Nikolas David Riapira R. Andres Felipe Hernandez J. Santiago Avila Quiroz Andres Malpica Montenegro Brayan Stiven Zambrano Sanchez

# Assignment 3: "Supervised learning final project"

Electiva Área electrónica - 2023

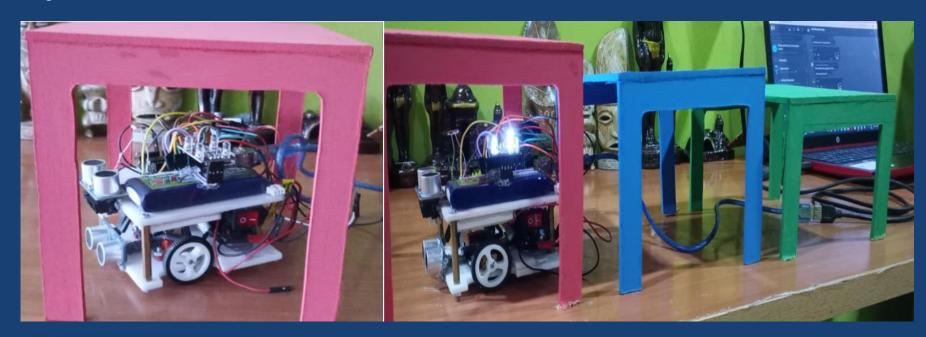






### **AMBIENTES**

Para el robot se tienen los respectivos sensores de distancia, luz y color; esto con respecto a los siguientes ambientes:





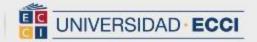
#### **AMBIENTES Y PREDICIONES**

Teniendo en cuenta los tres ambientes, se utilizan los modelos de predicción correspondientes a:

- 1.) Knn.
- 2.) Logistic regression.
- 3.) Decisión Tree.
- 4.)Random forest.

DATASET: Respecto al dataset utilizado al ser varias la forma de censado, los datos se distribuyen en un total de 106 filas de datos obtenidos por los sensores en un espacio de 5 variables, dando un total de aproximadamente de 530 datos; incluyendo a esto una variable de nombre "Ambiente" que nos indica a que ambiente corresponde los datos obtenidos por fila de los sensores. Los nombres de las variables con los datos de sensado son:

"ultrasónico", "fotorresistencia" y el sensor de color al necesitar de tres variables para poder hacer la distinción de color se tienen los nombres de "color1", "color2" y "color3".



#### KNN:

```
(tidyverse)
       (caret)
       //amodels
Dataset1 <- read.csv("D:/Usr/Desktop/Andres/8vo Semestre/DataScience/AssignmentThree/Datasets/DATA_SET_3_SENSORES.csv")
Dataset1 df - Dataset1
Dataset1_df%ambiente <- factor(Dataset1_df%ambiente, levels = c("UNO", "DOS", "TRES"))
Dataset1_norm - Dataset1_df
variables <- c("ultrasonico", "fotorresistencia", "color1", "color2", "color3")
Dataset1_norm[, variables] <- scale(Dataset1_norm[, variables])</pre>
Datasetl_normSambiente <- factor(Datasetl_normSambiente, levels = c("UNO", "DOS", "TRES"))
head(Dataset1_norm)
sample.indexA <- sample(1:nrow(Dataset1_norm)</pre>
                       ,nrow(Dataset1_norm)*0.7
                       ,replace = F)
predictorsA <- c("ultrasonico", "fotorresistencia", "color1", "color2", "color3")
train.dataA <- Datasetl_norm[sample.indexA
                        .c(predictorsA. "ambiente")
                        .drop=F
test.dataA <- Dataset1_norm[ sample.indexA
                        ,c(predictorsA, "ambiente")
                         .drop=F]
```

Resumidamente la primera sección conduce el dataset a los procesos de:

- Importar el dataset desde la dirección de archivo en el disco.(dirección id).
- Concatenación de factores a la columna de la variable "ambiente".
- Creación de dataset auxiliares como el Dataset1\_norm.
- selección de variables a normalizar, EJ: ultrasónico, fotorresistencia.
- Se asignan los niveles con los elementos como factores de la variable ambiente.
- Se observa o comprueba la normalización de los datos.
- Se asigna el porcentaje de 70% entrenamiento y 30% datos de prueba.



