

28.09.2016r.

BIAI – projekt

Rok akademicki 2015/2016

Grupa Rybnik

Tytus Dragon

Marcin Andrzejewski

1. Temat projektu

Tematem projektu była predykcja rodzaju przestępstwa popełnionego na terenie San Francisco na podstawie danych zaczerpniętych z kortotek policyjnych.

Temat zaczerpnięty z konkursów na stronie kaggle.com, stamtąd też pobrane były dane treningowe i testowe do realizacji zadania.

Dates – data wydarzenia zarejestrowanego przez policję

Category - kategoria tego wydarzenia, to co przewidujemy

Descript – opis szczegółowy

DayOfWeek – dzień tygodnia

PdDistrict

Resolution

Address

X - szerokość geogr.

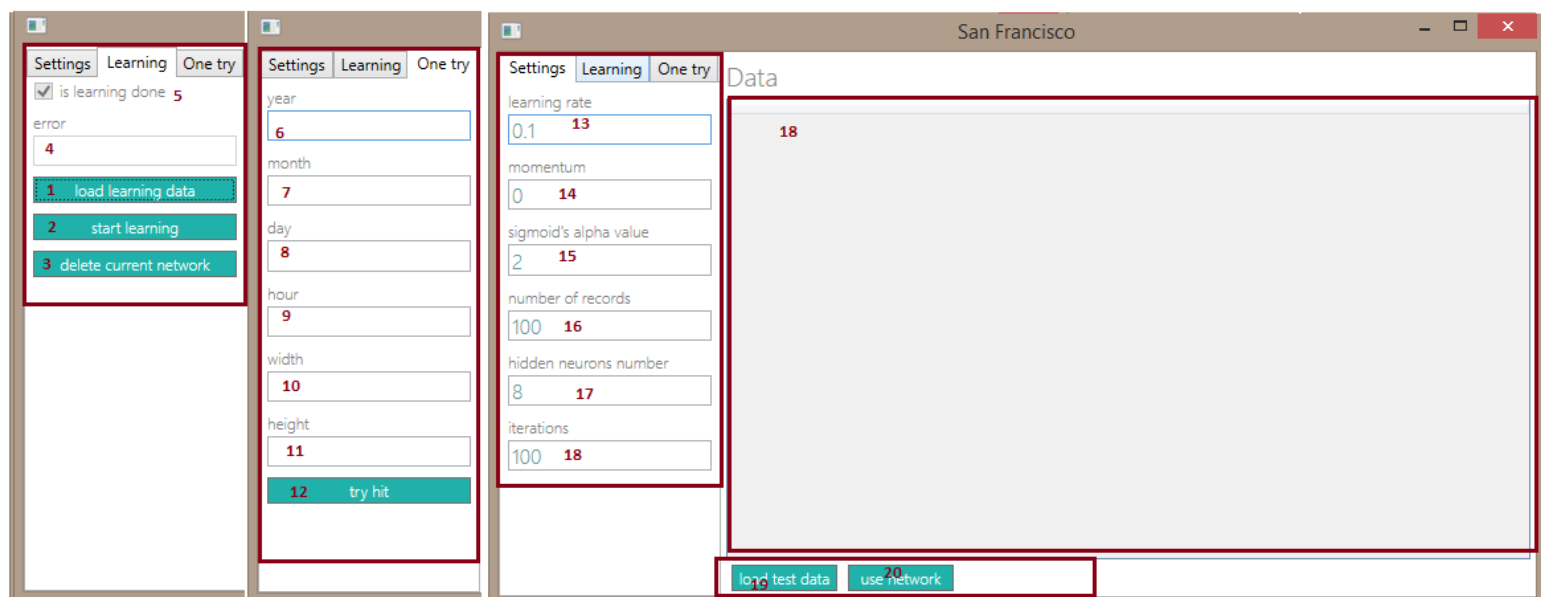
Y – dł. Geogr.

Do realizacji zadania postanowiliśmy korzystać z technologii C# oraz sugerowanej biblioteki aForge, która pozwala na tworzenie sieci neuronowej oraz uczenie jej algorytmem propagacji wstecznej.

Propagacja wsteczna – podstawowy algorytm uczenia nadzorowanego wielowarstwowych, jednokierunkowych sieci neuronowych. Podaje on przepis na zmianę wag dowolnych połączeń elementów przetwarzających rozmieszczonych w sąsiednich warstwach sieci. Oparty jest on na minimalizacji sumy kwadratów błędów (lub innej funkcji błędu) uczenia z wykorzystaniem optymalizacyjnej metody największego spadku. Dzięki zastosowaniu specyficznego sposobu propagowania błędów uczenia sieci powstałych na jej wyjściu, tj. przesyłania ich od warstwy wyjściowej do wejściowej, algorytm propagacji wstecznej stał się jednym z najskuteczniejszych algorytmów uczenia sieci.

Nasza sieć posiada 6 neuronów warstwy wejściowej i 39 w warstwie *output-u*.

