Implementasi KNN, Naive Bayes, DTL pada UNSW-NB15 Dataset

IF3170 - Inteligensi Artifisial



Nama Kelompok:

- 1. Ignatius Jhon Hezkiel Chan (13522029)
- 2. Matthew Vladimir Hutabarat (13522093)
- 3. Suthasoma Mahardhika Munthe (13522098)
 - 4. Marvin Scifo Y. Hutahaean (13522110)

PRODI TEKNIK INFORMATIKA
SEKOLAH TEKNIK ELEKTRO DAN INFORMATIKA (STEI)
INSTITUT TEKNOLOGI BANDUNG
2024

Daftar Isi

Dattar Isi	
KNN (K Nearest Neighbor)	3
Naive Bayes	
DTL (Decision Tree Learning)	
Data Cleaning and Preprocessing	6
1. Data Cleaning	6
2. Data Preprocessing	8
Prediction Comparison	
1. KNN	12
2. Naive Bayes	12
3. ID3	
Lampiran dan Pembagian Tugas	16

KNN (K Nearest Neighbor)

Algoritma k-nearest neighbours (KNN) adalah pengklasifikasi pembelajaran terawasi non-parametrik, yang menggunakan kedekatan untuk membuat klasifikasi atau prediksi tentang pengelompokan titik data individual. Ini adalah salah satu pengklasifikasi dan pengklasifikasi regresi yang populer dan paling sederhana yang digunakan dalam pembelajaran mesin saat ini. Beginilah tahapan dari implementasi KNN dalam menyelesaikan dataset UNSW-NB15

1. Constructor KNN

KNN dibuat dengan 2 parameter yaitu k-nearest dan orde dalam Minkowski Distance. Data train sengaja tidak dimasukkan nilai apa-apa karena akan diisikan saat melakukan Model Fitting

2. Model Fitting

Model Fitting menyimpan data training untuk melakukan prediksi nanti

3. Prediksi

Prediksi dilakukan dengan cara konversi array menjadi numpy array. Untuk setiap data yang ingin diprediksi, cari Minkowski distance lalu cara fitur terdekat sebanyak k. Lalu, carilah nilai kelas yang paling dominan dari k neighbor tersebut untuk ditentukan sebagai nilai prediksi

Naive Bayes

Naive Bayes adalah metode pengklasifikasian dengan mengandalkan Teorema Bayes. Metode ini akan menghitung probabilitas suatu kejadian berdasarkan informasi sebelumnya. Teorema Bayes dapat dinyatakan dengan rumus :

$$P(A|B) = \frac{P(B|A) \cdot P(A)}{P(B)}$$

P(A|B): Probabilitas A terjadi jika diketahui B terjadi P(B|A): Probabilitas B terjadi jika diketahui A terjadi

P(A): Probabilitas awal dari A P(B): Probabilitas awal dari B

Berikut langkah langkah dalam mengimplementasikan kelas NaiveBayes:

- 1. Melakukan fit pada kolom target, pada langkah ini kelas akan menyimpan nilai nilai unik dari kolom target dan menghitung setiap rata rata dan varian setiap kolom yang ada.
- 2. Selanjutnya, setiap baris dari dataset keseluruhan (kecuali target kolom) akan diiterasi untuk dihitung probabilitas terhadap nilai kolom target menggunakan distribusi gaussian dengan rumus sebagai berikut :

$$P(X|C) = \frac{1}{\sqrt{2\pi\sigma^2}} exp\left(-\frac{(X-\mu)^2}{2\sigma^2}\right)$$

μ: Rata rata dari class C

 σ^2 : Varian dari class C

Pada dataset ini kami mengubah semua kolom kategori menjadi numerik dengan menggunakan *Onehot Encoding* sehingga tidak perlu menggunakan rumus probabilitas yang diajarkan di kelas

3. Setelah menghitung nilai distribusi gaussian setiap kelas, kita akan memasukkan nilai dengan probabilitas terbesar ke dalam array prediction

DTL (Decision Tree Learning)

ID3 (Iterative Dichotomiser 3) adalah algoritma pembentukan decision tree yang digunakan untuk melakukan klasifikasi. ID3 memilih atribut terbaik untuk memisahkan data menggunakan metrik Information Gain yang dihitung dari Entropy. Atribut dengan information gain tertinggi akan digunakan sebagai node atau decision point dalam pohon. Berikut ini adalah tahapan yang dilakukan untuk mengimplementasikan kelas ID3DecisionTree.

