Trabalho 1

April 19, 2019

Mineração Estatística de Dados Projeto 1: Pré-processamento de dados e classificação Bruno Gomes Coelho - 9791160

1 Motivação

Iremos desenvolver nesse projeto o pipeline de ciência de dados e aprendizado de máquina considerando os dados disponíveis aqui. Algumas das etapas consideras:

- Pré processamento
- EDA
- Algoritmos básicos
- Algotimos com otimização e variação de parâmetros

2 Imports e ler os dados

```
In [1]: import pandas as pd
        import numpy as np
        pd.set_option('display.max_columns', 50)
        import matplotlib.pyplot as plt
        %matplotlib inline
        import seaborn as sns
        sns.set()
        from sklearn.neighbors import KNeighborsClassifier
        from sklearn.naive_bayes import GaussianNB, MultinomialNB, BernoulliNB
        from sklearn.preprocessing import minmax_scale, scale
        from sklearn.model_selection import GridSearchCV, cross_val_score, train_test_split
        from sklearn.metrics import accuracy_score
        from scipy.stats import multivariate_normal
In [2]: FILE = "data/dataset_5secondWindow%5B1%5D.csv"
        df = pd.read_csv(FILE)
        df.shape
```

```
Out[2]: (5893, 14)
In [3]: df.head()
Out[3]:
            time
                  android.sensor.accelerometer#mean android.sensor.accelerometer#min
        0
            78.0
                                            9.811476
                                                                               9.758895
        1 145.0
                                            9.939207
                                                                               7.707437
        2
          150.0
                                            9.827178
                                                                               9.804817
          105.0
                                            9.673039
                                                                               7.659674
            77.0
                                            9.993466
                                                                               8.965621
           android.sensor.accelerometer#max android.sensor.accelerometer#std \
        0
                                    9.849411
                                                                       0.014626
        1
                                   17.146631
                                                                       1.775944
        2
                                    9.849262
                                                                       0.011199
        3
                                                                       0.862553
                                   12.304298
        4
                                   10.891645
                                                                       0.504117
           android.sensor.gyroscope#mean
                                          android.sensor.gyroscope#min
        0
                                 0.001651
                                                                0.000000
        1
                                 0.036326
                                                                0.011669
        2
                                 0.001525
                                                                0.000000
        3
                                 0.036440
                                                                0.020463
        4
                                 0.183202
                                                                0.020667
                                         android.sensor.gyroscope#std
           android.sensor.gyroscope#max
                                                                         sound#mean \
        0
                                0.003533
                                                                           0.00000
                                                               0.000737
        1
                                0.059388
                                                               0.020290
                                                                          89.200210
        2
                                0.002609
                                                               0.000713
                                                                          0.000000
        3
                                0.052512
                                                               0.010553
                                                                          87.470377
        4
                                0.380875
                                                               0.098819
                                                                          89.770732
           sound#min sound#max
                                  sound#std target
            0.000000
                       0.000000
                                   0.000000 Still
        0
        1
          89.065143 89.335277
                                   0.191013
                                               Car
            0.000000
                                   0.000000
                       0.000000
                                            Still
        3 87.470377
                      87.470377
                                   2.284186
                                               Car
          89.770732
                      89.770732
                                   0.006389
```

Temos uma ideia de como estão nossos dados, possuindo 5983 linhas e 14 colunas.

Car

Pré-processamento

Verificar NaN

In [4]: df.isna().sum()

```
Out[4]: time
                                              0
        android.sensor.accelerometer#mean
                                              0
        android.sensor.accelerometer#min
                                              0
        android.sensor.accelerometer#max
                                              0
        android.sensor.accelerometer#std
                                              0
        android.sensor.gyroscope#mean
                                              0
        android.sensor.gyroscope#min
                                              0
        android.sensor.gyroscope#max
                                              0
        android.sensor.gyroscope#std
                                              0
        sound#mean
                                              0
        sound#min
                                              0
        sound#max
                                              0
        sound#std
                                              0
        target
                                              0
        dtype: int64
```

Sem NaN nos nosso dados

3.2 Verificar propriedades básicas

| In [| [5]: | df.des | cribe() | | | | | |
|---------|------|--|--------------|----------------------|---------------|---------------------|---|--|
| Out[5]: | | time android.sensor.accelerometer#mean \ | | | | | | |
| | | count | 5893.000000 | | 5893.000000 | | | |
| | | mean | 117.731716 | | 10.007976 | | | |
| | | std | 126.474151 | | 0.655949 | | | |
| | | min | 3.000000 | | 7.369055 | | | |
| | | 25% | 31.000000 | | 9.737143 | | | |
| | | 50% | 70.000000 | | 9.850143 | | | |
| | | 75% | 152.000000 | | 10.078998 | | | |
| | | max | 682.000000 | | 17.427391 | | | |
| | | | android.sens | or.accelerometer#min | android.senso | r.accelerometer#max | \ | |
| | | count | | 5893.000000 | | 5893.000000 | | |
| | | mean | | 8.426262 | | 12.247691 | | |
| | | std | | 1.783007 | | 5.178436 | | |
| | | min | | 0.337166 | | 8.801019 | | |
| | | 25% | | 7.805295 | | 10.015566 | | |
| | | 50% | | 9.123124 | | 10.602081 | | |
| | | 75% | | 9.691731 | | 12.291575 | | |
| | | max | | 12.115013 | | 66.886376 | | |
| | | | android.sens | or.accelerometer#std | android.senso | r.gyroscope#mean \ | | |
| | | count | | 5893.000000 | | 5893.000000 | | |
| | | mean | | 0.982987 | | 0.274351 | | |
| | | std | | 1.505615 | | 0.529583 | | |
| | | min | | 0.001286 | | 0.000000 | | |
| | | 25% | | 0.078055 | | 0.007377 | | |

```
50%
                                 0.369163
                                                                  0.035267
75%
                                                                  0.205268
                                 1.058376
                                12.879851
                                                                  5.662153
max
       android.sensor.gyroscope#min
                                       android.sensor.gyroscope#max
                         5893.000000
                                                          5893.000000
count
mean
                             0.078560
                                                             0.645235
std
                             0.195519
                                                             1.293279
                             0.00000
                                                             0.00000
min
25%
                             0.002044
                                                             0.014884
50%
                             0.008777
                                                             0.078057
75%
                             0.054033
                                                             0.532054
                             3.232744
                                                            28.860752
max
       android.sensor.gyroscope#std
                                         sound#mean
                                                        sound#min
                                                                      sound#max
                         5893.000000
                                       5893.000000
                                                     5893.000000
                                                                   5893.000000
count
                             0.166669
                                          65.445964
                                                        65.218848
                                                                      65.672381
mean
std
                             0.327209
                                          32.136026
                                                        32.129213
                                                                      32.180745
                                           0.000000
                                                         0.00000
min
                             0.000000
                                                                       0.000000
25%
                             0.003247
                                          58.402467
                                                        57.741088
                                                                      58.879778
50%
                             0.019004
                                          79.475484
                                                        79.086780
                                                                      79.862550
75%
                             0.135955
                                          89.722940
                                                        89.720104
                                                                      89.726909
max
                             4.980892
                                          90.308734
                                                        90.308734
                                                                      90.308734
         sound#std
       5893.000000
count
mean
          1.318661
std
          2.871450
min
          0.00000
25%
          0.000000
50%
          0.037179
75%
          1.487859
         26.835546
max
```

3.3 Valores duplicados

Então não temos dados duplicados se considerarmos todas as colunas; Se desconsideramos a coluna "time", temos 31 linhas duplicadas.

