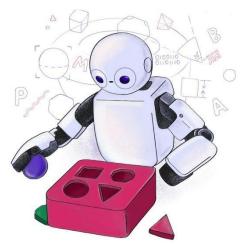
TP555 - Inteligência Artificial e Machine Learning: Árvores de Decisão

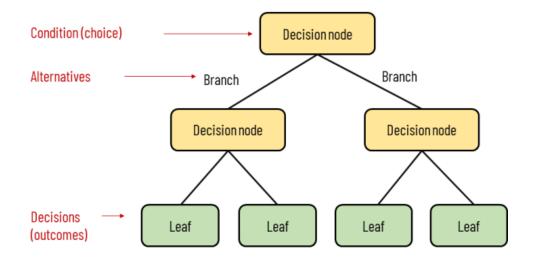


Esse material foi desenvolvido e gentilmente cedido pelo Prof. Dr. Felipe Augusto Pereira de Figueiredo, do Inatel.(felipe.figueiredo@inatel.br)

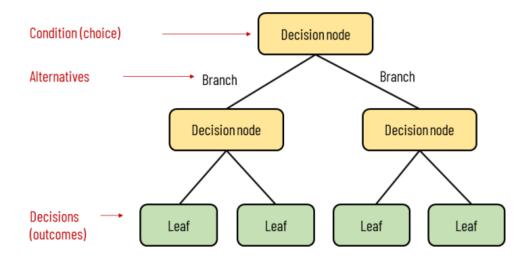


Prof. Dr. Luiz Augusto Melo Pereira

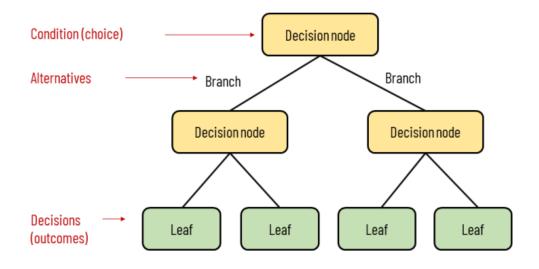
luiz.melo@inatel.br



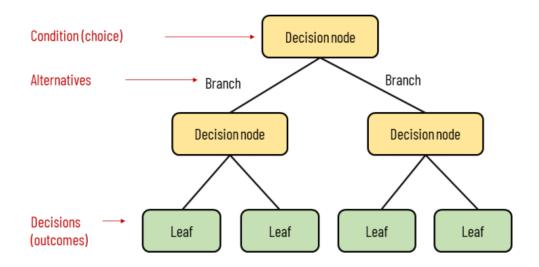
- Assim como o k-NN, uma árvore de decisão (do inglês, decision trees), é um algoritmo de aprendizado supervisionado não-paramétrico e não-linear que pode ser utilizado tanto para classificação quanto para regressão.
- Podem ser interpretadas como uma estrutura de controle de fluxo.



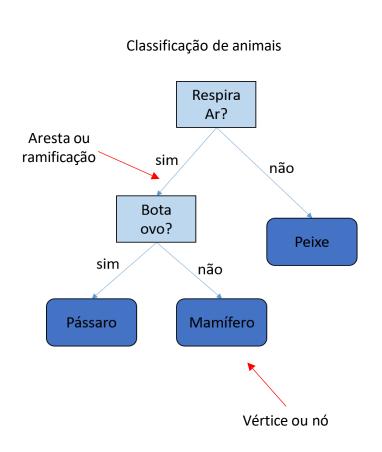
- Não-paramétrico: elas não fazem suposições sobre a distribuição dos dados ou sobre a forma da função que estão tentando aprender.
- Não definem um número fixo de parâmetros como em modelos lineares, que têm um número fixo de pesos.
- Em vez de definir um número fixo de parâmetros, as árvores de decisão ajustam sua complexidade à medida que crescem, dependendo da estrutura dos dados.



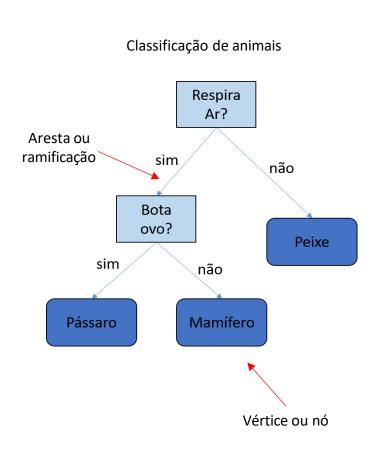
- Ou seja, os parâmetros são criados durante o treinamento para explicar os dados.
- O modelo é construído apenas com base nos dados observados
- O tamanho da árvore, i.e., o número de parâmetros, tende a crescer com a base de dados.



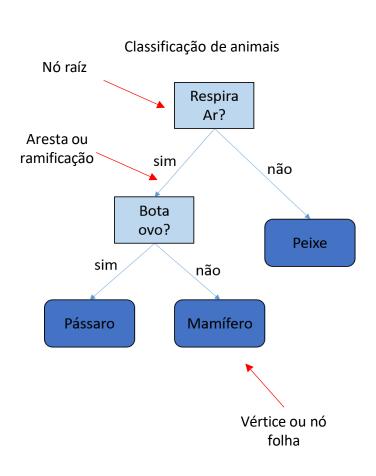
- Esse modelo é não-paramétrico, não porque não tenha nenhum parâmetro, mas porque o número de parâmetros não é determinado antes do treinamento, de modo que a árvore é livre para se adaptar aos dados de treinamento.
- *Não-linear*: funções hipótese e discriminante são *funções não-lineares*, i.e., os dados não são aproximados ou separados por um *hiperplano*.



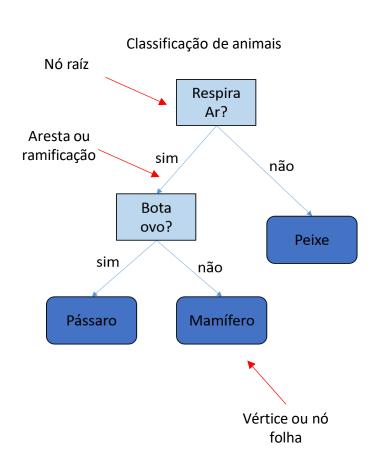
- O objetivo é criar um modelo que realize predições aprendendo regras simples de decisão inferidas a partir dos atributos do conjunto de treinamento.
- As árvores de decisão são os componentes fundamentais das florestas aleatórias (do inglês, random forests) que estão entre os algoritmos mais poderosos de aprendizado de máquina disponíveis atualmente.



