Practical Machine Learning Course Project

Lee Davies

October 27, 2016

```
library(caret)

## Warning: package 'caret' was built under R version 3.3.1

## Loading required package: lattice

## Loading required package: ggplot2

library(randomForest)

## Warning: package 'randomForest' was built under R version 3.3.1

## randomForest 4.6-12

## Type rfNews() to see new features/changes/bug fixes.

##

## Attaching package: 'randomForest'

## The following object is masked from 'package:ggplot2':

##

## margin
```

Download the data files and load the data

```
trainUrl <-"https://d396qusza40orc.cloudfront.net/predmachlearn/pml-training.csv"
testUrl <- "https://d396qusza40orc.cloudfront.net/predmachlearn/pml-testing.csv"

trainFile <- "./data/pml-training.csv"
testFile <- "./data/pml-testing.csv"

#create the directory if it does not exists
if (!file.exists("./data")) {
    dir.create("./data")}
}

#download the training file
if (!file.exists(trainFile)) {
    download.file(trainUrl, destfile=trainFile)}
}

#download the test file</pre>
```

```
if (!file.exists(testFile)) {
  download.file(testUrl, destfile=testFile)
trainSet <- read.csv("./data/pml-training.csv", header=TRUE, as.is = TRUE, stringsAsFactors = FALSE, sep
finaltestSet <- read.csv("./data/pml-testing.csv", header=TRUE, as.is = TRUE, stringsAsFactors = FALSE,
str(trainSet)
## 'data.frame':
                   19622 obs. of 160 variables:
## $ X
                            : int 1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 ...
                                  "carlitos" "carlitos" "carlitos" "carlitos" ...
## $ user name
## $ raw_timestamp_part_1
                            : int 1323084231 1323084231 1323084231 1323084232 1323084232 1323084232
## $ raw_timestamp_part_2
                            : int 788290 808298 820366 120339 196328 304277 368296 440390 484323 484
## $ cvtd_timestamp
                            : chr
                                   "05/12/2011 11:23" "05/12/2011 11:23" "05/12/2011 11:23" "05/12/20
## $ new_window
                            : chr
                                  "no" "no" "no" "no" ...
## $ num window
                            : int 11 11 11 12 12 12 12 12 12 12 ...
## $ roll belt
                            : num 1.41 1.41 1.42 1.48 1.48 1.45 1.42 1.42 1.43 1.45 ...
## $ pitch belt
                            : num 8.07 8.07 8.07 8.05 8.07 8.06 8.09 8.13 8.16 8.17 ...
                            : num -94.4 -94.4 -94.4 -94.4 -94.4 -94.4 -94.4 -94.4 -94.4 -94.4 ...
## $ yaw_belt
## $ total_accel_belt
                            : int 3 3 3 3 3 3 3 3 3 ...
## $ kurtosis_roll_belt
                            : num NA NA NA NA NA NA NA NA NA ...
## $ kurtosis_picth_belt
                            : num NA NA NA NA NA NA NA NA NA ...
## $ kurtosis_yaw_belt
                            : logi NA NA NA NA NA NA ...
## $ skewness_roll_belt
                            : num NA NA NA NA NA NA NA NA NA ...
## $ skewness_roll_belt.1
                            : num NA NA NA NA NA NA NA NA NA ...
## $ skewness_yaw_belt
                            : logi NA NA NA NA NA ...
## $ max_roll_belt
                            : num NA NA NA NA NA NA NA NA NA ...
## $ max_picth_belt
                            : int NA NA NA NA NA NA NA NA NA ...
## $ max_yaw_belt
                            : num NA NA NA NA NA NA NA NA NA ...
## $ min_roll_belt
                            : num NA NA NA NA NA NA NA NA NA ...
## $ min_pitch_belt
                            : int NA NA NA NA NA NA NA NA NA ...
## $ min_yaw_belt
                            : num NA NA NA NA NA NA NA NA NA ...
                            : num NA NA NA NA NA NA NA NA NA ...
## $ amplitude roll belt
## $ amplitude_pitch_belt
                            : int NA NA NA NA NA NA NA NA NA ...
## $ amplitude_yaw_belt
                            : num NA NA NA NA NA NA NA NA NA ...
## $ var_total_accel_belt
                            : num NA NA NA NA NA NA NA NA NA ...
## $ avg_roll_belt
                                   NA NA NA NA NA NA NA NA NA ...
                            : num
## $ stddev_roll_belt
                            : num NA NA NA NA NA NA NA NA NA ...
## $ var_roll_belt
                            : num NA NA NA NA NA NA NA NA NA ...
