LATIHAN LKP 5

PRAKTIKUM PENGENALAN POLA (KOM622)

Dosen: Dr. Toto Haryanto, S.Kom., M.Si.

MODEL HMM MENGGUNAKAN PYTHON

ARIE QUR'ANIA G6601211013



DEPARTEMEN ILMU KOMPUTER FAKULTAS MATEMATIKA DAN ILMU PENGETAHUAN ALAM IPB UNIVERSITY BOGOR 2021

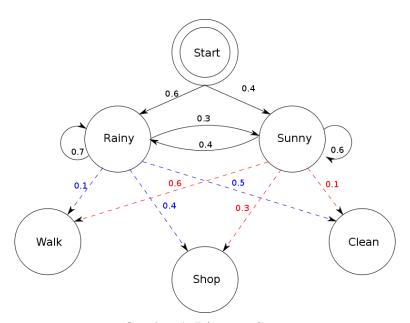
PERTEMUAN 5

MODEL HMM Menggunakan Python

TUJUAN PRAKTIKUM

Mahasiswa mampu mengimplementasikan model HMM dengan menggunakan python. HMM memiliki tiga permasalahan. Pada praktikum kali ini dua permasalahan akan dibahas yakni menentukan probability dari suatu obervasi da meentukan state optimal dari suatu observasi.

Adapun permasalahannya diilustrasikan pada diagram state sebagai berikut:



Gambar 1. Diagram State

Dari Gambar diperoleh beberapa informasi sebagai berikut:

- 1. Terdapat 2 hidden state :{Rainy, Sunny}
- 2. Terdapat 3 observable state :{Walk, Shop, Clean}
- 3. Terdapat nilai initial probability {0.6, 0.4}

Sebelum melakukan klasifikasi, terlebih dahulu kita melakukan instalasi library hidden markov (HMM) yaitu hmmlearn.

Cara melakukan instalasi library: pip install hmmlearn==0.2.2

1. Mendefinisikan State

```
# Definisi Matrik Transisi (states)

states = ('Rainy', 'Sunny')

# definisi Matriks Observasi / Matrik emmisi
observations = ('walk', 'shop', 'clean')

# definisi Matriks Priority
start_probability = {'Rainy': 0.6, 'Sunny': 0.4}

transition_probability = {
    'Rainy' : {'Rainy': 0.7, 'Sunny': 0.3},
    'Sunny' : {'Rainy': 0.4, 'Sunny': 0.6},
    }

emission_probability = {
    'Rainy' : {'walk': 0.1, 'shop': 0.4, 'clean': 0.5},
    'Sunny' : {'walk': 0.6, 'shop': 0.3, 'clean': 0.1},
    }
```

2. Instalasi library dan representasi pada matrik

3. Menyelesaikan permasalahan 1 dari HMM

```
# Given a known model what is the likelihood of sequence O happening? # The probability of the first observation being "Walk" equals to the multiplication # of the initial state distribution and emission probability matrix. # 0.6 \times 0.1 + 0.4 \times 0.6 = 0.30 (30%). # The log likelihood is provided from calling .score. # catatan {'walk', 'shop','clean'} # Kasus untuk initial state #
```

```
# contoh untuk observasi 'walk'
# peluang dari model jika observasi adalah 'walk'
# 0.6 \times 0.1 + 0.4 \times 0.6 = 0.30 (30\%)
import math
math.exp(model.score(np.array([[0]])))
# contoh untuk observasi 'shop'
# peluang dari model jika observasi adalah 'shop'
# 0.6 \times 0.4 + 0.4 \times 0.3 = (36\%)
math.exp(model.score(np.array([[1]])))
 Hasil: 0.3600000000000000000
# contoh untuk observasi 'clean'
# peluang dari model jika observasi adalah 'clean'
# 0.6 \times 0.5 + 0.4 \times 0.1 = (34\%)
math.exp(model.score(np.array([[2]])))
 Hasil: 0.3400000000000001
# contoh untuk observasi {'clean', 'clean'}
# peluang dari model jika observasi {'clean', 'clean'} adalah
math.exp(model.score(np.array([[2,2]])))
 Hasil: 0.1244
```

4. Menyelesaikan permaslahan 2 dai HMM dengan viterbi algorithm

<pre>#=== HMM decode dengan algoritma viterbi di dalamnya logprob, seq = model.decode(np.array([[1,2,(print(math.exp(logprob)) print(seq)</pre>	
Hasil:	
0.015120000000000000 [0 0 1]	
<pre>logprob, seq = model.decode(np.array([[2 print(math.exp(logprob)) print(seq)</pre>	,2,2]]).transpose()
Hasil:	
0.03674999999999999 [0 0 0]	