# Árboles de Decisión y Reglas

García Prado, Sergio sergio@garciparedes.me

24 de marzo de 2017

[TODO]

1. Introducción

[TODO]

1.1. Algoritmos

[TODO]

- Iris:
- Labor:
- Image Segmentation:
- Soybean:
- Weather:
- 1.2. Conjuntos de Datos

[TODO]

- **J48**:
- 1R:
- PRISM:
- JRIP:
- PART:
- 2. Experimento Holdout  $\frac{2}{3}/\frac{1}{3}$  sobre Iris, Labor, Soybean y Weather [TODO]

Holdout 2/3, 1/3 Repetido									
Datos	Tasa de Error								
	J48	1R	PRISM	JRIP	PART				
Iris	3,9216%	3,9216%	_	7,8431 %	3,9216%				
Labor	$10,\!5263\%$	15,7895%		$10{,}5263\%$	$21,\!0526\%$				
Soybean	9,4828 %	60,7759 %	_	$8,\!6207\%$	9,9138 %				
Weather	60,0 %	60,0 %	40,0 %	60,0 %	60,0 %				

Tabla 1: Tasas de Error mediante la metodología experimental Holdout 2/3,1/3

## 3. Experimento sobre Image Segmentation

## [TODO]

Holdout 2/3,1/3 Repetido									
Datos	Tasa de Error								
Datos	J48	1R	PRISM	JRIP	PART				
Image Segmentation	9,0 %	$42,\!5714\%$		$15{,}7143\%$	$10,\!4286\%$				

Tabla 2: Tasas de Error [TODO]

### 4. Conclusiones

[TODO]

### REFERENCIAS

- [CCAG17] Teodoro Calonge Cano and Carlos Javier Alonso Gonzá<br/>Lez. Técnicas de Aprendizaje Autómatico, 2016/17.
- [GP17] Sergio García Prado. Técnicas de aprendize automático: Árboles de Decisión y Reglas. https://github.com/garciparedes/machine-learning-decision-trees-and-rules, 2017.
- [too] Weka. http://www.cs.waikato.ac.nz/ml/weka/.