# 2D Vision and Deep Learning: Ex. Sheet 1

Due on Monday, 22th October 2018 at 10:00

Julian Brummer

### Task 1

414

$$1.) \ x^T y = 59 \qquad \checkmark$$

1.) 
$$x^{T}y = 59$$
2.)  $xy^{T} = \begin{pmatrix} 24 & 28 \\ 30 & 35 \end{pmatrix}$ 

3.) 
$$xy^Tz = \begin{pmatrix} 24 & 28 \\ 30 & 35 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 8 \\ 9 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 444 \\ 555 \end{pmatrix}$$

4.) 
$$rk(xy^T) = 1$$
, da  $det(xy^T) = 0$  und  $xy^T \neq 0^{2x^2}$ 

## Task 2

414

1.) 
$$det(R_1) = \cos^2 \alpha + \sin^2 \alpha = 1$$
,  $det(R_2) = -\cos^2 \alpha - \sin^2 \alpha = -1$   
2.) Ja.  $R_1 R_1^T = I = R_2 R_2^T$   
3.) Ja.  $R_1^{-1} = R_1^T$ ,  $R_2^{-1} = R_2^T$ 

2.) Ja. 
$$R_1 R_1^T = I = R_2 R_2^T$$

3.) Ja. 
$$R_1^{-1} = R_1^T$$
,  $R_2^{-1} = R_2^T$ 

4.)  $R_1$  ist eine Drehmatrix und  $R_2$  eine Spiegelungsmatrix.

### Task 3 414

$$\underline{\text{zz.}}$$
:  $rk(u_{\times}) = 2$ 

Bew.: 
$$ker(u_{\times}) = \{v \in \mathbb{R}^3 \mid u_{\times}v = u \times v = 0\} = \{v \in \mathbb{R}^3 \mid v = \lambda u, \lambda \in \mathbb{R}\}$$
  
 $\Rightarrow dim(ker(u_{\times})) = 1$   
 $\Rightarrow rk(u_{\times}) = 2$ 

# Task 4

Das Zeichnen in Latex war mir zuviel Aufwand deshalb nur beschrieben:

- 1.)  $\{(0,y) \mid y \in \mathbb{R}\} \cup \{(x,0) \mid x \in \mathbb{R}\}$  (die beiden Koordinatenachsen)
- 2.) Ein um 45° gedrehtes, zentriertes Quadrat mit Seitenlänge  $\sqrt{2}$
- 3.) Einheitskreis
- 4.) Einheitsquadrat (Seitenlänge 2)

### Task 5 616

1.) 
$$\frac{d}{dx} \left( \frac{1}{1 + e^{-x}} \right) = \frac{e^x}{(e^x + 1)^2}$$

$$2.) \frac{\mathrm{d}}{\mathrm{d}x}|x| = \frac{x}{|x|} \quad \checkmark$$

3.) 
$$\frac{\partial}{\partial x} w^T x = w$$

4.) 
$$\frac{\partial}{\partial w} w^T x = x$$

5.) 
$$\frac{\partial}{\partial x} Mx = J_{f_m}(x) \text{ mit } f_m : \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}^m : x \mapsto Mx$$

$$= \begin{pmatrix} \frac{\partial}{\partial x} M_1 x \\ \vdots \\ \frac{\partial}{\partial x} M_m x \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} M_1 \\ \vdots \\ M_m \end{pmatrix} = M, \text{ wobei } M_i \text{ der i-te Zeilenvektor von M.}$$

6.) 
$$\frac{\mathrm{d}y_i}{\mathrm{d}m_{ij}} = \frac{\mathrm{d}}{\mathrm{d}m_{ij}} M_i \ x = \frac{\mathrm{d}}{\mathrm{d}m_{ij}} \left( \sum_{k=1}^n m_{ik} x_k \right) = x_j$$

#### Task 6 5/5

1.) 
$$\mu = \frac{4}{6} = \frac{2}{3}$$

2.) 
$$\sigma^2 = \frac{1}{6} \left( 4 \left( 1 - \frac{2}{3} \right) + 2 \left( 0 - \frac{2}{3} \right)^2 \right) = \frac{2}{9}$$

3.) 
$$P(S) = \left(\frac{1}{2}\right)^6 = \frac{1}{64}$$
 (mit Reihenfolge)  $\checkmark$ 

3.) 
$$P(S) = \left(\frac{1}{2}\right)^6 = \frac{1}{64}$$
 (mit Reihenfolge)  $\checkmark$ 

$$P(S) = \binom{6}{4} \left(\frac{1}{2}\right)^6 = \frac{15}{64}$$
 (ohne Reihenfolge)

4.) 
$$P(S) = \left(\frac{3}{5}\right)^4 \left(\frac{2}{5}\right)^2 = \frac{324}{5^6} = 0.020763$$
 (mit Reihenfolge)

$$P(S) = {6 \choose 4} \left(\frac{3}{5}\right)^4 \left(\frac{2}{5}\right)^2 = \frac{972}{3125} = 0.31104$$
 (ohne Reihenfolge)

5.) 
$$p(x=1) = \frac{2}{3} \checkmark$$

### Task 7 313

1.) 
$$P(y = T, x = b) = 0.1$$

2.) 
$$P(y = T|x = b) = \frac{P(y = T, x = b)}{P(x = b)} = \frac{0.1}{0.3} = \frac{1}{3}$$

3.) 
$$P(y=T)=0.5$$