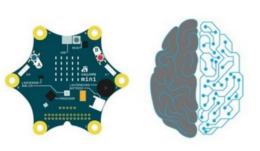
KI@Calliope – Pipeline 1 Prototype Alpha2 Christian Schiller, 05.12.2019





Wissen zu Künstlicher Intelligenz spielerisch in die Schulen bringen: Autonomes Fahren mit dem Calliope mini

Benötigte Software

- PuTTy (o.ä.)
 Data Capturing
- Python
 - Anaconda3 (empfohlen)
 Python Distribution&Environment manager
 - Jupyter Notebook
 IDE (Data Preparation)
 - Orange3IDE (Machine Learning)



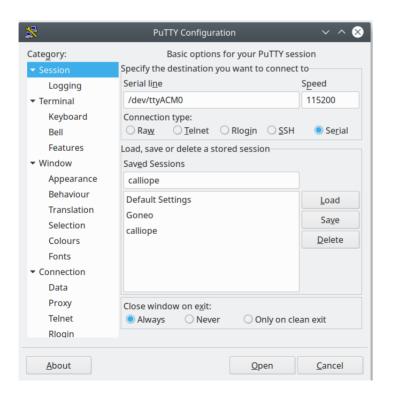
Schritte - Überblick

- 1) Trainingsdaten von einem Calliope Mini via USB mittels PuTTY loggen
 - Beispiel Logdatei = 10min Spielzeit des Autorennspiels:
 car_race/orange3/putty-logs/carrace20191129002133.log (Rohdaten)
 car_race/orange3/10minutesplay.log (Header entfernt)
- 2) Datenvorverarbeitung Jupyter Notebook
 - Geloggte Trainingsdaten mittels eines Jupyter Notebooks in Machine-Learning-geeignetes Format überführen
 - Beispiel Ergebnis vorverarbeitete Daten basierend auf rohen Logdaten: car_race/orange3/10minutesplay.csv
- 3) Machine Learning Orange3
 - Vorverarbeitete Daten in Orange3 Pipeline laden. Orange3 Workflow-Datei: car_race/orange3/Pipeline1-Alpha.ows
 - Beispiel Ergebnis trainiertes ML-Modell: car_race/orange3/alpha-model.pkcls
- 4) Evaluation
 - Trainiertes Modell in eine 1:1 Python-Nachimplementierung des Calliope-Rennspiels laden
 - Messen, wie lange das "autonome" Auto durchhält.

- noch nicht implementiert

Trainingsdaten von einem Calliope Mini via USB mittels PuTTY loggen

Example configuration on Ubuntu 18.04LTS:
 Session and logging settings





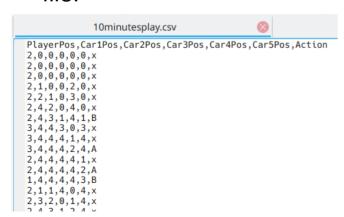
Trainingsdaten von einem Calliope Mini via USB mittels PuTTY loggen

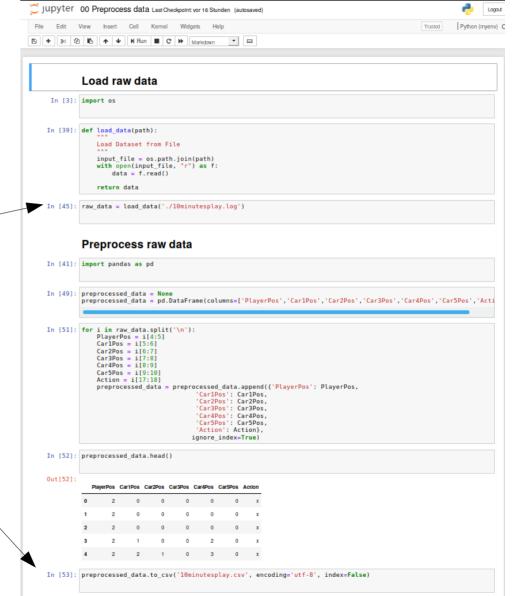
Example of logging during playing the car_race game

```
/dev/ttyACM0 - PuTTY
in:(304400),out:(A)
in:(224401),out:(x)
in:(134402),out:(B)
in:(244403),out:(B)
in:(214424),out:(x)
in:(120430),out:(B)
in:(241042),out:(B)
in:(343143),out:(x)
in:(304344),out:(x)
in:(314444),out:(x)
in:(321444),out:(x)
in:(342444),out:(x)
in:(343414),out:(x)
in:(344024),out:(x)
in:(344130),out:(x)
```

