

Assignment 1 Solution

1. 教材 Chap 1 习题 1.1

1.1 表 1.1 中若只包含编号为 1 和 4 的两个样例, 试给出相应的版本空间.

表 1.1 西瓜数据集

编号	色泽	根蒂	敲声	好瓜
1	青绿	蜷缩	浊响	是
2	乌黑	蜷缩	浊响	是
3	青绿	硬挺	清脆	否
4	乌黑	稍蜷	沉闷	否

即我们的表格变为:

编号	色泽	根蒂	敲声	好瓜
1	青绿	蜷缩	浊响	是
2	乌黑	稍蜷	沉闷	否

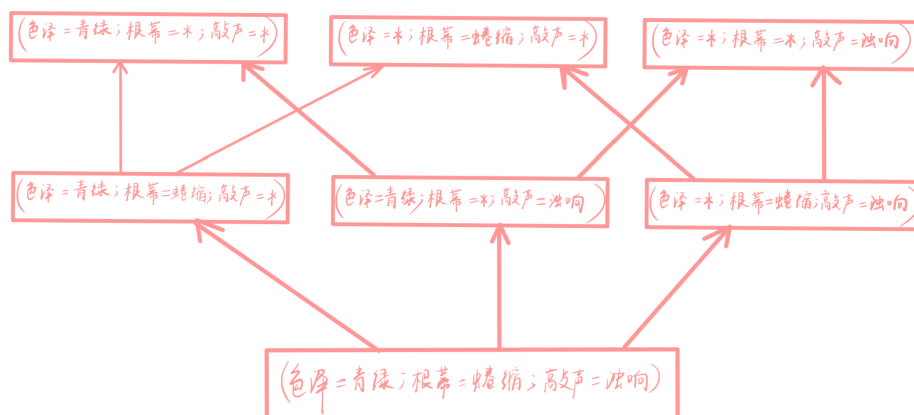
根据版本空间的定义, 我们需要找出所有与给定训练数据一致的假设。这意味着假设应该正确地将第一个实例分类为“好瓜=是”, 并将第二个实例分类为“好瓜=否”。

考虑到我们的特征和训练数据, 我们的版本空间将包括所有满足以下条件的假设:

- 对于第一个实例, 假设必须预测“是”(好瓜)。
- 对于第二个实例, 假设必须预测“否”(不是好瓜)。

对于第一个示例(好瓜=是), 假设需要预测为“是”。这意味着任何将此实例分类为好瓜的假设都应该被包括在版本空间内。考虑到我们仅有的一个正面示例, 假设可以是:

1. <色泽=青绿, 根蒂=*, 敲声=*, 好瓜=是>
2. <色泽=*, 根蒂=蜷缩, 敲声=*, 好瓜=是>
3. <色泽=*, 根蒂=*, 敲声=浊响, 好瓜=是>
4. <色泽=青绿, 根蒂=蜷缩, 敲声=*, 好瓜=是>
5. <色泽=青绿, 根蒂=*, 敲声=浊响, 好瓜=是>
6. <色泽=*, 根蒂=蜷缩, 敲声=浊响, 好瓜=是>
7. <色泽=青绿, 根蒂=蜷缩, 敲声=浊响, 好瓜=是>



Problem 1: Basic Vector Operations

Let two vectors $\mathbf{a} = (1 \ 2 \ 3)^T$ and $\mathbf{b} = (-8 \ 1 \ 2)^T$, answer the following equations:

- (1) Calculate the ℓ_2 norm of \mathbf{a} and \mathbf{b} .
- (2) Calculate the Euclidean distance between \mathbf{a} and \mathbf{b} (i.e. ℓ_2 norm of $\mathbf{a} - \mathbf{b}$).
- (3) Are \mathbf{a} and \mathbf{b} orthogonal? State your reason.

$$\begin{aligned}\|\mathbf{a}\|_2 &= \sqrt{1^2 + 2^2 + 3^2} = \sqrt{14} \\ \|\mathbf{b}\|_2 &= \sqrt{(-8)^2 + 1^2 + 2^2} = \sqrt{69} \\ \|\mathbf{a} - \mathbf{b}\|_2 &= \sqrt{(1+8)^2 + (2-1)^2 + (3-2)^2} = \sqrt{83} \\ \mathbf{a} \cdot \mathbf{b} &= 1 \times (-8) + 2 \times 1 + 3 \times 2 = -8 + 2 + 6 = 2 \\ \mathbf{a} \cdot \mathbf{b} &= 0 \Leftrightarrow \mathbf{a} \text{ and } \mathbf{b} \text{ are orthogonal}\end{aligned}$$

Problem 2: Basic Matrix Operations

Suppose $A = \begin{bmatrix} 1 & -3 & 3 \\ 3 & -5 & 3 \\ 6 & -6 & 4 \end{bmatrix}$, answer the following questions:

- (1) Calculate A^{-1} and $\det(A)$.
- (2) The Rank of A is?
- (3) The trace of A is?
- (4) Calculate $A + A^T$.

1. 最好先计算 $\det A$, 因为如果 $\det A = 0$ 那么说明 singular matrix, 那么 inverse 不存在。

$$\begin{aligned}\det A &= 1 \cdot \begin{vmatrix} -5 & 3 \\ -6 & 4 \end{vmatrix} - (-3) \cdot \begin{vmatrix} 3 & 3 \\ 6 & 4 \end{vmatrix} + 3 \cdot \begin{vmatrix} 3 & -5 \\ 6 & -6 \end{vmatrix} \\ &= 1 \cdot (-5 \cdot 4 - (3 \cdot -6)) - (-3) \cdot (3 \cdot 4 - 3 \cdot 6) + 3 \cdot (3 \cdot (-6) - (-5 \cdot 6)) \\ &= 1(-20 + 18) - (-3)(12 - 18) + 3(-18 + 30) \\ &= -2 - 18 + 36 \\ &= 16\end{aligned}$$

使用高斯消元法

增广矩阵 $[A|I]$ 是:

$$\begin{pmatrix} 1 & -3 & 3 \\ 3 & -5 & 3 \\ 6 & -6 & 4 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\xrightarrow[3rd\ r \div 6]{2nd\ r \div 3} \begin{pmatrix} 1 & -3 & 3 \\ 1 & -5/3 & 1 \\ 1 & -1 & 2/3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1/3 & 0 \\ 0 & 0 & 1/6 \end{pmatrix} \xrightarrow[3rd\ r - 1st\ r]{2nd\ r - 1st\ r} \begin{pmatrix} 1 & -3 & 3 \\ 0 & 4/3 & -2 \\ 0 & 2 & -7/3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -1 & 1/3 & 0 \\ -1 & 0 & 1/6 \end{pmatrix}$$

$$\xrightarrow[3rd\ r \div 2]{2nd\ r \times 3/4} \begin{pmatrix} 1 & -3 & 3 \\ 0 & 1 & -3/2 \\ 0 & 1 & -7/6 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -3/4 & 1/4 & 0 \\ -1 & 0 & 1/12 \end{pmatrix} \xrightarrow{3rd\ r - 2nd\ r} \begin{pmatrix} 1 & -3 & 3 \\ 0 & 1 & -3/2 \\ 0 & 0 & 1/3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -3/4 & 1/4 & 0 \\ 1/4 & -1/4 & 1/12 \end{pmatrix}$$

$$\xrightarrow{3rd\ r \times 3} \begin{pmatrix} 1 & -3 & 3 \\ 0 & 1 & -3/2 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -3/4 & 1/4 & 0 \\ 3/4 & -3/4 & 1/4 \end{pmatrix} \xrightarrow{2nd\ r + 3/2 \times 3rd\ r} \begin{pmatrix} 1 & -3 & 3 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 3/8 & -7/8 & 3/8 \\ 3/4 & -3/4 & 1/4 \end{pmatrix}$$

$$-3/4 + 3/2 \times 3/4 = -6/8 + 9/8 = 3/8$$

$$1/4 + 3/2 \times -3/4 = 1/4 - 9/8 = -7/8$$

$$0 + 3/2 \times 1/4 = 3/8$$

$$\xrightarrow{1st\ r + 3 \times 2nd\ r} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 3 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 17/8 & -21/8 & 9/8 \\ 3/8 & -7/8 & 3/8 \\ 3/4 & -3/4 & 1/4 \end{pmatrix} \xrightarrow{1st\ r - 3 \times 3rd\ r} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -1/8 & -3/8 & 3/8 \\ 3/8 & -7/8 & 3/8 \\ 3/4 & -3/4 & 1/4 \end{pmatrix}$$

