

$ I SAT_{t_3, loc_1} \dots SAT_{t_3, loc_k} \dots SAT_{t_2, loc_1} \dots SAT_{t_2, loc_k} $	
$\begin{bmatrix} 1 & SAT_{t_2,loc_1} & \dots & SAT_{t_2,loc_k} & \dots & SAT_{t_1,loc_1} & \dots & SAT_{t_1,loc_k} \\ 1 & SAT_{t_3,loc_1} & \dots & SAT_{t_3,loc_k} & \dots & SAT_{t_2,loc_1} & \dots & SAT_{t_2,loc_k} \\ 1 & SAT_{t_4,loc_1} & \dots & SAT_{t_4,loc_k} & \dots & SAT_{t_3,loc_1} & \dots & SAT_{t_3,loc_k} \\ \end{bmatrix}$	
$[I] \begin{bmatrix} I & II & II & II & II & II & II & I$	ΙL