1. Entropy

Method ini adalah sebuah fungsi yang digunakan untuk menghitung entropi dari sebuah label y. Entropi digunakan untuk mengukur ketidakteraturan dalam dalam

dataset dan dirumuskan sebagai:

$$\mathrm{H}(S) = \sum_{x \in X} -p(x) \log_2 p(x)$$

Nilai entropi ini akan digunakan untuk menentukan fitur mana yang akan ditetapkan untuk membagi data.

2. Information Gain

Nilai entropi yang berkurang setelah membagi data menggunakan fitur tersebut dapat diperoleh menggunakan rumus berikut:

$$IG(S,A) = \mathrm{H}(S) - \sum_{t \in T} p(t) \mathrm{H}(t)$$

Fitur dengan *information gain* tertinggi dipilih untuk membagi data. Untuk menentukan sebuah fitur sebagai pembagi data, ada nilai gain minimum yang ditetapkan yaitu, 0.0001. Nilai ini digunakan untuk menghentikan pembagian data yang tidak signifikan. Nilai gain ini berfungsi untuk menghindari pembuatan model yang terlalu kompleks dan pemisahan data itu tidak membawa keuntungan yang berpengaruh. Selain itu, nilai minimum gain ini bertujuan untuk menghindari masalah *overfitting* pada model.

3. Build Tree

Tree secara rekursif dibangun dengan menghitung nilai *information gain* yang terbesar untuk setiap fitur yang masih tersisa. Jika tree sudah mencapai kedalaman tertentu maka prediksi untuk node ini adalah nilai label mayoritas untuk data pada node ini, yaitu *attack_cat*.

Jika data suatu node seluruhnya sama, maka nilai prediksi pada node tersebut adalah nilai target data. Jika tidak ada fitur yang dapat digunakan untuk membagi data, tetapkan nilai prediksi sebagai nilai mayoritas.

4. Predict

Prediksi dilakukan dengan melakukan iterasi *decision tree* yang telah dibentuk saat melakukan *fitting* menggunakan data latih. Beberapa kasus di mana nilai prediksi tidak ada saat sudah mencapai sebuah node, nilai prediksi yang diganti menjadi nilai mayoritas (*leaves*) pada tree dengan akar node tersebut.

Data Cleaning and Preprocessing

Untuk membuat prediksi pada dataset, ada baiknya data dibersihkan dan diproses terlebih dahulu. Berikut adalah metode yang kami lakukan untuk tiap tahapan Data Cleaning dan Preprocessing.

1. Data Cleaning

a. Handling Missing Data

Mengidentifikasi dan melakukan sesuatu terhadap nilai yang hilang di dataset. Strategi yang kami gunakan adalah untuk nilai kolom numeric, kami menggunakan strategi imputer dengan menggantikan nilai *missing* dengan median kolom tersebut pada dataset. Sedangkan untuk nilai kolom kategorikal, kami menggunakan strategi imputer dengan menggantikan nilai missing dengan *most frequent value* kolom tersebut pada dataset.

```
def __init__(self, strategy='mean', fill_value=None):
    Initialize the imputer for handling missing values.
    :param strategy: The strategy to use for imputation ('mean', 'median', 'most_frequent', 'constant').
    self.fill value = fill value
    self.imputer = SimpleImputer(strategy=self.strategy, fill_value=self.fill_value)
def fit(self, X):
    Fit the imputer to the data.
   self.imputer.fit(X)
def transform(self, X):
    :param X: Features data with missing values
    :return: Data with missing values imputed
    return self.imputer.transform(X)
def fit_transform(self, X, y=None):
    :param X: Features data with missing values
:return: Data with missing values imputed
    return self.imputer.fit_transform(X)
def get_imputation_statistics(self):
    return self.imputer.statistics_
```

