

□ Breed Limousin :

↓
estimable function:

$$\begin{bmatrix} 0 & -1 & 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \mu \\ \alpha_1 \\ \alpha_2 \\ \alpha_3 \end{bmatrix} = q^T b^{(0)}$$

□ Breed Simmental : $\begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 & 1 \end{bmatrix} = q^T$

$$b^{(0)} = \begin{bmatrix} \mu \rightarrow \text{'Angus'} \\ \alpha_1 \rightarrow \text{'Limousin'} \\ \alpha_2 \rightarrow \text{'Simmental'} \end{bmatrix}$$

(3)

(4)