

電子情報工学専攻

Advanced Course of Electronics and Information Engineering

平成25年度 専攻科特別研究論文

時系列情報を用いた作業の目的予測

Task Purpose Prediction from Time-series
History

指導教員名 上野 秀剛

論文提出者名 大橋 亮太

独立行政法人 国立高等専門学校機構

奈良工業高等専門学校 専攻科

Institute of national College of Technology, Japan

Faculty of Advanced Engineering at Nara National College of Technology

時系列情報を用いた作業の目的予測

Task Purpose Prediction from Time-series History

大橋 亮太
Ohashi Ryouta

独立行政法人 国立高等専門学校機構

奈良工業高等専門学校 専攻科 電子情報工学専攻

大和郡山市矢田町 22 番地 (〒 639-1080)

Institute of national College of Technology, Japan

Faculty of Advanced Engineering at Nara National College of Technology Yatacho
22, Yamato-koriyama, Nara 639-1080, Japan

Abstract— This paper proposes a method to support Personal Software Process (PSP) by classify a developers' activity on a computer into a purpose of the development process. There are several methods and systems to support PSP process, they records developers' task automatically. However these systems require to input a purpose of the task manually. Such manual recording obstructs the development task, hence its causes an inaccurate purpose recording. Our proposed method predicts a task purpose from characteristics of time-series task history. The method identifies a main task which represents the purpose of close consecutive activities. We implemented the method by a machine learning algorithm, Random Forests. The experiment result shows the prediction with the time-series task is more accurate than the prediction without the time-series task. It was confirmed that obtained accuracy close to 85% to 95% by increasing the number of considered task. In particular, prediction accuracy became high when the prediction target belongs to an aim that was performed mainly during a measurement period. The result shows that the proposed method eases software developers to measure their process, by decrease the manual entry of task aim during the development.

Keywords— Personal Software Process, Task Management Task Prediction, Machine Learning

関連業績リスト

1. Ryouta Ohashi, Hidetake Uwano, and Takao Nakagawa, “Task Classification with Chronological Action History for Psp Support,” In 13th ACIS International Conference on Software Engineering, Artificial Intelligence, Networking and Parallel/Distributed Computing (SNPD 2012), August 2012.
2. 上野 秀剛, 大橋 亮太, “Psp 支援のためのタスク時系列情報を用いた目的推定,” ウィンターワークショップ 2013・イン・那須, pp.25-26, January 2013.
3. 大橋 亮太, 上野 秀剛, 門田 暁人, “作業履歴中の主要な作業に着目した作業目的予測,” 第 183 回ソフトウェア工学研究発表会, March, 2014(発表予定).

目次

第 1 章	はじめに	1
第 2 章	関連研究	3
2.1	PSP 支援システム	3
2.2	作業予測と分類	5
第 3 章	提案手法	6
3.1	Task	6
3.2	Aim	7
3.3	Random Forests	7
3.4	時系列情報を用いた Aim の予測	8
第 4 章	実験	10
4.1	実験環境	10
4.2	評価	13
第 5 章	結果と考察	15
5.1	全体の結果	15
5.2	異なる傾向を示した被験者	17
5.3	前と後ろの Task 情報が予測精度に与える影響	18
5.4	特徴の重要度	19
5.5	予測モデル構築時間	21
第 6 章	おわりに	22
	謝辞	23

参考文献	24
参考文献	24

目次

2.1	TaskPit	4
2.2	作業履歴例	4
3.1	Aim“設計仕様書作成”	7
3.2	異なる Aim における Task 列	9
4.1	機能を追加した TaskPit	11
4.2	Task の設定例	12
4.3	Aim を記録した作業履歴例	12
5.1	各被験者の予測精度の平均値	16
5.2	被験者 A の各 Aim に対する予測精度	18
5.3	前後, 前のみ, 後ろのみを考慮した場合の予測精度	19
5.4	前後 10 個の Task を考慮した場合の重要度	20
5.5	前後 100 個の Task を考慮した場合の重要度	20
5.6	モデル構築時間	21

表目次

4.1	各被験者が記録した Task と Aim の数	11
4.2	予測結果の例	14
5.1	各被験者の一部の予測精度と標準偏差	16
5.2	被験者 D の Task 数と割合, 予測精度	16
5.3	被験者 A の Task 数と割合	17

第1章 はじめに

ソフトウェア開発者の能力向上やプロセス改善を目的として設計された Personal Software Process (PSP) が提唱されている [1]。PSP は開発者の作業履歴を記録し、実装やテスト、設計、会議といった個々の開発作業にどれだけの時間を費やしているか分析し、効率の改善やプロセス改善に役立つ手法である。

これまでに PSP における作業履歴の記録を容易にするための支援システムが複数提案されている [2][3][4]。これらのシステムは開発者の作業に費やした時間を自動で計測することができるが、どのような作業を現在行っているかという情報に関しては、手動で入力する必要がある。そのため、データの取り忘れや計測に気を取られ作業に集中できないといった問題がある。

そこで、作業履歴の記録を自動化し、より簡単に行うためのツールとして TaskPit がある [5]。TaskPit はアクティブになっているソフトウェアのウィンドウ名と作業を関連づけ、作業時間や打鍵数、クリック数を記録する。例えば、“MS Word” で 2 分間作業を行った後、“Open Office Writer” で 3 分間作業を行った場合、“書類閲覧編集” という作業を 5 分間行ったとして記録される。このように、TaskPit は開発者の作業の切り替えとそれぞれに費やした時間が自動で記録される。開発者は TaskPit で記録された作業履歴を設計や実装といった開発作業の種類毎に集計することで個々の開発作業にどれだけの時間を費やしているか分析できる。このとき、同じ作業であっても、その目的によって異なる種類に集計する必要がある。例えば、設計書閲覧・編集という作業が行われた場合、設計書を作成するための作業であれば設計に、実装の過程で設計を確認するための作業であれば実装として分類する。開発プロセスを改善するにあたって、作業の目的に基づいた履歴分析が必要になる。

