

Research Article
Vol. 15, No. 2, ?, p. ?-?

Monitoring Livestock Health by Modeling Rumination Behavior According to Accelerometer-Based Information

E. Vahedi Tekmehdash¹, H. Navid^{1*}, H. Gasemzadeh¹, H. Karimi², M. Javani Holan¹

1- Department of Biosystems Engineering, Faculty of Agricultural Sciences, University of Tabriz, Tabriz, Iran

2- Agricultural Engineering Research Department, Kerman Agricultural and Resource Research and Education Center, Areeo, Iran

(*- Corresponding Author Email: navid@tabrizu.ac.ir)

Received: 27 December 2023

Revised: 17 February 2024

Accepted: 02 April 2024

Available Online: 05 March 2025

How to cite this article:

Vahedi Tekmehdash, E., Navid, H., Gasemzadeh, H., Karimi, H., & Javani Holan, M. (2025). Monitoring Livestock Health by Modeling Rumination Behavior According to Accelerometer-Based Information. *Journal of Agricultural Machinery*, (in Press). (in Persian with English abstract). <https://doi.org/10.22067/jam.2024.86082.1216>

Introduction

The livestock sector excels in the production of dairy and meat products. These products, serving as vital sources of animal protein, hold a significant position in household diets. The significance of these two products in the food basket has heightened awareness around animal health. Regularly tracking rumination time serves as a vital and insightful measure to obtain information about the rest and overall health of an animal. This information enables prompt intervention for health or nutritional issues, allowing for earlier management adjustments and veterinary care to effectively combat the onset of disease. In the past, rumination was usually monitored through visual observation by on-site staff or through videos recorded by cameras installed on the livestock. Nowadays, the growing scale of livestock farms makes it impractical to effectively monitor the animals individually. The traditional method of visual observation demands the continuous presence of livestock professionals and is extremely time-consuming. Currently, sensors and digital technologies have become important tools for accurate animal husbandry, enabling real-time monitoring of rumination. A review of the research in the field of precision animal husbandry shows that many efforts are being made to develop precision monitoring sensors to overcome the mentioned problems. Continuous and automatic monitoring of animal behavior through sensors can offer valuable insights into nutrition, reproduction, health, and overall well-being of dairy cows.

Materials and Methods

In this research, an accelerometer-based sensor was developed and used in the precision agriculture laboratory of Tabriz University, Iran. The sensor was installed in three different positions on the cow's body to collect data. Important factors were calculated from the raw data, and the modeling was done using the logistic regression method. The logistic regression model was trained to distinguish rumination from the other cow's behaviors. The developed model was evaluated using the receiver operating characteristic (ROC) curve, and three other evaluation criteria: precision, sensitivity, and F-score. Finally, the performance of the final model and sensor was evaluated in the field for a few days.

Results and Discussion

After calculating the evaluation criteria for different calculation factors, four optimal factors were finally selected from the 50 arrays. Muzzle mode was found to be the best place to install the sensor. Logistic regression was the best modeling method for binary classification between rumination and other behaviors. The evaluation criteria of the model in the proposed sensor are the highest, and the values of sensitivity 88%, accuracy 94%, and F-score 91% were obtained through logistic regression analysis. The final test results of the model revealed that



©2025 The author(s). This is an open access article distributed under [Creative Commons Attribution 4.0 International License \(CC BY 4.0\)](https://creativecommons.org/licenses/by/4.0/).

<https://doi.org/10.22067/jam.2024.86082.1216>

the sensor demonstrated an impressive detection capability of 89.47%. Furthermore, the developed system exhibited strong alignment with the actual field observations, highlighting its effectiveness and reliability. Finally, the results of the current study were compared with other studies in the literature.

Conclusion

This study investigated recording and monitoring rumination behavior using an accelerometer, which can help prevent financial losses in cattle farms. After examining different mounting locations of the sensor, it was found that the muzzle position provided more accurate detections than the other mounting locations. The final model was created using the statistical factors and the calculation of the evaluation criteria. The results showed that the proposed model provided more correct diagnoses and achieved the optimal solution.

Acknowledgment

We would like to express our gratitude to the Khalat Poushan Cattle Farming Complex of the University of Tabriz, Iran, its professors and staff for supporting this project, and for their commitment to promote animal husbandry science.

Keywords: Accuracy, Classification, ROC curve, Sensitivity

پایش سلامت دام با مدل‌سازی رفتار نشخوار بر اساس اطلاعات مبتنی بر شتاب‌سنج

الناز واحدی تکمه‌دانش^۱، حسین نوید^{۱*}، حمیدرضا قاسم‌زاده^۱، هادی کریمی^۱، مهسا جوانی هلان^۱

تاریخ دریافت: ۱۴۰۲/۱۰/۰۶

تاریخ پذیرش: ۱۴۰۳/۰۱/۱۴

چکیده

تعاملات رفتاری حیوان با محیط باید به‌طور مداوم نظارت گردد تا مدیریت دقیق با موفقیت اجرا شوند. نشخوار نوعی رفتار دام است که از آن به‌عنوان شاخص سلامت و آسایش دام استفاده می‌شود. کاهش نشخوار دام نشانگر تغییراتی در بدن حیوان است. پایش فرآیند نشخوار کمک می‌کند تا بیماری‌هایی مثل کتوز، ورم پستان و غیره را پیش از بروز علائم تشخیص داده و سامانه‌های مدیریت دقیق، امکان نظارت و مدیریت هر دام را به‌صورت مجزا فراهم می‌کنند. با این روش می‌توان نشخوار گاو را پیوسته اندازه‌گیری کرده و از بروز مشکل مطلع شد. مولفه اصلی این سامانه‌ها، مدل‌های تحلیلی هستند که به‌طور خودکار داده‌های حسگر را به دسته‌های مختلف رفتاری تبدیل می‌کنند. هدف از این مطالعه، تفکیک رفتار نشخوار گاو با استفاده از تحلیل داده‌های به‌دست‌آمده از حسگر طراحی‌شده در آزمایشگاه کشاورزی دقیق دانشگاه تبریز و بررسی اثر موقعیت‌های مختلف نصب بود. الگوریتم رگرسیون لجستیک برای آموزش و توسعه مدل طبقه‌بند در نظر گرفته شد. پس از ارزیابی فاکتورهای مختلف و مدل‌سازی مربوطه، نهایتاً ۴ فاکتور بهینه از آرایه‌های ۵۰ تایی انتخاب شدند. ارزیابی مدل طبقه‌بند نهایی با به‌کارگیری شاخص‌های حساسیت، صحت و F-Score به ترتیب مقادیر ۰/۸۸، ۰/۹۴ و ۰/۹۱ را نتیجه داد که نشان از دقت بالای مدل بود. پس از تعیین مدل نهایی، ارزیابی میدانی سامانه با اعمال مدل در حسگر طی سه روز انجام شد. نتایج حاصل از آزمون نهایی مدل در مقایسه با مشاهدات بصری نشان از توانایی تشخیص ۸۹/۴۷٪ و سازگاری بالای برآورد سامانه با مشاهدات میدانی بود.

واژه‌های کلیدی: حساسیت، صحت، طبقه‌بندی، منحنی ROC

مقدمه

در این زمینه، پشتیبانی فناورانه از کشاورزان یک قدم امیدوارکننده برای همه‌ی جنبه‌های مربوط به پرورش کارآمد و پایدار حیوانات است که در قالب دام‌داری مناسب و اقتصادی مطرح می‌شود. PLF^۳ پتانسیل زیادی برای حمایت از دامداران برای پرورش حیوانات در شرایط مناسب را دارا می‌باشد (Berckmans & Guarino, 2017). نظارت مداوم بر رفتار گاوها و پارامترهای فیزیولوژیکی یا پاتولوژیکی ممکن است امکان تشخیص زودهنگام بیماری‌ها را پیش از ظهور علائم بالینی آن‌ها فراهم کند. علاوه بر این، ممکن است بیماری‌های بدون علائم بالینی مانند کتوز، کبد چرب و اسیدوز تشخیص داده شود و سبب کاهش اثرات منفی آن‌ها بر باروری و تولید شود (Gusterer & et al., 2020). فعالیت گاو یک شاخص ضروری برای پایش سلامتی و رفاه نشخوارکنندگان محسوب می‌شود. از این رو تغییر در رفتار دام،

در سراسر جهان، اکثر کشورها در حال کاهش تعداد گاو‌داری‌های با تعداد کم هستند تا گاو‌داری‌های بزرگ بتوانند با در اختیار داشتن امکانات بیشتر، تولیدات دامی بیشتری داشته باشند (Fournel, Rousseau, & Laberge, 2017). گاو‌داری‌های کوچک، با مشکلاتی نظیر امکانات بازار جهانی و مشکلات اقتصادی مواجه هستند (Cavaliere & Ventura, 2018). در طی سال‌های اخیر، مصرف‌کنندگان فرآورده‌های دامی علاقه روزافزون به رفاه حیوانات و کیفیت محصولات غذایی از خود نشان داده‌اند (Topp-Becker & Ellis, 2017; Eldesouky, 2018). از آنجایی که تحقیقات، تاثیر آسایش و مدیریت حیوانات بر جنبه‌های تولید را نشان داده‌اند، امروزه، گاو‌داران بیشتر مراقب حیوانات خود هستند (Meen et al., 2015).

۱- گروه مهندسی بیوسیستم، دانشکده کشاورزی، دانشگاه تبریز، تبریز، ایران

۲- بخش تحقیقات فنی و مهندسی کشاورزی، مرکز تحقیقات و آموزش کشاورزی و منابع طبیعی استان کرمان، سازمان تحقیقات، آموزش و ترویج کشاورزی، کرمان، ایران
(Email: navid@tabrizu.ac.ir)

*- نویسنده مسئول:

سبب کاهش نشخوار شده و حسگر انتخاب‌شده نیز توانایی تشخیص کاهش زمان را داشته است. اسمیف و همکاران (Smith et al., 2016) به طبقه‌بندی رفتارهای گاو با استفاده از گردن‌بند‌های حرکتی^۱ پرداختند و مشاهدات رفتار گاو به‌طور هم‌زمان توسط چهار ناظر، ثبت گردید. در این مقاله از طریق طبقه‌بندی‌کننده‌های باینری که شامل SVM^۲، LR^۳، RFE^۴ و KNN^۵ بودند، به تفکیک رفتار هر گاو نسبت به مابقی رفتارها پرداخته شد. بهترین روش برای رفتار نشخوار RFE شناسایی شد که دارای مقادیر صحت ۰/۸۴، حساسیت ۰/۸۸ و F-score ۰/۸۶ بود. در مطالعه دیگری که از حسگرهای بر مبنای فشار RWC برای اندازه‌گیری رفتارهای مختلف گاو استفاده شده، مشاهدات بصری ثبت گردید. الگوریتم تجزیه و تحلیل داده‌های فشار با توجه به فرکانس حرکات فک طبقه‌بندی شد. در این مطالعه برای اعتبارسنجی و طبقه‌بندی رفتارهای مختلف از دو نسخه نرم‌افزار RWC V0.7.3.2 و RWC V0.7.2.0 استفاده گردید و تمامی تجزیه و تحلیل‌های آماری با استفاده از نرم‌افزار SPSS صورت گرفت. برای ارزیابی دقت طبقه‌بندی نسخه‌های RWS از روش ماتریس مختلط استفاده شد و کاربرد این حسگر برای اندازه‌گیری فعالیت تغذیه و نشخوار گاو تایید شد با این حال در خصوص رفتار آشامیدن دارای مقدار پیش‌بینی درست پایینی بود (Zehner, Umstatter, & Niederhauser, & Schick, 2017). از سویی دیگر محققان با طراحی یک دستگاه نظارت چندپارامتری، رفتار نشخوار گاو را به کمک شتاب‌سنج سه‌محوره و حسگر صدا مورد تجزیه و تحلیل قرار دادند. آن‌ها از الگوریتم SVM^۶ برای آنالیز و طبقه‌بندی داده‌ها استفاده کردند و چهار فاکتور میانگین، بیشینه، ضریب همبستگی و مجموع مقادیر قدرمطلق^۷ را محاسبه کردند. با به‌کارگیری درخت دودویی طبقه‌بند SVM^۸ به طبقه‌بندی چهار رفتار گاو و به کمک تابع smvtrain در MATLAB به آموزش و آزمون مدل پرداختند. نتایج طبقه‌بندی رفتارهای گاو برای عمل نشخوار دارای نرخ تشخیص ۹۰٪ و برای سایر فعالیت‌ها ۸۲/۵٪ بود (Wang, Xie, & Xu, 2017). روسکا و همکاران (Ruuska et al., 2018) از حسگرهای بر مبنای فشار RWS^۹ و ضبط‌کننده فیلم برای ثبت رفتارهای گاو استفاده کردند. در آنالیز رگرسیون خطی، رابطه رگرسیون با روش حداقل مربعات^{۱۰} تعیین شد و ضریب تعیین با نرم‌افزار اکسل محاسبه گردید. در آنالیز شاخص‌های خطای اساسی، خطای میانگین و قدرمطلق خطای میانگین محاسبه شدند. نتایج به‌دست‌آمده از فرآیند نشخوار برای تمامی داده‌های جمع‌آوری‌شده از گاوها به شرح زیر بود: شاخص

یک شاخص حیاتی برای تشخیص زود هنگام و پیشگیری از بیماری‌ها به حساب می‌آید (Ayadi et al., 2020). مطالعات اخیر نشان داده‌اند که زمان و فعالیت نشخوار با اختلالات بالینی و تحت‌بالینی مرتبط است (Liboreiro et al., 2015; Stangaferro, Wijma, Caixeta, & Al-Abri, & Giordano, 2016). کاهش زمان نشخوار می‌تواند برای تشخیص فحلی، زایمان و برخی بیماری‌ها کمک‌کننده باشد. گاوهای شیرده روزانه حدوداً ۴/۵ ساعت را برای تغذیه (محدوده ۲/۴ الی ۸/۵ ساعت) و ۷ ساعت را برای نشخوار (محدوده ۲/۵ الی ۱۰/۵ ساعت) صرف می‌کنند (Beauchemin, 2018) با توسعه فناوری سنجش بسیاری از سیستم‌های نظارت بر رفتار نشخوارکنندگان، مبتنی بر فناوری‌های حسگرهای مختلف پیشنهاد شده‌اند. اخیراً سیستم‌های نظارتی مبتنی بر حسگرهای پوشیدنی^۱ به‌جهت هزینه کم و آسانی یکپارچه کردن آن‌ها با شبکه‌های بی‌سیم، به‌طور فزاینده‌ای مورد استفاده قرار گرفتند (Shen, Zhang, Zhang, Wei, & Sun, 2020). در مطالعه‌ای دیگر به تعیین تاثیر اسیدوز و کتوز بر زمان نشخواری و برخی از پارامترهای بیوشیمیایی خون پرداختند که بنابر نتایج به‌دست‌آمده، کاهش زمان نشخوار و بروز تغییرات در پارامترهای بیوشیمیایی را می‌توان به‌عنوان نشانگرهای زیستی در تشخیص این دو بیماری بیان کرد (Antanaitis, Juozaitienė, Malašauskienė, & Televičius, 2019). ورم پستان و کتوز از بیماری‌های اصلی در اوایل شیردهی هستند که کاهش زمان نشخوار می‌تواند سبب تشخیص زودتر آن‌ها گردد که در این مطالعه با بررسی چندین گروه از گاوهای متفاوت متوجه شدند که کاهش زمان نشخوار یک فاکتور بسیار مهم برای تشخیص زود هنگام ورم پستان می‌باشد. با این حال برای تشخیص کتوز علاوه بر کاهش زمان نشخوار، نیاز به آزمایش خون مکرر نیز بود (Cocco, Canozzi, & Fischer, 2021). پال و همکاران (Pahl, Hartung, Mahlkow-Nerge, & Haeussermann, 2015) با استفاده از حسگر HR-Tag فعالیت‌های تغذیه‌ای و نشخوار را مورد مطالعه قرار دادند. در این آزمایش از برنامه PASW برای تحلیل استاتیک داده‌ها استفاده شد و از مدل مختلط خطی به‌منظور تحلیل میزان تولید شیر، تغذیه و زمان نشخوار استفاده گردید. کاهش قابل توجهی در زمان نشخوار در روزهای ۱- و روز صفر مشاهده شد و زمان نشخوار گاوها در روز ۱ به مقدار مرجع خود یعنی $389 \pm 18 \text{ min}$ رسید. در مقایسه با روز مرجع، کم‌ترین خوراک دریافتی در روز تلقیح بوده و مدت زمان تغذیه در روز ۱- و روز تلقیح کمینه‌ترین مقدار خود را داشتند. نتایج به‌دست‌آمده نشان داد که فحلی

6- Support vector machine
7- Sum of absolute values
8- Binary tree SVM classifier
9- Rumi watch sensor
10- Least squares method

1- Inertial Measurement Unit (IMU)
2- Support vector machine
3- Logistic regression
4- Random Forest Ensemble
5- K nearest neighbor

به کاررفته در این مقاله برای سه فاکتور مورد نظر به ترتیب ۱۰۰٪، ۹۴/۲٪ و ۹۴/۴٪ بودند که نشانگر این است که استفاده از انحراف استاندارد و طیف فرکانس برای شناسایی پارامترهای اصلی نشخوار معقول و موثر بودند. با این حال استفاده از لوله‌های هیدرولیک در حسگرهای فشار بر آسایش و راحتی گاوها اثر گذاشته و حتی ممکن است لوله‌های هیدرولیک آسیب دیده و باعث نشت مایع شوند. در مطالعه‌ای دیگر، محققان با استفاده از مجموعه‌ی حسگرهای الکترونیکی-زیستی^۸ که به صورت گردن بند و پابند طراحی شده بودند، به خودکارسازی هوشمند دامداری صنعتی پرداختند. انتقال داده‌های حسگر با استفاده از اینترنت اشیا صورت گرفت. این حسگر نشانه‌های حیاتی دامها شامل دمای بدن، میزان تحرک، میزان تغذیه و نشخوار، فحل بودن دامها و رفتار دامها را نظارت کرده و در اختیار دامداران قرار می‌دادند (Behneghar, Majidi, & Movaghar, 2021). چانگ و همکاران (Chang et al., 2022) به تشخیص رفتار نشخوار با استفاده از شتاب‌سنج‌های متصل به گوش پرداختند. آن‌ها از هفت الگوریتم متفاوت با طول دوره‌های مختلف استفاده کردند که الگوریتم درخت طبقه‌بندی و رگرسیون به عنوان دقیق‌ترین مدل انتخاب شدند که برای نشخوار دارای دقت ۸۶/۲٪، حساسیت ۷۵/۳٪ و ویژگی ۹۲/۵٪ بودند.

جوانی و همکاران (Javani, Navid, Karimi, Hosseinkhani, & Vahedi Tekmehdash, 2022) حسگر ثبت رفتار نشخوار گاو را در آزمایشگاه کشاورزی دقیق دانشگاه تبریز طراحی و نمونه‌سازی کرد که در مرحله اول شامل آردینو پرومینی، شتاب‌سنج ADXL345، مازول وای‌فای ESP8266، رگلاتور LF33CV3 و باتری لیتیومی بود. پس از ساخت حسگر و نصب قطعات، داده‌های X، Y و Z شتاب‌سنج دریافت گردید. برای تعیین بهترین حساسیت شتاب‌سنج، داده‌برداری با حساسیت‌های ۱۶g، ۸g و ۴g صورت گرفت. تعیین بهترین حساسیت شتاب‌سنج با آزمون t و کای مربع^۹ انجام شد و حساسیت ۸g انتخاب گردید. در مراحل بعدی حسگر توسعه یافته و با افزودن قطعات Sevensegment، SD card و RTC حسگر ثبت نشخوار گاو تکمیل گردید.

با توجه به مطالعات انجام‌شده، مشخص گردید که می‌توان از نشخوار گاو به عنوان شاخص سلامت استفاده نمود. با بررسی ساختار حسگرهای استفاده‌شده می‌توان بیان کرد که تشخیص زمان نشخوار هر گاو با استفاده از دوربین‌های تعبیه‌شده در گاو‌داری، روشی پرهزینه می‌باشد. هم‌چنین در صورت استفاده از حسگرهای ضبط صدا برای

خطا ۲/۱٪، قدرمطلق خطای میانگین ۳۱/۴٪، ضریب تعیین ۰/۷۱، صحت ۷۹/۵٪، حساسیت ۷۷/۸٪، ویژگی ۹۲/۹٪ و دقت ۸۹٪. در این مطالعه به دلیل غیرخطی بودن داده‌های جمع‌آوری‌شده، محاسبه رگرسیون خطی پاسخ مناسبی نداشت با این حال در ماتریس مختلط و شاخص خطا نتایج قابل‌قبولی مشاهده گردید. سیاریف و همکاران (Syarif et al., 2019) مطالعه‌ای با هدف ایجاد سیستم مدیریت سلامت گاوهای شیری انجام دادند. در این مطالعه از سیستم‌های نظارت و سیستم‌های شناسایی با استفاده از اینترنت اشیا و فناوری‌های هوشمند استفاده شده بود. سیستم نظارت، اطلاعات مربوط به دما و ضربان قلب گاوها را از حسگر دریافت کرده و پس از پردازش و با توجه به خروجی سیستم شناسایی، وضعیت سلامتی گاوهای شیری از نظر طبیعی یا غیرطبیعی بودن را تعیین می‌کرد. در پژوهشی دیگر از حسگر BMC^۱ برای اندازه‌گیری زمان‌های نشخوار، تغذیه و استراحت گاوهای شیری و مقایسه آن‌ها با مشاهدات بصری استفاده گردید و از نرم‌افزار SAS برای انجام تمامی تحلیل‌ها در این پژوهش استفاده شد. در این تحقیق برای اعتبارسنجی دقت و صحت مشاهدات از همبستگی پیرسون^۲، ضریب همبستگی^۳، رگرسیون خطی^۴ و منحنی‌های bland-altman^۵ استفاده گردید. مقادیر ضریب همبستگی پیرسون ۰/۹۹ و ضریب تعیین ۰/۹۷ برای نشخوار به دست آمد و منحنی bland-altman هیچ‌گونه تمایلی به یک طرف نداشته و نتیجه قابل‌قبولی را برای نشخوار نشان داد (Grinter, Campler, & Costa, 2019). بنیسا و همکاران (Benaissa et al., 2019) از یک شتاب‌سنج سه‌محوره برای جمع‌آوری داده‌ها استفاده کرده و یک الگوریتم ساده DT جدید برای تشخیص رفتار تغذیه و نشخوار گاوها ایجاد کردند. این محققان عملکرد الگوریتم را با الگوریتم SVM و حسگر RWS مقایسه کردند. در نهایت به این نتیجه رسیدند که هرچه تعداد دفعات نمونه‌برداری بیشتر باشد، دقت تشخیص بالاتر است. با این حال نیازهای فرکانس نمونه‌برداری بالاتر، بار ذخیره‌سازی دستگاه و حجم کار محاسباتی را افزایش داد. شن و همکاران (Shen et al., 2020) مطالعه‌ای مبنی بر تغییرات فشار پوزه‌بند^۷ برای تشخیص فرآیند نشخوار انجام دادند. آن‌ها از انحراف استاندارد برای اندازه‌گیری درجه تغییرات نوسانات سیگنال فشار پوزه‌بند در دامنه زمان و نیز طیف فرکانس برای آنالیز تفاوت بین سیگنال‌های رفتار نشخوار و تغذیه در دامنه فرکانس استفاده نمودند. داده‌ها در نرم‌افزار MATLAB پردازش شده و تعداد نشخوار، طول زمان نشخوار و تعداد باز و بسته شدن دهان برای هر گاو محاسبه گردید. دقت تشخیص روش‌های

6- Coefficient Of Determination

7- Noseband pressure

8- Bio-electronic sensor

9- Chi square test

1- Specificity

2- Pearson correlation

3- Concordance Correlation Coefficient (CCC)

4- Linear regression

5- Bland-Altman plots

دام‌های مورد آزمون و مکان آزمایش‌ها

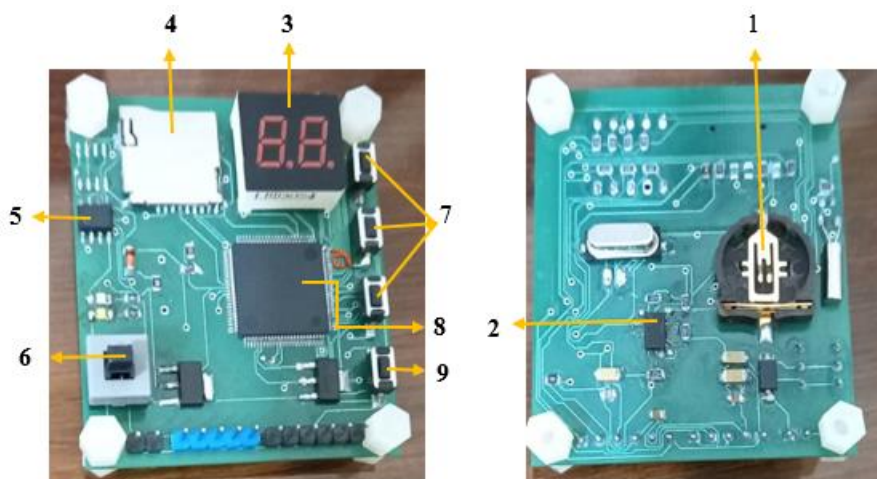
به‌منظور انجام این پژوهش از ۸ راس گاو در طی روزهای متفاوت استفاده گردید. میانگین تولید شیر روزانه دام‌ها برابر ۲۵ کیلوگرم و دارای تعداد زایش‌های متفاوت بودند. داده‌برداری در گاوداری ایستگاه تحقیقاتی خلعت‌پوشان انجام شد. این ایستگاه در موقعیت جغرافیایی با طول ۴۶/۳۹ درجه، عرض ۳۸/۰۳ درجه و ارتفاع از دریا ۱۵۶۵ متر قرار دارد.

حسگر شتاب‌سنج

حسگر مورد استفاده در این تحقیق که در آزمایشگاه کشاورزی دقیق دانشگاه تبریز توسعه داده شده است در شکل ۱ مشاهده می‌شود. این حسگر شامل میکروکنترلر Atmega 2560، شتاب‌سنج ADXL345، RTC^۱، ماژول سون سگمنت و اس‌دی کارت می‌باشد (Javani et al., 2022).

تفکیک رفتار نش‌خوار از مابقی رفتارهای گاو، امکان تداخل صدای محیط با حسگر مورد نظر وجود داشته و این امر سبب کاهش دقت آن می‌گردد. بنابراین حسگرهای بر مبنای شتاب‌سنج سه‌محوره، به‌دلیل تأثیرپذیری کم‌تر از شرایط محیطی، هزینه طراحی پایین، تفکیک بهتر رفتارهای گاو و دقت بالای تشخیص مورد توجه قرار گرفتند. استفاده از حسگری که بتواند نش‌خواری را تشخیص داده و زمان آن را اندازه‌گیری نماید، مستلزم استفاده از مدل‌های مناسب برای تبدیل داده‌های خام به اطلاعات قابل استفاده می‌باشد و لذا پروژه مدل‌سازی رفتار نش‌خوارکنندگی دام تعریف گردید. هدف این پژوهش مدل‌سازی داده‌های به‌دست‌آمده از حسگر توسعه‌داده‌شده، برای تشخیص رفتارهای مختلف حیوان به‌ویژه تمایز رفتار نش‌خوار از بقیه رفتارها است؛ به‌طوری‌که بتوان با استفاده از حسگر و نیز مدل‌های تعریف‌شده زمان نش‌خوار روزانه را تعیین نمود.

