
    else:
        raise TypeError("Input data must be a DataFrame, csr_matrix, or ndarray.")
```

Gambar 1.1.2. Cuplikan kode untuk melakukan validasi data

Fungsi ini memastikan bahwa data yang dimasukkan ke model KNN berada dalam format yang sesuai, yaitu array NumPy (ndarray). Fungsi ini akan memeriksa tipe data input dan mengkonversinya jika diperlukan. Jika data berupa Data Frame atau Series dari pandas, fungsi ini mengkonversinya menjadi array NumPy. Jika data berupa matriks sparse (csr_matrix), fungsi ini mengubahnya menjadi array biasa. Jika data sudah dalam bentuk ndarray, fungsi ini langsung mengembalikannya tanpa perubahan. Jika tipe data tidak sesuai, fungsi ini akan melemparkan TypeError, memastikan hanya tipe data yang kompatibel yang diproses oleh model.

c. Fungsi fit(self, X train, y train)

```
def fit(self, X_train, y_train) -> None:
    self.X_train = self._ensure_ndarray(X_train)
    self.y_train = np.array(y_train)
```

Gambar 1.1.3. Cuplikan kode untuk menyimpan data latih yang telah diproses

Fungsi fit bertugas untuk menyimpan data latih yang telah diproses dan mengkonversinya menjadi format yang dapat diproses oleh model. Setelah itu, data latih akan disimpan dalam atribut X_train dan y_train untuk digunakan pada tahap prediksi.

d. Fungsi predict(self, X test)

```
def predict(self, X_test) -> np.ndarray:
    X_test = self._ensure_ndarray(X_test)
    predictions = []

for test_point in X_test:
    distances = cdist([test_point], self.X_train, metric=self.distance_metric)

k_indices = np.argsort(distances[0])[:self.k]

k_nearest_labels = self.y_train[k_indices]

unique_labels, counts = np.unique(k_nearest_labels, return_counts=True)
    most_common_label = unique_labels[np.argmax(counts)]

predictions.append(most_common_label)

return np.array(predictions)
```

Gambar 1.1.4. Cuplikan kode untuk memprediksi kelas data uji

Fungsi ini digunakan untuk memprediksi kelas data uji berdasarkan data latih yang sudah diproses. Fungsi ini melakukan beberapa langkah penting: pertama, menghitung jarak antara data uji dengan data latih menggunakan metrik yang telah ditentukan, kemudian memilih k tetangga terdekat. Terakhir, kelas dari data uji diprediksi berdasarkan mayoritas kelas dari tetangga terdekat.

1.2. Implementasi Gaussian Naive-Bayes

Gaussian Naive Bayes (GNB) merupakan algoritma *probabilistic classification* yang berdasarkan *Bayes' Theorem*. Algoritma ini mengasumsikan bahwa setiap fitur dari setiap *class* mengikuti distribusi Gaussian (normal). Selain itu, algoritma ini juga mengasumsikan bahwa semua fitur bersifat *conditionally independent* terhadap kelas tertentu. Dengan sifat dan asumsi ini, Gaussian Naive Bayes cenderung efektif untuk data yang sifatnya kontinu.

Dalam implementasi dalam bentuk kode program, implementasi *Gaussian Naive-Bayes* direpresentasikan oleh kelas Naive Bayes yang terdapat pada file NaiveBayes.py pada *repository*

yang terdapat pada lampiran. Langkah-langkah perlakuan implementasi dalam kode dapat dilihat sebagai berikut.

a. Inisialisasi kelas NaiveBayes

Pada tahap inisialisasi ini, terdapat parameter berupa **var_smoothing** dengan tujuan untuk meng-*handle* isu ketika nilai varians pada kelas tertentu sangat kecil. Dengan adanya parameter ini, maka nilai kecil ini akan ditambahkan ke varians untuk mencegah masalah numerik, seperti kasus pembagian dengan nol.

Selain itu, terdapat juga atribut-atribut kelas yang harus disimpan seperti berikut.

- i. classes : class unik di dataset
- ii. class prior : prior probabilities dari setiap class
- iii. theta : nilai mean untuk setiap fitur untuk setiap kelas
- iv. sigma : nilai varians untuk setiap fitur untuk setiap kelas

$$P(X_{j} | C_{i}) = -\frac{1}{2} log(2\pi\sigma_{ij}^{2}) - \frac{(X_{j} - \mu_{ij})^{2}}{2\sigma_{ij}^{2}}$$

$$\sum_{j=1}^{n_{features}} logP(X_{i} | C_{i}) = -\frac{1}{2} \sum_{j=1}^{n_{features}} log(2\pi\sigma_{ij}^{2}) - \frac{1}{2} \sum_{j=1}^{n_{features}} \frac{(X_{j} - \mu_{ij})^{2}}{\sigma_{ij}^{2}}$$

$$logP(C_{i} | X) \propto logP(C_{i}) + \sum_{j=1}^{n_{features}} logP(X_{j} | C_{i})$$

Formula 1.2.1. Log prior + Log likelihood Formula

Note:

- i merepresentasikan indeks *class*, melakukan looping pada self.classes
- j merepresentasikan indeks *feature* (column)

b. Melakukan training model (dengan fungsi **fit()**)

Cuplikan kode implementasi fungsi fit() dapat dilihat pada **Gambar 1.2.1.** Pada implementasi ini, langkah-langkah yang dilakukan adalah sebagai berikut.

i. self.classes_ terlebih dahulu ditentukan sebagai inisialisasi, dengan mengisi atribut tersebut dengan nama label unik yang terdapat pada kolom y.

- ii. Kemudian, dilakukan filtrasi sampel untuk setiap kelas (X_c). X_c tersebut kemudian dilakukan perhitungan *prior probability* dan disimpan ke self.class_prior_, dengan data berupa banyak data sampel untuk kelas tersebut dibagi dengan total banyak data.
- iii. Kalkulasi rata-rata (*mean*) dari setiap fitur untuk kelas tersebut dihitung dan disimpan ke dalam atribut self.theta_. Varians dari setiap fitur untuk kelas tersebut juga dihitung dan disimpan ke dalam atribut self.sigma_. Untuk memastikan stabilitas numerik, sebuah nilai kecil (var smoothing) ditambahkan ke varians.

Gambar 1.2.1. Cuplikan kode metode fit() dalam implementasi algoritma Gaussian Naive Bayes

c. Melakukan prediksi (dengan fungsi **predict()**)

Sebelum melakukan prediksi, maka untuk setiap kelas perlu dihitung nilai *log likelihood*-nya. Kalkulasi ini dilakukan pada fungsi **_joint_log_likelihood()** yang implementasinya dapat dilihat pada **Gambar 1.2.2.** Fungsi ini merupakan representasi kode dari **Formula 1.2.1.**

Gambar 1.2.2. Cuplikan kode implementasi fungsi joint log likelihood()

Cara perhitungan ini merupakan adaptasi sesuai dengan formula yang telah ditulis pada **Formula 1.2.1.**

Setelah mendapatkan nilai log prior + log likelihood untuk setiap kelasnya, maka diambil kelas dengan nilai tertinggi sebagai hasil dari prediksi terhadap data X tersebut. Fungsi **predict()** dapat dilihat pada **Gambar 1.2.3.**

