

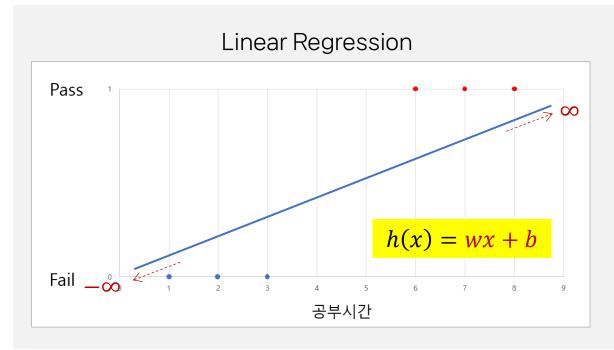


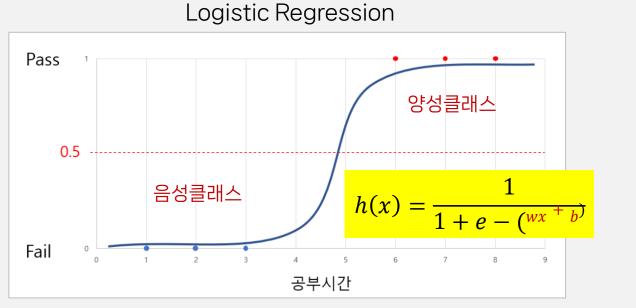
2025.01.23 김자영 강사

Logistic Regression

■ 로지스틱 회귀 개념

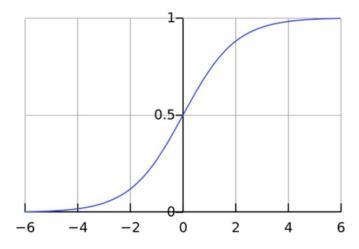
- 분류
- 종속 변수가 범주형일 때, 수행할 수 있는 회귀분석 기법의 한 종류
- 독립변수들의 선형 결합을 이용하여 개별 관측치가 속하는 집단을 확률로 예측
- 선형회귀의 출력값을 시그모이드 함수에 입력하여 0~1 사이의 확률로변환





Logistic Regression

- 시그모이드 함수(로지스틱 함수)
- 결과를 0과 1 사이의 확률로 변환하는 함수
- 로지스틱 회귀에서는 종속 변수의 값이 0과 1 사이의 확률을 나타내야 하기 때문에, 예측 값이 이 범위 내에 있도록 제한한다.
- 이를 위해 시그모이드 함수라는 S-형 곡선을 사용한다. 이 함수는 모든 입력값을 0과 1 사이의 값으로 대응시킨다.



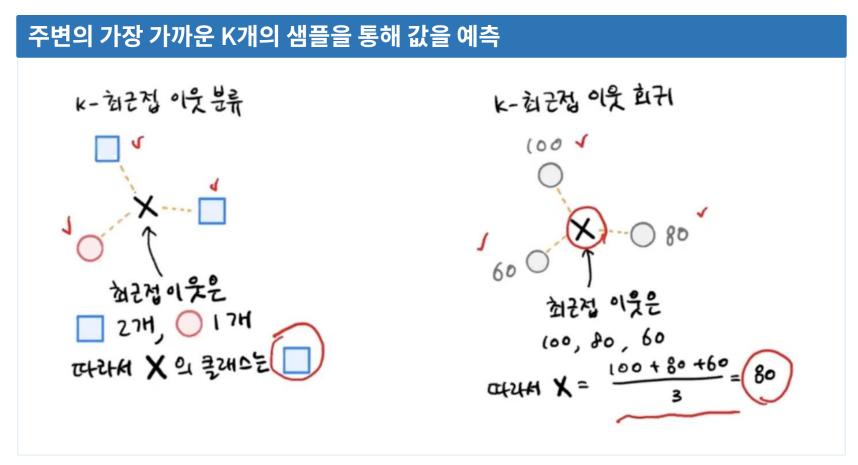
https://aws.amazon.com/ko/what-is/logistic-regression/

x가 ∞ 에 가까워질수록 1에 가까워짐 x가 $-\infty$ 에 가까워질수록 0에 가까워짐

■ KNN알고리즘 개념

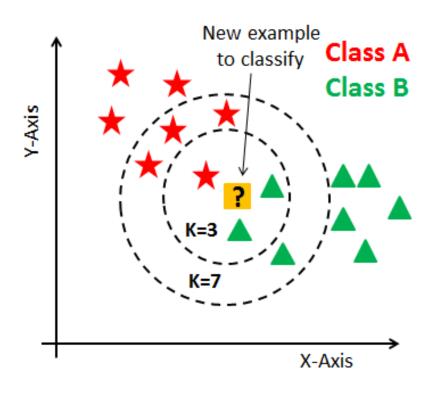
- 기본 원리
 - ✓ 새로운 데이터 포인트의 클래스나 값을 결정할 때, 가장 가까운 K개의 이웃 데이터 포인트를 참조하는 방식
 - ✓ 학습 과정 없이 훈련 데이터에서 가장 가까운 K개의 이웃을 찾아 그들의 정보를 기반으로 분류나 회귀 수행
- 작동 방식
 - ✓ 분류: K개 이웃의 다수결로 클래스 결정
 - ✓ 회귀 : K개 이웃의 목표 변수 평균으로 예측
- 거리측정
 - ✓ 주로 유클리드 거리 사용
 - ✓ 다른 거리 측정법(맨해튼, 민코프스키 등)도 가능
- K값 선택
 - ✓ 홀수 선택 (분류 시 동점 방지)
 - ✓ 작은 K: 과적합 위험. 노이즈에 민감
 - ✓ 큰 K: 과소적합 위험

- 장점
 - ✓ 단순성: 구현이 간단하고 이해하기 쉬움
 - ✓ 훈련 과정이 빠름
- 단점
 - ✓ 이상치에 민감 (피처 스케일링이 중요함)
 - ✓ 피처의 중요도를 반영하지 않음



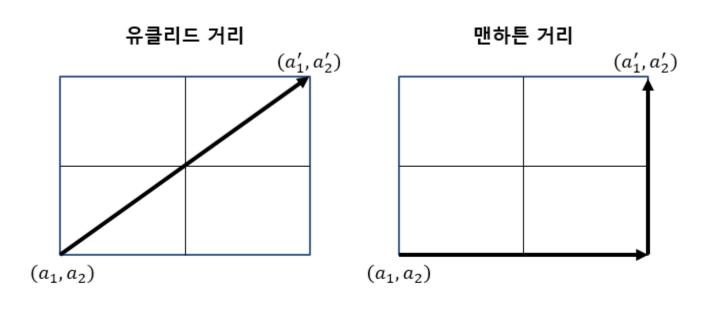
[그림출처] https://velog.io/@happyhillll/혼공-6장-회귀-문제-이해-k-최근접-이웃-알고리즘으로-풀어보기

■ KNN알고리즘 분류



- ① 데이터 준비: 학습 데이터셋 준비. 각 데이터 포인트는 다차원 공간의 점으로 표현
- ② 거리 측정: 새로운 데이터 포인트가 주어지면, 학습 데이터셋의 각 데이터 포인트와의 거리를 계산. 거리 측정을 위해 주로 유클리드 거리(Euclidean Distance)를 사용하지만, 맨해튼 거리(Manhattan Distance)나 다른 거리 측정 방법을 사용할 수도 있다.
- ③ K개의 이웃 선택: 계산된 거리 중 가장 짧은 거리의 K개의 이웃을 선택
- ④ **다수결 투표**: 선택된 K개의 이웃 중 가장 빈번하게 등장하는 클래스를 새로운 데이터 포인트의 클래스로 결정
 - ※ **회귀의 경우 평균 계산**: 선택된 K개의 이웃의 값을 평균 내어 새로운 데이터 포인트의 값을 결정

■ 거리 측정 방법



 $d = \sqrt{(a_1' - a_1)^2 + (a_2' - a_2)^2} \qquad d = (a_1' - a_1) + (a_2' - a_2)$

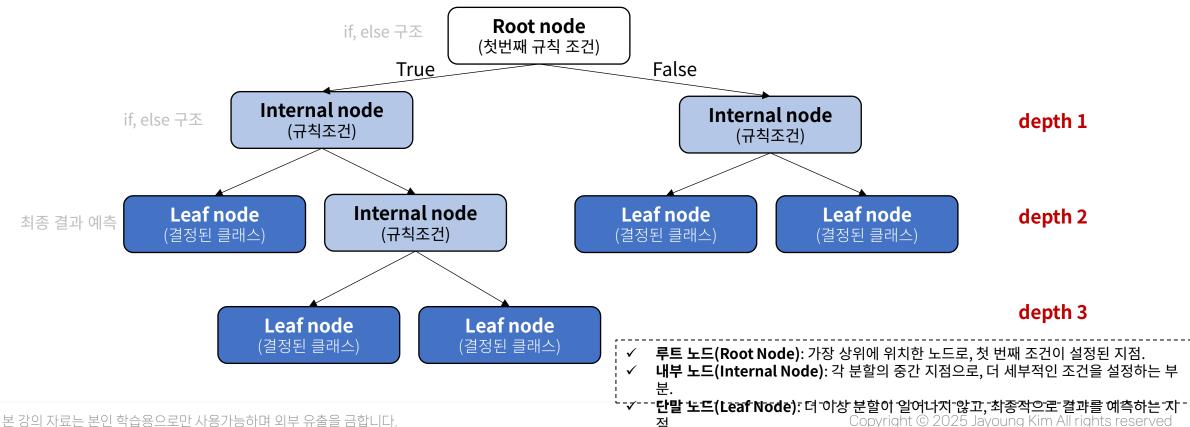
머신러닝 알고리즘

Decision Tree

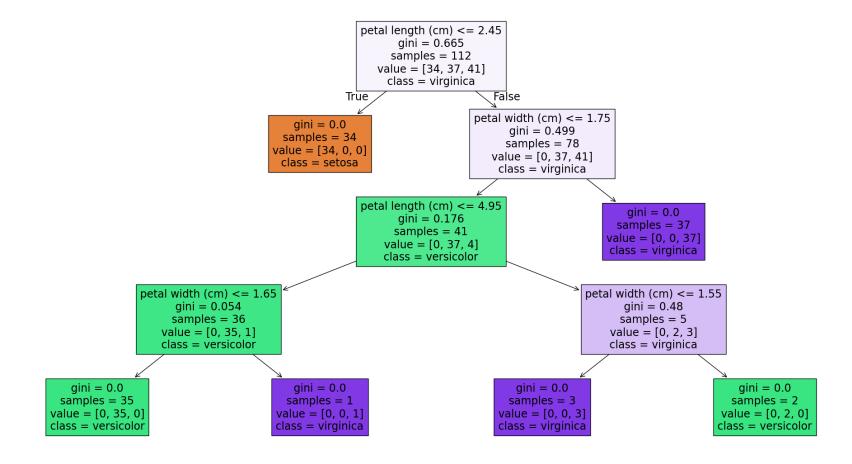
Decision Tree (의사결정 트리)

■ Decision Tree 개요

- 데이터의 특성을 바탕으로 분기를 만들어 트리 구조로 의사결정 과정을 모델링하는 방법
 - Root node에서 시작하여 조건에 따라 데이터를 분할하고, 이 과정을 반복하여 Leaf node에서 예측 결과를 도출한다.
 - ✓ 분류 및 회귀를 모두 지원한다.