本稿では TaskPit が計測する作業を Task、開発者が Task を行っている目的を Aim と定義し、Task の Aim を自動で予測する手法を提案する。Task の Aim を自動で予測する事で、開発者の作業の妨げにならない計測が可能になり、正確な記録からプロセス改善が

行えるようになる．提案する手法は，Aim は連続する Task の集合であるとみなし，予測対象 Task と前後に実行される Task の特徴から，機械学習アルゴリズムである Random Forests を用いて Aim を予測する．各 Task の特徴として，Task 名，打鍵数やマウスクリックの数を選択した．また，各 Aim にはそれぞれ打鍵数やクリック数が多い Task（主要な Task）があると考え，予測対象 Task 前後の Task に対して，作業量毎に順位付けを行い，特徴として使用する．

第2章 関連研究

2.1 PSP 支援システム

PSP とはソフトウェア開発者が開発作業に費やした時間を計測し、分析する事で開発プロセスを改善する手法である。PSP では各作業に必要な時間を事前に見積り、計測したデータから見積りの差異、及びその原因を分析する事でプロセスの問題点を明らかにする。

開発作業に費やす時間を計測するための支援システムとして Process Dashboard [2], Task Coach [3], Slim Timer [4] などがある。これらのシステムは PC 上での作業時間を自動で計測できる一方で、遂行中の作業が切り替わった際に手動で入力をする必要がある。そのため、計測データに漏れが発生し、不正確なデータを記録してしまうといった問題がある。

そこで、作業の計測、判別を自動化したシステムとして TaskPit がある [5]。図 2.1 に TaskPit のスクリーンショットを示す。TaskPit はアクティブになっているソフトウェアのウィンドウ名と作業 (Task) を関連づけ、作業時間や打鍵数、マウスクリック数を記録する。例えば、“MS Word” で 2 分間作業を行った後、“Open Office Writer” において 3 分間作業を行った場合、“書類閲覧編集” という Task を 5 分間行ったとして記録される。これらの Task の判別は、TaskPit の設定でソフトウェアと Task 名の紐付けをしておくことによって可能となっている。図 2.2 に TaskPit で計測された作業履歴の例を示す。作業履歴には Task 名、開始時刻、終了時刻、左クリック数、右クリック数、打鍵数が含まれる。TaskPit はアクティブなアプリケーションの変化を検出し、自動的に作業履歴を記録することができる。しかし、作業履歴には各 Task の目的 (Aim) が記録されていない。そのため、プロセスの改善を行う際に、記録された Task 毎の Aim を調査し、どの Aim に対して作業時間を費やしているかに関して分析する必要がある。本研究ではプロセス改善の支援を目的として、Task の Aim を自動予測する手法を提案する。

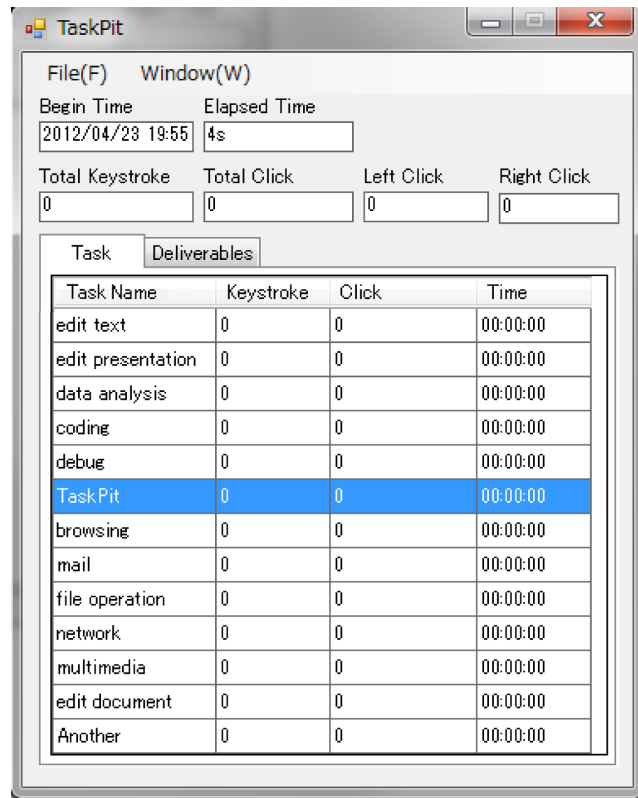


图 2.1 TaskPit

Task Name,	Begin Time,	End Time,	Lclick,	Rclick,	Keystroke
design document,	13:25:35,	13:28:48,	11,	2,	98
Req. specification,	13:28:48,	13:29:54,	7,	0,	0
design document,	13:29:54,	13:33:48,	23,	3,	120
desktop,	13:33:48,	13:33:56,	1,	0,	0
design document,	13:33:56,	13:34:48,	4,	0,	75
data analysis,	13:34:48,	13:36:41,	24,	0,	64
desktop,	13:36:41,	13:36:59,	2,	0,	0
Req. specification,	13:36:59,	13:37:54,	3,	0,	0
data analysis,	13:37:54,	13:39:45,	5,	9,	7

图 2.2 作業履歷例

2.2 作業予測と分類

PC 上での作業支援や作業計測を目的とした作業予測と分類に関する研究がされている。Michael らは PC 上のアクティブなウィンドウから機械学習を用いて、PC 上での作業の目的を予測する手法を提案している [6]。この手法はアプリケーション名やウィンドウタイトル、ウィンドウ内のコンテンツを機械学習に使用している。Stumpf らは TaskTracker と TaskPredictor といったシステムを開発している [7]。TaskTracker は PC 上での操作を記録し、TaskPredictor は操作履歴から操作目的を予測する。TaskPredictor は操作の種類や時間、Window ID などの特徴として操作目的を予測している。Oliver らは SWISH と呼ばれるシステムを提案している [8]。このシステムはウィンドウタイトルやウィンドウの遷移順序を用いて作業目的を予測する。PC 上での作業を円滑にするために開発された TaskPose と呼ばれるシステムがある [9]。このシステムではクラスタリングを用いてウィンドウのグルーピングを行い、関連性のあるウィンドウを互いに近くにレイアウトしたり、重要なウィンドウは大きく表示することで、ウィンドウ間の移動を支援し、作業の円滑化を図っている。

