# Визуализация решающих деревьев.

В этом ноутбуке будет рассмотрена библиотека graphviz и будет показано, как с её помощью можно визуализировать решающие деревья.

## In [14]:

```
# Раскомментируйте эту строку, если вы ещё не установили библиотеку graphviz # !pip install graphviz import pandas as pd import numpy as np import graphviz from sklearn import tree
```

В качестве данных возьмём датасет с Kaggle <a href="https://www.kaggle.com/crawford/1000-cameras-dataset/download">https://www.kaggle.com/crawford/1000-cameras-dataset/download</a>) по определению цены камеры по её имеющимся характеристикам.

К её характеристикам относятся:

- 1) Release date дата выпуска,
- 2) Max resolution максимальное разрешение,
- 3) Low resolution нижнее разрешение,
- 4) Effective pixels,
- 5) Zoom wide (W),
- 6) Zoom tele (T),
- 7) Normal focus range нормальный фокусный диапазон,
- 8) Macro focus range,
- 9) Storage included встроенный объём памяти,
- 10) Weight (inc. batteries) вес,
- 11) Dimensions габариты.

#### In [15]:

```
# Для того, чтобы деревья не получались слишком широкими,
# будем их обучать на небольшой части датасета
camera_df = pd.read_csv('camera_dataset.csv')[:100]
camera_df = camera_df.drop('Model', axis=1)
print(camera_df.shape)
camera_df.head()
```

(100, 12)

Out[15]:

	Release date	Max resolution	Low resolution	Effective pixels	Zoom wide (W)	Zoom tele (T)	Normal focus range	Macro focus range	Storage included	
0	1997	1024.0	640.0	0.0	38.0	114.0	70.0	40.0	4.0	4
1	1998	1280.0	640.0	1.0	38.0	114.0	50.0	0.0	4.0	,
2	2000	640.0	0.0	0.0	45.0	45.0	0.0	0.0	2.0	(
3	1999	1152.0	640.0	0.0	35.0	35.0	0.0	0.0	4.0	(
4	1999	1152.0	640.0	0.0	43.0	43.0	50.0	0.0	40.0	[;

**→** 

Посмотрим, как меняется изображение дерева при различных значениях параметров max\_depth, mean samples split, max features.

#### In [16]:

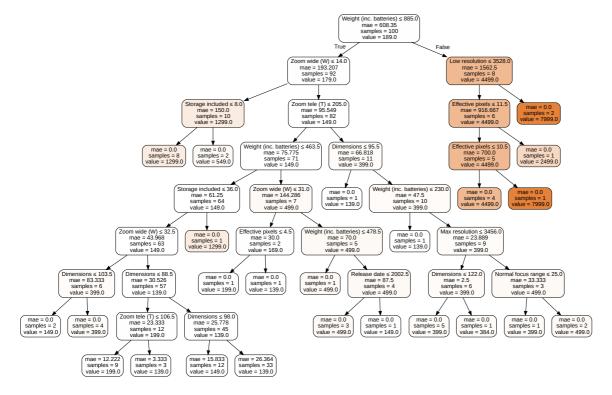
```
X, y = camera_df.loc[:, camera_df.columns != 'Price'], camera_df['Price']
```

## In [20]:

# In [21]:

```
camera_regressor = tree.DecisionTreeRegressor(
    criterion='mae', max_depth=8, min_samples_split=2
)
graph = get_graphviz_graph(camera_regressor)
graph
```

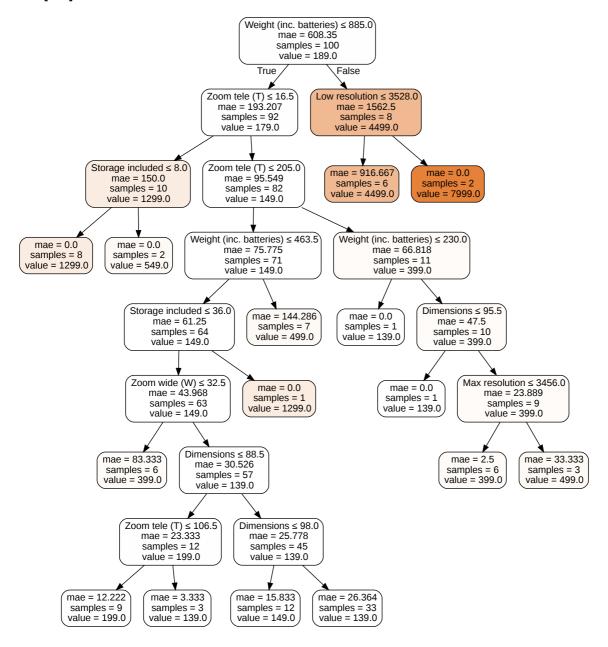
# Out[21]:



```
In [22]:
```

```
camera_regressor = tree.DecisionTreeRegressor(
    criterion='mae', max_depth=8, min_samples_split=8
)
graph = get_graphviz_graph(camera_regressor)
graph
```

