```python
import numpy as np

print('###################################################################')
print('                         Question 1a                              ')
print('###################################################################')
print(' ')

a = [[1, 0, 0, 0],
     [0, 2, 3, 0],
     [1, 0, 0, 5]]
J = np.array(a)
print(np.linalg.inv(np.dot(J,J.T)))


print('###################################################################')
print('                         Question 1c                              ')
print('###################################################################')
print(' ')

T1 = np.array([2, 4, 6, 5])
T2 = np.array([2, 5, 6, 5])
pseudoInv = np.dot(np.linalg.inv(np.dot(J,J.T)),J)
print(np.dot(pseudoInv,T1))
print(np.dot(pseudoInv,T2))
```

Output

```
ak@ubuntu16:~/Dynamics$ python3 Constraints.py
###################################################################
                    Question 1a
###################################################################

[[ 1.04        0.          -0.04       ]
 [ 0.          0.07692308  0.          ]
 [-0.04        0.          0.04       ]]
###################################################################
                    Question 1c
###################################################################

[1. 2. 1.]
[1.         2.15384615 1.         ]
```