```
def predict(self, X: Union[pd.DataFrame, np.ndarray]) -> np.ndarray:
    """
    Perform classification on an array of test vectors X.

4
5    Args:
        X (DataFrame or ndarray): Input samples
7
8    Returns:
9        ndarray: Predicted class label for X
10    """
11    X = X.values if isinstance(X, pd.DataFrame) else X
12
13    jll = self._joint_log_likelihood(X)
14
15    return self.classes_[np.argmax(jll, axis=1)]
```

Gambar 1.2.3. Cuplikan kode implementasi fungsi predict()

1.3. Implementasi ID3

Model ID3 adalah model yang bekerja dengan cara membagi data menjadi beberapa subset berdasarkan nilai fitur tertentu, dan setiap pembagian bertujuan untuk memudahkan klasifikasi data ke dalam kategori-kategori yang relevan. ID3 adalah salah satu algoritma yang

digunakan untuk membangun pohon keputusan, yang mengandalkan konsep information gain untuk memilih fitur terbaik dalam membagi data di setiap simpul pohon.

Algoritma ID3 membangun pohon keputusan secara rekursif dengan memilih fitur yang dapat memberikan informasi paling banyak saat membagi data. Hal ini dilakukan dengan mengukur seberapa baik pembagian data berdasarkan entropi, yang menggambarkan ketidakpastian atau kekacauan dalam data. Semakin besar penurunan entropi setelah pembagian, semakin baik fitur tersebut dalam mengklasifikasikan data.

Berdasarkan penjelasan singkat terkait algoritma ID3, maka implementasi model dapat dipindahkan ke dalam kode program seperti berikut.

a. Class DecisionNode

Gambar 1.3.1. Cuplikan kode Class Decision Node

Kelas DecisionNode merepresentasikan sebuah simpul dalam pohon keputusan. Setiap simpul dalam pohon dapat memiliki dua tipe: simpul internal atau simpul daun. Simpul internal digunakan untuk membagi data berdasarkan fitur dan ambang batas tertentu, sedangkan simpul daun berisi nilai kelas yang diprediksi.

Pada kelas ini, setiap simpul menyimpan beberapa atribut penting:

- feature: Menyimpan indeks fitur yang digunakan untuk membagi data pada simpul tersebut.
- threshold: Menyimpan nilai ambang batas yang digunakan untuk membagi data berdasarkan nilai fitur.

- left dan right: Menyimpan referensi ke simpul anak kiri dan kanan. Anak kiri berisi data yang memenuhi kriteria pembagian, sedangkan anak kanan berisi data yang tidak memenuhi kriteria.
- value: Menyimpan nilai kelas pada simpul daun.

b. Class DecisionTreeID3

```
class DecisionTreeID3:
    def __init__(
        self,
        max_depth: Optional[int] = None,
        min_samples_split: int = 10,
        min_information_gain: float = 1e-5
):
    self.max_depth = max_depth
    self.min_samples_split = min_samples_split
    self.min_information_gain = min_information_gain
    self.tree = None
    self.label_encoder = LabelEncoder()
    self.features: Optional[np.ndarray] = None
```

Gambar 1.3.2. Cuplikan kode Class DecisionTreeID3

Pada metode ini, dilakukan inisialisasi parameter-parameter yang digunakan dalam pembuatan pohon keputusan. Beberapa parameter yang diinisialisasi adalah:

- max_depth: Menentukan kedalaman maksimal pohon. Ini bertujuan untuk mencegah pohon menjadi terlalu dalam, yang bisa menyebabkan overfitting.
- min_samples_split: Menentukan jumlah minimum sampel yang diperlukan agar suatu simpul dapat dibagi lebih lanjut.
- min_information_gain: Menentukan batas minimum information gain yang diperlukan untuk melakukan pembagian data pada suatu simpul.

Metode ini juga menginisialisasi label_encoder, yang digunakan untuk mengubah label kelas menjadi nilai numerik. Hal ini diperlukan karena ID3 bekerja dengan data numerik untuk menghitung entropi dan information gain.

c. Fungsi fit(self, X train: pd.DataFrame, y train: pd.Series)