$$1 + 3 \times 3/8 = 8/8 + 9/8 = 17/8$$

$$0 + 3 \times -7/8 = -21/8$$

$$0 + 3 \times 3/8 = 9/8$$

$$17/8 - 3 \times 3/4 = 17/8 - 18/8 = -1/8$$

$$-21/8 - 3 \times -3/4 = -21/8 + 18/8 = -3/8$$

$$9/8 - 3 \times 1/4 = 9/8 - 6/8 = 3/8$$

2. $rank(A) = 3$, 矩阵 invertible

3. 矩阵的迹 (Trace) 是主对角线上元素的和。

$$\text{Trace}(A) = \sum_{i=1}^n a_{ii}$$

$$\text{Trace}(A) = a_{11} + a_{22} + a_{33} = 1 - 5 + 4 = 0$$

4.

$$A^T = \begin{pmatrix} 1 & 3 & 6 \\ -3 & -5 & -6 \\ 3 & 3 & 4 \end{pmatrix}$$

$$A + A^T = \begin{pmatrix} 1 & -3 & 3 \\ 3 & -5 & 3 \\ 6 & -6 & 4 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 1 & 3 & 6 \\ -3 & -5 & -6 \\ 3 & 3 & 4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 9 \\ 0 & -10 & -3 \\ 9 & -3 & 8 \end{pmatrix}$$

5. 正交矩阵 (Orthogonal matrix) 是一个方阵，它的行向量和列向量都是单位向量，且互相正交。这意味着正交矩阵的转置等于其逆矩阵：

$$A^T = A^{-1}$$

对于正交矩阵 A ，满足以下性质：

$$A^T A = A A^T = I$$

简单地说，正交矩阵代表了一个不涉及伸缩的刚体变换。

6. Solve $|A - \lambda I| = 0$

$$A - \lambda I = \begin{pmatrix} 1-\lambda & -3 & 3 \\ 3 & -5-\lambda & 3 \\ 6 & -6 & 4-\lambda \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned} & (1-\lambda)[(-5-\lambda)(4-\lambda) - 3 \times (-6)] - (-3)[3(4-\lambda) - 3 \times 6] + 3[3(-6) - 6(-5-\lambda)] \\ &= (1-\lambda)[-20 - 4\lambda + 5\lambda + \lambda^2 + 18] + 3[-3\lambda - 6] + 3[-18 + 30 + 6\lambda] \\ &= (1-\lambda)[-2 + \lambda + \lambda^2] - 9\lambda - 18 + 36 + 18\lambda \\ &= -2 + \lambda + \lambda^2 + 2\lambda - \lambda^2 - \lambda^3 - 18 - 9\lambda + 36 + 18\lambda \\ &= -\lambda^3 + 12\lambda + 16 = 0 \end{aligned}$$

解得： $\lambda_1 = 4, \lambda_2 = \lambda_3 = -2$

解方程组 $(A - \lambda I)v = 0$

对于 $\lambda_1 = 4$ 我们有：

$$\begin{aligned} & \begin{pmatrix} 1-4 & -3 & 3 \\ 3 & -5-4 & 3 \\ 6 & -6 & 4-4 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = 0 \\ & \begin{cases} -3x - 3y + 3z = 0 & -x - y + z = 0 \\ 3x - 9y + 3z = 0 & \rightarrow x - 3y + z = 0 \\ 6x - 6y = 0 & x - y = 0 \end{cases} \\ & x - y = 0 \rightarrow x = y \\ & -x - y + z = 0 \rightarrow -2x + z = 0 \rightarrow z = 2x \\ & \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = x \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

因此对应的 eigenvalue 是 $(1 \ 1 \ 2)^T$

对于 $\lambda_1 = -2$ 我们有：

$$\begin{aligned} & \begin{pmatrix} 1+2 & -3 & 3 \\ 3 & -5+2 & 3 \\ 6 & -6 & 4+2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = 0 \\ & \begin{cases} 3x - 3y + 3z = 0 & x - y + z = 0 \\ 3x - 3y + 3z = 0 & \rightarrow x - y + z = 0 \\ 6x - 6y + 6z = 0 & x - y + z = 0 \end{cases} \\ & z = -x + y \end{aligned}$$