#### **KNN**

```
ctrl <- trainControl(method="cv", p=0.7)
knnFitAmbiente ← train(ambiente ~ ultrasonico+fotorresistencia+color1+color2+color3
                  , data = train.dataA
                  . method = "knn"
                  , trControl = ctrl
                  , preProcess = c("center", "scale") # range = MIN-MAX "center"
                  tuneLength = 20
knnPredict <- predict(knnFitAmbiente, newdata = test.dataA)
#Get the confusion matrix to see accuracy value and other parameter values confusionMatrix(knnPredict, test.dataA§ambiente)
CrossTable(test.dataA$ambiente, knnPredict, prop.chisg = FALSE)
saveRDS(knnFitAmbiente, "knn_model.rds")
```

En esta segunda sección se encuentran los procesos de:

- Asignar las variables predictoras a los dataset auxiliares de entrenamiento y prueba.
- Aplicar el método de "min.max center scale z-score según especificaciones de la librería caret y variables predictoras.
- Obtener los datos salientes para las predicciones con las variables probadas.
- Probar la predicción asignándola a una tabla para presentarla.
- Salvar el resultado o modelo con los datos escogidos al comienzo asegurando así el modelo.



#### **KNN**

```
(tidyverse)
       (caret)
       (gmodels)
NewknnFitAmbiente <- readRDS("knn_model.rds")
nuevos_datos1_norm <- PruebaNuevos
nuevos_datos1_norm[, variables] <- scale(nuevos_datos1_norm[, variables])</pre>
nuevos_datos1_normsambiente <- factor(nuevos_datos1_normsambiente, levels = c("UNO", "DOS", "TRES"))
predicciones1 <- predict(NewknnFitAmbiente, newdata = nuevos_datos1_norm)</pre>
CrossTable(nuevos_datos1_normSambiente, predicciones1, prop.chisq = FALSE)
```

En esta sección como un agregado al haber guardado el modelo probado anteriormente en esta sección se usan diferentes sentencias de control o asignación de variables para usar el mismo modelo con nuevos datos de prueba.



#### **LOGISTIC REGRESSION**

```
(caret)
 ibrary(tidyverse)
 ibrary(gmodels)
Dataset1 <- read.csv("D:/Usr/Desktop/Andres/8vo Semestre/DataScience/AssignmentThree/Datasets/DATA_SET_3_SENSORES.csv"]
Dataset1_df <- Dataset1
Dataset1_df%ambiente <- factor(Dataset1_df%ambiente, levels = c("UNO", "DOS", "TRES"))
head(Dataset1 norm)
|sample.indexA2 <- sample(1:nrow(Dataset1_norm)
                         ,nrow(Dataset1_norm)*0.7
                         ,replace = F)
predictorsA2 <- c("ultrasonico", "fotorresistencia", "color1", "color2", "color3")</pre>
train.dataA2 <- Dataset1_norm[sample.indexA2</pre>
                            ,c(predictorsA, "ambiente")
                            .drop=F
test.dataA2 <- Dataset1_norm[-sample.indexA2
                           ,c(predictorsA,"ambiente")
                           .drop=F]
```

- Inicialmente así como en el método de knn se tiene que:
- Importar el dataset desde la dirección de archivo en el disco.(dirección id).
- Concatenación de factores a la columna de la variable "ambiente".
- Creación de dataset auxiliares como el Dataset1\_df.
- Se asigna el porcentaje de 70% entrenamiento y 30% datos de prueba.
- Se especifican las variables predictoras en "predictorsA2".
- Se asignan los procesos en train y test data según los porcentajes mencionados.



#### LOGISTIC REGRESSION

```
fit.control <- trainControl(method = "repeatedcv"</pre>
                            number = 10, repeats = 20
LRfit <- train(ambiente ~ ultrasonico + fotorresistencia + color1 + color2 + color3
                      ,data = train.dataA2
                      ,method = "multinom"
                      ,trControl = fit.control, trace = FALSE)
LRfit
LRPredict <- predict(LRfit, test.dataA2, type = "prob")
LRPredict
summary(LRfit)
saveRDS(LRfit, "LR_model.rds")
```

la segunda sección corresponde a:

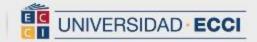
- La configuración de modelo con método "repeated" configurado a 20 repeticiones.
- Se usa train para entrenamiento según el porcentaje escogido de 70%.
- Se configura el carácter multinomial del método con las variables predictoras y se hace normalización y predicción
- Se guarda el modelo en términos para su posterior normalización y predicción en LR\_models.rds con datos de prueba nuevos.