b. Dealing with Outliers

Untuk menangani outliers, kami melakukan *Clipping* (pembatasan nilai) berdasarkan persentil yang kami tentukan. Kami membuat batas bawah persentil adalah persentil ke-1, dan batas atas adalah persentil ke-99. Nilai yang berada diluar range ini akan dipotong *(clipped)* menjadi nilai batas tersebut. Metode ini dilakukan untuk tiap kolom dengan nilai persentil tiap kolom terkait.

```
class OutlierClipper(BaseEstimator, TransformerMixin):

def __init__(self, lower_percentile=0.01, upper_percentile=0.99):

self.lower_percentile = lower_percentile

self.upper_percentile = upper_percentile

def fit(self, X, y=None):
    if not isinstance(X, np.ndarray):
        X = np.array(X)

self.lower_bounds = np.percentile(X, self.lower_percentile * 100, axis=0)

self.upper_bounds = np.percentile(X, self.upper_percentile * 100, axis=0)

return self

def transform(self, X):
    if not isinstance(X, np.ndarray):
        X = np.array(X)

return np.clip(X, self.lower_bounds, self.upper_bounds)
```

c. Removing Duplicates:

Kami melakukan penghapusan baris duplikat pada dataset. Penghapusan baris duplikat ini agar menjaga integritas data, sehingga mendapatkan *insight* dan analisis yang tepat dan sesuai.

```
class DuplicateRemover(BaseEstimator, TransformerMixin):
    def fit(self, X, y=None):
        return self

def transform(self, X):
    return X

def fit_transform(self, X, y):
    self.fit(X,y)
    X_unique, indices = np.unique(X[0], axis=0, return_index=True)
    y_unique = X[1][indices]
    return X_unique, y_unique
```

d. Feature Engineering:

Kami melakukan proses *Discretization* untuk membagi nilai numeric menjadi beberapa kategori. Proses ini kami lakukan khususnya untuk model ID3, dimana ID3 pada dasarnya membagi jenis *keputusan* berdasarkan suatu kategori sehingga nilai numeric harus dapat dibagi menjadi beberapa kategori diskrit.

2. Data Preprocessing

a. Feature Scaling

Feature scaling digunakan untuk memastikan fitur numerik memiliki skala yang serupa. Kami menggunakan Standard Scalling untuk menormalisasi data sehingga skala fitur dataset memiliki rata-rata (mean) 0 dan simpangan baku (*standard deviation*) 1. Kami memilih scaling ini untuk memastikan distribusi fitur lebih seragam dan membantu model bekerja lebih baik pada data skala berbeda. Penggunaan scaling ini aman akan outlier karena outlier telah kami tangani pada tahap sebelumnya.

```
class FeatureScaling(BaseEstimator, TransformerMixin):
    def __init__(self, method="standard"):
        self.method = method
        self.scaler = None

def fit(self, X, y=None):
        if self.method == "standard":
            self.scaler = StandardScaler().fit(X)
        elif self.method == "minmax":
            self.scaler = MinMaxScaler().fit(X)
        return self

def transform(self, X):
        return self.scaler.transform(X) if self.scaler else X
```

b. Encoding Categorical Variables

Model pembelajaran mesin biasanya bekerja dengan data numerik, sehingga variabel kategori perlu dikodekan. Kami mengimplementasikan dua jenis Encoding, yakni One hot Encoding dan Ordinal Encoding. Ordinal Encoding kami gunakan pada Pipeline ID3 dan Naive Bayes. Sedangkan One Hot Encoding kami gunakan pada Pipeline KNN.