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = x \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} + y \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

因此对应的 eigenvalue 是 $(1 \ 0 \ -1)^T$ 或者 $(0 \ 1 \ 1)^T$

或者,

$$y = x + z$$

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = x \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + z \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

eigenvalue 是 $(1 \ 1 \ 0)^T$ 或者 $(0 \ 1 \ 1)^T$

$$x = y - z$$

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = y \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + z \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

eigenvalue 是 $(1 \ 1 \ 0)^T$ 或者 $(-1 \ 0 \ 1)^T$

7. 根据第 6 小题的分解结果:

$$\Lambda = \begin{pmatrix} 4 & 0 & 0 \\ 0 & -2 & 0 \\ 0 & 0 & -2 \end{pmatrix}$$

P 可以有三个结果:

$$P_1 = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ 2 & -1 & 1 \end{pmatrix}, P_2 = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 \\ 2 & 0 & 1 \end{pmatrix}, P_3 = \begin{pmatrix} 1 & 1 & -1 \\ 1 & 1 & 0 \\ 2 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

它们都满足:

$$A = P \Lambda P^{-1}$$

```
import numpy as np

L = np.array([
    [4, 0, 0],
    [0, -2, 0],
    [0, 0, -2]
])

P1 = np.array([
    [1, 1, 0],
    [1, 0, 1],
    [2, -1, 1]
])
1 P1.dot(L).dot(np.linalg.inv(P1))
array([[ 1., -3.,  3.],
       [ 3., -5.,  3.],
       [ 6., -6.,  4.]])

P2 = np.array([
    [1, 1, 0],
    [1, 1, 1],
    [2, 0, 1]
])
1 P2.dot(L).dot(np.linalg.inv(P2))
array([[ 1., -3.,  3.],
       [ 3., -5.,  3.],
       [ 6., -6.,  4.]])

P3 = np.array([
    [1, 1, -1],
    [1, 1, 0],
    [2, 0, 1]
])
1 P3.dot(L).dot(np.linalg.inv(P3))
array([[ 1., -3.,  3.],
       [ 3., -5.,  3.],
       [ 6., -6.,  4.]])
```

8. The $\ell_{2,1}$ of matrix is given by:

$$|A|_{2,1} = \sum_{j=1}^n \left(\sum_{i=1}^m |a_{ij}|^2 \right)^{1/2}$$

$$A = \begin{pmatrix} 1 & -3 & 3 \\ 3 & -5 & 3 \\ 6 & -6 & 4 \end{pmatrix}$$

$$\sum_{i=1}^m |a_{ij}|^2 = [1^2 + 3^2 + 6^2 \quad (-3)^2 + (-5)^2 + (-6)^2 \quad 3^2 + 3^2 + 4^2] = [46 \quad 70 \quad 34]$$

$$\left(\sum_{i=1}^m |a_{ij}|^2 \right)^{1/2} = ([46 \quad 70 \quad 34])^{1/2} = [\sqrt{46} \quad \sqrt{70} \quad \sqrt{34}]$$

$$\sum_{j=1}^n \left(\sum_{i=1}^m |a_{ij}|^2 \right)^{1/2} = \sqrt{46} + \sqrt{70} + \sqrt{34} \approx 20.98$$

Frobenius 范数:

$$|A|_F = \sqrt{\sum_{i=1}^m \sum_{j=1}^n |a_{ij}|^2}$$

$$\begin{aligned} |A|_F &= \sqrt{1^2 + (-3)^2 + 3^2 + 3^2 + (-5)^2 + 3^2 + 6^2 + (-6)^2 + 4^2} \\ &= \sqrt{1 + 9 + 9 + 9 + 25 + 9 + 36 + 36 + 16} = \sqrt{150} = 6\sqrt{5} \end{aligned}$$

9. 核范数 (nuclear norm), 又称为迹范数 (trace norm), 是矩阵范数的一种, 通常用于机器学习 and 优化中, 尤其在低秩矩阵逼近和压缩感知领域。对于一个给定的矩阵 A , 其核范数是该矩阵奇异值的和。

