那么我们如何找到这个合适的 α 来使拟合程度与复杂度之间达到最好的平衡呢,最好的办法就是,我们将 α 从0取到正无穷,对于每一个固定的 α ,我们 使得 $C_lpha(T)$ 最小的最优子树T(lpha) 。当lpha 很小的时候, T_0 是这样的最优子树,当lpha 很大的时候,单独一个根节点是这样的最优的子树。

尽管 α 取值无限多,但是 T_0 的子树是有限个,因此我们可以生成这样一个子树序列

$$T_0 > T_1 > T_2 > \ldots > T_n$$

 T_n 是最后剩下的那个根节点。(这里的子树生成是根据前一个子树 T_i ,剪掉某一个内部节点,生成 T_{i+1})然后对这样的子树序列分别用测试集进行交叉验证,找到最优的 我们的决策树。

高能预警:(这里不注意的话,后面会有很大的疑惑)

Breiman证明:将lpha 从小增大, $0=lpha_0<lpha_0<\ldots<lpha_n<+\infty$,在每个区间 $[lpha_i,lpha_{i+1})$ 中,子树 T_i 是这个区间里最优的。

这也是代价复杂度剪枝的核心思想。

小) , α 权衡拟合程度与树的复杂度。

基于上面的论述,剪枝可分为两部分,第一部分生成子树序列,第二部分交叉验证。

1. 生成子树序列

我们每次剪枝剪的都是某个内部节点的子节点,也就是将某个内部节点的所有子节点回退到这个内部节点里,并将这个内部节点作为叶子节点。因此在 失函数时,这个内部节点以外的值都没变,只有这个内部节点的局部损失函数改变了,因此我们本需要计算全局的损失函数,但现在只需要计算内部节 枝后的损失函数。

对任意内部节点t,

剪枝前的状态: 有 $|T_t|$ 个叶子节点, 预测误差是 $C(T_t)$

剪枝后的状态:只有本身一个叶子节点,预测误差是C(t)

因此剪枝前的以t节点为根节点的子树的损失函数是

$$C_{\alpha}(T_t) = C(T_t) + \alpha |T_t|$$

剪枝后的损失函数是

$$C_{\alpha}(t) = C(t) + \alpha$$

易得,一定存在一个 α 使得 $C_{\alpha}(T_t) = C_{\alpha}(t)$,这个值为

$$lpha = rac{C(t) - C_(T_t)}{|T_t| - 1}$$

这个lpha 的值有什么意义,刚才我们高能预警的地方, $0=lpha_0<lpha_1<\ldots<lpha_n<+\infty$,在每个区间 $[lpha_i,lpha_{i+1})$ 中,子树 T_i 是这个区间里最 $oldsymbol{O}$ 为什么呢?原因就在 对于当前这个节点,只要lpha 大于这个值时,一定有 $C_lpha(t) < C_lpha(t)$,也就是剪掉这个节点后都比不剪要更优。所以每个最优子树对应的是

在这个区间内都是是

Q

凸 15

>

书上说 $\mathbf{g}(\mathbf{t})$ 表示剪枝后整体损失函数减少的程度,然后剪去 $\mathbf{g}(\mathbf{t})$ 最小的 T_t .

当初这是非常困扰我的一个地方,1.为什么代表整体损失函数减少的程度。2.既然代表减少的程度,为什么剪去g(t)最小的 T_t , $\pm (C(t) + \alpha)$ 最小的 T_t .

 \Box !剪去q(t)最大的

• 1.首先针对第一个问题

我承认我到现在也没弄懂,我觉得写的有问题或者有歧义? 我觉得把它解释成误差减小率 更合适,我觉得它是衡量叶子节点增加 误差减小的量,如果我们单一的看误差见效的量有可能会有失偏颇,因为你可能是增加了很多很多的叶子节点才换来的这么一点 🔇 匀减小量,因此我 叶子节点数,来代表每个叶子节点带来的误差减小量。

下值的一个标准。

• 2.为什么剪去g(t)最小的 T_t

如刚才说的g(t)代表每个叶子节点带来的误差减小量,如果g(t)越小,也就是增加叶子带来的误差减小量越小,也就是增加这个叶子节点的作用越小,有

• 3.为什么不剪去 $(C(t) + \alpha)$ 最小的 T_t .

考虑过这个问题的说明有一定思考了。对当前的 T_i ,我们如果希望损失函数最小的话,应该是剪去损失函数最小的那个内部节点啊,这样的话损失函i嘛。

但是上面那句话真的对嘛?