مواد و روش‌ها



شکل ۱- حسگر توسعه‌داده‌شده در گروه مهندسی بیوسیستم دانشگاه تبریز

۱- جابجایی RTC ۲- شتاب‌سنج ۳- سون سگمنت ۴- اس‌دی کارت ۵- RTC ۶- دکمه روشن و خاموش ۷- دکمه‌های نمایش ساعت ۸- میکروکنترلر ۹- دکمه ریست

Fig.1. Developed sensor in Biosystem Engineering Department of Tabriz University

1-RTC battery holder 2-Accelerometer 3-Seven segment 4-SDcard 5-RTC 6-On and off button 7-Clock display buttons 8-Microcontroller 9-Reset button

فاکتورهای مورد نظر را برای آن سری داده محاسبه کرده و نش‌خوار یا غیرنش‌خوار بودن رفتار تعیین می‌گردد. به‌گونه‌ای که برای نش‌خوار برچسب یک و برای غیرنش‌خوار برچسب صفر ثبت می‌گردد. زمان

روند عملکرد حسگر به‌گونه‌ای است که در ابتدا داده‌های شتاب سه جهت X، Y و Z از طریق شتاب‌سنج محاسبه شده و در اس‌دی کارت ذخیره می‌شود. میکروکنترلر پس از جمع‌آوری ۵۰ داده شتاب،

1- Real Time Clock

از اطمینان از عملکرد حسگر مورد نظر شناسایی رفتار غیر نشخوار در نظر گرفته شد. رفتار غیر نشخوار شامل تغذیه، ایستادن، راه رفتن، نشستن گاو می‌شد.

آماده‌سازی داده‌ها

با توجه به مواردی چون زمان بالای داده‌برداری حسگر، بازه زمانی مورد نیاز برای دریافت اطلاعات یک رفتار ویژه مانند نشخواری و نیاز به خلاصه‌سازی و استخراج اطلاعات با اهمیت برای مدل‌سازی، تصمیم گرفته شد در دوره زمانی ۱۳/۵ و ۲/۷ ثانیه اطلاعات شتاب‌سنجی در محورهای x، y و z به ترتیب در آرایه‌های ۵۰ و ۱۰ تایی ذخیره گردد. سپس فاکتورهای مختلف آماری شامل بیشینه^۱، میانگین حسابی و انحراف‌معیار برای ارائه‌ی فاکتورهای کلی برای یک آرایه در دوره زمانی مشخص، محاسبه و سپس برای مدل‌سازی استفاده شود. طبق شرایط آزمایش که موقعیت سر گاو و تغییرات آن تعیین‌کننده رفتار گاو بود در دوره زمانی ۲/۷ ثانیه و نصب حسگر در غبغب و کنار گوش گاو، ۶ فاکتور از داده‌های ده‌تایی (max.10.max، max.10.mean، stdv.10.mean، stdv.10.stdv) محاسبه شدند. پس از جمع‌آوری داده‌ها و انتقال به رایانه، برچسب‌گذاری داده‌های نشخوار و غیرنشخوار در محیط Excel انجام‌شده و بازبینی‌های لازم جهت حذف داده‌های پرت و انتخاب تصادفی داده‌ها با استفاده از برنامه‌نویسی R در محیط نرم‌افزار Rstudio انجام گرفت. حذف داده‌های پرت از طریق تعیین چارک اول و سوم و حد بالا و پایین انجام شد که در نمودار جعبه‌ای^۲ قابل مشاهده بودند. در راستای توسعه مدل و نصب حسگر به حالت پوزه‌بندی، پس از بازبینی در فاکتورها، ۴ فاکتور با داده‌های پنج‌متایی (max.50.mean، var.50.mean، stdv.50.sum، stdv.50.mean) استفاده و محاسبات از حالت سطری به حالت ستونی تغییر یافته و دوره زمانی ۱۳/۵ ثانیه در نظر گرفته شد. فاکتورهای استفاده‌شده در طی مراحل مختلف در جدول ۱ ذکر شده‌اند.

نشخوار گاو از ابتدای روشن بودن حسگر محاسبه شده و با فشردن سه دکمه موجود می‌توان زمان نشخوار را در طی آزمایش در سون‌سگمنت مشاهده نمود. برای ثبت مداوم زمان نشخوار از RTC استفاده گردید تا در صورت قطع منبع تغذیه زمان حفظ گردد. پس از یک دوره اندازه‌گیری، انتقال داده‌ها از کارت حافظه به رایانه انجام می‌شد.

مکان نصب حسگر و زمان نمونه‌برداری

حسگر تهیه‌شده در اوایل تحقیق به صورت گردنی تعبیه شد که با قرارگیری شتاب‌سنج در غبغب و کنار گوش گاو تحلیل شده و سپس به حسگر پوزه‌بندی تغییر یافت و شتاب‌سنج روی عضله M.masseter گاو تعبیه شد. یک دوره زمانی مؤثر باید به اندازه کافی کوتاه باشد تا بتواند رفتارهای گذرای بیشتری را ثبت کند اما به اندازه کافی نیز طولانی باشد تا موارد تشخیص اشتباه را کاهش دهد. به عنوان مثال یک رفتار گذرا مثل انتقال حالت ایستاده به خوابیده در گاو، ممکن است با استفاده از یک دوره زمانی کوتاه‌تر تشخیص داده شود در حالی که رفتاری مانند تغذیه با استفاده از یک دوره زمانی طولانی‌تر قابل تشخیص خواهد بود. بنابراین زمان هر نمونه‌برداری ۲/۷ ثانیه و ۱۳/۵ ثانیه در مراحل مختلف تحقیق ارزیابی شدند.

ثبت رفتار نشخوار

با توجه به قیمت بالای دوربین‌های مدار بسته، امکان نصب آن‌ها در محیط نمونه‌برداری وجود نداشت و برای تعیین صحت عملکرد حسگر، نیاز به تایید داده‌ها و رفتارهای تعیین‌شده از منبع دیگری بود. بنابراین ثبت رفتارهای گاو به صورت دستی توسط دو نیروی انسانی حاضر در مکان نمونه‌برداری انجام شد. به طوری که در ابتدا تمامی رفتارهای گاو همراه با زمان آن، یادداشت و در مراحل بعدی آزمایش‌ها ثبت رفتار در هر ۵ دقیقه انجام می‌گردید. هدف پژوهش، ابتدا شناسایی و تفکیک رفتار نشخوار و غیرنشخوار از همدیگر بوده و پس

جدول ۱- فاکتورهای محاسباتی

Table 1- Calculation factors

ردیف Row	فاکتور Factor	روش محاسبه Calculation method
1	max.10.max	بیشینه هر ۱۰ داده مربوط به ستون بیشینه The maximum of every 10 data related to the maximum column
2	max.10.mean	میانگین هر ۱۰ داده مربوط به ستون بیشینه The average of all 10 data corresponding to the maximum column
3	mean.10.max	بیشینه هر ۱۰ داده مربوط به ستون میانگین The maximum of all 10 data corresponding to the average column
4	stdv.10.stdv	انحراف معیار هر ۱۰ داده مربوط به ستون انحراف معیار The standard deviation of all 10 data corresponding to the standard deviation column

2- Boxplot

1- Maximum

5	stdv.10.mean	میانگین هر ۱۰ داده مربوط به ستون انحراف معیار The average of all 10 data corresponding to the standard deviation column
6	stdv.10.max	بیشینه هر ۱۰ داده مربوط به ستون انحراف معیار The maximum of every 10 data corresponding to the standard deviation column
7	max.50.mean	از هر ۵۰ داده مربوط به ستون‌های X، Y و Z به صورت ستونی، بیشینه محاسبه شده و سپس برای هر سه داده به دست آمده میانگین تعیین شد. The maximums of the 50 data for columns X, Y, and Z were calculated, and their average was determined.
8	var.50.mean	از هر ۵۰ داده مربوط به ستون‌های X، Y و Z به صورت ستونی، واریانس محاسبه شده و سپس برای هر سه داده به دست آمده میانگین تعیین شد. The variance of the 50 data for columns X, Y, and Z were calculated, and their average was determined.
9	stdv.50.sum	از هر ۵۰ داده مربوط به ستون‌های X، Y و Z به صورت ستونی، انحراف معیار محاسبه شده و سپس برای هر سه داده به دست آمده مجموع تعیین شد. The standard deviation of the 50 data for columns X, Y, and Z were calculated, and their sum was determined.
10	stdv.50.mean	از هر ۵۰ داده مربوط به ستون‌های X، Y و Z به صورت ستونی، انحراف معیار محاسبه شده و سپس برای هر سه داده به دست آمده میانگین تعیین شد. The standard deviation of the 50 data for columns X, Y, and Z were calculated, and their average was determined.