具体来说, 如果矩阵 A 有奇异值分解 (SVD), 那么 A 可以表示为:

$$A = U \Sigma V^T$$

其中 U 和 V 是正交矩阵, Σ 是对角矩阵, 对角线上的元素是奇异值 σ_i 。那么 A 的核范数 $|A|_*$ 就定义为其奇异值 σ_i 的和:

$$|A|_* = \sum_i \sigma_i$$

也可以用正交分解, 求 $A^T A = P \Lambda P^{-1}$, 然后求 $\sum_i \sqrt{\lambda_i}$

$$A^T A = \begin{pmatrix} 1 & 3 & 6 \\ -3 & -5 & -6 \\ 3 & 3 & 4 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & -3 & 3 \\ 3 & -5 & 3 \\ 6 & -6 & 4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 46 & -54 & 36 \\ -54 & 70 & -48 \\ 36 & -48 & 34 \end{pmatrix}$$

$$\lambda_1 = 4, \lambda_2 = 73 + 9\sqrt{65}, \lambda_3 = \frac{64}{73+9\sqrt{65}}$$

$$\|A\|_* = 2 + \sqrt{73 + 9\sqrt{65}} + \frac{8}{\sqrt{73+9\sqrt{65}}} \approx 14.73, \|A\|_2 = \sqrt{73 + 9\sqrt{65}} \approx 12.06.$$

Problem 3: Linear Equations

Please give some proper steps to show how you get the answer.

Let $x = (x_1, x_2, x_3)^T$ and

$$\begin{cases} 2x_1 + 2x_2 + 3x_3 = 1 \\ x_1 - x_2 = -1 \\ -x_1 + 2x_2 + x_3 = 2 \end{cases}$$

Answer the following questions:

(1) Solve the linear equations

(2) Write it into matrix form (i.e. $Ax = b$) and we will use the same A and b in the following questions.

$$\begin{pmatrix} 2 & 2 & 3 \\ 1 & -1 & 0 \\ -1 & 2 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 2 & 2 & 3 \\ 1 & -1 & 0 \\ -1 & 2 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix} \xrightarrow{3\text{rd r} + 2\text{nd r}} \begin{pmatrix} 2 & 2 & 3 \\ 1 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{1\text{st r} - 2 \times 2\text{nd r}} \begin{pmatrix} 0 & 4 & 3 \\ 1 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 3 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\xrightarrow{1\text{st r} - 4 \times 3\text{rd r}} \begin{pmatrix} 0 & 0 & -1 \\ 1 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{3\text{rd r} + 1\text{st r}} \begin{pmatrix} 0 & 0 & -1 \\ 1 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} \xrightarrow{2\text{nd r} + 3\text{rd r}} \begin{pmatrix} 0 & 0 & -1 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$x_1 = -1, x_2 = 0, x_3 = 1$$

3. 不是 singular, 有唯一解, 因此 rank 是 3.

4.

$$\det A = \begin{vmatrix} 2 & 2 & 3 \\ 1 & -1 & 0 \\ -1 & 2 & 1 \end{vmatrix} = 2(-1 - 0) - 2(1 + 1) + 3(2 - 1) = -2 - 2 + 3 = -1$$

$$\begin{aligned}
& \begin{pmatrix} 2 & 2 & 3 \\ 1 & -1 & 0 \\ -1 & 2 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{\substack{1\text{st } r - 2 \times 2\text{nd } r \\ 3\text{rd } r + 2\text{nd } r}} \begin{pmatrix} 0 & 4 & 3 \\ 1 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & -2 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix} \\
& \xrightarrow{1\text{st } r - 4 \times 3\text{rd } r} \begin{pmatrix} 0 & 0 & -1 \\ 1 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & -6 & -4 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix} \\
& \xrightarrow{3\text{rd } r + 1\text{st } r} \begin{pmatrix} 0 & 0 & -1 \\ 1 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & -6 & -4 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & -5 & -3 \end{pmatrix} \xrightarrow{2\text{nd } r + 3\text{rd } r} \begin{pmatrix} 0 & 0 & -1 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & -6 & -4 \\ 1 & -4 & -3 \\ 1 & -5 & -3 \end{pmatrix} \\
& \xrightarrow{\text{reorganize}} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & -4 & -3 \\ 1 & -5 & -3 \\ 1 & -6 & -4 \end{pmatrix} \xrightarrow{-1 \times 3\text{rd } r} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & -4 & -3 \\ 1 & -5 & -3 \\ -1 & 6 & 4 \end{pmatrix}
\end{aligned}$$

因此,

$$A^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & -4 & -3 \\ 1 & -5 & -3 \\ -1 & 6 & 4 \end{pmatrix}$$

5. 直接用 $x = A^{-1}b$ 求解, 验证第一题答案。

$$x = A^{-1}b = \begin{bmatrix} 2 & 2 & 3 \\ 1 & -1 & 0 \\ -1 & 2 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

6. 内积就是点乘

$$\langle x, b \rangle = [-1, 0, 1] \cdot [1, -1, 2] = -1 \cdot 1 + 0 \cdot (-1) + 1 \cdot 2 = 1$$

外积 $3 \times 1 \ 1 \times 3 = 3 \times 3$:

$$x \otimes b = xb^T = \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & -1 & 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 \\ 1 & -1 & 2 \end{pmatrix}$$

7.

$$\begin{aligned}
|b|_1 &= |1| + |-1| + |2| = 4 \\
|b|_2 &= \sqrt{1^2 + (-1)^2 + 2^2} = \sqrt{6} \approx 2.449 \\
|b|_{\max} &= \max\{1, -1, 2\} = 2
\end{aligned}$$

8. 注意，这里是矢量运算

检查一下维度：

$$\mathbf{y}^T \mathbf{A} \mathbf{y} = (3 \times 1)^T \times (3 \times 3) \times (3 \times 1) = 1 \times 1$$

因此，得到的 $\mathbf{y}^T \mathbf{A} \mathbf{y}$ 应该是一个标量：

$$\begin{aligned} & (y_1 \ y_2 \ y_3) \begin{pmatrix} 2 & 2 & 3 \\ 1 & -1 & 0 \\ -1 & 2 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{pmatrix} \\ & (y_1 \ y_2 \ y_3) \begin{pmatrix} 2 & 2 & 3 \\ 1 & -1 & 0 \\ -1 & 2 & 1 \end{pmatrix} = (2y_1 + y_2 - y_3 \quad 2y_1 - y_2 + y_3 \quad 3y_1 + y_3) \\ & (2y_1 + y_2 - y_3 \quad 2y_1 - y_2 + y_3 \quad 3y_1 + y_3) \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{pmatrix} \\ & = (2y_1^2 + y_2y_1 - y_3y_1) + (2y_1y_2 - y_2^2 + y_2y_3) + (3y_1y_3 + y_3^2) \parallel 1 \\ & = 2y_1^2 - y_2^2 + y_3^2 + 3y_1y_2 + 2y_1y_3 + 2y_2y_3 \end{aligned}$$

注意， $(\mathbf{y}^T \mathbf{A}) \mathbf{y} = \mathbf{y}^T (\mathbf{A} \mathbf{y})$ ，这个性质可以用于验算。

对 \mathbf{y} 求导时要注意，由于 \mathbf{y} 是一个矢量，因此导数应该与 \mathbf{y} 的维度一致：

$$\begin{aligned} \frac{d}{dy_1} (\mathbf{y}^T \mathbf{A} \mathbf{y}) &= 4y_1 + 3y_2 + 2y_3 \\ \frac{d}{dy_2} (\mathbf{y}^T \mathbf{A} \mathbf{y}) &= -2y_2 + 3y_1 + 2y_3 \\ \frac{d}{dy_3} (\mathbf{y}^T \mathbf{A} \mathbf{y}) &= 2y_3 + 2y_1 + 2y_2 \\ \frac{d}{d\mathbf{y}} (\mathbf{y}^T \mathbf{A} \mathbf{y}) &= \begin{pmatrix} 4y_1 + 3y_2 + 2y_3 \\ -2y_2 + 3y_1 + 2y_3 \\ 2y_3 + 2y_1 + 2y_2 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

9. 放入新的线性方程：

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} 2 & 2 & 3 \\ 1 & -1 & 0 \\ -1 & 2 & 1 \\ -1 & 2 & 1 \end{bmatrix}, \mathbf{x} = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix}, \text{ and } \mathbf{b} = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 2 \\ 2 \end{bmatrix}.$$

10. Rank 是 3；

11. 不影响的，高斯消元法可以直接消除掉。依然 rank 等于变量的数量，还是只有唯一解。