3.4 Tipo dos dados

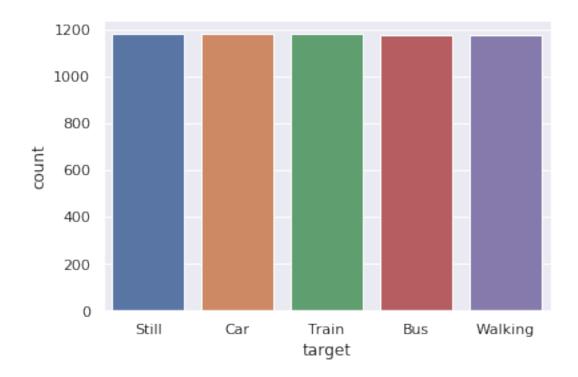
In [8]: df.dtypes

| Out[8]: | time | float64 |
|---------|-----------------------------------|---------|
| | android.sensor.accelerometer#mean | float64 |
| | android.sensor.accelerometer#min | float64 |
| | android.sensor.accelerometer#max | float64 |
| | android.sensor.accelerometer#std | float64 |
| | android.sensor.gyroscope#mean | float64 |
| | android.sensor.gyroscope#min | float64 |
| | android.sensor.gyroscope#max | float64 |
| | android.sensor.gyroscope#std | float64 |
| | sound#mean | float64 |
| | sound#min | float64 |
| | sound#max | float64 |
| | sound#std | float64 |
| | target | object |
| | dtype: object | |

Todas as colunas são numéricas, com exceção do nosso target:

In [9]: sns.countplot(df["target"])

Out[9]: <matplotlib.axes._subplots.AxesSubplot at 0x7f4b3f733cf8>

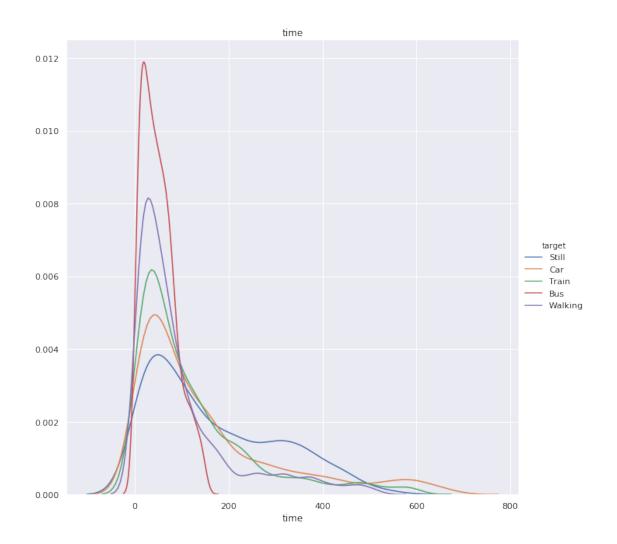


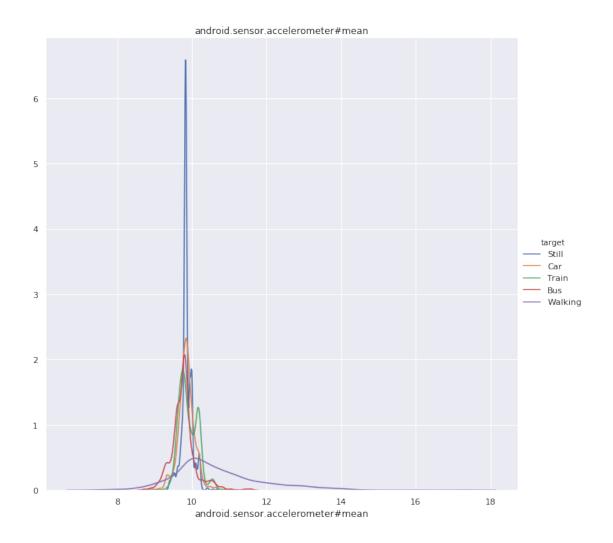
Percebemos que temos 5 categorias possíveis, todas bem balanceadas entre si.

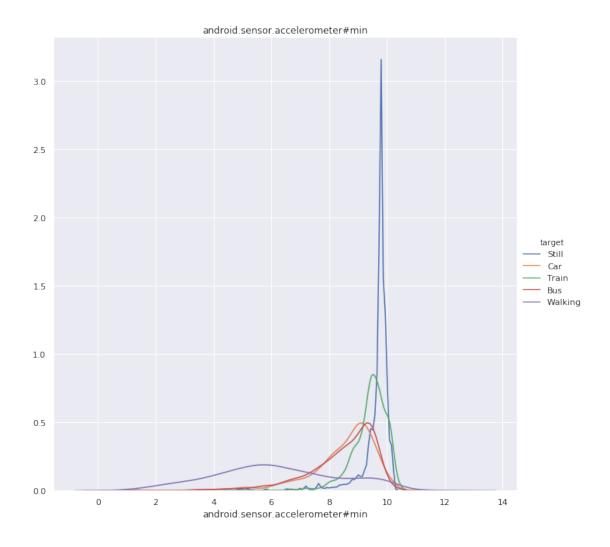
3.5 EDA

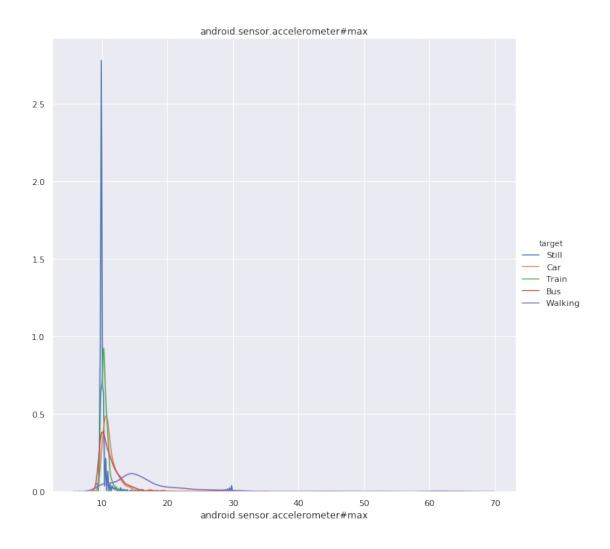
3.5.1 Distribuição de cada feature, considerando cada uma das categorias individualmente

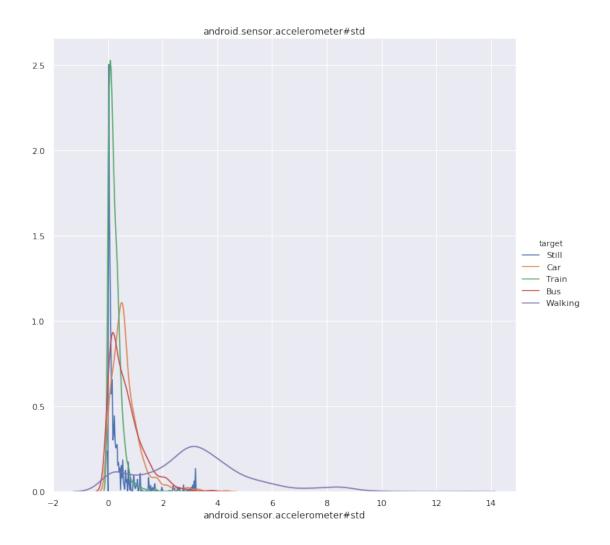
/home/bcoelho/.local/lib/python3.6/site-packages/scipy/stats/stats.py:1713: FutureWarning: Usin return np.add.reduce(sorted[indexer] * weights, axis=axis) / sumval