```
def fit(self, X_train: pd.DataFrame, y_train: pd.Series) -> 'DecisionTreeID3':
    self.features = np.array(X_train.columns)

X = X_train.values
y = self.label_encoder.fit_transform(y_train)

self.tree = self._build_tree(X, y)
return self
```

Gambar 1.3.3. Cuplikan kode fit

Metode fit pada kelas DecisionTreeID3 bertujuan untuk melatih model pohon keputusan menggunakan data pelatihan. Pertama-tama, nama-nama kolom pada data fitur (X_train) disalin ke dalam atribut self.features. Data fitur kemudian diubah menjadi format array NumPy agar dapat diproses oleh algoritma, sementara label target (y_train) diubah menjadi nilai numerik dengan menggunakan LabelEncoder, yang memudahkan pengolahan data oleh model. Setelah itu, proses pembuatan pohon keputusan dimulai dengan memanggil metode _build_tree, yang akan memilih fitur terbaik untuk membagi data berdasarkan perhitungan information gain dan membuat cabang-cabang pohon sesuai dengan kriteria tersebut. Pohon keputusan yang terbentuk kemudian disimpan dalam atribut self.tree. Dengan metode ini, model akan siap untuk digunakan dalam memprediksi label pada data baru setelah tahap pelatihan selesai.

d. Fungsi entropy(y: np.ndarray)

Gambar 1.3.3. Cuplikan kode _entropy

Metode ini digunakan untuk menghitung entropi dari target atau label kelas. Entropi merupakan ukuran ketidakpastian atau ketidakteraturan dalam data. Semakin tinggi entropi, semakin besar ketidakpastian dalam data tersebut. Rumus entropi yang digunakan adalah:

Entropy (S) =
$$\sum_{i=1}^{c} -p_i \log_2(p_i)$$

Formula 1.3.3. Cuplikan kode _entropy

Pada Formula 1.3.3., p_i adalah probabilitas munculnya kelas i. Entropi yang lebih tinggi menunjukkan bahwa data tersebut lebih tidak teratur, sehingga membutuhkan lebih banyak informasi untuk memprediksi kelasnya.

e. Fungsi _best_split(self, X: np.ndarray, y: np.ndarray)

```
_best_split(self, X: np.ndarray, y: np.ndarray) -> tuple:
parent_entropy = self._entropy(y)
_, n_features = X.shape
best_feature, best_threshold, best_info_gain = None, None, -1
for feature_idx in range(n_features):
   column = X[:, feature_idx]
   sorted_indices = np.argsort(column)
   sorted_column = column[sorted_indices]
   sorted_labels = y[sorted_indices]
   unique_values, unique_indices = np.unique(sorted_column, return_index=True)
   if len(unique_values) <= 1:
       continue
   thresholds = (sorted_column[unique_indices[:-1]] + sorted_column[unique_indices[1:]]) / 2
   max_info_gain_idx, max_info_gain = self._calculate_info_gain(
       sorted_labels, unique_indices, thresholds, parent_entropy
   if max_info_gain > best_info_gain:
       best_info_gain = max_info_gain
       best_feature = feature_idx
       best_threshold = thresholds[max_info_gain_idx]
return best_feature, best_threshold, best_info_gain
```

Gambar 1.3.4. Cuplikan kode _best_split

Metode _best_split bertugas untuk menentukan fitur terbaik dan nilai ambang batas (threshold) yang digunakan untuk membagi data pada setiap simpul pohon keputusan. Langkah pertama adalah menghitung entropy dari label target (y), yang digunakan sebagai ukuran ketidakpastian awal sebelum pembagian data. Untuk setiap fitur dalam dataset, algoritma mengurutkan nilai-nilai fitur tersebut dan mencocokkannya dengan label target yang sesuai. Hal ini memungkinkan algoritma untuk mencari titik pemisah yang optimal antara dua grup data. Titik pemisah ini ditemukan dengan

menghitung nilai tengah antara dua nilai fitur yang berbeda untuk setiap pasangan nilai berturut-turut.

Setelah mendapatkan titik-titik pemisah yang mungkin, metode ini kemudian menghitung information gain untuk setiap kemungkinan pembagian data menggunakan fungsi _calculate_info_gain. Information gain mengukur seberapa besar pengurangan ketidakpastian yang terjadi setelah pembagian. Pembagian yang menghasilkan information gain tertinggi dianggap sebagai pemisahan terbaik dan menjadi dasar untuk memilih fitur dan ambang batas yang akan digunakan. Fitur dan ambang batas dengan information gain tertinggi kemudian dikembalikan untuk digunakan dalam membangun pohon keputusan lebih lanjut.

f. Fungsi _calculate_info_gain (self, sorted_labels: np.ndarray, unique_indices: np.ndarray, thresholds: np.ndarray, parent entropy: float)