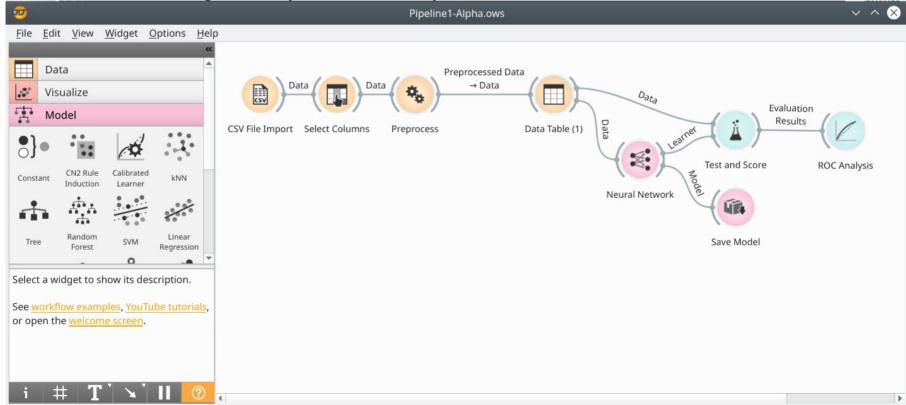
Datenvorverarbeitung Jupyter Notebook

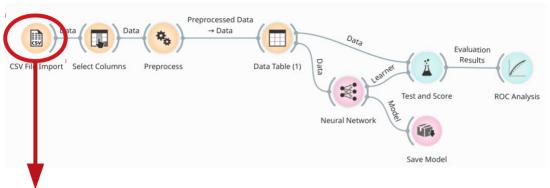
- Run Jupyter notebook car_race/orange3/00 Preprocess data.ipynb
- Set input logfile name
- Set output file name
- Example output CSV file:

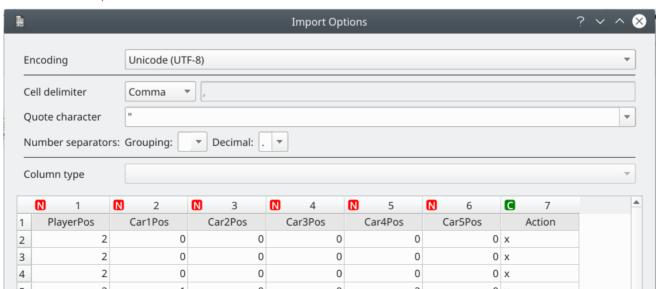


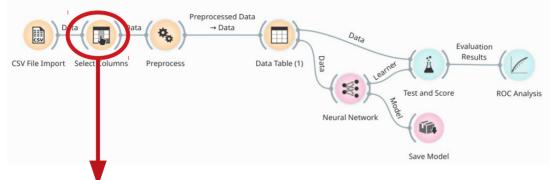


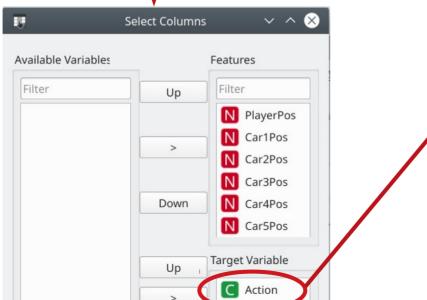
 Open Orange3 Workflow car_race/orange3/Pipeline1-Alpha.ows









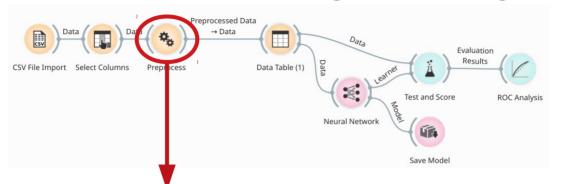


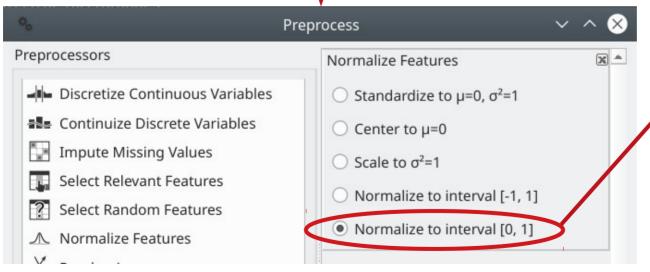
Wir wollen lernen zu steuern, also ist das die Target Variable.