c. Handling Imbalanced Classes

Untuk mengatasi ketidakseimbangan Kelas Attack Category pada dataset, kami menggunakan teknik oversampling yakni SMOTE. SMOTE bekerja dengan menambah data dari kelas minoritas dengan membuat sampel-sampel sintetik berdasarkan statistik data.

```
class SMOTEHandler(BaseEstimator, TransformerMixin):

def __init__(self, random_state=None, sampling_strategy='auto'):

self.random_state = random_state

self.sampling_strategy = sampling_strategy

self.smote = SMOTE(random_state=self.random_state, sampling_strategy=self.sampling_strategy)

def fit(self, X, y):
 self.smote.fit(X, y)
 return self

def transform(self, X):
 return X

def fit_transform(self, X, y):
 return self.smote.fit_resample(X, y)
```

d. Dimensionality Reduction

Kami menggunakan Dimensionality Reduction, yakni bentuk pengurangan jumlah fitur menggunakan teknik Analisis Komponen Utama (PCA) untuk menyederhanakan model dan meningkatkan performa. PCA bekerja dengan menggabungkan beberapa fitur menjadi suatu "principal component" yang berpotensi mewakili beberapa kolom lebih baik.

```
1 class DimensionalityReducer(BaseEstimator, TransformerMixin):
       def __init__(self, n_components=None):
           self.n_components = n_components
           self.pca = PCA(n_components=self.n_components)
      def fit(self, X, y=None):
          self.pca.fit(X)
          return self
      def transform(self, X):
          return self.pca.transform(X)
       def fit_transform(self, X, y=None):
           return self.pca.fit_transform(X[0])
       def explained_variance_ratio(self):
          return self.pca.explained_variance_ratio_
       def components(self):
           return self.pca.components_
```

e. Normalization

Bentuk penormalan data untuk mencapai distribusi standar. Hal ini sangat penting untuk algoritma yang mengasumsikan data terdistribusi normal.

```
from sklearn.preprocessing import Normalizer

class DataNormalizer(BaseEstimator, TransformerMixin):
    def __init__(self, norm='12'):
        self.norm = norm
        self.normalizer = Normalizer(norm=self.norm)

def fit(self, X, y=None):
        self.normalizer.fit(X)
        return self

def transform(self, X):
        return self.normalizer.transform(X)

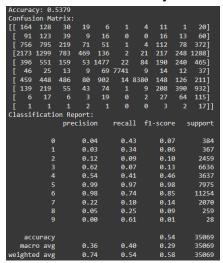
def fit_transform(self, X, y=None):
        return self.normalizer.fit_transform(X)
```

Prediction Comparison

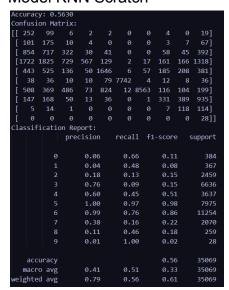
1. KNN

Berdasarkan hasil percobaan, didapatkan hasil sebagai berikut :

1. Model KNN dari Library Scikit Learn



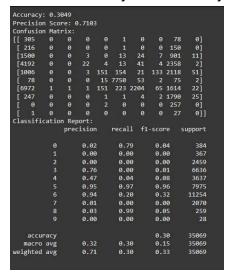
2. Model KNN Scratch



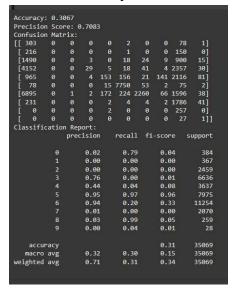
2. Naive Bayes

Berdasarkan hasil percobaan, didapatkan hasil sebagai berikut :

1. Model Naive Bayes dari library Scikit Learn



2. Model Naive Bayes scratch



Dapat dilihat dari akurasi diatas, hasil implementasi naive bayes buatan sendiri dan built in naive bayes memiliki performa yang hampir sama. Performa yang hampir sama ini menunjukkan kalau model yang ada pada scikit learn memiliki bentuk yang sama dengan model yang bangun secara *scratch*.

3. ID3

Kedalaman yang ditetapkan untuk kedua percobaan pada model yang diimplementasikan dengan model yang menggunakan pustaka adalah 5. Hasil akurasi yang diperoleh menggunakan algoritma implementasi sendiri adalah 0.7346 dan yang

menggunakan pustaka adalah 0.7354. Nilai yang didapat menggunakan implementasi lebih buruk.