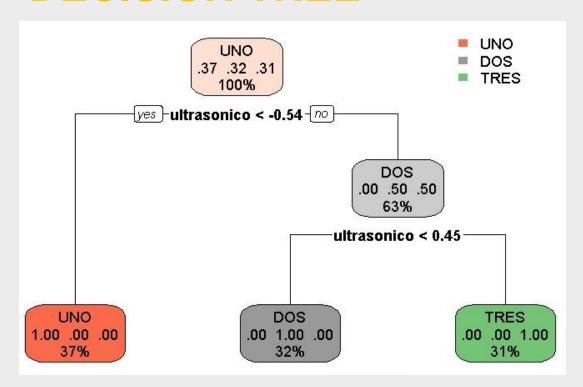
#### **DECISION TREE**

```
ibrary(rpart)
library(rpart.plot)
predictorsA3 <- c("ultrasonico", "fotorresistencia", "color1", "color2", "color3")</pre>
sample.indexA3 <- sample(1:nrow(Dataset1_norm)</pre>
                         .nrow(Dataset1_norm)*0.7
                         ,replace = F)
train.dataA3 <- Dataset1_norm[sample.indexA3
                              ,c(predictorsA3, "ambiente")
                               .drop=F]
test.dataA3 <- Dataset1_norm[-sample.indexA3</pre>
                             ,c(predictorsA3,"ambiente")
                             .drop=F
arbol_ambiente <- rpart(ambiente ~ ultrasonico+fotorresistencia+color1+color2+color3
                         ,data = train.dataA3)
rpart.plot(arbol_ambiente, type = 2, extra = 104)
saveRDS(arbol_ambiente, "DT_model.rds")
```

- Concatenación de variables predictoras a predictorsA3.
- Se asigna el porcentaje de 70% entrenamiento y 30% datos de prueba.
- Se usan train.data y test.data para distribución de datos según el porcentaje anterior teniendo en cuenta variables predictoras concatenadas en predictorsA3.
- Se normaliza y predice según los datos dando como resultado el árbol de decisión.



#### **DECISION TREE**



• Se consigue el árbol de decisión como lo muestra la imagen siendo que este resumidamente detecta la distribución de datos en la variable de ambiente, al detectar en el sensor ultrasónico un valor menor a -0.54 este se detecta como el ambiente 1, si este es mayor la probabilidad se distribuye en los otros dos ambientes si el dato es mayor o menor a 0.45.



#### RANDOM FOREST

```
ibrary(randomForest)
data.samples <- sample(1:nrow(Dataset1_norm),</pre>
                       nrow(Dataset1_norm) * 0.7, replace = FALSE)
training.dataA4<- Dataset1_norm[data.samples, ]</pre>
test.dataA4 <- Dataset1_norm[-data.samples, ]
RFfit.rf <- randomForest(ambiente ~ ultrasonico + fotorresistencia + color1 + color2 + color3
                                ,data = training.dataA4)
Aprediction.rf <- predict(RFfit.rf, test.dataA4)
table(test.dataA4%ambiente, Aprediction.rf)
saveRDS(RFfit.rf, "RF_model.rds")
```

- Se asigna el porcentaje de 70% entrenamiento y 30% datos de prueba.
- Se usan training.dataA4 y test.dataA4 para asugnar dataset auxiliar y concatenación de variables predictoras con dataset de entrenamiento.
- Se normaliza y predice según los datos dando como resultado la predicción Se guarda el modelo para usarlo nuevamente con valores de prueba nuevos.



## GRACIAS

1 @ 1 Universidad ECCI

@UniversidadECCI

@universidad.ecci

info@ecci.edu.co

PBX: (57 1) 353 71 71

Cra. 19 No. 49 - 20