- Formalmente, uma árvore é um *grafo não-direcionado* no qual dois *vértices* quaisquer se conectam por um único caminho (ou seja, um *grafo acíclico não-direcionado*) [Wikipedia, 2019].
 - Um ciclo é um caminho em que o primeiro e o último vértice coincidem.
- Por exemplo, o vértice "Pássaro" só se conecta com o vértice "Mamífero" através do vértice "Bota ovo?" e não existe um caminho que termine no mesmo vértice de início.



- A árvore possui um *nó raiz*, do qual *parte o processo de decisão*.
- Nesse processo, valores distintos dos atributos geram arestas (i.e., ramificações) e, quando se chega a um nó folha, ocorre uma atribuição de uma classe ou valor.

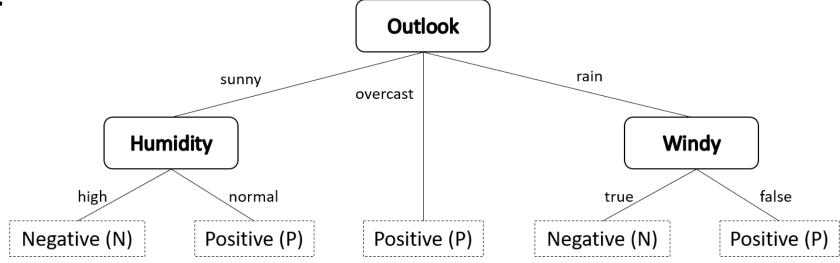


- Árvores de decisão são modelos de caixa branca, ou seja, é possível entender e explicar facilmente como o modelo realiza a classificação ou regressão baseando-se nos atributos.
- Elas são o oposto dos modelos de caixa preta, onde os resultados são difíceis de interpretar e não é fácil entender como os diferentes atributos interagem entre si para gerar a saída (e.g., redes neurais artificiais).

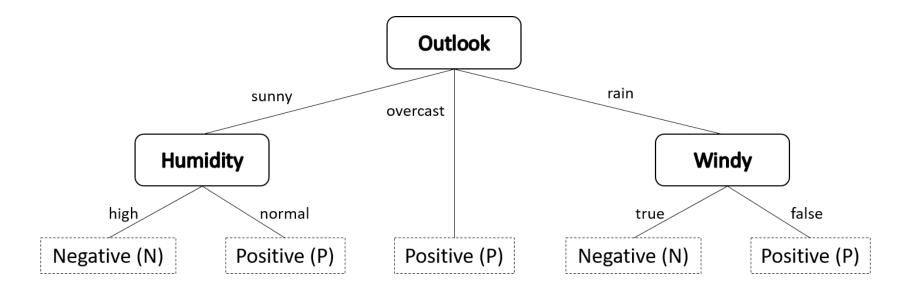
 A figura abaixo mostra uma árvore de decisão criada a partir de informações se jogadores jogarão tênis ou não dependendo dos valores dos atributos *Clima*, *Humidade* e *Vento*.

 Cada nó da árvore atua como um caso de teste para algum atributo, e cada extremidade, ou seja, uma terminação ou folha, corresponde a uma

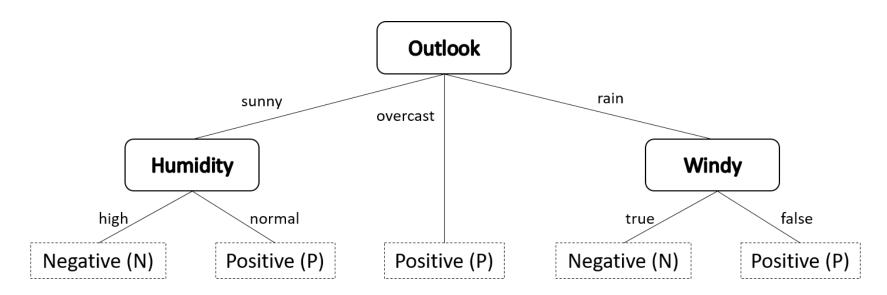
classe.



- Na figura, cada atributo leva a uma ramificação até que se atinja um nó folha, onde decide-se sobre jogar ou não.
- O uso da árvore para classificar padrões é direto, mas é preciso responder uma questão crucial: como induzir uma árvore de decisão a partir dos dados de treinamento?

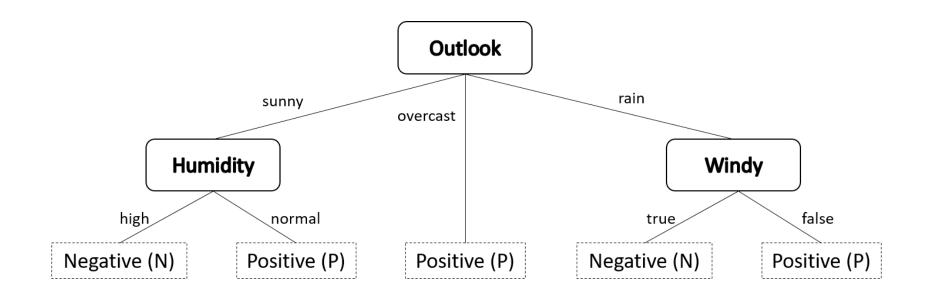


- Uma primeira abordagem para induzir uma árvore poderia ser construir, de maneira exaustiva, todas as árvores capazes de resolver o problema da classificação ou regressão e selecionar a mais simples (menos complexa) utilizando a regra da Navalha de Occam.
- Entretanto, essa abordagem pode ser computacionalmente muito custosa.



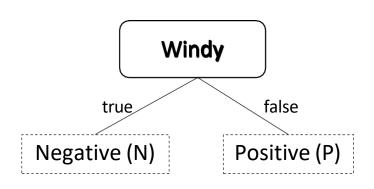
- Encontrar uma árvore de decisão ótima é um problema *tempo polinomial não-determinístico completo* (NP-completo).
- São problemas:
 - Cuja solução pode ser verificada em tempo polinomial.
 - \circ Um algoritmo roda em tempo polinomial se o tempo necessário para resolver um problema de tamanho n é limitado por uma função polinomial de n.
 - \circ Por exemplo, a inversa de uma matriz $n \times n$ pode ser calculada em n^3 .
 - Não se sabe se existe um algoritmo eficiente (polinomial) para **resolver** o problema.
- Exemplos incluem problemas clássicos como da Satisfatibilidade Booleana, Caixeiro Viajante e o Caminho Hamiltoniano.

- Como a indução de árvores são problemas NP-completos, em geral, usa-se abordagens heurísticas para induzir árvores de decisão.
- Dentre os mais conhecidos podemos citar: ID3, C4.5, C5.0 e CART (scikit-learn).

