

UNIVERSITÀ DEGLI STUDI DI NAPOLI FEDERICO II

DIPARTIMENTO DI INGEGNERIA ELETTRICA E DELLE TECNOLOGIE
DELL'INFORMAZIONE

CORSO DI INTELLIGENZA ARTIFICIALE

Elaborato Esercitativo

Work Projects

Milo Saverio
Previtera Gabriele
Pommella Michele

Prof. Neri Filippo

Anno 2016-2017

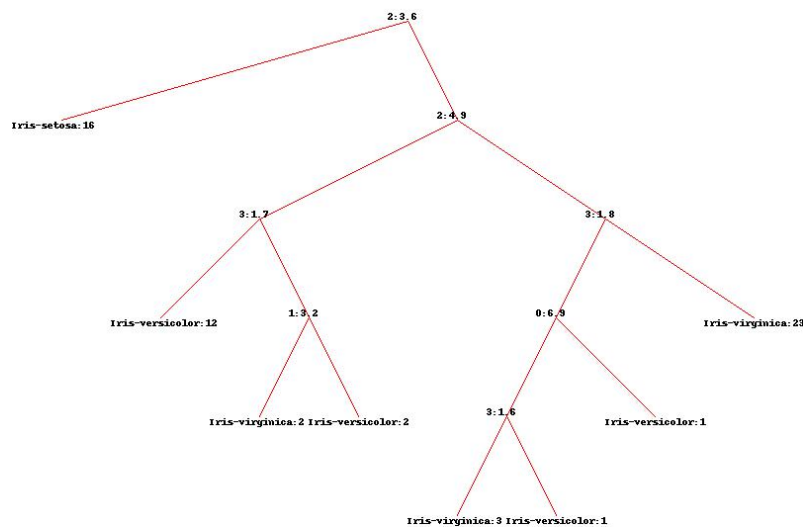
Decision Trees

1.1 Esercizio 1

1.1.1

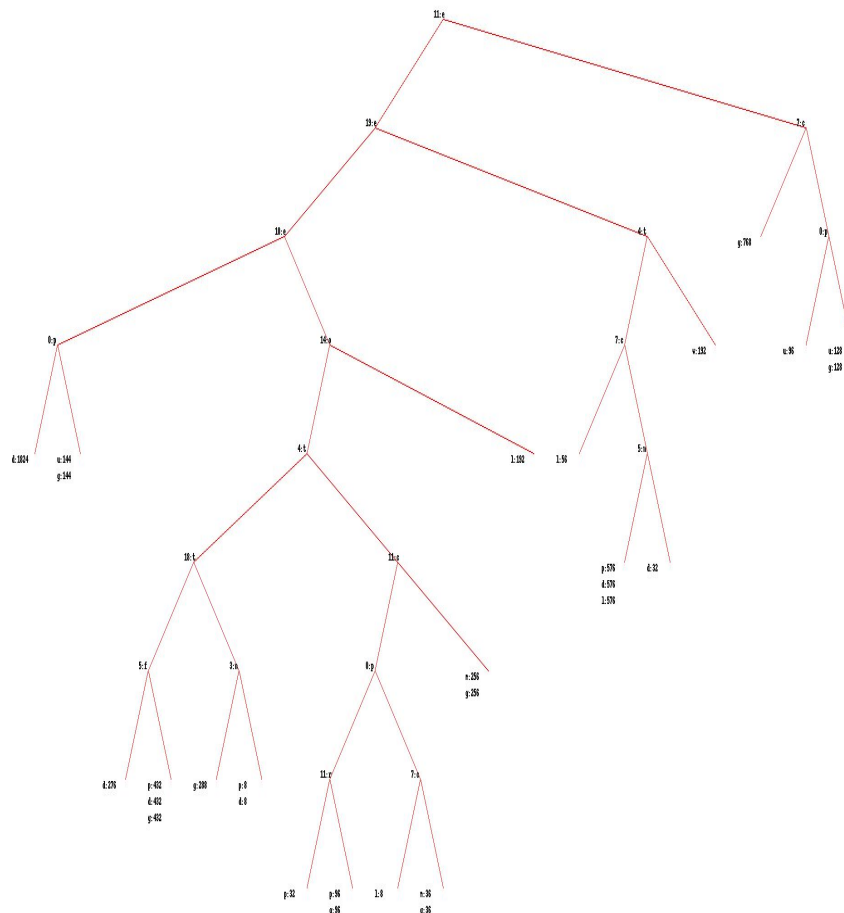
In questo primo lavoro di gruppo, vogliamo soffermarci sugli alberi di decisione usati per il Machine Learning, un tipo di apprendimento assistito, in cui si va a creare un albero che classifica vari esempi e cerca di estrarre le informazioni necessarie, eliminando quelle superflue o ridondanti.

Come primo esempio di classificazione, prendiamo un insieme di dati che riguardano vari tipi di iris, caratterizzabili da quattro attributi: lunghezza del sepal, larghezza del sepal, lunghezza del petalo, larghezza del petalo, espresse tutte in cm, il nostro intero set di dati è formato 150 esempi, decidiamo di usare un 40% per il training, quindi per l'apprendimento, ed un 60 % per il test.



Come si vede dalla figura, il nodo scelto come radice è la terza colonna(colonna numero 2 da programma, perché la numerazione effettuata dal codice della classificazione rimarca quella delle liste in python) ed il

Ora invece ci concentriamo su un diverso data set relativo ai funghi, caratterizzato da ben 22 attributi, utilizziamo sempre la stessa percentuale di dati per il training ed il test set.



3

discriminare appieno una scelta, oppure gli attributi utilizzati non sono abbastanza rappresentativi, non riuscendo a classificare appieno i vari esempi, quindi bisognerebbe introdurre altri attributi oppure modificare quelli usati, in questo stato l' albero può portare a decisioni includenti

1.1.2

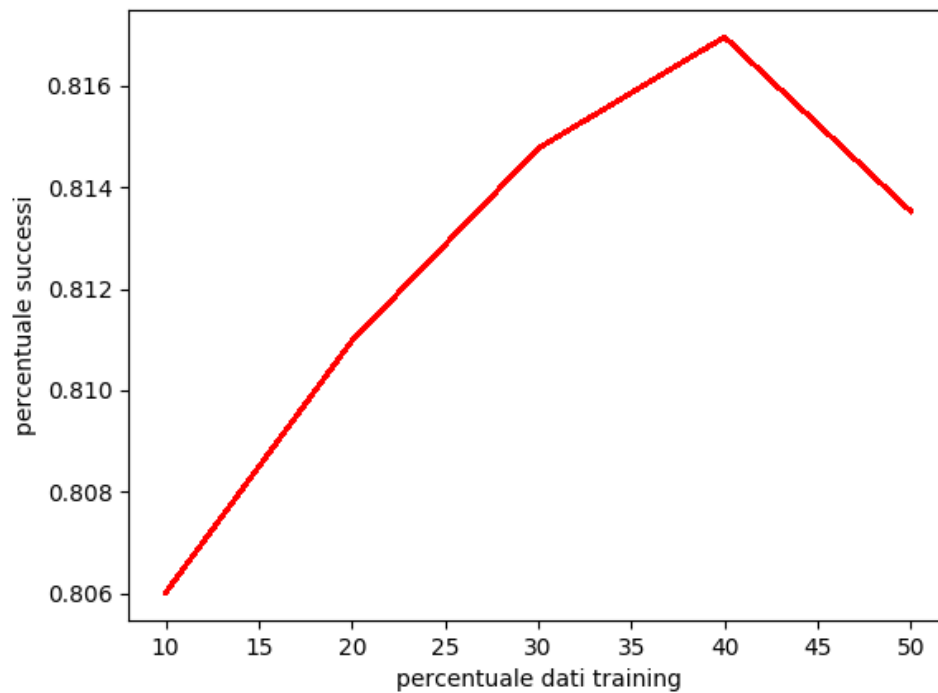
In questo esempio mostreremo al variare del training set e del data set il cambiamento valore della performance dell' albero visualizzando tramite un grafico.

Il data set che andremo ad utilizzare è stato preso da un censimento, per identificare le persone che guadagnano più di cinquanta mila dollari all' anno. Le righe di codice adibite alla generazione del grafico sono quelle scritte in questa funzione:

```
def fperformance(data):
    testc=data
    percent=10
    p=[]
    perc=[]
    t=[]
    numdati=(int)((float)(len(testc))/100*percent);
    for i in range(0,5):
        (train,testc)=createdataset(testc,numdati,t)
        t=t+train;
        tree=buildtree(t)
        p=p+[performance(tree,testc)]
        perc=perc+[percent]
        percent=percent+10;
        line,=plt.plot(perc,p,'r-')
    plt.xlabel('percentuale dati training')
    plt.ylabel('percentuale successi')
    line.set_antialiased(False)
    plt.show()
```

la funzione essenzialmente dopo aver fatto una copia dei dati passati, fatto un paio di inizializzazione di liste che ci occorrono per il plot dei dati e aver determinato il numero di elementi da aggiungere al training set (togliendoli al test set), iterativamente per 5 volte divide i dati in train set e test set, dopo di che il train viene assegnata ad una lista t che incrementa ad ogni variazione e scritta su file da createdataset, viene costruito l' albero, se ne calcola il valore di performance, richiamando al suo interno la funzione classify che ritorna la classificazione fatta dall' albero con gli attributi dell' esempio e confrontandoli con il valore del test, se l' albero è riuscito a classificare bene l' esempio allora si avrà un riscontro positivo, altrimenti

negativo, alla fine performance ritorna la percentuale di positivi sul numero di test effettuati. Dopo di che si aggiungono i punti alla linea per il plot e alla fine viene mostrata su schermo, un esempio di curva è questo:



Come si vede dal grafico la nostra percentuale di apprendimento migliora anche se sensibilmente, abbiamo un piccolo abbassamento quando arriviamo al 50%, forse dovuto ad un albero più specifico e quindi meno capace di classificare gli esempi, però possiamo affermare che la curva di performance ci sta dicendo che la nostra rappresentazione dell' ambiente è ridondate, infatti la crescita è lentissima, quindi alcuni attributi dovrebbero essere tolti per incrementare la ripidità della curva, anche se purtroppo non ci dice quali di questi attributi togliere, quindi bisognerebbe testare altre configurazioni dell' ambiente con meno attributi.

1.1.3

Un agente in grado di apprendere mediante alberi di decisione fonda questo suo processo su principi di apprendimento induttivo (*inductive learning*).

L'apprendimento induttivo è una forma di apprendimento basata sull'induzione a partire da esempi dati. Esso, data una collezione di esempi (*training set*) della funzione *target* f che si vorrebbe imparare, mira a restituire una funzione h (*hypothesis*) che approssimi la f , anche se non è detto che riesca a trovare una che l'approssimi bene nello spazio delle

funzioni. Concettualmente, il criterio nella determinazione di h tra le differenti funzioni dello spazio delle ipotesi dovrebbe essere legato, più che alla consistenza nello spiegare i dati, alla bontà dell'approssimazione e quindi alla capacità di generalizzazione per predire esempi non ancora incontrati. In questo senso, l'agente agisce in modo razionale poichè cerca di **decidere come comportarsi in situazioni a lui sconosciute basandosi su quelle già note**. Possiamo individuare proprio in questo aspetto una **forma di intelligenza**, determinata dall'agire razionalmente.

1.1.4

Le procedure di Decision Tree Learning consentono la costruzione di un albero di decisione "piccolo", consistente con gli esempi. Ogni nodo interno all'albero corrisponde ad una condizione sul valore di un attributo(quindi una decisione), gli archi verso i nodi figli ai possibili valori per quell'attributo(una scelta intrapresa), le foglie alla classificazione(target raggiunto). Si ottiene così, attraverso i **path** dell'albero, una rappresentazione compatta delle regole di condizione-azione. L'albero di decisione prende in input una situazione descritta da un insieme di attributi e restituisce una decisione, ovvero il valore predetto di uscita per tale input, sulla base del cammino percorso. In questo senso possiamo parlare di apprendimento, poichè, **alla luce di un dato insieme di esempi, si viene a costituire un albero di decisione dalla ben determinata topologia e legge condizione-azione, utilizzabile per la classificazione di esempi futuri**.

1.2 Esercizio 2

Il problema descritto è del tipo *non deterministico e parzialmente osservabile*, quindi classificabile come Contingency Problem. L'algoritmo di navigazione proposto fa uso di un albero di ricerca con strategia di ricerca in profondità (*depth-first search*), la quale prevede di espandere primariamente il nodo più profondo non espanso. L'alterazione non deterministica delle distanze ci ha spinto a sottolineare l'importanza di **minimizzare il numero di città percorse** lungo il tragitto verso l'obiettivo. Un maggior numero di città attraversate aumenterebbe probabilisticamente la distanza percorsa. Sarebbe, quindi, auspicabile evitare, o minimizzare, il numero di processi di risalita dell'albero, che prevederebbero il ritorno alle stesse città più volte, e continuare nella navigazione in profondità, sfruttando, nel migliore dei casi, la possibilità di arrivare al **goal** senza attuare un **backtracking**. Inoltre, per evitare l'insorgere di cicli, si è previsto di tenere traccia dell'insieme dei nodi già esplorati, mediante l'utilizzo di una lista, ottenendo in definitiva un algoritmo del tipo **Graph Search**. La scelta dell'utilizzo della struttura dati lista semplice, è stata dettata dalla natura

del problema, in quanto a differenza del problema analogo, ma diverso trattato in classe, in questo esempio le distanze tra le città non sono costanti.