Московский государственный технический университет им. Н.Э. Баумана Кафедра «Системы обработки информации и управления»

Домашнее задание по дисциплине «Методы машинного обучения»

Выполнил: студент группы ИУ5-22М Ильин В. С.

1. Постановка задачи

Задача состоит из следующих шагов:

- 1. Поиск и выбор набора данных для построения моделей машинного обучения. На основе выбранного набора данных студент должен построить модели машинного обучения для решения или задачи классификации, или задачи регрессии.
- 2. Проведение разведочного анализа данных. Построение графиков, необходимых для понимания структуры данных. Анализ и заполнение пропусков в данных.
- 3. Выбор признаков, подходящих для построения моделей. Кодирование категориальных признаков Масштабирование данных. Формирование вспомогательных признаков, улучшающих качество моделей.
- 4. Проведение корреляционного анализа данных. Формирование промежуточных выводов о возможности построения моделей машинного обучения. В зависимости от набора данных, порядок выполнения пунктов 2, 3, 4 может быть изменен.
- 5. Выбор метрик для последующей оценки качества моделей. Необходимо выбрать не менее двух метрик и обосновать выбор.
- 6. Выбор наиболее подходящих моделей для решения задачи классификации или регрессии. Необходимо использовать не менее трех моделей, хотя бы одна из которых должна быть ансамблевой.
- 7. Формирование обучающей и тестовой выборок на основе исходного набора данных.
- 8. Построение базового решения (baseline) для выбранных моделей без подбора гиперпараметров. Производится обучение моделей на основе обучающей выборки и оценка качества моделей на основе тестовой выборки.
- 9. Подбор гиперпараметров для выбранных моделей. Рекомендуется подбирать не более 1-2 гиперпараметров. Рекомендуется использовать методы кросс-валидации. В зависимости от используемой библиотеки можно применять функцию GridSearchCV, использовать перебор параметров в цикле, или использовать другие методы.
- 10. Повторение пункта 8 для найденных оптимальных значений гиперпараметров. Сравнение качества полученных моделей с качеством baseline-моделей.
- 11. Формирование выводов о качестве построенных моделей на основе выбранных метрик.

2. Ход выполнения домашнего задания

2.1. Выбор датасета

В качестве набора данных мы будем использовать набор данных по состоянию ходьбы человека - 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.

2.1.1. Датасет состоит из одного файла:

row dataset.csv - выборка со всеми данными.

Позже мы разделим данный файл на обучающую и тестовую выборки.

```
2.1.2. 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 х - 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 у - значение гироскопа по оси Ү
 11. gyro z - значение гироскопа по оси Z
In [1]: from google.colab import drive, files
     drive.mount('/content/drive')
Go to this URL in a browser: https://accounts.google.com/o/oauth2/auth?client id=9473189898
Enter your authorization code:
Mounted at /content/drive
In [0]: import numpy as np
     import pandas as pd
     import seaborn as sns
     import matplotlib.pyplot as plt
     %matplotlib inline
     sns.set(style="ticks")
In [0]: data = pd.read csv('drive/My Drive/mmo datasets/row dataset.csv', sep=",")
In [5]: data.head()
Out[5]:
                            time username ... gyro_x gyro_y gyro_z
            date
     0 2017-6-30 13:51:15:847724020 viktor ... -0.0590 0.0325 -2.9296
     1 2017-6-30 13:51:16:246945023 viktor ... -0.1757 0.0208 0.1269
     2 2017-6-30 13:51:16:446233987
                                      viktor ... -0.9105 0.1063 -2.4367
                                      viktor ... 0.1199 -0.4099 -2.9336
     3 2017-6-30 13:51:16:646117985
     4 2017-6-30 13:51:16:846738994
                                      viktor ... 0.0527 0.4379 2.4922
     [5 rows x 11 columns]
In [6]: data.columns
```

Out[6]: Index(['date', 'time', 'username', 'wrist', 'activity', 'acceleration_x', 'acceleration y', 'acceleration z', 'gyro x', 'gyro y', 'gyro z'], dtype='object')

In [7]: # Список колонок с типами данных data.dtypes

```
Out[7]: date
                       object
      time
                     object
      username
                       object
                      int64
      wrist
      activity
                      int64
      acceleration x
                       float64
      acceleration y
                       float64
      acceleration z
                       float64
      gyro x
                      float64
                      float64
      gyro_y
      gyro z
                      float64
      dtype: object
In [8]: # 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
gyro z - 0
```

Можно замечить, что пустые значения отсутствуют. Инструментами Pandas пользоваться не будем

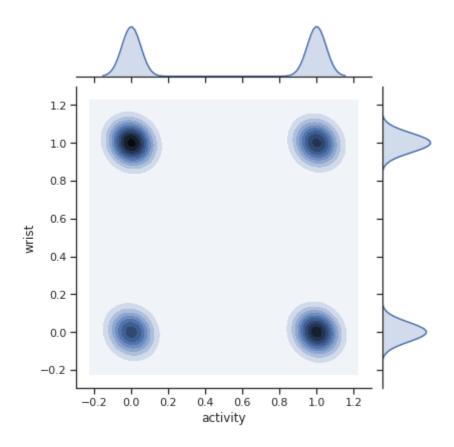
In [9]: # Основные статистические характеристки набора данных data.describe()

Out[9]:	wrist	activity	gyro_y	$\operatorname{gyro}_{\mathbf{Z}}$
count	88588.000000	88588.000000	. 88588.0000	000 88588.000000
mean	0.522170	0.500801	0.037203	0.022327
std	0.499511	0.500002	1.198725	1.914423
\min	0.000000	0.000000	-7.464700	-9.480000
25%	0.000000	0.000000	-0.644825	-1.345125
50%	1.000000	$1.000000 \dots$	0.039300	0.006900
75%	1.000000	1.000000	0.733700	1.398200
\max	1.000000	1.000000	8.498000	11.266200

[8 rows x 8 columns]

```
In [10]: ratio train = 0.98 \# 3десь мы берем очень маленькое значение тестовых данных для
      def separate data(ratio, data):
         count train = int(data.shape[0]*ratio)
         #data[:][count_train-5:count_train+5]
         data train = data[:][:count train]
         data\_test = data[:][count\_train+1:]
         return data_train, data_test
      data train, data test = separate data(ratio train, data)
      data test.head()
Out[10]:
                date
                               time username \dots gyro_x gyro_y gyro_z
      86817 2017-7-9 20:2:14:101912021 viktor ... -0.8400 2.6332 1.2286
      86818 2017-7-9 20:2:14:301832973
                                          viktor ... -0.6894 0.1461 -4.0394
                                          viktor ... 2.0450 -1.5263 -1.6423
      86819 2017-7-9 20:2:14:501981019
                                          viktor ... -0.1606 1.3835 4.1870
      86820 2017-7-9 20:2:14:702419996
      86821 2017-7-9 20:2:14:901983022
                                          viktor ... -0.9666 -0.2725 0.9112
      [5 \text{ rows x } 11 \text{ columns}]
3. Визуализация данных
In [0]: # Диаграмма количества уникальных значений
     sns.countplot(data.activity)
In [13]: sns.jointplot(x='activity', y='wrist', data=data, kind="kde")
```

Out[13]: <seaborn.axisgrid.JointGrid at 0x7f1ff5dbb4e0>

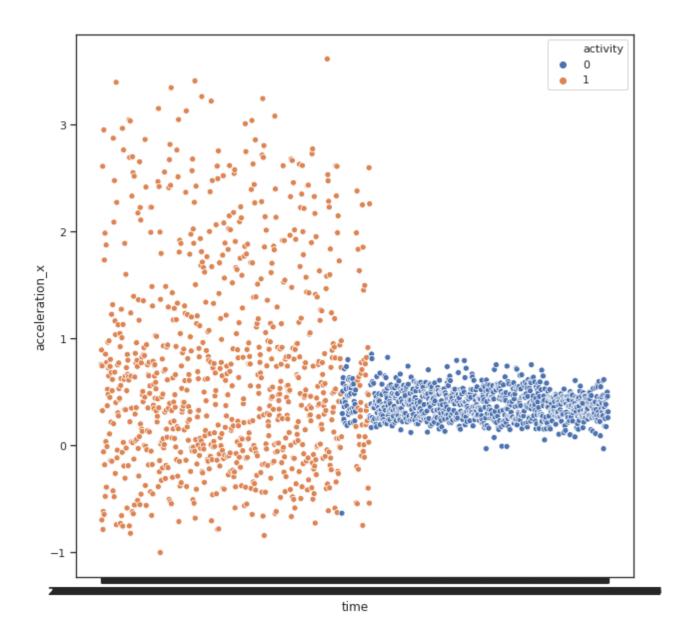


3.1. Диаграмма рассеяния

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 [14]: # 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')
```

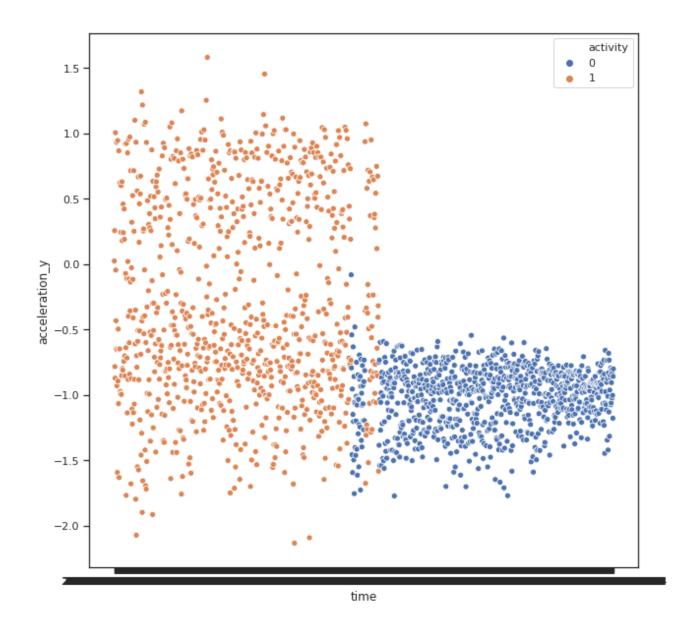
Out[14]: <matplotlib.axes. subplots.AxesSubplot at 0x7f1ff13a9eb8>



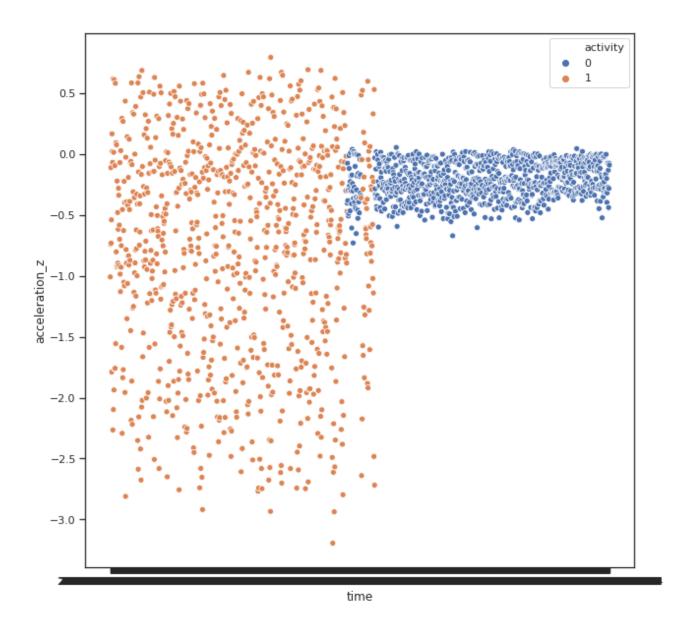
Можно заметить, что значения акселеромтра по оси X при разных видах точки на графике активности (график выше) разбросаны по-разному. Проверим это и для остальных показателей датчиков

```
In [15]: # 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')
```

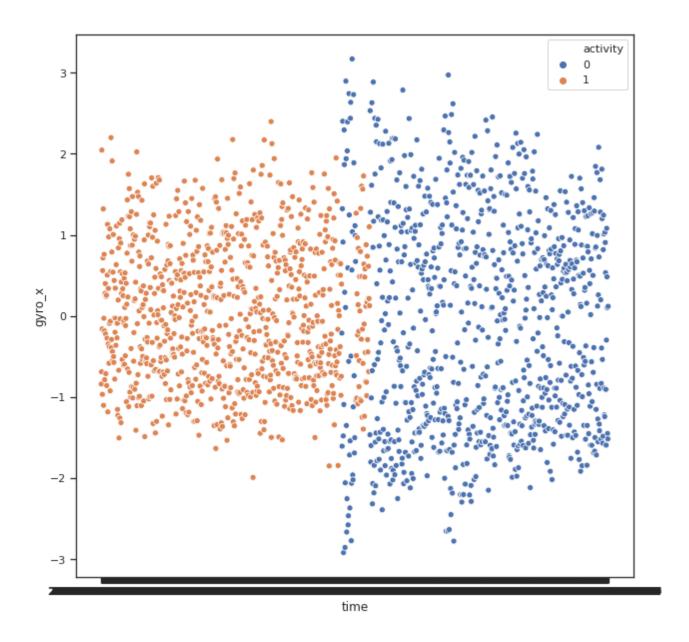
Out[15]: <matplotlib.axes._subplots.AxesSubplot at 0x7f1feff78a58>



