

1-(a)

\vec{w} size: $(d+1) \times 1$. \vec{y} size: $(1 \times d)$

1-(b)

matrix

A size: $(1 \times d)$

$$A = \begin{bmatrix} 1 & x_1 & x_1^2 & \dots & x_1^d \\ 1 & x_2 & x_2^2 & \dots & x_2^d \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 1 & x_n & x_n^2 & \dots & x_n^d \end{bmatrix}$$

1-(c)

$$A = \begin{bmatrix} 1 & x_1 & x_1^2 & \dots & x_1^{n-1} \\ 1 & x_2 & x_2^2 & \dots & x_2^{n-1} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 1 & x_n & x_n^2 & \dots & x_n^{n-1} \end{bmatrix}$$

$$\sim \begin{bmatrix} 1 & x_1 & x_1^2 & \dots & x_1^{n-1} \\ 0 & x_2 - x_1 & x_2^2 - x_1^2 & \dots & x_2^{n-1} - x_1^{n-1} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & x_n - x_1 & x_n^2 - x_1^2 & \dots & x_n^{n-1} - x_1^{n-1} \end{bmatrix}$$

determinant는 역행렬이 가역인지를 보아줄 수 있음
 역행렬이 가역인지를 따지는 것은 역행렬이 같은 행으로 이루어진 역행렬으로
 row equivalent 인지를 따지는 것과 같다. 그와 역행렬에서 det는
 pivot 가리 음의 값이 바뀌는 두 개의 경우 뿐이다. $n \times n$ 역행렬 (n>1)
 이거나 2 역행렬의 선형 결합에서 역행렬이 역행렬까지 바뀌는 과정까지
 하여 A 의 역행렬 역행렬의 pivot의 음의 det를 구할 수 있음

$$\det A = a_{11} \det A_{11} - a_{12} \det A_{12} + \dots + (-1)^{1+n} a_{1n} \det A_{1n}$$

$\det A_{ij}$ 역시 A_{ij} 의 역행렬의 det를 재귀적으로 구할 수 있음

1-(d)

matrix A 가 가역이다 Identity matrix와 row equivalent하다

$$A\vec{x} = \vec{y} \rightarrow \vec{x} = A^{-1}\vec{y}$$

1-(e)

A 가 가역, A^{-1} 가 존재한다

$$A\vec{w} = \vec{y} \rightarrow A^{-1}A\vec{w} = A^{-1}\vec{y} \rightarrow \vec{w} = A^{-1}\vec{y}$$

A^{-1} 과 \vec{y} 를 곱하여 해를 구할 수 있다

2.

$$A\vec{w} = \vec{y} \rightarrow (A^T A)^{-1} A^T \cdot A\vec{w} = (A^T A)^{-1} A^T \cdot \vec{y} \rightarrow \vec{w} = (A^T A)^{-1} A^T \vec{y}$$