姓名:葉冠宏 學號:r11943113

1.

請執行 python q1.py

(a)

```
(1a) Gzf Y
[[ 1.-1.j]
[-1.-3.j]
[ 3.-3.j]]
```

我們可以看到 x1[^] 是 1-1j

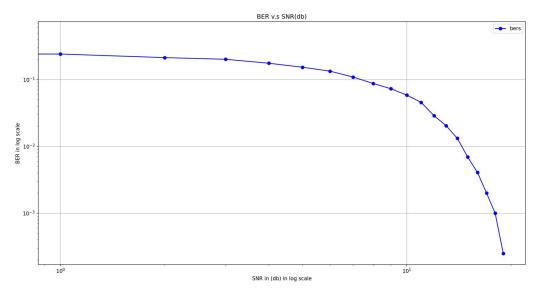
(b)

the output after you apply **G**ZF**y** :

```
(1b) Gzf Y
[[ 1.86217713-1.30702248j]
[-1.66685467-2.41873427j]
[ 3.76182759-3.22695317j]]
```

加上 noise 的影響,回推後,x2个應該為-1-3j

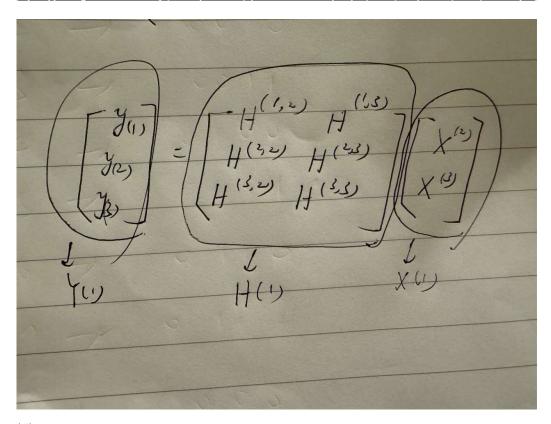
(c)



```
2.
請執行 python q2.py
(a)
x(1)
(b)
1.86217713-1.30702248j
```

(c)

```
(2c) Please write down the equation y(1) = H(1) x(1):
H(1):
[[ 0.86303717+0.13245745j   0.61413402-0.65783739j]
  [-0.81195896+0.61772463j   -0.74107333-0.41666819j]
  [ 0.08945218+1.07564115j   -0.16658326-0.13749696j]]
y(1):
[[-0.93072231-6.76469747j]
  [-1.28482954+1.75823083j]
  [ 1.38223259-1.98898201j]]
```



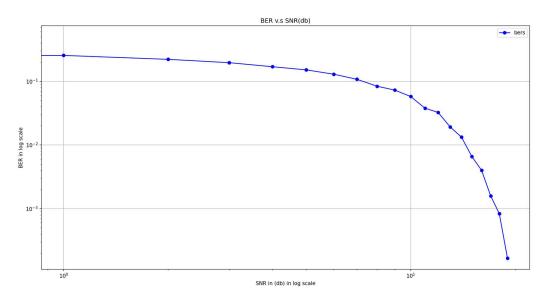
(d)

-1.66685467-2.41873427j

(e)

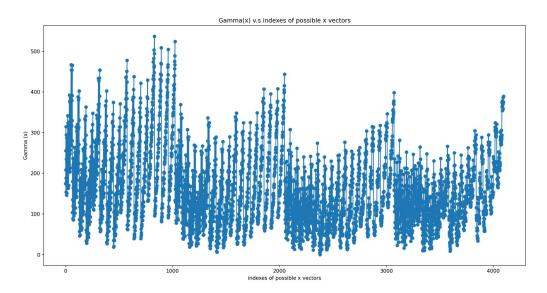
3.76182759-3.22695317j

(f)



3. 請執行 python q3.py

(a)

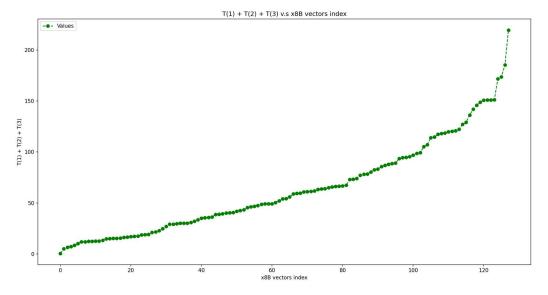


G(X(ML)) 是 0.49053295 X vectors X(ML) 是[(1-1j), (-1-3j), (3-3j)]

(b)

```
(3b) z:
[[ 2.97579002-2.63692674j]
[-0.60088236-7.05710537j]
[-1.88106513+1.6136064j ]]
[Finished in 3.2s]
```

(c)



x̂8B([x(1), x(2), x(3)]): [(1-1j), (-1-3j), (3-3j)] Φ(**x̂**8B):0.4905329487971042

(d)

我們從(3a)的結果和(3c)的結果發現, $\hat{\mathbf{x}}$ 8B 的值和 $\hat{\mathbf{x}}$ ML 的值是一樣的,都是[(1-1j), (-1-3j), (3-3j)],而最小平方差都是約 0.4905。

主要原因是因為,H = QR, $z = Q^H y$ 。

在(3a)的時候我們去求的是 ||y-Hx||^2 = ||Qz - QRx||^2 = ||Q||^2 ||z-Rx ||^2 , 在(3c)的時候,我們求的是||z-Rx||^2。而 Q 是一個 unitary matrix,因此 ||Q||^2 =1。因此在(3a)和(3c)求最佳解(平方 norm 最小)的時候,其[x(1), x(2), x(3)]的解會是一樣的,norm 的平方的值也會是一樣的。