Introduction à la reconnaissance de contexte

• Auteur : Sébastien Mosser

Version: 06.2020

Cette étude de cas est fortement inspiré des chapitres 3, 5 et 7 du livre $Machine\ Learning\ with\ R$ de Brent Lenz (éditions PACKT Publishing). Elle a bénéficié des conseils des professeur \bullet e \bullet s Marie-Jean Meurs (informatique) et Arthur Charpentier (mathématiques), qui donnent le cours d'Initiation à la science des données et à l'intelligence artificielle (INF7100).

Analyse du jeux de données

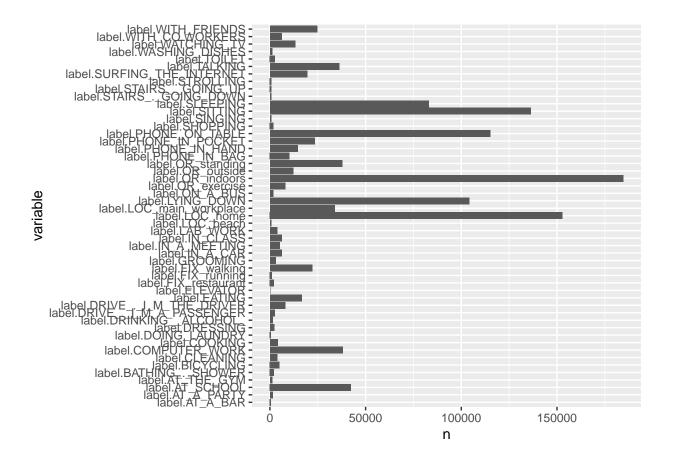
```
dataset <- load_complete_dataset()</pre>
```

• Le jeux de données dataset contient 377,346 observations sur 278 variables.

```
labels <- dataset %>% select(starts_with("label:"))
```

• Parmi ces variables, 51 sont des étiquettes de reconnaissance de contexte

```
plot_labels_count <- function (data) {
   transposed <- rownames_to_column(data.frame(t(data)))
   names(transposed) <- c("variable", "n")
   ggplot(data=transposed, mapping=aes(x=variable, y=n)) +
      geom_bar(stat = "identity") +
      coord_flip()
}
plot_labels_count(data.frame(as.list(colSums(labels, na.rm = TRUE))))</pre>
```

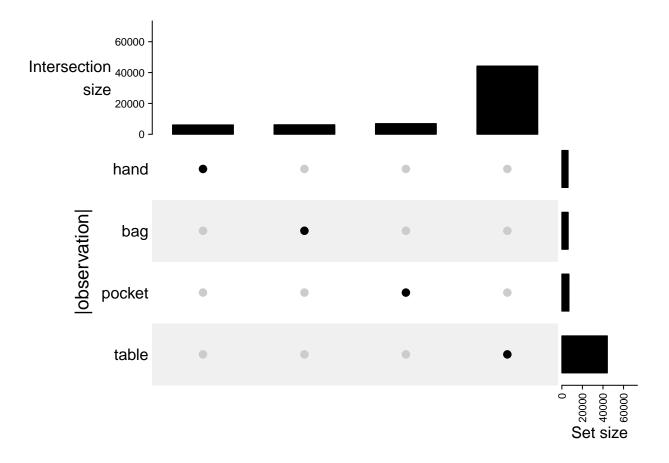


Détection du Contexte d'utilisation du téléphone

```
phone_labels <- labels %>% select(starts_with("label:PHONE_"))
phone_labels <- phone_labels[complete.cases(phone_labels),]</pre>
```

On s'interesse ici uniquement aux observations de la localisation du téléphone de l'utilisateur. On dispose de 63,449 observations. Dans un premier temps, on vérifie que toutes les observations sont bien disjointes.

```
phone_labels_cases <- list(
   "bag" = rownames(phone_labels[phone_labels$'label:PHONE_IN_BAG' == 1,]),
   "hand" = rownames(phone_labels[phone_labels$'label:PHONE_IN_HAND' == 1,]),
   "pocket" = rownames(phone_labels[phone_labels$'label:PHONE_IN_POCKET' == 1,]),
   "table" = rownames(phone_labels[phone_labels$'label:PHONE_ON_TABLE' == 1,])
)
phone_labels_matrix = make_comb_mat(phone_labels_cases)</pre>
```