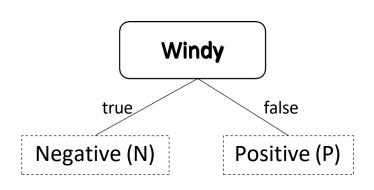


- Um dos métodos *heurísticos* de indução de árvores de decisão mais utilizados é o *ID3* (do inglês, *Iterative Dichotomiser 3*).
 - Heurística: estratégia prática para encontrar uma solução rápida e aproximada.
 - Dicotomização iterativa significa dividir-se repetidamente os atributos em duas ou mais classes a cada iteração (ou passo).
- O *método ID3* é uma abordagem que *não garante* a obtenção da *menor árvore possível*, mas busca obter *árvores apropriadas num intervalo de tempo relativamente curto*.

- Ele usa uma estratégia gananciosa top-down.
- Ou seja, a árvore é *criada de cima para baixo* e um *nó é escolhido* selecionando-se o *atributo que melhor divide o conjunto de dados naquele momento*.
- Mas como se decide qual é o melhor atributo?
- Qual é a métrica usada?
- O *método ID3* se baseia na *teoria da informação* para selecionar o melhor atributo de cada nó da árvore.

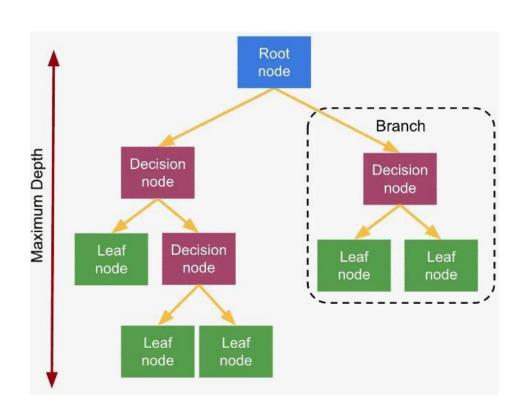


- A ideia do método ID3 é escolher como nó o atributo que for o mais longe possível em dividir os exemplos.
- Um *atributo perfeito* divide perfeitamente todos os exemplos em grupos (ou classes).
- Ou seja, é o atributo que consegue explicar perfeitamente o conjunto de dados.
- Por exemplo, o atributo **Windy** divido as exemplos perfeitamente em duas classes.



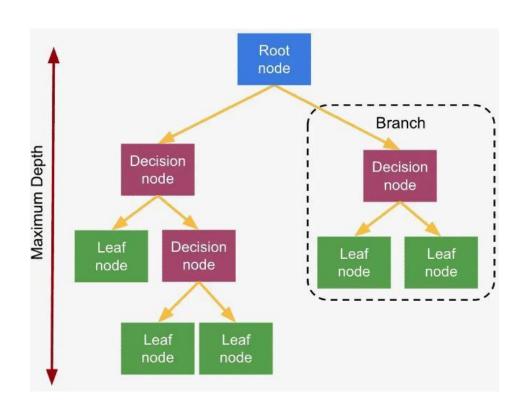
- Então, tudo o que precisamos é uma medida formal de *atributo razoavelmente bom* ou *realmente inútil*.
- O *método ID3* utiliza a noção de *ganho de informação*, o qual é *definido em termos da entropia*, que é uma quantidade fundamental em *teoria da informação*.
- A seguir, veremos alguns conceitos úteis para que possamos usar o método ID3 para inferir árvores de decisão.

Ganho de informação



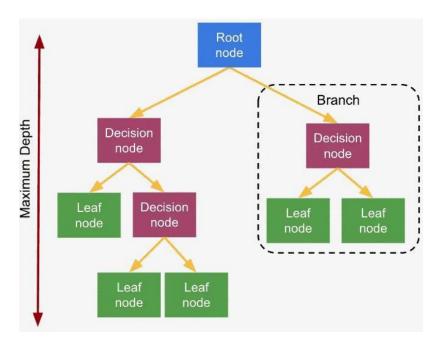
- É uma propriedade estatística que mede o quão bem um determinado atributo separa os exemplos de treinamento de acordo com suas classes.
- Portanto, construir uma árvore de decisão tem tudo a ver com encontrar, a cada momento (i.e., a cada nó), um atributo que retorne o maior ganho de informação.

Entropia



- É uma medida da *quantidade de incerteza* ou aleatoriedade de uma variável aleatória (i.e., um conjunto de dados).
- Portanto, um ganho de informação corresponde a uma redução na entropia.
- Quando *ganhamos informação* sobre o conjunto, a *incerteza diminui*.
- O ganho é o quanto conseguimos explicar do conjunto com aquele atributo.

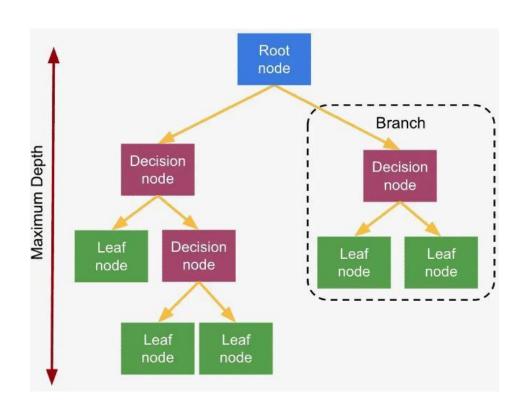
Entropia



- O ganho de informação nos dá a diferença entre a entropia antes e após a divisão do conjunto de dados com base nos valores de um determinado atributo.
- Assim, podemos escrever que o ganho de informação é dado por

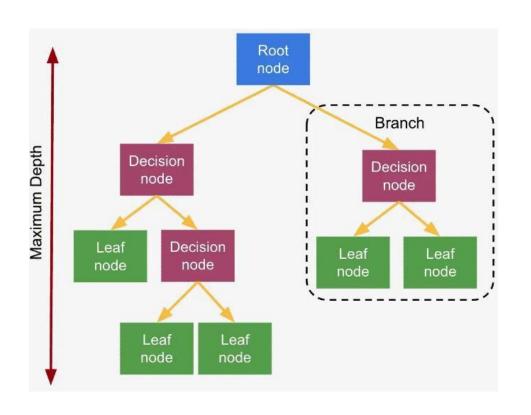
Gain = entropiaAntesDaDivisão - entropiaApósADivisão

Exemplo de entropia



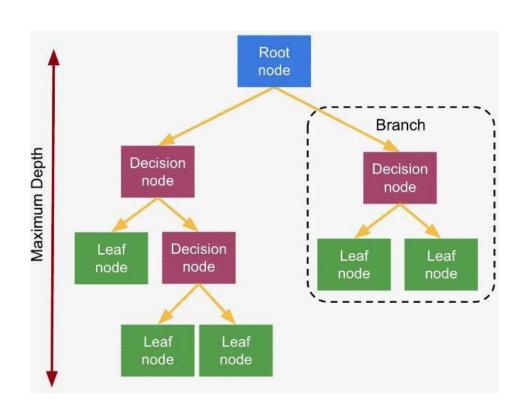
- Uma variável com apenas um único valor (e.g., o arremesso de uma moeda com cara em ambos os lados) não tem nenhuma incerteza associada
- Portanto, sua entropia é igual a zero.
- Isso significa que não se ganha nenhuma informação nova ao se observar o valor.

