### SENSOR AI

Jacek Czapnik

#### CEL

Wdrążenie nowego systemu walidacji czujników optycznych opartych o sztuczną inteligencję

Cel biznesowy

Zmniejszenie kosztów wynikających z długim procesem walidacji i obróbki danych uzyskanych.

Zmniejszenie czasu potrzebnego do zwolnienia danej partii sensorów

# SEZSOR A

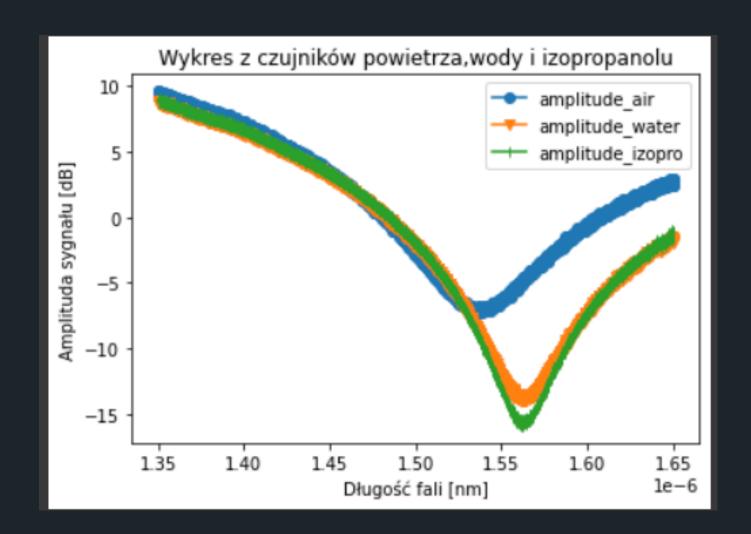
# SENSOR A

#### **DANE**

Dane pochodzą z procesu walidacji jednego sensora w trzech różnych parametrach:

- wody
- powietrza
- izopropanolu

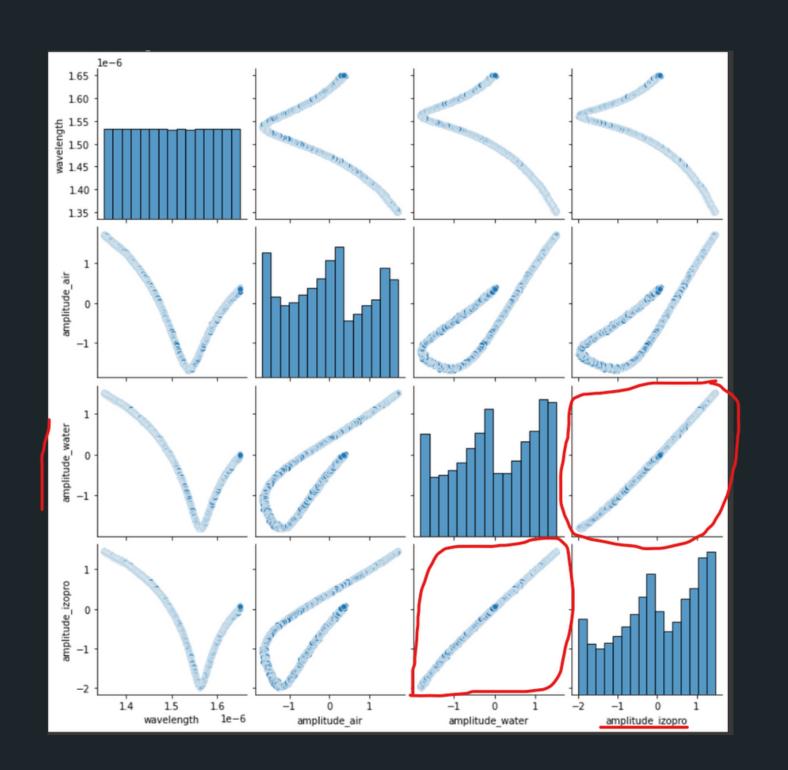
Na podstawie wyników i wykresu można zaobserwować, że walidacja sensoru na podstawie parametru izopropanolu i wody są bardzo podobne



## SEZ SOZ N

#### Analiza danych

Z danych można wywnioskować, że korelacja między parametrem wody oraz izopropanolu jest bardzo wysoka . Daje to możliwość do odrzucenia jednego z parametrów w celu stworzenia lepszego modelu uczenia maszynowego opartego tylko o dwie cechy np. woda i powietrze .



## SEZ SOR A

Regresja liniowa



### Regresja liniowa

Dane wejściowe do modelu zostały wystadyryzowane

```
[66] X = sensor_df_scaled[['amplitude_air', 'amplitude_water',]]
y = sensor_df_scaled['wavelength']
```



### Regresja liniowa

```
[71] from sklearn.metrics import mean_absolute_error
    from sklearn.metrics import mean_absolute_percentage_error
    from sklearn.linear_model import LinearRegression
```

```
[72] model = LinearRegression()
    model.fit(X_train,y_train)
    LinearRegression()
```

- y\_predict = model.predict(X\_test)
- [74] from sklearn.metrics import r2\_score

```
[75] print(r2_score(y_test, y_predict))
    print(mean_absolute_error(y_test, y_predict))
    print(mean_absolute_percentage_error(y_test, y_predict))
```

**0.7092419324194985** Zastosowanie takiego modelu daje pozytywne rezultaty i wynik predykcji na poziomie 71%

0.021529180349420318

# SENSOR A

Zastosowanie technik uczenia maszynowego opartego o model regresji liniowej jest możliwy i realny do zastosowania w procesie walidacji wytworzonych partii sensorów.

Zmniejszy to koszty związane z długim i mozolnym procesem weryfikacji danej partii sensorów

SENSOR A