Fabrication du jeu de données initial

Récupération des données d'intêret

On va maintenant fabriquer le jeu de données qui va nous permettre de faire l'experience de classification. On va réduire le jeu de données initial aux valeurs pour l'accéléromètre, le gyroscope et le magnétomètre.

En restreignant uniquement aux cas où nous disposons de toutes les valeurs pour chaque observations, cela donne 59882 observations.

Plutot que 4 colonnes indiquant 0 ou 1 pour chaque classe, les algorithmes d'apprentissage attendent une colonne contenant directement la classe qui nous interesse (sous la forme d'un facteur).

```
labels = c("bag", "pocket", "hand", "table"))
phone_observations <- phone_observations %>% select(-starts_with("label:PHONE_"))
```

Normalisation des données

Les donnés de chaque capteurs sont des des intervales très différents les uns des autres.

```
summary(phone_observations[c("raw_acc:3d:mean_x", "raw_acc:3d:mean_y", "raw_acc:3d:mean_z")])
```

```
##
   raw_acc:3d:mean_x
                        raw_acc:3d:mean_y
                                            raw_acc:3d:mean_z
##
  Min.
          :-1.134850
                        Min.
                               :-1.022699
                                            Min.
                                                   :-1.08164
## 1st Qu.:-0.020165
                        1st Qu.:-0.028909
                                            1st Qu.:-0.99016
## Median : 0.012589
                        Median : 0.004741
                                            Median :-0.11415
## Mean
           : 0.005651
                        Mean
                               : 0.028688
                                            Mean
                                                   :-0.05196
## 3rd Qu.: 0.064781
                        3rd Qu.: 0.082794
                                            3rd Qu.: 0.96098
## Max.
           : 1.289129
                        Max.
                               : 1.290554
                                            Max.
                                                   : 1.05319
```

On va donc normaliser les données, pour ramener tous les calculs sur des intervalles dans [0,1]. On utilise une formule classique de normalisation :

```
norm_variable \leftarrow function (v) \{ return ((v - min(v)) / (max(v) - min(v))) \}
```

Pour fabriquer un jeux de donnée normalisée, il suffit d'appliquer cette fonction de normalisation à toutes les variables, sauf la dernière (qui est le contexte a reconnaitre).

On peut maintenant fabriquer le jeux de donnée normalisée :

```
raw_acc.3d.mean_x raw_acc.3d.mean_y raw_acc.3d.mean_z
##
## Min.
          :0.0000
                             :0.0000
                                               :0.00000
                     Min.
                                       Min.
## 1st Qu.:0.4599
                     1st Qu.:0.4296
                                       1st Qu.:0.04285
## Median :0.4734
                     Median :0.4442
                                       Median :0.45319
## Mean
           :0.4705
                             :0.4545
                                               :0.48233
                     Mean
                                       Mean
## 3rd Qu.:0.4949
                                        3rd Qu.:0.95680
                     3rd Qu.:0.4779
## Max.
          :1.0000
                     Max.
                            :1.0000
                                              :1.00000
                                        Max.
```

Fabrication des jeux de données d'entrainement et de test

On va entrainer notre classifieur sur 80% des données disponibles. Et on utilisera les 20% restantes pour vérifier les résultats et mesurer à quel point notre classifieur est pertinent.