本稿で提案する手法では、TaskPit によって記録された Task の情報から Aim を予測する。また、既存研究では予測対象となる作業の情報を用いて予測を行っているが、本稿では Task の時系列情報を用いて、記録された Taskの中から Aim に対する主な Task を判別し、それを特徴とする事で予測精度の向上を目指す。

第3章 提案手法

3.1 Task

Task とは 1 つのソフトウェアに対する連続したユーザの操作である。TaskPit はアクティブなアプリケーションに対する操作を監視し、連続した操作を 1 つの Task t として記録する。Task name はアクティブ状態になっているウィンドウの起動ファイル名とタイトル名から識別される。同じ Task に対して複数の異なるアプリケーションが利用される場合、それらを区別せず、同じ Task として記録する。また、Web ブラウザのような複数の Task (メールやグループウェア) で利用されるアプリであっても、ウィンドウタイトルによって異なる Task として識別する。Task, アプリケーション, ウィンドウタイトルの関係を Extended Backus-Naur Form (EBNF) で示す。

```
<Task> ::= <Application>{|<Application>}  
<Application> ::= <exe name> [<window title>]
```

記録される t の特徴は次の通りになっている。

- Task Name(Task 名)
- Left Clicks(左クリック数)
- Right Clicks(右クリック数)
- Keystrokes(打鍵数)

左, 右クリック数, 打鍵数は Task を実行する際に行われた数である。ここで打鍵に関しては, 数は記録するが入力内容に関しては記録しない。提案手法では, Task 名は実行されていた Task の種類を, 左, 右クリック数, 打鍵数からは Task の作業量を判別するのに用いる。

3.2 Aim

Aim とはユーザが Task を行う目的であり，各 Task t は Aim を達成するために行われる．本研究では，Aim A は連続した t の集合で表す：

$$A = [t_0, t_1, t_2, \dots, t_n] \quad (1)$$

図 3.1 に Aim が“設計仕様書作成”の場合の例を示す．図において各四角は Task を表し，マウス/キーボードアイコンの数は，ユーザの相対的な作業量を表す．ここで例に示した Aim“設計書作成”は“仕様書閲覧編集”と“設計書閲覧編集”から構成されており，“設計書閲覧編集”の作業量は“仕様書閲覧編集”と比べて多いことを示している．

3.3 Random Forests

Random Forests は決定木を弱学習器としたアンサンブル学習を用いる機械学習アルゴリズムである [10]．アンサンブル学習とは，高精度でない分類器を複数組み合わせることで精度を向上させる手法である．Random Forests は以下の手順によって学習を行う．

- 手順 1 与えられたデータセットから n_{tree} 組のブートストラップサンプルを作成する．その際，用いるデータセットの約 3 分の 1 はテスト用データとして取り除かれる．このテスト用データは Out-Of-Bag(OOB) データと呼ばれる．残った 3 分の 2 を学習用データとして用いる．
- 手順 2 作製したブートストラップ毎に分類木を作成し，木の生成に用いていない OOB データを用いてテストを行う．テスト時の誤り率は OOB 推定値と呼ばれる．分類

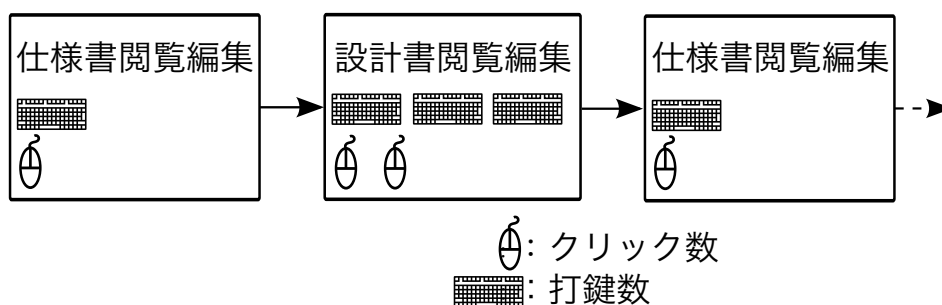


図 3.1 Aim“設計仕様書作成”

器の構築を行う際の各分岐ノードは，異なる木を多数生成するため，ランダムに $mtry$ 個の変数をサンプリングし，その中から最も分岐が良い変数を用いる．

手順 3 分類器は，すべてのブートストラップサンプルの OOB 推定値に基づいて多数決を取る．

Random Forests では，組み合わせるアンサンブル学習に用いる分類器の数 ($ntree$) と分岐の際に用いる説明変数の数 ($mtry$) を調整することができる．本稿で行われる実験では，説明変数の総数を M としたとき，Breiman の推奨する $ntree = 500$ ， $mtry = \sqrt{M}$ とする．

3.4 時系列情報を用いた Aim の予測

ある一つの Aim は連続した複数の Task で構成される．Task 列には Aim 毎に，Task の種類，順序，作業量（クリック数や打鍵数）に特徴がある．図 3.2 に設計，実装，テストを Aim とした Task 列を示す．図は設計と実装では構成する Task の種類が異なる事を示している．また，実装とテストでは構成する Task は同じであるがソースコード閲覧編集 Task で作業量が異なることを示している．Task の種類によっては複数の Aim に分類されうるため，Task の名前や作業量などが分かっても，どの Aim に分類されるかまでは分からない．しかし，Task の種類，順序，作業量の特徴を用いれば，前後の Task との関係性から Aim の判別ができると考えられる．提案手法ではこれらの点に着目し，Task の時系列情報から各 Task の Aim を予測する．予測には機械学習アルゴリズムの 1 つである Random Forests を用いる．予測に用いる特徴として Aim の予測対象である Task の情報と，その前後の Task の情報を用いる．予測対象である Task t_p の Aim 予測には Task の集合 $T = [t_{p-x}, t_p, t_{p+x}]$ を用いる． x は考慮する前後の Task の数を示す．予測に用いる特徴として以下の 8 種類の特徴を選択した．