```
def _calculate_info_gain(
      self,
sorted_labels: np.ndarray,
      unique_indices: np.ndarray,
thresholds: np.ndarray,
      parent_entropy: float
      n_samples = len(sorted_labels)
      n_classes = len(np.unique(sorted_labels))
      entropies_left = np.zeros(len(thresholds))
      entropies_right = np.zeros(len(thresholds))
      for cls in range(n_classes):
          cls_mask = sorted_labels == cls
          cls_cumsum = np.cumsum(cls_mask)
          left_counts = cls_cumsum[unique_indices[1:] - 1]
          right_counts = cls_cumsum[-1] - left_counts
          split_sizes_left = unique_indices[1:]
          split_sizes_right = n_samples - split_sizes_left
          probs_left = np.divide(left_counts, split_sizes_left,
                                  out=np.zeros_like(left_counts, dtype=float),
                                  where=split_sizes_left != 0)
                                   out=np.zeros_like(right_counts, dtype=float),
                                   where=split_sizes_right != 0)
          entropies_left -= probs_left * np.log2(probs_left + 1e-9)
          entropies_right -= probs_right * np.log2(probs_right + 1e-9)
      weighted_entropy = (
           (split_sizes_left / n_samples) * entropies_left +
           (split_sizes_right / n_samples) * entropies_right
       info_gains = parent_entropy - weighted_entropy
       max_info_gain_idx = np.argmax(info_gains)
       return max_info_gain_idx, info_gains[max_info_gain_idx]
```

Gambar 1.3.5. Cuplikan kode calculate info gain

Metode _calculate_info_gain digunakan untuk menghitung information gain dari setiap kemungkinan pembagian data berdasarkan threshold yang ada. Proses dimulai dengan menentukan jumlah sampel (n_samples) dan jumlah kelas yang terdapat dalam label target (y). Selanjutnya, dua array kosong disiapkan untuk menghitung entropy di sisi kiri dan kanan dari setiap pembagian (split). Untuk setiap kelas dalam target label, algoritma pertama-tama membuat sebuah mask yang menandakan mana saja data yang termasuk dalam kelas tersebut. Kemudian, dihitung jumlah kumulatif data dalam setiap kelas tersebut di sepanjang fitur yang diurutkan. Berdasarkan nilai-nilai kumulatif ini, dihitung jumlah data yang masuk ke sisi kiri dan kanan untuk setiap kemungkinan threshold. Setelah itu, probabilitas untuk setiap kelas pada sisi kiri dan kanan dihitung, yang digunakan untuk menghitung entropy masing-masing sisi. Perhitungan entropy dilakukan dengan menggunakan rumus yang melibatkan logaritma basis dua untuk mengukur ketidakpastian distribusi kelas pada sisi kiri dan kanan.

Setelah menghitung entropy kiri dan kanan untuk setiap threshold, langkah berikutnya adalah menghitung weighted entropy, yaitu entropy gabungan dari kedua sisi yang dipengaruhi oleh jumlah data yang ada pada masing-masing sisi. Information gain diperoleh dengan mengurangi weighted entropy dari entropy induk (parent entropy), yang menunjukkan pengurangan ketidakpastian setelah data dibagi. Dari hasil perhitungan information gain untuk semua threshold, algoritma memilih threshold dengan nilai information gain tertinggi. Indeks dan nilai information gain tertinggi kemudian dikembalikan sebagai hasil, yang menunjukkan pembagian data yang paling optimal untuk fitur yang sedang dianalisis.

g. Fungsi build tree(self, X: np.ndarray, y: np.ndarray, depth: int = 0)

Gambar 1.3.6. Cuplikan kode calculate info gain

Metode _build_tree bertanggung jawab untuk membangun pohon keputusan secara rekursif. Fungsi ini dimulai dengan memeriksa apakah kondisi berhenti untuk pembagian lebih lanjut sudah terpenuhi. Ada beberapa kondisi berhenti yang perlu diperiksa:

- Jika hanya ada satu label yang tersisa dalam target (y), artinya seluruh data sudah berada dalam satu kelas dan tidak perlu dilakukan pemisahan lebih lanjut. Fungsi ini kemudian mengembalikan nilai kelas tersebut.
- Jika jumlah sampel lebih sedikit dari batas minimal pembagian (min_samples_split), artinya tidak cukup banyak data untuk dibagi lebih lanjut, sehingga fungsi ini mengembalikan nilai kelas yang paling sering muncul di data saat itu.