Fabrication d'une première prédiction et évaluation des résultats

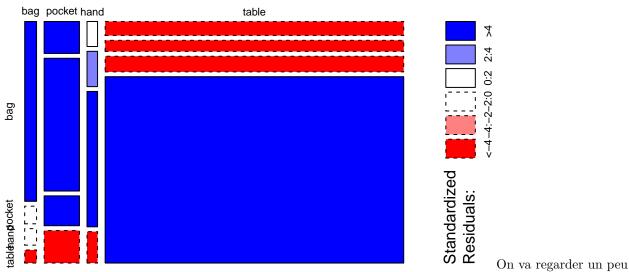
```
library(class)
library(caret)
## Loading required package: lattice
##
## Attaching package: 'caret'
## The following object is masked from 'package:purrr':
##
##
       lift
run_knn <- function(training, test, k.value=42) {</pre>
  # Preparing the datasets for training
  training_data <- training %>% select(-status)
  training_classes <- training %>% select(status)
  # Same, for testing
  test_data <- test %>% select(-status)
  test_classes <- test %>% select(status)
  # Running the classifier
  predictions <- knn(train = training_data,</pre>
                     test = test_data,
                     cl
                         = training_classes[,1],
                            = k.value)
  # Building the confusion matrix
  cmat <- confusionMatrix(reference = test_classes[,1],</pre>
                           data = predictions)
  return(cmat)
}
```

Application des n-plus proches voisins à notre jeux de données

Conclusion : En appliquant naivement la méthode des plus proches voisins à notre jeux de données normalisé, on obtient une accuracy de 78.98%! C'est vraiment bien pratique l'apprentissage automatique!

Regardons un peu plus en détails les résultats

kNN, version 1



plus dans le détails pour chaque classe ce qu'il en est, en s'interessant à la précision, au rappel, et à la F-mesure.

- Précision : nombre de contexte reconnus rapporté sur le nombre total de contextes;
- Rappel: nombre de contextes reconnus qui sont pertinents;
- F-Mesure : Moyenne harmonique de la prévision et du rappel.

| | Balanced.Accuracy | Precision | Recall | |
|------------------|----------------------|--|----------------------------|---|
| Class: bag | 0.63 | 0.79 | 0.28 | |
| Class: pocket | 0.75 | 0.58 | 0.55 | |
| Class: hand | 0.59 | 0.60 | 0.19 | |
| Class: table | 0.73 | 0.82 | 0.97 | |
| Un predicteur id | éal aurait une préci | $\mathrm{sion}\ (\underline{}\mathrm{preci}$ | $sion_{\underline{}}$) et | un rappel (recall) valant 1 (et donc idem pour sa F-mes |

Dans notre cas, on a une forte accuracy (~80%), mais une précision complètement déraisonnable. On voit aussi une sur-représentation des contextes table.

Effet de la sur-représentation d'une classe

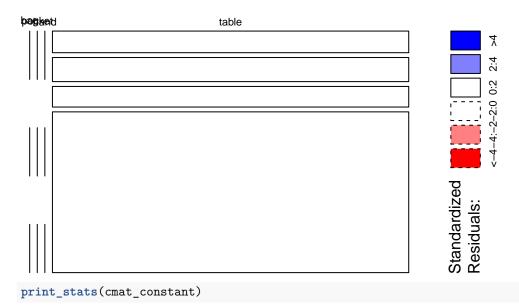
On va fabriquer un prédicteur encore plus naif : il répond toujours table.

```
constant_table <- function(training, test) {
  test_classes <- test %>% select(status)
  # On répond toujours table ... facile !
  predictions <- as.factor(rep('table',nrow(test)))
  cmat <- confusionMatrix(reference = test_classes[,1],</pre>
```

On obtient avec cette prédiction une accuracy de 70.80%!! Il est important de garder à l'esprit que, prise seule, l'accuracy ne veut pas dire grand chose.

```
plot_confusion_matrix(cmat_constant$table, "Constant classifier")
```

Constant classifier



| | Balanced.Accuracy | Precision | Recall | F1 |
|---------------|-------------------|-----------|--------|------|
| Class: bag | 0.5 | NA | 0 | NA |
| Class: pocket | 0.5 | NA | 0 | NA |
| Class: hand | 0.5 | NA | 0 | NA |
| Class: table | 0.5 | 0.71 | 1 | 0.83 |

Nettoyage des données disponibles

Équilibrage du jeux de données

On commence par regarder dans quel état est notre sur-représentation de la class table.

```
summary(phone_observations$STATUS)
```

```
## bag pocket hand table
## 5668 6533 5465 42216
```

On a environ 6,000 enregistrements pour les trois autres classes, mais 42,000 pour la classe table.

On va fabriquer un jeu de données équilibré en retenant uniquement 6,000 observations pour la classe table.

```
balance <- function(dataset, random.seed=42) {</pre>
  set.seed(random.seed)
 res <- dataset[dataset$STATUS == 'bag',]
 res <- rbind(res, dataset[dataset$STATUS == 'pocket',])
 res <- rbind(res, dataset[dataset$STATUS == 'hand',])</pre>
 res <- rbind(res, sample_n(dataset[dataset$STATUS == 'table',], 6000))
 return(res)
}
summary(balance(phone_observations)$STATUS)
##
      bag pocket
                   hand table
```

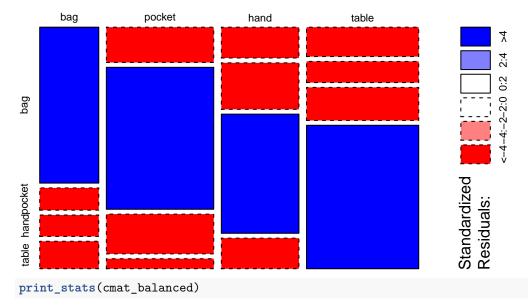
5668 6533 5465 6000

Fabrication d'une prédiction sur le modèle équilibré

```
cmat_balanced <-</pre>
  with(ds <- prepare_datasets(normalize(balance(phone_observations))),</pre>
                        run_knn(ds$train, ds$test))
```

On obtient avec cette prédiction une accuracy de 61.55%, C'est moins bien qu'avant! (vraiment?) plot_confusion_matrix(cmat_balanced\$table, "knn, balanced dataset")

knn, balanced dataset



| | Balanced.Accuracy | Precision | Recall | F1 |
|---------------|-------------------|-----------|--------|------|
| Class: bag | 0.71 | 0.69 | 0.49 | 0.57 |
| Class: pocket | 0.76 | 0.63 | 0.68 | 0.65 |
| Class: hand | 0.68 | 0.52 | 0.50 | 0.51 |
| Class: table | 0.80 | 0.63 | 0.76 | 0.69 |

Les résultats ne sont pas fantastique, mais par contre on commence a faire remonter le rappel, et a avoir des

detection a peu près équivalente en fonction des differentes classes.

Une autre approche de la normalisation (Z-score)

La normalisation dans [0,1] avec notre formule "naive" a pour effet de bord d'écraser des valeurs extrêmes, ce qui les a rapprochées trop naivement de leurs voisines. On peut utiliser une méthode alternative (z-score), qui n'a ni minimum ni maximum prédéfinis.

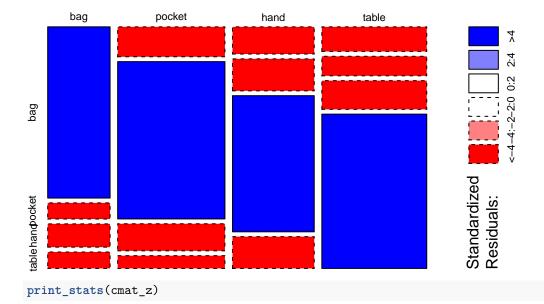
```
z_normalize <- function(dataset) {
  ds_n <- as.data.frame(scale(dataset[1:ncol(dataset)-1]))
  ds_n$status <- dataset$STATUS
  return(ds_n)
}</pre>
```

On peut maintenant relancer une prédiction en utilisant cette normalisation plutôt que notre version naive initiale.