## $ avg_pitch_belt
                            : num NA NA NA NA NA NA NA NA NA ...
## $ stddev_pitch_belt
                            : num NA NA NA NA NA NA NA NA NA ...
## $ var_pitch_belt
                            : num NA NA NA NA NA NA NA NA NA ...
                            : num NA NA NA NA NA NA NA NA NA ...
## $ avg_yaw_belt
                            : num NA NA NA NA NA NA NA NA NA ...
## $ stddev_yaw_belt
                            : num NA NA NA NA NA NA NA NA NA ...
## $ var_yaw_belt
## $ gyros_belt_x
                            : num 0 0.02 0 0.02 0.02 0.02 0.02 0.02 0.03 ...
## $ gyros_belt_y
                            : num 0 0 0 0 0.02 0 0 0 0 ...
## $ gyros_belt_z
                            : num -0.02 -0.02 -0.02 -0.03 -0.02 -0.02 -0.02 -0.02 -0.02 0...
## $ accel_belt_x
                            : int -21 -22 -20 -22 -21 -21 -22 -22 -20 -21 ...
## $ accel_belt_y
                            : int 4 4 5 3 2 4 3 4 2 4 ...
## $ accel_belt_z
                            : int 22 22 23 21 24 21 21 21 24 22 ...
## $ magnet belt x
                            : int -3 -7 -2 -6 -6 0 -4 -2 1 -3 ...
```

```
$ magnet belt v
                           : int
                                 599 608 600 604 600 603 599 603 602 609 ...
##
                                 -313 -311 -305 -310 -302 -312 -311 -313 -312 -308 ...
   $ magnet_belt_z
                           : int
## $ roll arm
                           : num
                                 ## $ pitch_arm
                                 22.5 22.5 22.5 22.1 22.1 22 21.9 21.8 21.7 21.6 ...
                           : num
##
   $ yaw arm
                           : num
                                 ##
                                 34 34 34 34 34 34 34 34 34 ...
   $ total accel arm
                           : int
                                 NA NA NA NA NA NA NA NA NA ...
   $ var accel arm
                           : num
                                 NA NA NA NA NA NA NA NA NA ...
##
   $ avg roll arm
                           : num
##
   $ stddev roll arm
                           : num
                                 NA NA NA NA NA NA NA NA NA ...
##
   $ var_roll_arm
                           : num
                                 NA NA NA NA NA NA NA NA NA ...
   $ avg_pitch_arm
                           : num
                                 NA NA NA NA NA NA NA NA NA ...
##
                                 NA NA NA NA NA NA NA NA NA ...
   $ stddev_pitch_arm
                           : num
   $ var_pitch_arm
##
                                 NA NA NA NA NA NA NA NA NA ...
                           : num
##
  $ avg_yaw_arm
                                 NA NA NA NA NA NA NA NA NA ...
                           : num
##
                                 NA NA NA NA NA NA NA NA NA ...
   $ stddev_yaw_arm
                           : num
##
   $ var_yaw_arm
                                 NA NA NA NA NA NA NA NA NA ...
                           : num
##
                                 $ gyros_arm_x
                           : num
##
                                 0 -0.02 -0.02 -0.03 -0.03 -0.03 -0.03 -0.02 -0.03 -0.03 ...
   $ gyros_arm_y
                           : num
##
                                 -0.02 -0.02 -0.02 0.02 0 0 0 0 -0.02 -0.02 ...
  $ gyros_arm_z
                           : num
   $ accel_arm_x
##
                           : int
                                 ## $ accel_arm_y
                           : int
                                 109 110 110 111 111 111 111 111 109 110 ...
## $ accel_arm_z
                                 -123 -125 -126 -123 -123 -122 -125 -124 -122 -124 ...
                           : int
##
                                 -368 -369 -368 -372 -374 -369 -373 -372 -369 -376 ...
   $ magnet arm x
                           : int
                                 337 337 344 344 337 342 336 338 341 334 ...
##
   $ magnet arm y
                           : int
## $ magnet_arm_z
                           : int
                                 516 513 513 512 506 513 509 510 518 516 ...
   $ kurtosis_roll_arm
                           : num
                                 NA NA NA NA NA NA NA NA NA ...
##
                                 NA NA NA NA NA NA NA NA NA ...
   $ kurtosis_picth_arm
                           : num
##
   $ kurtosis_yaw_arm
                           : num
                                 NA NA NA NA NA NA NA NA NA ...
##
                                 NA NA NA NA NA NA NA NA NA ...
  $ skewness_roll_arm
                           : num
   $ skewness_pitch_arm
                                 NA NA NA NA NA NA NA NA NA ...
                           : num
##
   $ skewness_yaw_arm
                           : num
                                 NA NA NA NA NA NA NA NA NA ...
##
   $ max_roll_arm
                           : num
                                 NA NA NA NA NA NA NA NA NA ...
##
   $ max_picth_arm
                                 NA NA NA NA NA NA NA NA NA ...
                           : num
                                 NA NA NA NA NA NA NA NA NA ...
##
   $ max_yaw_arm
                           : int
##
   $ min roll arm
                                 NA NA NA NA NA NA NA NA NA ...
                           : num
## $ min_pitch_arm
                                 NA NA NA NA NA NA NA NA NA ...
                           : num
## $ min yaw arm
                           : int
                                 NA NA NA NA NA NA NA NA NA ...
##
   $ amplitude_roll_arm
                           : num
                                 NA NA NA NA NA NA NA NA NA ...
##
   $ amplitude_pitch_arm
                                 NA NA NA NA NA NA NA NA NA ...
                           : num
##
   $ amplitude_yaw_arm
                           : int
                                 NA NA NA NA NA NA NA NA NA ...
  $ roll dumbbell
                           : num
                                 13.1 13.1 12.9 13.4 13.4 ...
## $ pitch dumbbell
                                 -70.5 -70.6 -70.3 -70.4 -70.4 ...
                           : num
##
   $ yaw dumbbell
                           : num
                                 -84.9 -84.7 -85.1 -84.9 -84.9 ...
## $ kurtosis_roll_dumbbell
                           : num
                                 NA NA NA NA NA NA NA NA NA ...
  $ kurtosis_picth_dumbbell : num
                                 NA NA NA NA NA NA NA NA NA ...
##
                           : logi NA NA NA NA NA NA ...
   $ kurtosis_yaw_dumbbell
##
   $ skewness_roll_dumbbell
                           : num NA NA NA NA NA NA NA NA NA ...
##
   $ skewness_pitch_dumbbell : num
                                 NA NA NA NA NA NA NA NA NA ...
   $ skewness_yaw_dumbbell
                           : logi NA NA NA NA NA ...
##
   $ max_roll_dumbbell
                           : num NA NA NA NA NA NA NA NA NA ...
                                 NA NA NA NA NA NA NA NA NA ...
## $ max_picth_dumbbell
                           : num
## $ max_yaw_dumbbell
                           : num
                                 NA NA NA NA NA NA NA NA NA ...
## $ min_roll_dumbbell
                           : num NA NA NA NA NA NA NA NA NA ...
## $ min pitch dumbbell
                           : num NA NA NA NA NA NA NA NA NA ...
```

```
## $ min_yaw_dumbbell : num NA NA
## $ amplitude_roll_dumbbell : num NA NA
## [list output truncated]
```

The training set has the 19622 rows and 160 columns.

```
#str(train)
```

Splitting the training set

Going to split the training set into two, so that I can train and test the model before I run the test set through the model. For reproducable results I am going to first set the seed. As I have 19622 results I am going to use 60% of the training set to generate the model and then the remaining 40% to test the model.

```
set.seed(8872)
```

As there are a large number of features in the data set, I am going reduce this number by removing the number of variable

```
#train the model
#randForest <- train(classe~., data=trainSet, method="rf", ntree=500, proxy=TRUE)

#randomForest
#randomForest <- train(classe ~., data = trainSet, method="rf", ntree=500, allowParallel = TRUE)

#randomForset

# validate the model on the
#predictTrainingSet <- predict(randomForset, validationSet)
#confusionMatrix(predictTrainingSet, validationSet$classe)

# predict on the test set
#predict(randomForest, testSet)</pre>
```