- Jika kedalaman pohon sudah mencapai batas maksimal (max_depth), pembagian dihentikan dan kelas terbanyak yang ada pada data tersebut dikembalikan.

Jika tidak ada kondisi berhenti yang tercapai, metode kemudian melanjutkan untuk menemukan fitur terbaik dan threshold terbaik untuk membagi data menggunakan metode _best_split. Hasilnya adalah fitur dan threshold yang memberikan information gain tertinggi. Jika pembagian ini tidak memberikan information gain yang cukup

(kurang dari ambang batas yang ditentukan oleh min_information_gain), maka proses rekursif berhenti dan nilai kelas terbanyak pada data saat itu dikembalikan.

Setelah pembagian yang optimal ditemukan, data dibagi menjadi dua bagian berdasarkan threshold yang ditentukan. Fungsi kemudian melanjutkan secara rekursif untuk membangun sub-pohon untuk sisi kiri (data yang lebih kecil dari threshold) dan sisi kanan (data yang lebih besar atau sama dengan threshold). Setiap panggilan rekursif ini menghasilkan sebuah sub-pohon yang akan menjadi anak dari simpul keputusan yang sedang dianalisis.

h. Fungsi predict(self, X: pd.DataFrame) dan _predict_sample(self, instance: np.ndarray)

Gambar 1.3.6. Cuplikan kode predict dan predict sample

Fungsi predict bertujuan untuk melakukan prediksi terhadap dataset yang diberikan berdasarkan model pohon keputusan yang sudah dilatih sebelumnya. Langkah pertama yang dilakukan oleh fungsi ini adalah mengonversi input X, yang berupa sebuah pandas DataFrame, menjadi sebuah numpy.ndarray. Hal ini dilakukan untuk mempermudah pengolahan data pada tahap-tahap selanjutnya.

Setelah itu, fungsi ini melakukan prediksi terhadap setiap baris data dalam X_array. Untuk setiap baris data (yang merepresentasikan satu sampel), fungsi ini memanggil metode _predict_sample, yang akan mengembalikan hasil prediksi untuk sampel tersebut. Hasil prediksi berupa kelas yang diprediksi oleh pohon keputusan. Setelah melakukan prediksi untuk seluruh sampel, fungsi ini mengembalikan hasil

prediksi dalam bentuk array yang sudah didekode kembali menggunakan metode inverse_transform dari LabelEncoder. Langkah Ini penting agar hasil prediksi yang awalnya dalam bentuk angka dapat diterjemahkan kembali ke dalam label asli (misalnya, kelas dalam kasus klasifikasi).

Metode _predict_sample adalah bagian dari proses prediksi untuk setiap sampel tunggal. Fungsi ini bekerja dengan cara menelusuri pohon keputusan yang telah dibangun selama proses pelatihan. Dimulai dengan simpul akar (root node), fungsi ini membandingkan nilai fitur sampel dengan threshold pada simpul saat ini. Jika nilai fitur lebih kecil dari threshold, fungsi ini melanjutkan penelusuran ke anak kiri (node.left), dan jika lebih besar atau sama, penelusuran dilanjutkan ke anak kanan (node.right). Proses ini diulang hingga mencapai simpul daun (leaf node), yang mengandung hasil prediksi. Nilai pada simpul daun ini kemudian dikembalikan sebagai hasil prediksi untuk sampel tersebut.

Secara keseluruhan, kedua fungsi ini bekerja sama untuk memberikan prediksi bagi sejumlah sampel yang diberikan, dengan menelusuri pohon keputusan yang telah dibangun sebelumnya dan memilih jalur yang sesuai berdasarkan nilai-nilai fitur dalam setiap sampel.

BAB II : Cleaning dan Preprocessing data

2.1. Tahap Cleaning

2.1.1. Handling Missing Data

Pada tahap ini, kami membuat kelas baru *CustomSimpleImputer* menggunakan *SimpleImputer* dari *library sklearn.impute*. Pada fungsi SimpleImputer terdapat *strategy* seperti *mean, median,* dan *most_frequent*. Untuk data numerik, kami menggunakan *strategy mean*. Untuk data kategorik, kami menggunakan *strategy most frequent*.

2.1.2. Dealing with Outliers

Pada tahap ini, kami tidak melakukan handling outliers. Ketika kami mencoba menghapus outlier, hasil f1 score dari model menjadi lebih buruk tetapi masih ada kemungkinan bahwa model overfit.

2.1.3. Remove Duplicates

Pada tahap ini, kami tidak menghapus duplikat data karena data yang duplikat cukup banyak. Jika data duplikat dihapus, maka data train akan menjadi sedikit.

2.1.4. Feature Engineering

Pada tahap ini, kami mencoba menggabungkan beberapa atribut yang sekiranya dapat digabung dan mempunyai pengaruh terhadap target. Atribut yang dibuat adalah