مدل‌سازی

مدل‌سازی جدید، مدل‌سازی با ۶ فاکتور و مدل‌سازی چندگانه انجام شدند. در این مرحله با توجه به مدل‌سازی‌های متعدد، مقادیر ارزیابی مدل در حد مطلوبی نبوده و تشخیص با کم‌ترین مقادیر اشتباه بین رفتار نشخوار و غیرنشخوار وجود نداشت. بنابراین راهکارهای تغییر محل نصب حسگر به حالت پوزه‌بندی و استفاده از ۴ فاکتور بر اساس داده‌های پنجاه‌تایی مطرح و عملی شد. برای تعیین عملکرد ۴ فاکتور، مدل‌سازی با آن انجام شده و نتایج بهتر رؤیت شد.

داده‌برداری با حسگر پوزه‌بندی برای ۳ گاو و برای هر گاو در طی ۳ روز انجام شد. مدل‌سازی جدید با ۴ فاکتور برای داده‌های هر گاو و برای ترکیب داده‌های سه گاو صورت گرفت. برای افزایش تعداد داده‌های آموزش و آزمون، داده‌های سه روزه هر گاو به عنوان داده‌های آموزش و داده‌های حاصل از داده‌برداری دوباره در طی یک روز به عنوان داده‌های آزمون اختصاص داده شد. برای ارزیابی تکرارپذیری مدل در مورد سایر گاوها، از داده‌های ۱۲ روزه گاوهای قبلی برای آموزش استفاده شده و داده‌برداری از گاو متفاوتی در طی یک روز انجام شد تا به عنوان داده‌های آزمون مدل اختصاص داده شود. پس از اطمینان از عملکرد حسگر آزمایش‌های نهایی انجام شد. آزمایش‌های نهایی در دو مرحله انجام شدند. در مرحله اول عملکرد رابطه نهایی مدنظر بود که در مورد دو گاو متفاوت تحلیل شد.

ارزیابی مدل

برای مقایسه عملکرد مدل‌ها از تحلیل ROC به عنوان مقیاس اندازه‌گیری توانایی جداسازی یک مدل استفاده شد. منحنی ROC با ترسیم نرخ مثبت صحیح برحسب نرخ مثبت کاذب ایجاد می‌شود. مقدار بالای مساحت زیر منحنی ROC بیانگر عملکرد خوب پارامتر در

رگرسیون لجستیک یکی از انواع مدل‌های خطی تعمیم‌یافته است که برای تجزیه و تحلیل وجود یا عدم وجود متغیر وابسته بسیار مناسب می‌باشد. نکته اصلی در رگرسیون لجستیک این است که متغیر وابسته، متغیری دوحالتی است و تنها می‌تواند مقدار ۱ به معنی وقوع رویداد و مقدار صفر به معنی عدم وقوع رویداد را به خود اختصاص دهد. رگرسیون لجستیک از روش برآورد حداکثر احتمال برای پیدا کردن بهترین مجموعه پارامترهایی که مدل را بهتر برازش می‌کنند، استفاده می‌نماید. بنابراین، برای تشخیص رفتار نشخوار و غیرنشخوار گاو، این نوع مدل‌سازی انتخاب شد. برای تعیین تعداد تشخیص‌های اشتباه بین رفتارهای مختلف، مدل‌سازی چندگانه انجام شد.

در راستای انجام مدل‌سازی، نیاز به داده‌های آموزش و آزمایش مدل بود که این کار با اختصاص ۳۰٪ داده‌ها برای آزمایش و ۷۰٪ مابقی برای آموزش انجام گردید. برای تشخیص رفتار نشخوار از غیرنشخوار، داده‌های ثبت‌شده از دو گاو در طی ۴ روز با قرارگیری شتاب‌سنج در غبغب و داده‌های یک گاو دیگر در طی دو روز با قرارگیری شتاب‌سنج در کنار گوش استفاده شدند. مدل‌سازی با ۶ فاکتور و مدل‌سازی چندگانه برای هر دو گروه داده انجام شد. جهت اطمینان از صحت اطلاعات به دست آمده در مورد گاو دیگر، داده‌های گاو دیگری در طی ۲ روز ثبت و برای هر سری از داده، مدل‌سازی با ۶ فاکتور و مدل‌سازی چندگانه انجام شد. روش دیگری از مدل‌سازی با هدف بهبود عملکرد حسگر برای داده‌های ترکیب دو روز انجام شد که در این روش، حذف داده‌های پرت براساس داده‌های اصلی X، Y و Z صورت گرفت. در راستای تعیین عملکرد مدل‌سازی جدید، داده‌برداری از یک گاو دیگر در طی دو روز انجام شد که برای آن نیز

FP مثبت کاذب (False Positives): پیش‌بینی شد یک باشد ولی غلط بود.
 FN منفی کاذب (False Negatives): پیش‌بینی شد صفر باشد ولی غلط بود.

نتایج و بحث

ارزیابی توانایی فاکتورها در تشخیص نشخوار

برای تمامی فاکتورها پتانسیل تشخیص فرآیند نشخوار با استفاده از شاخص‌های حساسیت، صحت و F-Score مورد بررسی قرار گرفت (جدول ۲). از بین فاکتورهای اولیه، انحراف معیار و بیشینه و از فاکتورهای دم‌تایی، تنها ۶ فاکتور دارای مقادیر F-score بالای ۶۰٪ بودند. بهترین برآوردها متعلق به فاکتورهای پنج‌هفتایی بودند که در آن‌ها تعداد تشخیص‌های اشتباه حداقل بوده و F-Score بیشترین مقدار خود را داشت. در انجام مدل‌سازی، داده‌های دارای احتمال بالاتر از مقدار آستانه به‌عنوان عدد یک و نشخوار و داده‌های دارای احتمال پایین‌تر از مقدار آستانه به‌عنوان عدد صفر و غیرنشخوار در نظر گرفته شدند.

ایجاد تمایز بین دو گروه تشخیصی است. بنابراین بر اساس مساحت بین منحنی ROC و خط $y=x$ قدرت منحنی‌های ROC مشخص می‌شود. هرچه این مساحت کمتر باشد نشانگر قدرت ضعیف پیش‌بینی در مدل و هرچه مساحت افزایش یابد نشانگر قدرت بیشتر مدل و نزدیکی آن به مدل حقیقی می‌باشد. برای اندازه‌گیری اثربخشی مدل و عملکرد آن، از ماتریس مختلط استفاده و با ۴ ترکیب مختلف از مقادیر پیش‌بینی‌شده و واقعی ساخته شد. ماتریس مختلط برای محاسبه معیارهای ارزیابی صحت^۱، فراخوانی^۲ یا حساسیت^۳ و F-Score لازم و ضروری بود. مقادیر صحت، فراخوانی و F-Score از رابطه (۱) محاسبه شدند.

$$Sensitivity (TPR) \text{ or } Recall = \frac{TP}{TP + FN}$$

$$Precision = \frac{TP}{TP + FP} \quad (۱)$$

$$F - Score = 2 \times \frac{Recall * Precision}{Recall + Precision}$$

که در آن،

TP مثبت صحیح (True Positives): پیش‌بینی شد یک باشد و درست بود.

جدول ۲- معیارهای ارزیابی فاکتورها
 Table 2- Factors evaluation criteria

فاکتور Factors	آستانه Threshold	حساسیت Sensitivity	صحت Precision	F-Score
Mean.10.max	0.4	0.95	0.49	0.64
Max.10.max	0.3	1	0.57	0.72
Max.10.mean	0.3	0.98	0.57	0.72
Stdv.10.stdv	0.4	1	0.50	0.66
Stdv.10.max	0.4	1	0.54	0.70
Stdv.10.mean	0.3	0.95	0.53	0.68
Max.50.mean	0.4	0.88	0.77	0.82
Stdv.50.sum	0.4	0.94	0.82	0.88
Stdv.50.mean	0.4	0.94	0.82	0.88
var.50.mean	0.5	0.94	0.84	0.89

رفتار تغذیه و سپس نشخوار بوده است. در حالی که تعداد زیادی از تشخیص‌های اشتباه نشخوار مربوط به ترکیب آن با سایر فعالیت‌های گاو بود. با توجه به نتایج به‌دست‌آمده فرضیه شباهت رفتارهای تغذیه و نشخوار و امکان تشخیص اشتباه آن‌ها با همدیگر رد شد. منحنی ROC برای مدل‌سازی‌های انجام شده در شکل ۲ نشان داده شده‌اند. همان‌طور که مشخص است سطح زیر منحنی ROC در موقعیت‌های نصب حسگر در غبغب بیشتر از کنار گوش بود.

