Московский государственный технический университет им. Н.Э. Баумана

Кафедра «Системы обработки информации и управления»

Лабораторная работа №1 по курсу «Методы машинного обучения»

| D ∨ | | TI | | | |
|----------------|---------------|------------------|--------|-----------|-----------|
| uPasbellouprin | анапиз панных | . Исследование | и визч | ияпизяниа | паннгіх// |
| мі азведочный | апализ данныл | а. Риссисдование | n bno | уализации | данныли |

Выполнил:

Ильин В.С. Группа ИУ5-22М

Текстовое описание набора данных¶

В качестве набора данных мы будем использовать набор данных по состоянию ходьбы человека - https://www.kaggle.com/vmalyi/run-or-walk (https://www.kaggle.com/vmalyi/run-or-walk). Датасет состоит из 88588 наборов значений взятых с акселерометра и гироскопа. Данные собирались на устройство iPhone 5с, который был закреплен на запястье человека(левое и правое). Информация о данных бралась каждые 10 секунд. Задача определения активности по электронным устройствам является актуальной для легкоатлетов.

Датасет состоит из одного файла:

row_dataset.csv - выборка со всеми данными.

Позже мы разделим данный файл на обучающую и тестовую выборки.

Файл содержит следующие колонки:

- 1. date дата в формате ГОД-МЕСЯЦ-ДЕНЬ.
- 2. time время в формате ЧАСЫ:МИНУТЫ:СЕКУНДЫ:ДОЛИСЕКУНДЫ. Набор данных содержит данные с частотой измерения в 5,4 раза в секунду.
- 3. username пользователь, который проводил измерение
- 4. wrist запястье.
- 5. activity тип активности
- 6. acceleration x значение акселерометра по оси X
- 7. acceleration_y значение акселерометра по оси Y
- 8. acceleration_z значение акселерометра по оси Z
- 9. gyro_x значение гироскопа по оси X
- 10. gyro_y значение гироскопа по оси Y
- 11. gyro_z значение гироскопа по оси Z

Импорт библиотек

Импортируем библиотеки с помощью команды import. Как правило, все команды import размещают в первой ячейке ноутбука, но мы в этом примере будем подключать все библиотеки последовательно, по мере их использования.

```
In [2]: import numpy as np
  import pandas as pd
  import seaborn as sns
  import matplotlib.pyplot as plt
  %matplotlib inline
  sns.set(style="ticks")
```

```
In [3]: # Будем анализировать данные только на обучающей выборке data = pd.read_csv('data/row_dataset.csv', sep=",")
```

Основные характеристики датасета

In [4]: # Первые 5 строк датасета data.head()

Out[4]:

ro_z'],

dtype='object')

| | date | time | username | wrist | activity | acceleration_x | acceleration |
|---|---------------|--------------------|----------|-------|----------|----------------|--------------|
| 0 | 2017- 6-30 | 13:51:15:847724020 | viktor | 0 | 0 | 0.2650 | -0.7814 |
| 1 | 2017- 6-30 | 13:51:16:246945023 | viktor | 0 | 0 | 0.6722 | -1.1233 |
| 2 | 2017- 6-30 | 13:51:16:446233987 | viktor | 0 | 0 | 0.4399 | -1.4817 |
| 3 | 2017- 6-30 | 13:51:16:646117985 | viktor | 0 | 0 | 0.3031 | -0.8125 |
| 4 | 2017- 6-30 | 13:51:16:846738994 | viktor | 0 | 0 | 0.4814 | -0.9312 |

```
In [5]: # Размер датасета - 8143 строк, 7 колонок
      data.shape
Out[5]: (88588, 11)
In [6]: total count = data.shape[0]
      print('Bcero ctpok: {}'.format(total_count))
      Всего строк: 88588
In [7]: data.columns
Out[7]: Index(['date', 'time', 'username', 'wrist', 'activity', 'accelerat
```

```
In [8]: # Список колонок с типами данных
        data.dtypes
Out[8]: date
                           object
        time
                           object
        username
                           object
        wrist
                            int64
        activity
                            int64
        acceleration x
                          float64
                          float64
        acceleration_y
        acceleration_z
                          float64
                          float64
        gyro_x
                          float64
        gyro_y
                          float64
        gyro z
        dtype: object
In [9]: # Проверим наличие пустых значений
        # Цикл по колонкам датасета
        for col in data.columns:
            # Количество пустых значений – все значения заполнены
            temp null count = data[data[col].isnull()].shape[0]
            print('{} - {}'.format(col, temp null count))
        date - 0
        time - 0
        username - 0
        wrist - 0
        activity - 0
        acceleration x - 0
        acceleration y - 0
        acceleration z - 0
        gyro x - 0
        gyro_y - 0
```