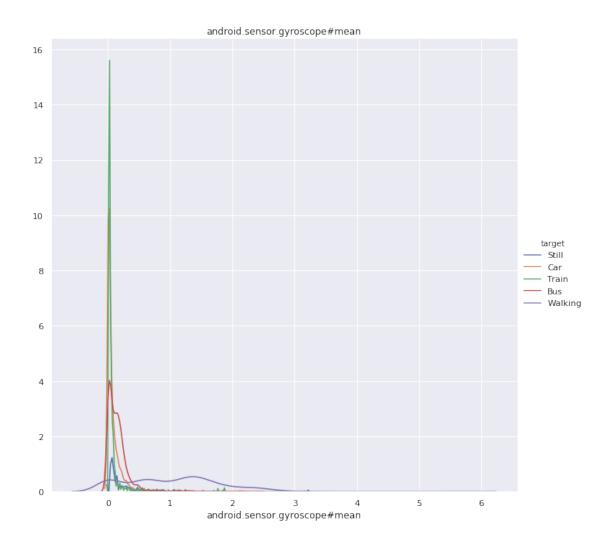


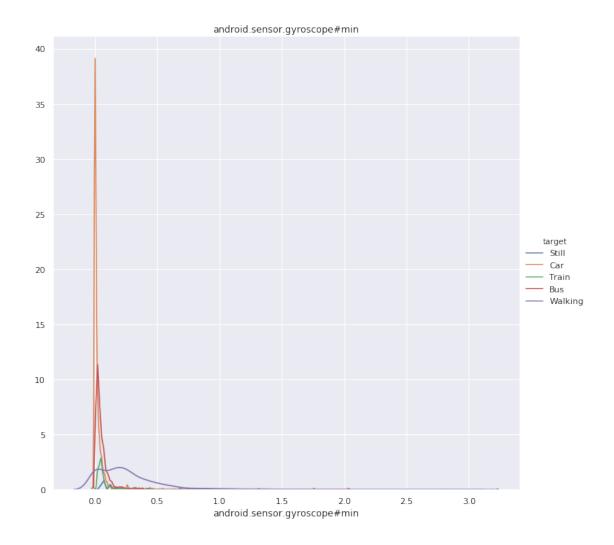


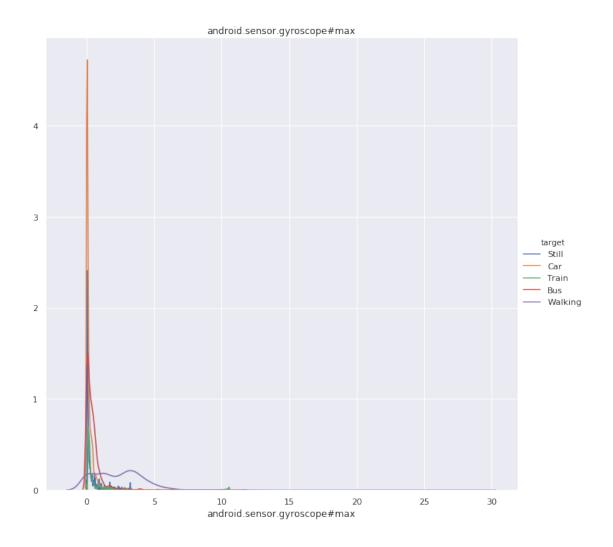


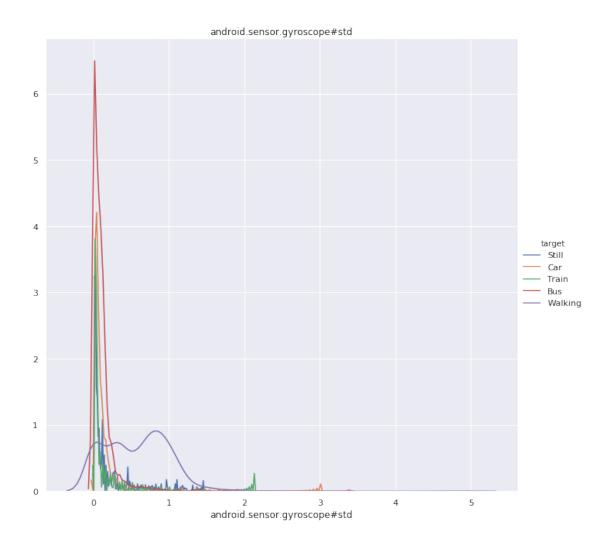


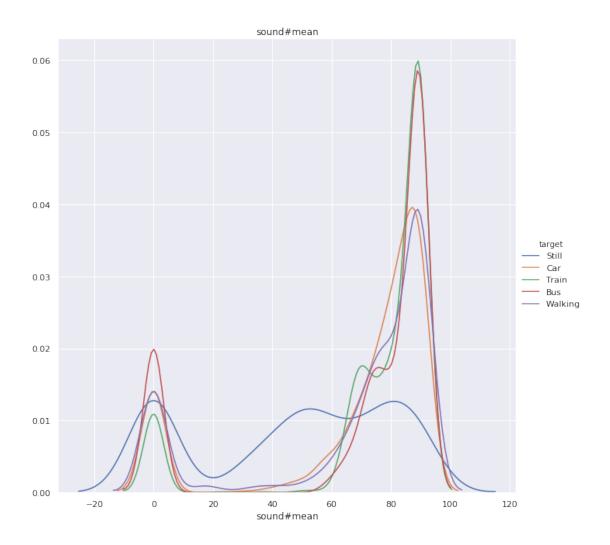


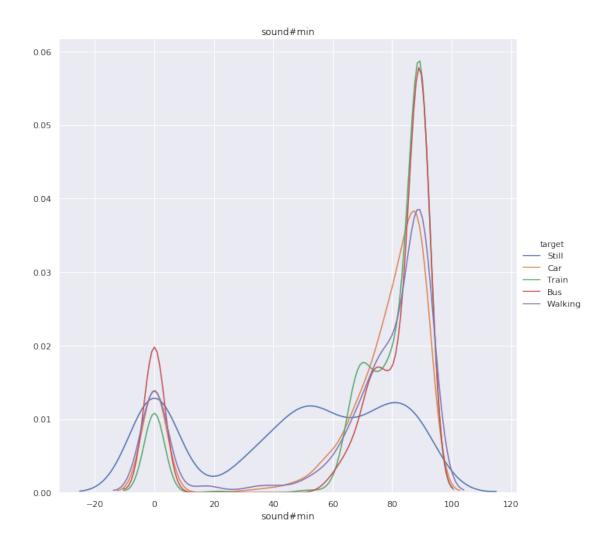


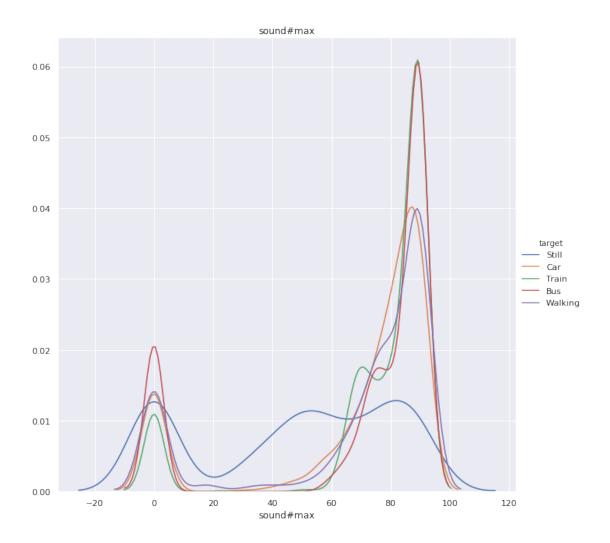


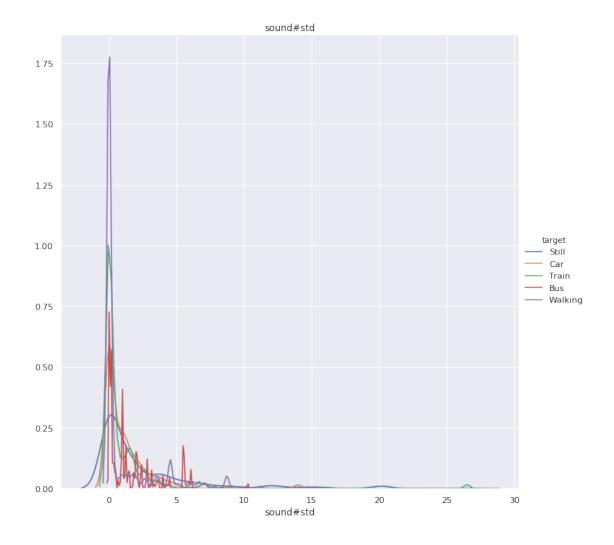












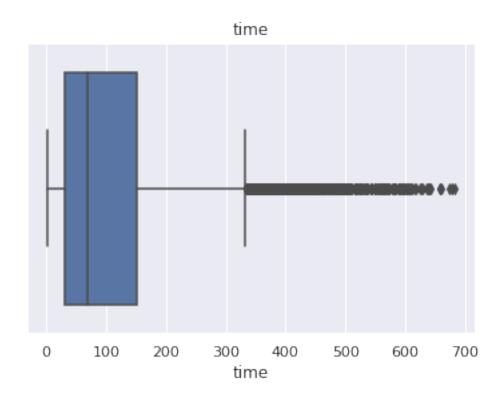
Com isso percebemos que algumas colunas como sound#min/max/mean tem um comportamento extramamente semelhante, mesmo considerando as diferentes classses.

Vamos ver quantos porcentos são iguais:

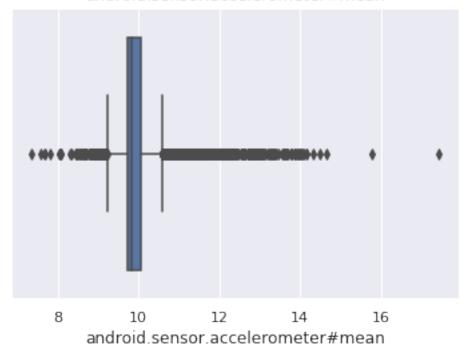
Cols sound#min and sound#max are equal 87.3409129475649 % of times Cols sound#min and sound#mean are equal 87.3409129475649 % of times Cols sound#max and sound#mean are equal 87.3409129475649 % of times

3.5.2 Verificação de outliers e distribuição

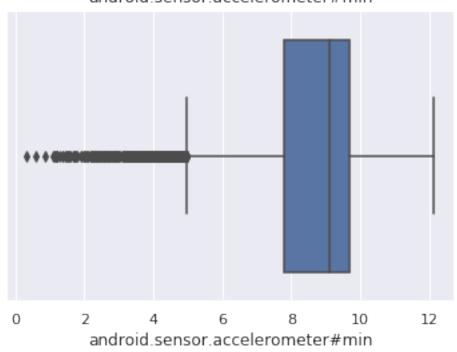
```
In [12]: # Plote a distribuição de todas as colunas menos nosso target
    for col in df.columns[:-1]:
        sns.boxplot(df[col])
        plt.title(col)
        plt.show()
```



