**Machine Learning作业简单说明**

1. 本次实验的数据集是肌电信号数据集，他是一个三维单元矩阵，glove\_grasp\_6\_13\_20\_100points.mat，表示6个实验对象（人），13个不同的手势动作，每组动作重复20次。每次重复会采集100个时间点的信号，实验采用的是21个电极，因此每次重复手势动作产生21X100大小矩阵的数。同理，glove\_inhand\_6\_10\_20\_100points.mat。
2. 对于学习GMM模型的EM算法实现，只需要关注grasp和inhand两组动作中的一个就行，因为内部实现机制相似，所以只需要把文件glove\_grasp\_analysis\_GMM\_result1.m理解了就可以了。
3. 理解并说明glove\_grasp\_analysis\_GMM\_result1.m文件中代码的运行过程。

**PS. 以上内容出自个人理解，如有错误，请指出 --- 张跃**