```
- total bytes = sbytes + dbytes
```

```
- byte_ratio = sbytes / (dbytes + 1)
```

```
- pkt rate = spkts / (dur + 1)
```

- pkt interval = $1 / (pkt rate + 10^{-9})$
- log sbytes = log1p(sbytes)
- $\log \text{ dbytes} = \log 1p(\text{dbytes})$

Atribut nilainya binary (1 = true dan 0 = false):

- high_traffic = total bytes $> 10^6$

- short duration = dur < 1
- frequent_src = ct_src_ltm > 50
- frequent dst = cr dst ltm > 50
- high pkt rate = pkt rate > 100
- rare proto = (proto != tcp / udp / icmp)
- low teprtt = teprtt < 0.01
- small response = response body len < 100
- suspect synack ratio = (synack / (ackdat + 1)) > 10

Pada tahap ini, kami juga membuat fungsi reduce_label untuk mengurangi jumlah kategori pada data kategorik. Kami mempertahankan 5 kategori teratas (yang paling sering muncul) dan mengubah sisanya menjadi '-' dengan tujuan agar tidak perlu memproses banyak kategori. Hal ini juga dikarenakan adanya kategori yang munculnya sedikit. Untuk fungsi ini dipakai di data kategorik saja.

2.2. Tahap Preprocessing

2.2.1. Feature Scaling

Pada tahap ini, kami membuat kelas baru *CustomStandardScaler* dengan menggunakan *StandardScaler* dari *library sklearn.preprocessing. Scaler* ini berguna untuk melakukan standarisasi pada fitur (*mean* = 0, standar deviasi = 1). *Scaler* ini digunakan untuk data numerik saja.

2.2.2. Feature Encoding

Pada tahap ini, kami membuat kelas baru *CustomOneHotEncoder* dengan menggunakan *OneHotEncoder* dari *library sklearn.preprocessing. Encoder* ini berguna untuk mengkonversi data yang kategorik menjadi numerik dalam bentuk angka *binary* (1 = true atau 0 = false). *Encoder* ini digunakan untuk data kategorik saja.

2.2.3. Handling Imbalanced Dataset

Pada tahap ini, kami tidak melakukan *handling imbalanced dataset* karena kami ketika dicoba, hasilnya tidak lebih baik.

2.2.4. Data Normalization

Pada tahap ini, kami membuat fungsi baru yaitu *log transform*. *Transform* ini berguna untuk mentransformasi kolom yang memiliki nilai unik lebih dari 50 agar distribusi data tidak terlalu skew.

2.2.5. Dimensionality Reduction

Pada tahap ini, kami tidak melakukan *dimensionality Reduction* karena ketika dicoba, hasilnya tidak lebih baik.

BAB III: Analisis

3.1. Perbandingan Hasil Prediksi Algoritma KNN Scratch dengan Pustaka

Pemilihan nilai k pada setiap percobaan adalah 5.

3.1.1. Algoritma KNN dengan Jarak Euclidean

Tabel 3.1.1.1. Perbandingan antara Scratch dan Pustaka (Euclidean)

	S	cratcl	h		P	ustak	a		
	precision	recall	f1-score	support		precision	recall	f1-score	support
Analysis	0.12	0.12	0.12	400	Analysis	0.12	0.12	0.12	400
Backdoor	0.04	0.01	0.02	349	Backdoor		0.01	0.02	349
DoS	0.33	0.31	0.32	2453	Dos		0.31	0.32	2453
Exploits	0.64	0.71	0.67	6679	Exploits		0.71	0.67	6679
Fuzzers	0.53	0.67	0.59	3637	Fuzzers		0.67	0.59	3637
Generic	1.00	0.94	0.97	8000	Generio		0.94	0.97	8000
Normal	0.92	0.86	0.89	11200	Normal		0.86	0.89	11200
Reconnaissance	0.61	0.60	0.60	2098	Reconnaissance		0.60	0.60	2098
Shellcode	0.41	0.12	0.18	227	Shellcode		0.12	0.18	227
Worms	0.00	0.00	0.00	26	Worms		0.00	0.00	26
accuracy			0.76	35069	accuracy			0.76	35869
macro avg	0.46	0.44	0.44	35069	macro avo		0.44	0.44	35069
weighted avg	0.76	0.76	0.76	35069	weighted avo		0.76	0.76	35069

Perbandingan hasil antara algoritma KNN dengan jarak Euclidean yang diimplementasikan sendiri dengan pustaka sklearn yang dapat dilihat pada **Tabel 3.1.1.1**. menunjukkan bahwa akurasi dan F1 Score (Macro Average) yang dihasilkan sama, yaitu 76% untuk akurasi dan 0.43 untuk F1 Score. Hal ini membuktikan bahwa logika perhitungan jarak Euclidean dan pemilihan tetangga terdekat (k=5) pada implementasi sudah sesuai dengan pustaka. Insight yang didapat adalah implementasi KNN pribadi dapat bekerja dengan baik dan konsisten.

3.1.2. Algoritma KNN dengan Jarak Manhattan

Tabel 3.1.2.1. Perbandingan antara Scratch dan Pustaka (Manhattan)

Scratch Pustaka

	0.45	0.47	0.44		Analysis	0.15	0.14	0.14	400
Analysis		0.14	0.14	400	,				
Backdoor		0.06	0.08	349	Backdoor	0.11	0.06	0.08	349
DoS		0.32	0.33	2453	DoS	0.33	0.33	0.33	2453
Exploits	0.66	0.73	0.69	6679	Exploits	0.66	0.73	0.69	6679
Fuzzers	0.66	0.67	0.66	3637	Fuzzers	0.66	0.67	0.66	3637
Generic	1.00	0.98	0.99	8000	Generic	1.00	0.98	0.99	8000
Normal	0.92	0.90	0.91	11200	Normal	0.92	0.90	0.91	11200
Reconnaissance	0.75	0.71	0.73	2098	Reconnaissance	0.75	0.70	0.73	2098
Shellcode	0.55	0.24	0.33	227	Shellcode	0.55	0.24	0.33	227
Worms	0.33	0.04	0.07	26	Worms	0.33	0.04	0.07	26
accuracy			0.79	35069	accuracy			0.79	35069
macro avg	0.54	0.48	0.49	35869	macro avg	0.54	0.48	0.49	35069
weighted avg	0.79	0.79	0.79	35069	weighted avg	0.79	0.79	0.79	35069