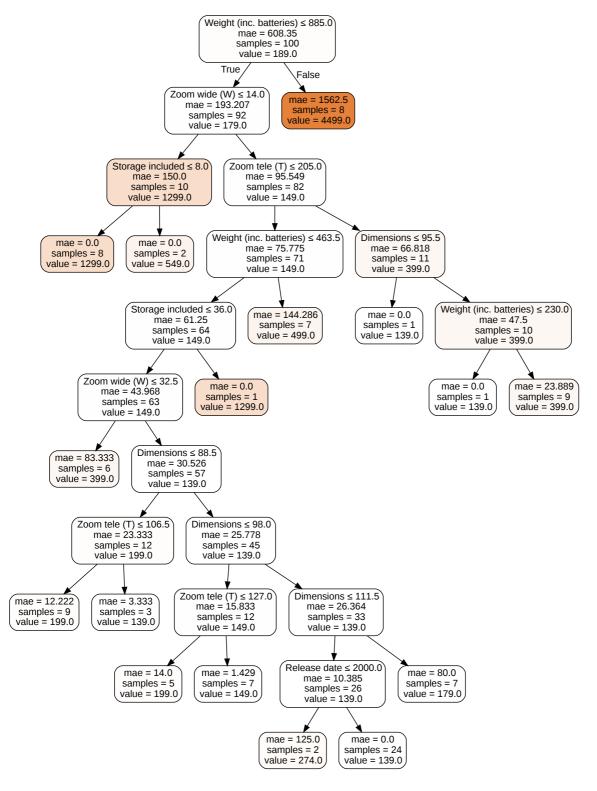
#### Out[22]:



#### In [23]:

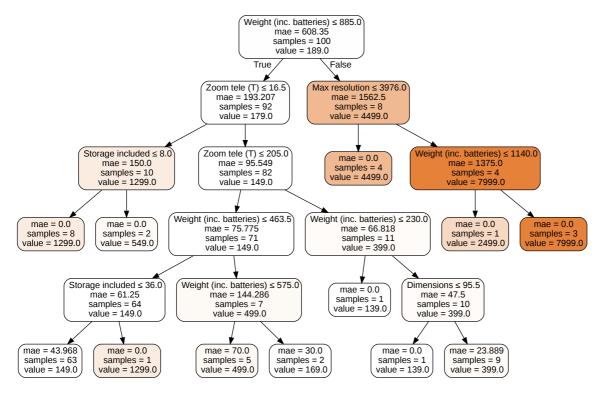
```
camera_regressor = tree.DecisionTreeRegressor(
    criterion='mae', max_depth=10, min_samples_split=10
)
graph = get_graphviz_graph(camera_regressor)
graph
```

## Out[23]:



## In [24]:

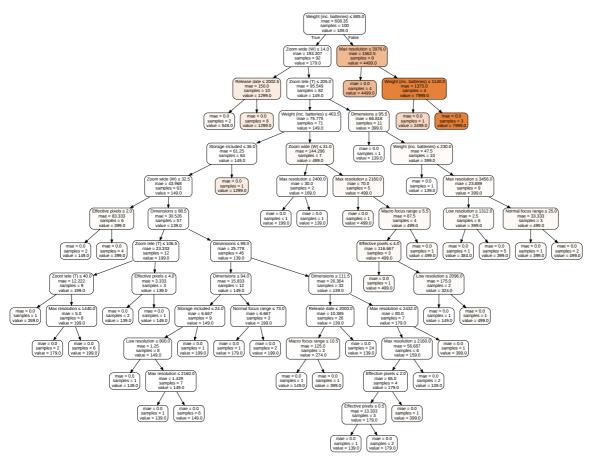
## Out[24]:



# In [25]:

```
camera_regressor = tree.DecisionTreeRegressor(
    criterion='mae', max_depth=20, min_samples_split=2
)
graph = get_graphviz_graph(camera_regressor)
graph
```

# Out[25]:



#### Вывод.

По построенной визуализации дерева можно увидеть, что большая часть разбиений вершин вполне соотносится со здравым смыслом и логикой принятия решений человеком. Например, чем больше zoom камеры, тем больше должна быть цена при прочих равных или чем больше встроенной памяти имеет камера, тем больше должна быть её цена.

При этом при варьировании параметра min\_samples\_split наблюдается такая закономерность: чем больше значение min\_samples\_split, тем меньше глубина дерева, но само дерево шире. Аналогичная ситуация происходит и при уменьшении значения max depth.

Логично брать в качестве значения  $\max_{depth} min(\text{features\_count}, \log_2 n)$ ,  $\min_{samples\_split}$  около 5 и потом подбирать в их окрестности оптимальные параметры по кросс-валидации. В любом случае предварительный выбор параметров стоит делать, опираясь прежде всего на размер датасета и количество признаков в нём.

Из проделанной работы можем сделать вывод, что решающее дерево - действительно хорошо интерпретируемая модель и при достаточно чистых данных оно может дать весьма логичную систему принятия решений.