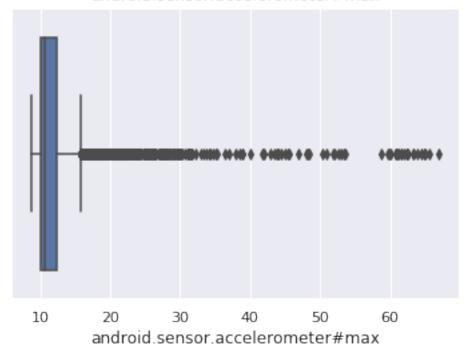
android.sensor.accelerometer#mean



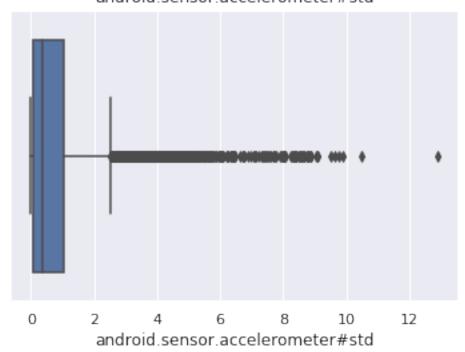
android.sensor.accelerometer#min



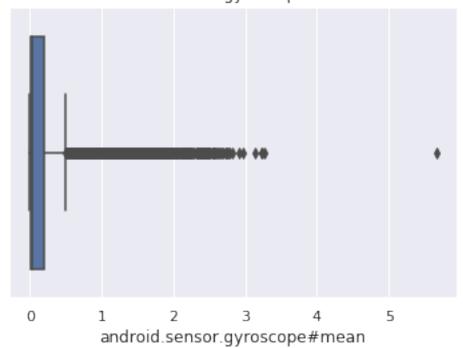
android.sensor.accelerometer#max



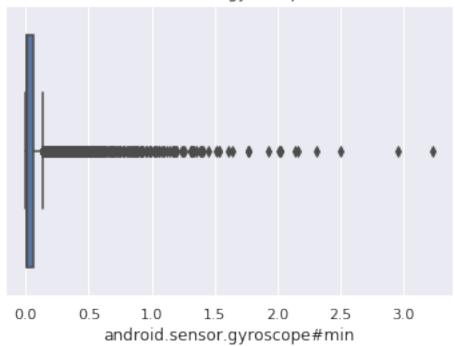
android.sensor.accelerometer#std



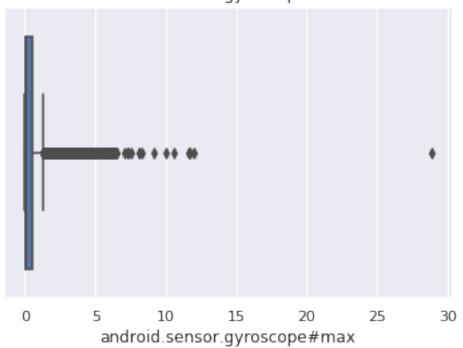
android.sensor.gyroscope#mean



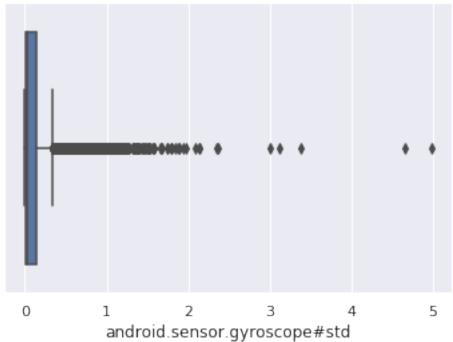
android.sensor.gyroscope#min

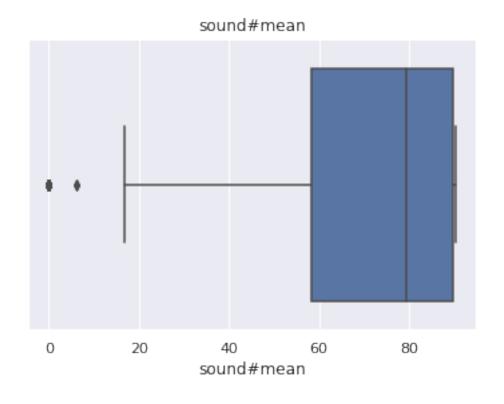


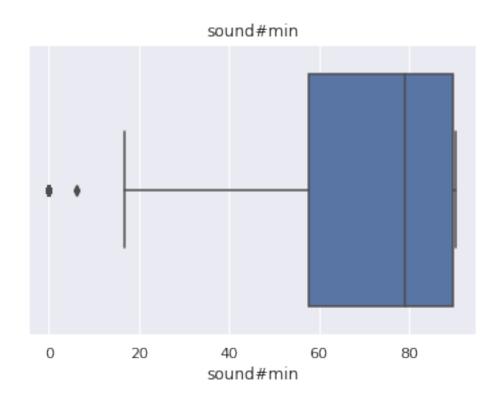
android.sensor.gyroscope#max

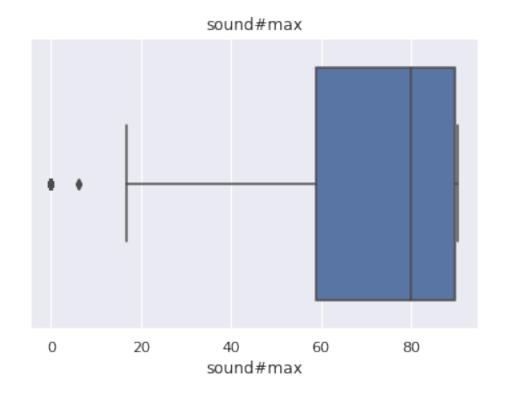


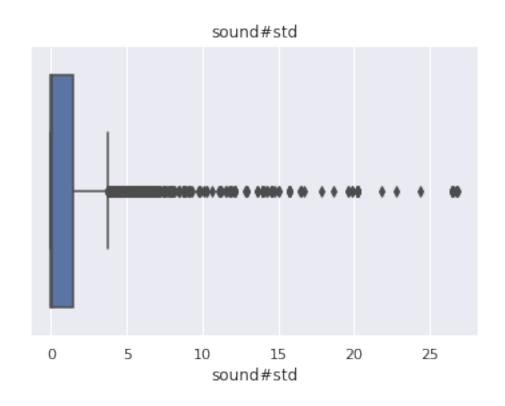
android.sensor.gyroscope#std











Percebemos que considerando 1.5 vezes o IQR, teríamos uma alta quantidade de outliers nas nossas featues

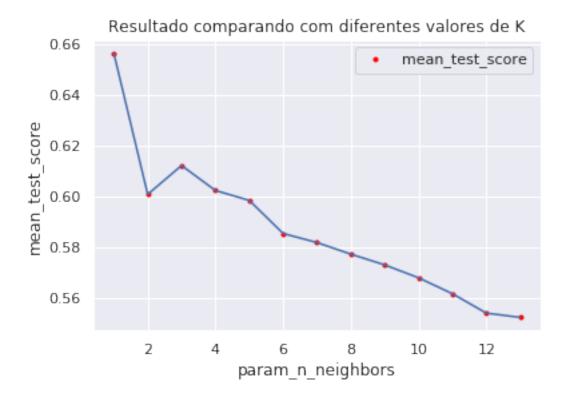
4 No caso do classificador Knn, verifique o efeito do parâmetro k na classificação.

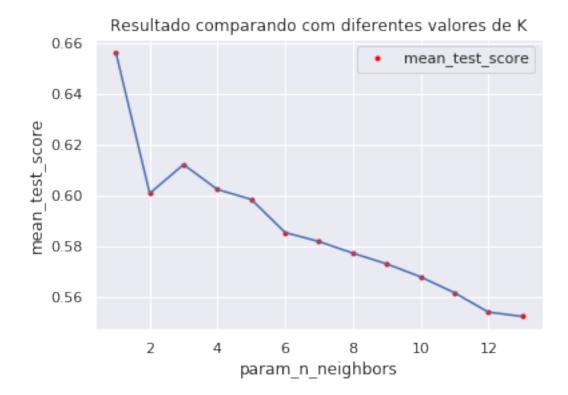
Vamos realizar um grid search, considerando cross validation de 5 folds.

Verificamos os valores de K, para K = 1, 3, 5, 7, 9, 11, 13

OBS: Vamos para todo o projeto considear a acurácia média como métrica de avaliação.

```
In [13]: param_grid = {
             "n_neighbors": [x for x in range(1, 14, 1)]
         grid_search = GridSearchCV(KNeighborsClassifier(), param_grid,
                                    scoring="accuracy", n_jobs=-1, cv=5, verbose=1,
                                    return_train_score=False)
In [14]: grid_search.fit(df.drop(columns=["target"]), df["target"])
Fitting 5 folds for each of 13 candidates, totalling 65 fits
[Parallel(n_jobs=-1)]: Done 65 out of 65 | elapsed: 0.4s finished
Out[14]: GridSearchCV(cv=5, error_score='raise',
                estimator=KNeighborsClassifier(algorithm='auto', leaf_size=30, metric='minkows:
                    metric_params=None, n_jobs=1, n_neighbors=5, p=2,
                    weights='uniform'),
                fit_params=None, iid=True, n_jobs=-1,
                param_grid={'n_neighbors': [1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9, 10, 11, 12, 13]},
                pre_dispatch='2*n_jobs', refit=True, return_train_score=False,
                scoring='accuracy', verbose=1)
In [15]: results = pd.DataFrame(grid_search.cv_results_)
         results.sort_values("rank_test_score", inplace=True)
         plt.plot(results["param_n_neighbors"], results["mean_test_score"], ".", color="red")
         sns.lineplot(x="param_n_neighbors", y="mean_test_score", data=results)
         plt.title("Resultado comparando com diferentes valores de K");
```





Podemos observar que o melhor resultado foi para K = 1, isto é, considerando apenas 1 vizinhos mais próximo

5 Compare os classificadores:

- knn(melhor k observado no item anterior)
- Naive Bayes
- Decisão Bayesiana

OBS: Estamos considerando o Naive Bayes Gaussiano

OBS: Continuamos usando 5 folds.

Vamos primeiro criar uma classe para o classificador de decisão baysiana, baseada na API .fit .predict do Sklearn

```
In [18]: class BayesianDecision:
    def __init__(self):
        pass

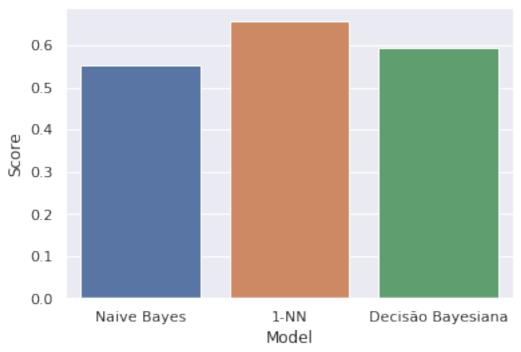
def fit(self, train_x, train_y):
        if type(train_x) != np.ndarray:
            self.train_x = train_x.values
        else:
```

```
if type(train_y) != np.ndarray:
                     self.train_y = train_y.values
                 else:
                     self.train_y = train_y
             def get_params(self, **kwargs):
                 return {}
             def predict(self, test_x):
                 if type(test_x) != np.ndarray:
                     test_x = test_x.values
                 classes = np.unique(self.train_y)
                 train_x = self.train_x
                 train_y = self.train_y
                 P = pd.DataFrame(data=np.zeros((test_x.shape[0], len(classes))), columns=class
                 for i in np.arange(0, len(classes)):
                     elements = tuple(np.where(train_y == classes[i]))
                     Z = train_x[elements,:][0]
                     m = np.mean(Z, axis = 0)
                     cv = np.cov(np.transpose(Z))
                     for j in np.arange(0,test_x.shape[0]):
                         x = test_x[j,:]
                         pj = multivariate_normal.pdf(x, mean=m, cov=cv, allow_singular=True)
                         P[classes[i]][j] = pj
                 pred_y = []
                 for i in np.arange(0, test_x.shape[0]):
                     c = np.argmax(np.array(P.iloc[[i]]))
                     pred_y.append(classes[c])
                 return pred_y
In [19]: def run_models(x, y, processing="Nada", testing=False, val_idx=None, train_idx=None,
                        names=["Naive Bayes", "1-NN", "Decisão Bayesiana"],
                        models=[GaussianNB(), KNeighborsClassifier(n_neighbors=1),
                                  BayesianDecision()],
                        result_cols=["Score", "Model", "Pré-Processamento"]):
             if testing:
                 print("Testing parameter was passed; we will not use the last model")
                 names = names[:-1]
                 models = models[:-1]
             model_results = []
             all_results = pd.DataFrame(columns=result_cols)
```

self.train_x = train_x

```
for model, name in zip(models, names):
                 if val_idx is not None:
                     if train_idx is not None:
                         model.fit(x.iloc[train_idx], y.iloc[train_idx])
                         mean_score = accuracy_score(y[val_idx], model.predict(x[val_idx]))
                     else:
                         model.fit(x[~val_idx], y[~val_idx])
                         mean_score = accuracy_score(y[val_idx], model.predict(x[val_idx]))
                 # Neither a val nor train index was passed;
                 # We shall use 5 fold cross validation
                 else:
                     mean_score = cross_val_score(model, x, y, scoring="accuracy",
                                              cv=5, n_jobs=-1).mean()
                 model_results.append(mean_score)
                 all_results.loc[len(all_results)] = [mean_score, name, processing]
             return all_results
In [20]: all_results = run_models(df.drop(columns="target"), df["target"])
         sns.barplot(y="Score", x="Model", data=all_results)
         plt.title("Accurácia entre os modelos");
```

Accurácia entre os modelos



In [21]: all_results.head()

```
      Out[21]:
      Score
      Model Pré-Processamento

      0 0.553188
      Naive Bayes
      Nada

      1 0.656369
      1-NN
      Nada

      2 0.593926
      Decisão Bayesiana
      Nada
```