```
In [16]: # 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[16]: <matplotlib.axes._subplots.AxesSubplot at 0x7f1fedaa15f8>
```



```
In [17]: # Показания для gyro_x
fig, ax = plt.subplots(figsize=(10,10))
sns.scatterplot(ax=ax, x='time', y='gyro_x', data=data_test, hue='activity')
Out[17]: <matplotlib.axes._subplots.AxesSubplot at 0x7f1fec8019b0>
```

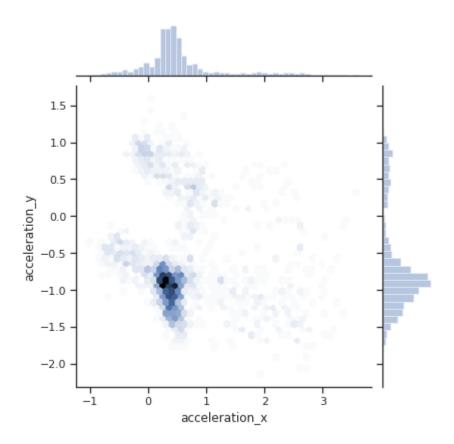


3.1.1. Вывод

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

In [18]: # Смешанная диаграмма рассеяния sns.jointplot(x='acceleration_x', y='acceleration_y', data=data_test, kind="hex")

Out[18]: <seaborn.axisgrid.JointGrid at 0x7f1ff038ff98>



Можно заметить, что наиболее выделенное пятно соответствует состоянию, когда ускорение по 2-м осям близко к 0. Это состояние присуще сразу 2-м типам активности. В качестве гипотезы примем, что для обучения модели в дальнейшем будем рассматривать именно зависимости по значениям акселерометра.

3.2. 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.

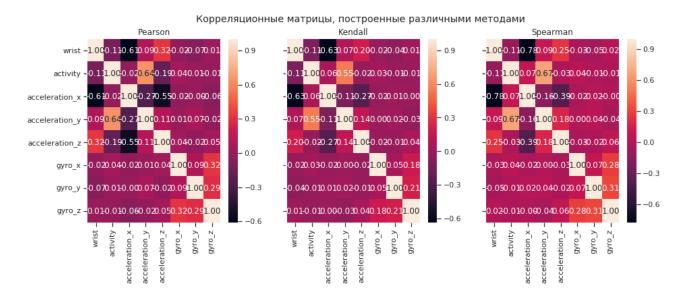
In [19]: data.corr()

[8 rows x 8 columns]

3.3. Визаулизации коррелиации

Построим матрицу коореляции по трем коэффециентам

```
In [20]: fig, ax = plt.subplots(1, 3, sharex='col', sharey='row', figsize=(15,5))
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('Корреляционные матрицы, построенные различными методами')
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 Y. Коореляция остальных признаков с нашем целевым признаком близка к 0. Соотвественно имеет смысл рассматривать модель по одному признаку acceleration у

In [21]: data.head()

4 2017-6-30 13:51:16:846738994 viktor ... 0.0527 0.4379 2.4922

[5 rows x 11 columns]

In [0]: data cleared = data

Пользователь, дата и время для дальнейших рассчетов нам более не пригодятся

4. Работа с моделью

4.1. Выбор метрик

Для оценки качества моделей будем использовать следующие метрики: 1. balanced_accuracy_score - сбалансированная точность в задачах двоичной и мультиклассовой классификации для решения проблемы несбалансированных наборов данных.