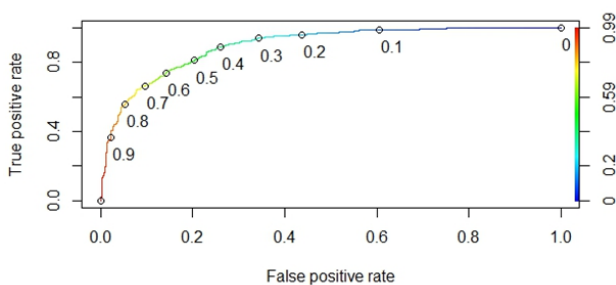
مقایسه مکان نصب حسگر

مدل‌سازی با برآورد ۶ فاکتور برای داده‌های حاصل از نصب حسگر در مکان‌های متفاوت انجام و معیارهای ارزیابی مدل محاسبه شد (جدول ۳). بهترین نتایج مربوط به نصب حسگر در غبغب گاو حاصل شد. در نتیجه با انجام مدل‌سازی چندگانه در هر دو مکان نصب حسگر، می‌توان گفت که بیشترین تشخیص درست مربوط به

جدول ۳- معیارهای ارزیابی مکان‌های نصب مختلف حسگر

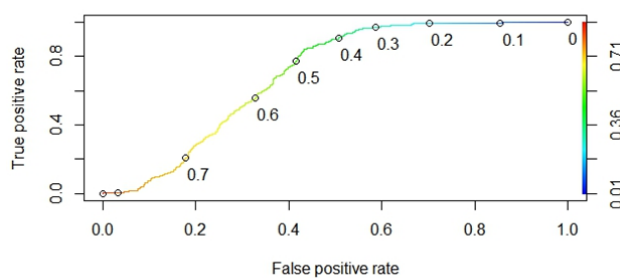
Table 3- Evaluation criteria for different sensor installation positions

موقعیت حسگر Sensor position	آستانه Threshold	حساسیت Sensitivity	صحت Precision	F-Score
غیغ Dewlap	0.4	0.91	0.75	0.82
کنار گوش Next to the ear	0.4	0.90	0.64	0.75



نصب حسگر در غیغیه

Installing the sensor in dewlap



نصب حسگر در کنار گوش

Installing the sensor next to the ear

شکل ۲- منحنی‌های ROC برای دو حالت نصب حسگر

Fig.2. ROC curves for two sensor installation modes

زیادتر بود. منحنی ROC برای مدل‌سازی‌های انجام‌شده در شکل ۳ نشان داده شده است. خوشبختانه این منحنی دارای سطح زیر منحنی زیاد و تعداد تشخیص‌های اشتباه رفتار نشخوار به حداقل مقدار خود رسیده بود. در راستای ارزیابی رابطه مدل‌های حاصل‌شده برای هر گاو، داده‌های آزمون آن در رابطه جای‌گذاری شده و در مورد گاو ۴ داده‌های آزمون ۸۷/۷٪، در مورد گاو ۵ داده‌های آزمون ۹۷/۳۲٪ و در مورد گاو ۶ داده‌های آزمون ۹۷/۸۳٪ درست تشخیص داده شدند. با ترکیب داده‌های آموزش و آزمون سه گاو موردنظر، نتایج سطر آخر جدول ۴ حاصل شد. مدل‌سازی با ترکیب داده‌های سه گاو حاصل از ۹ روز دارای نتایج مشابهی با مدل‌سازی کل داده‌های ۱۲ روز بود.

در راستای سنجش میزان تشخیص درست فرآیند نشخوار از روابط مدل‌های حاصل‌شده برای گاوهای شماره ۴، ۵ و ۶ از داده‌های یک روزه گاو جدید استفاده شد و با جای‌گذاری داده‌ها در رابطه مدل گاو ۴ تشخیص درست ۷۴٪، رابطه مدل گاو ۵ تشخیص ۹۰/۴٪ و در رابطه مدل گاو ۶ تشخیص درست ۹۲/۵۳٪ حاصل شدند. همچنین برای اطمینان از عملکرد رابطه نهایی مدل حاصل‌شده برای تمامی گاوها، تشخیص درست ۸۵/۴۱٪ به‌دست آمد. شکل نهایی مدل در رابطه (۲) آمده است.

در مدل‌سازی‌های انجام‌شده ابتدایی، همواره از داده‌های آموزش و آزمون مربوط به یک گاو استفاده شد ولی برای اثبات صحت عملکرد مدل، در طی یک مدل‌سازی از داده‌های دو گاو متفاوت برای آموزش و آزمون مدل استفاده شد که معیارهای ارزیابی به‌دست‌آمده عبارتند از: حساسیت (۰/۹۱)، صحت (۰/۷۳) و F-Score (۰/۸۱). نتایج نسبتاً قابل‌قبولی حاصل گشت.

توسعه حسگر و مدل

به‌دنبال بهبود عملکرد حسگر، فاکتورهای محاسباتی پنجاه‌تایی مورد استفاده قرار گرفتند. با ترسیم منحنی فاکتور مورد نظر برای داده‌تایی و پنجاه‌تایی، شاهد تفکیک بهتر رفتار نشخوار و غیرنشخوار از همدیگر بوده و تداخل کمتری را داشتیم. جهت مشاهده عملکرد این چهار فاکتور پنجاه‌تایی، مدل‌سازی داده‌های گاو آخر با استفاده از چهار فاکتور انجام شد که نشانگر مدل‌سازی موفق‌تر با چهار فاکتور نسبت به شش فاکتور در شرایط یکسان بود.

مدل‌سازی داده‌های حسگر پوزه‌بندی

نتایج مدل‌سازی انفرادی گاوها و ترکیب سه گاو در جدول ۴ قابل‌مشاهده است. نتایج به‌دست‌آمده در مقایسه با سایر نتایج، بهتر بوده و معیارهای ارزیابی قابل‌قبول و سطح زیر منحنی ROC نیز

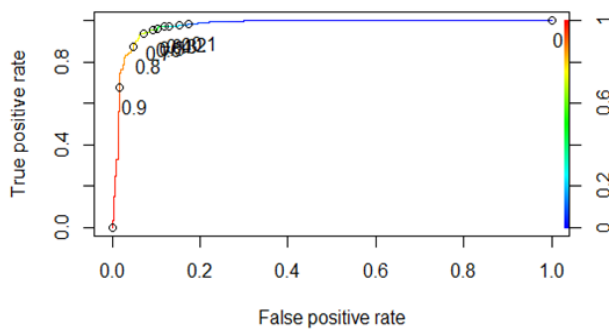
در این مرحله از پژوهش، برای ارزیابی مدل نهایی، داده‌برداری‌های جدیدی در طی دو روز انجام شد که ثبت داده‌ها به دو صورت برچسب‌گذاری رفتارهای مختلف در گوسه و ثبت دستی رفتارهای گاو در هر ۵ دقیقه انجام شد. نتایج تحلیل در جدول ۵ و معیارهای ارزیابی برای عملکرد حسگر در طی دو روز در جدول ۶ بیان شده‌اند.

$$Y = -2.31959 - 0.07270 \max.50.mean - 5.79403 \text{ stdv.50.sum} + 20.33501 \text{ stdv.50.mean} - 0.30176 \text{ var.50.mean} \quad (2)$$

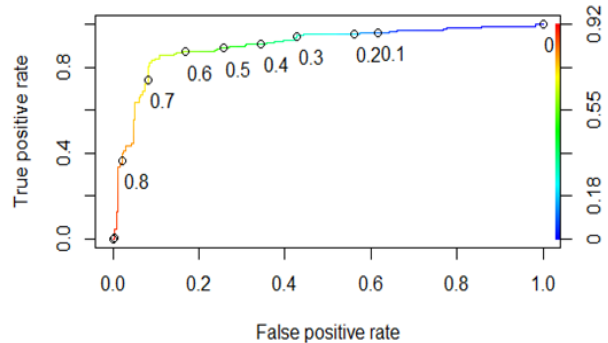
ارزیابی عملکرد مدل نهایی

جدول ۴- معیارهای ارزیابی حسگر پوزه‌بندی
Table 4- Muzzle sensor evaluation criteria

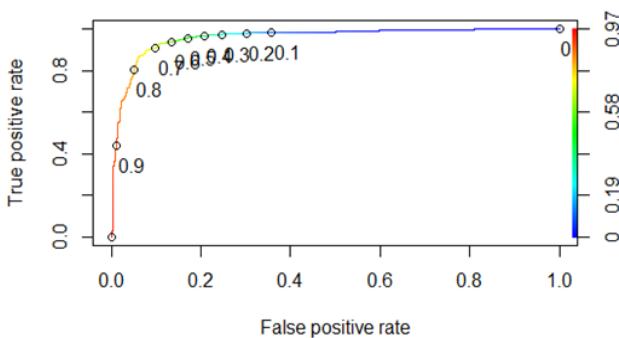
شماره گاو Cow number	موقعیت حسگر Sensor position	آستانه Threshold	حساسیت Sensitivity	صحت Precision	F-Score
4	Muzzle	0.6	0.84	0.87	0.85
5	Muzzle	0.6	0.91	0.95	0.93
6	Muzzle	0.6	0.95	0.95	0.95
ترکیب داده‌های سه گاو Combining data from three cows	Muzzle	0.7	0.90	0.91	0.91
کل داده‌ها All data	Muzzle	0.6	0.88	0.94	0.91