On obtient avec cette prédiction une accuracy de 67.81%. On remonte. Mais est-ce vraiment mieux ?

```
plot_confusion_matrix(cmat_z$table, "kNN, Z-Score normalization")
```

kNN, Z-Score normalization



| | Balanced.Accuracy | Precision | Recall | F1 |
|---------------|-------------------|-----------|--------|------|
| Class: bag | 0.76 | 0.75 | 0.57 | 0.65 |
| Class: pocket | 0.81 | 0.69 | 0.75 | 0.72 |
| Class: hand | 0.74 | 0.60 | 0.60 | 0.60 |
| Class: table | 0.82 | 0.68 | 0.76 | 0.72 |

On s'améliore, la précision et le rappel (et donc la F-mesure) augmentent.

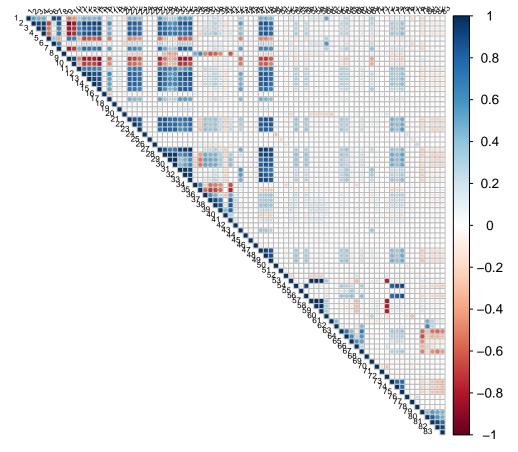
Taille de l'espace des données

library(corrplot)

Un des principes de l'apprentissage machine est d'apprendre sur des données d'entraînement, et on ne s'est jamais vraiment intéréssé aux données que l'on manipule jusqu'à présent!

Notre jeux de données équilibré contient 23666, pour ncol (phone_observations)-1 variables. Vu la taille de l'espace, la méthode des k-plus proches voisins pose problème : l'espace est tellement grand qu'il est très facile d'être le voisin de quelqu'un !

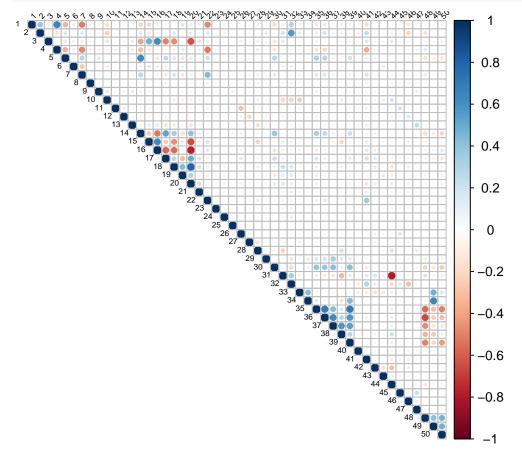
État des lieux de la corrélation entre variables



En affichant cette matrice de corrélation, on se rend compte que beaucoup de variables sont corélées entre elles.

On va maintenant netoyer nos observations, pour garder uniquement les variables avec un seuil de corélation inférieur à 80%.

```
slice_relevant <- function(dataset, threshold = 0.8) {
  corr_obs <- dataset %>% select(-STATUS)
  corr_matrix <- cor(corr_obs)
  high <- findCorrelation(corr_matrix, cutoff = threshold)
  res <- phone_observations[,-c(high)]
  res$STATUS <- phone_observations$STATUS
  return(res)
}
print_corplot(slice_relevant(phone_observations))</pre>
```



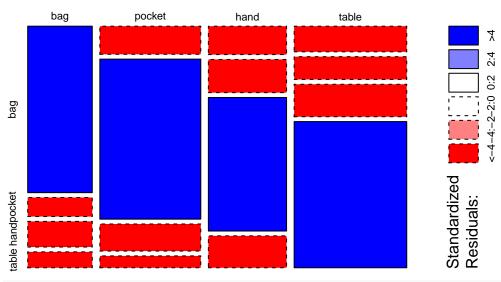
Avec cette approche, on réduit l'espace des données de 33 dimensions. Cela va accélerer drastiquement le temps d'entrainement de notre prédicteur.