- 1. precision_score доля верно предсказанных классификатором положительных объектов, из всех объектов, которые классификатор верно или неверно определил как положительные.
- 2. recall_score доля верно предсказанных классификатором положительных объектов, из всех действительно положительных объектов.
- 3. fl score объединяет precision и recall в единую метрику

$$F_1 = 2 * \frac{precision * recall}{precision + recall}$$

In [0]: from sklearn.metrics import balanced_accuracy_score from sklearn.metrics import precision_score, recall_score, f1_score from sklearn.tree import DecisionTreeClassifier from sklearn.ensemble import RandomForestClassifier

4.2. Выбор моделей

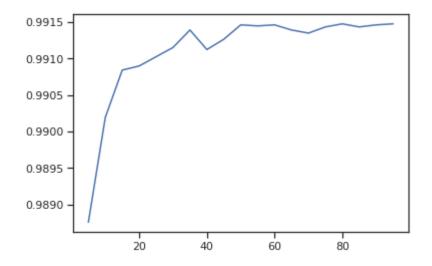
- 1. SGDClassifier стохастический градиентный спуск.
- 2. DecisionTreeClassifier дерево решений.
- 3. RandomForestClassifier случайный лес.
- In [0]: from sklearn.linear_model import SGDClassifier from sklearn.tree import DecisionTreeClassifier from sklearn.ensemble import RandomForestClassifier

```
4.3. Разделение данных
```

```
In [0]: from sklearn.model selection import train test split
      X_{train}, X_{test}, Y_{train}, Y_{test} = train_{test_split}
        data cleared,
        target,
         test size=0.2,
        random state=1
In [31]: X train.shape, Y train.shape
Out[31]: ((70870, 7), (70870,))
In [32]: X test.shape, Y test.shape
Out[32]: ((17718, 7), (17718,))
4.4. Построение базового решения (baseline) для выбранных моделей без
     подбора гиперпараметров
In [0]: sgd = SGDClassifier().fit(X train, Y train)
      predicted sgd = sgd.predict(X test)
In [0]: def print accuracy metrics(Y test, predicted sgd):
       print("balanced accuracy score {}".format(
          balanced accuracy score(Y test, predicted sgd)))
       print("precision_score {}".format(
          precision score(Y test, predicted sgd, average='weighted')))
       print("recall score {}".format(
          recall score(Y test, predicted sgd, average='weighted')))
       print("f1 score {}".format(
          f1 score(Y test, predicted sgd, average='weighted')))
In [58]: print accuracy metrics(Y test, predicted sgd)
balanced accuracy score 0.8631022603267915
precision score 0.8680546169659322
recall score 0.8618354216051473
fl score 0.8614660515679747
In [0]: dt = DecisionTreeClassifier().fit(X train, Y train)
      predicted dt = dt.predict(X test)
In [61]: print accuracy metrics(Y test, predicted dt)
balanced_accuracy_score 0.9841590693674103
precision score 0.9842000606084306
recall score 0.9841968619483011
fl score 0.9841963407661257
```

```
In [62]: rfc = RandomForestClassifier().fit(X_train, Y_train)
      predicted rfc = rfc.predict(X test)
/usr/local/lib/python3.6/dist-packages/sklearn/ensemble/forest.py:245: FutureWarning: The defa
 "10 in version 0.20 to 100 in 0.22.", FutureWarning)
In [63]: print_accuracy_metrics(Y_test, predicted_rfc)
balanced accuracy score 0.9902083418183306
precision score 0.9901850286251491
recall_score 0.9901794784964443
fl score 0.9901797799256783
4.5. Подбор гиперпараметров для выбранных моделей.
In [64]: rfc n range = np.array(range(5,100,5))
      rfc tuned parameters = [\{'n estimators': rfc n range\}]
      rfc tuned parameters
Out[64]: [{'n_estimators': array([ 5, 10, 15, 20, 25, 30, 35, 40, 45, 50, 55, 60, 65, 70, 75, 80, 85,
            90, 95])}]
In [65]: import warnings
      from sklearn.model selection import GridSearchCV
      warnings.filterwarnings('ignore')
      gs rfc = GridSearchCV(RandomForestClassifier(), rfc tuned parameters, cv=5,
                      scoring='accuracy')
      gs rfc.fit(X train, Y train)
Out [65]: GridSearchCV(cv=5, error score='raise-deprecating',
                estimator=RandomForestClassifier(bootstrap=True, class_weight=None,
                                        criterion='gini', max_depth=None,
                                       max_features='auto',
                                       max leaf nodes=None,
                                       min_impurity_decrease=0.0,
                                       min_impurity_split=None,
                                       min samples leaf=1,
                                       min_samples_split=2,
                                        min_weight_fraction_leaf=0.0,
                                        n estimators='warn', n jobs=None,
                                       oob_score=False,
                                       random state=None, verbose=0,
                                        warm start=False),
               iid='warn', n_jobs=None,
                param grid=[{'n estimators': array([5, 10, 15, 20, 25, 30, 35, 40, 45, 50, 55, 60
           90, 95])}],
                pre_dispatch='2*n_jobs', refit=True, return_train_score=False,
               scoring='accuracy', verbose=0)
```

```
In [66]: gs_rfc.best_params_
Out[66]: {'n_estimators': 80}
In [67]: plt.plot(rfc_n_range, gs_rfc.cv_results_['mean_test_score'])
Out[67]: [<matplotlib.lines.Line2D at 0x7f1fe3df9198>]
```



