|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **팀명** | AI제조 팀 | **이름** | 남도형 |
| **일시** | 7/4 | **장소** | 온라인 |
| **프로젝트명** | 머신러닝을 활용한 스마트폰 불량품탐지 | | |
| **개별활동**  **내용** | 위 코드를 통해 병합적 계층적 군집화를 수행했다. 그 이후 결과를 시각화를 진행할려고 했다.    하지만 data의 양이 너무 많아 데이터끼리 계층적 군집화 실행이 안됬으며 kemel이 죽는 상황까지 나왔다.    확률은 0과 1사이의 값을 가진다. 지도학습의 한 유형으로, 주어진 입력 데이터를 미리 정의된 여러 클래스 레이블 중 하나로 분류하는 작업이다. 로지스틱 회귀 알고리즘을 사용했는데 그 외에도 의사결정 트리, 나이브 베이즈, 서포트 벡터 머신, 신경망 등 다양한 분류 알고리즘이 있다.    Sklearn.linear\_model에서 로지스틱 회귀 모델을 수행했다.  위 코드를 통해 x와 y를 나눴으며 x를 TARGET으로 Y를 TARGET을 제외한 변수로 지정했다. 그 이후 훈련 데이터와 테스트 데이터를 분할했으며 모들을 생성하고 훈련을 진행했다.    정확도를 나타냈는데 0.944로 높은 정확도를 보이고 있다. | | |
|  | 정확도를 나타냈는데 0.944로 높은 정확도를 보이고 있다. | | |
| **향후추진 계획** | 로지스틱 회귀 모델말고도 의사결정 나무 등 다양한 모델 학습을 진행할 예정이다. | | |