Q1. (1.)
$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

A= 0 2 3 $\det(A)=1\cdot 2\cdot 3+0\cdot 3\cdot 0+1\cdot 0\cdot 0-1\cdot 2\cdot 0-1\cdot 3\cdot 0-0\cdot 0\cdot 3$
 $\begin{bmatrix} 0 & 0 & 3 \end{bmatrix}$
 $\det(A)\neq 0$ 011 $\cot \theta$ $det(A)=1\cdot 2\cdot 3+0\cdot 3\cdot 0+1\cdot 0\cdot 0-1\cdot 2\cdot 0-1\cdot 3\cdot 0-0\cdot 0\cdot 3$

(2.) Eigen volve equation:

$$Ax = \lambda x, \quad Ax - \lambda x = 0, \quad (A - \lambda I)x = 0, \quad x \neq 0, \quad \text{hence } \det(A - \lambda I) = 0,$$

$$\det(A - \lambda I) = \det\begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 2 & 3 \\ 0 & 0 & 3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \lambda & 0 & 0 \\ 0 & \lambda & 0 \\ 0 & 0 & 3 \end{bmatrix} = \det\begin{bmatrix} 1 - \lambda & 0 & 1 \\ 0 & 2 - \lambda & 3 \\ 0 & 0 & 3 \end{bmatrix} = 0$$

$$= (1-\lambda) \cdot (2-\lambda) \cdot (3-\lambda) = 0, \quad \lambda = 1, 2, 3$$

a)
$$\lambda = 1$$
, $\begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ -3r_1 + r_3 + r_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ -3r_1 + r_3 + r_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ -3r_1 + r_3 + r_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ -3r_1 + r_3 + r_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ -3r_1 + r_3 + r_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ -3r_1 + r_3 + r_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ -3r_1 + r_3 + r_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ -3r_1 + r_3 + r_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ -3r_1 + r_3 + r_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ -3r_1 + r_3 + r_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ -3r_1 + r_3 + r_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ -3r_1 + r_3 + r_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ -3r_1 + r_3 + r_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ -3r_1 + r_3 + r_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ -3r_1 + r_3 + r_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ -3r_1 + r_3 + r_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ -3r_1 + r_3 + r_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ -3r_1 + r_3 + r_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ -3r_1 + r_3 + r_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ -3r_1 + r_3 + r_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ -3r_1 + r_3 + r_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ -3r_1 + r_3 + r_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ -3r_1 + r_3 + r_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ -3r_1 + r_3 + r_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ -3r_1 + r_3 + r_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ -3r_1 + r_3 + r_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ -3r_1 + r_3 + r_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ -3r_1 + r_3 + r_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ -3r_1 + r_3 + r_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ -3r_1 + r_3 + r_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ -3r_1 + r_3 + r_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ -3r_1 + r_3 + r_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ -3r_1 + r_3 + r_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ -3r_1 + r_3 + r_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ -3r_1 + r_3 + r_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ -3r_1 + r_3 + r_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ -3r_1 + r_3 + r_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ -3r_1 + r_3 + r_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ -3r_1 + r_3 + r_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ -3r_1 + r_3 + r_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ -3r_1 + r_3 + r_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ -3r_1 + r_3 + r_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ -3r_1 + r_3 + r_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ -3r_1 + r_3 + r_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ -3r_1 + r_3 + r_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ -3r_1 + r_3 + r_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ -3r_1 + r_3 + r_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ -3r_1 + r_3 + r_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ -3r_1 + r_3 + r_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ -3r_1 + r_3 + r_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ -3r_1 + r_3 + r_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ -3r_1 + r_3 + r_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ -3r_1 + r_3 + r_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ -3r_1 + r_3 + r_3 + r_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ -3r_1 + r_3 + r_3 + r_3 + r_3 + r_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ -3r_1 + r_3 + r_$

b.)
$$\lambda=2$$
, $\begin{bmatrix} -1 & 0 & 1 \\ -r_{s}+r_{1}\rightarrow r_{2} \\ 0 & 0 & 3 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} -1 & 0 & 0 \\ -r_{1}\rightarrow r_{1} \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -r_{1}\rightarrow r_{1} \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$

$$\sqrt{2} = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$V_3 = \begin{bmatrix} \frac{1}{2} \\ -3 \\ 1 \end{bmatrix}$$

Eigenvector:
$$\begin{bmatrix} V_1 & V_2 & V_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & \frac{1}{2} \\ 0 & 1 & -3 \end{bmatrix}$$

Q2
$$B = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 3 & 0 & 1 \end{bmatrix}'$$

$$Et(B-\lambda I) = \det \begin{pmatrix} \begin{bmatrix} -\lambda & 0 & 0 \\ 0 & -\lambda & 0 \\ 3 & 0 & 1-\lambda \end{bmatrix} \end{pmatrix} = \lambda^{2}(t-2) = 0, \quad \lambda = 0, 1$$
a) $\lambda = 0, \quad B = \lambda I = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 3 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 & \frac{1}{3} \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$

$$V_{1} = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \quad V_{2} = \begin{bmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 3 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$
b) $\lambda = 1, \quad B = \lambda I = \begin{bmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$

$$V_{3} = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \quad V_{3} = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \quad V_{4} = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ -1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$V_{5} = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \quad V_{5} = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ -1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}, \quad V_{5} = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ -1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

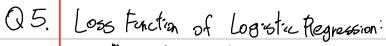
$$\begin{bmatrix} 0 & -\frac{1}{3} & 0 & | & 1 & 0 & 0 & | & 3 & | & 1 & 0 & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 & | & 0 &$$

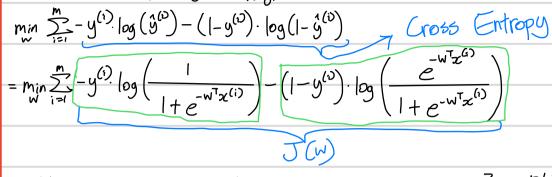
Diagonalization: P-BP=D, where Dis a dragonal matrix

Q4,

(2.)
$$n = 15$$
, # of Hits = 9, # of Outs = 6,
 $P(Hit) = \frac{9}{15} = \frac{3}{5} = 0.6$, $P(Out) = 0.4$

$$= 0.6 \cdot \log_{2} \left(\frac{0.6}{\frac{4}{15}} \right) + 0.4 \cdot \log_{2} \left(\frac{0.4}{\frac{11}{15}} \right) = 0.3522$$





J(W)의 2개의 Equation 日午 Convex in W 是 む名計中意! 計21 世 完 Ch Convex 是 む名 コニュ J(W) 도 Convex 計 内 We can then Find W=W* S.t. VJ(W)= O