2. Obsługa programu



1. Przycisk uruchamiający proces wczytywania danych testowych do programu, do wyświetlenia ich w *DataGrid*.
2. Przycisk uruchamiający uczenie sieci na podstawie wczytanych danych uczenia.
3. Przycisk służący do usunięcia istniejącej sieci
4. Liczony aktualny błąd uczenia.
5. Pole pokazujące, czy sieć istnieje – tj. Czy uczenie miało miejsce i sieć znajduje się w pliku.
6. Pierwsze pole typu *TextBox* służące do podania danych dla pojedynczego sprawdzenia działania sieci, w tym wypadku pole Roku.
7. Pole pojedynczego sprawdzenia – miesiąc.
8. Pole pojedynczego sprawdzenia – dzień.
9. Pole pojedynczego sprawdzenia – godzina.
10. Pole pojedynczego sprawdzenia – szerokość goegr.
11. Pole pojedynczego sprawdzenia – długość goegr.
12. Przysick wykonania przewidzenia kategori przestępstwa dla pojedynczych danych dla istniejącej sieci. Lista kategori przestępstw poniżej:

- 1) ARSON
- 2) ASSAULT
- 3) BADCHECKS
- 4) BRIBERY
- 5) BURGLARY
- 6) DISORDERLYCONDUCT
- 7) DRIVINGUNDERTHEINFLUENCE
- 8) DRUGNARCOTIC
- 9) DRUNKENNESS
- 10) EMBEZZLEMENT
- 11) EXTORTION
- 12) FAMILYOFFENSES
- 13) FORGERYCOUNTERFEITING
- 14) FRAUD
- 15) GAMBLING
- 16) KIDNAPPING
- 17) LARCENYTHEFT
- 18) LIQUORLAWS
- 19) LOITERING
- 20) MISSINGPERSON
- 21) NONCRIMINAL
- 22) OTHEROFFENSES
- 23) PORNOGRAPHYOBSCENEMAT
- 24) PROSTITUTION
- 25) RECOVEREDVEHICLE
- 26) ROBBERY
- 27) RUNAWAY
- 28) SECONDARYCODES
- 29) SEXOFFENSESFORCIBLE
- 30) SEXOFFENSESNONFORCIBLE
- 31) STOLENPROPERTY
- 32) SUICIDE
- 33) SUSPICIOUSOCC
- 34) TREA
- 35) TRESPASS
- 36) VANDALISM
- 37) VEHICLETHEFT
- 38) WARRANTS
- 39) WEAPONLAWS

13. Pole współczynnika uczenia, jeden z parametrów do uczenia sieci.

Algorytm wstecznej propagacji błędu wykazuje silną zależność pomiędzy przebiegiem procesu trenowania sieci, a wartością współczynnika uczenia. Zbyt mała jego wartość powoduje zwiększenie się liczby potrzebnych iteracji i tym samym czasu wymaganego na zakończenie treningu. Algorytm ma ponadto w takim przypadku tendencję to wygasania w minimach lokalnych funkcji celu. Ustalenie z kolei zbyt dużej wartości kroku grozi wystąpieniem oscylacji wokół poszukiwanego minimum, prowadzącej ostatecznie do zatrzymania procesu uczenia bez osiągnięcia wymaganej wartości funkcji celu.

14. Współczynnik bezwłaności uczenia (momentum).

Podobnie jak w przypadku współczynnika uczenia, także współczynnik momentu w najprostszej postaci algorytmu wprowadzany jest jako wartość stała, niezmienna podczas trwania treningu sieci neuronowej. Rozwiązanie takie jest oczywiście krytykowane za nieefektywność, ponieważ optymalna wartość współczynnika momentu jest także uzależniona od kształtu, jaki hiperpłaszczyzna funkcji celu przybiera w otoczeniu punktu wyznaczonego przez wektor bieżących wartości wag. Dla obszarów płaskich, gdzie proces uczenia wyraźnie zwalnia, duża wartość momentu pozwala mu nabrać rozpędu i zmniejszyć liczbę wykonywanych iteracji, unikając jednocześnie stopowania w napotykanym po drodze płytkich minimach lokalnych. Z kolei w przypadku wąwozu stosunkowo niewielka, ale znacząca wartość może spełniać rolę filtru tłumiącego oscylacje.

15. Pole współczynnika nachylenia sigmoidy użytej jako funkcja aktywacji.

16. Pole odpowiadające za ilość badanych rekordów.

17. Liczba neuronów w warstwie ukrytej sieci neuronowej.

18. Ilość iteracji jakie sieć ma wykonać podczas cyklu.

19. Wprowadzenie danych testowych.

20. Przycisk umożliwiający przetestowanie danych zawartych w *DataGrid*.

3. Algorytm

- Pierwszy etap to wczytanie z pliku csv. danych treningowych.
- Jeśli plik definiujący sieć neuronową nie został wcześniej stworzony wykonuje się proces uczenia z wykorzystaniem algorytmu propagacji wstecznej z parametrami podanymi w zakładce *settings*, a następnie sieć jest zapisywana na dysku.
- Szerokość, długość geograficzna oraz dzień tygodnia, godzina, dzień miesiąca, numer miesiąca trafiają do 6 neuronów wejściowych.
- Na podstawie ustalonych wag zostaje wytypowany rodzaj przestępstwa przedstawiony w postaci liczby (np. napad w zbiorze wyjściowym o postaci Włamanie-napad-kradzież -> miałyby postać 0-1-0, kradzież 0-0-1)
- Wygenerowana sieć jest zapisywana do pliku *siec.bin*

4. Wnioski i obserwacje

Najmniejszy błąd jaki udało nam się uzyskać (~0,41) uzyskaliśmy przy przetwarzaniu dużej ilości danych. Pozwoliło to na 38/100 poprawnych wyników z zestawu, na którym testowaliśmy sieć.

Neurony w warstwie ukrytej (ich liczba) nie miały większego znaczenia, ponieważ błąd był zawsze zbliżony to średniej.