4.6. Сравнение моделей после подбора гиперпараметров

```
In [0]: rfc_optimized = RandomForestClassifier(n_estimators=gs_rfc.best_params_['n_estimators=gs_rfc.best_params_['n_estimators=gs_rfc.best_params_['n_estimators=gs_rfc.best_params_['n_estimators=gs_rfc.best_params_['n_estimators=gs_rfc.best_params_['n_estimators=gs_rfc.best_params_['n_estimators=gs_rfc.best_params_['n_estimators=gs_rfc.best_params_['n_estimators=gs_rfc.best_params_['n_estimators=gs_rfc.best_params_['n_estimators=gs_rfc.best_params_['n_estimators=gs_rfc.best_params_['n_estimators=gs_rfc.best_params_['n_estimators=gs_rfc.best_params_['n_estimators=gs_rfc.best_params_['n_estimators=gs_rfc.best_params_['n_estimators=gs_rfc.best_params_['n_estimators=gs_rfc.best_params_['n_estimators=gs_rfc.best_params_['n_estimators=gs_rfc.best_params_['n_estimators=gs_rfc.best_params_['n_estimators=gs_rfc.best_params_['n_estimators=gs_rfc.best_params_['n_estimators=gs_rfc.best_params_['n_estimators=gs_rfc.best_params_['n_estimators=gs_rfc.best_params_['n_estimators=gs_rfc.best_params_['n_estimators=gs_rfc.best_params_['n_estimators=gs_rfc.best_params_['n_estimators=gs_rfc.best_params_['n_estimators=gs_rfc.best_params_['n_estimators=gs_rfc.best_params_['n_estimators=gs_rfc.best_params_['n_estimators=gs_rfc.best_params_['n_estimators=gs_rfc.best_params_['n_estimators=gs_rfc.best_params_['n_estimators=gs_rfc.best_params_['n_estimators=gs_rfc.best_params_['n_estimators=gs_rfc.best_params_['n_estimators=gs_rfc.best_params_['n_estimators=gs_rfc.best_params_['n_estimators=gs_rfc.best_params_['n_estimators=gs_rfc.best_params_['n_estimators=gs_rfc.best_params_['n_estimators=gs_rfc.best_params_['n_estimators=gs_rfc.best_params_['n_estimators=gs_rfc.best_params_['n_estimators=gs_rfc.best_params_['n_estimators=gs_rfc.best_params_['n_estimators=gs_rfc.best_params_['n_estimators=gs_rfc.best_params_['n_estimators=gs_rfc.best_params_['n_estimators=gs_rfc.best_params_['n_estimators=gs_rfc.best_params_['n_estimators=gs_rfc.best_params_['n_estimators=gs_rfc.best_params_['n_estimators=gs_rfc.best_params_['n_estimators=gs_rfc.be
```

5. Выводы

Подбор гиперпараметров для выбранных моделей машинного обучения позволил увеличить точность решения задачи классификации на обучаемых моделях. Наибольший прирост в точности получила модель стохастического градиентного спуска. Однако наиболее точно с задачей классификации на данном датасете справляется дерево решений, как до подбора гиперпараметров, так и после.

6. Список литературы

- 1. Walk Dataset: https://www.kaggle.com/vmalyi/run-or-walk
- 2. Model evaluation: quantifying the quality of predictions: https://scikit-learn.org/stable/modules/model evaluation.html
- 3. Model selection: choosing estimators and their parameters: https://scikit-learn.org/stable/tutorial/statistical inference/model selection.html
- $5. \ \ Decision Tree Classifier: \\ \ \ https://scikit-learn.org/stable/modules/generated/sklearn.tree. Decision Tree Classifier.html$
- 6. RandomForestClassifier: https://scikit-learn.org/stable/modules/generated/sklearn.ensemble.RandomForestClassifier.html