Exemplo de entropia



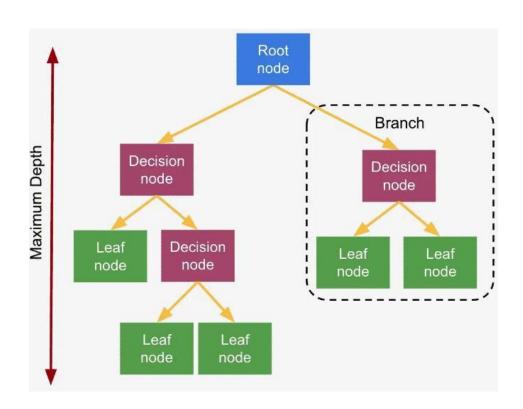
- Por outro lado, o resultado de se arremessar uma moeda honesta é igualmente provável de resultar em cara ou coroa, os quais são associados aos valores 0 ou 1, respectivamente.
- Neste caso, esta variável tem 1 bit de entropia, significando que se necessita de 1 bit para representar os 2 possíveis resultados.

Exemplo de entropia



- Dessa forma, a variável aleatória que representa o resultado de se rolar um dado honesto de 4 lados, tem 2 bits de entropia, pois necessita-se de 2 bits para se representar os 4 possíveis valores.
- Agora imaginem um moeda desonesta que tenha uma probabilidade de resultar em cara em 99% dos arremessos.
- Nesse caso, a entropia deve ser um valor positivo muito próximo de zero, pois a incerteza do resultado é muito baixa.

Cálculo da entropia



• Assim, a *entropia* de uma variável aleatória discreta, V, com valores v_i , onde cada um dos valores tem probabilidade $P(v_i)$, é definida como.

$$H(V) = -\sum_{i} P(v_i) \log_2 (P(v_i))$$

Indução de uma árvore de decisão

• Retornando ao problema da indução de *árvores de decisão* nós temos que se um conjunto de treinamento, E, contém p exemplos pertencentes à classe positiva (P) e n exemplos pertencentes à classe negativa (N), então a *entropia do objetivo* (i.e., o rótulo) para todo o conjunto de treinamento

é dada por
$$H(Goal) = B\left(\frac{p}{p+n}\right)$$

$$= -\left[\frac{p}{p+n}\log_2\left(\frac{p}{p+n}\right) + \left(1 - \frac{p}{p+n}\right)\log_2\left(1 - \frac{p}{p+n}\right)\right]$$

onde B(q) é a entropia de uma variável booleana que é verdadeira com probabilidade igual a q, ou seja

$$B(q) = -q(\log_2(q) + (1-q)\log_2(1-q).$$

Indução de uma árvore de decisão

- Um teste em um único atributo, x_k , pode nos dar toda ou apenas parte da entropia do objetivo, H(Goal).
- Nós podemos medir exatamente o quanto cada atributo contribui para a entropia do objetivo através do cálculo da entropia restante após o teste do atributo.
- Um atributo x_k com d valores distintos divide o conjunto de treinamento E em d subconjuntos: E_1, \ldots, E_d .
- Cada subconjunto E_i , $i \in \{1, ... d\}$, possui p_i , $i \in \{1, ... d\}$, exemplos da classe positiva, P, e n_i , $i \in \{1, ... d\}$, exemplos da classe negativa, N.

Indução de uma árvore de decisão

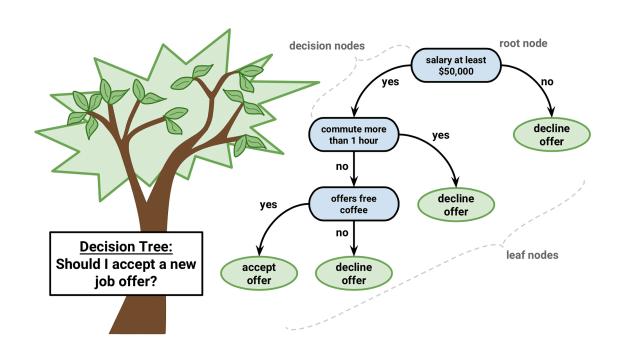
- Um exemplo escolhido aleatoriamente do conjunto de treinamento tem probabilidade igual a $(p_i + n_i)/(p + n)$ de pertencer ao *i*-ésimo subconjunto, E_i , do atributo x_k .
- Assim, a *entropia restante* após o teste do atributo x_k é dada por

$$Remainder(x_k) = \sum_{i=1}^{a} \frac{p_i + n_i}{p + n} B\left(\frac{p_i}{p_i + n_i}\right)$$

• O ganho de informação com o atributo x_k é a redução na entropia do objetivo, que é dado por

$$Gain(x_k) = B\left(\frac{p}{p+n}\right) - Remainder(x_k) \ge 0.$$

Método ID3

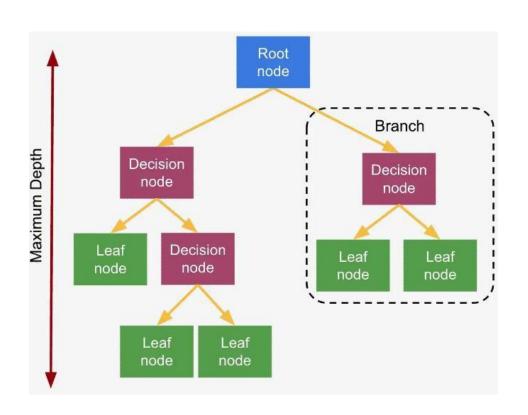


- A ideia por trás do método ID3 é encontrar o atributo x_k que maximiza o ganho de informação e, então, usar o procedimento recursivamente com os demais atributos.
- Ou seja, escolhe-se o atributo que gera a primeira ramificação e, então, se repete o processo usando os demais atributos para construir o restante da árvore.

Sequência de passos do método ID3

- a) Cálculo da *entropia do objetivo* para o (sub)conjunto de treinamento *corrente*.
 - **OBS**.: o (sub)conjunto é alterado a cada nova iteração do método de acordo com o(s) atributo(s) sendo testado(s).
- b) Cálculo do *ganho de informação* de cada atributo x_k , k=1,...,K do conjunto de treinamento, E.
- c) Criação de um nó com o atributo que maximizou o *ganho de informação*.
- d) Particionamento do (sub)conjunto em subconjuntos usando o atributo x_k para o qual o ganho de informação resultante após a divisão é maximizado.
- e) Repetir os itens a) até d) em *subconjuntos de treinamento* usando os atributos restantes. Essa sequência *continua até que a árvore classifique perfeitamente todos os exemplos de treinamento* ou *até que todos os atributos tenham sido utilizados*.

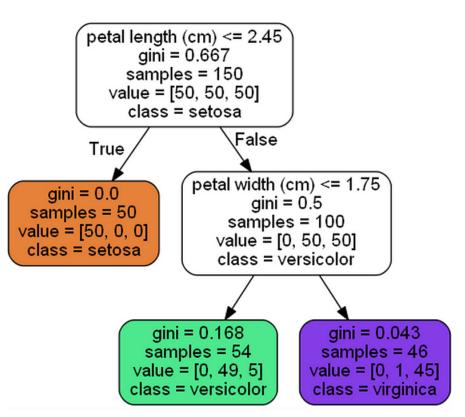
Sequência de passos do método ID3



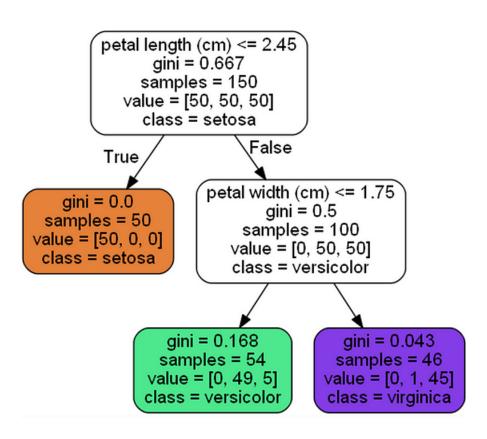
- O ID3 segue a regra: um ramo com uma entropia igual a zero é uma folha e um ramo com entropia maior do que zero precisa de partição adicional.
- O método ID3 será exemplificado através do exemplo apresentado em breve.

Características do método ID3

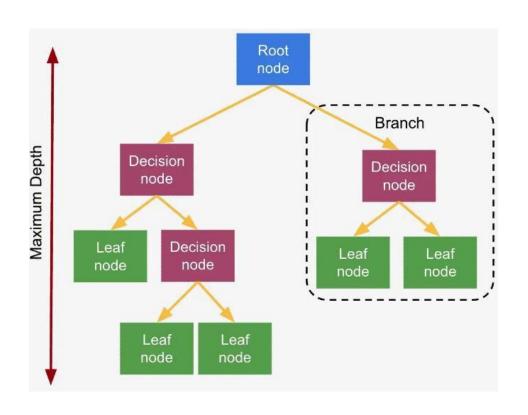
- Por usar uma abordagem baseada em uma heurística gananciosa, o ID3 não garante uma solução ideal.
- Pode sobreajustar aos dados de treinamento
 - Para evitar o sobreajuste, árvores de decisão menores devem ser preferidas ao invés das maiores.
- O método ID3 geralmente produz árvores pequenas, *mas nem sempre* produz *a menor árvore possível*.
- É mais *difícil de usar com dados contínuos*.
- Se os valores de um atributo forem contínuos, haverá muito mais pontos para se dividir os dados com esse atributo, e a busca pelo melhor valor a ser dividido pode se tornar demorada.



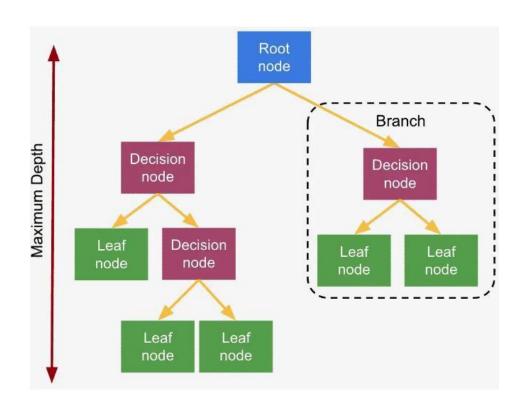
- Além do *ganho de informação*, existem outras métricas que podem ser usadas para indução.
- Uma possibilidade é usar uma *métrica de impureza*, como o *índice de Gini*.
 - Usado no método CART do SciKit-Learn.
- Mede o quão bagunçado (i.e., impuro) é um conjunto de dados.
 - Valor 1: conjunto puro, todas as amostras pertencem a uma mesma classe.
 - Valor 0: conjunto totalmente impuro, as amostras pertencem a classes diferentes.



- Outro ponto importante é, se for o caso, deve-se buscar metodologias para se lidar com atributos faltantes.
- Existem várias soluções, como por exemplo:
 - Remover o exemplo.
 - Atribuir ao atributo a média de seus valores.

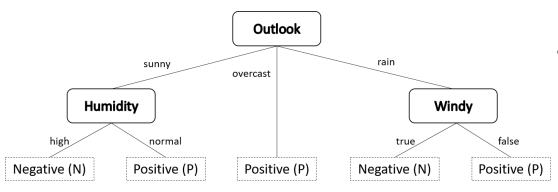


- O conjunto de treinamento é a base para definirmos a *árvore de decisão*.
- Um conjunto que contenha inconsistências, como, por exemplo, dois exemplos com os mesmos valores de atributos, porém classes diferentes, precisará ser reconsiderado, pois os atributos atuais podem não ser suficientes, por exemplo, precisando de mais atributos.



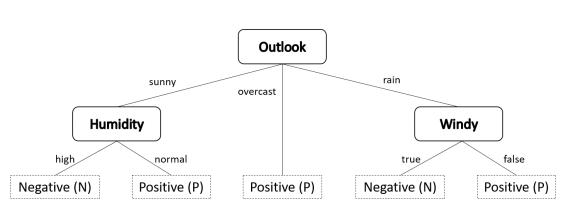
- Um problema muito comum das *árvores de decisão*, especialmente quando se tem um número muito grande de atributos, é o *sobreajuste (alta variância)*.
- Existem duas formas para se minimizar este problema
 - Podar as árvores de decisão (tree prunning).
 - Ou utilizar florestas aleatórias.

Exemplo de indução de uma árvore de decisão com o método ID3



- Vamos construir uma árvore de decisão para predizer se jogadores irão ou não praticar um determinado esporte baseado em algumas condições meteorológicas.
- Vamos considerar um conjunto de dados da forma (x_i, d_i) , onde x_i é um vetor de atributos e d_i é um rótulo correspondente ao vetor de atributos.
- Nesse conjunto, cada entrada diz respeito à condição meteorológica de um dia e se os jogadores jogaram ou não.