Perbandingan hasil antara algoritma KNN dengan jarak Manhattan yang diimplementasikan sendiri dengan pustaka sklearn yang dapat dilihat pada **Tabel 3.1.2.1.** menunjukkan bahwa akurasi dan F1 Score (Macro Average) yang dihasilkan sama, yaitu 79% untuk akurasi dan 0.49 untuk F1 Score. Hal ini membuktikan bahwa logika perhitungan jarak Manhattan dan pemilihan tetangga terdekat (k=5) pada implementasi sudah sesuai dengan pustaka. *Insight* yang didapat adalah implementasi KNN pribadi dapat bekerja dengan baik dan konsisten.

3.1.3. Algoritma KNN dengan Jarak Minkowski

Tabel 3.1.3.1. Perbandingan antara Scratch dan Pustaka (Minkowski)

			P	ustak	a				
I	precision	recall	f1-score	support		precision	recall	f1-score	support
Analysis	0.12	0.12	0.12	400	Analysis	0.12	0.12	0.12	400
Backdoor	0.04	0.01	0.02	349	Backdoor	0.04	0.01	0.02	349
DoS	0.33	0.31	0.32	2453	DoS	0.33	0.31	0.32	2453
Exploits	0.64	0.71	0.67	6679	Exploits	0.64	0.71	0.67	6679
Fuzzers	0.53	0.67	0.59	3637	Fuzzers	0.53	0.67	0.59	3637
Generic	1.00	0.94	0.97	8000	Generic	1.00	0.94	0.97	8000
Normal	0.92	0.86	0.89	11200	Normal	0.92	0.86	0.89	11200
Reconnaissance	0.61	0.60	0.60	2098	Reconnaissance	0.60	0.60	0.60	2098
Shellcode	0.41	0.12	0.18	227	Shellcode	0.41	0.12	0.18	227
Worms	0.00	0.00	0.00	26	Worms	0.00	0.00	0.00	26
accuracy			0.76	35069	accuracy			0.76	35069
macro avg	0.46	0.44	0.44	35069	macro avg	0.46	0.44	0.44	35069
weighted avg	0.76	0.76	0.76	35069	weighted avg	0.76	0.76	0.76	35069

Hasil perbandingan antara algoritma KNN dengan jarak Minkowski yang diimplementasikan sendiri dengan pustaka sklearn yang dapat dilihat pada **Tabel 3.1.3.1.** menunjukkan bahwa akurasi dan F1 Score (Macro Average) yang sama, yaitu 0.74 untuk akurasi dan 0.43 untuk F1 Score. Nilai *precision, recall*, dan

F1-score untuk setiap kelas juga hampir identik. *Insight* yang diperoleh adalah implementasi KNN dengan jarak Minkowski yang dibuat sendiri sudah berjalan dengan baik dan konsisten dengan pustaka sklearn. Hal ini membuktikan bahwa proses perhitungan jarak, pemilihan tetangga terdekat, dan prediksi label mayoritas sudah benar.

3.1.4. Algoritma KNN dengan Jarak Hamming

Tabel 3.1.4.1. Perbandingan antara Scratch dan Pustaka (Hamming)

	S	cratc	h		P	ustak	a		
	precision	recall	f1-score	support		precision	recall	f1-score	support
Analysis	0.24	0.14	0.18	400	Analysis	0.26	0.15	0.19	400
Backdoor	0.26	0.10	0.14	349	Backdoor		0.10	0.14	349
DoS	0.34	0.40	0.37	2453	Dos	0.34	0.38	0.36	2453
Exploits	0.67	0.73	0.70	6679	Exploits		0.73	0.70	6679
Fuzzers	0.73	0.69	0.71	3637	Fuzzers	0.72	0.69	0.71	3637
Generic	1.00	0.98	0.99	8000	Generio	1.00	0.98	0.99	8000
Normal	0.93	0.91	0.92	11200	Normal	0.93	0.91	0.92	11200
Reconnaissance	0.75	0.75	0.75	2098	Reconnaissance	0.75	0.75	0.75	2098
Shellcode	0.55	0.34	0.42	227	Shellcode	0.55	0.33	0.42	227
Worms	0.62	0.38	0.48	26	Worms	0.77	0.38	0.51	26
accuracy			0.80	35069	accuracy			0.80	35069
macro avg	0.61	0.54	0.57	35069	macro avo		0.54	0.57	35069
weighted avg	0.80	0.80	0.80	35069	weighted avo		0.80	0.80	35069

Hasil perbandingan antara algoritma KNN dengan jarak Hamming yang diimplementasikan sendiri dan pustaka yang dapat dilihat pada **Tabel 3.1.4.1.** menunjukkan bahwa keduanya memiliki hasil yang hampir serupa. Akurasi yang dicapai sama, yaitu 0.80, namun terdapat sedikit perbedaan pada F1 Score (Macro Average), di mana model pustaka memiliki nilai 0.56, sedangkan model dari *scratch* menghasilkan 0.56 juga, namun lebih rendah di desimal terakhir. *Insight* yang diperoleh adalah implementasi KNN dengan jarak Hamming sudah berjalan cukup baik dan mendekati performa pustaka sklearn. Perbedaan kecil ini bisa disebabkan oleh implementasi teknis dalam perhitungan jarak.

3.2. Perbandingan Hasil Prediksi Algoritma Naive Bayes Scratch dengan Pustaka

Tabel 3.2.1. Perbandingan antara Naive Bayes Scratch dengan Pustaka

	S	cratcl	h		P	ustak	xa		
	precision	recall	f1-score	support		precision	recall	f1-score	support
Analysis	0.11	0.06	0.07	400	Analysis	0.07	0.06	0.07	400
Backdoor	0.05	0.77	0.09	349	Backdoor	0.05	0.76	0.09	349
DoS	0.06	0.00	0.00	2453	DoS	0.07	0.00	0.00	2453
Exploits	0.61	0.17	0.27	6679	Exploits	0.59	0.17	0.27	6679
Fuzzers	0.09	0.04	0.06	3637	Fuzzers	0.09	0.04	0.06	3637
Generic	0.99	0.78	0.87	8000	Generic	0.99	0.78	0.87	8000
Normal	0.97	0.30	0.45	11200	Normal	0.97	0.27	0.43	11200
Reconnaissance	0.00	0.00	0.00	2098	Reconnaissance	0.00	0.00	0.00	2098
Shellcode	0.03	0.96	0.06	227	Shellcode	0.03	0.96	0.06	227
Worms	0.00	0.92	0.01	26	Worms	0.00	0.92	0.01	26
accuracy			0.33	35069	accuracy			0.32	35069
macro avg	0.29	0.40	0.19	35069	macro avg	0.29	0.40	0.18	35069
weighted avg	0.67	0.33	0.40	35069	weighted avg	0.66	0.32	0.39	35069

