

ÁRBOLES DE DECISIÓN

Alan Reyes-Figueroa Introducción a la Ciencia de Datos

(AULA 30) 03.MAY0.2021

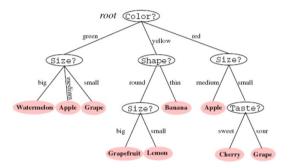
Origen: Fisher (1936). 1a generación: AID (Morgan y Sonquist, 1963), THAID (Messenger y Mandell, 1972), CHAID (Kass, 1980). 2a generación: CART (Leo Breiman *et al.*, 1984), ID3, (John Quinlan, 1986), y otros modelos más.

Un clasificador es una función:

$$\widehat{y}: \mathbf{x} \to \widehat{y}(\mathbf{x}).$$

- Nos limitamos a funciones con forma particular $\hat{y} \in \mathcal{F}$.
- Construimos una función de costo C() para evaluar la calidad de una \widehat{y} usando $\{(\mathbf{x}_i, \mathbf{y}_i)\}$.
- Optimizamos C sobre \mathcal{F}
- Evaluamos e interpretamos la solución encontrada.



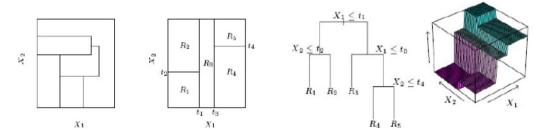


Un árbol de decisión define cierto tipo de función aditiva basada en una partición del espacio:

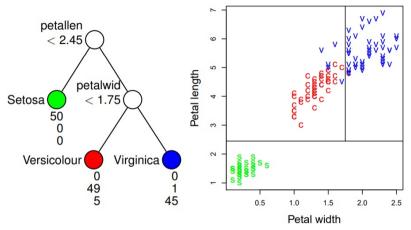
$$\widehat{y}(\mathbf{x}) = \sum_{i} c_{i} \mathbf{1}(\mathbf{x} \in R_{i}),$$

donde $c_i \in \mathbb{R}$ son ciertas constantes, y $R_i \subseteq \mathbb{R}^d$ son regiones que conforman una partición del espacio de los datos.

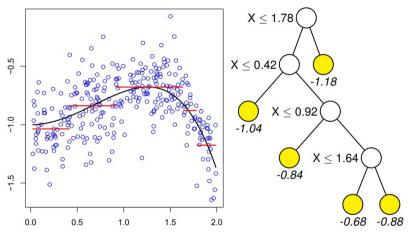
El caso más popular: partición binaria basada en preguntas dicotómicas $zx_j = c$? ó $zx_j < s$?



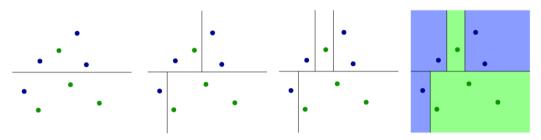
Terminología propia: raíz, hojas, nodos, profundidad.



Ejemplo de árbol de decisión para clasificación de datos IRIS (Fisher, 1936).



Ejemplo de árbol de decisión para regresión de datos unidimensionales.



Mecanismo de construcción de las regiones de decisión en un árbol en \mathbb{R}^2 .

¿Cuáles ventajas o desventajas ven?

Desventajas:

- función no tan simple (en contraste, e.g. regresión lineal),
- frontera de clasificación difícil,
- no es único (árboles diferentes pueden producir igual clasificador),
- no es robusto (sensible a cambios pequeños).

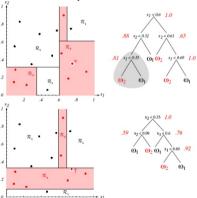
Ventajas:

- interpretable (sabemos qué hace el clasificador),
- sabemos cuáles variables son importantes,
- funciona bien en cualquier dimensión \mathbb{R}^d ,
- efectivo al comunicar resultados mediante un grafo.



Obs!

- Dos árboles diferentes pueden definir la misma partición.
- Un pequeño cambio en datos puede modificar drásticamente el árbol.