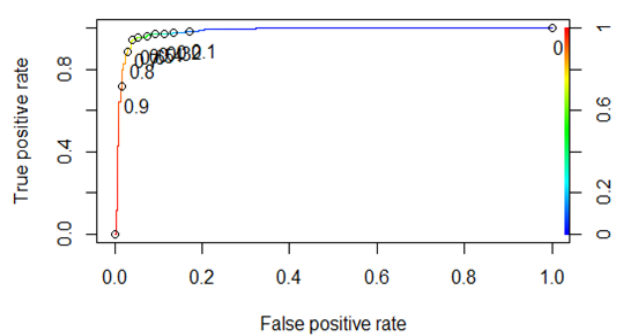
گاو شماره ۵
Cow number 5



گاو شماره ۴
Cow number 4



ترکیب سه گاو
Combination of three cows



گاو شماره ۶
Cow number 6

شکل ۳- منحنی ROC مدل‌سازی با چهار فاکتور برای گاوهای مختلف

Fig.3. ROC curve of modeling with four factors for different cows

جدول ۵- نتایج آزمون عملکرد حسگر

Table 5- Sensor performance test results

تحلیل Analysis	درصد تشخیص Detection percentage (%)
تحلیل روز اول حسگر با استاندارد ۵ دقیقه‌ای Analysis of the first day of the sensor with a 5-minute standard	87.5
تحلیل روز دوم حسگر با استاندارد ۵ دقیقه‌ای Analysis of the second day of the sensor with a 5-minute standard	93
تحلیل روز اول حسگر با برچسب‌گذاری رفتار Analysis of the first day of the sensors with behavioral tagging	86
تحلیل روز دوم حسگر با برچسب‌گذاری رفتار Analysis of the second day of the sensors with behavioral tagging	87
تحلیل نتایج ترکیب کل دو روز Analysis of the results of the combination of two days	85

جدول ۶- معیارهای ارزیابی مدل برای داده‌های هر روز

Table 6- Model evaluation criteria for each day's data

نتایج Results	حساسیت Sensitivity	صحت Precision	F-Score
روز اول عملکرد حسگر با برچسب‌گذاری رفتار First day of sensor performance with behavioral tagging	0.92	0.77	0.84
روز دوم عملکرد حسگر با برچسب‌گذاری رفتار Second day of sensor performance with behavioral tagging	0.86	0.90	0.88
ترکیب دو روز با برچسب‌گذاری رفتار Combining two days with behavior labeling	0.88	0.90	0.89
روز اول عملکرد حسگر با استاندارد ۵ دقیقه‌ای The first day of sensor performance with a 5-minute standard	1	0.66	0.80
روز دوم عملکرد حسگر با استاندارد ۵ دقیقه‌ای The second day of sensor performance with a 5-minute standard	0.94	0.94	0.94
ترکیب دو روز با استاندارد ۵ دقیقه‌ای Combination of two days with 5-minute standard	0.95	0.87	0.91

قرار گرفت. علاوه بر ثبت رفتار نشخوار یا سایر رفتارها گاو و زمان هر رفتار توسط حسگر، رفتارهای گاو در طی هر ۵ دقیقه به صورت بصری مشاهده و یادداشت گردید. پس از تطابق داده‌های ذخیره شده در اس دی کارت با داده‌های ثبت شده دستی، نتایج تحلیل به شرح جدول ۷ حاصل شد.

با توجه به تعداد تشخیص‌های اشتباه و درست رفتارهای نشخوار و سایر رفتارها در هر روز، اجزای ماتریس مختلط محاسبه گردید. مقادیر صحت، حساسیت و F-Score حاصل شده برای داده‌های هر روز در جدول ۸ بیان شده‌اند.

با مقایسه داده‌های حسگر ثبت شده با برچسب‌های ثبت شده بصری از رفتارهای مختلف گاو در هر ۵ دقیقه، رفتارها مقایسه شده و صحت داده‌ها تعیین شد. در نتیجه گیری کلی برای دو روز می توان گفت که مشاهدات بصری با داده‌های ثبت شده حسگر دارای مقدار F-Score برابر با ۹۱٪ بودند که نشانگر تطابق داده‌ها و درستی آنها بوده و حسگر توانایی لازم برای تشخیص‌های درست بین نشخوار و سایر رفتارها را داشت.

نتایج عملکرد میدانی حسگر توسعه یافته

حسگر نهایی به مدت دوازده ساعت در طی سه روز مورد آزمون

جدول ۷- نتایج عملکرد حسگر نهایی

Table 7- Final sensor performance results

تحلیل Analysis	درصد تشخیص Detection percentage
تطابق داده‌های روز اول Match the first day's data	86.08%

تطابق داده‌های روز دوم	90.07%
Match the second day's data	
تطابق داده‌های روز سوم	91.95%
Match the third day's data	
تحلیل داده‌های نشخوار داده‌های سه روز	90.67%
Data analysis of rumination data of three days	
تحلیل داده‌های غیرنشخوار داده‌های سه روز	88.81%
Non-rumination data analysis of three days' data	
تحلیل کل داده‌های سه روز	89.47%
Total data analysis of three days	

آن حسگر محسوب می‌شد. استفاده از حسگر پیشنهادی مقادیر مثبت کاذب را کاهش داده و سبب افزایش تشخیص‌های درست می‌گردد. همچنین در اعتبارسنجی حسگرهای بر مبنای فشار به همراه تعدادی دوربین ضبط‌کننده توسط روسکا و همکاران (Ruuska et al., 2018) می‌توان مشاهده کرد که مقادیر صحت و حساسیت حسگر برای سنجش رفتار نشخوار کمتر از حسگر پیشنهادی بوده و مقایسه مشاهدات بصری با داده‌های حسگر عملکرد بهتری را داشته است.

بنا به نتایج حاصل‌شده از تحلیل آزمون نهایی حسگر، مقادیر به‌دست‌آمده از عملکرد حسگر قابل قبول بوده و این حسگر در تشخیص رفتارهای نشخوار بسیار خوب عمل کرده و آن را از سایر رفتارها به خوبی تفکیک کرده است. طبق نتایج ولنگ و همکاران (Wang et al., 2017) که علاوه بر شتاب‌سنج سه‌محوره از حسگر صدا نیز استفاده کرده بودند، درصد تشخیص نشخوار کمتر از حسگر جدید بوده و دخالت صدای اطراف در ثبت داده‌های گاو از جمله معایب

جدول ۸- معیارهای ارزیابی مدل برای داده‌های حسگر نهایی

Table 8- Model evaluation criteria for final sensor data

نتایج Results	حساسیت Sensitivity	صحت Precision	F-Score
روز اول First day	0.92	0.72	0.81
روز دوم Second day	0.94	0.82	0.88
روز سوم Third day	0.89	0.91	0.90
ترکیب سه روز Three day composition	0.91	0.82	0.86

لجستیک می‌تواند به‌عنوان بهترین راهکار برای دستیابی به بالاترین معیارهای ارزیابی و کاهش تعداد تشخیص‌های اشتباه باشد.

نتیجه‌گیری

امروزه با توجه به تلفات دامی بر اثر بیماری‌ها و ضرر و زیان‌های مالی فراوان به دام‌دار، نیاز به حسگرهای تشخیص رفتارهای گاو بیش از پیش احساس می‌شود. با این حال حسگرهای تشخیص در مراحل آزمایشی بوده و به تولید انبوه نرسیده‌اند. نتایج حاصل از مقایسه داده‌های حسگر و مشاهدات مستقیم نشانگر درصد تشخیص ۸۹/۴۷٪ می‌باشد. استفاده از چهار فاکتور (stdv.50.sum, max.50.mean, stdv.50.mean و var.50.mean) در دستیابی به بالاترین درصد تشخیص موثر بودند. پیشنهاد می‌شود که در مطالعات بعدی به بررسی

معیارهای ارزیابی مدل در حسگر پیشنهادی بالاترین میزان بوده و مقادیر حساسیت ۸۸٪، صحت ۹۴٪ و F-Score ۹۱٪ با آنالیز رگرسیون لجستیک به‌دست آمدند. در اکثر مقالات قبلی برای اعتبارسنجی حسگر از الگوریتم‌های طراحی‌شده قبلی استفاده کردند که در آن‌ها معیارهای ارزیابی مدل حساسیت، صحت و غیره بیان نشدند (Zambelis, Wolfe, & Vasseur, 2019). در معیارهای ارزیابی ارائه‌شده روسکا و همکاران (Ruuska et al., 2018) که توسط آنالیز رگرسیون خطی با روش حداقل مربعات بود، مقادیر حساسیت و صحت به ترتیب ۷۷/۸٪ و ۷۹/۵٪ حاصل شدند که در طی مطالعه‌ای دیگر توسط اسمیف و همکاران (Smith et al., 2016) معیارهای ارزیابی حساسیت، صحت و F-Score که با روش جنگل تصادفی^۱ محاسبه شدند به ترتیب برابر با ۸۸، ۸۴ و ۸۶٪ بودند. در مقایسه روش‌های بیان‌شده در مطالعات قبلی، آنالیز رگرسیون

1- Random forest

مشارکت نویسندگان

الناز واحدی تکمه‌داس: جمع‌آوری داده‌ها، پردازش داده‌ها، تحلیل آماری، خدمات نرم‌افزاری، شبیه‌سازی عددی/کامپیوتری، اعتبارسنجی، استخراج و تهیه متن اولیه

حسین نوید: نظارت و مدیریت، مفهوم‌سازی، روش‌شناسی، تحلیل آماری، اعتبارسنجی و ویرایش متن

حمیدرضا قاسم‌زاده: مفهوم‌سازی، مشاوره فنی و ویرایش متن هادی کریمی: روش‌شناسی، مشاوره فنی، پردازش داده‌ها و تصویرسازی نتایج

مهسا جوانی: جمع‌آوری داده‌ها و پردازش داده‌ها

فاصله زمانی بین هشدار کاهش زمان نشخوار در حسگر با بروز بیماری در گاو پرداخته شود. همچنین می‌توان در مورد نحوه نصب حسگر برای راحتی بیشتر گاو به ایده‌های جدیدی پرداخته شود.