■ Decision Tree Classifier 예시



■ 데이터 분할 기준

Information Gain

정보이득

- 엔트로피 개념을 기반으로 한다.
- 엔트로피(Entropy) : 데이터의 혼잡도
 - \checkmark 각 클래스의 비율에 로그를 적용하여 계산 $-\sum (p_i \log_2 p_i)$
 - ✓ 최속값:0
 - ✓ 최댓값: log2k (k는 클래스 수)
- 정보이득(Information Gain)
 - : 분할 전후의 엔트로피의 차이
- 정보이득이 높은 속성을 기준으로 분할
- 더 세밀하게 측정하지만 계산이 복잡할 수 있다.

Gini Impurity

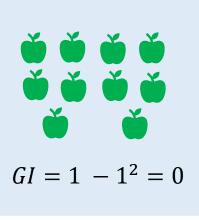
지니 불순도

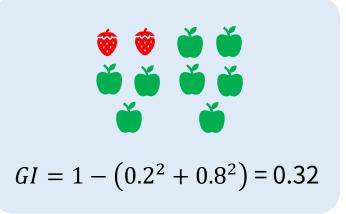
- 데이터의 혼합 정도를 나타내는 지표
 - ✓ 노드에서 무작위로 선택된 샘플이 잘못 분류될 확률
- 각 클래스의 비율의 제곱합을 뺀 값으로 계산

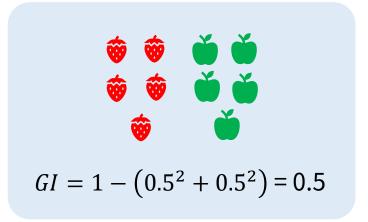
$$G=1-\sum (p_i^2)$$

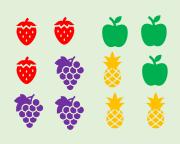
- ✓ 최솟값:0
- ✓ 최댓값: $1 \frac{1}{n}$ (클래스가 2개일 때 0.5, 3개일 때 0.667, 4개일 때 0.75, ...)
- Gini Impurity가 낮은 속성을 기준으로(순도가 높은 쪽으로) 분할 기준을 선택한다.
- 계산이 간단하고 빠르며, 더 자주 사용된다.

■ 지니 불순도(Gini Impurity)









Decision Tree (의사결정 트리)

■ Decision Tree 장단점

장점	단점	
• 만들어진 모델을 쉽게 시각화 할 수 있고, 모델이 어떻게 훈	• 트리가 너무 깊어질 경우, 학습 데이터에 과적합 되어 일반	
련되었는지 해석하기 쉽다 .	화 성능이 떨어질 수 있다.	
• 피처 스케일에 거의 구애 받지 않는다.	• 데이터의 작은 변화에도 트리 구조가 크게 바뀔 수 있다.	
• 데이터의 비선형 관계를 효과적으로 처리할 수 있다.	• 최적의 트리를 찾기 어렵다.	
• 범주형 데이터와 연속형 데이터를 모두 처리할 수 있다.	• 데이터의 클래스 불균형이 심할 경우 다수 클래스에 편향	
• 데이터 분포에 대한 가정이 필요 없다.(비 모수적 모델)	될 수 있다.	
• 이상치에 강건하다.	• 대규모 데이터셋에서 계산 비용이 높다.	
• 중요한 특성을 자동으로 선택한다.		

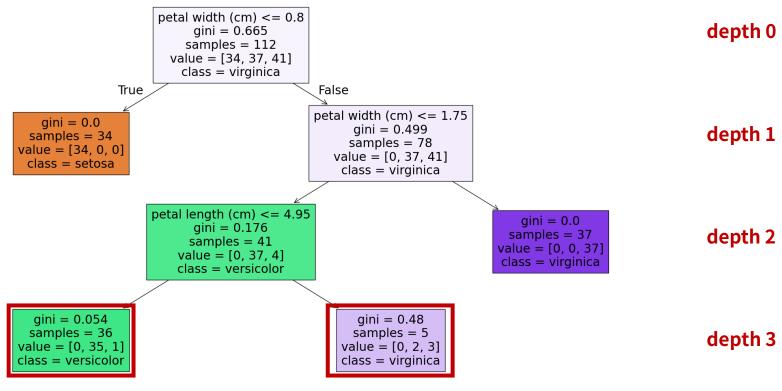
Decision Tree (의사결정 트리)

- 가지치기를 위한 하이퍼 파라미터(Hyper parameter)
 - 목적 : 트리의 복잡성 감소 → 과적합(Overfitting) 방지 → 일반화 성능 향상
 - 주요 parameter

max_depth	트리의 최대 깊이 규정. 깊이가 깊어지면 과적합 문제가 발생할 수 있으므로 제어 필요		
min_sample_split	노드를 분할하기 위한 최소한의 샘플 데이터 수		
min_sample_leaf	leaf(밑단 노드)가 되기 위한 최소한의 데이터 수		
max_features	최적의 분할을 위해 고려할 최대 피처 개수		
max_leaf_nodes	leaf의 최대 개수		

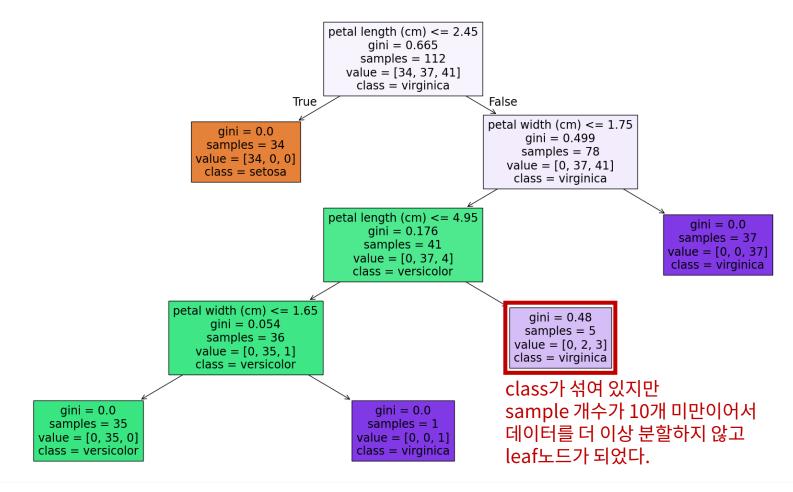
• 과도한 가지치기는 underfitting을 발생시킬 수 있으므로 적정한 수준의 가지치기 필요

■ 가지치기 (max_depth=3)



class가 섞여 있지만 데이터를 더 이상 분할하지 않고 leaf노드가 되었다.

■ 가지치기 (min_samples_split=10)

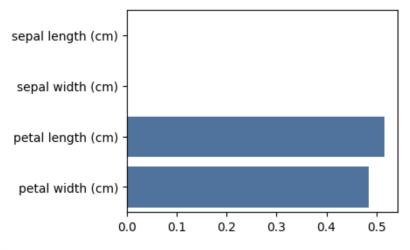


■ 특성의 중요도

```
# 특성의 중요도
print(f'특성의 중요도 >>> {dtc.feature_importances_}')

plt.figure(figsize=(4,3))
sns.barplot(y=feature_name, x=dtc.feature_importances_)
plt.show()
```

특성의 중요도 >>> [0. 0. 0.51613034 0.48386966]



앙상블

ensemble

Voting Classifier

■ 앙상블 학습 개요

개념 - 여러 개의 모델을 결합하여 더 강력한 예측 모델을 만드는 기법.

특징

- 각 모델은 약한 학습기(weak learner)로, 이들을 결합하여 강한 학습기(long learner)를 만든다.
- 서로 다른 알고리즘, 하이퍼파라미터, 또는 학습 데이터 subset을 사용하여 다양한 모델을 생성한다.

- 성능 향상: 단일 모델보다 일반적으로 더 높은 예측 정확도를 제공한다.

- 안정성 : 이상치나 노이즈에 대해 더 안정적인 예측을 할 수 있다.

장점

- **일반화** : 개별 모델의 과적합을 줄이고 전체적인 일반화 성능을 향상시킨다.
- 편향 감소: 다양한 모델을 사용함으로써 개별 모델의 편향성을 상쇄할 수 있다.
- **상호보완** : 서로 다른 모델의 약점을 보완하고, 각 모델이 놓치는 부분을 다른 모델이 잡아낼 수 있다.

- 계산 비용 : 여러 모델을 학습하고 예측하기 위해 더 많은 시간과 리소스가 필요하다.

단점 - **복잡성** : 여러 모델을 관리하고 최적화하는 것이 더 복잡할 수 있다.

- 해석의 어려움 : 개별 모델에 비해 최종 예측 결과의 해석이 어려울 수 있다.

■ 앙상블 학습의 유형

보팅

Voting

- 서로 다른 여러 알고리즘을
 사용한 각 분류기에 대해 투표
 를 통해 최종 결과를 예측한다.
- 보팅의 종류
- 하드 보팅
- : 다수결 원칙으로 최종 예측 결정
- 소프트 보팅
- : 각 모델의 예측 확률을 평균하여 최종 예측 결정

보팅의 예시 >>> - VotingClassifier

배깅

Bagging

- **동일한 알고리즘**을 사용하지 만 **데이터 샘플을 다르게** 하여 여러 모델을 학습시킨 후 보팅 을 수행한다.
- 샘플 추출 방법
- 부트스트래핑(Bootstrapping) : 복원 추출

배깅의 예시 >>>

- RandomForest

부스팅

Boosting

- 약한 학습기를 **순차적으로** 학습시키고, 이전 단계에서 오 분류된 데이터에 더 높은 가중 치를 부여하여 학습시킨다.
- → 잘못된 예측에 집중하여 성능을 점진적으로 향상시키는 방법

부스팅의 예시 >>>

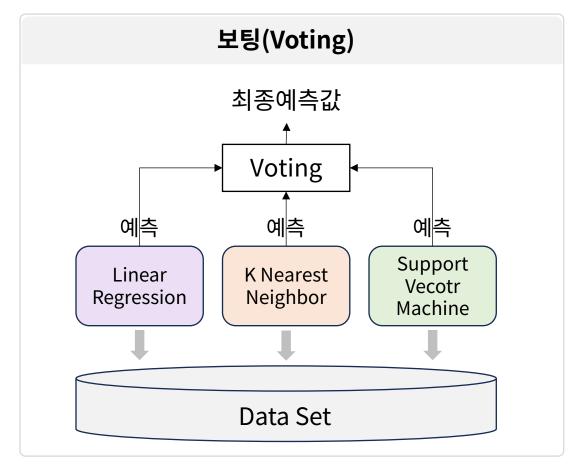
- AdaBoost
- Gradient Boosting
- XGBoost
- LightGBM
- CatBoost

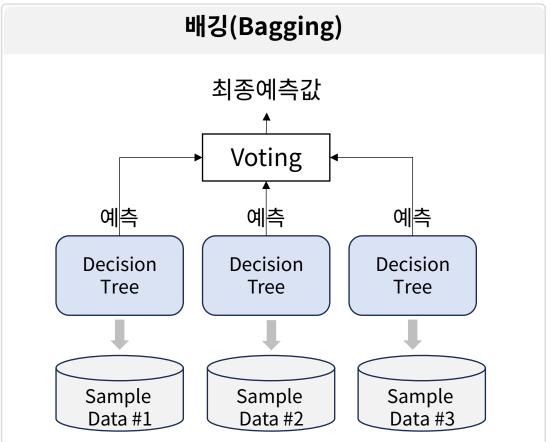
스태킹

Stacking

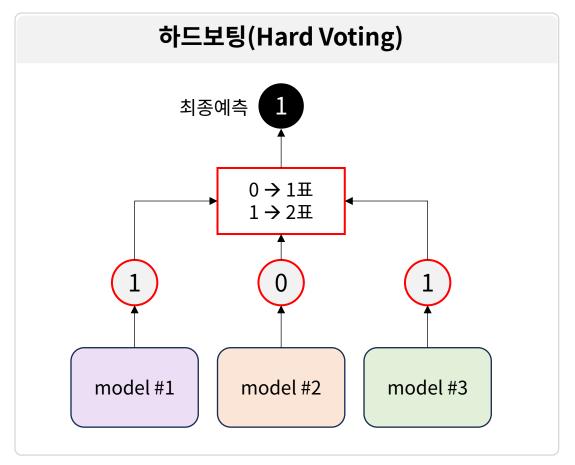
- 여러 개의 서로 다른 모델을 학습시키고, 각 모델의 예측 결 과를 다시 학습데이터로 만들 어 다른 모델(Meta Model)로 재 학습시켜 결과를 예측한다.
- → 다양한 모델의 장점을 결합하여 성능을 향상시키는 방법

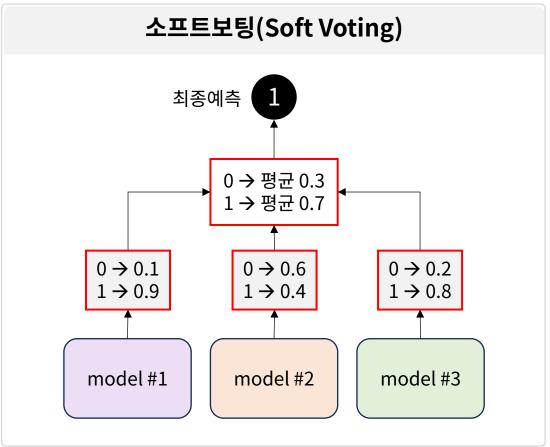
■ 보팅(Voting)과 배깅(Bagging)





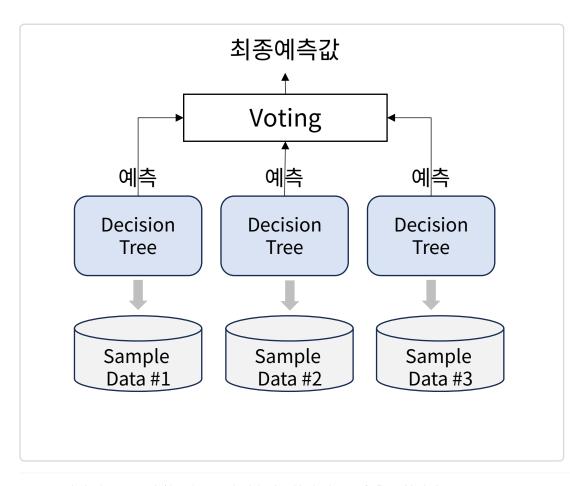
■ 하드보팅(Hard Voting)과 소프트보팅(Soft Voting)





RandomForest

■ 개념 및 특징



- 여러 개의 **의사결정트리(Dicision Tree)**를 결합하여 예측 성능을 향상시키는 기법으로, 분류와 회귀에 모두 적용 가능하다.
- 배깅(Bagging, Bootstrap Aggregating) 기법을 사용
- **랜덤 피처 선택**: 각 트리의 노드 분할 시 무작위로 선택된 피처의 서브셋만을 사용하여 최적의 분할 기준을 찾는다.
 - → 트리 간의 상관성을 줄이고 모델의 다양성을 증가시킨다.
 - → 특정 특성에 과도하게 의존하는 것을 막아 과적합을 방지한다.
 - → 일부 특성만을 고려하므로 개별 트리의 학습 속도가 빠르다.
- 최종 예측값 결정 방법
 - ✓ 분류: SoftVoting
 - ✓ 회귀: 각 트리의 예측 값의 평균

RandomForest

■ 주요 하이퍼파라미터

트리 관련 파라미터

- **n-estimators**: RandomForest를 구성하는 결정트리의 개수. 일반적으로 더 많은 트리를 사용할수록 성능이 향상되지만 학습 시간도 증가하고, 어느 정도 이상으로 늘어나면 성능 향상이 둔화된다.
- max_depth: 각 트리의 최대 깊이. 과적합을 방지하기 위해 적절한 값으로 제한하는 것이 좋다.
- min_sample_split: 내부 노트를 분할하기 위해 필요한 최소 샘플 수. 과적합 제어를 위한 파라미터.
- min_sample_leaf: 리프 노트가 가져야 할 최소 샘플 수. 과적합 제어를 위한 파라미터.

특성 선택 파라미터

• max_features :각 노드에서 분할을 위해 고려할 특성의 최대 수. 낮게 설정하면 트리들 사이의 다양성이 증가하며, 과적합을 방지할 수 있다.

샘플링 관련 파라미터

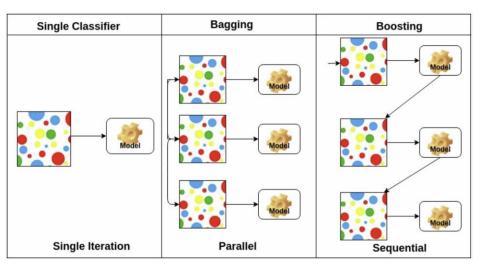
- bootstrap : 부트스트랩을 사용할지 여부
- max_samples: 각 트리를 훈련할 때 사용할 샘플의 비율 또는 수

기타 파라미터

- **criterion**: 분할 품질을 측정하는 기준. (분류:gini/entropy, 회귀:mse/mae)
- random state: 재현성을 위한 난수 시드 값

■ Boosting 알고리즘의 주요 개념

- Boosting 알고리즘의 주요 개념
 - ✓ 순차적 학습: 여러 약한 학습기(Weak learner)를 순차적으로 학습시킨다.
 - ✓ 가중치 조절 : 모델이 학습하는 동안 잘못 예측한 데이터에 더 높은 가중치를 부여하여 이후 모델이 이를 더 정확하게 예측할 수 있도록 유도한다.
 - ✓ 최종 모델: 여러 모델의 예측을 결합하여 최종 모델을 만든다. 이 때 각 학습기의 중요도에 따라 가중치가 부여된다.



https://www.datacamp.com/tutorial/adaboost-classifier-python

■ Boosting 알고리즘의 종류

AdaBoost

Adaptive Boosting

- ✓ Boosting 알고리즘의 초기 버전
- ✓ 오분류된 데이터에 더 높은 가중치 부여. 과적합에 비교적 강하다.

Gradient Boosting

- ✓ 경사 하강법을 사용하여 이전 모델의 잔여 오차(residual error)를 학습.
- ✓ 높은 예측 성능을 보이지만 과적합 위험이 있고, 학습시간이 오래 걸림.
- ✓ 분류, 회귀에 모두 적용 가능

XGBoost

eXtremeGradientBoosting

- ✓ GradientBoosting의 문제점 개선
- ✓ 더 빠른 속도와 성능, 더 많은 기능 제공

LightGBM

- ✓ 대규모 데이터에서 효과적으로 학습
- ✓ 적은 데이터세트에 적용할 경우 과적합되기 쉽다.

CatBoost

✓ 범주형 변수 처리에 특화된 부스팅 알고리즘

Gradient Boosting의 변형 모델



Confusion Matrix

혼동행렬

• 모델의 예측 결과를 실제 라벨과 비교하여 TP, FP, TN, FN의 개수를 집계한 표

		예측값	
		Negative(0)	Positive (1)
실제값	Negative(0)	TN True Negative	FP False Positive
	Positive (1)	FN False Negative	TP True Positive

- TN: Negative로 예측했는데 맞았음
- TP: Positive로 예측했는데 맞았음
- FP: Positive로 예측했는데 틀렸음
- FN: Negative로 틀렸는데 틀렸음

Accuracy

정확도

• 전체 예측 중 올바르게 예측한 비율

		예측값	
		Negative(0)	Positive (1)
실제값	Negative(0)	TN True Negative	FP False Positive
	Positive (1)	FN False Negative	TP True Positive

• Accuracy =
$$\frac{TN+TP}{TN+TP+FN+FP}$$

Recall (or Sensitivity)

재현율(또는 민감도)

• 실제 Positive인 사례 중에서 모델이 올바르게 예측한 비율

		예측값	
		Negative(0)	Positive (1)
실제값	Negative(0)	TN True Negative	FP False Positive
	Positive (1)	FN False Negative	TP True Positive

- Recall(or Sensitivity) = $\frac{TP}{TP+FN}$
- FN를 줄이는 것이 중요한 상황에서 유용 (예) 암진단, 범죄자 식별

Precision

정밀도

• Positive로 예측한 사례 중 실제 Positive의 비율

		예측값	
		Negative(0)	Positive (1)
실제값	Negative(0)	TN True Negative	FP False Positive
	Positive (1)	FN False Negative	TP True Positive

- Precision = $\frac{TP}{TP+FP}$
- FP를 줄이는 것이 중요한 상황에서 유용 (예) 스팸 필터링, 광고타겟팅

F1 Score

F1 점수

• 정밀도와 재현율의 조화평균. 균형을 고려한다.

		예측값	
		Negative(0)	Positive (1)
실제값	Negative(0)	TN True Negative	FP False Positive
	Positive (1)	FN False Negative	TP True Positive

- F1 Score = $2 \times \frac{Precision*Recall}{Precision+Recall}$
- 값이 클수록 모델의 성능이 좋음을 의미

ROC curve

Receiver Operating Characteristic Curve

- 분류 모델의 성능을 다양한 임계값에서 시각적으로 평가하는 그래프
- X축: FPR (False Positive Rate). 거짓 양성 비율.
 - ✓ 실제 음성인데 양성으로 잘못 예측한 비율

$$\checkmark FPR = \frac{FP}{FP+TN}$$

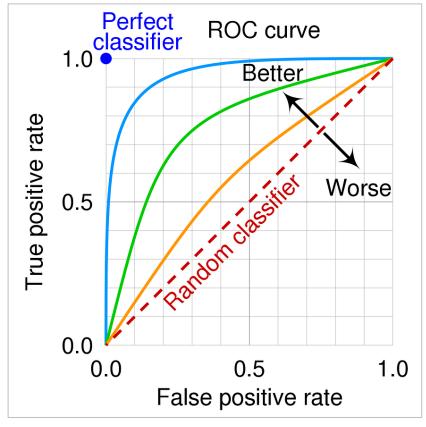
- Y축: TPR (True Positive Rate). 진짜 양성 비율
 - ✓ 실제 양성인데 모델이 양성으로 잘 예측한 비율

$$\checkmark TPR = \frac{TP}{TP+FN}$$

AUC

Area Under the Curve

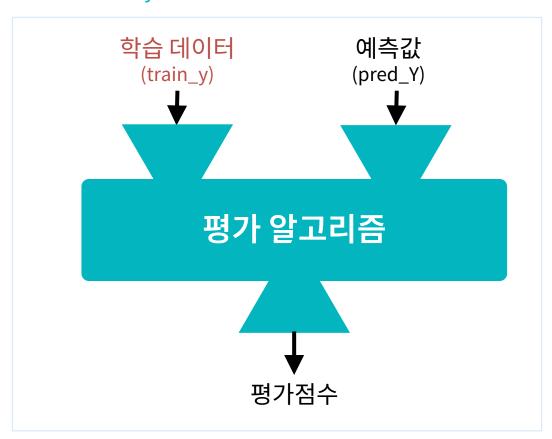
- ROC 곡선 아래의 면적으로, 모델의 분류 능력을 나타냄
 - ✓ 1: 완벽한 모델
 - ✓ 0.5 : 랜덤 추측과 동일한 모델
 - ✓ <0.5: 랜덤 추측보다 못한 경우



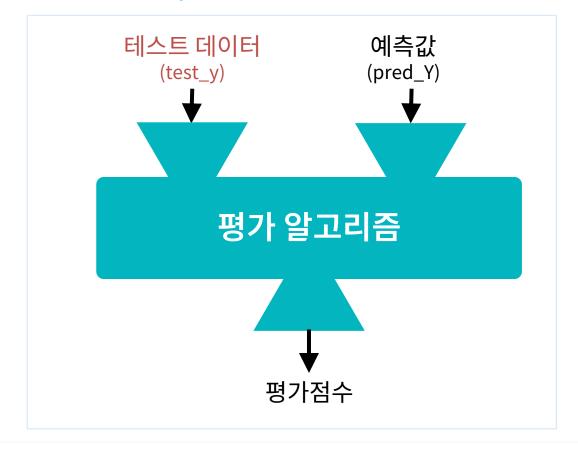
https://medium.com/@ilyurek/roc-curve-and-auc-evaluating-model-performance-c2178008b02

모델 평가

- 모델의 과적합 확인
- 학습데이터의 y값과 모델의 예측값을 이용하여 평가

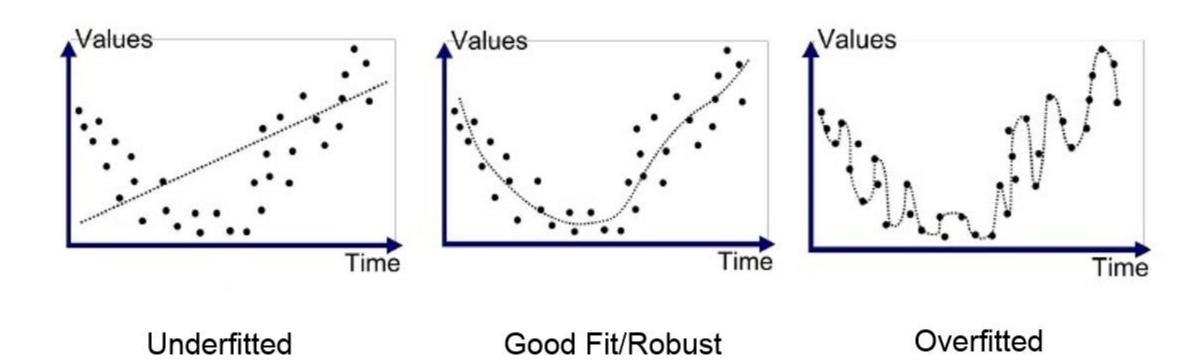


■ 테스트데이터의 y값과 모델의 예측값을 이용하여 평가



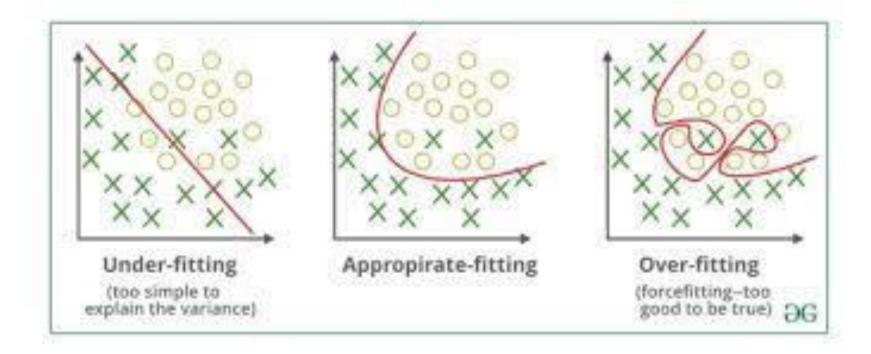
모델 평가

- 모델의 과적합 확인(회귀)
 - 학습용/평가용 데이터로 각각 평가하여 과대적합/과소적합 여부를 확인한다.



모델 평가

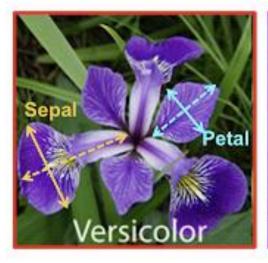
- 모델의 과적합 확인(분류)
 - 학습용/평가용 데이터로 각각 평가하여 과대적합/과소적합 여부를 확인한다.



붓꽃 품종 예측

- 목적 -

붓꽃의 **특성**(꽃잎의 길이와 너비, 꽃받침의 길이와 너비)를 기반으로 붓꽃의 품종을 예측한다.

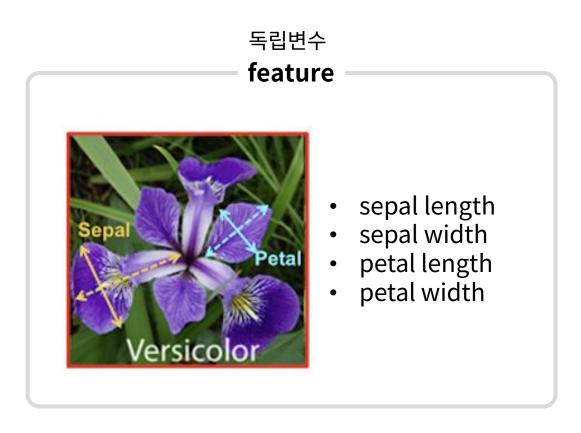


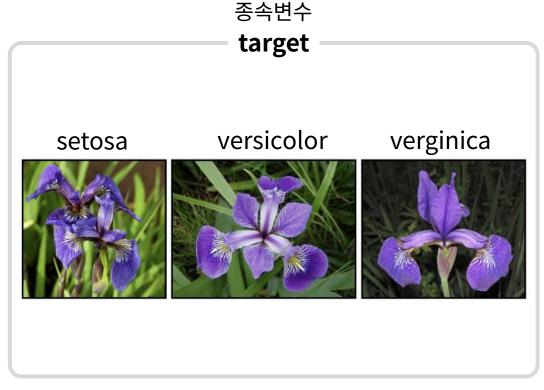




다중분류

■ feature와 target





데이터 준비하기

■ 데이터 불러오기

■ sklearn에서 제공하는 샘플 데이터셋을 활용한다.

```
from sklearn.datasets import load_iris

# 붓꽃 데이터셋 로딩
iris = load_iris()

# 붓꽃 데이터셋의 구조 확인

# print(iris)
print(iris.keys())

dict_keys(['data', 'target', 'frame', 'target_names', 'DESCR', 'feature_names', 'filename', 'data_module'])
```

데이터 준비하기

■ 독립변수 살펴보기

• feature : 독립변수

```
# feature 살펴보기
feature_name = iris.feature_names
feature = iris.data
print(feature_name)
print(feature)
['sepal length (cm)', 'sepal width (cm)', 'petal length (cm)', 'petal width (cm)']
[[5.1 3.5 1.4 0.2]
 [4.9 3. 1.4 0.2]
 [4.7 3.2 1.3 0.2]
 [4.6 3.1 1.5 0.2]
 [5. 3.6 1.4 0.2]
 [5.4 3.9 1.7 0.4]
-- 생략 --
```

데이터 준비하기

■ 종속변수 살펴보기

■ target : 종속변수

```
# target 살펴보기
target_name = iris.target_names
target = iris.target

print(target_name)
print(target)

['setosa' 'versicolor' 'virginica']
```

0: 'setosa'1: 'versicolor'2: 'verginica'

-- 생략 --

데이터 준비하기

■ 데이터 설명 보기

데이터 설명 보기

print(iris.DESCR)

■ 데이터프레임 만들기

	sepal length (cm)	sepal width (cm)	petal length (cm)	petal width (cm)	label
0	5.1	3.5	1.4	0.2	0
1	4.9	3.0	1.4	0.2	0
2	4.7	3.2	1.3	0.2	0

■ 데이터프레임 정보

```
df_iris.info()
```

null 없음 모든 데이터가 숫자로 되어있음

■ 종속변수 불균형 여부 확인

```
# species별 데이터 빈도수 확인 df_iris['species'].value_counts()
```

species

0 50

1 50

2 50

Name: count, dtype: int64

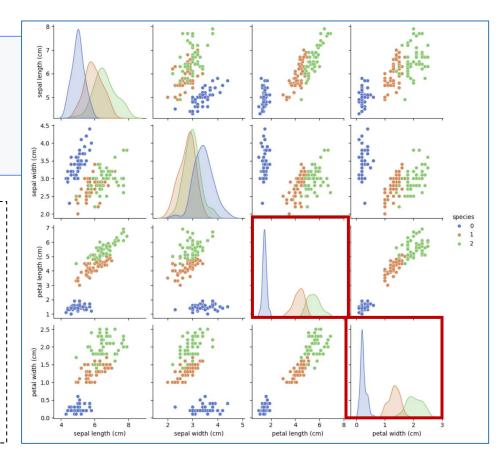
클래스의 개수가 균등하다.

■ 변수간 관계 시각화

```
# 시각화
import matplotlib.pyplot as plt
import seaborn as sns
sns.pairplot(data=df_iris, hue="species", palette='muted')
plt.show()
```

pariplot

- 데이터셋의 변수 간의 관계와 데이터의 분포를 시각화 하는 도구
 - ✓ 데이터셋의 모든 숫자형 변수 쌍에 대한 산점도를 표시한다.
 - ✓ 대각선 부분에는 각 변수의 히스토그램 또는 커널 밀도 추정(kde) 그래프가 표 시되어 해당 <u>변수의 분포를 확인</u>할 수 있다.
 - ✓ hue 파라미터를 사용하여 데이터셋의 특정 <u>카테고리별로 색상을 구분</u>해 시각 화 할 수 있다.



- 학습용 데이터와 테스트용 데이터 분할
- 데이터의 feature와 target을 전달하여 데이터 분할

■ 학습용 데이터와 테스트용 데이터 분할

print(pd.Series(y_train).value_counts())

■ 분할 결과 확인

```
print(pd.Series(y_test).value_counts())

2   43
0   40
1   37
Name: count, dtype: int64
1   13
0   10
2   7
Name: count, dtype: int64
```

클래스의 개수가 균등하지 않게 나누어짐.

- 학습용 데이터와 테스트용 데이터 분할
- 훈련세트와 테스트세트의 클래스 분포를 원본 클래스의 분포와 동일하게 맞추어 분할

(120, 4) (30, 4) (120,) (30,)

• stratify : 특정 변수의 비율을 유지하며 데이터를 분할한다.

■ 학습용 데이터와 테스트용 데이터 분할

■ 분할 결과 확인

10

Name: count, dtype: int64

```
print(pd.Series(y_train).value_counts())
print(pd.Series(y_test).value_counts())

0    40
2    40
1    40
Name: count, dtype: int64
2    10
0    10
```

모델링

■ 모델 생성 및 훈련

■ 훈련세트로 훈련

```
# DecisionTreeClassifier 모델 생성
from sklearn.tree import DecisionTreeClassifier
model = DecisionTreeClassifier(random_state=42)

# 모델 학습
model.fit(X_train, y_train)
```

DecisionTreeClassifier

DecisionTreeClassifier(random_state=1)

※ 사이킷런의 API일관성 및 개발 편의성①: 사이킷런에서 지도 학습을 위한 모든 주요 알고리즘은fit() 메서드를 사용하여 학습을 수행한다.

■ 예측하기

■ 테스트용 데이터의 feature를 이용하여 예측

※ 사이킷런의 API일관성 및 개발 편의성②

: 사이킷런에서 지도 학습을 위한 모든 주요 알고리즘은 **predict()** 메서드를 사용하여 **예측**을 수행한다.

- 모델의 정확도 평가
- 실제 label과 모델의 예측한 label을 이용하여 모델의 정확도를 평가한다.

```
# 정확도 평가
from sklearn.metrics import accuracy_score
accuracy = accuracy_score(y_test, pred)
print(f"예측정확도 >> {accuracy:.2f}")
```

예측정확도 >> 0.93

- sklearn.metrics: 모델의 평가와 관련된 도구를 제공하는 사이킷런 모듈
- accuracy_score : 분류 모델에서 모델의 정확도를 계산하는 함수
- accuracy(정확도): 전체 데이터 중 모델이 맞춘 데이터의 비율

■ 분류 모델의 평가 지표

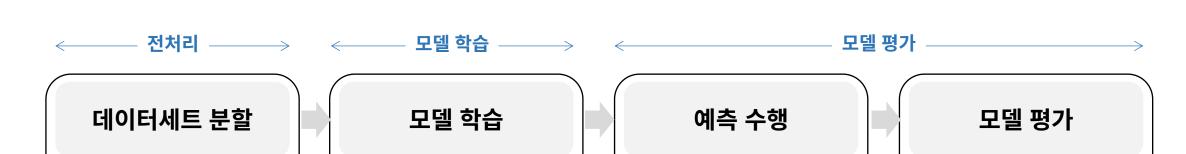
■ 실제 label과 모델의 예측한 label을 이용하여 모델의 정확도를 평가한다.

```
# 분류 모델의 평가지표

from sklearn.metrics import classification_report
print(classification_report(y_test, pred))
```

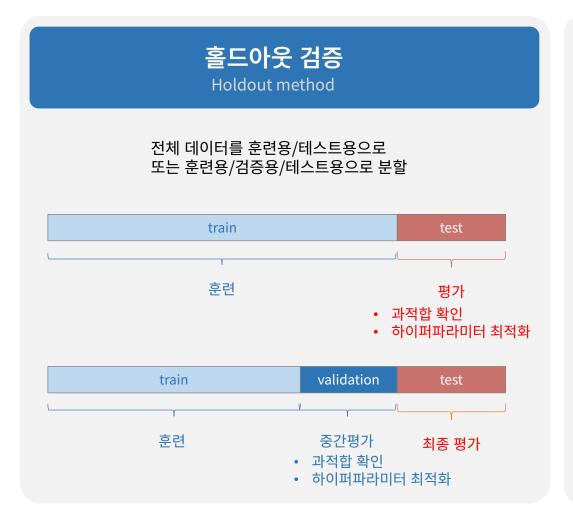
		precision	recall	f1-score	support
	0 1	1.00 0.90	1.00 0.90	1.00 0.90	10 10
	2	0.90	0.90	0.90	10
accuracy				0.93	30
macro	avg	0.93	0.93	0.93	30
weighted	avg	0.93	0.93	0.93	30

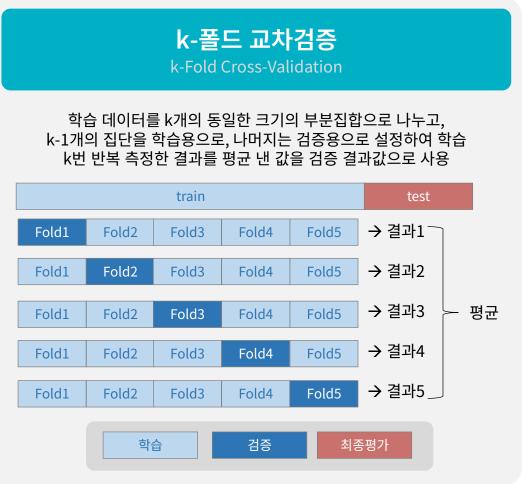
■ 프로세스 정리



학습용 데이터와 테스트용 데이터로 분할한다. 모델 객체를 생성하고, 학습용 데이터의 feature와 target을 입력하여 학습시킨다. 학습된 모델에 **테스트용 데이터**의 **feature**를 입력하여 label을 예측한다. 평가 알고리즘에 테스트용 데이터의 label(실제값)과 모델이 예측한 label(예측값)을 입력하여 평가

모델의 평가 방법





■ KFold 객체 생성

■ 데이터를 k개의 폴드로 나누기 위한 설정

```
# KFold객체 생성
from sklearn.model_selection import KFold
kf = KFold(n_splits=5, shuffle=True, random_state=42)
```

- **KFold**: kFold 교차검증을 위한 클래스
- n_split : 데이터를 몇 개로 나눌지 설정
- shuffle: 데이터를 나누기 전 무작위로 섞을지 여부
- random_state : random seed

■ 교차검증 수행

■ k개의 fold로 분할하여 k번 반복

```
for tr_idx, val_idx in kf.split(X_train):
    print(f'tr_idx >> {tr_idx}')
    print(f'val_idx >> {val_idx}')

tr_idx >> [ 1 2 3 5 6 7 8 9 12 13 14 15 16 17 19 20 21 22 23 24 25 27 28 29 30 32 33 34 35 37 38 39 41 42 43 46 48 49 50 51 52 53 54 56 57 58 59 60 61 63 66 67 68 69 71 72 74 75 76 77 78 79 80 81 82 83 84 85 86 87 90 92 93 94 95 96 97 98 99 100 101 102 103 105 106 108 110 111 112 113 114 115 116 117 118 119]

val_idx >> [ 0 4 10 11 18 26 31 36 40 44 45 47 55 62 64 65 70 73 88 89 91 104 107 109]

tr_idx >> [ 0 1 2 3 4 6 7 8 10 11 13 14 16 17 18 19 20 21 23 26 27 29 31 32 34 35 36 37 38 39 40 41 43 44 45 46 47 48 49 50 51 52 54 55 57 58 59 60 61 62 63 64 65 66 67 68 70 71 72 73 74 75 77 79 80 81 82 83 84 86 87 88 89 91 92 93 94 95 99 100 101 102 103 104 105 106 107 108 109 111 112 113 115 116 117 119]

val_idx >> [ 5 9 12 15 22 24 25 28 30 33 42 53 56 69 76 78 85 90 96 97 98 110 114 118]

-- 생략 --
```

- kFold.split(features)
 - 데이터를 k개의 폴더로 분할하는 제너레이터 반환
 - 이 제너레이터는 각 반복 시 훈련세트와 테스트세트에 해당하는 인덱스 반환한다.
 - 반복을 통해 접근할 수 있다.

■ 교차검증 수행

■ 학습을 위한 데이터, 검증을 위한 데이터 준비

```
for tr_idx, val_idx in kf.split(X_train):
    X_tr, y_tr = X_train[tr_idx], y_train[tr_idx] # 학습용
    X_val, y_val = X_train[val_idx], y_train[val_idx] # 검증용
    print(X_tr.shape, X_val.shape, y_tr.shape, y_val.shape)

(120, 4) (30, 4) (120,) (30,)
(120, 4) (30, 4) (120,) (30,)
(120, 4) (30, 4) (120,) (30,)
(120, 4) (30, 4) (120,) (30,)
(120, 4) (30, 4) (120,) (30,)
```

■ 교차검증 수행

■ 훈련, 예측, 평가

```
for train_index, test_index in kf.split(feature):

X_train, y_train = feature[train_index], target[train_index] # 학습용 데이터
X_test, y_test = feature[test_index], target[test_index] # 검증용 데이터

model.fit(X_train, y_train) # 훈련
pred = model.predict(X_test) # 예측
accuracy = accuracy_score(y_test, pred) # 평가
print(f'accuracy >> {accuracy}')
```

accuracy:0.875

■ 교차검증 수행

■ 정확도의 평균 계산

cv scores mean: 0.9000

```
cv_scores = []

for tr_idx, val_idx in kf.split(X_train):
    X_tr, y_tr = X_train[tr_idx], y_train[tr_idx] # 학습용
    X_val, y_val = X_train[val_idx], y_train[val_idx] # 검증용

model.fit(X_tr, y_tr)
    pred = model.predict(X_val)
    accuracy = accuracy_score(y_val, pred)
    cv_scores.append(accuracy)

print(f'cv_scores:{np.round(cv_scores,4)}')
print(f'cv_scores_mean:{np.mean(cv_scores):.4f}')

cv_scores:[0.9167_0.8333_0.9167_0.9583_0.875_]
```

StratifiedKFold 교차검증

KFold vs StratifiedKFold

■ Kfole로 교차검증을 수행하는 경우, label데이터의 분포가 불규칙적이다.

```
cv scores = []
                                                                                10
for tr idx, val idx in kf.split(X train):
    X_tr, y_tr = X_train[tr_idx], y_train[tr_idx] # 학습용
                                                                            Name: count, dtype: int64
    X_val, y_val = X_train[val_idx], y_train[val_idx] # 검증용
    print(pd.Series(y val).value counts())-
                                                                            Name: count, dtype: int64
    model.fit(X tr, y tr)
                                                                                12
    pred = model.predict(X val)
    accuracy = accuracy score(y val, pred)
                                                                            Name: count, dtype: int64
    cv scores.append(accuracy)
                                                                            Name: count, dtype: int64
print(f'cv scores:{cv scores}')
                                                                                11
print(f'cv scores mean:{np.mean(cv scores)}')
                                                                            Name: count, dtype: int64
```

StratifiedKFold 교차검증

■ KFold vs StratifiedKFold

■ StratifiedKFold를 사용하면, 원본 label 데이터의 분포와 동일하게 데이터를 분할한다.

```
# StratifiedKFold 객체 생성
from sklearn.model_selection import StratifiedKFold
skf = StratifiedKFold(n_splits=5, shuffle=True, random_state=42)
```

- StratifiedKFold
 - 분류 모델에서는 StratifiedKFlod, 회귀모델에서는 KFold를 사용
 - 클래스 별 데이터의 수가 불균형한 데이터인 경우 유용하게 사용된다. (예:사기탐지)

StratifiedKFold 교차검증

8 ■ KFold vs StratifiedKFold Name: count, dtype: int64 ■ StratifiedKFold 교차검증 수행 cv scores = [] for tr idx, val idx in skf.split(X train, y train): Name: count, dtype: int64 X_tr, y_tr = X_train[tr_idx], y_train[tr_idx] # 학습용 X_val, y_val = X_train[val_idx], y_train[val_idx] # 검증용 print(pd.Series(y val).value counts())-Name: count, dtype: int64 model.fit(X_tr, y tr) pred = model.predict(X val) accuracy = accuracy score(y val, pred) Name: count, dtype: int64 cv scores.append(accuracy) print(f'cv scores:{np.round(cv scores,4)}') Name: count, dtype: int64 print(f'cv scores mean:{np.mean(cv scores):.4f}')

cv_scores:[0.9583 0.9583 0.9583 0.9583 0.9167] cv_scores_mean:0.9500

cross_val_score()

■ 교차검증을 간편하게 하기 위한 API

```
cross_val_score( estimator,
               Χ,
               y=None,
               groups=None,
               scoring=None,
               cv=None,
               n_jobs=None,
               verbose=0,
               fit_params=None,
               params=None,
               pre_dispatch='2*n_jobs',
               error_score=nan)
```

- ross_val_score 주요 파라미터
 - ✓ estimator : 모델객체
 - ✓ X: feature
 - ✓ **y**:label
 - ✓ scoring: 평가지표
 - ✓ cv: 교차검증방식

cross_val_score()

■ 교차검증 수행

■ cross_val_score()을 이용한 교차검증 수행

cv_scores_mean : 0.9500

cross_val_score()

■ 교차검증 수행

■ 테스트데이터로 최종 평가

```
# 훈련데이터 전체로 훈련, 테스트데이터로 최종 평가
model.fit(X_train, y_train)
y_pred = model.predict(X_test)
accuracy = accuracy_score(y_test, y_pred)
print(f'test accuracy: {accuracy:.4f}')
```

test accuracy : 0.9333

모델의 훈련 결과

■ 의사결정트리 시각화

■ 트리 시각화

```
# 트리 시각화
from sklearn.tree import plot_tree
                                                                                                                                                                                                                                petal length (cm) <= 2.45
plt.figure(figsize=(20,10))
                                                                                                                                                         gini = 0.667
                                                                                                                                                      samples = 120
value = [40, 40, 40]
plot_tree(model,
                                                                                                                                                        class = setosa
                        feature_names=feature_name,
                                                                                                                                                                  petal width (cm) <= 1.65
                                                                                                                                                                       gini = 0.5
                                                                                                                                           samples = 40
                                                                                                                                                                     samples = 80
                                                                                                                                           alue = [40, 0, 0]
                                                                                                                                                                    value = [0, 40, 40]
                        class_names=target_name,
                                                                                                                                           class = setosa
                                                                                                                                                                    class = versicolor
                        filled=True
                                                                                                                          petal length (cm) <= 4.95
                                                                                                                              gini = 0.133
                                                                                                                             samples = 42
                                                                                                                            value = [0, 39, 3]
                                                                                                                                                                                                            value = [0, 1, 37]
                                                                                                                            class = versicolor
plt.tight_layout()
                                                                                                                                       epal length (cm) \leq 6.15
                                                                                                                                                                                             sepal width (cm) \leq 3.0
                                                                                                                                           gini = 0.375
                                                                                                                                                                                                gini = 0.444
                                                                                                                samples = 38
                                                                                                                                           samples = 4
                                                                                                                                                                                                samples = 3
                                                                                                               value = [0, 38, 0]
                                                                                                                                                                                                                           lue = [0, 0, 3]
plt.show()
                                                                                                                                          value = [0, 1, 3]
                                                                                                                                                                                               value = [0, 1, 2]
                                                                                                                                                                                               class = virginica
                                                                                                                                          class = virginica
                                                                                                                         sepal width (cm) <= 2.45
gini = 0.5
                                                                                                                                                                                                             samples = 1
value = [0, 1, 0]
                                                                                                                              samples = 2
                                                                                                                            value = [0, 1, 1]
                                                                                                                            class = versicolor
                                                                                                                                            aini = 0.0
                                                                                                                 alue = [0, 0,
                                                                                                                                          value = [0, 1, 0]
                                                                                                                                          class = versicolo
```

모델의 훈련 결과

- 특성의 중요도
 - 특성의 중요도

```
# 특성의 중요도
print(f'특성의 중요도 >>> {model.feature_importances_}')
plt.figure(figsize=(4,3))
sns.barplot(y=feature_name, x=model.feature_importances_)
plt.show()
                                                                  sepal length (cm)
특성의 중요도 >>> [0.00625 0.02916667 0.5585683 0.40601504]
                                                                   sepal width (cm)
                                                                   petal length (cm)
                                                                   petal width (cm)
                                                                                   0.1
                                                                                        0.2
                                                                                             0.3
                                                                                                       0.5
                                                                              0.0
                                                                                                  0.4
```

모델의 훈련 결과

- 특성의 중요도
 - 트리의 최종 깊이

print(model.get_depth())

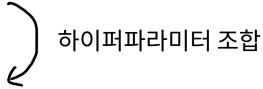
5

하이퍼파리미터 튜닝

GridSearchCV

■ 지정한 하이퍼파라미터를 순차적으로 변경하면서 교차검증을 수행하여 최적의 파라미터 조합을 찾는 방법

순번	max_depth	min_sample_split		
1	3	2		
2	3	4		
3	4	2		
4	4	4		
5	5	2		
6	5	4		



하이퍼파리미터 튜닝

■ GridSearchCV

- GridSeachCV 객체 생성(모델, 하이퍼파라미터그리드, 교차검증횟수)
 - → GridSearchCV 객체에 학습용 데이터 전달하여 Grid Search Cross Validation 수행



% refit=True

최적의 하이퍼파라미터를 찾은 후 이를 사용하여 모델을 전체 데이터셋에 대해 재학습시켜 최종 모델을 만든다. 이렇게 재학습된 모델은 GridSearchCV 객체의 best_estimator_ 속성을 통해 접근할 수 있다.

하이퍼파리미터 튜닝

GridSearchCV

■ 그리드서치 결과 확인

```
# 그리드서치 결과 확인
display(pd.DataFrame(gscv.cv_results_))
print(f'최적의 파라미터 >>> {gscv.best_params_}')
print(f'최고 정확도 >>> {gscv.best_score_:.4f}')
```

	mean_fit_time	std_fit_time	mean_score_time	std_score_time	param_max_depth	param_min_samples_split	params	split0_test_score	split1_test_score	split2_test_score	split3_test_score	split4_test_score	mean_test_score	std_test_score	rank_test_score
0	0.000201	0.000402	0.000103	0.000206	3	2	{max_depth': 3, 'min_samples_split': 2}	0.916667	0.833333	0.958333	1.000000	0.875000	0.916667	0.058926	2
1	0.000000	0.000000	0.000000	0.000000	3	4	{'max_depth': 3, 'min_samples_split': 4}	0.916667	0.833333	0.958333	1.000000	0.875000	0.916667	0.058926	2
2	0.000000	0.000000	0.000000	0.000000	4	2	{max_depth': 4, 'min_samples_split': 2}	0.916667	0.833333	0.916667	0.958333	0.875000	0.900000	0.042492	6
3	0.002623	0.005245	0.000079	0.000159	4	4	{'max_depth': 4, 'min_samples_split': 4}	0.916667	0.833333	0.958333	1.000000	0.875000	0.916667	0.058926	2
4	0.000000	0.000000	0.000000	0.000000	5	2	{'max_depth': 5, 'min_samples_split': 2}	0.916667	0.833333	0.916667	0.958333	0.916667	0.908333	0.040825	5
5	0.000000	0.000000	0.000000	0.000000	5	4	{'max_depth': 5, 'min_samples_split': 4}	0.916667	0.833333	0.958333	1.000000	0.916667	0.925000	0.055277	1

```
최적의 파라미터 >>> {'max_depth': 5,'min_samples_split': 4} 최고 정확도 >>> 0.9250
```

하이퍼파리미터 튜닝

GridSearchCV

■ 테스트데이터로 최종 평가

```
# 최종 모델
best_model = gscv.best_estimator_

# 예측
pred = best_model.predict(X_test)

# 평가
from sklearn.metrics import accuracy_score
accuracy = accuracy_score(y_test, pred)
print(f'테스트세트 정확도 >> {accuracy:.4f}')
```

테스트세트 정확도 >> 0.9333

로켓발사

- 목적 -

로켓 발사 성공여부 예측 모델 구현

데이터 준비하기

■ 라이브러리 불러오기

```
import pandas as pd
import numpy as np
import matplotlib.pyplot as plt
import seaborn as sns
```

데이터 준비하기

■ 데이터 불러오기

```
rocket = pd.read_csv('data/RocketLaunchDataCSV.csv')
rocket.head(3)
```

	Name	Date	Time (East Coast)	Location	Crewed or Uncrewed		High Temp	Low Temp	Ave Temp	Temp at Launch Time	 Max Wind Speed	Visibility	Wind Speed at Launch Time	Hist Ave Max Wind Speed	Hist Ave Visibility	Sea Level Pressure	Hist Ave Sea Level Pressure	Day Length	Condition	Notes
0	NaN	04- Dec- 58	NaN	Cape Canaveral	NaN	NaN	75.0	68.0	71.00	NaN	 16.0	15.0	NaN	NaN	NaN	30.22	NaN	10:26	Cloudy	NaN
1	NaN	05- Dec- 58	NaN	Cape Canaveral	NaN	NaN	78.0	70.0	73.39	NaN	 14.0	10.0	NaN	NaN	NaN	30.2	NaN	10:26	Cloudy	NaN
2	Pioneer 3	06- Dec- 58	1:45	Cape Canaveral	Uncrewed	Υ	73.0	0.0	60.21	62.0	 15.0	10.0	11.0	NaN	NaN	30.25	NaN	10:25	Cloudy	NaN

■ 데이터프레임 정보

rocket.info()

				1
#	Column	Non-Null Count	Dtype	
0	Name	60 non-null	object	
1	Date	300 non-null	object	
2	Time (East Coast)	59 non-null	object	
3	Location	300 non-null	object	
4	Crewed or Uncrewed	60 non-null	object	
5	Launched?	60 non-null	object	
6	High Temp	299 non-null	float64	
7	Low Temp	299 non-null	float64	
8	Ave Temp	299 non-null	float64	
9	Temp at Launch Time	59 non-null	float64	
10	Hist High Temp	299 non-null	float64	
11	Hist Low Temp	299 non-null	float64	
12	Hist Ave Temp	299 non-null	float64	
13	Percipitation at Launch Time	299 non-null	float64	
14	Hist Ave Percipitation	299 non-null	float64	
15	Wind Direction	299 non-null	object	
16	Max Wind Speed	299 non-null	float64	
17	Visibility	299 non-null	float64	
18	Wind Speed at Launch Time	59 non-null	float64	
19	Hist Ave Max Wind Speed	0 non-null	float64	
20	Hist Ave Visibility	0 non-null	float64	
21	Sea Level Pressure	299 non-null	object	
22	Hist Ave Sea Level Pressure	0 non-null	float64	
23	Day Length	298 non-null	object	
24	Condition	298 non-null	object	
25	Notes	3 non-null	object	
dtyp	es: float64(15), object(11)			
memo	ry usage: 61.1+ KB			
				J

299

30.08

데이터 탐색 및 전처리

■ 자료형 변환

■ Sea Level Pressure(해수면 기압) → float

```
# 변환할 수 없는 값은 null처리
rocket['Sea Level Pressure'] = pd.to_numeric(rocket['Sea Level Pressure'], errors='coerce')
rocket['Sea Level Pressure']
      30.22
     30.20
     30.25
     30.28
     30.23
      . . .
295
      30.08
296
      30.05
      30.03
297
298
     30.01
```

Name: Sea Level Pressure, Length: 300, dtype: float64

■ 자료형 변환

■ Sea Level Pressure(해수면 기압) → float

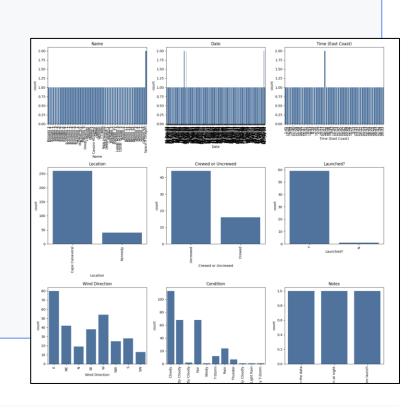
```
def time to decimal(time str):
   try:
       # 시간과 분을 분리
       hours, minutes = map(int, time str.split(':'))
       # 24시간 기준으로 소수점 변환 (시간 + 분/60)
       return hours + minutes/60
   except:
       return None
# 컬럼에 적용
rocket['Day Length'] = rocket['Day Length'].apply(time to decimal)
# 확인
print("변환된 값 샘플:", rocket['Day Length'].head())
print("데이터 타입:", rocket['Day Length'].dtype)
```

```
변환된 값 샘플: 0
                 10.433333
    10.433333
    10.416667
    10.416667
  12.400000
Name: Day Length, dtype: float64
데이터 타입: float64
```

■ 데이터 탐색

■ object 타입 변수의 데이터 분포 확인

```
# 데이터타입이 object인 컬럼 추출
object_cols = rocket.select_dtypes(include=['object']).columns
# 데이터 분포 확인
plt.figure(figsize=(15,20))
i = 1
for col in object cols:
    plt.subplot(3,3,i)
   i += 1
    sns.countplot(data=rocket, x=col)
   plt.xticks(rotation=90)
   plt.title(col)
plt.tight_layout()
```



■ 데이터 탐색

■ 데이터 타입이 숫자인 컬럼의 분포 확인

```
# 데이터타입이 int, float인 컬럼 추출
numeric_cols = rocket.select_dtypes(include=['int','float']).columns
# 데이터 분포 확인
plt.figure(figsize=(15,15))
i = 1
for col in numeric cols:
    plt.subplot(6,3,i)
                                                                                         0.00
0.75
1.00
1.75
    i += 1
                                                                                         S S S S S S S
    sns.histplot(data=rocket, x=col)
    plt.xticks(rotation=90)
    plt.title(col)
plt.tight_layout()
                                                                                Hist Ave Sea Level Pressure
```

■ 데이터 전처리

■ 불필요한 컬럼 제거

```
# 사용하지 않을 컬럼
del_cols = ['Name', 'Date', 'Time (East Coast)','Notes',\
                   'Percipitation at Launch Time', 'Hist Ave Percipitation',\
                   'Hist Ave Max Wind Speed', 'Hist Ave Visibility', 'Hist Ave Sea Level Pressure']
df = rocket.drop(columns = del_cols)
df.head()
                                                                                                                              Wind
                                                        Crewed
                                                                                            Hist
                                                                                                                             Speed
                                                                                                 Hist
                                                                       High
                                                                            Low
                                                            or Launched?
                                                                                                                 Wind Visibility
                                                                                                                                                Condition
                                                Location
                                                                                                Low
                                                                                                                                           Length
                                                       Uncrewed
                                                                                                                             Launch Pressure
                                                                                           Temp Temp
                                                                                                                              Time
                                                          NaN
                                                                       75.0
                                                                            68.0 71.00
                                                                                           75.0
                                                                                                              E 16.0
                                                                                                                         15.0
                                                                                                                                     30.22 10.433333
                                                                                                                              NaN
                                                                                                                                                   Cloudy
                                               Canaveral
                                                  Cape
                                                          NaN
                                                                            70.0
                                                                                73.39
                                                                                           75.0
                                                                                                              E 14.0
                                                                                                                         10.0
                                                                                                                                     30.20 10.433333
                                                                                                                                                   Cloudy
                                                Canaveral
                                                       Uncrewed
                                                                                                                  15.0
                                                                                                                         10.0
                                                                                                                                     30.25 10.416667
                                                                                                                                                   Cloudy
                                               Canaveral
                                                  Cape
                                                                                                                                                    Partly
                                                          NaN
                                                                                      NaN 75.0
                                                                                                              N 10.0
                                                                                                                                     30.28 10.416667
                                                                            57.0 66.04
                                                                                                                         10.0
                                                                                                                              NaN
                                               Canaveral
                                                                                                                                                   Cloudy
                                                  Cape
                                                                                                                                                    Partly
                                                                                                55.0
                                                          NaN
                                                                       79.0
                                                                            60.0
                                                                                70.52
                                                                                      NaN 75.0
                                                                                                              E 12.0
                                                                                                                         10.0
                                                                                                                              NaN
                                                                                                                                     30.23 12.400000
                                                                  NaN
                                               Canaveral
                                                                                                                                                   Cloudy
```

■ 데이터 전처리

■ 결측치 확인 및 처리

df.isnull().sum()

Location	0
Crewed or Uncrewed	240
Launched?	240
High Temp	1
Low Temp	1
Ave Temp	1
Temp at Launch Time	241
Hist High Temp	1
Hist Low Temp	1
Hist Ave Temp	1
Wind Direction	1
Max Wind Speed	1
Visibility	1
Wind Speed at Launch Time	241
Sea Level Pressure	2
Day Length	2
Condition	2
dtype: int64	

■ 데이터 전처리

■ 결측치 확인 및 처리

```
# Crewed or Uncrewed --> 'Uncrewed'로 채우기

df['Crewed or Uncrewed'] = df['Crewed or Uncrewed'].fillna('Uncrewed')

# Launched? --> 'N'으로 채우기

df['Launched?'] = df['Launched?'].fillna('N')

# object타입 변수의 결측값 채우기 (최빈값으로 채우기)

obj_cols = df.select_dtypes(include=['object']).columns

df[obj_cols] = df[obj_cols].fillna(df[obj_cols].mode().iloc[0])

# 수치형 타입 변수의 결측값 채우기 (평균값으로 채우기)

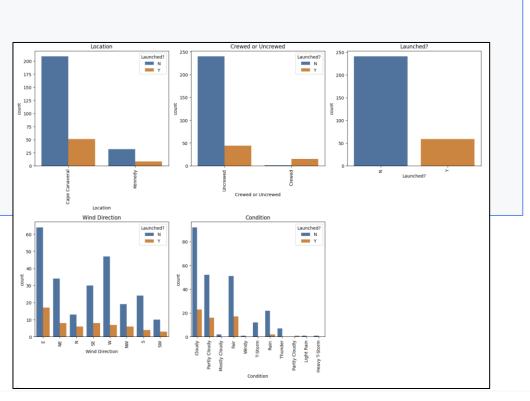
numeric_cols = df.select_dtypes(include=['float64']).columns

df[numeric_cols] = df[numeric_cols].fillna(df[numeric_cols].mean())
```

■ 전처리된 데이터 확인

■ 데이터 분포 및 독립변수/종속변수 관계 시각화

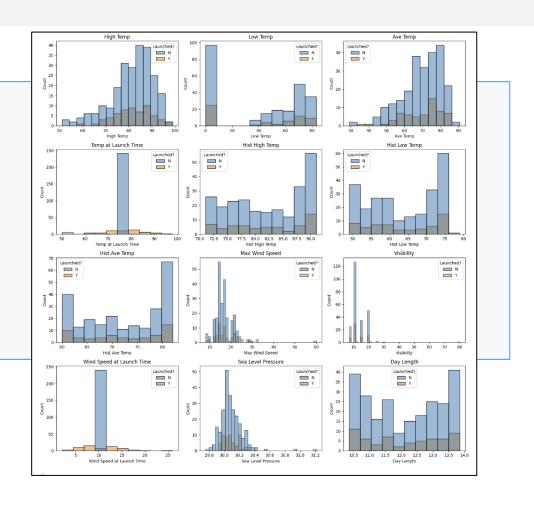
```
plt.figure(figsize=(15,15))
i=1
for col in obj_cols:
    plt.subplot(3,3,i)
    i+=1
    sns.countplot(data=df, x=col, hue='Launched?')
    plt.xticks(rotation=90)
    plt.title(col)
plt.tight_layout()
```



■ 전처리된 데이터 확인

■ 데이터 분포 및 독립변수/종속변수 관계 시각화

```
plt.figure(figsize=(15,15))
i=1
for col in numeric_cols:
    plt.subplot(4,3,i)
    i+=1
    sns.histplot(data=df, x=col, hue='Launched?')
    plt.title(col)
plt.tight_layout()
```



■ 변수 선택

```
X = df.drop(columns=['Launched?'])
y = df['Launched?']
```

- 종속변수 인코딩
 - Y→1, N→0

```
y = y.map({'Y':1, 'N':0})
y.value_counts()
```

■ 독립변수 레이블 인코딩

```
from sklearn.preprocessing import LabelEncoder
encoder = LabelEncoder()

obj_cols = X.select_dtypes(include=['object'])
for col in obj_cols:
    X[col] = encoder.fit_transform(df[col])

X.head(3)
```

	Location	Crewed or Uncrewed	High Temp	Low Temp	Ave Temp	Temp at Launch Time	Hist High Temp	Hist Low Temp	Hist Ave Temp	Wind Direction	Max Wind Speed	Visibility	Wind Speed at Launch Time	Sea Level Pressure	Day Length	Condition
0	0	1	75.0	68.0	71.00	75.101695	75.0	55.0	65.0	0	16.0	15.0	10.59322	30.22	10.433333	0
1	0	1	78.0	70.0	73.39	75.101695	75.0	55.0	65.0	0	14.0	10.0	10.59322	30.20	10.433333	0
2	0	1	73.0	0.0	60.21	62.000000	75.0	55.0	65.0	2	15.0	10.0	11.00000	30.25	10.416667	0

■ 훈련세트/테스트세트 분할

```
from sklearn.model_selection import train_test_split
X_train, X_test, y_train, y_test = train_test_split(X, y, random_state=42, stratify=y)
print(X_train.shape, X_test.shape, y_train.shape, y_test.shape)
```

(225, 16) (75, 16) (225,) (75,)

■ 모델 생성 및 훈련

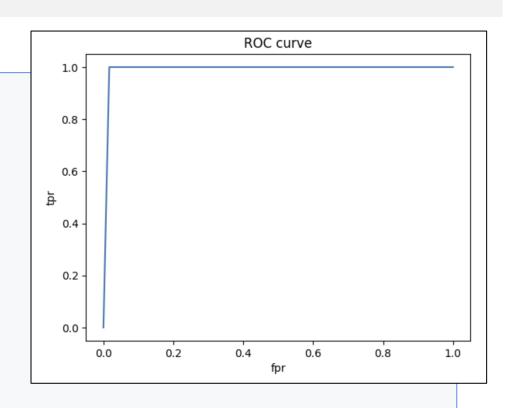
train accuracy score >>> 1.0

■ 분류 모델의 평가지표

test score >>>>	>>>>>>>	>>>>>>	>>>		
	precisi	ion re	call f1-sco	re support	
0	1.00	0.98	0.99	60	
1	0.94	1.00	0.97	15	
accuracy			0.99	75	
macro avg	0.97	0.99	0.98	75	
weighted avg	0.99	0.99	0.99	75	
train score >>>>	>>>>>>	>>>>>>	>>>>		
	precisi	ion re	call f1-sco	re support	
0	1.00	1.00	1.00	181	
1	1.00	1.00	1.00	44	
accuracy			1.00	225	
macro avg	1.00	1.00	1.00	225	
weighted avg	1.00	1.00	1.00	225	

■ 분류 모델의 평가지표

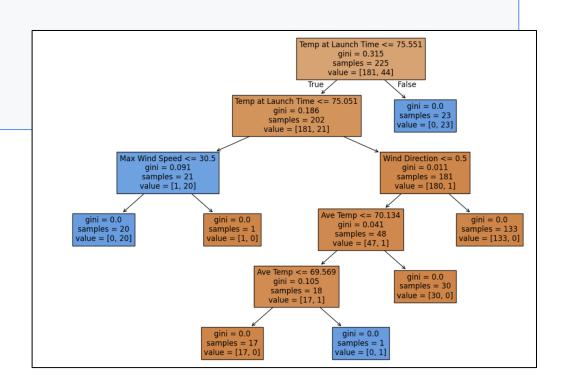
```
#ROC curve와 AUC
from sklearn.metrics import roc_curve, roc_auc_score
pred_proba = model.predict_proba(X_test)
# ROC curve
fpr, tpr, thresholds = roc_curve(y_test, pred_proba[:,1])
plt.plot(fpr, tpr)
plt.xlabel('fpr')
plt.ylabel('tpr')
plt.title('ROC curve')
# AUC
auc = roc_auc_score(y_test, pred_proba[:,1])
print(f'AUC : {auc:.4f}')
```



AUC: 0.9917

■ 모델의 학습 결과

```
# 시각화
from sklearn.tree import plot_tree
plt.figure(figsize=(15,10))
plot_tree(model, feature_names=X.columns, filled=True)
plt.show()
```



로켓발사

모델링

■ 모델의 학습 결과

```
# 트리의 깊이
model.get_depth()
```

5

■ 모델의 학습 결과

```
# 특성의 중요도
print(f'특성의 중요도 >>> {model.feature_importances_}')
plt.figure(figsize=(4,3))
sns.barplot(y=X.columns, x=model.feature_importances_)
plt.show()
                                                                                           Location
                                                                                  Crewed or Uncrewed
                                                                                         High Temp
                                                                                          Low Temp
                                                                                          Ave Temp
                                                                                  Temp at Launch Time
                                                                                      Hist High Temp
                                                                                       Hist Low Temp
                                                                                       Hist Ave Temp
                                                                                       Wind Direction
                                                                                     Max Wind Speed
                                                                                           Visibility
                                                                             Wind Speed at Launch Time
                                                                                    Sea Level Pressure
                                                                                         Day Length
                                                                                          Condition
                                                                                                       0.2
                                                                                                                   0.6
                                                                                                                         0.8
                                                                                                 0.0
                                                                                                             0.4
```

- 1. 클래스 불균형 데이터의 경우 accuracy보다는 precision, recall, f1 점수를 보아야 함
- 2. 과대적합 발생. 해결할 수 있을까?

■ 변수 재 선택하여 다시 학습 및 평가

X = X.drop(['Wind Speed at Launch Time', 'Temp at Launch Time', 'Crewed or Uncrewed'], axis=1)

```
X_train, X_test, y_train, y_test = train_test_split(X, y, random_state=42)

model = DecisionTreeClassifier(random_state=42)

model.fit(X_train, y_train)

pred_train = model.predict(X_train)
pred_test = model.predict(X_test)

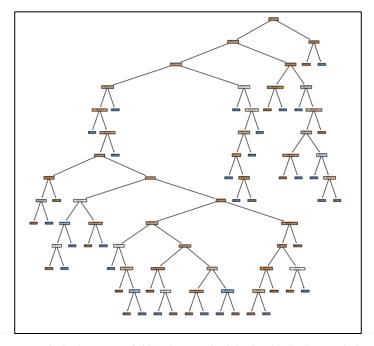
print(f'test>>{classification_report(y_test, pred_test)}')
print(confusion_matrix(y_test, pred_test))
print(f'train>>{classification_report(y_train, pred_train)}')

### Confusion_matrix(y_test, pred_test))
print(f'train>>{classification_report(y_train, pred_train)}')
```

test>>		precis	ion rec	all f1-sco	ore support
	0	0.78	0.78	0.78	60
	1	0.13	0.13	0.13	15
accura	acv			0.65	75
macro a	•	0.46	0.46	0.46	75
weighted a	avg	0.65	0.65	0.65	75
[[47 13] [13 2]] train>>		preci	sion re	call f1-so	core support
	0	1.00	1.00	1.00	181
	1	1.00	1.00	1.00	44
macro a	accuracy macro avg weighted avg		1.00 1.00	1.00 1.00 1.00	225 225 225

■ 모델의 학습 결과

```
plt.figure(figsize=(5,5))
plot_tree(model, feature_names=X.columns, filled=True)
plt.show()
```

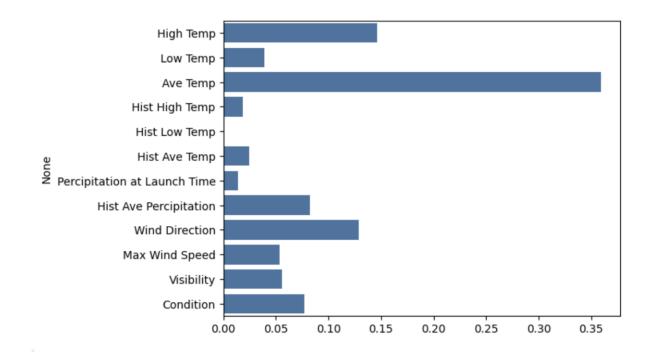


로켓발사

모델링

■ 모델의 학습 결과

sns.barplot(y=X.columns , x=model.feature_importances_)



■ 모델의 학습 결과

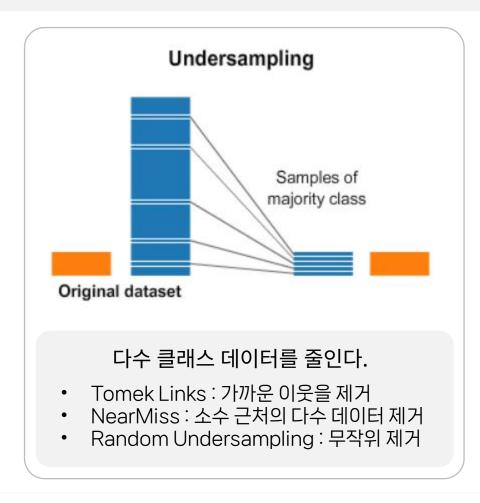
model.get_depth()

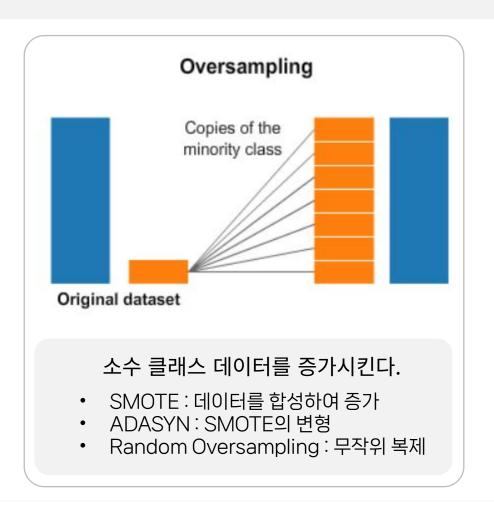
13

하이퍼파라미터 튜닝으로 과적합 해결이 가능할까?

불균형데이터 처리

■ 클래스 불균형 문제 해결 방안





불균형데이터 처리

■ 오버샘플링

■ 오버샘플링 # pip install imblearn

```
# 오버샘플링
from imblearn.over_sampling import RandomOverSampler
# 오버샘플링 적용
ros = RandomOverSampler(random_state=42)
X_train_resampled, y_train_resampled = ros.fit_resample(X_train, y_train)
print(X_train_resampled.shape, y_train_resampled.shape)
print(y_train_resampled.value_counts())

(362, 12) (362,)
Launched?
```

1 101

1 181

181

Name: count, dtype: int64

불균형데이터 처리

■ 오버샘플링

■ 재학습 및 평가

```
model = DecisionTreeClassifier(random_state=42, max_depth=4)
model.fit(X_train_resampled, y_train_resampled)

pred_test = model.predict(X_test)
pred_train = model.predict(X_train)
print(classification_report(y_test, pred_test))
print(classification_report(y_train, pred_train))
```

	precision	recall	f1-score	support	
0	0.79	0.38	0.52	60	
1	0.20	0.60	0.30	15	
accuracy			0.43	75	
macro avg	0.49	0.49	0.41	75	
weighted avg	0.67	0.43	0.47	75	
	precision	recall	f1-score	support	
0	1.00	0.46	0.63	181	
1	0.31	1.00	0.48	44	
			0 57	225	
accuracy			0.57	225	
macro avg	0.66	0.73	0.55	225	
weighted avg	0.87	0.57	0.60	225	

다른 모델 적용

■ 랜덤포레스트

```
from sklearn.ensemble import RandomForestClassifier
model = RandomForestClassifier(random_state=42, max_depth=4)
model.fit(X_train_resampled, y_train_resampled)

pred_test = model.predict(X_test)
pred_train = model.predict(X_train)
print(classification_report(y_test, pred_test))
print(classification_report(y_train, pred_train))
```

•	precision	recall	f1-score	support	
0	0.78	0.63	0.70	60	
1	0.15	0.27	0.20	15	
accuracy			0.56	75	
macro avg	0.46	0.45	0.45	75	
weighted avg	0.65	0.56	0.60	75	
	precision	recall	f1-score	support	
0	0.96	0.75	0.84	181	
1	0.46	0.89	0.61	44	
accuracy			0.78	225	
macro avg	0.71	0.82	0.73	225	
weighted avg	0.87	0.78	0.80	225	
					╧

다른 모델 적용

■ k최근접이웃

```
from sklearn.neighbors import KNeighborsClassifier
model = KNeighborsClassifier(n_neighbors=20)
model.fit(X_train_resampled, y_train_resampled)

pred_test = model.predict(X_test)
pred_train = model.predict(X_train)
print(classification_report(y_test, pred_test))
print(classification_report(y_train, pred_train))
```

	precision	recall	f1-score	support
	•			
_				
0	0.80	0.53	0.64	60
1	0.20	0.47	0.28	15
accuracy			0.52	75
macro avg	0.50	0.50	0.46	75
weighted avg	0.68	0.52	0.57	75
			6.4	
	precision	recall	f1-score	support
0	0.86	0.52	0.65	181
1	0.25	0.64	0.35	44
accuracy			0.55	225
macro avg	0.55	0.58	0.50	225
weighted avg	0.74	0.55	0.59	225
8	• • • • • • • • • • • • • • • • • • • •	0.722	0.00	