

	primarni data - pozorovane				suma	primarni data	
	zena	stridave.m		spolecne		zena	stridave.m
		uz.zena	muz				uz.zena
pradlo	156	14	2	4	176	60.550	25.633
hlavni.chod	124	20	5	4	153	52.638	22.283
vecere	77	11	7	13	108	37.156	15.729
snidane	82	36	15	7	140	48.165	20.390
uklid	53	11	1	57	122	41.972	17.768
nadobi	32	24	4	53	113	38.876	16.458
nakupovani	33	23	9	55	120	41.284	17.477
domaci.ucetnictvi	12	46	23	15	96	33.028	13.982
rizeni.auta	10	51	75	3	139	47.821	20.244
finance	13	13	21	66	113	38.876	16.458
pojisteni	8	1	53	77	139	47.821	20.244
opravy	0	3	160	2	165	56.766	24.031
prazdniny	0	1	6	153	160	55.046	23.303
suma	600	254	381	509	1744		

a - ocekavane	
muz	spolecne

		chi				
		zena	stridave.m uz.zena	muz	spolecne	total
38.450	51.367	150.463	5.279	34.554	43.678	233.975
33.425	44.654	96.748	0.234	24.173	37.013	158.167
23.594	31.521	42.727	1.422	11.671	10.882	66.702
30.585	40.860	23.768	11.951	7.941	28.059	71.720
26.653	35.607	2.897	2.578	24.690	12.854	43.019
24.686	32.980	1.216	3.457	17.334	12.153	34.160
26.216	35.023	1.662	1.745	11.305	11.395	26.108
20.972	28.018	13.388	73.323	0.196	6.049	92.955
30.366	40.568	29.912	46.725	65.604	34.790	177.031
24.686	32.980	17.223	0.726	0.550	33.060	51.560
30.366	40.568	33.159	18.294	16.870	32.717	101.040
36.046	48.157	56.766	18.405	426.241	44.240	545.652
34.954	46.697	55.046	21.346	23.984	241.990	342.366
		524.976	205.485	665.114	548.880	1944.456

chi-kvadrát statistika

0.301
CA_povinn

inercie

			0.134	CA_povinnosti\$row\$inertia
			0.091	
			0.038	
			0.041	
			0.025	
			0.020	
			0.015	
			0.053	
			0.102	
			0.030	
			0.058	
			0.313	
			0.196	
0.118	0.381	0.315	1.115 inercie = chi-statistika/N	

osti\$col\$inertia

celková inercie se rovná součtu inercií na nových osách
=> CA přerozděluje inercii do menšího počtu nových os

CA_povinnosti\$eig	
dim1	0.543
dim2	0.445 další osy popisují zbyte
dim3	0.127
sum	1.115

=> pokud vizualizujeme všechny :

ok inercie, která nebyla popsána předchozími osami (osy jsou na sobě nezávislé)

3 osy, popíšeme 100 % informace z dat