整体损失函数 = 内部节点t的损失函数 + 其他节点的损失函数和

如果我们剪去的损失函数最小的那个内部节点,那么等号右边第一项是最小了,那第二项呢? 所以提出的疑问也就不成立了。

进一步,为什么会让人产生这样的疑问呢? 我觉得主要是没弄明白节点t是 常量 还是 变量。

夫增加叶子节点,误差才减小那么一点点,还不如不要,因此优先剪去g(t)最小的t

在计extstyle lpha 时,节点extstyle extstyle extstyle的 因此在计算整体的损失函数时,这个内部节点以外的值都没变,只有这个内部节点的局部损失函数改变了,因此我们本需要计算全局的损失函数,但现在只需 点剪枝前和剪枝后的损失函数。 这个只跟能否使整体损失函数减小有关,与整体损失函数能否达到最小无关。

2. 交叉验证

用交叉验证法在子树序列中选取最优子树。

☑ 分享 凸 点赞 15 ☆ 收藏



MrTriste

发布了35 篇原创文章 · 获赞 64 · 访问量 7万+

私信

亿速云香港服务器ping值低仅29元

买服务器选亿速云服务器、轻松上云,CN2高速连接,ping值低可免费换IP安全稳定,香港服务器售价29元

广告 亿速云

想对作者说点什么

A Han 2年前

整个过程归结来说就是用交叉验证尝试不同的阿尔法值。因为阿尔法是离散的,并且可以知道在每个不同的小区间上阿尔法值的作用各自都是一样的(因为在区间上的

表的修剪出来的树是一样的) , 所以总结来说,上述的过程就是求解各个区间端点的过程。而端点就是不同的g (t) 。 所以我觉得博主最后的一个问题,思考有点不太

🧑 **1ingzero** 9个月前

今天看到这篇文章觉得写得很好,关于"g(t)表示剪枝后整体损失函数减少的程度,然后剪去g(t)最小的Tt",我的理解是:剪枝的过程是将。。 渐变得简单 (对应(然后得到一系列决策树,最终通过验证集来确定最优决策树的,所以每次减去的是最小的









与上篇文章中提到的ID3算法和C4.5算法类似,CART算法也是一种决策树分类算法。CART分类回归树算法的本质也… 博文 来自:cuilijuan02的博客

周志华《机器学习》课后习题解答系列 (五): Ch4.4 - 编程实现CART算法与剪枝操作

阅读数 2824

基于训练集构建的完全决策树易陷入过拟合,为提升模型泛化能力,通常需要对树进行剪枝。此处基于基尼系数构建… 博文 来自: Snoopy Yuan技术…

求决策树剪枝中的悲观剪枝pep详解,最好有例子说明。

求决策树剪枝中的悲观剪枝pep详解,最好有例子说明。



java,阿里,阿里巴巴,面试经验,经验分享,阿里面经

PvthonT程师

博文 来自: 狼图的点滴

©2019 CSDN 皮肤主题: 大白 设计师: CSDN官方博客





LOUIS VUITTON

最新文章

Kaggle比赛分类与winner资料汇总 (更新 中)

restore与

run(tf.global_variables_initializer())

tensorflow 恢复(restore)模型的两种方式

强化学习-An introduction之 On-policy **Prediction with Function Approximation** 个人笔记

python3 str与bytes的问题

分类专栏



Machine Learning In...

8篇



凸 15

<u>...</u>

13

<

深度学习

5篇

神经网络 2篇

展开

归档

2018年11月 1篇 2018年8月 2篇 2018年7月 7篇 2018年6月 1篇 2018年4月 8篇 2018年3月 1篇 1篇 2018年2月 2018年1月 1篇

展开

热门文章

LSTM详解 反向传播公式推导

阅读数 18117

TensorFlow实战: LSTM的结构与cell中的

参数 阅读数 9215

循环神经网络RNN详解 反向传播公式推导

+代码 (十分详细) 阅读数 8334

CART剪枝详解

阅读数 7494

tensorflow恢复(restore)模型的两种方式 阅读数 6080

最新评论

TensorFlow实战: LSTM...

hz_jhx: [reply]wjc1182511338[/reply]您好,这 个图链接https://ws1.sinaimg.cn/large/006g ...

CART剪枝详解

mywenw:交叉验证选取最优子树?难道是用交叉 验证集选一个最小的g(t)就好了?这样的话, 你 ...

CART剪枝详解

mywenw:补充一句,对任意内部节点t,T_t是以

t为根节点的子树

CART剪枝详解

mywenw: [reply]appleyuchi[/reply] 你这里说的

迭代是指什么的迭代呢?

TensorFlow实战: LSTM... m0_37834186: n_step是20吗?

Q

凸 15

 \Box 13 $\stackrel{\wedge}{\Box}$

<

>



LOUIS VUITTON

■ QQ客服

kefu@csdn.net

● 客服论坛

2 400-660-0108

工作时间 8:30-22:00

关于我们 招聘 广告服务 网站地图

京ICP备19004658号 经营性网站备案信息

公安备案号 11010502030143

©1999-2020 北京创新乐知网络技术有限

公司 网络110报警服务

北京互联网违法和不良信息举报中心

中国互联网举报中心 家长监护 版权申诉