Conforme podemos observar, o K-NN com o melhor K do último exercício (K=1) obteve o melhor resultado entre os 3 modelos;

A Decisão Bayesiana foi um pouco melhor que o Naive Bayes

6 Normalização e padronização

Verifique o efeito da normalização (atributos em [0,1]) e padronização (atributos com média 0 e variância 1) dos dados. Compare os casos sem processamento, com padronização e com normalização para os classificadores:

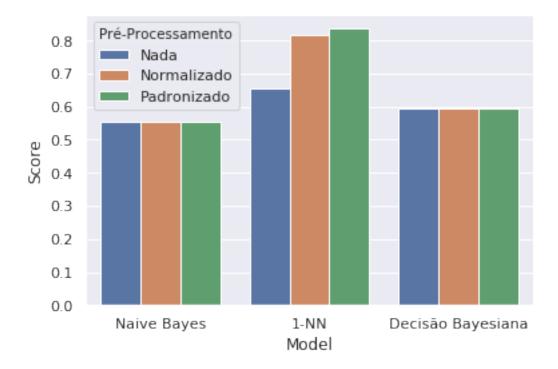
- knn(melhor k observado no item anterior)
- Naive Bayes
- Decisão Bayesiana

6.1 Normalização

6.2 Padronização

6.3 Comparação entre os 3

```
In [24]: sns.barplot(data=all_results, y="Score", x="Model", hue="Pré-Processamento")
Out[24]: <matplotlib.axes._subplots.AxesSubplot at 0x7f4b3d15fef0>
```

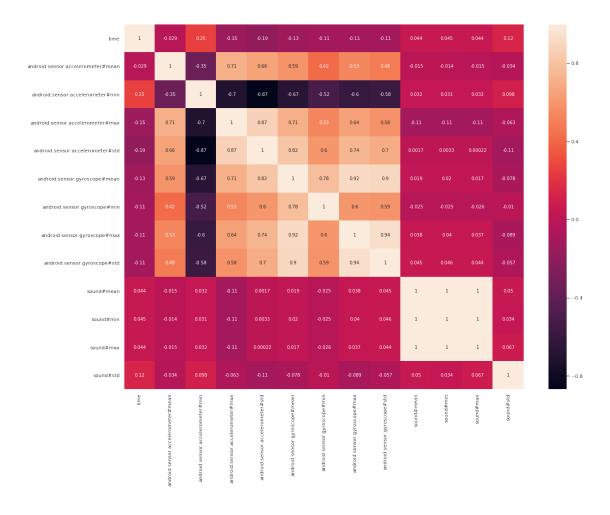


Conforme podemos observar, 1-NN melhorou seus resultados conforme a normalização/padronização dos dados, devido a ser sensível a escala das features considerando a métrica de distância que estamos usando.

Porém tanto o Naive Bayes como a Decisão Bayesiana não obtiveram uma mudança de resultado, como esperado, pois não são sensíveis a escala das features

7 Correlação

Mostre a matriz de correlação entre os atributos. Considere os atributos com menor correlação (por exemplo, menor do que 0.5). Realize a classificação novamente apenas com esses atributos. A acurácia melhora?

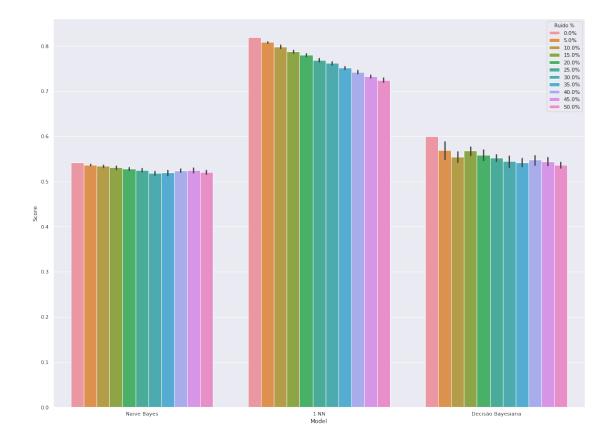


8 Ruídos

Verifique qual dos classificadores é mais robusto com relação à presença de ruídos. Para isso:

- Aplique a normalização dos dados para que os atributos apresentem média igual a zero e variância igual a 1.
- Inclua em X% dos atributos, um valor normalmente distribuído com média zero e variância 1. Considere toda a matriz dos dados, sorteando uma posição da matriz de forma aleatória.
- Varie o nível de ruído, de 0 a 50% (em passos de 5%) e avalie como muda a classificação.
 Construa um gráfico de X%de ruídoversus porcentagem de classificação correta. Coloque a média e o desvio padrão calculados a partir de ao menos 10 simulações. Considere 70% dos dados no conjunto de treinamento.
- Discuta os resultados

```
In [28]: %%time
         scaled_x = scale(df.drop(columns="target"))
         noises = [x/100 \text{ for } x \text{ in range}(0, 51, 5)]
         df_cols = ["Score", "Model", "Ruido %"]
         all_results = pd.DataFrame(columns=df_cols)
         # Generate 70% of data for train
         val_idx = np.random.choice([False, True], size=len(df), p=[0.7, 0.3])
         repetitions = 10
         for noise in noises:
             for i in range(repetitions):
                 new_scaled = scaled_x.copy()
                 amount = int(len(df)*noise)
                 # Find out witch rows and cols to index randomly
                 rows = np.random.randint(0, high=df.shape[0], size=amount)
                 cols = np.random.randint(0, high=df.shape[1]-1, size=amount)
                 # Generate random noise
                 noise_data = np.random.normal(loc=0, scale=1, size=amount)
                 # add random noise to data
                 new_scaled[rows, cols] = noise_data
                 all_results = all_results.append(run_models(new_scaled, df["target"],
                                                              f"{100*noise}%", val_idx=val_idx,
                                                             result_cols=df_cols),
                                                   ignore_index=True, sort=False)
CPU times: user 10min 11s, sys: 9min 24s, total: 19min 36s
Wall time: 7min 14s
In [29]: plt.figure(figsize=(20, 15))
         sns.barplot(data=all_results, y="Score", x="Model", hue="Ruido %")
/home/bcoelho/.local/lib/python3.6/site-packages/scipy/stats/stats.py:1713: FutureWarning: Usi:
  return np.add.reduce(sorted[indexer] * weights, axis=axis) / sumval
Out [29]: <matplotlib.axes._subplots.AxesSubplot at 0x7f4b3ce249b0>
```



Como podemos observar, os 3 modelos parecem ser sensíveis ao ruído, todos tendo uma queda em acurácia conforme aumentamos o ruído.

Notamos que o 1-NN continua sendo o melhor modelo, porém parece ser também o mais sensível ao ruído. Caso houvesse ainda mias ruído, é possível que algum dos outros modelos tenha um resultado melhor que o 1-NN se ele manter o padrão.

