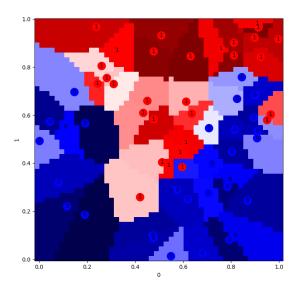
Regularizacija. Za regularizacije sem si izbral 3 različne vrednosti lambda: 0.01, 0.001 in 0.0001 Najboljšpi rezultat dobim z vrednostjo 0.001. Tu se najbolje vidijo meje med razredoma.

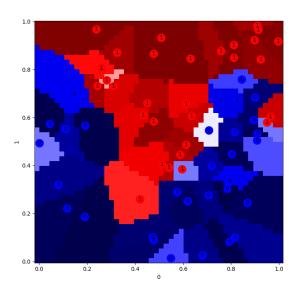
Namreč naše značilke imajo veliko več dimenzij (27), kot pa jih imamo mi na voljo za prikaz/vizualizacijo podatkov. To pomeni, da bomo v večdimenzionalnem prostoru lažje določili mejo med razredoma s hiperravnino, v 2D prostoru pa si lahko pomagamo na drug način.

V tem primeru lahko pri 0.001 vrednosti lambde vidimo različne verjetnosti (odtenke barv) za primere na robu. Tako na nek način ohranjamo "moč" meje logistične regresije pri prikazu le-te v prostoru s precej manj dimenzijami.

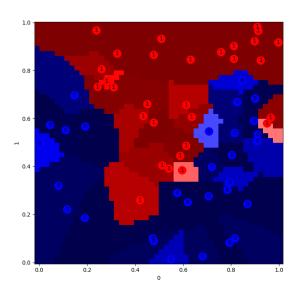
Rezultat je tako smiseln, saj pri lambda=0 ne vidimo nobenega prehoda med razredoma.



Slika 1: Napoved pri lambda = 0.01



Slika 2: Napoved pri lambda = 0.001



Slika 3: Napoved pri lambda = 0.0001

Točnosti. Koda je shranjena v funkciji lambde().

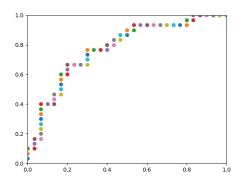
Najboljši rezultat je pri lambdi 0.001, saj je tam dobra ocena CA, pa tudi točnost ocenjena s prečnim preverjanjem, ki je bolj odporna mera na pristranskost podatkov (in na overfitting testnih podatkov).

Tabela 1: Ocene točnosti CA in CV predikcij pri različnih vrednostih lambda.

lambda	točnost CA	točnost CV (cross
		validation/prečno
		preverjanje)
0.00001	1	0.667
0.0001	1	0.683
0.001	0.967	0.7
0.01	0.95	0.683
0.1	0.917	0.683
1	0.867	0.5
10	0.767	0.483
100	0.767	0.5
1000	0.75	0.5
10000	0.75	0.5

Krivulja ROC. AUC je implementiran vendar deluje z manjšo napako. Napaka nastane, ker sem podatke prefiltriral tako, da sem izpustil primere z enako verjetnostjo klasifikacije v več kot 1 razred.

Pravilno bi bilo, da bi tudi te podatke upošteval in izračunal ploščino trikotnika, ki pri takih primerih nastane pri vizualizaciji ROC krivulje. Tako bi tudi test deloval pravilno, trenutno pa ne deluje, oz deluje z 0.001 natančnostjo.



Slika 4: ROC krivulja

Izbor značilk. /