1. 予測対象 Task 名: $t_p.Name$
2. 予測対象 Task の左クリック数: $t_p.LClick$
3. 予測対象 Task の右クリック数: $t_p.RClick$
4. 予測対象 Task の打鍵数: $t_p.Key$
5. T の各 Task 名: $t_{p-x}.Name, \dots, t_p.Name, \dots, t_{p+x}.Name$
6. T において左, 右クリック数, 打鍵数それぞれの数値が最も高い Task 名: $T.1stLClick, T.1stRClick, T.1stkey$

第4章 実験

4.1 実験環境

実験には奈良工業高等専門学校 5 年生の学生 5 人が被験者として参加した。全ての被験者は研究室に配属しており、講義の課題やレポート、研究などを配属先の研究室にある割り当てられた PC で行っている。実験にあたって被験者らが研究室で使用している Windows PC に TaskPit をインストールし、月曜日から金曜日までの五日間の被験者らの Task 及び Aim を計測した。

被験者らの Task の Aim を計測するにあたって、TaskPit に現在の Task の Aim を入力する機能を実装した。図 4.1 に機能追加後の TaskPit のスクリーンショットを示す。

提案する手法では Task の Aim が記録された作業履歴をトレーニングセットとして用いる。被験者が入力する Aim はそれぞれの被験者に対して事前にインタビューし、決定した。実験で利用された Aim を以下に示す。

- Research (Thesis)
- Research (Presentation)
- Research (Coding)
- Research (Survey)
- Research (Other)
- Homework (Signal Processing: SP)
- Homework (Software Engineering: SE)
- Homework (Other)
- Break
- Other

同様に記録される Task もそれぞれの被験者に対して行ったインタビューを元に設定し

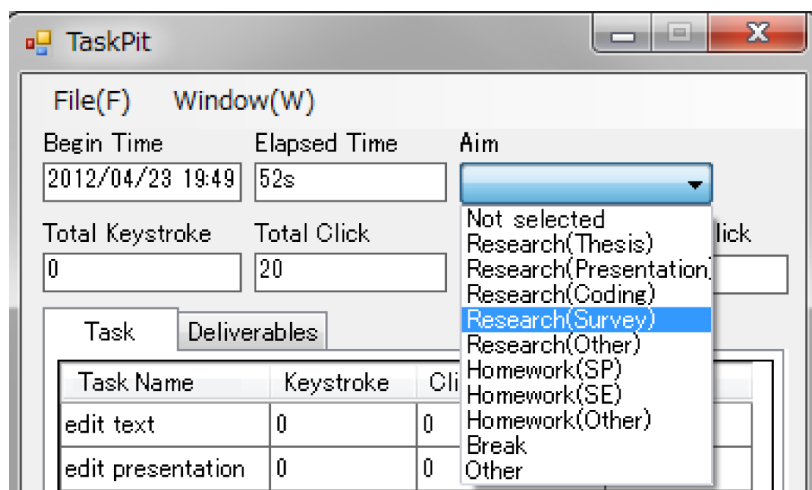


図 4.1 機能を追加した TaskPit

表 4.1 各被験者が記録した Task と Aim の数

	被験者 A	被験者 B	被験者 C	被験者 D	被験者 E	平均	標準偏差
Task 数	1130	637	1998	1550	1667	1385.2	532.6741
Aim 数	8	5	5	6	5	5.8	1.30384

た．図 4.2 に Task の設定例を示す．設定されていないアプリケーションが使用された場合には”not registered”として計測される．本実験では”not registered”を含む合計 23 種類の Task を計測した．図 4.3 に Aim と Task の計測例を示す．また，各被験者らが記録した Task 数，Aim 数を表 4.1 に示す．

```

edit text = EmEditor.exe|TeraPad.exe|notepad.exe|WINWORD.EXE|
Acrobat.exe|acrodist.exe
edit presentation = POWERPNT.EXE
data analysis = EXCEL.EXE
coding = VCExpress.exe|devenv.exe
debug = VCExpress.exe:Debugging|devenv.exe:Debugging
taskpit = TaskPit.exe|TaskAnalyzer.exe
web browse = iexplore.exe|chrome.exe|firefox.exe
mail = Outlook.exe|chrome.exe:gmail
file operation = explorer.exe
desktop = explorer.exe:Program Manager:unknown
network = FFFTP.exe|WinSCP.exe
chat = Skype.exe
painting = mspaint.exe

```

図 4.2 Task の設定例

Task Name	Lclick	Rclick	Keystroke	Task Aim
edit text,	9,	2,	27,	Not selected
edit text,	23,	9,	210,	Homework(SE)
web browse,	14,	3,	53,	Homework(SE)
another,	2,	0,	0,	Homework(SE)
web browse,	12,	0,	19,	Homework(SE)
data analysis,	9,	1,	22,	Homework(SE)
edit text,	9,	0,	176,	Homework(SE)
data analysis,	23,	2,	59,	Research(Thesis)
edit text,	1,	0,	24,	Research(Thesis)

図 4.3 Aim を記録した作業履歴例

4.2 評価

1 週間の記録を終えた後，予測精度確認のための評価実験を行った．提案手法の精度については，被験者が入力した Aim と提案手法が予測した Aim を比較から評価する．提案手法の評価として，Aim を予測する際に対象の Task の特徴のみを用いた場合と，時系列情報として予測対象の前後の Task の情報を加えた場合とを比較する事で行う．本稿での実験では，各被験者ごとに，前後の Task 考慮数を 1 個のみから 100 個まで，計 100 種類のデータセットを作成し，考慮数による予測精度の変化を確認する．またシステムの提案として前のタスク情報のみを用いてリアルタイム予測をすることも考えているため，前と後ろの Task 情報に価値の差があるかを確認するために，前の Task のみ，後ろの Task のみを考慮したデータセットも同様に作成し評価実験を行う．