In [10]: # Основные статистические характеристки набора данных data.describe()

Out[10]:

gyro_z - 0

| | wrist | activity | acceleration_x | acceleration_y | acceleration_z |
|-------|--------------|--------------|----------------|----------------|----------------|
| count | 88588.000000 | 88588.000000 | 88588.000000 | 88588.000000 | 88588.000000 |
| mean | 0.522170 | 0.500801 | -0.074811 | -0.562585 | -0.313956 |
| std | 0.499511 | 0.500002 | 1.009299 | 0.658458 | 0.486815 |
| min | 0.000000 | 0.000000 | -5.350500 | -3.299000 | -3.753800 |
| 25% | 0.000000 | 0.000000 | -0.381800 | -1.033500 | -0.376000 |
| 50% | 1.000000 | 1.000000 | -0.059500 | -0.759100 | -0.221000 |
| 75% | 1.000000 | 1.000000 | 0.355500 | -0.241775 | -0.085900 |
| max | 1.000000 | 1.000000 | 5.603300 | 2.668000 | 1.640300 |

```
In [11]: # Определим уникальные значения для целевого признака
data['activity'].unique()
Out[11]: array([0, 1])
```

Разделение данных

Out[18]:

| | date | time | username | wrist | activity | acceleration_x | accelera |
|-------|--------------|-------------------|----------|-------|----------|----------------|----------|
| 86817 | 2017- 7-9 | 20:2:14:101912021 | viktor | 0 | 1 | 0.7541 | 0.0245 |
| 86818 | 2017- 7-9 | 20:2:14:301832973 | viktor | 0 | 1 | 0.8917 | 0.2568 |
| 86819 | 2017- 7-9 | 20:2:14:501981019 | viktor | 0 | 1 | -0.6973 | -0.7831 |
| 86820 | 2017- 7-9 | 20:2:14:702419996 | viktor | 0 | 1 | 0.7428 | -0.8717 |
| 86821 | 2017- 7-9 | 20:2:14:901983022 | viktor | 0 | 1 | 0.3246 | 1.0058 |

В качестве эталонной выборки, будем использовать выборку, содержащую 2 типа активности

```
In [22]: data_test.shape
Out[22]: (1771, 11)
```

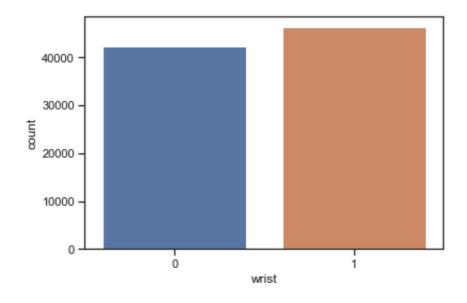
Визуализация данных

Количественные показатели значений

Рассмотрим некоторые показатели датасета для того, чтобы убедиться в его правильности. Интересующие нас показатели: запястье и вид активности

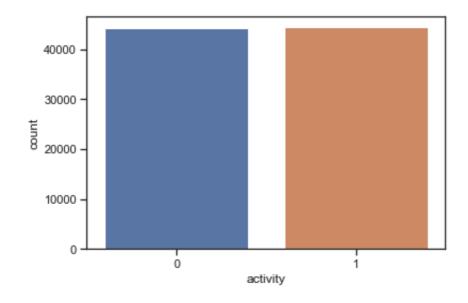
In [53]: # Диаграмма количества уникальных значений sns.countplot(data.wrist)

Out[53]: <matplotlib.axes._subplots.AxesSubplot at 0x1a2c9f7b00>



In [54]: # Диаграмма количества уникальных значений sns.countplot(data.activity)

Out[54]: <matplotlib.axes._subplots.AxesSubplot at 0x1a2cb71a90>



In [49]: sns.jointplot(x='activity', y='wrist', data=data, kind="kde")

Out[49]: <seaborn.axisgrid.JointGrid at 0x1a2c29a9b0>

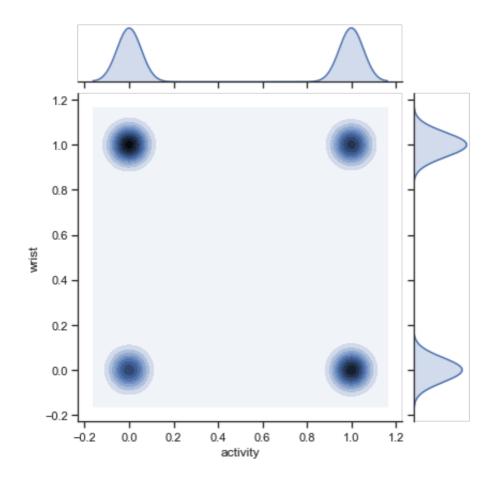
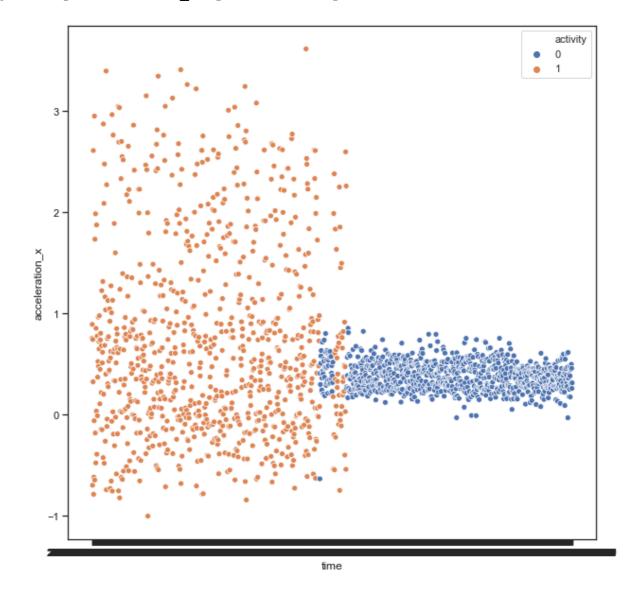


Диаграмма рассеяния

Интереующие нас значения для данного вида графика - все значения с акселерометра и гироскопа по времени. Именно эти данные по времени нам дадут представление о поведении датчиков на разных типов активности. В качестве целевого признака будем использовать тип_активности (activity)

```
In [20]: # Показания для acceleration_x
fig, ax = plt.subplots(figsize=(10,10))
sns.scatterplot(ax=ax, x='time', y='acceleration_x', data=data_test
, hue='activity')
```

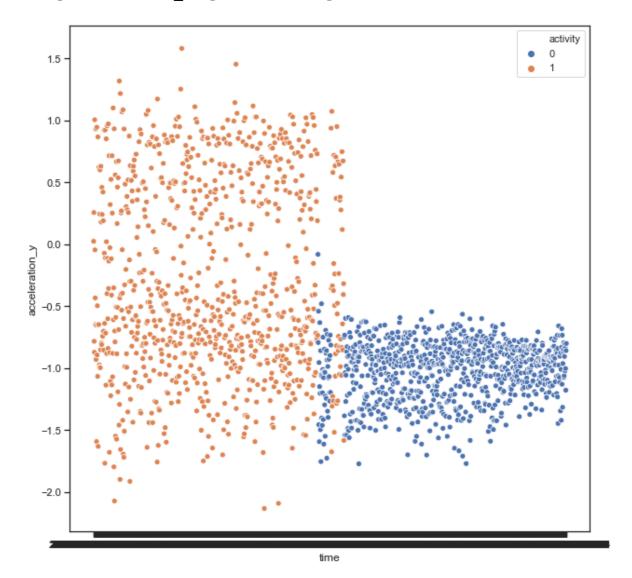
Out[20]: <matplotlib.axes._subplots.AxesSubplot at 0x1a21230748>



Можно заметить, что значения акселеромтра по оси X при разных видах точки на графике активности (график выше) разбросаны по-разному. Проверим это и для остальных показателей датчиков

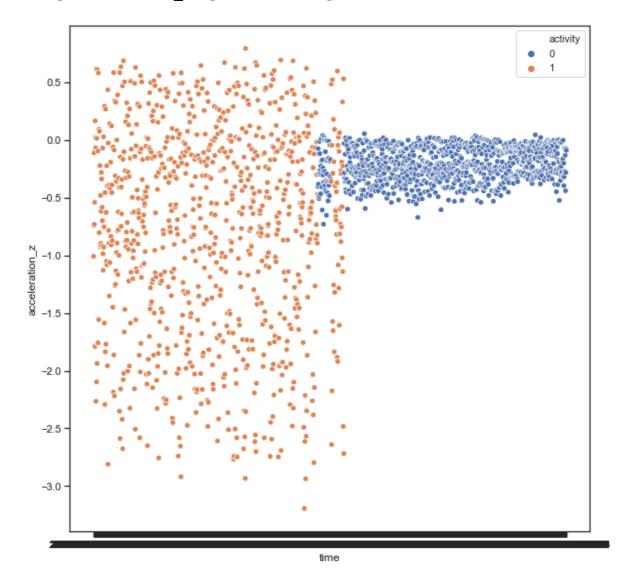
```
In [23]: # Показания для acceleration_y
fig, ax = plt.subplots(figsize=(10,10))
sns.scatterplot(ax=ax, x='time', y='acceleration_y', data=data_test
, hue='activity')
```

Out[23]: <matplotlib.axes._subplots.AxesSubplot at 0x1a22ba2b38>



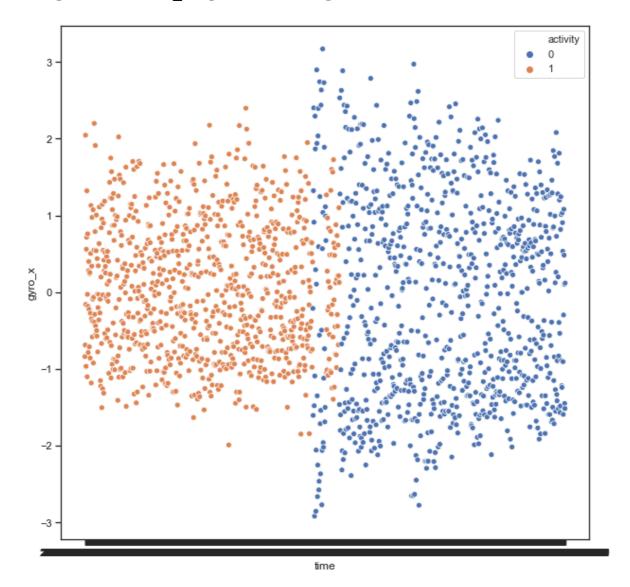
```
In [24]: # Показания для acceleration_z
fig, ax = plt.subplots(figsize=(10,10))
sns.scatterplot(ax=ax, x='time', y='acceleration_z', data=data_test
, hue='activity')
```

Out[24]: <matplotlib.axes._subplots.AxesSubplot at 0x1a227b1b70>



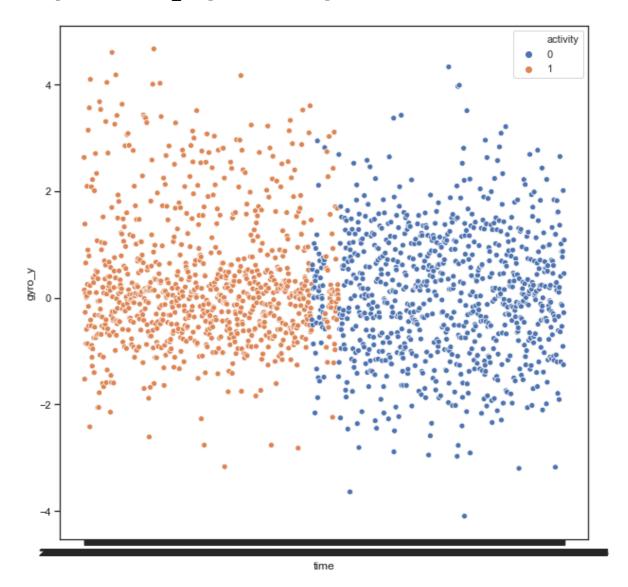
```
In [25]: # Показания для gyro_x
fig, ax = plt.subplots(figsize=(10,10))
sns.scatterplot(ax=ax, x='time', y='gyro_x', data=data_test, hue='a
ctivity')
```

