

$X = \begin{bmatrix} x_1^T \\ \vdots \\ x_m^T \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^{d \times m}$, $y = \begin{pmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_m \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^m$: כל מהצגה המטריציונית: פזק סינולרי
 מקי"פ: $\arg \min_{w \in \mathbb{R}^d} L_2(f_w) = \arg \min_{w \in \mathbb{R}^d} \frac{1}{m} \|y - X^T w\|^2$
 $\left[\begin{smallmatrix} \text{מכיוון שהקטור שמימין} \\ \text{אלו ה- loss, ולכן} \\ \text{הקטור של ה-} \end{smallmatrix} \right] = \arg \min_{w \in \mathbb{R}^d} \|y - X^T w\|^2$

\times לא בטוח שנמצא w עבורו y_i יהיה בדיוק x_i שכן $d < m$.
 נצטרך שיש יותר משוואות מהמטריציות (כלומר כאשר $d < m$)
 לא נמצא פתרון (בסיסי עקוב) או שנמצא לא יותר פתרון אחד.
 מצב זה מכונה המצב הסגול

\times (בגלל) $XX^T \in \mathbb{R}^{d \times d}$ מניחים ש- $d \geq m$, כלומר קראת שיש d וקטורים.
 נ"ל XX^T - וואן, היא מטריצה מדרגה d בסיסי עקוב.
 $\hat{w} = \arg \min_w \|y - X^T w\|^2$ פזק סינולרי
 מקי"פ: $\hat{w} = (XX^T)^{-1} X y$, והפתרון יחיד.

פונקציה: $f(w) = y - X^T w$ פזק סינולרי
 $\frac{df(w)}{dw} = X y - X X^T w \xrightarrow{\text{שווה ל-0}} X y - X X^T w = 0 \Leftrightarrow$
 $X y = X X^T w \Leftrightarrow (X X^T)^{-1} X y = w$
 וואן $\hat{w} = (X X^T)^{-1} X y$ הספג

\times הוקטור \hat{w} בקצב אומר לנו מהו y הפוטנציאל של x שפס.
 (שבו - שהאופן הוא bias)

XX^T לא הפנה: pseudo-inverse של X : פזק סינולרי
 $D^+ = \begin{cases} a_{ii} = 0: & 0 \\ a_{ii} \neq 0: & \frac{1}{a_{ii}} \end{cases}$ לדוגמה, $D = \text{diag}(a_1, \dots, a_d)$ יהיה:
 $X^+ = V \Sigma^+ U^T$: מקי"פ: $X = U \Sigma V^T$: SVD פתוק ה-
 משפט: $\hat{w} = X^+ y$: מקי"פ: $y = X^T w$, וואן (השאלה):
 $\|y - X^T w\|^2 = 0$
 \times יש קמצק כזה ∞ פתרון אפשרי- \hat{w} , זה אחת מהסגולות, ובה נח.

רציה אקספוננציאלית

נסה להבין את הקשר האקספוננציאלי בין x לבין y .

הקשר המתקבל כזה $f(x) = e^{\langle \omega, x \rangle} \approx y$ ו- ω הוא וקטור.
אם נקח $\log(y) \approx \langle \omega, x \rangle$ זה יראה לנו בעצם אינארטי.