表 4.2 に予測結果の例を示す．各列は被験者が入力した Aim を示し，各行は提案手法による予測結果を示す．列と行の項目名が一致する箇所の数値が各 Aim に対する正答数になる．本研究では予測精度の評価に実験データ全体の予測精度と Aim 毎の予測精度を求めた．

実験データ全体に対する予測精度は

$$All_accuracy = \frac{\text{全ての Aim に対する正答数}}{\text{データセットの Task の総数}} \quad (4.1)$$

で表す．

ある Aim A の予測精度は

$$Aim_accuracy = \frac{A \text{ の正答数}}{A \text{ を Aim とする Task の総数}} \quad (4.2)$$

で表す．

評価実験では，two-fold-cross-validation を用いており，データセットの半分が学習用に使用し，残りの半分を予測実験に使用する．また，各データセットに対し 10 回実験を行い，その結果の平均値を評価に使用した．

表 4.2 予測結果の例

		実際の Aim				
		Thesis	Coding	SW	SP	Break
予測された Aim	Thesis	140	11	7	0	35
	Coding	18	181	3	1	13
	SW	33	27	167	0	41
	SP	0	1	0	14	1
	Break	54	3	56	7	282

第5章 結果と考察

5.1 全体の結果

図 5.1 は各被験者毎のデータセットに対する予測精度をグラフで示したものである。縦軸が予測精度，横軸が前後の Task の考慮数を示している。図から読み取れるように，前後の Task を考慮した場合の予測精度は，考慮しなかった場合に比べ大幅に向上していることがわかる。表 5.1 に各被験者毎の一部のデータセットに対する予測精度と標準偏差を示す。Task 考慮数 0 の行と Task 考慮数 1 の行での予測精度が示すように，各被験者において 10% 以上の精度向上が見られた。更に前後の Task の考慮数を 10 まで増やすと，より向上が見られ，全ての被験者のデータにおいて 80% 以上の予測精度が確認できた。考慮数を 10 以上増やすと，被験者 A 以外の予測精度は向上し続け，4 人の被験者においては 90% 以上の精度で予測することができた。以上の結果は，予測対象の Task について，前後の Task に関する情報が予測精度の向上に役立つことを示唆している。

また提案手法では，実験期間中に頻繁に見られた Aim に対して，特に高い予測精度が見られた。例として，表 5.2 に被験者 D の実験期間中に取った Aim と対応する Task の数と全 Task 全体に対する割合，それぞれの Aim に対する予測精度を示す。予測精度は前後の Task を 10 個考慮した時のものを示す。表から被験者 D は実験期間中に 1550Task 実行しており，主な Aim として *Research(coding)* と *Research(Thesis)* を行っていたことが分かる。そしてこれらの Aim に対する予測精度はそれぞれ，98.43%，96.11% と高い数値を示している。このような傾向は他の被験者にも見られた。この結果から，提案手法を用いることで，ユーザが頻繁に行っている Aim に費やした時間の分析がより正確になるため，提案手法は PSP を用いる際に有用であると考えられる。

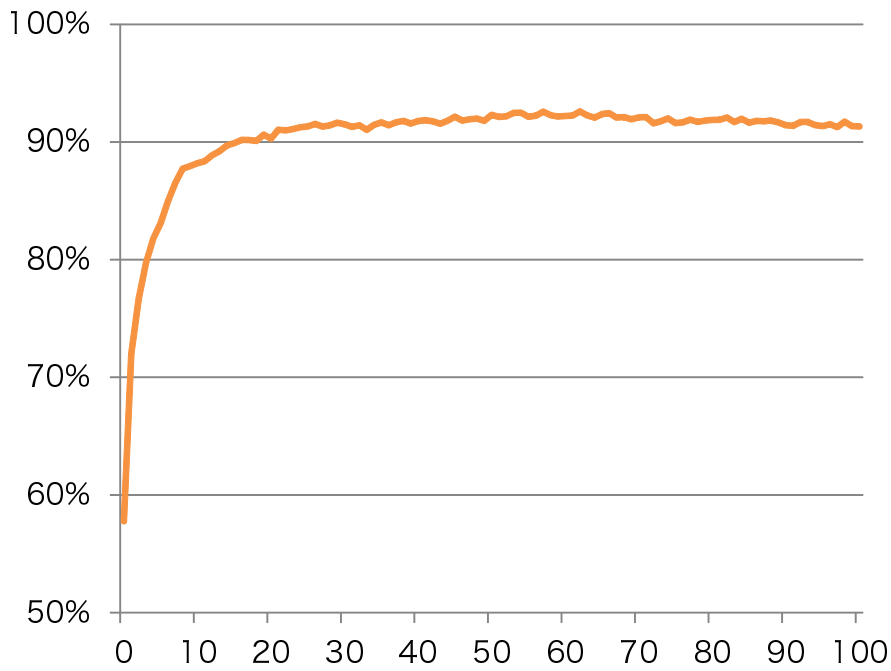


図 5.1 各被験者の予測精度の平均値

表 5.1 各被験者の一部の予測精度と標準偏差

Task 考慮数	被験者 A	被験者 B	被験者 C	被験者 D	被験者 E	平均	標準偏差
0	69.56 %	57.68 %	54.44 %	55.80 %	51.39 %	57.77 %	0.0624
1	80.28 %	74.26 %	69.19 %	73.08 %	63.15 %	71.99 %	0.0568
10	88.28 %	92.79 %	86.99 %	90.57 %	82.39 %	88.20 %	0.0352
30	85.04 %	96.39 %	92.89 %	95.63 %	87.67 %	91.52 %	0.0446
50	84.81 %	96.52 %	93.59 %	96.53 %	90.13 %	92.32 %	0.0443
100	83.93 %	96.55 %	91.84 %	95.73 %	88.58 %	91.33 %	0.0467