Kedua model menggunakan data hasil *pipeline* (*cleaning* dan *preprocess*) yang sama. Fitur numerik di transform menggunakan metode discretization. Sementara fitur kategori di-encode menggunakan *label encoder*.

Berikut ini adalah hasil uji coba pada kedua model menggunakan data yang sama.

		•	•							
Acc	curacy	: 0.	.7354							
Cor	Confusion Matrix:									
]]	49	18	99	165	12	3	27	10	0	1]
[19	21	100	176	23	2	8	14	4	0]
[112	98	775	1210	87	29	50	80	16	2]
[150	143	1107	4330	298	77	196	303	18	14]
[19	40	144	431	1744	20	824	361	53	1]
[3	1	43	82	26	7803	7	10	0	0]
[31	5	57	196	923	17	9840	158	27	0]
[5	20	127	372	239	7	98	1190	10	2]
[0	3	13	23	68	1	34	81	36	0]
[0	0	1	13	2	0	1	8	1	2]]
Cla	assifi	cati	ion Re	eport	:					
precision				on	recal	ll f:	l-score	2	support	
		(3	0.1	13	0.1	13	0.13		384
		1	L	0.6	3 6	0.6	36	0.06		367
		2	2	0.3	31	0.3	32	0.31		2459
		3	3	0.6	52	0.6	55	0.64		6636
		4	1	0.5	51	0.4	48	0.49		3637
			5	0.9	98	0.9	98	0.98		7975
		6	5	0.8	89	0.8	37	0.88		11254
		7	7	0.5	54	0.5	57	0.56		2070
		8	3	0.2	22	0.1	14	0.17		259
		٩	9	0.6	3 9	0.6	3 7	0.08		28
•••										
accuracy								0.74		35069
	macro	av	3	0.4	43	0.4	43	0.43		35069
we:	ighted	av	3	0.7	74	0.7	74	0.74		35069

Gambar 3.1 Hasil model menggunakan pustaka

	Accuracy: 0.7346									
	Confusion Matrix:									
]]	27	7	72	257	6	1	10	4	0	0]
[6	5	65	226	28	1	23	13	0	0]
[21	35	431	1644	118	17	113	76	4	0]
[45	41	575	5101	340	23	360	146	5	0]
[10	8	57	384	1932	22	638	572	14	0]
[1	0	8	102	40	7764	17	43	0	0]
[3	0	0	269	1175	11	9381	412	3	0]
[4	6	62	527	296	2	75	1098	0	0]
[0	0	0	0	78	0	70	90	21	0]
[0	0	0	24	2	0	1	1	0	0]]
Cla	Classification Report:									
	precision		recall f1-score		support					
		0		0.2	23	0.6	3 7	0.11		384
		1		0.6	3 5	0.6	31	0.02		367
		2		0.3	34	0.1	18	0.23		2459
		3		0.6	50	0.7	77	0.67		6636
		4		0.4	18	0.5	53	0.50		3637
		5		0.9	99	0.9	97	0.98		7975
		6		0.8	38	0.8	33	0.86		11254
		7		0.45		0.53 0.49			2070	
		8		0.4	4 5	0.6	38	0.14		259
		9		0.6	3 0	0.6	3 0	0.00		28
	accuracy							0.73		35069
	macro	avg		0.4	1 5	0.4	10	0.40		35069
wei	ghted	avg		0.7	73	0.7	73	0.72		35069

Gambar 3.2 Hasil model implementasi

Lampiran dan Pembagian Tugas

Link GitHub: sotul04/gimana-sih-ben

Pembagian Tugas:

Nama	NIM	Tugas
Ignatius Jhon Hezkiel Chan	13522029	Data Cleaning and Preprocessing, Model Library
Matthew Vladimir Hutabarat	13522093	Naive Bayes
Suthasoma Mahardhika Munthe	13522098	Decision Tree Learning
Marvin Scifo Y. Hutahaean	13522110	K-Nearest Neighbor