X = nichts zun

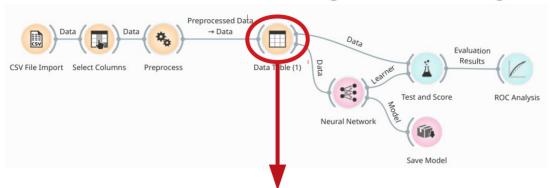
A = links lenken

B = rechts lenken

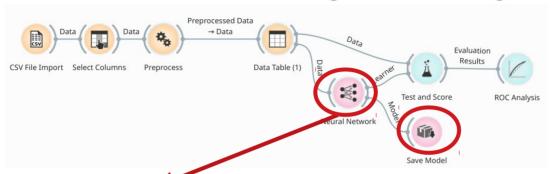


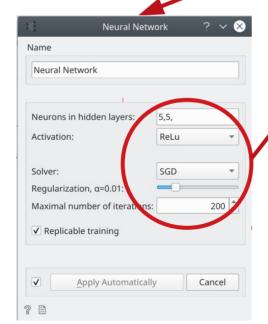


Der Input in ein neuronales Netzwerk sollte auf 0..1 skaliert sein.



	Data Table (1)						V ^		
Info		Action	PlayerPos	Car1Pos	Car2Pos	Car3Pos	Car4Pos	Car5Pos	
842 instances (no missing values) 6 features (no missing values) Discrete class with 3 values (no missing values) No meta attributes	1	×	0.5	0	0	0	0	0	
	2	x	0.5	0	0	0	0	0	
	3	x	0.5	0	0	0	0	0	
	4	x	0.5	0.25	0	0	0.5	0	
	5	x	0.5	0.5	0.25	0	0.75	0	
	6	x	0.5	1	0.5	0	1	0	
Variables	7	В	0.5	1	0.75	0.25	1	0.25	
	8	x	0.75	1	1	0.75	0	0.75	
✓ Show variable labels (if present) ✓ Visualize numeric values ✓ Color by instance classes	9	×	0.75	1	1	1	0.25	1	
	10	A	0.75	1	1	1	0.5	1	
	11	×	0.5	1	1	1	1	0.25	
	12	Α	0.5	1	1	1	1	0.5	
	13	В	0.25	1	1	1	1	0.75	
Selection	14	×	0.5	0.25	0.25	1	0	1	
	15	×	0.5	0.75	0.5	0	0.25	1	
✓ Select full rows	16	x	0.5	1	0.75	0.25	0.5	1	

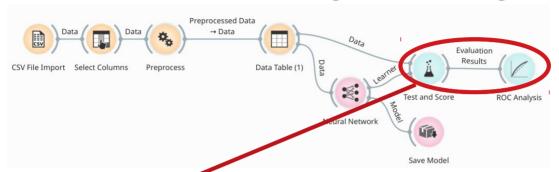


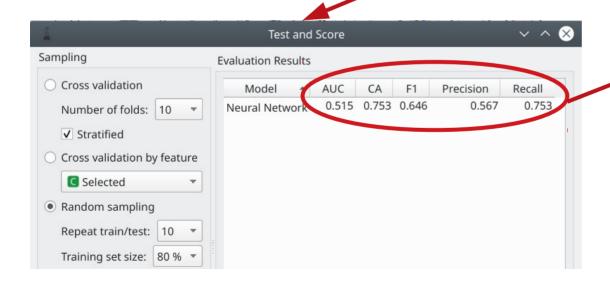


Die Hyperparameter des neuronalen Netzwerks werden hier definiert. In der Dokumentation beispielhaft ein sehr kleines NN:

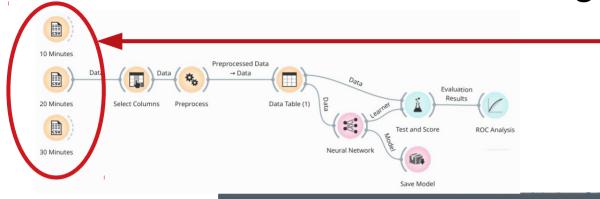
Zwei Hidden Layer mit je 5 Neuronen.

Das fertig trainierte Modell kann zur Einbindung in Anwendungen gespeichert werden (Save Model Widget)





Wie man sieht ist die Leistung des Netzwerks mit nur 10min Trainingsdaten relativ schlecht. "Gut" wären Wert >0.8, besser >0.9



Je mehr Trainingsdaten gesammelt werden (hier: 10min, 20min, 30min), desto besser wird die Leistung des neuronalen Netzes in allen Metriken!

