[IR2018-19-HW1] 1183535 Simone Nigro

1. Lavoro svolto

Per svolgere l'homework è stato utilizzato l'ambiente macOS Mojave (versione 10.14.2).

Si è inoltre fatto uso di terrier-core (versione 4.4), trec_eval (versione 9.0.4) e del programma PyCharm (versione 2018.3.1).

Verranno presentate, in questa sezione, le diverse fasi in cui si è suddiviso il lavoro (reperibile insieme ai risultati ottenuti su https://github.com/nsimone93/Information-Retrieval):

- inizializzazione del software terrier attraverso il comando ./trec_setup.sh dando in input la posizione della cartella TIPSTER contenente il nostro data set;
- nel file terrier.properties sono state inserite le proprietà trec.topics (indicante la posizione del file topics.351-400_trec7.txt contenente il topic relativo ai documenti), trec.qrels (con la posizione del file qrels.trec7.txt contenente i giudizi di rilevanza), ignore.low.idf.terms (impostato al valore true per ignorare valori di idf bassi), TrecQueryTags.process (impostato a title,desc in modo da considerare sia il titolo che la descrizione del topic nelle query) e TrecQueryTags.skip (impostato a narr per evitare di considerare la narrazione e quindi un appesantimento del carico di lavoro nell'esecuzione delle query);
- indicizzazione tramite il comando ./trec_terrier.sh -i (nel caso in cui fosse necessaria un'indicizzazione che non facesse uso del *Porter stemmer* o della rimozione delle *stopword*, prima di questa fase veniva modificato il file *terrier.properties* in cui si impostava correttamente la proprietà *termpipelines*);
- dopo aver creato l'indice, tramite il comando ./trec_terrier.sh –printstats, è stato possibile verificare le statistiche risultanti e si è constatato che il numero di documenti indicizzati ammontava a 528155;
- esecuzione delle run tramite il comando ./trec_terrier.sh -r -Dtrec.model="Tipo_modello" utilizzando i sistemi descritti in Tabella 1;

Nome sistema	Modello BM25	Modello TF_IDF	Stop list	Porter stemmer
BM25	~		~	~
TF_IDF		~	~	~
BM25_porter	~			-
TF IDF not		~		

Tabella 1. Sistemi utilizzati

- ottenuti i file .res da ogni run eseguita, è stata eseguita una fase di valutazione tramite il software trec_eval usando il comando ./trec_eval -q -m all_trec fornendo in input il file qrels.trec7.txt con i giudizi di rilevanza e il .res da valutare; si sono ottenute così tutte le misure che verranno poi analizzate;
- creazione di uno script in *Python 3.7*, utilizzando il programma *PyCharm*, per inserire in una struttura le misure di valutazione da analizzare. Sono stati creati così *Average_Precision.txt*, *P_10.txt* e *Rprec.txt* contenenti per ogni file una matrice di 50 righe (Topic) e 4 colonne (Run) indicanti la relativa misura di valutazione in esame;
- vengono effettuati l'ANOVA 1-way ed il Tukey HSD test, utilizzando i tre file appena creati, riportando i risultati nei file Anova_"Misura_considerata".txt e tukey_HSD_"Misura_considerata".txt;
- viene infine generato il plot della *MAP* per ogni sistema analizzato e vengono rappresentate le misure *P(10)* e *Rprec* creando un plot per ogni run.

Per la creazione dello script si è fatto uso della libreria os per le chiamate di sistema, statsmodel per l'ANOVA 1-way e per il Tukey HSD test, matplotlib per la creazione dei plot ed infine le librerie accessorie scipy e numpy.

2. Analisi dei risultati

In questa sezione verranno riportati i risultati ottenuti dai test statistici ANOVA 1-way, Tukey HSD pairwise e Tukey HSD multiple comparison che sono stati effettuati grazie all'utilizzo dello script sviluppato.

Dal test dell'*ANOVA 1-way* sono stati ottenuti i risultati riportati in *Tabella 2*. Tali valori permettono di affermare che i 4 sistemi presi in esame assumono la stessa media, in quanto falliamo nel rifiutare la *Null Hypothesis* (valore di soglia α posto a 0.05).

	Average Precision	P(10)	Rprec
F value	0.26982242831143294	0.35778395335621926	0.3508494180537509
P value	0.8471081879709074	0.7835600894153874	0.7885747493027742

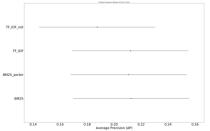
Tabella 2. ANOVA 1-way

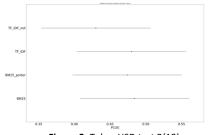
Il *Tukey HSD test* considerato in modalità *pairwise* permette di avere un confronto tra ogni coppia di sistemi. Da questo test si sono ottenuti i risultati riportati in *Tabella 3* per quanto riguarda l'analisi effettuata con la misura *Average precision*; si osserva anche qui che i sistemi sono molto simili. Anche il test svolto con la *P(10)* e la *Rprec* ha fornito risultati analoghi (reperibili al link Github nei file *tukey_HSD_p10.txt* e *tukey_HSD_rprec.txt*).

