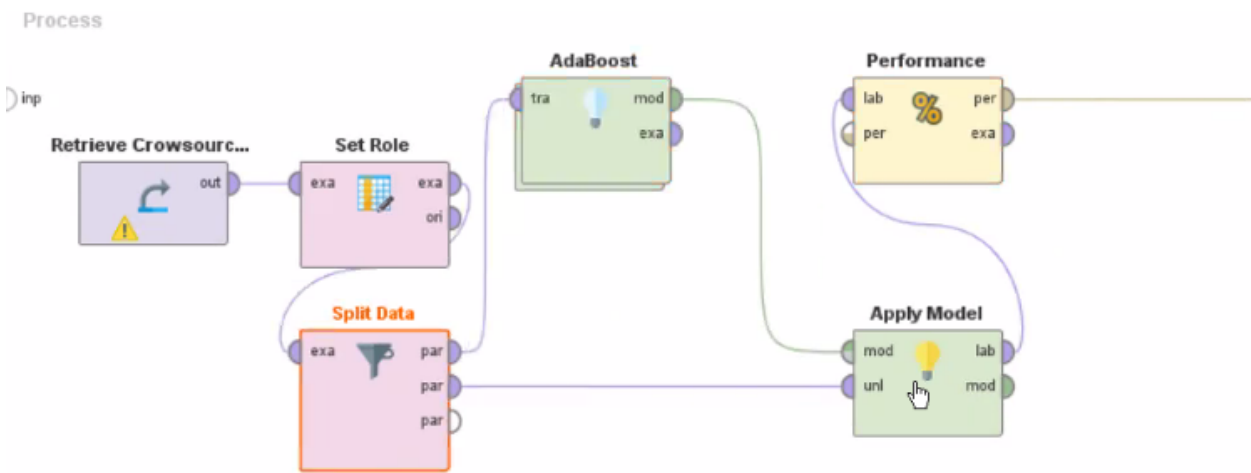


Dataset: El dataset se compone de datos geospaciales de satélites y de polígonos calculados en openstreetmaps. Cada fila contiene características de un terreno y una clase que define que tipo de cuerpo es (cuerpo de agua, granja, bosque, pasto, etc). La idea es utilizar estos datos para luego poder predecir que tipo de terreno se trata basados en esas medidas calculadas.



Iteraciones: 10.

accuracy: 81.61%

	true water	true forest	true impervious	true farm	true grass	true orchard	class precision
pred. water	32	0	0	0	0	0	100.00%
pred. forest	1	2191	25	313	48	14	84.53%
pred. impervious	20	1	197	11	9	0	82.77%
pred. farm	0	51	44	111	17	2	49.33%
pred. grass	1	9	10	6	51	0	66.23%
pred. orchard	0	0	0	0	0	0	0.00%
class recall	59.26%	97.29%	71.38%	25.17%	40.80%	0.00%	

Como podemos ver, el modelo pudo clasificar bastante bien las primeras tres clases, principalmente forest la cual es la que tiene la mayor cantidad de ejemplos en el dataset. Las últimas tres, farm, grass y orchard fueron clasificadas bastante mal, especialmente orchard. Esto se refleja en la cantidad de ejemplos que dispone el dataset en cada clase.

Iteraciones: 50

accuracy: 78.31%							
	true water	true forest	true impervious	true farm	true grass	true orchard	class precision
pred. water	48	0	3	1	0	0	92.31%
pred. forest	9	2229	85	426	130	15	77.02%
pred. impervious	4	0	199	3	3	0	95.22%
pred. farm	0	0	1	0	0	1	0.00%
pred. grass	0	0	3	2	1	0	16.67%
pred. orchard	0	0	0	0	0	0	0.00%
class recall	78.69%	100.00%	68.38%	0.00%	0.75%	0.00%	

Mismo comportamiento que el anterior.

Iteraciones: 1000

accuracy: 78.31%							
	true water	true forest	true impervious	true farm	true grass	true orchard	class precision
pred. water	48	0	3	1	0	0	92.31%
pred. forest	9	2229	85	426	130	15	77.02%
pred. impervious	4	0	199	3	3	0	95.22%
pred. farm	0	0	1	0	0	1	0.00%
pred. grass	0	0	3	2	1	0	16.67%
pred. orchard	0	0	0	0	0	0	0.00%
class recall	78.69%	100.00%	68.38%	0.00%	0.75%	0.00%	