表 5.2 被験者 D の Task 数と割合，予測精度

	Coding	Other	SE	SP	Break	Thesis
Task 数	462	4	228	221	140	495
Task の割合	29.81 %	0.26 %	14.71 %	14.26 %	9.03 %	31.94 %
予測精度	98.43 %	0.00 %	73.55 %	97.68 %	63.72 %	96.11 %

5.2 異なる傾向を示した被験者

5人のうち被験者 A は、他の被験者と異なる結果を示しており、考慮数を増やしていくにつれて予測精度の減少が見られた。表 5.3 に被験者 A の各 Aim に対する Task 数、全体の Task 数に対する割合を示す。また、図 5.2 に被験者 A の各データセットに対する Aim 毎の予測精度を示す。

表から被験者 A は実験期間中に 1130Task 実行しており、主な Aim として *Research(coding)* と *Research(Thesis)*、*Break* を行っていたことが分かる。これら以外の Aim に関しては全体の Task に占める割合が 5% 未満と低いものばかりであった。

図からは *Research(coding)* と *Research(Thesis)* に対する予測精度が他の Aim に比べて特に高いことがわかる。このような主な Aim に対する予測精度が高いことは 5.1 節でも述べたように、他の被験者の結果からも見る事ができた。しかし、被験者 A の実験結果では主な Aim に含まれるはずの *Break* に対する予測精度が順々に低くなっていることが図から分かる。

被験者 A への実験後のインタビューと作業履歴から、被験者 A が *Break* を Aim として Task のほとんどが”web browse”であることが分かった。”web browse”Task は被験者 A の場合、*Research(coding)* と *Research(Thesis)* にも多く含まれている。また予測結果から、*Break* を Aim にとる Task が *Research(coding)* や *Research(Thesis)* に誤って予測されている結果も確認することができた。

以上の点から提案手法では、似た Task の構成を持つ Aim が複数存在する場合、全体の予測精度が減少してしまうことが考えられる。

表 5.3 被験者 A の Task 数と割合

	Coding	Other	Other	Other	SE	SP	Break	Thesis
Task 数	596	5	1	16	30	51	170	261
Task の割合	52.74 %	0.44 %	0.09 %	1.42 %	2.65 %	4.51 %	15.04 %	23.10 %

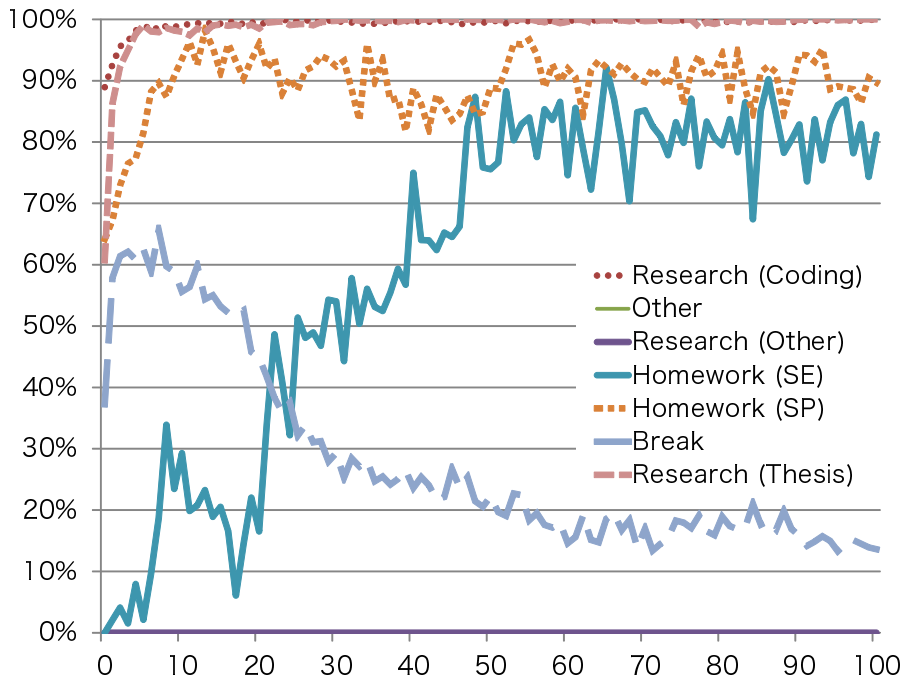


図 5.2 被験者 A の各 Aim に対する予測精度

5.3 前と後ろの Task 情報が予測精度に与える影響

前と後ろの Task の情報について何らかの差異があるかを確認するため、前のみ、後ろのみの Task 情報を用いた場合での予測精度について比較を行った。図 5.3 に各被験者の平均値を用いた比較結果を示す。図は縦軸が予測精度、横軸が考慮数を示している。

考慮数が少ない場合での予測精度では、前後と残り 2 つに差が見られる。これは予測に用いる特徴の数に差があるからだと考えられる。考慮数を増やしていくと 3 種類共に値が収束し、予測精度に差がないことが分かる。この結果は前と後ろの Task の情報の価値が同等であると示唆している。また前の Task の情報のみを用いた場合でも高精度の予測が期待できるため、提案手法を用いてリアルタイムに予測モデルを構築し、計測者に Aim を随時提示するシステムも考えられる。

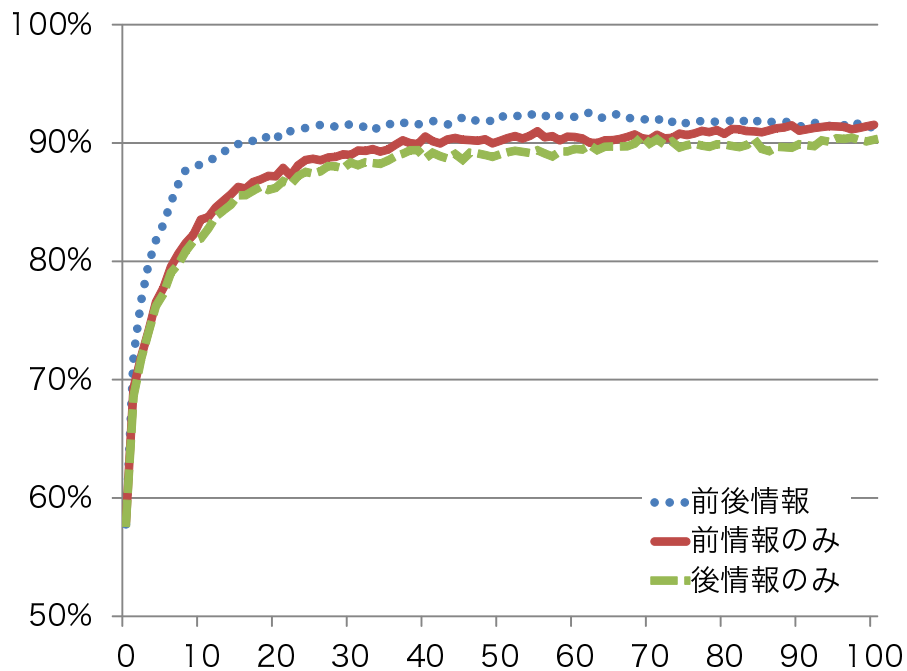


図 5.3 前後，前のみ，後ろのみを考慮した場合の予測精度

5.4 特徴の重要度

Random Forests では，モデル構築時に使用した OOB データを用いて，使用している変数（特徴）の重要度を推定することができる．具体的には，重要度を推定したい特徴の値をランダムに変更することで，次元数を保ったまま目的変数 (Aim) との関係性を無くし，どの程度 OOB 推定値が上昇したかで重要度を決定する．図 5.4，図 5.5 にそれぞれ前後の Task を 10 個，100 個考慮した場合の重要度上位 15 件の特徴を示す．縦軸が特徴名，横軸が重要度を示す．重要度は被験者 5 人の平均値であり，重要度の値が高ければ Aim の予測に役立つ特徴である．

両方の図から共通して見られるのは，*T.1stkey* や *T.1stLclick* などの作業量が多かった Task(主要な Task) の特徴の重要度が，前後に存在した Task の名前よりも高いことである．また，予測対象 Task のクリック数や打鍵数の重要度は他の特徴に比べて低いことが確認できた．この結果は他の考慮数においても同じ傾向が見られたため，本稿で提案した手法による予測精度の向上は，上記の特徴を用いて各 Aim 毎の主要な Task を学習で

きたからだと考えられる。

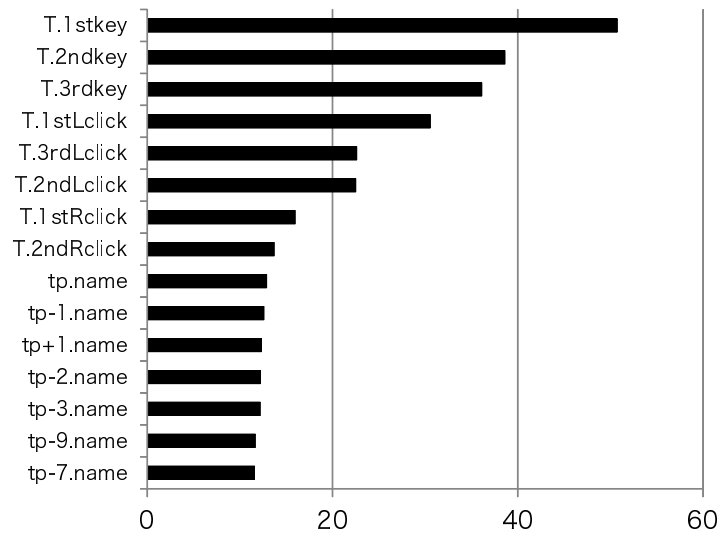


図 5.4 前後 10 個の Task を考慮した場合の重要度

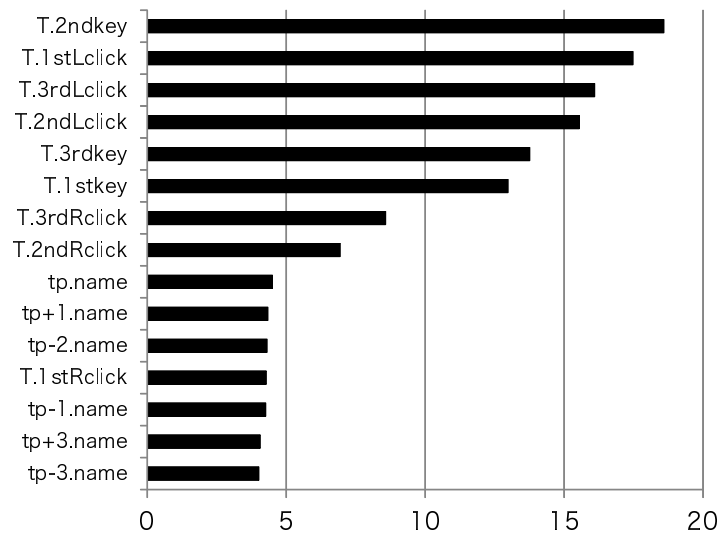


図 5.5 前後 100 個の Task を考慮した場合の重要度

5.5 予測モデル構築時間

Task の考慮数を増やした時の予測モデル構築にかかる時間について、被験者 5 人の平均値を図 5.6 に示す。縦軸は時間 (秒)、横軸は Task の考慮数を表している。図から分かるように予測モデルの構築時間は、Task の考慮数を増やすにつれて特徴が増えるため線形的に上昇している。ただし、前後 100 個までの Task を考慮しても平均で約 100 秒、最も時間のかかった被験者でも約 180 秒であった。提案手法では過去の作業履歴から予測モデルを構築し予測することを考えているため、今回の実験結果からモデルの構築時間に関しては問題ないと考えられる。

