# Day 15

## 決策樹 (分類器)

[全民瘋AI系列]



## Day 15 學習目標

**決策樹演算法介紹** 決策樹如何生成?如何處理分類問題?

**實作決策樹分類器** 

## Part 1

決策樹 (分類器) 觀念講解



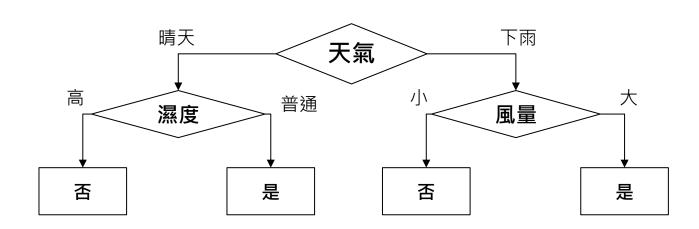
第12屆 iT邦幫忙 鐵人賽

## **/// 決策樹 Decision trees**

• 將特徵以條件判斷的方式決定答案

天氣	濕度	風量	是否舉行
晴天	高	大	否
陰天	低	小	是

•



## **决策樹如何生成?**

- 決策樹以貪婪法則來決定每一層要問什麼問題
- 尋找最有利的特徵可以快速的做分類

正常舉行

取消舉行

濕度



## **决策樹的混亂評估指標**

### 我們需要客觀的標準來決定決策樹的分支

- Information gain (資訊獲利)
- Gain ratio (吉尼獲利)
- Gini index (吉尼係數) = Gini Impurity (吉尼不純度)

## 評估分割資訊量

透過從訓練資料找出規則,讓每一個決策能夠使訊息增益最大化。

- 資訊獲利 (Information Gain)
- Gini不純度 (Gini Impurity)

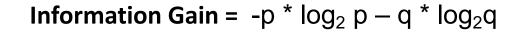
$$Entropy = -\sum_{j} p_{j} \log_{2} p_{j}$$

$$Gini = 1 - \sum_{j} p_{j}^{2}$$



## /// 熵 (Entropy)

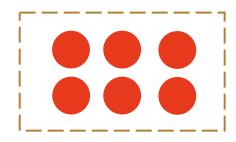
Entropy = 
$$-\sum p_j \log_2 p_j$$



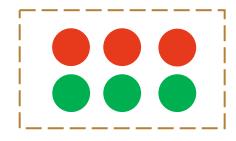
p:是的機率 q:否的機率



當所有的資料都是相同一致,它們的Entropy就是0如果資料各有一半不同,那麼Entropy就是1



Info(6, 0) = 
$$-\frac{6}{6}\log_2(\frac{6}{6}) - \frac{0}{6}\log_2(\frac{0}{6})$$
  
= 0



Info(3, 3) = 
$$-\frac{3}{6}\log_2(\frac{3}{6}) - \frac{3}{6}\log_2(\frac{3}{6})$$
  
= 1

10程式中



## /// Gini不純度 (Gini Impurity)

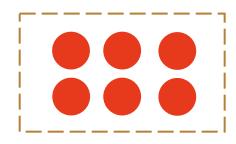
Gini = 
$$1 - \sum p_j^2$$

Gini Impurity = 
$$1 - (p^2+q^2)$$

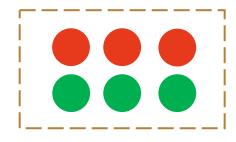
p:是的機率 q:否的機率



數字越大,代表序列中的資料越混亂



Info(6, 0) = 
$$1 - (1^2 + 0^2)$$
  
= 0



Info(3, 3) = = 
$$1 - (0.5^2 + 0.5^2)$$
  
= 0.5

10程式中 Q

## 決策樹模型的優缺點

#### 優點

- 簡單且高度可解釋性
- 低計算時間複雜度
- 每個決策階段都相當的明確清楚
- 幾乎沒有要調整的超參數

#### 缺點

- 模型容易過度擬合
- 當標籤類別種類多時樹會很複雜

## 觀察決策樹是如何生成

Example: 鳶尾花朵









決策樹 (分類器) 程式實作

### **Decision Tree Classifier**

```
from sklearn.tree import DecisionTreeClassifier
# 建立Logistic模型
decisionTreeModel = DecisionTreeClassifier(criterion = 'entropy', max_depth=6, random_state=42)
# 使用訓練資料訓練模型
decisionTreeModel.fit(train_reduced, y_train)
# 使用訓練資料預測分類
predicted = decisionTreeModel.predict(train_reduced)
```

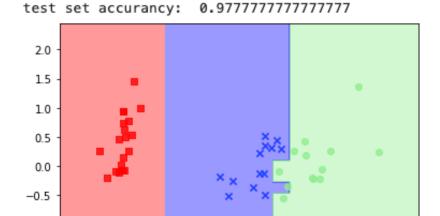
-1.0

-1.5

-3

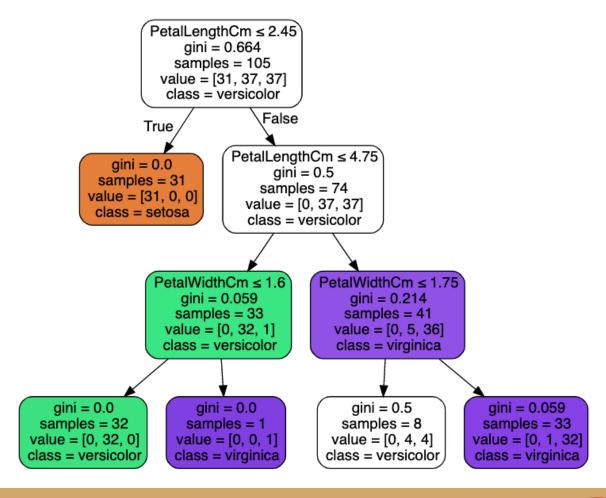
#### train set accurancy: 1.0 2.0 1.5 1.0 0.5 0.0 -0.5-1.0-1.5-2.0-3 -2

#### 測試集



## 視覺化決策樹

Graphviz 是視覺化決策樹的套件,可參考 Graphviz <u>官網</u>的介紹。以下範例使用 iris 資料集,採用四個特徵下去做訓練,並繪製一棵樹。



# Thanks

PRESENTED BY 10程式中

