Árboles de Decisión y Reglas

García Prado, Sergio sergio@garciparedes.me

23 de marzo de 2017

\mathbf{r}				
к	esi	ın	nei	n

[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	0 %	0 %	0 %	0 %	0 %			
Labor	0%	0%	0 %	0 %	0 %			
Soybean	0%	0%	0 %	0 %	0 %			
Weather	0 %	0 %	0 %	0 %	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	0%	0%	0 %	0 %	0 %			

Tabla 2: Tasas de Error [TODO]

4. Conclusiones

[TODO]

REFERENCIAS

- [CCAG17] Teodoro Calonge Cano and Carlos Javier Alonso Gonzá
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/.