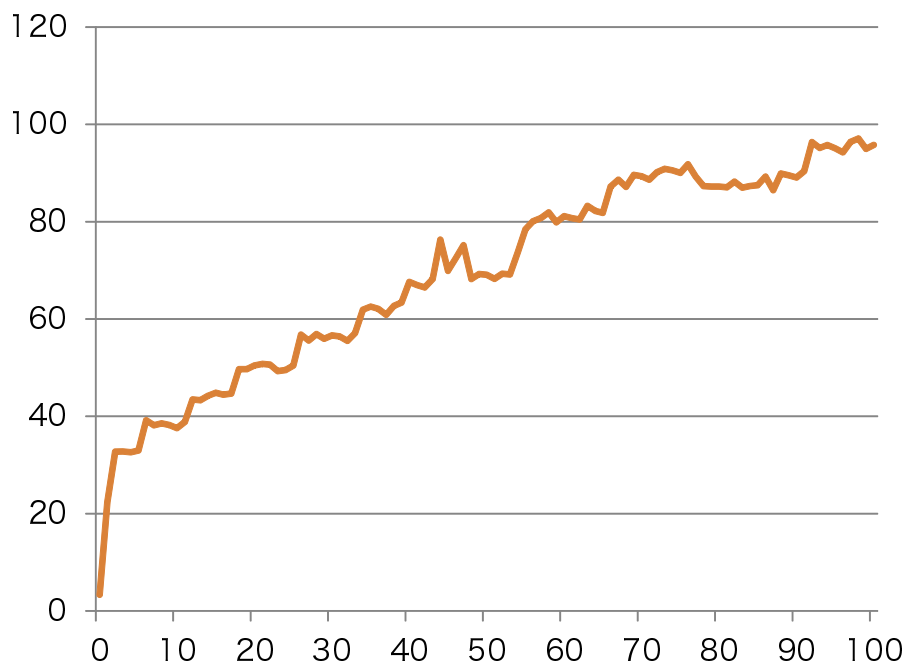


図 5.6 モデル構築時間

第6章 おわりに

本稿では、コンピュータ上で行われる Task の Aim を予測する手法を提案した。提案手法は、PSP の支援システムである TaskPit によって記録された作業履歴から、予測対象の前後の Task 情報と機械学習アルゴリズムである Random Forests を用いて Aim を予測する。実験の結果は、予測対象である Task の前後に実行された Task の特徴が、予測精度を向上させる上で有用である事を示した。Task の考慮数を増加させると、85% から 95% 近い精度を得ることが確認できた。特徴の重要度を調査した結果は、連続した Task の中で活発に行われている Task の識別が予測精度の改善に役立つ事を示唆している。また、実験期間中に記録された Aim のうち、主だったものに対する予測精度が高く、一部ではほぼ 100% の予測ができていた。よって、提案手法は精度の高い予測から Aim の入力を少なくし、ソフトウェア開発のプロセス計測を容易にすることが考えられる。

ただし、似た Task の構成を持つ Aim が存在する場合、予測精度の減少が見られた。そのため、新たに Aim を判別するための特徴が必要になる。例えば、作業ディレクトリを特徴として用いることで、Aim 毎の作業ディレクトリ、ファイルの違いから予測精度が向上する可能性がある。

また今後の展望としては、ソフトウェア開発現場でのデータ収集や実験を行い、実際にソフトウェア開発現場にて提案手法が有効であるかどうかを確認すること、Random Forests のパラメータを変更することによる予測精度の変化を確認することなどが挙げられる。前の Task 情報のみを用いたリアルタイム予測のシステム提案も含まれる。

謝辞

本論文の執筆をおよび研究をすすめるに当たり，多くの方々に協力して頂きました．この場を借りてお礼を申し上げます．ありがとうございました．

指導教員である上野秀剛助教には，5年生から専攻科2年生までの3年間を通して研究に関する知識のご教授から，アドバイス，論文のチェック，発表練習まで多くの面でご指導頂きました．また，私的な事柄についてもご相談を受けて下さり，アドバイスをいただくなど，3年間支えて頂きました．ここに深謝の意を表明させていただきます．ありがとうございました．

同じ上野研究室であった皆様には，私の研究に対するアドバイスや発表での至らぬ点の指摘など，多くの面で支えて頂きました．ここに深謝の意を表明させていただきます．ありがとうございました．

同級生の皆様には，研究や課題などに追われる中，被験者として研究実験に協力して頂きました．ここに深謝の意を表明させていただきます．ありがとうございました．

参考文献

- [1] W. S. Humphrey, “Introduction to the personal software process,” Addison-Wesley, 1996.
- [2] Process Dashboard, <http://processdash.sourceforge.net/pspdash.html>.
- [3] Task Coach Your friendly task manager, <http://members.chello.nl/f.niessink/>
- [4] SlimTimer Time Tracking without the Timesheet, <http://www.slimtimer.com/>
- [5] A. Monden, Y. Kamei, H. Uwano, and K. Matsumoto, “A Software Task Measurement System for Process Improvement,” In Proc. Workshop on Foundation of Software Engineering (FOSE), 2008, pp.123–128 (In Japanese.)
- [6] M. Granitzer, A. S. Rath, M. Kroll, C. Seifert, D. Ipsmiller, D. Devaurs, N. Weber, and S. N. Lindstaedt, ”Machine Learning based Work Task Classification,” Journal of Digital Information Management, 2009, pp.306–313.
- [7] S. Stumpf, X. Bao, A. Dragunov, T. G. Dietterich, J. Herlocker, K. Johnsrude, L. Li, and J. Shen, “Predicting User Tasks: I Know What You’re Doing!,” In Proc, the 20th National Conference on Artificial Intelligence (AAAI), 2005.
- [8] N. Oliver, G. Smith, C. Thakkar, and A. C. Surendran, “SWISH: Semantic Analysis of Window Titles and Switching History,” In Proc. the 11th international conference on Intelligent user interfaces, 2006, pp.194–201.
- [9] M. Bernstein, J. Shrager, and T. Winograd, “Taskpose: Exploring Fluid Boundaries in an Associative Window Visualization,” In Proc. the 21st Annual ACM Symposium on User Interface Software and Technology (UIST), 2008, pp.231–234.
- [10] L. Breiman, “Random Forests,” Journal of Machine Learning, Vol.45, No.1, 2001, pp.5–32.