Construcción: Punto de partida: una medida de impureza.

Supongamos que a las observacciones en una región $R \subseteq \mathbb{R}^d$ les asignamos el valor c.

1. En regresión:

$$I(R) = \frac{1}{|R|} \sum_{i: \mathbf{x}_i \in R} (y_i - c)^2.$$

2. En clasificación binaria:

$$I(R) = \frac{1}{|R|} \sum_{i: \mathbf{x}_i \in R} \mathbf{1}(y_i \neq c).$$
 (error de clasificación).

$$I(R) = -p \log p - (1-p) \log (1-p), \ p = \frac{|\{i: y_i = 1\}|}{|R|}.$$
 (entropía)

$$I(R) = 1 - p^2 - (1 - p)^2 = 2p(1 - p)$$
. (impureza de Gini)

La idea aquí es aprovechar la recursividad de un árbol: un árbol es un tronco y dos sub-árboles.

Si dividimos R en R_1 y R_2 , maximizamos

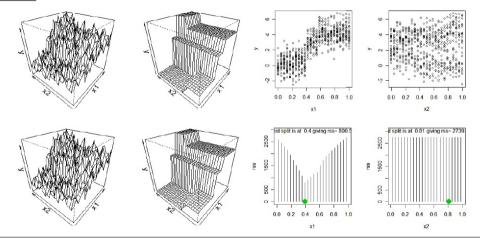
$$I(R) - (\beta_1 I(R_1) + \beta_2 I(R_2)), \quad \text{con } \beta_i = \% \text{ de datos de } R \text{ en } R_i.$$

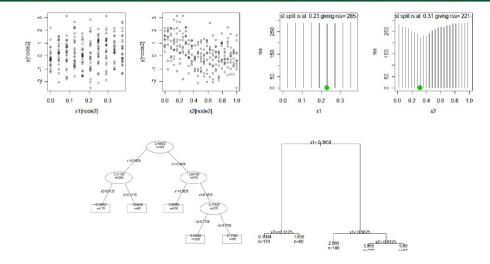
En regresión, si la partición es en base de $zx_j < s$?, lo anterior se reduce a:

$$\mathsf{argmin}_{j,s} \ \Big(\, \mathsf{argmin}_{c_1} \sum_{i: \, x_i \in R_1} (y_i - c_1)^2 + \mathsf{argmin}_{c_2} \sum_{i: \, x_i \in R_2} (y_i - c_2)^2 \Big).$$

Obs! Vemos que c_i debe ser el promedio de los y_i en R_i .

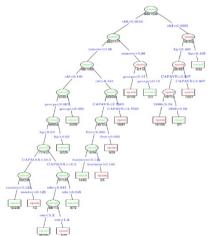
Ejemplo:





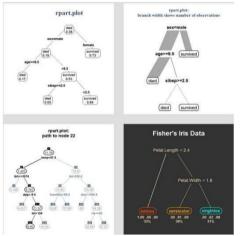


Ejemplo: Clasificador de correo spam.



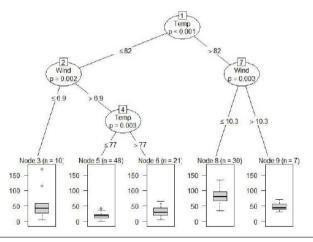


Ejemplos: Visualizaciones de árboles.



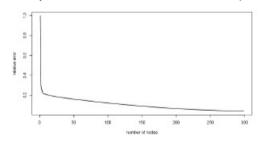


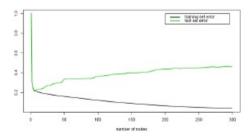
Ejemplos: Visualizaciones de árboles.



Pregunta: ¿Dónde detenemos la construcción del árbol?

- Entre mayor profundidad, mejor ajuste a los datos de entrenamiento...
- ...pero no necesariamente mejor ajuste al conjunto de prueba.





Típicamente se usa un parámetro de profundidad máxima max_depth . Además, se utiliza un valor de tolerancia $I(R_i) > \varepsilon$ para decidir si una región R_i se sigue subdividiendo.