第五讲 分类算法 (Classification)

2025/04/12

文件: 机器学习实践课2.pdf、PJ-classification.zip

作业: 机器学习-分类

1. 分类算法

1.1 二分类与多分类

二分类: 分为两类多分类: 分为多类

2. KNN 分类算法

- K 最近邻 (KNN, K Nearest Neighbor) 分类算法是一种监督学习算法,是机器学习分类方法中最简单的方法之一
- KNN 中的 K ,指的是 K 最近邻,即选择与测试数据最接近的 K 个点来预测测试数据的类别
- 度量空间中点距离,有好几种度量方式,比如常见的曼哈顿距离、欧氏距离等
- KNN 算法常用的是**欧氏距离**,在二维平面中即两点之间的直线距离,计算公式如下:

$$d = \sqrt{(x_2 - x_1)^2 + (y_2 - y_1)^2}$$

• 若要拓展到多维空间,则公式变为:

$$d = \sqrt{(x_1 - y_1)^2 + (x_2 - y_2)^2 + \dots + (x_n + y_n)^2} = \sqrt{\sum_{i=1}^n (x_i - y_i)^2}$$

2.1 KNN 分类算法包括以下 4 个步骤:

- 1. 准备数据,对数据进行预处理
- 2. 计算测试样本点 (也就是待分类点) 到训练样本的距离
- 3. 对每个距离进行排序,然后选出距离最小的 K 个点
- 4. 对 K 个点所属的类别进行比较,根据少数服从多数的原则,将测试样本点归入在 K 个点中占比最高的那一类

2.2 性能分析:

- 优点:
 - 。 实现简单
 - 。处理大数据时表现良好
 - 。 形成的决策边界可以是任意形状的
- 缺点:
 - 。 维数灾难,且可能被无关属性影响距离
 - 。 K 值对结果影响大
 - 。 数据量大, 计算量大

3. SVM 分类算法

3.1 感知机

- **感知机**时二分类的线性模型,其输入是实例的特征向量,输出的是实例的类别,分别是 +1 和 -1 ,属于判别模型
- 在二维空间中,一条直线足以将两种类别完全分开
- 在**三维空间**中,需要用一张平面将两种类别分开
- 更高维空间中,我们无法画出图形,可以将其称为"超平面",用超平面来区分两种类别
- 假设训练数据集是线性可分的,感知机学习的目标是球的一个能够将训练数据集正实例点和负实例点完全正确分开的分离线或分离面
- 如果是非线性可分的数据,则最后无法获得**分离线或分离面**

3.2 支持向量机 (Support Vector Machine, SVM)

- SVM 是一种在特征空间上**使分类间隔最大**的分类器,它对两个类别进行分类
- 离分类直线最近的这些样本点对分类间隔大小非常"重要",起着关键作用,这些样本点被称为支持向量。
- 几何间隔:

$$d = rac{|w_1x_1 + w_2x_2 + b|}{\sqrt{w_1^2 + w_2^2}} = y imes rac{w_1x_1 + w_2x_2 + b}{\sqrt{w_1^2 + w_2^2}}$$

- **分类间隔**: 分类间隔是支持向量几何间隔的两倍 2d
- SVM 的目标就是使得**分类间隔** 2d 最大,分类间隔越大,分类效果越好

3.3 SVM 软间隔分类

- 软间隔 (Soft Margin) 分类
 - 。 通常情况下,训练集中会存在一些**异常点**,而这些异常点会导致训练集线性不可分,但出去这些异常点之后,剩下的样本就是线性可分的。
 - 。 线性不可分意味着有些样本点的函数间隔是不能满足大于等于 1 的约束条件
- SVM 优化问题 (软间隔): 对分错的点, 给予惩罚

3.4 核函数

- 在有些情况下,图像线性不可分,但是我们仍然有办法能够进行线性分类。我们可以通过叫做"核函数"的映射,将低维的数据映射到高维空间中
- 原本在低维空间中线性不可分的样本,在**高维空间**中可能就线性可分了
- 通过这种方式, 我们可以解决一些线性不可分的问题

3.5 多分类

- 方案 1: 1 vs all
 - 。 训练类 A 与其他, 类 B 与其他, 类 C 与其他的二分类器
- 方案 2:1 vs 1
 - 。训练类 A 与 B , 类 B 与 C , 类 C 与 A 的二分类器

3.6 性能分析

- 优点:
 - 。 引入了最大间隔, 分类精确度高
 - 。 样本量较小时, 也能准确的分类
 - 。 核函数可以解决非线性分类
- 缺点:
 - 。 样本量大时, 计算速度慢
 - 。多分类问题困难

4. 决策树分类

4.1 决策树介绍

- **决策树学习算法**一树形结构建立模型,类似于流程图,模型本身包含一系列逻辑决策,带有根据某一特性做出决定的决策节点。决策树从根节点开始,由叶节点结束,节点引出的分枝表示可做出的选择,叶节点表示遵循决策组合的效果
- 决策树是最广泛使用的机器学习技术之一,它菊虎可用于任何类型的数据建模,同时具有较好的性能

4.2 决策树构建

- **决策树构建**需要从根节点开始,判断实例的某个特征,根据这个特征的结果,将样本集划分为若干部分,然后以每一个部分再次作为根节点进行同样的操作
- 选取特征的时候,需要这个特征能够将样本的类别尽量分开,也就是说,这个特征对样本分类很明显
- 当一个节点里面的样本全部属于同一类别的时候,它就成了叶节点,此时每一个样本都对应着决策树里的一条路径

4.3 决策树特征选择

- ID3 算法
 - 。 ID3 算法核心是在特征选择时计算每个特征产生的信息增益,选择**特征增益最大**的作为特征
- C4.5 算法
 - 。 C4.5 算法在 ID3 上作了改进,使用**信息增益比**来判定特征
- CART 算法
 - 。 CART 算法采用的是特征的取值来让树分枝,**一个节点只会分出两个树杈**,分别数属于特征 A=a ,和不属于特征 A=a

4.4 数据类型

- 连续型数据: 年龄......
- 离散型数据: 学历、职业......
- 连续型数据离散化

4.5 性能分析

- 优点:
 - 。决策树易于理解和解释,可以可视化的分析,容易提取出规则
 - 。可以同时处理标签型和数值型数据
 - 。比较适合处理有缺失属性的样本
 - 。 数据测试、运行速度比较快

• 缺点:

- 。 容易发生过拟合
- 。不同的判定准则会带来不同的属性选择倾向

作业:

TODO: