

# **Decision Tree**

구름 도시공학과 일반대학원

한양대학교

### Decision Tree (의사결정 나무)

### CHAID

Kass, G. V. (1980).

"An exploratory technique for investigating large quantities of categorical data". Applied Statistics. 29 (2): 119–127.

### **CART**

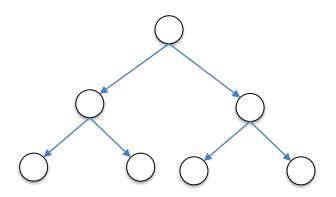
Breiman, Leo; Friedman, J. H.; Olshen, R. A.; Stone, C. J. (1984). Classification and regression trees. Monterey, CA: Wadsworth & Brooks/Cole Advanced Books & Software.

## ID3

Quinlan, J. R. 1986. Induction of Decision Trees. Mach. Learn. 1, 1 (Mar. 1986), 81-106

### C4.5

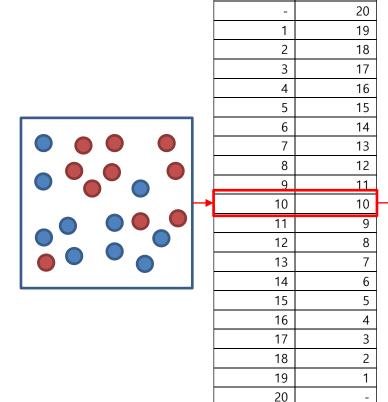
Quinlan, J. R. C4.5: Programs for Machine Learning. Morgan Kaufmann Publishers, 1993.

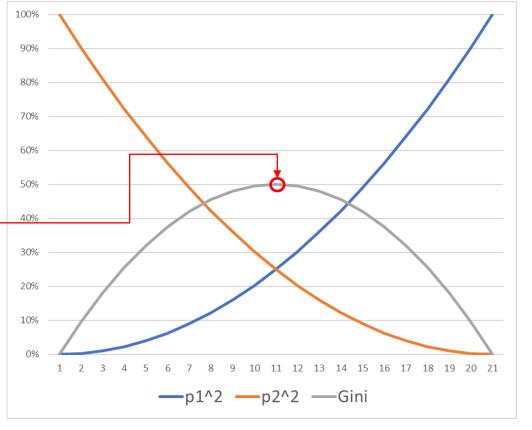


#### **CART: Classification & Regression Tree**

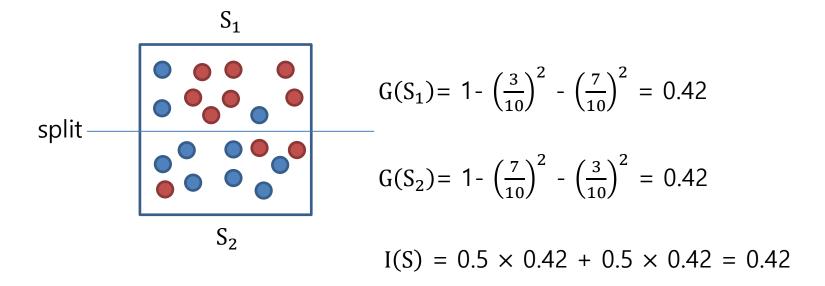
감소지역 (p1) 비감소지역(p2)

Gini Index(지니인덱스) 
$$G(S)=1-\sum_{i=1}^{c}p_i^2$$
  $S: 데이터 집합 c: 종속변수 클래스 개수 Pi: 해당 클래스 확률$ 





#### **CART**: Classification & Regression Tree



Information Gain = 0.5 - 0.42 = 0.08

### 도시계획 현황 통계

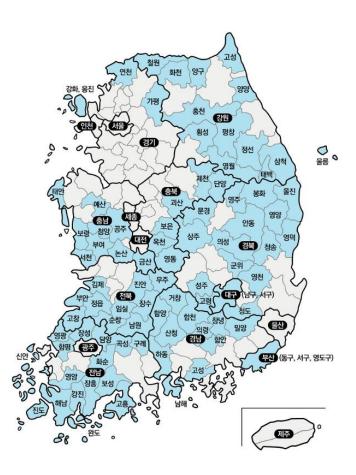
http://www.eum.go.kr/web/cp/st/stUpisStatDet.jsp

								로그인   회원가입		
<u>♣</u> ■ 토지⊘등	ì	토지이용계획	도시계획	규제안내서	고시정보	정보마당	처음오셨나요?	글자크기 + -		
<b>-</b> 도시계획통계							<b>☆</b> > 도.	시계획 > 도시계획통계		
	도시계획현황 통계			도시계획현황 분석(KOSIS)			국토의 계획 및 이용에 관한 연차보고서			
개요 관련내용	분야에 필요한 기초자료로 제공함									
번호	연도		자료명			통계자료	책자	보도자료		
1	2022년	2022년 도시계획현황통계				▼	<mark>人</mark> PDF	<mark>人</mark> PDF		
2	2021년	2021년 도시계획현황통계				▼	▶ PDF	<mark>↓</mark> PDF		
3	2020년	2020년 도시계획현황통계				▼	♪ PDF	<mark> ↓ PDF</mark>		
4	2019년	2019년 도시계획현황통계				▼	♪ PDF	✓ PDF		

### 인구 감소 지역 지정

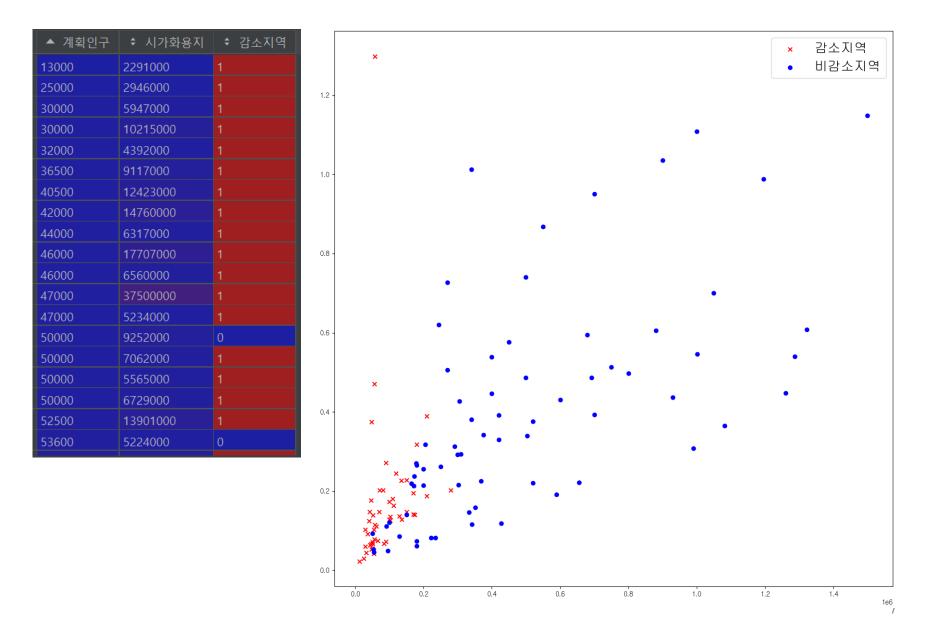
https://www.mois.go.kr/frt/sub/a06/b06/populationDecline/screen.do

#### ▶ 인구감소지역 지정 결과(89개)



16	
부산(3)	동구 서구 영도구
대구(2)	남구 서구
인천(2)	강화군 옹진군
경기(2)	가평군 연천군
강원(12)	고성군 삼척시 양구군 양양군 영월군 정선군 철 원군 태백시 평창군 홍천군 화천군 횡성군
충북(6)	괴산군 단양군 보은군 영동군 옥천군 제천시
충남(9)	공주시 금산군 논산시 보령시 부여군 서천군 예 산군 청양군 태안군
전북(10)	고창군 김제시 남원시 무주군 부안군 순창군 임 실군 장수군 정읍시 진안군
전남(16)	강진군 고흥군 곡성군 구례군 담양군 보성군 신 안군 영광군 영암군 완도군 장성군 장흥군 진도 군 함평군 해남군 화순군
경북(16)	고령군 군위군 문경시 봉화군 상주시 성주군 안 동시 영덕군 영양군 영주시 영천시 울릉군 울진 군 의성군 청도군 청송군
경남(11)	거창군 고성군 남해군 밀양시 산청군 의령군 창 녕군 하동군 함안군 함양군 합천군

#### **Sdot Data** Sdot 반경 200m 이내의 지목 면적 비율, 도로(x축)와 대지(y축)



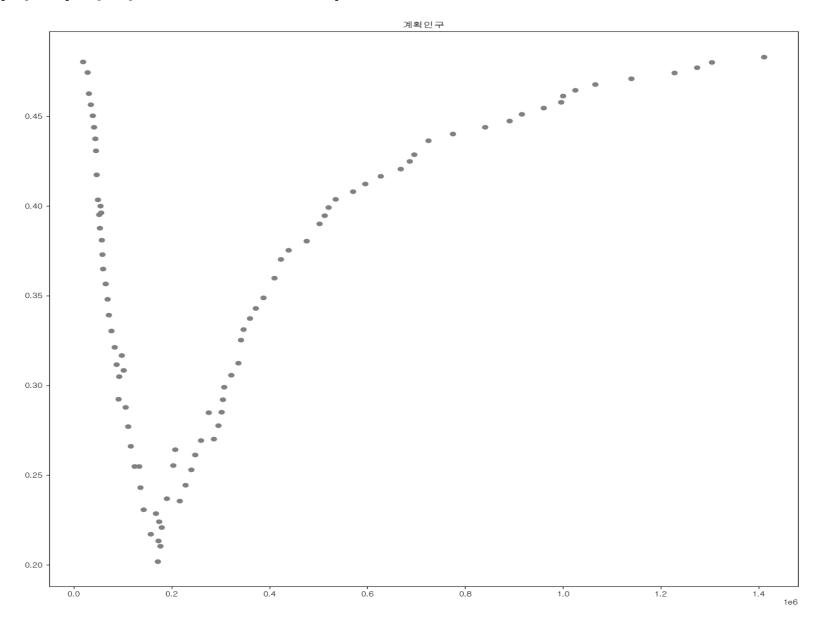
#### Gini Index 계산

```
"""학습을 위하 pandas를 numpy로 변환하여 x와 y 배열 생성"""
x = np.array(tmp[['계획인구', '시가화용지']].values)
y = np.array(tmp['감소지역'].values)
y = y.reshape(y.shape[0], 1) #x배열과 shape를 같게 reshape
7 usages 🚨 Kloud github
def GiniIndex(y):
   total = len(y)
   for c in np.unique(y): #종속변수의 갯수로 loop
       # print(str(c) + "값 : " + str(np.power(np.where(y == c, 1, 0).sum() / total, 2)))
       G = G - np.power(np.where(y == c, 1, 0).sum() / total, 2)
   return G
print(str(GiniIndex(y)))
      G(S) = 0.4837581124932395
```

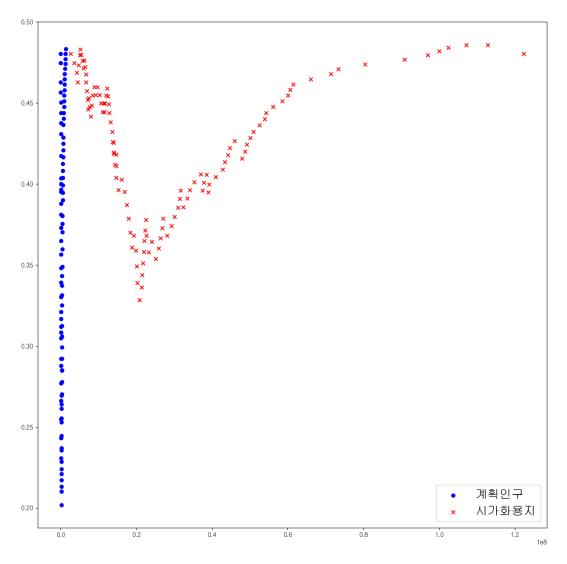
#### **Split Loop**

```
criteria = x[:,0]
criteria = np.sort(np.unique(criteria))
total = len(y)
I = np.array([])
Jfor f<sub>x</sub>l in zip(criteria[:-1], criteria[1:]):
     split = np.mean([f, l])
     s1 = y[np.where(x[:,0] < split, True, False)]</pre>
     s2 = y[np.where(x[: 0] > split, True, False)]
     Gini = len(s1) / total *__GiniIndex(s1) + len(s2) / total * GiniIndex(s2)
    I = np.append(I, np.array([f, l, split, Gini]))
\underline{\underline{I}} = I.reshape(int(I.shape[0]/4), 4)
```

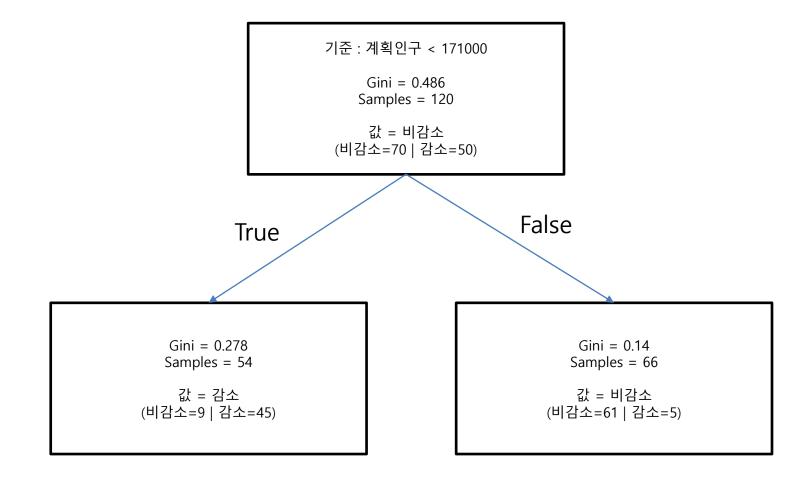
### 계획인구에 따른 Gini Index 변화



### 계획인구와 시가화용지에 따른 Gini Index 변화



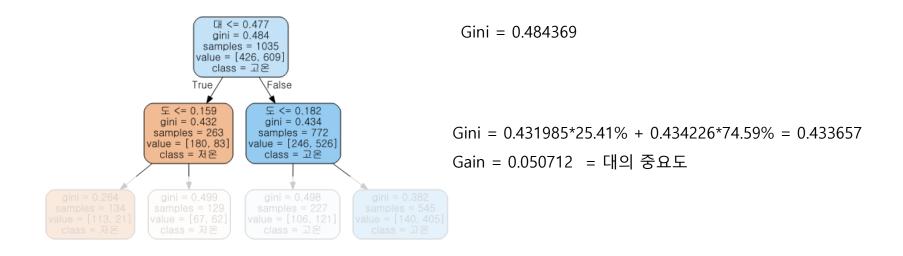
#### **Gini Index Dtree**

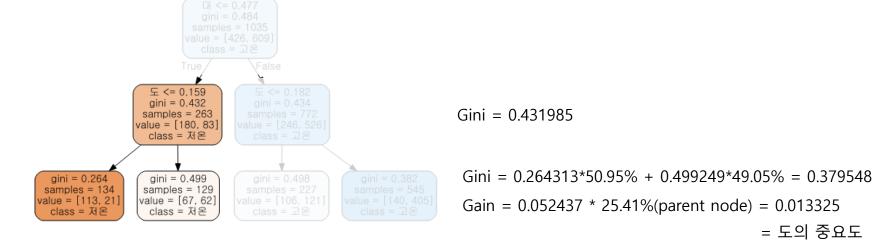


### Sklearn 라이브러리 활용시

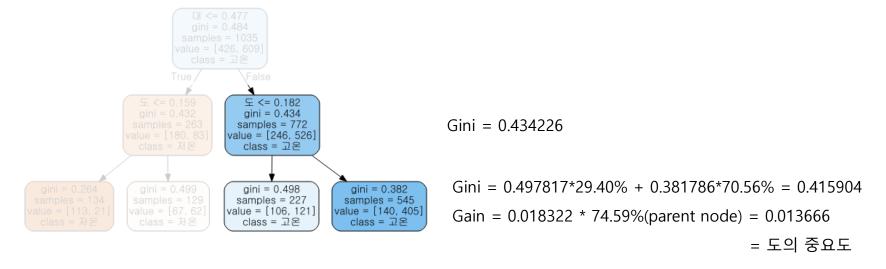
```
from sklearn.tree import DecisionTreeClassifier
from sklearn.tree import export_graphviz
from graphviz import Source
tree_clf = DecisionTreeClassifier(max_depth=2 )
tree_clf.fit(x,y)
score_tr = tree_clf.score(x, y)
dt_dot_data = export_graphviz(tree_clf,
                                                                                     계획인구 <= 171000.0
                                                                                           gini = 0.486
                                                                                         samples = 120
                                                                                         value = [70, 50]
                                                                                          class = nolow
gp = Source(dt_dot_data)
                                                                                      True
                                                                                                         False
gp.format = 'svg'
img = gp.render('dtree_render', view=True)
                                                                                gini = 0.278
                                                                                                        gini = 0.14
                                                                               samples = 54
                                                                                                      samples = 66
                                                                              value = [9, 45]
                                                                                                      value = [61, 5]
                                                                                                      class = nolow
                                                                                class = low
```

#### Feature Importance 변수 중요도

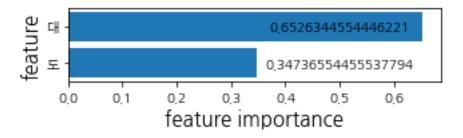


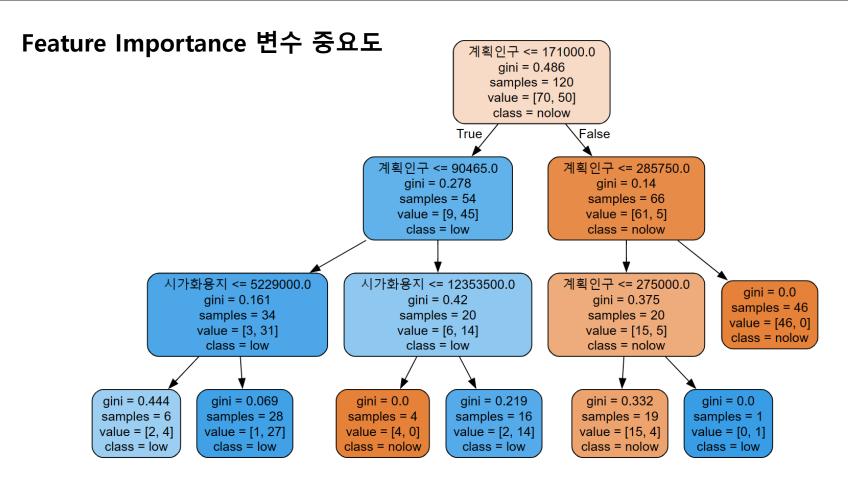


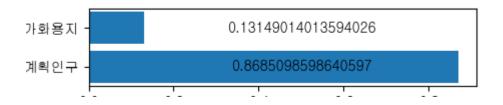
#### Feature Importance 변수 중요도



대의 중요도 = 0.050712 = 0.050712 = 65.26% 도의 중요도 = 0.013325 + 0.013666 = 0.026991 = 34.73% 0.077703

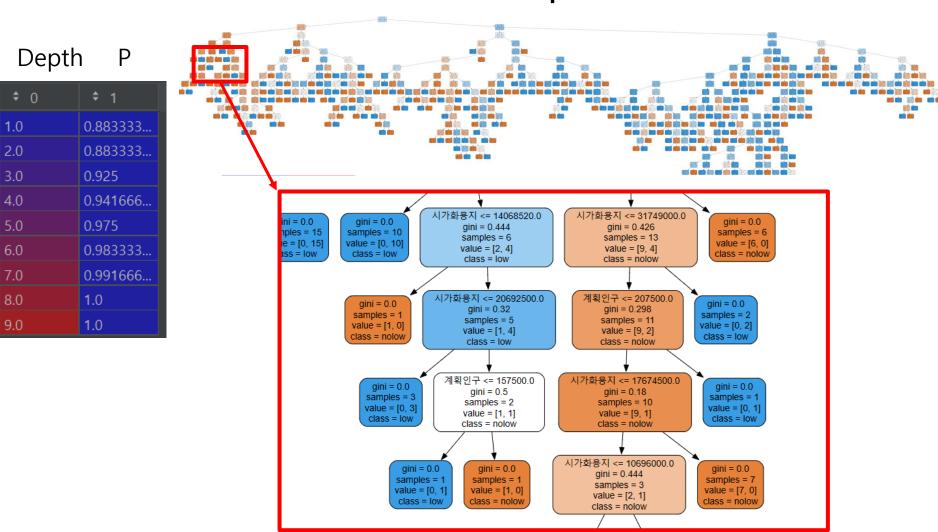






#### Dtree 과적합 문제를 해결하기위해 = Pruning(가지치기)





### 2진 분류 성능평가지표

		실제 정답			
		True	False		
분류	True	True Positive	False Positive		
분류 결과	False	False Negative	True Negative		

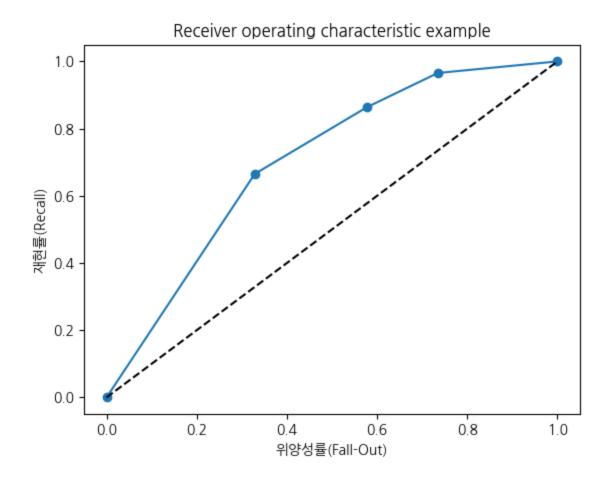
$$(Precision) = \frac{TP}{TP + FP}$$

$$(Recall) = \frac{TP}{TP + FN}$$

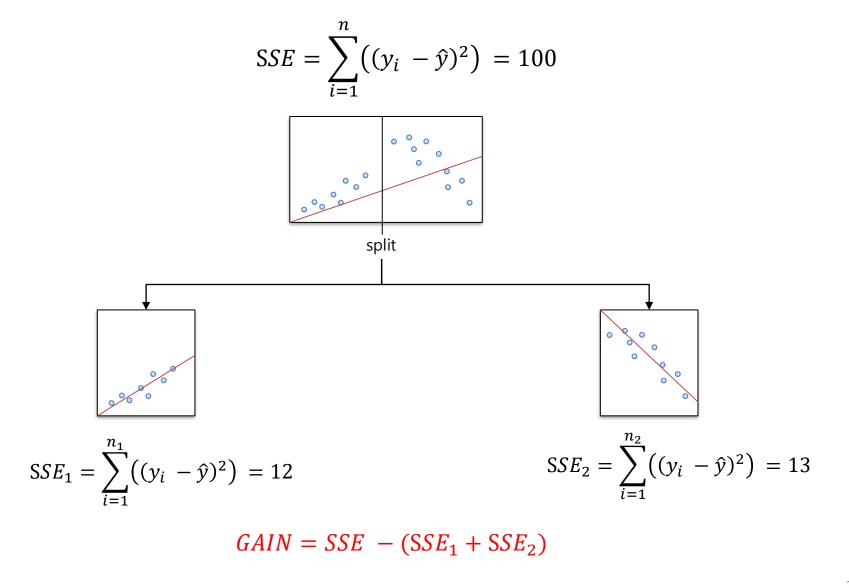
$$(Accuracy) = \frac{TP + TN}{TP + FN + FP + TN}$$

$$(F1\text{-}score) \ = \ 2 \times \frac{1}{\frac{1}{Precision} + \frac{1}{Recall}} \ \ = 2 \times \frac{Precision \times Recall}{Precision + Recall}$$

### **ROC** curve / AUC



### **Regression Tree**



### ID3 entropy (C4.5, C5.0)

$$Entropy(S) = \sum_{i=1}^{c} p_i * I(x_i) \hspace{1cm} I(x) = log_2 rac{1}{p(x)}$$