Out[25]: <matplotlib.axes._subplots.AxesSubplot at 0x1a2537b7b8>



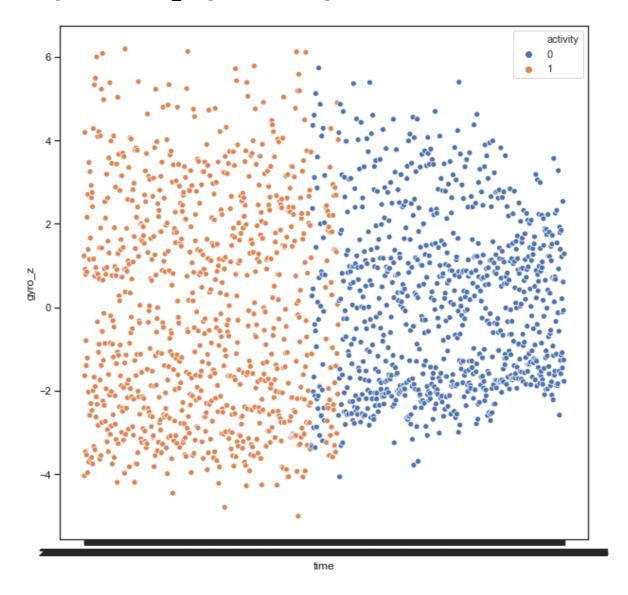
```
In [26]: # Показания для gyro_y
fig, ax = plt.subplots(figsize=(10,10))
sns.scatterplot(ax=ax, x='time', y='gyro_y', data=data_test, hue='a
ctivity')
```

Out[26]: <matplotlib.axes._subplots.AxesSubplot at 0x1a26839908>



```
In [27]: # Показания для gyro_z
fig, ax = plt.subplots(figsize=(10,10))
sns.scatterplot(ax=ax, x='time', y='gyro_z', data=data_test, hue='a
ctivity')
```

Out[27]: <matplotlib.axes._subplots.AxesSubplot at 0x1a26305e48>



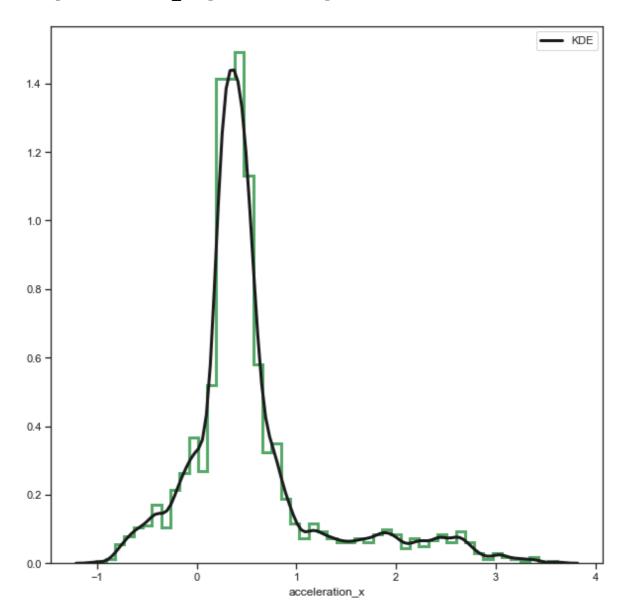
Вывод

Из приведенных выше графиков визуально наиболее смысловую информацию о типе активности пользователя несут показания с акселерометра устройства. Проверим их плотность распределения.

Гистограммы

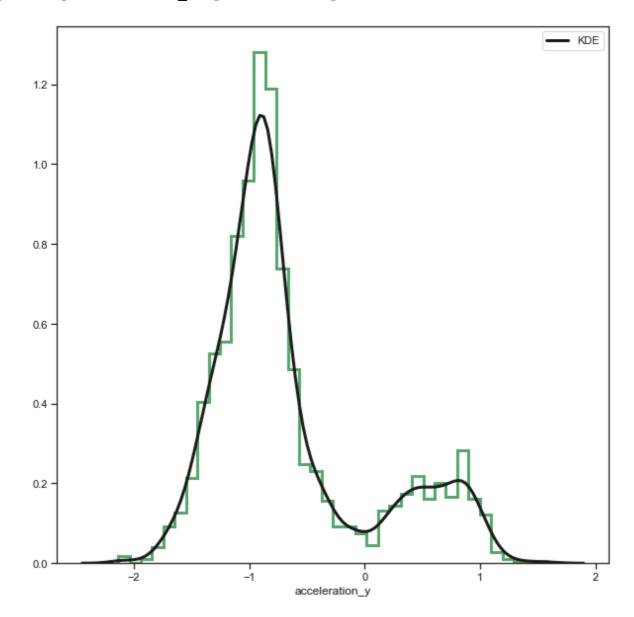
```
In [59]: fig, ax = plt.subplots(figsize=(10,10))
    sns.distplot(data_test['acceleration_x'], rug_kws={"color": "g"}, k
    de_kws={"color": "k", "lw": 3, "label": "KDE"}, hist_kws={"histtype
    ": "step", "linewidth": 3, "alpha": 1, "color": "g"})
```

Out[59]: <matplotlib.axes._subplots.AxesSubplot at 0x1a2d362a90>



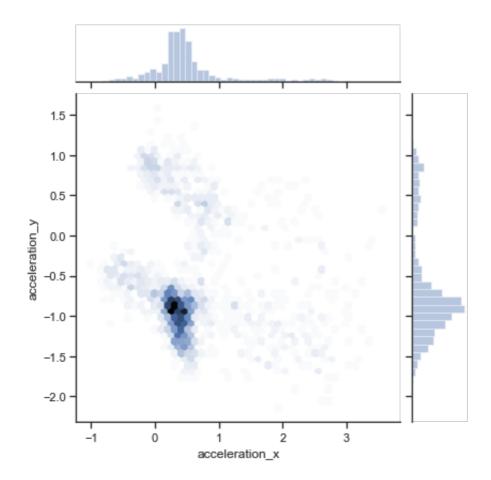
```
In [61]: fig, ax = plt.subplots(figsize=(10,10))
    sns.distplot(data_test['acceleration_y'],rug_kws={"color": "g"}, kd
    e_kws={"color": "k", "lw": 3, "label": "KDE"}, hist_kws={"histtype"
    : "step", "linewidth": 3, "alpha": 1, "color": "g"})
```

Out[61]: <matplotlib.axes._subplots.AxesSubplot at 0x1a2d5169b0>



In [62]: # Смешанная диаграмма рассеяния
sns.jointplot(x='acceleration_x', y='acceleration_y', data=data_tes
t, kind="hex")

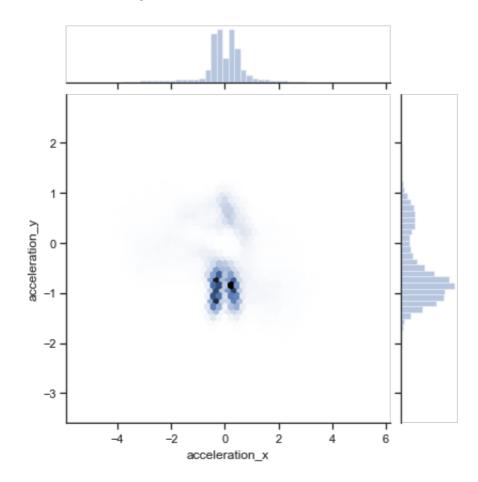
Out[62]: <seaborn.axisgrid.JointGrid at 0x1a2d6eb198>