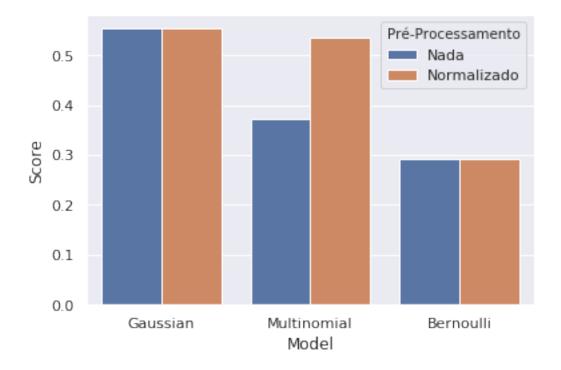
Percemos que a Decisão Bayesiana foi o modelo cujos resultados mais variaram conforme as 10 simulações, indicado pela barra preta que mostra o desvio padrão das 10 simulações, para cada model e para cada porcentagem de ruído.

9 Naive Bayes

No caso do classificador Naive Bayes, é possível considerar diferentes funções para estimar as probabilidades. Compare os casos: (i) Gaussian Naive Bayes, (ii) multinomial Naive Bayese (iii)Bernoulli Naive Bayes. Considere os casos com e sem padronização.

In [31]: sns.barplot(data=all_results, y="Score", x="Model", hue="Pré-Processamento")

Out[31]: <matplotlib.axes._subplots.AxesSubplot at 0x7f4b5adc3a58>



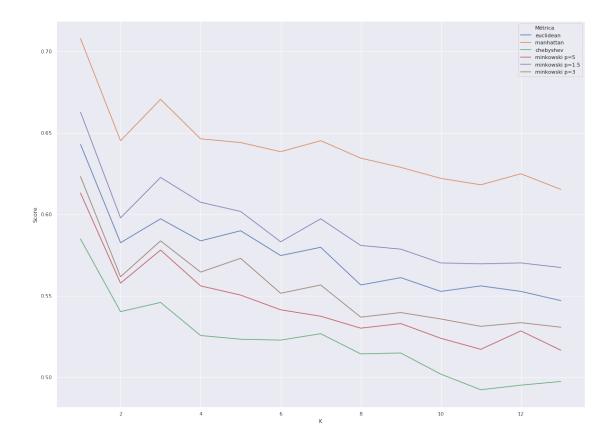
Como podemos observar, tanto o NB Gaussiano como o Bernoulli não foram afetados pela normalização dos dados;

Porém o Multinomial foi afetado e obteve sua melhor acurácia quando os dados estavam normalizados.

10 Parâmetros K-NN

No caso do Knn, compare as classificações usando diferentes métricas. Varie k e mostre as curvas (em um mesmo plot) para as distâncias euclidiana, Manhattan, Chebysheve e Minkowsky (p=0.5, p=1.5, p = 3).

```
In [32]: %%time
         df_cols = ["Score", "Métrica", "K"]
         all_results = pd.DataFrame(columns=df_cols)
         val_idx = np.random.choice([False, True], size=len(df), p=[0.7, 0.3])
         metrics = ["euclidean", "manhattan", "chebyshev"] + ["minkowski"]*3
         ks = [x \text{ for } x \text{ in } range(1, 14)]
         power_param = [""]*3 + [5, 1.5, 3]
         names = [x+f" p={str(y)}]" if y else x for x, y in zip(metrics, power_param)]
         for k in ks:
             models = []
             for dist, p in zip(metrics, power_param):
                 models.append(KNeighborsClassifier(n_neighbors=k, metric=dist, p=p))
             all_results = all_results.append(run_models(df.drop(columns="target"), df["target
                                                          names=names, models=models,
                                                          processing=str(k), result_cols=df_col
                                                          val_idx=val_idx),
                                               ignore_index=True)
CPU times: user 8.5 s, sys: 44.5 ms, total: 8.54 s
Wall time: 8.49 s
In [33]: plt.figure(figsize=(20, 15))
         all_results["K"] = all_results["K"].astype(int)
         sns.lineplot(data=all_results, y="Score", x="K", hue="Métrica")
Out[33]: <matplotlib.axes._subplots.AxesSubplot at 0x7f4b5b5a0898>
```



Conforme podemos observar, a distância Manhattan foi sempre a melhor métrica, considerando-se um mesmo K;

Também percemos que me geral, K=1 é uma ótima escolha, independente da métrica utilizada, e conforme aumentamos o K, todas as métricas parecem diminuir seu resultado.

11 Porcentagem de treino

Faça um gráfico da fração de elementos no conjunto de treinamento (10% até 90% em passos de 10%) versus acurácia para os classificadores:

- knn(melhor k observado anteriormente)
- Naive Bayes
- Decisão Bayesiana

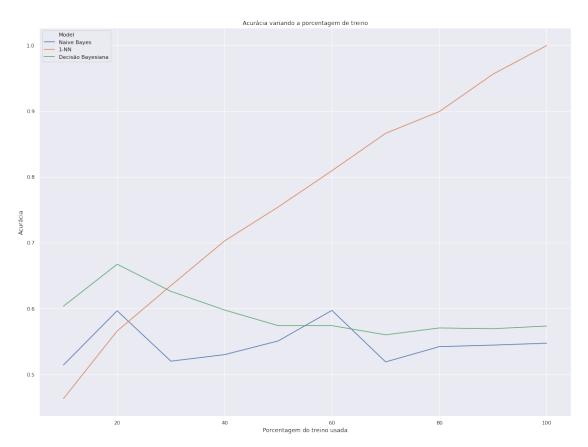
Considere os casos com e sem padronização

```
In [34]: %%time
    df_cols = ["Score", "Model", "% do treino"]
    all_results = pd.DataFrame(columns=df_cols)
    val_idx = np.random.choice([False, True], size=len(df), p=[0.7, 0.3])
```

CPU times: user 52 s, sys: 48.2 s, total: 1min 40s

Wall time: 36.8 s

```
In [35]: plt.figure(figsize=(20, 15))
      all_results["% do treino"] = all_results["% do treino"].astype(float)
      sns.lineplot(data=all_results, y="Score", x="% do treino", hue="Model")
      plt.title("Acurácia variando a porcentagem de treino")
      plt.xlabel("Porcentagem do treino usada");
      plt.ylabel("Acurácia");
```



Conforme podemos observar, conforme aumentamos a quantidade de dados usados no treino, o 1-NN melhora seu resultado, devido a propriedade de ser um classificador "preguiçoso", altamente influenciado pela sua quantidade de exemplos.

Já para o Naive Bayes e a Decisão Bayesiana, podemos ver que a quantidade de dados no treino não tem tanto impacto.

40