Hasil perbandingan antara Naive Bayes yang diimplementasikan sendiri dengan pustaka yang dapat dilihat pada **Tabel 3.2.1.** menunjukkan bahwa akurasi dan F1 Score (Macro Average) kedua model hampir sama, dengan akurasi 0.33 untuk model *scratch* dan 0.32 untuk model pustaka, dan nilai F1 Score Macro Average juga sangat hampir sama, yaitu 0.187 untuk model scratch dan 0.183 untuk model *scratch*. Insight yang diperoleh adalah performa kedua model menunjukkan konsistensi, terutama dalam mendeteksi kelas mayoritas seperti "Generic" dan "Normal". Perbedaan kecil yang terjadi kemungkinan disebabkan oleh perbedaan implementasi teknis, seperti penanganan probabilitas kecil dan smoothing pada model pustaka GaussianNB. Secara keseluruhan, implementasi Naive Bayes sudah berjalan dengan baik dan memberikan hasil yang sejalan dengan pustaka.

3.3. Perbandingan Hasil Prediksi Algoritma ID3 Scratch dengan Pustaka

Tabel 3.3.1.1. Perbandingan antara ID3 Scratch dengan Pustaka

Scratch Pustaka

	precision	recall	f1-score	support		precision	recall	f1-score	support
Analysis	0.12	0.21	0.16	400	Analysis	0.10	0.20	0.13	400
Backdoor	0.08	0.21	0.12	349	Backdoor	0.08	0.21	0.12	349
DoS	0.32	0.33	0.32	2453	DoS	0.31	0.28	0.30	2453
Exploits	0.68	0.66	0.67	6679	Exploits	0.70	0.64	0.67	6679
Fuzzers	0.66	0.70	0.68	3637	Fuzzers	0.64	0.65	0.64	3637
Generic	0.99	0.98	0.99	8000	Generic	0.99	0.98	0.98	8000
Normal	0.93	0.89	0.91	11200	Normal	0.91	0.90	0.90	11200
connaissance	0.88	0.73	0.80	2098	Reconnaissance	0.78	0.74	0.76	2098
Shellcode	0.50	0.44	0.47	227	Shellcode	0.49	0.54	0.52	227
Worms	0.18	0.08	0.11	26	Worms	0.38	0.38	0.38	26
accuracy			0.78	35069	accuracy			0.77	35069
macro avg	0.54	0.52	0.52	35069	macro avg	0.54	0.55	0.54	35069
weighted avg	0.80	0.78	0.79	35069	weighted avg	0.79	0.77	0.78	35069
Score (Macro	Average) on	Validati	on Set: 0.	52167706393601	F1 Score (Macro	Average) on	Validati	on Set: 0.	5405790566

Hasil perbandingan antara ID3 yang diimplementasikan sendiri dan pustaka yang dapat dilihat pada **Tabel 3.3.1.** menunjukkan performa yang hampir sama. Akurasi model scratch mencapai 0.78, sedangkan model pustaka mencapai 0.77. Nilai F1 Score (Macro Average) menunjukkan sedikit perbedaan, yaitu 0.54 untuk model scratch dan 0.521 untuk pustaka.

Insight yang diperoleh adalah implementasi ID3 yang dibuat sudah bekerja dengan baik dan mendekati performa pustaka sklearn. Perbedaan kecil terjadi pada distribusi metrik precision, recall, dan F1-score di beberapa kelas, yang kemungkinan disebabkan oleh perbedaan detail teknis dalam proses pemilihan threshold dan handling data pada split. Perbedaan ini juga dapat dipengaruhi oleh parameter default yang digunakan, seperti nilai min samples split pada model scratch yang diatur ke 10, sementara pada pustaka sklearn menggunakan nilai default 2. Hal ini membuat model scratch cenderung membatasi proses split lebih ketat dibandingkan pustaka. Selain itu, model sklearn juga memiliki parameter random state, yang memastikan hasil split lebih konsisten, sedangkan pada implementasi manual ID3, hasil *split* bisa bervariasi. Perbedaan lain mungkin berasal dari optimasi algoritma di pustaka sklearn, terutama dalam proses pemilihan threshold terbaik atau penanganan perhitungan information gain. Secara keseluruhan, kedua model memiliki performa yang konsisten, terutama pada kelas mayoritas.

Referensi

- Bandung Institute of Technology. "Decision Tree Learning (DTL)." *Edunex*, https://cdn-edunex.itb.ac.id/64464-Artificial-Intelligence-Parent-Class/298936-Modeling-Decision-Tree-Learning-DTL/120485-Modul-Introduction-to-DTL/1731401412073_IF3 170_SupervisedLearning_DTL.pdf. Accessed 15 12 2024.
- Bandung Institute of Technology. "K-Nearest Neighbor." *Edunex*, https://cdn-edunex.itb.ac.id/53145-Artificial-Intelligence-Parallel-Class/210071-Supervis ed-Learning/90133-Supervised-Learning/1699250331293_IF3170_Materi09_Seg01_AI-kNN.pdf. Accessed 15 12 2024.
- Bandung Institute of Technology. "Naive Bayes." *Edunex*, https://cdn-edunex.itb.ac.id/53145-Artificial-Intelligence-Parallel-Class/210071-Supervis ed-Learning/90133-Supervised-Learning/1699250380758_IF3170_Materi09_Seg02_AI-NaiveBayes.pdf. Accessed 15 12 2024.
- Bandung Institute of Technology. "Prediction Measurement." *Edunex*, https://cdn-edunex.itb.ac.id/53145-Artificial-Intelligence-Parallel-Class/210071-Supervis ed-Learning/90133-Supervised-Learning/1699250430397_IF3170_Materi09_Seg03_AI-PredictionMeasurement.pdf. Accessed 15 12 2024.

Lampiran

Link Github: https://github.com/AlbertChoe/Tubes2-AI.git

Tabel Pembagian Kerja

NIM	Nama	Kontribusi
13522045	Elbert Chailes	PipelineData preprocessingModelDocumentation
13522073	Juan Alfred Widjaya	PipelineData preprocessingModelDocumentation
13522081	Albert	PipelineData preprocessingModelDocumentation
13522113	William Glory Henderson	PipelineData preprocessingModelDocumentation