In []: Можно заметить, что наиболее выделенное пятно соответствует состоян ию, когда ускорение по 2-м осям близко к 0. Это состояние присуще сразу 2-м типам активности. В качестве гипоте зы примем, что для обучения модели в дальнейшем будем рассматривать именно зависимости по значениям акселерометра.

```
In [63]: # Для всех данных
sns.jointplot(x='acceleration_x', y='acceleration_y', data=data, ki
nd="hex")
```

Out[63]: <seaborn.axisgrid.JointGrid at 0x1a2d9c4128>



Информация о корреляции признаков

Проверка корреляции признаков позволяет решить две задачи:

Понять какие признаки (колонки датасета) наиболее сильно коррелируют с целевым признаком (в нашем примере это колонка "activity"). Именно эти признаки будут наиболее информативными для моделей машинного обучения. Признаки, которые слабо коррелируют с целевым признаком, можно попробовать исключить из построения модели, иногда это повышает качество модели. Нужно отметить, что некоторые алгоритмы машинного обучения автоматически определяют ценность того или иного признака для построения модели.

Понять какие нецелевые признаки линейно зависимы между собой. Линейно зависимые признаки, как правило, очень плохо влияют на качество моделей. Поэтому если несколько признаков линейно зависимы, то для построения модели из них выбирают какой-то один признак.

In [64]: data.corr()

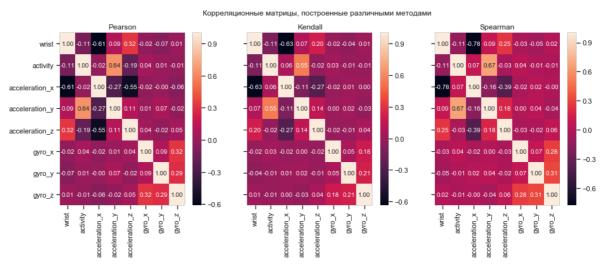
Out[64]:

| | wrist | activity | acceleration_x | acceleration_y | acceleration_z |
|----------------|-----------|-----------|----------------|----------------|----------------|
| wrist | 1.000000 | -0.113404 | -0.609579 | 0.087091 | 0.323680 |
| activity | -0.113404 | 1.000000 | -0.017747 | 0.639520 | -0.192435 |
| acceleration_x | -0.609579 | -0.017747 | 1.000000 | -0.265169 | -0.552374 |
| acceleration_y | 0.087091 | 0.639520 | -0.265169 | 1.000000 | 0.106220 |
| acceleration_z | 0.323680 | -0.192435 | -0.552374 | 0.106220 | 1.000000 |
| gyro_x | -0.022092 | 0.040856 | -0.021705 | 0.010549 | 0.035296 |
| gyro_y | -0.068403 | 0.012055 | -0.004091 | 0.072170 | -0.021004 |
| gyro_z | 0.008796 | -0.008106 | -0.060849 | -0.022994 | 0.049621 |

Визаулизации коррелиации

Построим матрицу коореляции по трем коэффециентам

```
In [66]: fig, ax = plt.subplots(1, 3, sharex='col', sharey='row', figsize=(1 5,5))
    sns.heatmap(data.corr(method='pearson'), ax=ax[0], annot=True, fmt= '.2f')
    sns.heatmap(data.corr(method='kendall'), ax=ax[1], annot=True, fmt= '.2f')
    sns.heatmap(data.corr(method='spearman'), ax=ax[2], annot=True, fmt ='.2f')
    fig.suptitle('Koppeляционные матрицы, построенные различными метода ми')
    ax[0].title.set_text('Pearson')
    ax[1].title.set_text('Kendall')
    ax[2].title.set_text('Spearman')
```



Можно заметить, что наиболее коорелирующием признком (показатель в районе 0,6) является значения акселерометра по оси Ү. Коореляция остальных признаков с нашем целевым признаком близка к 0. Соотвественно имеет смысл рассматривать модель по одному признаку acceleration_у

Выводы

Лабораторная работа "Разведочный анализ данных. Исследование и визуализация данных" ознакомила с методами анализа и визуализации данных. Результаты лабораторной работы будут использоваться в последующих исследованиях типов активности пользователей технических средств реабилитации.