Exemplo de indução de uma árvore de decisão com o método ID3



- Existem *quatro* atributos *categóricos*:
 - **Tempo**: {ensolarado, nublado, chuvoso}
 - **Temperatura**: {frio, agradável, quente}
 - Umidade: {alta, normal}
 - Vento: {presente, ausente}
- Os rótulos são dois (problema binário):
 positivo (P), i.e., jogar, e negativo (N), i.e.,
 não jogar.
- Um exemplo de condição meteorológica de um determinado dia poderia ser descrito por:

{nublado, frio, normal, ausente}

• O conjunto de treinamento do exemplo é dado pela tabela abaixo.

		C lassa			
Day	Outlook	Temperature	Humidity	Windy	Class (y)
1	sunny	hot	high	false	N
2	sunny	hot	high	true	N
3	overcast	hot	high	false	Р
4	rain	mild	high	false	Р
5	rain	cool	normal	false	Р
6	rain	cool	normal	true	N
7	overcast	cool	normal	true	Р
8	sunny	mild	high	false	N
9	sunny	cool	normal	false	Р
10	rain	mild	normal	false	Р
11	sunny	mild	normal	true	Р
12	overcast	mild	high	true	Р
13	overcast	hot	normal	false	Р
14	rain	mild	high	true	N

• A *entropia do objetivo*, i.e., *y*, para todo o conjunto de treinamento é

$$H(y) = -\left[\frac{9}{14}\log_2\left(\frac{9}{14}\right) + \left(1 - \frac{9}{14}\right)\log_2\left(1 - \frac{9}{14}\right)\right] = 0.9403$$

• Encontrando o nó raiz: o *ganho de informação* de cada atributo é calculado como

		Jogar?		
		Р	N	
	sunny	2	3	5
Outlook	overcast	4	0	4
	rain	3	2	5
	14			

		Jogar?		
		Р	N	
Temperature	hot	2	2	4
	mild	4	2	6
	cool	3	1	4
				14

		Jogar?		
		Р	Ν	
Humidity	high	3	4	7
	normal	6	1	7
	-			14

		Jog	Jogar?	
		Р	N	
\\/ind\	true	3	3	6
Windy	false	6	2	8
				14

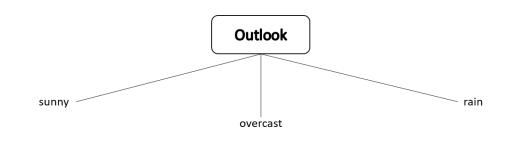
$$Gain(\textbf{outlook}) = 0.9403 - \left[\frac{5}{14}B\left(\frac{2}{5}\right) + \frac{4}{14}B(1) + \frac{5}{14}B\left(\frac{3}{5}\right)\right] = 0.247$$

$$Gain(\textbf{temperature}) = 0.9403 - \left[\frac{4}{14}B\left(\frac{2}{4}\right) + \frac{6}{14}B\left(\frac{4}{6}\right) + \frac{4}{14}B\left(\frac{3}{4}\right)\right] = 0.029$$

$$Gain(\textbf{humidity}) = 0.9403 - \left[\frac{7}{14}B\left(\frac{3}{7}\right) + \frac{7}{14}B\left(\frac{6}{7}\right)\right] = 0.1518$$

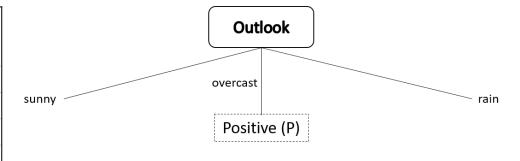
$$Gain(\textbf{windy}) = 0.9403 - \left[\frac{6}{14}B\left(\frac{3}{6}\right) + \frac{8}{14}B\left(\frac{6}{8}\right)\right] = 0.04813$$

O *ganho de informação* é maximizado com o atributo *outlook*, que é, portanto, escolhido como o nó raíz da árvore.



- Agora, criamos subconjuntos para cada um dos valores do atributo Outlook e refazemos os cálculos do ganho de informação para cada um deles.
- Quando Outlook = overcast, o subconjunto abaixo mostra que os valores dos outros atributos não importam, sendo a classe escolhida sempre a Positiva (P), ou seja, a decisão será sempre pela classe Positiva se o tempo estiver nublado.
- A entropia nessa caso é igual a zero (pois não há incerteza), indicando uma folha da árvore.
- Portanto, encontramos a folha deste ramo.

Day		Class			
Day	Outlook	Temperature	Humidity	Windy	(y)
3	overcast	hot	high	false	Р
7	overcast	cool	normal	true	Р
12	overcast	mild	high	true	Р
13	overcast	hot	normal	false	Р



• Quando *Outlook = rain*

Outlook =	Jog	Jogar?		
Outlook -	Iaiii	Р	N	
Temperature	hot	0	0	0
	mild	2	1	3
	cool	1	1	2
				5

Outlook :	Jogar?			
Outlook -	P N			
Humidity	high	1	1	2
	normal	2	1	3
				5

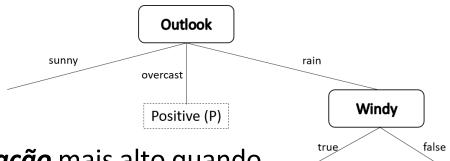
Outlook =	Jogar?		ar?	
Outlook -	· Iaiii	Р	N	
\A/imals	true	0	2	2
Windy	false	3	0	3
				5

Entropia do objetivo para o subconjunto **Outlook = rain**: $H(y \mid \text{Outlook} = \text{rain}) = 0.971$

Gain(temperature) = 0.971 -
$$\left[\frac{0}{5} B \left(\frac{0}{0} \right) + \frac{3}{5} B \left(\frac{2}{3} \right) + \frac{2}{5} B \left(\frac{1}{2} \right) \right] = 0.02$$

Gain(humidity) = 0.971 -
$$\left[\frac{2}{5}B\left(\frac{1}{2}\right) + \frac{3}{5}B\left(\frac{2}{3}\right)\right] = 0.02$$

Gain(humidity) = 0.971 -
$$\left[\frac{2}{5}B\left(\frac{0}{2}\right) + \frac{3}{5}B\left(\frac{3}{3}\right)\right] = 0.971$$



- Aqui, o atributo *windy* resulta no valor de *ganho de informação* mais alto quando o tempo estiver chuvoso (i.e., *Outlook = rain*).
- Por isso, o atributo windy será o nó do 2º nível da árvore, no ramo rain de Outlook.

 Se analisarmos o subconjunto onde Outlook = rain e windy = false, percebemos que a decisão será sempre pela classe Positiva (P). A entropia H(y | Outlook = rain, windy = false) = 0.

Day		Class			
Day	Outlook	Temperature	Humidity	Windy	(y)
4	rain	mild	high	false	Р
5	rain	cool	normal	false	Р
10	rain	mild	normal	false	Р

• Além disso, a decisão sempre será pela classe Negativa (N) se **Outlook** = rain e windy = true. A entropia H(y | Outlook = rain, windy = false) = 0.

Dov		Class			
Day	Outlook	Temperature	Humidity	Windy	(y)
6	rain	cool	normal	true	N
14	rain	mild	high	true	N

Outlook

Positive (P)

Windy

true

false

Negative (N)

Positive (P)

Portanto, encontramos as folhas para os dois ramos,
 true e false do nó windy.

• Quando *Outlook = sunny*

Outlook = sunny		Jog	Jogar?	
Outlook = s	suring	P N 0 2	N	
	hot	0	2	2
Temperature	mild	1	1	2
	cool	1	0	1
				5

Outlook = sunny				
Outlook -	Р	N		
Lunaidity	high	0	3	3
Humidity normal		2	0	2

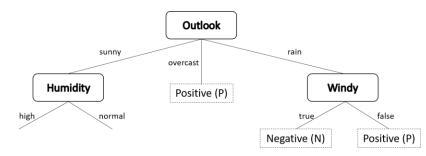
Outlook - suppy		Jogar?		
Outlook -	Outlook = sunny			
\A/ind\.	true	1	1	2
vvinay	Windy false		2	3
				5

Entropia do objetivo para o subconjunto dado por **Outlook=sunny**: H(y | Outlook = sunny) = 0.971

Gain(temperature) = 0.971 -
$$\left[\frac{2}{5}B\left(\frac{0}{2}\right) + \frac{2}{5}B\left(\frac{1}{2}\right) + \frac{1}{5}B\left(\frac{1}{1}\right)\right] = 0.570$$

Gain(**humidity**) = 0.971 -
$$\left[\frac{3}{5} B \left(\frac{0}{3} \right) + \frac{2}{5} B \left(\frac{2}{2} \right) \right] = 0.971$$

Gain(humidity) = 0.971 -
$$\left[\frac{2}{5}B\left(\frac{1}{2}\right) + \frac{3}{5}B\left(\frac{1}{3}\right)\right] = 0.02$$



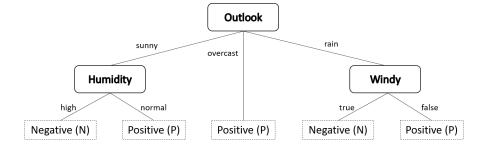
- Aqui, o atributo *humidity* resulta no *ganho de informação* mais alto quando o tempo estiver ensolarado (i.e., *Outlook = sunny*).
- Por isso, o atributo *humidity* será o nó do 2º nível da árvore no ramo *sunny*.

• O decisão sempre será pela classe *Positiva* (P) quando *Outlook = sunny* e *humidity* = *normal*. A entropia H(y | Outlook = sunny, humidity = normal) = 0.

Davi		Class			
Day	Outlook	(y)			
9	sunny	cool	normal	false	Р
11	sunny	mild	normal	true	Р

• A decisão sempre será pela classe **Negativa** (N) quando **Outlook** = **sunny** e **humidity** = **high**. A entropia $H(y \mid Outlook = sunny, humidity = high) = 0$

Dov		Class				
Day	Outlook Temperature Humidity Wind				(y)	
1	sunny	hot	high	false	N	
2	sunny	hot	high	true	N	
8	sunny	mild	high	false	N	



- Portanto, encontramos as folhas para os dois ramos, *normal* e *high* do nó *humidity*.
- Com isso, a construção da árvore de decisão se encerra e podemos usar as regras encontradas para classificar novos exemplos.
- Algum atributo ficou de fora? Sim, **Temperature**, indicando que ele não traz informação útil ao problema.

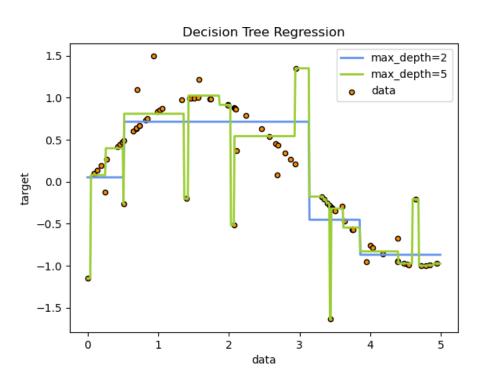
- Embora as árvores de decisão sejam poderosos algoritmos de classificação, elas podem apresentar um longo tempo de treinamento, principalmente quando os atributos são contínuos.
- Árvores de decisão precisam de muito pouco pré-processamento dos dados. Em particular, elas não necessitam de escalonamento dos atributos, mas valores faltantes devem ser tratados de alguma forma.
- Em casos onde as classes são separadas por fronteiras de decisão nãolineares, as árvores de decisão apresentam um desempenho de classificação superior ao apresentado por classificadores com fronteiras de decisão formadas por hiperplanos.
 - Exemplo: <u>DTTwoConcentricClassesClassification.ipynb</u>

- Quando as classes não são bem separadas (i.e., se elas se sobrepõem), as árvores são suscetíveis a sobreajustar ao conjunto de treinamento, de modo que a fronteira de decisão linear de classificadores lineares separa melhor as classes, apresentando melhor desempenho de classificação.
- Para evitar *sobreajuste*, existem duas maneiras:
 - 1. Limitamos sua profundidade e/ou o número mínimo de amostras necessárias em um nó folha.
 - Geramos primeiro uma árvore completa e, em seguida, eliminamos alguns ramos (i.e., podamos a árvore).
- Exemplo: DTTwoOverlappingClassesClassification.ipynb

- O principal problema das árvores de decisão é que elas são muito sensíveis a pequenas variações nos dados de treinamento (e.g., rotação).
- Árvores de decisão criam *fronteiras de decisão compostas por trechos perpendiculares aos eixos*, o que as torna *sensíveis à rotação do conjunto de treinamento*.
- Exemplo: DTSensitivityToTrainingSetRotation.ipynb
- Uma maneira para *minimizar* esse problema da sensibilidade à rotação é usar a técnica conhecida como *Análise de Componentes Principais (PCA)*, que rotaciona e dimensiona linearmente a matriz de atributos.

- Alguns algoritmos para inferência de árvores de decisão são estocásticos e, portanto, podem gerar árvores completamente diferentes com o mesmo modelo e conjunto de dados, mas sementes aleatórias diferentes.
- Por exemplo, o CART permuta aleatoriamente o conjunto de atributos a cada divisão, podendo gerar diferentes divisões.
- Se a melhoria do critério de divisão for idêntica para várias divisões, escolhe-se a divisão de forma aleatória.
- Exemplo: DTSensitivityToTrainingSetDetails.ipynb
- As *florestas aleatórias* podem limitar essa instabilidade calculando a média ou voto majoritário das predições feitas por diversas *árvores de decisão*.

- Se não for restringida, a *árvore de decisão* se adaptará aos dados de treinamento, ajustando-se muito bem e, provavelmente, se *sobreajustando* a eles.
- Para evitar o sobreajuste do modelo, nós precisamos restringir a liberdade de crescer da árvore de decisão durante seu treinamento.
 - Essa restrição pode ser visto como uma forma de regularização.
- No Scikit-Learn, a regularização pode ser controlada pelos hiperparâmetros: max_depth, min_samples_split, min_samples_leaf, min_weight_fraction_leaf, max_leaf_nodes e max_features.
- Exemplo: DTRegularizationHyperparameters.ipynb



- **Árvores de decisão** também podem ser utilizadas para **regressão**.
 - As árvores de decisão também tendem a se sobreajustar ao lidar com tarefas de regressão.
 - *Exemplo*: <u>DTNoisyQuadraticDatasetRegression.ipynb</u>
- Predições feitas por árvores de decisão não são suaves nem contínuas, mas aproximações constantes por partes/trechos, conforme visto na figura ao lado.
- O valor previsto para cada trecho é sempre o valor médio dos exemplos nesse trecho.

Avisos

- Nossa próxima aula será um estudo dirigido sobre florestas aleatórias (Lista #8) e k-Means (Lista #9).
- A presença será validada através da entrega das listas.
- Material se encontra no github.

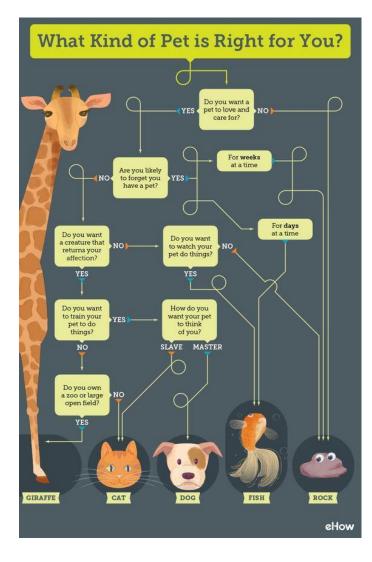
8. k-Means

Material das aulas O material das aulas pode ser encontrado na pasta slides e pode ser acessado através dos links abaixo. 1. Introdução 2. Regressão Linear 3. Regressão Não-Linear 4. Classificação 5. kNN 6. Decision Trees 7. Ensemble Learning e Random Forests

Obrigado!







Anexo I: Cálculo da entropia para mais de duas classes

Cálculo da entropia para mais de duas classes

- Veja a tabela ao lado com os exemplos de treinamento.
- Problema com três classes: 0, 1, e 2. Portanto, o cálculo da entropia terá três termos.
- A *entropia* do objetivo, i.e., y, para o conjunto de treinamento é

$$H(y) = -\left[\frac{2}{4}\log_2\left(\frac{2}{4}\right) + \left(\frac{1}{4}\right)\log_2\left(\frac{1}{4}\right) + \left(\frac{1}{4}\right)\log_2\left(\frac{1}{4}\right)\right] = 1.5$$

Separando os atributos em tabelas separadas, temos

		Classes (y)			
		0	1	2	
x1	0	1	0	0	1
	1	0	0	1	1
	2	1	1	0	2
					4

		Cla			
		0			
v2	0	2	0	0	2
х2	1	0	1	1	2
					4

O ganho de informação de cada atributo é calculado como:

$$Gain(\mathbf{x1}) = H(y) - \left\{ \frac{1}{4}H(x1=0) + \frac{1}{4}H(x1=1) + \frac{2}{4}H(x1=2) \right\}$$

$$Gain(\mathbf{x2}) = H(y) - \left\{ \frac{2}{4}H(x2=0) + \frac{2}{4}H(x2=1) \right\}$$

Atrik	Rótulos	
x1	x1 x2	
0	0	0
2	1	1
1	1	2
3	0	0

Cálculo da entropia para mais de duas classes

Como exemplo do cálculo da entropia, vejamos como H(x1=0) deve ser calculado.

$$H(x1 = 0) = -\sum_{i=0}^{2} p(y = i|x1 = 0)\log_2(p(y = i|x1 = 0))$$

$$= -[p(y = 0|x1 = 0)\log_2(p(y = 0|x1 = 0)) + p(y = 1|x1 = 0)\log_2(p(y = 1|x1 = 0)) + p(y = 2|x1 = 0)\log_2(p(y = 2|x1 = 0)]$$

Assim, os ganhos de informação para x1 e x2 são calculados como

$$Gain(x1) = H(y) - \left\{ \frac{1}{4}H(x1=0) + \frac{1}{4}H(x1=1) + \frac{2}{4}H(x1=2) \right\}$$

$$= H(y) - \left\{ \frac{1}{4} \left[\frac{1}{1} \log_2 \left(\frac{1}{1} \right) \right] + \frac{1}{4} \left[\frac{1}{1} \log_2 \left(\frac{1}{1} \right) \right] + \frac{2}{4} \left[\frac{1}{2} \log_2 \left(\frac{1}{2} \right) + \frac{1}{2} \log_2 \left(\frac{1}{2} \right) \right] \right\}$$

$$Gain(x2) = H(y) - \left\{ \frac{2}{4}H(x2 = 0) + \frac{1}{4}H(x2 = 1) \right\}$$
$$= H(y) - \left\{ \frac{2}{4} \left[\frac{2}{2}\log_2\left(\frac{2}{2}\right) \right] + \frac{2}{4} \left[\frac{1}{2}\log_2\left(\frac{1}{2}\right) + \frac{1}{2}\log_2\left(\frac{1}{2}\right) \right] \right\}$$

Obs.:

- H(0) = 0
- H(1) = 0
- $0 * \log_2(0) = 0$

		Cla			
		0	1	2	
	0	1	0	0	1
x1	1	0	0	1	1
	2	1	1	0	2
					4

		Cla			
		0	1	2	
x2	0	2	0	0	2
XZ	1	0	1	1	2
					4

Anexo II: Qual a entropia de 0?

Qual a entropia de 0?

• À primeira vista, pode parecer que $-x \log_2(x)$ é um valor indeterminado, pois resulta em $0 \times -\infty$. Porém, se fizermos uma pequena modificação na equação:

$$H(x) = -x \log_2(x) = -\frac{\log_2(x)}{\frac{1}{x}}$$

e, na sequência, aplicarmos a regra de L'Hôpital, conseguimos encontrar o valor quando x se aproxima de zero do lado positivo (0_+) :

$$\lim_{x \to 0_{+}} H(x) = \lim_{x \to 0_{+}} \frac{\frac{1}{x \log_{2}(2)}}{\frac{1}{x^{2}}} = \lim_{x \to 0_{+}} \frac{x}{\log_{2}(2)} = 0$$

Assim, H(x) = 0.

Figuras