Prédiction sur les données épurées

On obtient avec cette prédiction une accuracy de 66.50%. On est équivalent a la prédiction précédente, mais on va beaucoup plus vite pour l'entrainement. Qu'en est-il des autres dimensions ?



kNN, Sliced dataset



print_stats(cmat_sliced)

| | Balanced.Accuracy | Precision | Recall | F1 |
|-----------------|----------------------|-------------|----------|-------------------------|
| Class: bag | 0.76 | 0.73 | 0.57 | 0.64 |
| Class: pocket | 0.80 | 0.70 | 0.72 | 0.71 |
| Class: hand | 0.72 | 0.59 | 0.56 | 0.58 |
| Class: table | 0.81 | 0.64 | 0.78 | 0.70 |
| Ceci étant dit, | on commence a sentir | les limites | de la na | iveté de notre approche |

Utilisation d'un arbre de décision

La méthode des plus proche voisins est simple, mais a pour inconvénient d'être très fragile aux variables bruitées et à la taille des jeux de données. De plus, elle demande enormément de puissance de calcul.

On va s'interesser ici à la mise en place d'un arbre de décision, en utilisant l'algorithme C5.0.

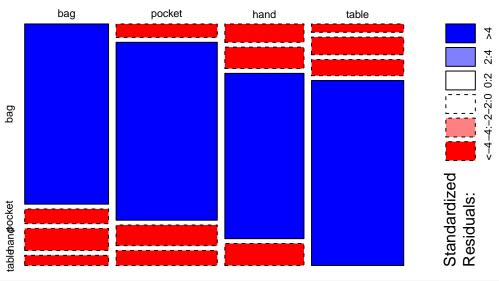
}

Fabrication d'une prediction avec arbre de décision

On obtient avec cette prédiction une accuracy de 78.16%.

```
plot_confusion_matrix(dt_result$cmat$table, "Decision tree")
```

Decision tree



print_stats(dt_result\$cmat)

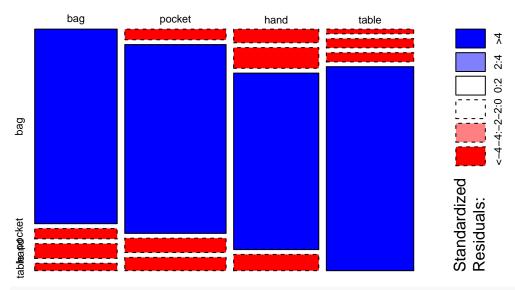
| | Balanced.Accuracy | Precision | Recall | F1 |
|-----------------|-------------------|-----------|--------|------|
| Class: bag | 0.87 | 0.79 | 0.81 | 0.80 |
| Class: pocket | 0.86 | 0.78 | 0.80 | 0.79 |
| Class: hand | 0.81 | 0.73 | 0.71 | 0.72 |
| Class: table | 0.87 | 0.81 | 0.81 | 0.81 |
| On devient bien | meilleur! | | | |

Utilisation de l'adaptive boosting pour améliorer le modèle

La technique d'adaptive boosting est un $m\acute{e}ta$ -algorithme, c.à.d un algorithme qui fonctionne au niveau d'autres algorithmes. Le principe sous-jacent à cette technique est de fabriquer non pas un seula rbre de décision, mais d'en fabriquer n. Pour chaque exemple, chaque arbre va faire une proposition de classification, et les arbres éliront la réponse qui semble la meilleure par un vote en fonction de leurs prédictions.

```
plot_confusion_matrix(boost_result$cmat$table, "Boosted Decision tree")
```

Boosted Decision tree



print_stats(boost_result\$cmat)

| | Balanced.Accuracy | Precision | Recall | F1 |
|---------------|-------------------|-----------|--------|------|
| Class: bag | 0.91 | 0.86 | 0.86 | 0.86 |
| Class: pocket | 0.89 | 0.83 | 0.85 | 0.84 |
| Class: hand | 0.87 | 0.78 | 0.81 | 0.79 |
| Class: table | 0.90 | 0.90 | 0.84 | 0.87 |

Méta-analyse

On regarde ici l'évolution des performances de nos prédicteurs.

