

## **OBBIETTIVO**



Predire la durata in secondi dei viaggi in Taxi nella città di New York

## **Dataset**

Per raggiungere l'obiettivo prefissato, sono stati utilizzati i seguenti dataset:

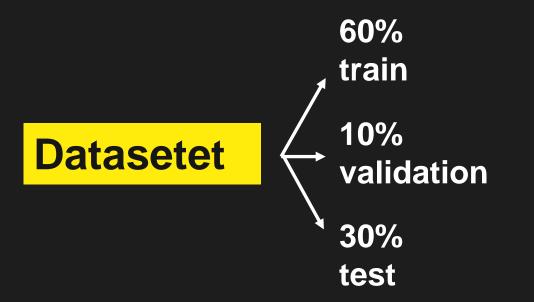
#### Dataset taxi Dataset meteo id date vendor id maximum\_temperature pickup\_datetime minimum\_temperature dropoff\_datemine avarege\_temperature passenger\_count precipitation pickup\_longitude snow\_fall pickup\_latitude snow\_depth dropoff\_longitude dropoff\_latitude store\_and\_fwd\_flag trip\_duration



# Preprocessing



### Divisione train - validation - test



Standardizzazione dei dati attraverso la formula:  $X - \mu$ 



## Modelli

Ai fini del problema sono stati addestrati tre diversi modelli Fully connected layers con tre diversi metodi di regolarizzazione:

- Regolarizzazione L1
- Regolarizzazione L2
- **Dropout**

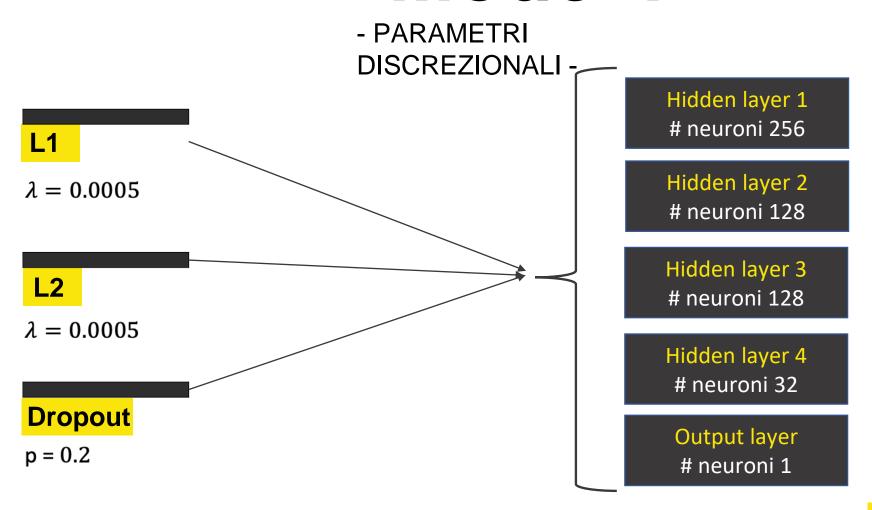




### **Caratteristiche:**

- Gradiente stocastico discendente con momentum: learning rate (0.002) e momentum (0.3)
- Funzione di attivazione hidden layer: ReLu
- Funzione di attivazione output layer: Linear
- Funzione di perdita: MSE
- Epoche (100), batch size (128), inizializzazione pesi con metodo GlorotUniform

# Modelli





# Ottimizzazione



# OPTUNA

### WHY?

Integrabile con Tensorflow e K
Keras;

- Pruning tentativi non promettenti;
- Possibilità storage dei tentativi.

## Ottimizzazione

Sampler: Random Search

n. Tentativi: 50

F. Obiettivo: MSE sul validation set

### Spazio di ricerca:

- # di hidden layers: tre o quattro;
- # di neuroni del primo layer: range di interi [32, 256] con passo 16;
- # di neuroni del secondo layer: range di interi [32, 128] con passo 16;
- # di neuroni del terzo layer: range di interi [32, 128] con passo 16;
- # di neuroni del quarto layer: range di interi [16, 64] con passo 16;
- Parametro lambda per la penalizzazione L1 e L2: intervallo continuo (0.0001; 0.1];
- Rate per i layers di dropout: range [0.1, 0.5] con passo 0.1.

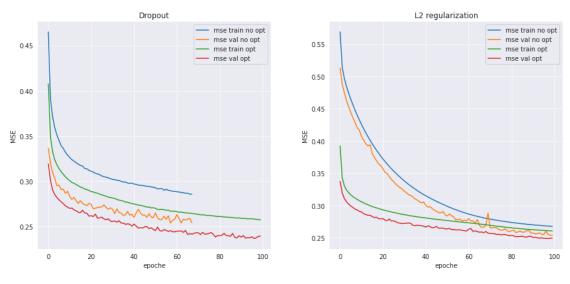
# Ottimizzazione

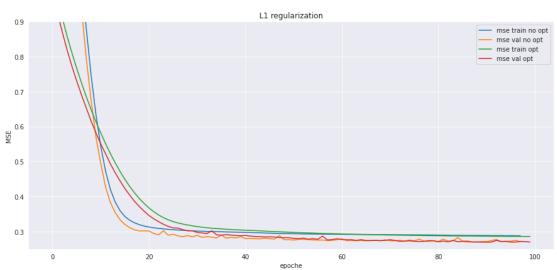
### RISULTATI

IPERPARAMETRI	L1 Regularization	L2 Regularization	Dropout
# hidden layers	3	3	3
# neuroni primo layer	64	144	240
# neuroni secondo layer	112	112	112
# neuroni terzo layer	64	48	128
# neuroni quarto layer	-	-	-
Lambda	0.00043	0.0001	-
Probabilità dropout	-	-	0.1



# Risultati

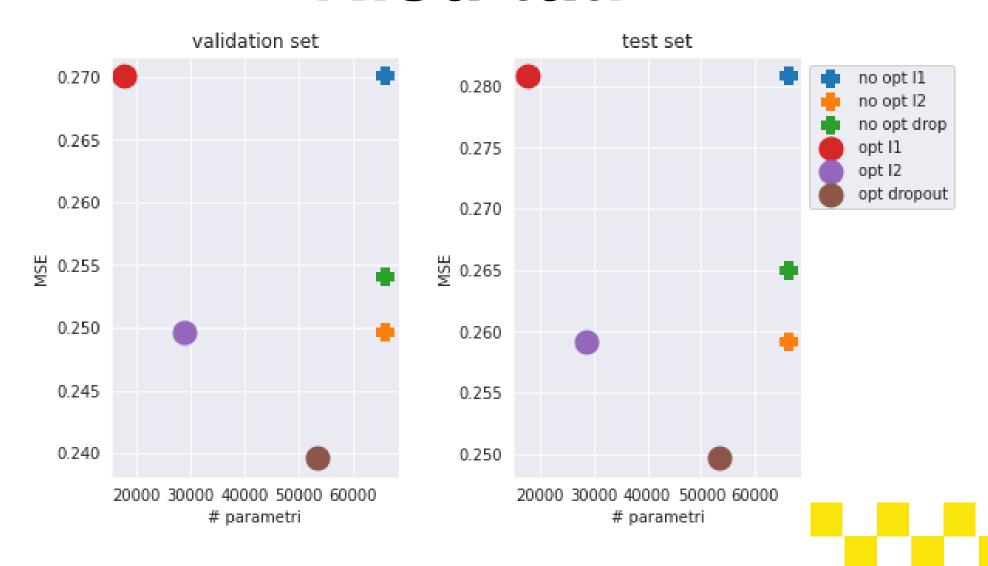




# Risultati

	Modelli non ottimizzati			Modelli ottimizzati		
	Train	Validation	Test	Train	Validation	Test
L1 regularization	0.2858	0.2702	0.2814	0.2853	0.2701	0.2801
L2 regularization	0.2659	0.2541	0.2638	0.2598	0.2497	0.2592
Dropout	0.2682	0.2541	0.2649	0.2520	0.2396	0.2496

# Risultati



# Conclusioni

- Modelli con buone prestazioni
- La pipeline di ottimizzazione ha portato ad un aumento di:
  - **✓** Efficacia
  - **✓** Efficienza
- Possibili sviluppi futuri:
  - ✓ Utilizzo di API Google Maps per distanze più accurate
  - ✓ Tecniche di Model Compression per ridurre ulteriormente la dimensione dei modelli

