

人工智能实验六报告 决策树

目录

一、	实验目的
<u>_</u> ,	实验描述
三、	实验及结果分析4
	(1) 开发语言及运行环境; 4
	(2) 实验的具体步骤; 4
	① ID3: 5
	② C4.5: 6
	③ CART: 6
	(3) 根据实验数据集,按实验要求给出相应的结果(截图)并对实验结果进
	行简要分析。7
	① ID3: 7
	② C4.5: 8
	③ CART: 9
四、	心得10
五、	程序文件名清单10
六、	附录10

一、实验目的

建议使用python编程实现,并在Mindspore框架下实现。

二、实验描述

决策树是一种监督学习算法,用于解决分类和回归问题。它通过学习数据特征和决策规则来预测未知数据的输出。

基本思想:

ID3算法 (Iterative Dichotomiser 3)

- 1. 核心思想: ID3算法使用信息增益(Information Gain)作为标准来构建 决策树。信息增益衡量了特征对于分类结果的不确定性减少的程度。
- 2. 信息增益计算:对于一个数据集,计算每个特征的信息增益,选择信息增益最大的特征作为节点分裂的依据。
- 3. 停止条件: 所有实例属于同一类别,或者数据集中没有更多的特征可以用于进一步分裂。
- 4. 特点: ID3算法只能处理分类问题,不能处理连续值特征,且容易过拟合。 C4. 5算法
 - 1. 起源: C4. 5是ID3算法的改进版,由Ross Quinlan在1993年提出。
- 2. 核心思想: C4. 5算法同样使用信息增益作为构建决策树的标准,但引入了增益率(Gain Ratio)来克服ID3对可取值数目较多的特征的偏好。
- 3. 增益率计算:增益率是信息增益与分裂信息(分裂信息衡量了特征分裂后数据集的不确定性)的比值。
 - 4. 处理连续值: C4. 5可以处理连续值特征,通过二分法来选择最佳分裂点。
 - 5. 处理缺失值: C4. 5可以处理数据集中的缺失值。
- 6. 输出: C4. 5生成的决策树是多路树(每个节点可以有多于两个的子节点), 而ID3生成的是二叉树。
 - 7. 特点: C4. 5可以处理分类和回归问题, 但仍然容易过拟合。

CART算法 (Classification and Regression Trees)

- 1. 起源: CART算法由Breiman等人在1984年提出,是一种二元分裂的决策树算法。
 - 2. 核心思想: CART算法既可以用于分类问题,也可以用于回归问题。对于分

类问题, CART使用基尼不纯度(Gini Impurity)作为分裂标准;对于回归问题,使用平方误差和(Variance Reduction)。

- 3. 基尼不纯度计算:基尼不纯度衡量了数据集的不纯度,值越小表示数据集的纯度越高。
 - 4. 处理连续值: CART可以处理连续值特征, 通过选择最佳分裂点来分裂节点。
 - 5. 输出: CART生成的是二叉树,每个节点都有两个子节点。
 - 6. 剪枝: CART在构建树之后通常会进行剪枝操作,以防止过拟合。
- 7. 特点: CART算法可以处理分类和回归问题,且通过剪枝操作减少了过拟合的风险。

数据集处理:

main中,使用pd. read csv读取数据,并进行数据预处理,然后再进行训练。

三、实验及结果分析

(1) 开发语言及运行环境;

与实验一相同,不再赘述。

(2) 实验的具体步骤;

题目:

某连锁餐饮企业想了解周末和非周末对销量是否有很大影响,以及天气好坏、 是否有促销活动对销量的影响,从而公司的辅助决策。现有单个门店的历史数据。 请按要求完成实验。

数据集:

文件ex3data.xls 为该实验的数据集,第1-5 列分别表示序号、天气好坏、 是否周末、是否有促销和销量高低。

它的中文版好像有问题,所以使用英文版的数据集ex3dataEn. xls。而且内容上只有四列,序号使用的是表格自带的。



步骤与要求:

选择ID3、C4.5、CART 三种常见决策树算法中的一种建立决策树模型,并画出决策树。(采用多种算法实现并进行算法的比较分析者,将获得更高分数)

(1) ID3:

OptimizedID3DecisionTree 类是 ID3 决策树算法的实现。

self.tree 和 self.level 用于打印树结构。calc_info_gain 用于计算信息增益,并打印出每个特征值对应的熵和权重,以及最终的信息增益值。

熵的计算:公式-hlogh

```
def calc_entropy(self, y):
    unique_vals = np.unique(y)
    entropy = 0
    for val in unique_vals:
        p = len(y[y == val]) / len(y)
        entropy -= p * np.log2(p)
    return entropy
```

_build_tree 是最关键的部分,它构建决策树,调用函数进行信息增益的计算和最佳特征的选择。

检查终止条件:如果样本都属于同一类别或没有更多特征可用,则创建叶节点。否则,方法计算每个特征的信息增益,选择信息增益最大的特征作为分裂节

点,并打印相关信息。

对于所选特征的每个值,它创建子节点并递归地对每个子集应用相同的分裂过程,直到所有样本都不能再分裂。递归过程中,self.level 控制打印语句的缩进,以显示树的层次结构。如果遇到未知特征值,方法会返回多数类预测结果。

predict 和_predict_single 方法进行预测。

最后 plot optimized tree 绘制决策树。

(2) C4.5:

OptimizedC45DecisionTree 类是 C4.5 决策树算法的实现, 他是 ID3 的改进版本。它和 ID3 的区别是, 它使用增益率而不是信息增益来选择分裂特征, 这使得算法对有更多值的特征不那么敏感。

C4.5 的算法和 ID3 很像,只有部分内容不同,比如_build_tree 的时候使用的是信息增益率。

信息增益率的计算:信息增益与分裂信息的比值。calc_entropy 计算信息增益,函数 calc split info 计算分裂信息。

```
def calc_gain_ratio(self, X, y, feature, print_details=True):

""" 计算增益率"""

info_gain = self.calc_info_gain(X, y, feature, print_details)

split_info = self.calc_split_info(X, feature, print_details)

# 避免除以零

if split_info == 0:
    gain_ratio = 0

else:
    gain_ratio = info_gain / split_info

if print_details:
    indent = " " * self.level
    print(f"{indent}增益率 = {gain_ratio:.4f}")

return gain_ratio
```

(3) CART:

OptimizedCARTDecisionTree 类是 CART 算法的实现,该算法通过递归地划分数据集来构建树结构。

```
9 vclass OptimizedCARTDecisionTree:

10 def __init__(self, max_depth=5, min_samples_split=2):

11 self.tree = None

12 self.max_depth = max_depth

13 self.min_samples_split = min_samples_split
```

self.max_depth 控制树的最大深度, self.min_samples_split 定义了分裂一个节点所需的最小样本数。

calc_gini 计算给定数据集的基尼指数,基尼指数是衡量数据集不纯度的一种方法,值越小表示数据集的纯度越高。

```
def calc_gini(self, y):

"""计算基层指数"""

if len(y) == 0:

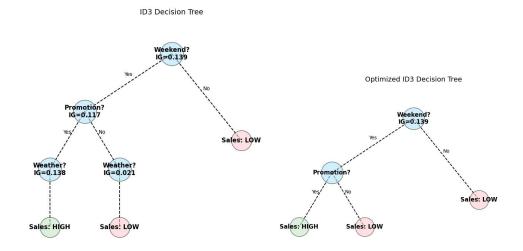
return 0
_, counts = np.unique(y, return_counts=True)
probabilities = counts / len(y)
return 1 - np.sum(probabilities ** 2)
```

find_best_split 寻找给定数据集的最佳分裂特征和分裂点。它遍历所有特征和可能的分裂点,计算每个分裂的基尼增益,并选择基尼增益最大的分裂。

_build_tree中,创建决策树之后,会对左右子节点进行检查,若子节点类别相同,则合并,可以让树好看很多。

其他基本相同。

- (3) 根据实验数据集,按实验要求给出相应的结果(截图)并对实验结果进行简要分析。
 - (1) ID3:



优化前,由于是递归生成的,所以到 weather 这一层时,即便是分类结果相同,也没有合并,直接显示(正常情况下如果分类结果不同还有分支是会对 weather 进行 yes 和 no 的判断的);优化后添加了是否可以合并节点的检查,优化了决策树。

ID3决策树准确率: 0.7353

ID3 的准确率有 0.7353.



选择信息增益最大的特征: weekend (IG = 0.1394) 创建以 weekend 为分裂特征的节点

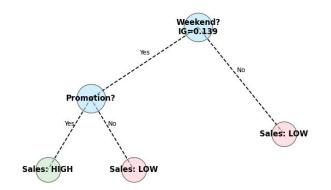
处理 weekend=否 的分支:

选择信息增益最大的特征: weather (IG = 0.1379) 所有分支结果相同(销量高),合并为叶节点

计算时会对当前特征的信息增益进行输出,并递归对子节点进行检查,当分 支计算完毕后会对结果进行检测,若结果相同将合并为叶节点。

(2) C4.5:

Optimized ID3 Decision Tree



可以看到这里 C4.5 和 ID3 给出的决策树结果基本相同。

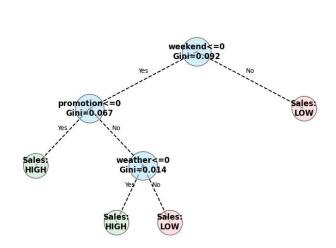


相比 ID3, C4.5 还会输出分裂信息的计算,其他基本相同,都是选择增益率最大的特征,并且会对分支结果进行合并。

C4.5决策树准确率: 0.7353

它的准确率也相同。

③ CART:



CART Decision Tree

CART 给出的决策树更详细一点,对于 promotion 的 no 结果,还详细分了 weather 的情况。

CART决策树准确率: 0.7353

CART 的准确率也是 0.7353, 本来以为会更高一点的, 但是计算准确率调用 的是库函数 accuracy score, 应该不会有问题。

ID3 算法使用信息增益作为分裂标准,倾向于选择具有更多可能值的特征进行分裂,而 C4.5 算法通过增益率来减少对具有更多可能值的特征的偏好,更适合处理具有不同值数量的特征。CART 算法则使用基尼指数作为分裂标准,能够自然地处理连续特征,并通过选择最佳分裂点来分裂连续特征,同时 CART 通常使用后剪枝技术来控制过拟合。在决策树结构上,三种算法都以"Weekend?"作为根节点,但度量标准不同,ID3 展示信息增益,C4.5 展示增益率,CART 展示基尼指数

四、心得

实验做到一半 300 代金券用完了,天都塌了。半夜短信提醒我已经欠费了,而且:

4. 代金券不能用来核销欠费。

被迫充了11块钱。

去华为云沃土云创计划又领了学生权益 401 块的代金券,还好能用。

五、程序文件名清单

mainID3.py: ID3 源代码

mainID3.py.pdf: ID3 源代码 pdf 版

mainC45.py: C45 源代码

mainC45.py.pdf: C45 源代码 pdf 版

mainCART.py: CART 源代码

mainCART.py.pdf: CART 源代码 pdf 版

六、附录

代码如下。

mainID3.py

```
from sklearn. metrics import accuracy score
# 设置MindSpore上下文
context.set_context(mode=context.PYNATIVE_MODE, device_target="CPU")
              entropy -= p * np. log2(p)
              print(f"\n{indent}计算特征'{feature}'的信息增益:")
print(f"{indent}父节点熵 = {base_entropy:.4f}")
                   print(f"{indent}
print(f"{indent}
print(f"{indent}
print(f"{indent})
                                            权重: {weight:.4f}")
              print(f"{indent}信息增益 = {info_gain:.4f}")
         return info gain
    def _should_merge_nodes(self, predictions):
```

```
result = "高" if y.mode()[0] == 1 else "低" print(f"{indent}没有更多特征,使用多数类(销量{result})创建叶节点")
print(f"\n{indent}计算每个特征的信息增益:")
print(f"\n{indent}选择信息增益最大的特征: {best_feature} (IG = {info_gains[best_feature]:.4f})";
print(f"{indent}创建以 {best_feature} 为分裂特征的节点")
        result = "高" if y.mode()[0] == 1 else "低" print(f"{indent} 没有对应样本,使用多数类(销量{result})创建叶节点")
y_{pred} = []
```

```
leaf_node_low_color = '#FFCDD2'
# 设置图形属性
```

2024/12/28 16:09 mainC45.py

mainC45.py

```
import numpy as np
import pandas as pd
from mindspore import context
import matplotlib.pyplot as plt
from sklearn.preprocessing import LabelEncoder
from sklearn.metrics import accuracy_score
# 设置MindSpore上下文
context.set_context(mode=context.PYNATIVE_MODE, device_target="CPU")
class OptimizedC45DecisionTree:
    def __init__(self):
    self.tree = None
        self.level = 0 # 用于缩进显示
    def calc_entropy(self, y):
        unique_vals = np.unique(y)
        for val in unique_vals:
            entropy -= p * np. log2(p)
        return entropy
    def calc_split_info(self, X, feature, print_details=True):
           计算分裂信息
        unique_vals = np.unique(X[feature])
        split_info = 0
        total_samples = len(X)
        if print_details:
   indent = " " * self.level
            print(f"{indent}计算分裂信息:")
            subset_size = len(X[X[feature] == val])
            p = subset_size / total_samples
            split_info -= p * np. log2(p)
            if print_details:
                 val_name = "是" if val == 1 else "否" if val == 0 else val
                 if feature == 'weather':
val_name = "好" if val == 1 else "坏"
                 print(f"{indent}
print(f"{indent}
                                   \#\{feature\}=\{val\_name\}:
                                      样本数: {subset_size}")
                 print(f"{indent}
        if print_details:
            print(f"{indent}分裂信息 = {split_info:.4f}")
        return split_info
    def calc_info_gain(self, X, y, feature, print_details=True):
    base_entropy = self.calc_entropy(y)
        unique_vals = np.unique(X[feature])
        weighted_entropy = 0
        if print_details:
            print(f"\n{indent}计算特征 '{feature}' 的信息增益:")
            print(f"{indent}父节点熵 = {base_entropy:.4f}")
        for val in unique_vals:
    subset_idx = X[feature] == val
            subset_y = y[subset_idx]
subset_entropy = self.calc_entropy(subset_y)
            weight = len(subset_y) / len(y)
            weighted_entropy += weight * subset_entropy
            print(f"{indent} 当{feature}={val_name}:
print(f"{indent} 样本数: {len(subset_y)
                                      样本数: {len(subset_y)} ")
```

2024/12/28 16:09 mainC45.py

```
熵: {subset_entropy:.4f}")
               print(f" indent)
               print(f"{indent}
                                      权重: {weight:.4f}")
     info_gain = base_entropy - weighted_entropy
     if print_details:
         print(f"{indent}信息增益 = {info_gain:.4f}")
     return info_gain
def calc_gain_ratio(self, X, y, feature, print_details=True):
     info_gain = self.calc_info_gain(X, y, feature, print_details)
     split_info = self.calc_split_info(X, feature, print_details)
         gain_ratio = 0
         gain_ratio = info_gain / split_info
    print(f"{indent}增益率 = {gain_ratio:.4f}")
     return gain_ratio
def _get_subset_predictions(self, X, y, feature):
     unique_vals = np.unique(X[feature])
    for val in unique_vals:
    subset_idx = X[feature] == val
    if len(y[subset_idx]) > 0:
        if len(np. unique(y[subset_idx])) == 1:
                   predictions[val] = y[subset_idx].iloc[0]
                   predictions[val] = y[subset_idx].mode()[0]
     return predictions
def _should_merge_nodes(self, predictions):
     return len(set(predictions.values())) == 1
     print("\n开始构建C4.5决策树...")
     self. tree = self._build_tree(X, y)
     return self
def _build_tree(self, X, y):
    indent = " " * self.level
     if len(np. unique(y)) = 1:
         result = "高" if y.iloc[0] == 1 else "低" print(f"{indent}所有样本销量均为{result}, 创建叶节点") return {'prediction': y.iloc[0]}
     if X. empty:
         result = "高" if y.mode()[0] == 1 else "低" print(f"{indent}没有更多特征,使用多数类(销量{result})创建叶节点") return {'prediction': y.mode()[0]}
     gain_ratios = {}
     predictions_by_feature = {}
     print (f"\n{indent}计算每个特征的增益率:")
     for feature in X.columns:
    gain_ratios[feature] = self.calc_gain_ratio(X, y, feature)
         predictions_by_feature[feature] = self._get_subset_predictions(X, y, feature)
     best_feature = max(gain_ratios, key=gain_ratios.get)
     print(f"\n{indent}选择增益率最大的特征: {best_feature} (GainRatio = {gain_ratios[best_feature]:.4f})")
     if self._should_merge_nodes(predictions_by_feature[best_feature]):
         pred_val = next(iter(predictions_by_feature[best_feature].values()))
result = "高" if pred_val == 1 else "低"
print(f"{indent}所有分支结果相同(销量{result}),合并为叶节点")
return {'prediction': pred_val}
```

2024/12/28 16:09 mainC45.py

```
tree = {'feature': best_feature, 'gain_ratio': gain_ratios[best_feature]}
         print(f"{indent}创建以 {best_feature} 为分裂特征的节点")
         self. level += 1
         for value in np. unique(X[best_feature]):
              subset_idx = X[best_feature] == value
              val_name = "是" if value == 1 else "否" if value == 0 else val
if best_feature == 'weather':
    val_name = "好" if value == 1 else "坏"
              print(f"\n{indent}处理 {best_feature}={val_name} 的分支:")
              if len(y[subset_idx]) == 0:
    result = "高" if y.mode()[0] == 1 else "低"
    print(f"{indent} 没有对应样本,使用多数类(销量{result})创建叶节点")
                  tree[value] = {'prediction': y.mode()[0]}
                  X_subset = X[subset_idx].drop(columns=[best_feature])
                   tree[value] = self._build_tree(X_subset, y[subset_idx])
    def predict(self, X):
         y_pred = []
              pred = self._predict_single(row, self.tree)
              y_pred. append(pred)
         return np. array (y_pred)
    def _predict_single(self, x, tree):
"""对单个样本进行预测"""

if 'prediction' in tree:
         feature = tree['feature']
              return self._predict_single(x, tree[value])
              leaf_values = []
              for subtree in tree.values():
                       leaf_values.append(subtree['prediction'])
              if leaf_values:
              return max(set(leaf_values), key=leaf_values.count)
return 1 # 默认返回高销量类别
def plot_optimized_tree(tree, ax):
    decision_node_color = '#B3E5FC' # 浅蓝色决策节点
leaf_node_high_color = '#C8E6C9' # 浅绿色高销量节点
    leaf_node_low_color = '#FFCDD2' # 浅红色低销量节点
    def draw_node(x, y, content, node_type='decision'):
    if node_type == 'decision':
             color = decision_node_color
             color = leaf_node_high_color if node_type == 'high' else leaf_node_low_color
         ax.scatter(x, y, s=size, c=color, edgecolor='black', alpha=0.6, zorder=2)
ax.text(x, y, content, ha='center', va='center', color='black',
fontsize=12, fontweight='bold')
    mid_x = (start[0] + end[0]) / 2
mid_y = (start[1] + end[1]) / 2
```

2024/12/28 16:09 mainC45.py

```
# 设置图形属性
    ax.set_title('Optimized C4.5 Decision Tree', pad=20, size=14)
    ax.set_xlim(-5, 5)
    ax.set_ylim(0, 4)
    ax.axis ('off')
    # 根节点
    draw_node(0, 3.5, f"Weekend?\nGR={tree['gain_ratio']:.3f}")
    # 第二层节点
    draw_node(-2.5, 2.5, "Promotion?") # Weekend = Yes
draw_node(2.0, 2.0, "Sales: LOW", 'low') # Weekend = No
    # 第三层节点
    draw_node(-3.5, 1.5, "Sales: HIGH", 'high') # Weekend = Yes, Promotion = Yes
draw_node(-1.5, 1.5, "Sales: LOW", 'low') # Weekend = Yes, Promotion = No
    draw_connection((0, 3.5), (-2.5, 2.5), 'Yes')
draw_connection((0, 3.5), (2.0, 2.0), 'No')
draw_connection((-2.5, 2.5), (-3.5, 1.5), 'Yes')
draw_connection((-2.5, 2.5), (-1.5, 1.5), 'No')
def main():
    # 读取数据
    # 数据预处理
    1e = LabelEncoder()
    for column in data. columns:
         data[column] = le.fit_transform(data[column])
    X = data.iloc[:, :3]
y = data.iloc[:, 3]
    c45_tree = OptimizedC45DecisionTree()
    c45_tree.fit(X, y)
    # 预测和计算准确率
    y_pred = c45_tree.predict(X)
    accuracy = accuracy_score(y, y_pred)
    # 创建决策树可视化
    plot_optimized_tree(c45_tree.tree, ax)
    plt.savefig('optimized_c45_decision_tree.png', dpi=300, bbox_inches='tight',
                   facecolor='white', edgecolor='none')
    plt. show()
    # 输出准确率
    print(f"\nC4.5决策树准确率: {accuracy:.4f}")
if __name__ == "__main__":
    main()
```

mainCART.py

```
import numpy as np
import pandas as pd
from mindspore import context
import matplotlib. pyplot as plt
from sklearn.preprocessing import LabelEncoder
from sklearn.metrics import accuracy_score
class OptimizedCARTDecisionTree:
    def __init__(self, max_depth=5, min_samples_split=2):
        self. tree = None
        self.max_depth = max_depth
        self.min_samples_split = min_samples_split
    def calc_gini(self, y):
         ""计算基尼指数
        if len(y) == 0:
        _, counts = np.unique(y, return_counts=True)
        probabilities = counts / len(y)
        return 1 - np. sum (probabilities ** 2)
   def find_best_split(self, X, y):
    """找到最佳分裂特征和分裂点"""
        best_gain = 0
        best feature = None
        best_threshold = None
        parent_gini = self.calc_gini(y)
        # 记录所有可能的分裂点
        potential_splits = []
        for feature in X. columns:
            # 对于每个特征, 找最佳分裂点
            unique_values = np. unique(X[feature])
            for threshold in unique_values:
                # 连续特征分裂
                left_mask = X[feature] <= threshold</pre>
                right_mask = ~left_mask
                y_left = y[left_mask]
                y_right = y[right_mask]
                if len(y_left) < self.min_samples_split or len(y_right) < self.min_samples_split:
                # 加权基尼指数
                gini_left = self.calc_gini(y_left)
                gini right = self.calc gini(y right)
                split_gini = (len(y_left) * gini_left + len(y_right) * gini_right) / len(y)
                #基尼增益
                gini_gain = parent_gini - split_gini
                potential splits.append({
                     feature': feature,
                     threshold': threshold,
                     gain': gini_gain,
                    'left_mask': left_mask,
                    'right mask': right mask
        # 如果没有有效分裂
        if not potential_splits:
```

```
# 选择增益最大的分裂
   best_split = max(potential_splits, key=lambda x: x['gain'])
   def _build_tree(self, X, y, depth=0):
   # 停止条件
   if (depth >= self.max_depth or
           len(y) < self.min_samples_split or</pre>
       # 返回出现最多的类别
       most_common = np.bincount(y).argmax()
       return {'prediction': most_common}
   split_result = self.find_best_split(X, y)
   # 无法分裂
   if split_result[0] is None:
       most_common = np.bincount(y).argmax()
       return {'prediction': most_common}
   # 解包分裂结果
   best_feature, best_threshold, gain, left_mask, right_mask = split_result
   # 合并相似的子节点
   y_left = y[left_mask]
   y_right = y[right_mask]
   # 检查子节点是否可以合并
   left_majority = np.bincount(y_left).argmax()
   right_majority = np.bincount(y_right).argmax()
   # 如果子节点类别相同,直接返回多数类
   if left_majority == right_majority:
       return {'prediction': left_majority}
   # 构建树
   tree = {
       'threshold': best_threshold,
   tree['left'] = self._build_tree(
       X[left_mask], y[left_mask], depth + 1
   tree['right'] = self._build_tree(
       X[right_mask], y[right_mask], depth + 1
   self. tree = self. build tree(X, y)
   return self
def predict(self, X):
    return np.array([self._predict_single(row, self.tree) for _, row in X.iterrows()])
def _predict_single(self, x, tree):
       return tree['prediction']
```

```
feature_value = x[tree['feature']]
    if feature_value <= tree['threshold']:</pre>
        return self._predict_single(x, tree['left'])
        return self._predict_single(x, tree['right'])
 '"绘制完整的CART决策树
decision_node_color = '#B3E5FC'
                                   # 浅蓝色决策节点
leaf_node_high_color = '#C8E6C9' # 浅绿色高销量节点
leaf_node_low_color = '#FFCDD2' # 浅红色低销量节点
def draw_node(x, y, content, node_type='decision'):
    if node_type == 'decision':
        color = decision_node_color
        color = leaf_node_high_color if node_type == 'high' else leaf_node_low_color
    ax.scatter(x, y, s=size, c=color, edgecolor='black', alpha=0.6, zorder=2)
             fontsize=12, fontweight='bold')
def draw_connection(start, end, text=''):
       "绘制连接线
    mid_x = (start[0] + end[0]) / 2
mid_y = (start[1] + end[1]) / 2
        ax.text(mid_x, mid_y + 0.1, text, ha='center', va='bottom',
                color='black', fontsize=10)
def draw_tree(node, x, y, dx):
        draw_node(x, y, f"Sales:\n{value}", node_type)
    # 决策节点
    feature_name = node['feature']
    threshold = node['threshold']
    gini = node['gain'
    draw_node(x, y, f''\{feature\_name\} \le \{threshold\} \setminus nGini = \{gini: .3f\}'')
    if 'left' in node:
        next_y = y -
        draw_connection((x, y), (next_x, next_y), 'Yes')
draw_tree(node['left'], next_x, next_y, dx / 2)
    # 递归绘制右子树
if 'right' in node:
        next_x = x + dx
        draw_connection((x, y), (next_x, next_y), 'No')
draw_tree(node['right'], next_x, next_y, dx / 2)
# 设置图形属性
ax. set title ('CART Decision Tree', pad=20, size=14)
ax. set_xlim(-6, 6)
ax. set_ylim(0, 5)
```

```
# 从根节点开始递归绘制整棵树
   draw_tree(tree, 0, 4, 3)
   # 读取数据
   data = pd.read_csv('ex3dataEn.csv', header=None,
   # 数据预处理
   le = LabelEncoder()
   for column in data.columns:
       data[column] = le.fit_transform(data[column])
   X = data.iloc[:, :3]
   cart_tree = OptimizedCARTDecisionTree()
   # 预测和计算准确率
   y_pred = cart_tree.predict(X)
   accuracy = accuracy_score(y, y_pred)
   # 创建决策树可视化
   fig, ax = plt. subplots(figsize=(12, 8))
   plot_cart_tree(cart_tree.tree, ax)
               facecolor='white', edgecolor='none')
   plt.show()
   # 输出准确率
   print(f"\nCART决策树准确率: {accuracy:.4f}")
if __name_
   main()
```