# 西瓜书复习笔记04

## • 决策树:

。 什么是决策树:

决策树就是在训练集中用树结构学习一个模型,用来对新的示例进行分类。

- 。 训练决策树的递归返回条件:
  - 样本集D中所有类别都属于同一类别,将node标记为叶节点、返回。
  - 当前属性集A为空,将node标记为叶节点,返回。 (虽然D中类别不同,但是已经没有属性可以划分了)
  - 当前节点的样本集为空,将分支节点标记为叶节点,返回。 —<del>每次划分完属性,</del>*a*<sub>i</sub>要从属性集A中去除。

#### • 划分选择:

。 主要思想:

每一次节点划分,都希望分支节点所包含的样本基本属于同一类。

- 。 ID3 (信息增益):
  - 什么是熵:

熵是用来形容一种事物的混乱程度。

(例如有10个人,左边区域有5个右边区域有5个,这时候最混乱,熵就最大;但是如果左边区域有10个人,而右边区域没有人,这时候最纯,熵就最小。)

■ 什么是信息熵:

信息熵就是度量样本集和纯度的一种指标。

$$\operatorname{Ent}(D) = -\sum_{k=1}^{|\mathcal{Y}|} p_k \log_2 p_k$$

其中:

k表示第几类样本;

 $p_k$ 表示在k标签在样本集D中所占比例。

意义:

信息熵Ent(D)越小,代表D的纯度越高。

■ 如何计算信息增益:

$$\operatorname{Gain}(D,a) = \operatorname{Ent}(D) - \sum_{v=1}^V rac{|D^v|}{|D|} \operatorname{Ent}\left(D^v
ight)$$

最优划分:

$$a_* = rg \max_{a \in A} \mathrm{Gain}(D,a)$$

其中:

a表示用属性a来划分当前样本集D;

V表示通过a来划分的节点的个数;

 $D^v$ 表示取值为 $a^v$ 的样本。

意义:

信息增益越大,代表着属性a划分的样本集约纯。

- 。 C4.5 (信息增益率):
  - 已有ID3(信息增益),为什么还要计算C4.5(信息增益率): ID3对取值数较多的属性有所偏好,多个分支导致每个分支纯度最大,这样的决策树不具 备有效的泛化能力。
  - 如何计算信息增益率:

$$\operatorname{GainRatio}(D, a) = \frac{\operatorname{Gain}(D, a)}{\operatorname{IV}(a)}$$

其中:

$$ext{IV}(a) = -\sum_{v=1}^V rac{|D^v|}{|D|} \log_2 rac{|D^v|}{|D|}$$

IV(a)被称为属性a的固有值,随着V的增大而增大,导致信息增益率会减小。

■ 配合使用:

由于信息增益率会对较少属性的有所偏好,可以先使用ID3划分规则找出信息增益高于平均水平的属性,再从这群属性里面选择信息增益率最大的。

• CART:

CART是个二叉树!与ID3、C4.5不同,特征只参加一次节点划分。

- CART分类树:
  - 特征处理:
    - 连续值:

与C4.5一样,将连续的特征离散化。选择阈值,例如特征 $a_i$ 有m个连续值,设置m-1个阈值,阈值计算为相邻两数的平均。(与ID3、C4.5处理离散属性不同的

是,如果当前节点为连续属性,则该属性在后面还可以参与子节点的产生选择过程。)

■ 离散值:

由于是二叉树,所以要对离散值进行组合。例如一特征有3个离散值{A1, A2, A3}, 不断使用二分法形成{A1, A2A3}、{A2, A1A3}和{A3, A1A2}。(这和ID3或者C4.5不同,在ID3或者C4.5的一棵子树中,离散特征只会参与一次节点的建立。)

■ 叶节点:

每一片叶子代表有限类中的一个。

■ 基尼指数:

$$\mathrm{Gini}(D,a) = 1 - \sum_{k=1}^{|\mathcal{Y}|} p_k^2$$

属性a的基尼指数:

$$\operatorname{GiniIndex}(D,a) = \sum_{v=1}^{V} rac{|D^v|}{|D|} \operatorname{Gini}(D^v)$$

最优划分:

$$a_* = rg \min_{a \in A} \operatorname{GiniIndex}(D,a)$$

其中:

a表示用属性a来划分当前样本集D;

V表示通过a来划分的节点的个数;

 $D^v$ 表示取值为 $a^v$ 的样本。

意义:

Gini(D)反映了从数据集中随机抽取两个样本,其标记类别不一致的概率。因此不一致的概率越低,数据集纯度越高。

- CART回归树:
  - 特征处理:
  - 叶节点:

每一片叶子代表所含数据集元素的均值。

■ 最小化MSE:

$$\underbrace{\min_{A,s}} \left[ \underbrace{\min_{c_1} \sum_{x_i \in D_1(A,s)} \left(y_i - c_1
ight)^2 + \underbrace{\min_{c_2} \sum_{x_i \in D_2(A,s)} \left(y_i - c_2
ight)^2}_{x_i \in D_2(A,s)} \left(y_i - c_2
ight)^2 
ight]$$

其中:

c1为D1的样本输出均值,c2为D2的样本输出均值;

s为划分点;

A为划分特征。

意义:

度量目标是对于划分特征A,对应划分点s两边的数据集D1和D2,求出使D1和D2各自集合的均方差最小,同时D1和D2的均方差之和最小

■ 划分停止条件:

节点的个数;

到达某一深度;

■ 为什么ID3和C4.5不能做回归:

因为它们是用信息增益和信息增益率做节点划分的,而不是最小化MSE。

■ CART回归与CART分类的差异:

CART回归:

用最小化MSE作为节点划分依据;

叶子代表预测的连续值(叶子节点内的均值)。

CART分类:

用基尼指数作为特征选择依据;

叶子代表被分类的类别(叶子节点内概率最大的类别)。

■ SkLearn里默认用CART生成决策树,为什么:

CART是二叉树、而ID3和C4.5是多叉树、二叉树有利干计算

Gini指数比信息增益好计算、因为是二次计算VS对数计算

#### 。 三种划分规则对比:

算法	支持模型	树结构	特征选择	连续值处理	缺失值处理	剪枝
ID3	分类	多叉树	信息增益	不支持	不支持	不支持
C4.5	分类	多叉树	信息增益比	支持	支持	支持
CART	分类回归	二叉树	基尼系数均方差	支持	支持	支持

### • 剪枝处理: