### Dezvoltarea sistemelor care învață singure - probleme de clasificare



## **Objective**

Dezvoltarea sistemelor care învaţă singure. Algoritmi de învăţare supervizată. Modele liniare. Specificarea, proiectarea şi implementarea sistemelor care învaţă singure cum să rezolve probleme de clasificare.



## **Aspecte teoretice**

Proiectarea și dezvoltarea sistemelor care învață singure.

Algoritmi de învățare bazați pe:

- metoda gradientului descendent
- algoritmi evolutivi



# Termen de predare

Laborator 5



# Cerințe

Specificați, proiectați și implementați o aplicație pentru rezolvarea uneia dintre urmatoarele problemele de clasificare (binara sau multiclasa) liniară ( $Y = b_0 + b_1 * x_1 + b_2 * x_2 + ... + b_n * x_n$ ) cu ajutorul unui sistem care învață singur să rezolve problema. Sistemul trebuie să permită alegerea unuia dintre cei 2 algoritmi de învățare: metoda **regresiei logistice** și **algoritmi evolutivi**.

Aplicația trebuie să permită:

- Încărcarea datelor problemei (probleme cu date deja definite de către programator, probleme cu date definite de utilizator)
- Alegerea și parametrizarea metodei de rezolvare a problemei
- Prezentarea rezultatelor procesului de învățare (antrenare și testare)

Aplicația trebuie să respecte specificațiile privind datele de intrare și datele de ieșire.

Se dau doua fisiere de intrare si trebuie furnizat un fisier de iesire.

Cele doua fisiere de intrare contin datele de antrenament si, respectiv, datele de testare in formatul:

- prima linie: numarul de variabile independente (n) + 1
- a doua linie: numarul de exemple (N)
- urmatoarele linii contin o matrice cu n + 1 coloane si N linii. Fiecare linie corespunde unui exemplu format din n + 1 valori: n valori ale lui x (x1, x2, ..., xn) si valoarea lui y

Fisierul de iesire va contine 2 linii:

- prima linie va contine acuratetea pe datele de test (obtinuta prin metoda regresiei logistice)
- a doua linie va contine acuratetea pe datele de test (obtinuta prin metoda algoritmilor evolutivi)

Aplicația va fi testată folosind date de difcultăți diferite (fiecare test validat având asociat un anumit punctaj).

De asemenea, pentru fiecare problemă există exemple de date de test.

Codul aferent aplicației poate fi dezvoltat 100% de către student sau poate fi bazat pe exploatarea unor biblioteci specifice.

	Code 100%					Code&tools					
Alg	Code	Easy Test	Medium Test	Hard Test	Total	Code	Easy Test	Medium Test	Hard Test	Total	Min for valid
LogRegr	200	100	160	200	660	100	20	100	160	380	220
GA	200	100	160	200	660	100	20	100	160	380	220
Total	400	200	320	400	1320	200	40	200	320	760	

#### **Bonus**

Sisteme disponibile care implementează algoritmi de învățare:

- 1. Weka http://www.cs.waikato.ac.nz/ml/weka/
- 2. Matlab http://www.mathworks.com/products/neural-network/
- 3. OpenCV http://docs.opencv.org/modules/ml/doc/neural\_networks.html
- 4. Scikit-learn http://scikit-learn.org/stable/
- GPLAB http://gplab.sourceforge.net/
- 6. ECJ http://cs.gmu.edu/~eclab/projects/ecj/
- Să se clasifice o cardiotocogramă fetală ca fiind normală, suspectă sau patologică pe baza diferitelor măsurători înregistrate în decursul sarcinii. Detalii despre aceasta problema puteti gasi aici <a href="http://archive.ics.uci.edu/ml/datasets/Cardiotocography">http://archive.ics.uci.edu/ml/datasets/Cardiotocography</a>
- 2. Să se stabilească direcţia de deplasare a unui robot (în faţă, viraj uşor la dreapta, viraj puternic la dreapta, viraj uşor la stânga) dotat cu senzori pe baza informaţiilor colectate anterior (sub forma unor citiri a 24 de senzori de ultrasunete plasaţi în diferite poziţii pe robot poziţia unui senzor fiind dată de unghiul de deviaţie 180° (faţă), -165°, -150°,....,15°, 0° (spate), 15°, 30°, ..., 150°, 165°). Detalii despre aceasta problema puteti gasi aici <a href="http://archive.ics.uci.edu/ml/datasets/Wall-Following+Robot+Navigation+Data">http://archive.ics.uci.edu/ml/datasets/Wall-Following+Robot+Navigation+Data</a>
- 3. Să se stabilească **tipul de defecțiune** (sunt posibile 11 defecțiuni) a unui motor electric pe baza unor caracteristici de funcționare pe care le are acest motor în diferite condiții. Detalii despre această problemă puteți găsi aici
  - http://archive.ics.uci.edu/ml/datasets/Dataset+for+Sensorless+Drive+Diagnosis