# **Machine Learning with Python**

Life is too short, You need Python



### 실습 내용

- Cars 데이터를 불러와 살펴봅니다.
- 단순 선형회귀 모델을 만들고 평가합니다.
- 특히 회귀 계수를 명확히 이해합니다.
- 예측 결과를 시각화합니다.

### 1.환경 준비

• 기본 라이브러리와 대상 데이터를 가져와 이후 과정을 준비합니다.

```
In [31]: # 라이브러리 불러오기
```

import numpy as np
import pandas as pd

import matplotlib.pyplot as plt

import seaborn as sns

import warnings

warnings.filterwarnings(action='ignore')
%config InlineBackend.figure\_format='retina'

#### In [32]: # 데이터 읽어오기

path = 'https://raw.githubusercontent.com/Jangrae/csv/master/cars.csv'

data = pd.read\_csv(path)

# 2.데이터 이해

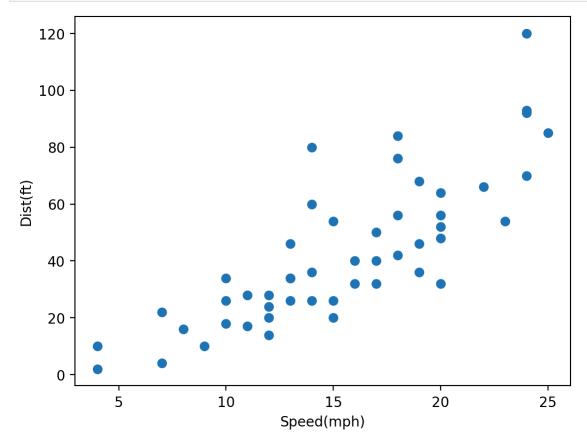
• 분석할 데이터를 충분히 이해할 수 있도록 다양한 탐색 과정을 수행합니다.

```
In [33]: # 상위 몇 개 행 확인
          data.head()
Out[33]:
            speed dist
                     2
          0
                 4
          1
                    10
          2
                7
                     4
          3
                    22
          4
                 8
                    16
In [34]: # 하위 몇 개 행 확인
          data.tail()
Out[34]:
             speed dist
          45
                     70
                     92
          46
          47
                 24
                     93
                 24 120
                     85
          49
                 25
          # 기술통계 확인
In [35]:
          data.describe()
                                dist
Out[35]:
                    speed
                           50.000000
          count 50.000000
                           42.980000
          mean 15.400000
                           25.769377
            std
                 5.287644
                 4.000000
                            2.000000
           min
           25% 12.000000
                           26.000000
           50% 15.000000
                           36.000000
           75% 19.000000
                           56.000000
           max 25.000000 120.000000
          # NaN 값 확인
In [36]:
```

data.isnull().sum()

```
Out[36]: speed 0 dist 0 dtype: int64
```

```
In [37]: # speed, dist 관계
plt.scatter(x='speed', y='dist', data=data)
plt.xlabel('Speed(mph)')
plt.ylabel('Dist(ft)')
plt.show()
```



### 3.데이터 준비

• 전처리 과정을 통해 머신러닝 알고리즘에 사용할 수 있는 형태의 데이터를 준비합니다.

#### 1) x, y 분리

- 우선 target 변수를 명확히 지정합니다.
- target을 제외한 나머지 변수들 데이터는 x로 선언합니다.
- target 변수 데이터는 y로 선언합니다.
- 이 결과로 만들어진 x는 데이터프레임, y는 시리즈가 됩니다.
- 이후 모든 작업은 x, y를 대상으로 진행합니다.

```
In [38]: # target 확인
target = 'dist'
# 데이터 분리
```

```
x = data.drop(target, axis=1)
y = data.loc[:, target]
```

#### 2) 학습용, 평가용 데이터 분리

- 학습용, 평가용 데이터를 적절한 비율로 분리합니다.
- 반복 실행 시 동일한 결과를 얻기 위해 random\_state 옵션을 지정합니다.

```
In [39]: # 모듈 불러오기
from sklearn.model_selection import train_test_split
# 7:3으로 분리
x_train, x_test, y_train, y_test = train_test_split(x, y, test_size=0.3, random_state=1)
```

#### 4.모델링

• 본격적으로 모델을 선언하고 학습하고 평가하는 과정을 진행합니다.

```
# 1단계: 불러오기
In [40]:
         from sklearn.linear model import LinearRegression
         from sklearn.metrics import r2 score, mean absolute error # 대표성
In [41]: # 2단계: 선언하기
         model = LinearRegression()
         # 3단계: 학습하기
In [42]:
         model.fit(x train, y train)
Out[42]: ▼ LinearRegression
         LinearRegression()
In [43]: # 4단계: 예측하기
         y_pred = model.predict(x_test)
In [44]: # 5단계: 평가하기
         print('MAE:', mean_absolute_error(y_test, y_pred))
         print('R2:', r2_score(y_test, y_pred))
         MAE: 15.113442990354987
         R2: 0.5548332681132087
          • 회귀 계수를 살펴봅니다.
```

```
In [45]: # 회귀계수 확인 print(model.coef_) # 가중치 print(model.intercept_) # 편향

[3.91046344] -16.373364149357656

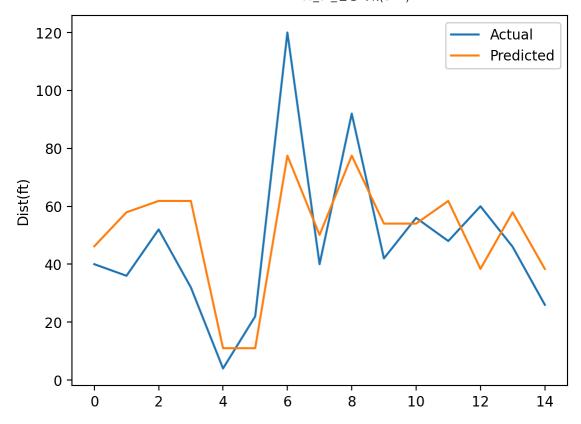
$$ \large Distance = 3.9*Speed -16.37 $$
```

## 5.기타

• 기타 필요한 내용이 있으면 진행합니다.

```
# 회귀식 확인
In [48]:
         \# y = a * x + b
         a = model.coef_ # 가중치
         b = model.intercept_ # 편향
         #speed = np.array([x_test.min(), x_test.max()])
         speed = np.linspace(x_test.min(), x_test.max(), 2)
         # 회귀선 = 가중치 x feature x 편향
         dist = a * speed + b # 회귀선
In [55]: # 회귀선 그리기
         plt.scatter(x_test, y_test) # 평가 데이터
         plt.scatter(x_train, y_train, color='orange') # 학습 데이터
         plt.plot(speed, dist, color='r') # 학습 데이터 회귀선
         plt.show()
          120
          100
           80
           60
           40
           20
             0
                     5
                                   10
                                                   15
                                                                  20
                                                                                 25
In [20]:
         # 시각화
         plt.plot(y_test.values, label='Actual')
         plt.plot(y pred, label='Predicted')
         plt.legend()
         plt.ylabel('Dist(ft)')
```

plt.show()



In [ ]: