

פתרון תרגיל מספר 1 - מערכות לומדות

שם: מיכאל גרינבאום, ת.ז: 211747639

9 באפריל 2020

1. צ"ל: הטלה של $v = (1, 2, 3, 4)$ על הוקטור $w = (0, -1, 1, 2)$
הוכחה:

$$\langle v, w \rangle = 1 \cdot 0 + 2 \cdot (-1) + 3 \cdot 1 + 4 \cdot 2 = -2 + 3 + 8 = 9$$

$$\|w\|^2 = \langle w, w \rangle = 0^2 + (-1)^2 + 1^2 + 2^2 = 2 + 4 = 6$$

אמרנו בתרגול שההטלה של v על w היא

$$\langle v, w \rangle \cdot \frac{w}{\|w\|^2} = \frac{9}{6} \cdot (0, -1, 1, 2) = \frac{3}{2} \cdot (0, -1, 1, 2) = \left(0, \frac{-3}{2}, \frac{3}{2}, 3\right)$$

$$\boxed{\left(0, \frac{-3}{2}, \frac{3}{2}, 3\right)} \text{ כלומר ההטלה היא}$$

מ.ש.ל. ⊙

2. צ"ל: הטלה של $v = (1, 2, 3, 4)$ על הוקטור $w = (1, 0, 1, -1)$
הוכחה:

$$\langle v, w \rangle = 1 \cdot 1 + 2 \cdot 0 + 3 \cdot 1 + 4 \cdot (-1) = 1 + 3 - 4 = 0$$

$$\|w\|^2 = \langle w, w \rangle = 1^2 + 0^2 + 1^2 + (-1)^2 = 3$$

אמרנו בתרגול שההטלה של v על w היא

$$\langle v, w \rangle \cdot \frac{w}{\|w\|^2} = \frac{0}{3} \cdot (1, 0, 1, -1) = (0, 0, 0, 0)$$

$$\boxed{(0, 0, 0, 0)} \text{ כלומר ההטלה היא}$$

מ.ש.ל. ⊙

3. צ"ל: $\langle v, w \rangle = 0$ אם ורק אם הזווית בין v ל- w זה $\theta = \pm 90^\circ$
הוכחה:

יהי $0 \neq v, w \in \mathbb{R}^m$

⇐ נניח כי הזווית בין v ל- w זה $\theta = \pm 90^\circ$, אזי

$$\langle v, w \rangle = \|v\| \cdot \|w\| \cdot \cos(\theta) = \|v\| \cdot \|w\| \cdot 0 = 0$$

כנדרש

⇒ נניח כי $\langle v, w \rangle = 0$, נסמן את הזווית ביניהם ב- θ , נשים לב כי $-180 \leq \theta \leq 180$, וגם

$$0 = \langle v, w \rangle = \|v\| \cdot \|w\| \cdot \cos(\theta)$$

נשים לב כי $\|v\|, \|w\| \neq 0$ כי הנחנו כי $v, w \neq 0$ ולכן $\cos(\theta) = \frac{0}{\|v\| \cdot \|w\|} = 0$
עתה נשים לב שהזוויות היחידות המקיימות את השוויון בטווח המתאים הוא $\theta = \pm 90^\circ$, כנדרש

מ.ש.ל. ©

$$4. \text{צ"ל: } \|Ax\|_2 = \|x\|_2$$

הוכחה:

נשים לב כי A אורתוגונלית ולכן $A \cdot A^T = A^T \cdot A = I_n$, במקרה הפרטי של נורמה אוקלידית נקבל

$$\|Ax\|_2 \stackrel{\text{def}}{=} \sqrt{\langle Ax, Ax \rangle} \stackrel{\text{def}}{=} \sqrt{(Ax)^T \cdot Ax} = \sqrt{x^T \cdot A^T \cdot A \cdot x} = \sqrt{x^T \cdot I_n \cdot x} = \sqrt{x^T \cdot x} \stackrel{\text{def}}{=} \sqrt{\langle x, x \rangle} \stackrel{\text{def}}{=} \|x\|_2$$

עתה במקרה הכללי למכפלה פנימית שמושרת מנורמה מתקיים $A^* = A^T$ כי A אורתוגונלית

$$\|Ax\|_2 \stackrel{\text{def}}{=} \sqrt{\langle Ax, Ax \rangle} = \sqrt{\langle A^* \cdot Ax, x \rangle} = \sqrt{\langle I_n \cdot x, x \rangle} = \sqrt{\langle x, x \rangle} \stackrel{\text{def}}{=} \|x\|_2$$

מ.ש.ל. ©

$$5. \text{צ"ל: נוסחא ל- } A^{-1} \text{ ונימוק מדוע זה חשוב}$$

הוכחה:

נשים לב כי $A = U \cdot D \cdot V^T$,

נתון ש- U, V הן אורתוגונליות ולכן $U^{-1} = U^T, V^T = V^{-1}$ וגם $|\det(U)| = |\det(V)| = 1$ עתה נשים לב כי $\det(A) \neq 0$ כי A הפיכה ולכן

$$0 \neq |\det(A)| = |\det(U \cdot D \cdot V^T)| = |\det(U) \cdot \det(V^T) \cdot \det(D)| \\ = |\det(U)| \cdot |\det(V^T)| \cdot |\det(D)| = 1 \cdot |\det(D)| = |\det(D)|$$

לכן קיבלנו כי $|\det(D)| \neq 0$, כלומר $\det(D) \neq 0$, כלומר D הפיכה, כלומר U, V, D הפיכות, עתה נשים לב כי

$$A^{-1} = (U \cdot D \cdot V^T)^{-1} = (V^T)^{-1} \cdot D^{-1} \cdot U^{-1} = V \cdot D^{-1} \cdot U^T$$

כלומר הנוסחא שקיבלנו היא $A^{-1} = V \cdot D^{-1} \cdot U^T$, נשים לב שאת V, U^T אפשר לחשב בזמן n^2 ואת D^{-1} בזמן n כי רק צריך לעשות $\frac{1}{\sigma_i}$ לכל איבר באלכסון כדי לחשב הופכית של מטריצה אלכסונית, ולכן אפשר לחשב את A^{-1} בזמן $n^2 + \text{זמן הכפלת המטריצות}$ $O(n^2) \sim O(n^{2.31})$, כלומר מצאנו שיטה יותר יעילה למצוא מטריצה הפוכה. נשים לב שלפי דירוג גאוס, היינו יכולים לחשב הופכית בזמן $O(n^3)$, כלומר מצאנו שיטה יותר יעילה למצוא מטריצה הפוכה.

מ.ש.ל. ©

$$6. \text{צ"ל: מציאת פירוק SVD של } C$$

הוכחה:

$$V \cdot D^2 \cdot V^T = C^T \cdot C = \begin{bmatrix} 26 & 18 \\ 18 & 74 \end{bmatrix}$$

נשים לב כי עבור $v_1 = (-3, 1)$ מתקיים

$$C^T \cdot C \cdot v_1 = \begin{bmatrix} 26 & 18 \\ 18 & 74 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} -3 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 18 - 78 \\ 74 - 54 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -60 \\ 20 \end{bmatrix} = 20 \cdot \begin{bmatrix} -3 \\ 1 \end{bmatrix} = 20 \cdot v_1$$

לכן v_1 הוא וקטור עצמי לערך 20 ולכן $\hat{v}_1 = \frac{v_1}{|v_1|} = \left(\frac{-3}{\sqrt{10}}, \frac{1}{\sqrt{10}} \right)$ ערך עצמי עם נורמה 1 נשים לב כי עבור $v_1 = (1, 3)$ מתקיים

$$C^T \cdot C \cdot v_1 = \begin{bmatrix} 26 & 18 \\ 18 & 74 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 1 \\ 3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 26 + 54 \\ 18 + 222 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 80 \\ 240 \end{bmatrix} = 80 \cdot \begin{bmatrix} 1 \\ 3 \end{bmatrix} = 80 \cdot v_1$$

לכן v_2 הוא וקטור עצמי לערך 80 ולכן $\hat{v}_2 = \frac{v_2}{|v_2|} = \left(\frac{1}{\sqrt{10}}, \frac{3}{\sqrt{10}} \right)$ ערך עצמי עם נורמה 1 ולכן $\{\hat{v}_1, \hat{v}_2\}$ זה בסיס אורתונורמלי של וקטורים עצמיים, כלומר נוכל למצוא כי

$$V = V^T = \begin{bmatrix} \frac{-3}{\sqrt{10}} & \frac{1}{\sqrt{10}} \\ \frac{1}{\sqrt{10}} & \frac{3}{\sqrt{10}} \end{bmatrix}, D^2 = \begin{bmatrix} 20 & 0 \\ 0 & 80 \end{bmatrix} \Rightarrow D = \begin{bmatrix} \sqrt{20} & 0 \\ 0 & \sqrt{80} \end{bmatrix}$$

עכשיו אנו יודעים כי

$$\begin{aligned} C \cdot V &= U \cdot D \Rightarrow \boxed{U = C \cdot V \cdot D^{-1}} \\ U &= \begin{bmatrix} 5 & 5 \\ -1 & 7 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \frac{-3}{\sqrt{10}} & \frac{1}{\sqrt{10}} \\ \frac{1}{\sqrt{10}} & \frac{3}{\sqrt{10}} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \frac{1}{\sqrt{20}} & 0 \\ 0 & \frac{1}{\sqrt{80}} \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} -\sqrt{10} & 2 \cdot \sqrt{10} \\ \sqrt{10} & 2 \cdot \sqrt{10} \end{bmatrix} \cdot \frac{1}{\sqrt{20}} \cdot \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & \frac{1}{2} \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} -\sqrt{10} & \sqrt{10} \\ \sqrt{10} & \sqrt{10} \end{bmatrix} \cdot \frac{1}{\sqrt{20}} = \begin{bmatrix} \frac{-\sqrt{2}}{2} & \frac{\sqrt{2}}{2} \\ \frac{\sqrt{2}}{2} & \frac{\sqrt{2}}{2} \end{bmatrix} \end{aligned}$$

לכן קיבלנו כי

$$\boxed{U = \begin{bmatrix} \frac{-\sqrt{2}}{2} & \frac{\sqrt{2}}{2} \\ \frac{\sqrt{2}}{2} & \frac{\sqrt{2}}{2} \end{bmatrix}, D = \begin{bmatrix} \sqrt{20} & 0 \\ 0 & \sqrt{80} \end{bmatrix}, V = \begin{bmatrix} \frac{-3}{\sqrt{10}} & \frac{1}{\sqrt{10}} \\ \frac{1}{\sqrt{10}} & \frac{3}{\sqrt{10}} \end{bmatrix}}$$

מ.ש.ל. \odot

7. צ"ל: הוכחה שהאלגוריתם שואף ל- $\pm v_1$

הוכחה:

תחילה נוכיח באינדוקציה כי $b_{k+1} = \frac{C_0^k \cdot b_0}{\|C_0^k \cdot b_0\|}$ בסיס: $k=0$: נשים לב כי

$$b_1 \stackrel{\text{def}}{=} \frac{C_0 \cdot b_0}{\|C_0 \cdot b_0\|}$$

כנדרש

צעד: $k-1 \rightarrow k$: נשים לב כי

$$\begin{aligned} b_{k+1} &= \frac{C_0 \cdot b_k}{\|C_0 \cdot b_k\|} \stackrel{\text{induction}}{=} \frac{C_0 \cdot \frac{C_0^{k-1} \cdot b_0}{\|C_0^{k-1} \cdot b_0\|}}{\left\| C_0 \cdot \frac{C_0^{k-1} \cdot b_0}{\|C_0^{k-1} \cdot b_0\|} \right\|} = \frac{C_0 \cdot C_0^{k-1} \cdot b_0}{\left\| C_0 \cdot \|C_0^{k-1} \cdot b_0\| \cdot \frac{C_0^{k-1} \cdot b_0}{\|C_0^{k-1} \cdot b_0\|} \right\|} \\ &= \frac{C_0 \cdot C_0^{k-1} \cdot b_0}{\|C_0 \cdot C_0^{k-1} \cdot b_0\|} = \frac{C_0^k \cdot b_0}{\|C_0^k \cdot b_0\|} \end{aligned}$$

כנדרש,

עתה נסמן $b_0 = \sum_{i=1}^n a_i \cdot v_i$, לכן מתקיים

$$C_0^k \cdot b_0 = C_0^k \cdot \left[\sum_{i=1}^n a_i \cdot v_i \right] = \sum_{i=1}^n a_i \cdot C_0^k \cdot v_i = \sum_{i=1}^n a_i \cdot \lambda_i^k \cdot v_i = a_1 \cdot \lambda_1^k \cdot \left[v_1 + \sum_{i=2}^n \frac{a_i}{a_1} \cdot \left(\frac{\lambda_i}{\lambda_1} \right)^k \cdot v_i \right]$$

נציב ונקבל

$$\begin{aligned}
 b_{k+1} &= \frac{C_0^k \cdot b_0}{\|C_0^k \cdot b_0\|} = \frac{a_1 \cdot \lambda_1^k \cdot \left[v_1 + \sum_{i=2}^n \frac{a_i}{a_1} \cdot \left(\frac{\lambda_i}{\lambda_1} \right)^k \cdot v_i \right]}{\left\| a_1 \cdot \lambda_1^k \cdot \left[v_1 + \sum_{i=2}^n \frac{a_i}{a_1} \cdot \left(\frac{\lambda_i}{\lambda_1} \right)^k \cdot v_i \right] \right\|} \\
 &= \frac{a_1 \cdot \lambda_1^k \cdot \left[v_1 + \sum_{i=2}^n \frac{a_i}{a_1} \cdot \left(\frac{\lambda_i}{\lambda_1} \right)^k \cdot v_i \right]}{\|a_1 \cdot \lambda_1^k\| \cdot \left\| \left[v_1 + \sum_{i=2}^n \frac{a_i}{a_1} \cdot \left(\frac{\lambda_i}{\lambda_1} \right)^k \cdot v_i \right] \right\|} \\
 &= \text{sign}(a_1 \cdot \lambda_1^k) \cdot \frac{\left[v_1 + \sum_{i=2}^n \frac{a_i}{a_1} \cdot \left(\frac{\lambda_i}{\lambda_1} \right)^k \cdot v_i \right]}{\left\| \left[v_1 + \sum_{i=2}^n \frac{a_i}{a_1} \cdot \left(\frac{\lambda_i}{\lambda_1} \right)^k \cdot v_i \right] \right\|}
 \end{aligned}$$

עתה נשים לב כי $\frac{\lambda_i}{\lambda_1} < 1$ לכל $2 \leq i \leq n$ מהנתון $\lambda_1 > \lambda_2 \geq \dots \geq \lambda_n$ ולכן $\left(\frac{\lambda_i}{\lambda_1} \right)^k \xrightarrow{k \rightarrow \infty} 0$, נציב ונקבל מאש"ג כי

$$\begin{aligned}
 \lim_{k \rightarrow \infty} \left[\sum_{i=2}^n \frac{a_i}{a_1} \cdot \left(\frac{\lambda_i}{\lambda_1} \right)^k \cdot v_i \right] &= \sum_{i=2}^n \frac{a_i}{a_1} \cdot 0 \cdot v_i = 0_{\mathbb{R}^m} \\
 \lim_{k \rightarrow \infty} \left[v_1 + \sum_{i=2}^n \frac{a_i}{a_1} \cdot \left(\frac{\lambda_i}{\lambda_1} \right)^k \cdot v_i \right] &= v_1 + 0_{\mathbb{R}^m} = v_1
 \end{aligned}$$

ולכן נקבל כי

$$\begin{aligned}
 \lim_{k \rightarrow \infty} b_{k+1} &= \lim_{k \rightarrow \infty} \left[\text{sign}(a_1 \cdot \lambda_1^k) \cdot \frac{\left[v_1 + \sum_{i=2}^n \frac{a_i}{a_1} \cdot \left(\frac{\lambda_i}{\lambda_1} \right)^k \cdot v_i \right]}{\left\| \left[v_1 + \sum_{i=2}^n \frac{a_i}{a_1} \cdot \left(\frac{\lambda_i}{\lambda_1} \right)^k \cdot v_i \right] \right\|} \right] \\
 &= \text{sign}(a_1 \cdot \lambda_1^k) \cdot \lim_{k \rightarrow \infty} \left[\frac{\left[v_1 + \sum_{i=2}^n \frac{a_i}{a_1} \cdot \left(\frac{\lambda_i}{\lambda_1} \right)^k \cdot v_i \right]}{\left\| \left[v_1 + \sum_{i=2}^n \frac{a_i}{a_1} \cdot \left(\frac{\lambda_i}{\lambda_1} \right)^k \cdot v_i \right] \right\|} \right] \\
 &= \text{sign}(a_1 \cdot \lambda_1^k) \cdot \frac{\lim_{k \rightarrow \infty} \left[v_1 + \sum_{i=2}^n \frac{a_i}{a_1} \cdot \left(\frac{\lambda_i}{\lambda_1} \right)^k \cdot v_i \right]}{\left\| \lim_{k \rightarrow \infty} \left[v_1 + \sum_{i=2}^n \frac{a_i}{a_1} \cdot \left(\frac{\lambda_i}{\lambda_1} \right)^k \cdot v_i \right] \right\|} \\
 &= \text{sign}(a_1 \cdot \lambda_1^k) \cdot \frac{v_1}{\|v_1\|} = \text{sign}(a_1 \cdot \lambda_1^k) \cdot \frac{v_1}{\|1\|} = \pm v_1
 \end{aligned}$$

כלומר הראנו שהאלגוריתם מתכנס ל- $\pm v_1$, כנדרש

מ.ש.ל. \odot

8. צ"ל: היאקוביאן של $f(\sigma)$
הוכחה:

תחילה נסמן את העמודות של U ב- u_i , ונסמן $\sigma = (\sigma_1, \dots, \sigma_n)$ וננסה לפשט את הביטוי:

$$\begin{aligned} f(\sigma) &= U \cdot \text{diag}(\sigma) \cdot U^T \cdot x = U \cdot \text{diag}(\sigma) \cdot \begin{bmatrix} \langle u_1, x \rangle \\ \vdots \\ \langle u_n, x \rangle \end{bmatrix} \\ &= U \cdot \begin{bmatrix} \sigma_1 \cdot \langle u_1, x \rangle \\ \vdots \\ \sigma_n \cdot \langle u_n, x \rangle \end{bmatrix} = \sum_{i=1}^n \sigma_i \cdot u_i \cdot \langle u_i, x \rangle \end{aligned}$$

עתה נרצה לחשב את

$$\begin{aligned} \frac{\partial f_i}{\partial \sigma_j} &= \frac{\partial}{\partial \sigma_j} \left[\sum_{k=1}^n \sigma_k \cdot u_k \cdot \langle u_k, x \rangle \right]_i = \sum_{k=1}^n [u_k \cdot \langle u_k, x \rangle]_i \cdot \frac{\partial \sigma_k}{\partial \sigma_j} \\ &= \sum_{k=1}^n [u_k \cdot \langle u_k, x \rangle]_i \cdot \begin{cases} 1 & i = j \\ 0 & i \neq j \end{cases} = [u_j \cdot \langle u_j, x \rangle]_i \end{aligned}$$

כלומר קיבלנו שבשורה ה- i יש לנו את הוקטור $u_j \cdot \langle u_j, x \rangle$, שבצורה מטריציות אפשר לרשום:

$$J_\sigma(f) = U \cdot \begin{bmatrix} \langle u_1, x \rangle & 0 & 0 \\ 0 & \ddots & 0 \\ 0 & 0 & \langle u_n, x \rangle \end{bmatrix} = U \cdot \text{diag}(U^T \cdot x)$$

כלומר קיבלנו כי $J_\sigma(f) = U \cdot \text{diag}(U^T \cdot x)$

מ.ש.ל. ☺

9. צ"ל: הגרדיאנט של $h(\sigma) = \frac{1}{2} \|f(\sigma) - y\|^2$

הוכחה:

נשתמש בחוק השרשרת ובכך שבתרגול ראינו כי הגרדיאנט של $\|x\|^2 = 2x$ ונקבל כי

$$\begin{aligned} J_\sigma(f - y) &= J_\sigma(f) \\ J_{f-y}(h) &= \left(\nabla \left[\frac{1}{2} \|f(\sigma) - y\|^2 \right] \right)^T = 2 \cdot \left[\frac{1}{2} \cdot (f(\sigma) - y) \right]^T = (f(\sigma) - y)^T \\ J_\sigma(h) &= J_{f-y}(h) \cdot J_\sigma(f - y) = (f(\sigma) - y)^T \cdot J_\sigma(f) \end{aligned}$$

לכן נקבל כי

$$\nabla h(\sigma) = J_\sigma(h)^T = J_\sigma(f)^T \cdot (f(\sigma) - y)$$

מ.ש.ל. ☺

10. צ"ל: היאקוביאן של softmax

הוכחה:

נסמן ב- $f_i = \frac{g_i}{h}$, $g_i = e^{a_i}$, $h = \sum_{i=1}^n e^{a_i}$ לכן $f_i = \frac{g_i}{h}$ נחלק ל- 2 מקרים: אם $i \neq j$ אז

$$\begin{aligned} \frac{\partial f_i}{\partial a_j} &= \frac{\partial}{\partial a_j} \cdot \frac{g_i}{h} = \frac{\partial}{\partial a_j} \cdot \left[\frac{e^{a_i}}{\sum_{i=1}^n e^{a_i}} \right] = \frac{0 \cdot [\sum_{i=1}^n e^{a_i}] - e^{a_i} \cdot e^{a_j}}{[\sum_{i=1}^n e^{a_i}]^2} = \frac{-e^{a_i} \cdot e^{a_j}}{[\sum_{i=1}^n e^{a_i}]^2} \\ &= -\frac{e^{a_i}}{\sum_{i=1}^n e^{a_i}} \cdot \frac{e^{a_j}}{\sum_{j=1}^n e^{a_j}} = -f_i \cdot f_j \end{aligned}$$

עכשיו אם $i = j$:

$$\begin{aligned}\frac{\partial f_i}{\partial a_j} &= \frac{\partial}{\partial a_j} \cdot \frac{g_i}{h} = \frac{\partial}{\partial a_j} \cdot \left[\frac{e^{a_i}}{\sum_{i=1}^n e^{a_i}} \right] = \frac{e^{a_i} \cdot [\sum_{i=1}^n e^{a_i}] - e^{a_i} \cdot e^{a_i}}{[\sum_{i=1}^n e^{a_i}]^2} = \frac{e^{a_i} \cdot [\sum_{i=1}^n e^{a_i} - e^{a_i}]}{[\sum_{i=1}^n e^{a_i}]^2} \\ &= \frac{e^{a_i}}{\sum_{i=1}^n e^{a_i}} \cdot \frac{\sum_{i=1}^n e^{a_i} - e^{a_i}}{\sum_{i=1}^n e^{a_i}} = f_i \cdot \left[1 - \frac{e^{a_i}}{\sum_{i=1}^n e^{a_i}} \right] = f_i \cdot (1 - f_i)\end{aligned}$$

כלומר קיבלנו כי

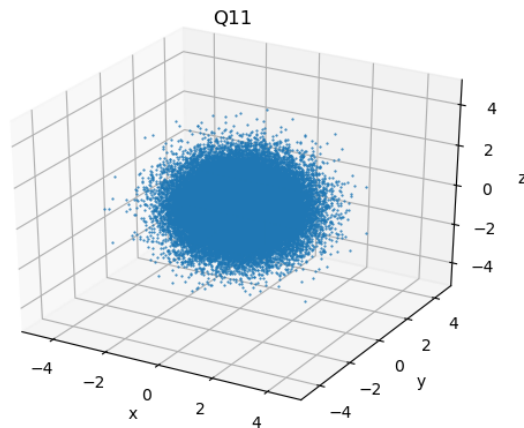
$$\frac{\partial f_i}{\partial a_j} = \begin{cases} f_i \cdot (1 - f_i) & i = j \\ -f_i \cdot f_j & i \neq j \end{cases}$$

אם נגדיר $\delta_{i,j} = \begin{cases} 1 & i = j \\ 0 & i \neq j \end{cases}$, נוכל לכתוב את הנוסחה באופן הבא:

$$\frac{\partial f_i}{\partial a_j} = f_i \cdot (\delta_{i,j} - f_j)$$

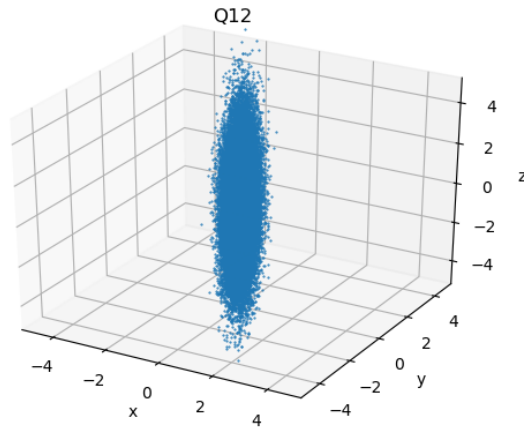
מ.ש.ל. ☺

11. פתרון:



מ.ש.ל. ☺

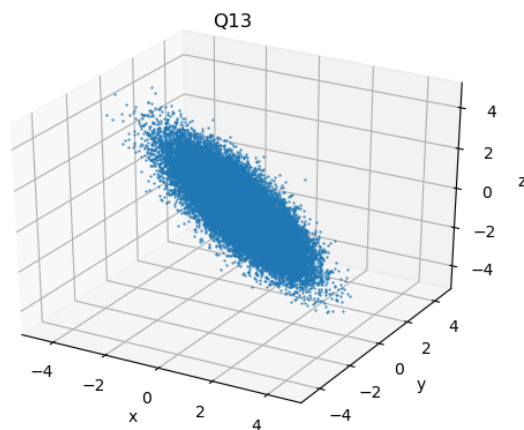
12. פתרון:



היינו מצפים שתצא המטריצה $\begin{bmatrix} 0.01 & 0 & 0 \\ 0 & 0.25 & 0 \\ 0 & 0 & 4 \end{bmatrix}$ בגלל שהגדלנו ב- $0.1, 0.5, 2$ variance מגדיל את הסקלר בריבוע והמטריצה ההתחלתית הייתה I_3 .
 המטריצה שיצאה היא $\begin{bmatrix} 0.011001 & 0.001 & 0.005 \\ 0.001 & 0.249 & 0.07 \\ 0.005 & 0.07 & 4.019 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 0.01 & 0 & 0 \\ 0 & 0.25 & 0 \\ 0 & 0 & 4 \end{bmatrix}$ שזה ממש דומה למטריצה המקורית עד כדי שגיאה קטנה במחשב.

מ.ש.ל. ☺

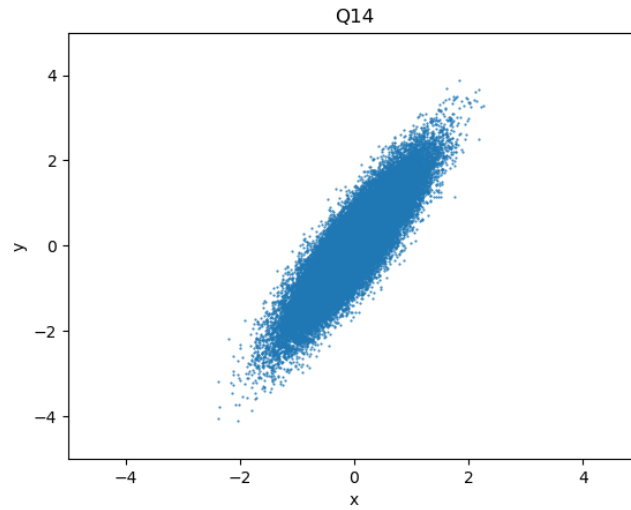
13. פתרון:



המטריצה שיצאה היא $\begin{bmatrix} 0.86 & -1.42 & 0.02 \\ -1.42 & 3.3 & 0.16 \\ 0.02 & 0.16 & 0.05 \end{bmatrix}$, שלא מכילה הרבה משמעות לדעתי, אבל זה פשוט סיבוב של המידע מהמטריצה הקודמת, אז אני מנחש ש- \det לדוגמא נשמר.

מ.ש.ל. ©

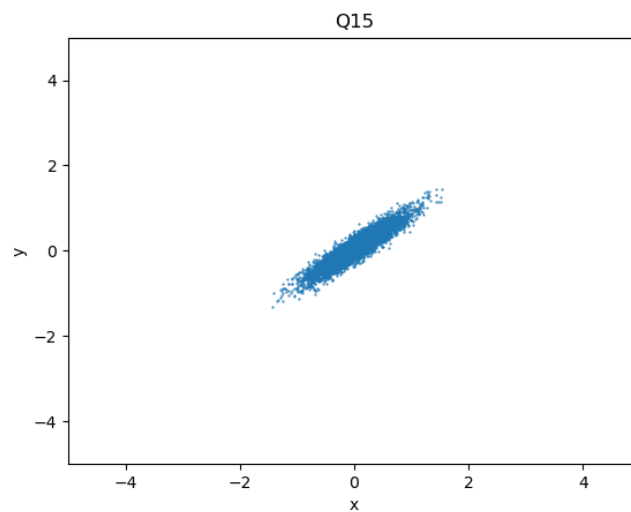
14. פתרון:



ההטלה נראת כמו גאוסיאן לאחר סקייל וסיבוב, זה הגיוני כי ראינו שהטלה של גאוסיאן היא גאוסיאן. ואם היינו עושים הטלה למטריצה המקורית היינו מקבלים בדיוק גאוסיאן.

מ.ש.ל. ©

15. פתרון:



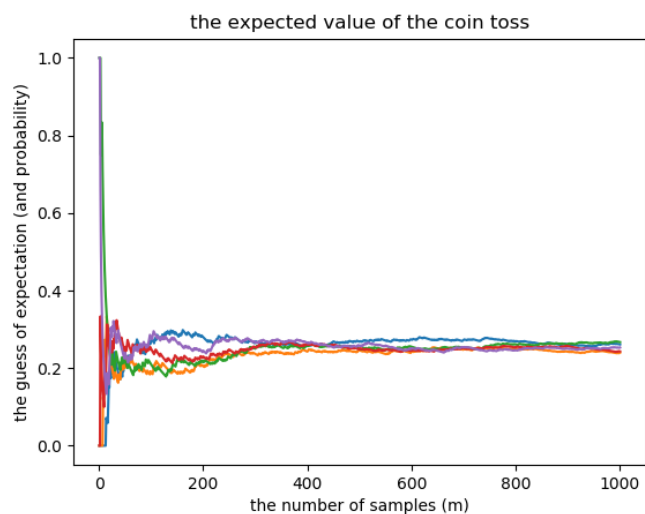
ההטלה נראת כמו גאוסיאן לאחר סקייל וסיבוב, זה הגיוני כי ראינו שהטלה של גאוסיאן בהתנייה היא גאוסיאן. ואם היינו עושים הטלה למטריצה המקורית היינו מקבלים בדיוק גאוסיאן.

מ.ש.ל. ©

16. פתרון:

(א) פתרון:

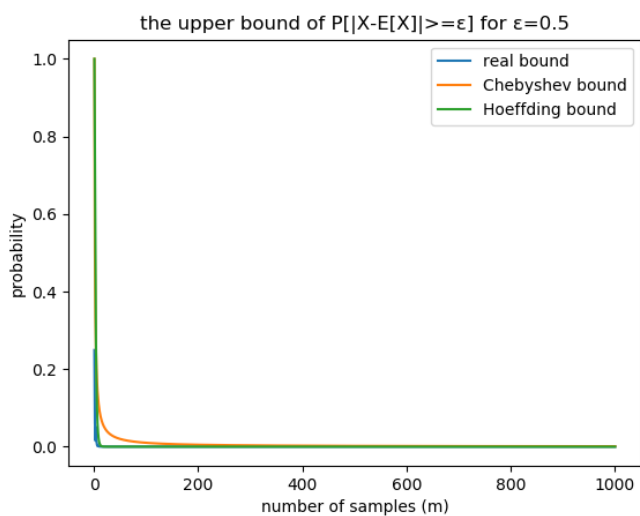
אני מצפה שבאינסוף הערך יהיה 0.25 בגלל שעבור משתנה ברנולי מתקיים $\mathbb{E}[X] = p$ ובקוד שלנו מתקיים $p = 0.25$, ובאינסוף אנחנו יודעים שמחוק המספרים הגדולים, אנחנו נתקרב יותר ויותר לתוחלת.

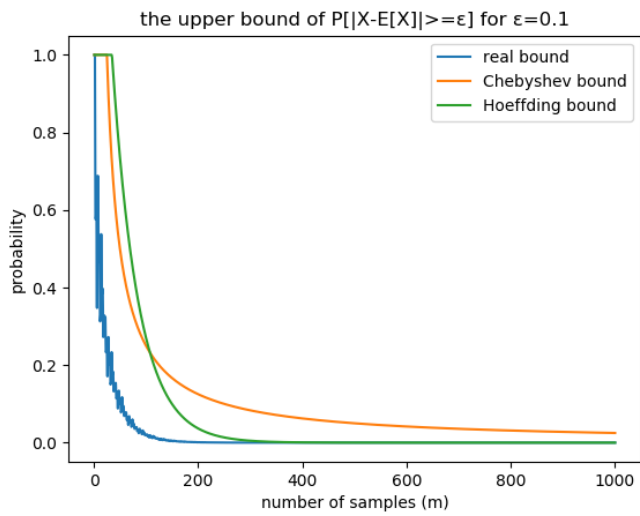
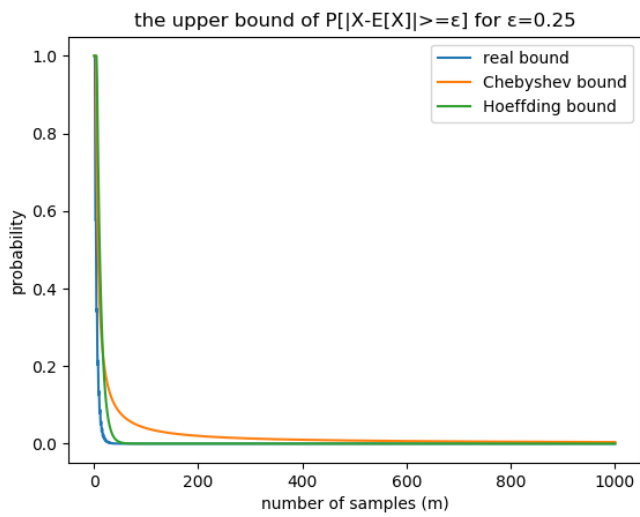


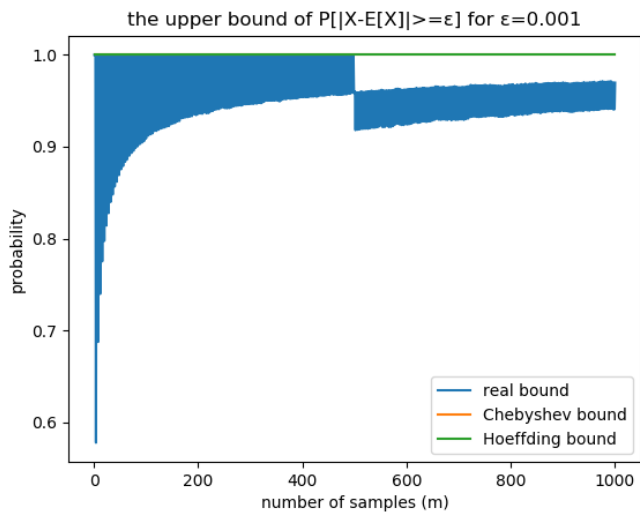
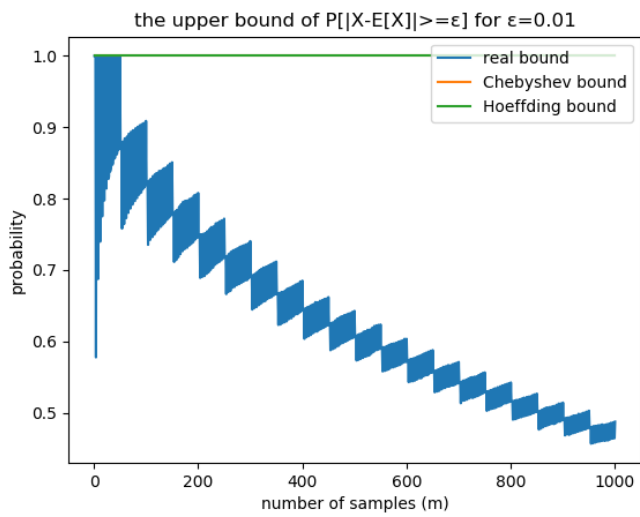
מ.ש.ל.א. ☺

(ב) פתרון:

אני מצפה לראות שהחסם האמיתי תמיד יהיה מתחת לחסמים של צ'בישב והופדינג ונראה יותר שינויים ככל שהאפסילון קטן יותר (נראה שהופדינג יותר חזק)







מ.ש.ל.ב. 😊