Multiple Comparison of Mean – Tukey HSD, FWER=0.05					
group 1	group 2	meandiff	lower	upper	reject
BM25	BM25_porter	-0.0018	-0.0877	0.0842	False
BM25	TF_IDF	-0.0005	-0.0865	0.0855	False
BM25	TF_IDF_not	-0.0251	-0.1111	0.0609	False
BM25_porter	TF_IDF	0.0012	-0.0848	0.0872	False
BM25_porter	TF_IDF_not	-0.0233	-0.1093	0.0626	False
TF IDF	TF IDF not	-0.0246	-0.1106	0.0614	False

Tabella 3. Tukey HSD pairwise test con Average Precision

Per quanto riguarda il *Tukey HSD test*, considerato in modalità *multiple comparison*, è stato constatato nuovamente che i quattro sistemi risultano molto simili tra loro.





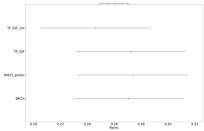


Figura 1. Tukey HSD test Average precision

Figura 2. Tukey HSD test P(10)

Figura 3. Tukey HSD test Rprec

Dalle figure riportate (*Figure 1-3*) si può notare che esiste sempre un'intersezione consistente tra gli intervalli di confidenza dei vari sistemi. È possibile osservare inoltre come il *TF_IDF_not* assuma valori leggermente più bassi rispetto agli altri sistemi in ognuna delle misure considerate e che, nell'analisi effettuata con la *P(10)*, anche il *BM25_stem* tende a distaccarsi leggermente dagli altri. Inizialmente il test era stato svolto solo sulla misura *Average precision*, ma, notando la notevole somiglianza tra i sistemi, si è scelto di effettuarlo anche con la *P(10)* e la *Rprec* per individuare eventuali differenze. Osservando i risultati si può concludere che in tutti i test svolti si fallisce nel rifiutare la *Null Hypothesis*, quindi non sono state rilevate differenze sostanziali tra i sistemi analizzati.

In Figura 4 infine viene riportato il plot relativo al valore della MAP per ogni sistema. Si può notare che i valori del TF_IDF_not sono inferiori rispetto agli altri. Sono state inoltre rappresentate, in un istogramma per ogni sistema, le misure P(10) e Rprec per ogni topic (plot reperibili al link Github nei file "nome_misura"_"nome_sistema".png). Da questi si può notare che la P(10) assume valori più elevati rispetto all'Average Precision ed alla Rprec, diversi topic infatti assumono valori di precisione 1 in confronto allo 0.7 massimo ottenuto con le altre due misure. Possiamo quindi dedurre che i sistemi hanno maggiore precisione nel caso in cui si considerino i dieci documenti più rilevanti.

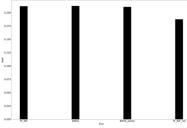


Figura 4. MAP

3. Conclusioni

Dalle analisi effettuate e dai risultati ottenuti si deduce che i sistemi che non fanno uso della *stop list* e del *Porter stemmer* forniscono risultati peggiori rispetto a quelli in cui vengono usate. Confrontando il *TF_IDF_not* e il *BM25_porter* si evidenzia che il non utilizzo della *stop list*, accompagnato dall'applicazione del *Porter stemmer*, porta ad un leggero peggioramento, ma non così sostanziale come nel caso in cui non venga fatto utilizzo della rimozione delle *stopword*.

Queste analisi sono riassunte nella Tabella 4 dove vengono riportati i valori riassuntivi delle misure analizzate.

Nome sistema	MAP	P(10)	Rprec
BM25	0.2126	0.4840	0.2705
TF_IDF	0.2120	0.4800	0.2725
BM25_porter	0.2108	0.4740	0.2740
TF_IDF_not	0.1875	0.4300	0.2460

Tabella 4. Misure riassuntive

Si noti come i valori di tutte le misure siano nettamente più bassi nel sistema TF_IDF_not , mentre il $BM25_stem$ risulta molto vicino agli altri due sistemi. Dai risultati ottenuti si può concludere che il TF_IDF e il BM25 sono i sistemi con maggior precisione e affidabilità. Per un'analisi più accurata sarebbe necessario effettuare gli stessi test basandosi su statistiche ulteriori fornite da altri sistemi che utilizzino alternativamente il Porter stemmer o la Stop Poster indipendentemente dal modello utilizzato; così facendo si potrebbe capire se effettivamente le prestazioni negative siano dovute all'assenza della Stop Poster stemmer.

Dal punto di vista dell'efficienza si può invece concludere che il non utilizzo della rimozione delle *stopword* porta a tempi di esecuzione maggiori e quindi il *TF_IDF_not* risulta essere il peggior sistema sia dal punto di vista dell'efficacia, che dell'efficienza.

4. Riferimenti

- [1] http://terrier.org/
- [2] https://github.com/usnistgov/trec eval
- [3] https://www.jetbrains.com/pycharm/
- [4] https://docs.python.org/3/library/os.html?highlight=os#module-os
- [5] https://matplotlib.org/
- [6] https://www.statsmodels.org/stable/index.html
- [7] https://docs.scipy.org/doc/