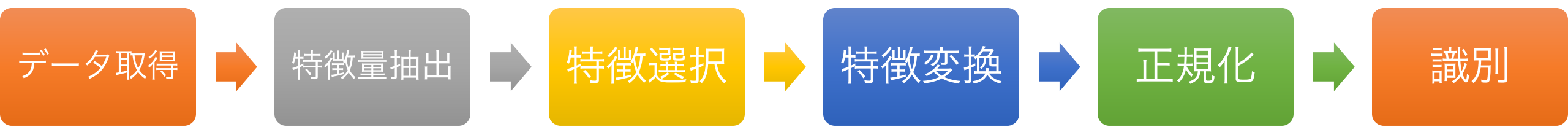


データから識別まで



画像
信号
検査項目
センサ出力

数値
特徴量ベクトル

$$\mathbf{x} = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_4 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 1.1x_1 - 0.8x_4 \\ x_1 + 0.8x_2 \\ 0.2x_4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x'_1 \\ x'_2 \\ x'_3 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} x'_1/d_1 \\ x'_2/d_2 \\ x'_3/d_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x''_1 \\ x''_2 \\ x''_3 \end{pmatrix}$$