Evolution globale de l'accuracy

Évolution des différentes métriques par classe

On commence par rassembler toutes les données d'interêt (les matrices de confusion des différentes étapes) dans un même jeux de données.

```
build_frame <- function(mat, stepName) {
  values <- rownames_to_column(data.frame(mat$byClass),"class") %>%
    select(contains("Accuracy"), Precision, Recall, F1, contains("Class"))
  values[values$class == 'Class: bag',]$class <- 'bag'
  values[values$class == 'Class: pocket',]$class <- 'pocket'
  values[values$class == 'Class: hand',]$class <- 'hand'
  values[values$class == 'Class: table',]$class <- 'table'
  values$tep <- stepName
  return(values)</pre>
```

| Balanced.Accuracy | Precision | Recall | F1 | class | step |
|-------------------|-----------|--------|------|--------|----------|
| 0.63 | 0.79 | 0.28 | 0.41 | bag | 1_kNN |
| 0.75 | 0.58 | 0.55 | 0.56 | pocket | 1_kNN |
| 0.59 | 0.60 | 0.19 | 0.29 | hand | 1_kNN |
| 0.73 | 0.82 | 0.97 | 0.89 | table | 1_kNN |
| 0.71 | 0.69 | 0.49 | 0.57 | bag | 2 _bal |
| 0.76 | 0.63 | 0.68 | 0.65 | pocket | 2 _bal |
| 0.68 | 0.52 | 0.50 | 0.51 | hand | 2 _bal |
| 0.80 | 0.63 | 0.76 | 0.69 | table | 2 _bal |
| 0.76 | 0.75 | 0.57 | 0.65 | bag | 3 _zsc |
| 0.81 | 0.69 | 0.75 | 0.72 | pocket | 3 _zsc |
| 0.74 | 0.60 | 0.60 | 0.60 | hand | 3 _zsc |
| 0.82 | 0.68 | 0.76 | 0.72 | table | 3 _zsc |
| 0.76 | 0.73 | 0.57 | 0.64 | bag | 4 _sli |
| 0.80 | 0.70 | 0.72 | 0.71 | pocket | 4 _sli |
| 0.72 | 0.59 | 0.56 | 0.58 | hand | 4 _sli |
| 0.81 | 0.64 | 0.78 | 0.70 | table | 4 _sli |
| 0.87 | 0.79 | 0.81 | 0.80 | bag | 5 _dtr |
| 0.86 | 0.78 | 0.80 | 0.79 | pocket | 5 _dtr |
| 0.81 | 0.73 | 0.71 | 0.72 | hand | 5 _dtr |
| 0.87 | 0.81 | 0.81 | 0.81 | table | 5 _dtr |
| 0.91 | 0.86 | 0.86 | 0.86 | bag | 6 _boo |
| 0.89 | 0.83 | 0.85 | 0.84 | pocket | 6 _boo |
| 0.87 | 0.78 | 0.81 | 0.79 | hand | 6 _boo |
| 0.90 | 0.90 | 0.84 | 0.87 | table | 6 _boo |

Conclusion

Version courte : l'apprentissage machine et l'intelligence artificielle, c'est pour les grandes personnes. Il existe des cours au département (p.ex, INF4230, INF5081, INF7100) si vous voulez allez plus loin sur le sujet. Il est aussi possible de faire un projet de recherche crédité avec un prof (INF6200).

Version plus longue: S'il est très facile d'attraper un algorithme sur étagère et de l'appliquer à un jeu de données (quelques lignes de R), le faire intelligemment est beaucoup plus difficile. Cela demande une bonne

compréhension de la provenance des données, des méthodes sous-jacentes aux algorithmes, \dots

Si vous souhaitez explorer la dimension "prédiction" plus avant, vous pourrez choisir cette spécialisation pour la dernière séquence de développement.