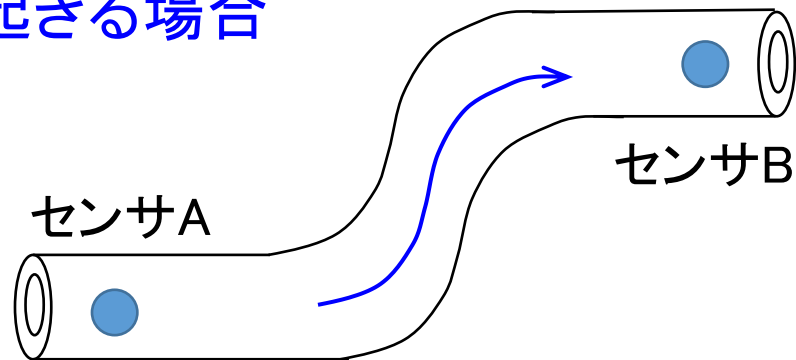
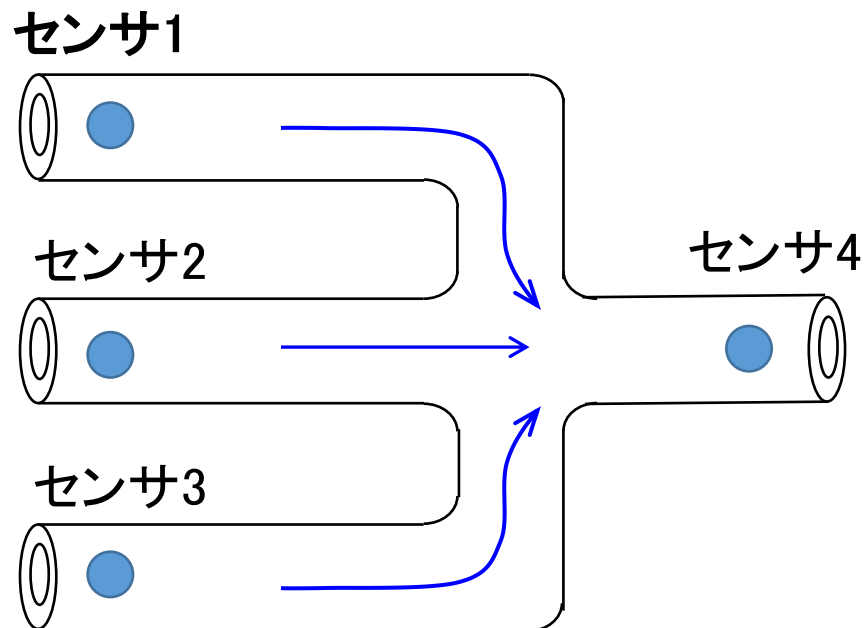


## 多重共線性が起きる場合



センサA出力=センサB出力 → 相関係数1 → 多重共線性



センサ1出力+センサ2出力+センサ3出力=センサ4出力 → 相関係数1 → 多重共線性