سپاسگزاری

بدین وسیله از مجموعه گاوداری خلعت‌پوشان دانشگاه تبریز، اساتید و کارکنان آن به‌خاطر حمایت‌هایی که از این طرح داشتند و گامی در جهت حمایت از دانشگاه و علم برداشتند کمال تشکر و قدردانی به‌عمل می‌آید.

References

- Antanaitis, R., Juozaitienė, V., Malašauskienė, D., & Televičius, M. (2019). Can rumination time and some blood biochemical parameters be used as biomarkers for the diagnosis of subclinical acidosis and subclinical ketosis? *Veterinary and Animal Science*, 8, 100077. <https://doi.org/10.1016/j.vas.2019.100077>
- Ayadi, S., Ben Said, A., Jabbar, R., Aloulou, C., Chabbouh, A., & Achballah, A. B. (2020). Dairy cow rumination detection: A deep learning approach. In *Distributed Computing for Emerging Smart Networks: Second International Workshop, DiCES-N 2020, Bizerte, Tunisia, December 18, 2020, Proceedings 2* (pp. 123-139). Springer International Publishing. <https://doi.org/10.48550/arXiv.2101.10445>
- Beauchemin, K. A. (2018). Invited review: Current perspectives on eating and rumination activity in dairy cows. *Journal of Dairy Science*, 101(6), 4762-4784. <https://doi.org/10.3168/jds.2017-13706>
- Behneghar, H., Majidi, B., & Movaghar, A. (2021). Design of Hardware and Software Platform for Intelligent Automation of Livestock Farming using Internet of Things. *Agricultural Mechanization and Systems Research*, 22(78), 107-126. <https://doi.org/10.22092/amsr.2021.352371.1367>
- Berckmans, D., & Guarino, M. (2017). From the Editors: Precision livestock farming for the global livestock sector. *Animal Frontiers*, 7(1), 4-5. <https://doi.org/10.2527/af.2017.0101>
- Benaissa, S., Tuytens, F. A., Plets, D., De Pessemier, T., Trogh, J., Tanghe, E., ... & Sonck, B. (2019). On the use of on-cow accelerometers for the classification of behaviours in dairy barns. *Research in Veterinary Science*, 125, 425-433. <https://doi.org/10.1016/j.rvsc.2017.10.005>
- Cavaliere, A., & Ventura, V. (2018). Mismatch between food sustainability and consumer acceptance toward innovation technologies among millennial students: The case of Shelf Life Extension. *Journal of Cleaner Production*, 175, 641-650. <https://doi.org/10.1016/j.jclepro.2017.12.087>
- Chang, A. Z., Fogarty, E. S., Moraes, L. E., García-Guerra, A., Swain, D. L., & Trotter, M. G. (2022). Detection of rumination in cattle using an accelerometer ear-tag: A comparison of analytical methods and individual animal and generic models. *Computers and Electronics in Agriculture*, 192, 106595. <https://doi.org/10.1016/j.compag.2021.106595>
- Cocco, R., Canozzi, M. E. A., & Fischer, V. (2021). Rumination time as an early predictor of metritis and subclinical ketosis in dairy cows at the beginning of lactation: Systematic review-meta-analysis. *Preventive Veterinary Medicine*, 189, 105309. <https://doi.org/10.1016/j.prevetmed.2021.105309>
- Eldesouky, A., Mesias, F. J., Elghannam, A., & Escribano, M. (2018). Can extensification compensate livestock greenhouse gas emissions? A study of the carbon footprint in Spanish agroforestry systems. *Journal of Cleaner Production*, 200, 28-38. <https://doi.org/10.1016/j.jclepro.2018.07.279>
- Fournel, S., Rousseau, A. N., & Laberge, B. (2017). Rethinking environment control strategy of confined animal housing systems through precision livestock farming. *Biosystems Engineering*, 155, 96-123. <https://doi.org/10.1016/j.biosystemseng.2016.12.005>
- Grinter, L. N., Campler, M. R., & Costa, J. H. C. (2019). Validation of a behavior-monitoring collar's precision and accuracy to measure rumination, feeding, and resting time of lactating dairy cows. *Journal of Dairy Science*, 102(4), 3487-3494. <https://doi.org/10.3168/jds.2018-15563>
- Gusterer, E., Kanz, P., Krieger, S., Schweinzer, V., Süß, D., Lidauer, L., ... & Iwersen, M. (2020). Sensor technology to support herd health monitoring: Using rumination duration and activity measures as unspecific variables for the early detection of dairy cows with health deviations. *Theriogenology*, 157, 61-69. <https://doi.org/10.1016/j.theriogenology.2020.07.028>

14. Javani, M., Navid, H., Karimi, H., Hosseinkhani, A., & Vahedi Tekmehdash, E. (2022). Development of a method to measure cow rumination. Thesis.
15. Liboreiro, D. N., Machado, K. S., Silva, P. R., Maturana, M. M., Nishimura, T. K., Brandão, A. P., ... & Chebel, R. C. (2015). Characterization of peripartum rumination and activity of cows diagnosed with metabolic and uterine diseases. *Journal of Dairy Science*, *98*(10), 6812-6827. <https://doi.org/10.3168/jds.2014-8947>
16. Meen, G. H., Schellekens, M. A., Slegers, M. H. M., Leenders, N. L. G., van Erp-van der Kooij, E., & Noldus, L. P. (2015). Sound analysis in dairy cattle vocalisation as a potential welfare monitor. *Computers and Electronics in Agriculture*, *118*, 111-115. <https://doi.org/10.1016/j.compag.2015.08.028>
17. Pahl, C., Hartung, E., Mahlkow-Nerge, K., & Haeussermann, A. (2015). Feeding characteristics and rumination time of dairy cows around estrus. *Journal of Dairy Science*, *98*(1), 148-154. <https://doi.org/10.3168/jds.2014-8025>
18. Ruuska, S., Hämäläinen, W., Kajava, S., Mughal, M., Matilainen, P., & Mononen, J. (2018). Evaluation of the confusion matrix method in the validation of an automated system for measuring feeding behaviour of cattle. *Behavioural Processes*, *148*, 56-62. <https://doi.org/10.1016/j.beproc.2018.01.004>
19. Shen, W., Zhang, A., Zhang, Y., Wei, X., & Sun, J. (2020). Rumination recognition method of dairy cows based on the change of noseband pressure. *Information Processing in Agriculture*, *7*(4), 479-490. <https://doi.org/10.1016/j.inpa.2020.01.005>
20. Smith, D., Rahman, A., Bishop-Hurley, G. J., Hills, J., Shahriar, S., Henry, D., & Rawnsley, R. (2016). Behavior classification of cows fitted with motion collars: Decomposing multi-class classification into a set of binary problems. *Computers and Electronics in Agriculture*, *131*, 40-50.
21. Stangaferro, M. L., Wijma, R., Caixeta, L. S., Al-Abri, M. A., & Giordano, J. O. (2016). Use of rumination and activity monitoring for the identification of dairy cows with health disorders: Part I. Metabolic and digestive disorders. *Journal of Dairy Science*, *99*(9), 7395-7410. <https://doi.org/10.3168/jds.2016-10907>
22. Syarif, I., Ahsan, A. S., Al Rasyid, M. U. H., & Pratama, Y. P. (2019, September). Health monitoring and early diseases detection on dairy cow based on internet of things and intelligent system. In 2019 International Electronics Symposium (IES) (pp. 183-188). IEEE. <https://doi.org/10.1109/ELECSYM.2019.8901527>
23. Topp-Becker, J., & Ellis, J. D. (2017). The role of sustainability reporting in the agri-food supply chain. *Journal of Agriculture and Environmental Sciences*, *6*(1), 17-29. <https://doi.org/10.15640/jaes.v6n1a2>
24. Wang, L., Xie, Q., & Xu, Y. (2017). Recognition and analysis of ruminating behavior of dairy cows based on wearable device. *Animal Environment and Welfare*.
25. Zambelis, A., Wolfe, T., & Vasseur, E. (2019). Validation of an ear-tag accelerometer to identify feeding and activity behaviors of tiestall-housed dairy cattle. *Journal of Dairy Science*, *102*(5), 4536-4540. <https://doi.org/10.3168/jds.2018-15766>
26. Zehner, N., Umstätter, C., Niederhauser, J. J., & Schick, M. (2017). System specification and validation of a noseband pressure sensor for measurement of ruminating and eating behavior in stable-fed cows. *Computers and Electronics in Agriculture*, *136*, 31-41. <https://doi.org/10.1016/j.compag.2017.02.021>