

## 1. 引言(Introduction)

### 1.1 Welcome

### 1.2 什么是机器学习(What is Machine Learning)

### 1.3 监督学习(Supervised Learning)

### 1.4 无监督学习(Unsupervised Learning)

## 2 单变量线性回归(Linear Regression with One Variable)

### 2.1 模型表示(Model Representation)

### 2.2 代价函数(Cost Function)

### 2.3 代价函数 - 直观理解1(Cost Function - Intuition I)

### 2.4 代价函数 - 直观理解2(Cost Function - Intuition II)

### 2.5 梯度下降(Gradient Descent)

### 2.6 梯度下降直观理解(Gradient Descent Intuition)

### 2.7 线性回归中的梯度下降(Gradient Descent For Linear Regression)

## 3 Linear Algebra Review

### 3.1 Matrices and Vectors

### 3.2 Addition and Scalar Multiplication

### 3.3 Matrix Vector Multiplication

### 3.4 Matrix Matrix Multiplication

### 3.5 Matrix Multiplication Properties

### 3.6 Inverse and Transpose

# 1. 引言(Introduction)

## 1.1 Welcome

随着互联网数据不断累积，硬件不断升级迭代，在这个信息爆炸的时代，机器学习已被应用在各行各业中，可谓无处不在。

一些常见的机器学习的应用，例如：

- 手写识别
- 垃圾邮件分类
- 搜索引擎
- 图像处理
- ...

使用到机器学习的一些案例：

- 数据挖掘

- 网页点击流数据分析
- 人工无法处理的工作(量大)
  - 手写识别
  - 计算机视觉
- 个人定制
  - 推荐系统
- 研究大脑
- .....

## 1.2 什么是机器学习 (What is Machine Learning)

1. 机器学习定义 这里主要有两种定义：

- Arthur Samuel (1959). Machine Learning: Field of study that gives computers the ability to learn without being explicitly programmed.

这个定义有点不正式但提出的时间最早，来自于一个懂得计算机编程的下棋菜鸟。他编写了一个程序，但没有显式地编程每一步该怎么走，而是让计算机自己和自己对弈，并不断地计算布局的好坏，来判断什么情况下获胜的概率高，从而积累经验，好似学习，最后，这个计算机程序成为了一个比他自己还厉害的棋手。

- Tom Mitchell (1998) Well-posed Learning Problem: A computer program is said to learn from experience  $E$  with respect to some **task**  $T$  and some **performance measure**  $P$ , if its performance on  $T$ , as measured by  $P$ , improves with **experience**  $E$ .

Tom Mitchell 的定义更为现代和正式。在过滤垃圾邮件这个例子中，电子邮件系统会根据用户对电子邮件的标记（是/不是垃圾邮件）不断学习，从而提升过滤垃圾邮件的准确率，定义中的三个字母分别代表：

- $T$ (Task): 过滤垃圾邮件任务。
- $P$ (Performance): 电子邮件系统过滤垃圾邮件的准确率。
- $E$ (Experience): 用户对电子邮件的标记。

2. 机器学习算法

主要有两种机器学习的算法分类

1. 监督学习
2. 无监督学习

两者的区别为是否需要人工参与数据结果的标注。这两部分的内容占比很大，并且很重要，掌握好了可以在以后的应用中节省大把大把的时间~

还有一些算法也属于机器学习领域，诸如：

- 半监督学习: 介于监督学习于无监督学习之间
- 推荐算法: 没错，就是那些个买完某商品后还推荐同款的某购物网站所用的算法。
- 强化学习: 通过观察来学习如何做出动作，每个动作都会对环境有所影响，而环境的反馈又可以引导该学习算法。
- 迁移学习

## 1.3 监督学习(Supervised Learning)

监督学习，即为教计算机如何去完成预测任务（有反馈），预先给一定数据量的输入和对应的结果即训练集，建模拟合，最后让计算机预测未知数据的结果。

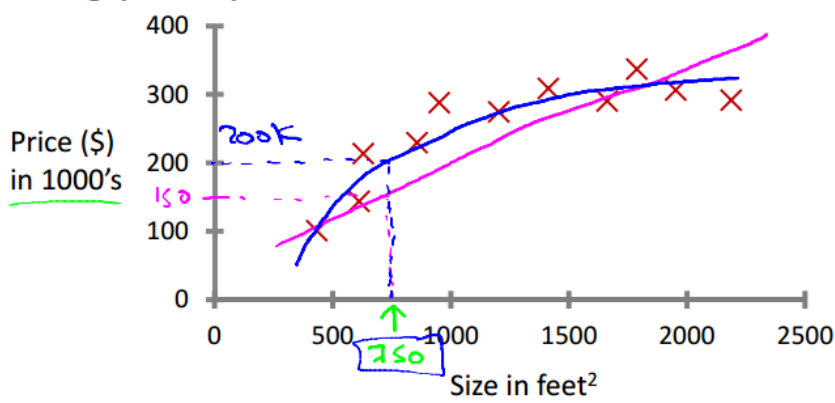
监督学习一般有两种：

### 1. 回归问题(Regression)

回归问题即为预测一系列的连续值。

在房屋价格预测的例子中，给出了一系列的房屋面积数据，根据这些数据来预测任意面积的房屋价格。给出照片-年龄数据集，预测给定照片的年龄。

#### Housing price prediction.



Supervised Learning  
"right answers" given

Regression: Predict continuous  
valued output (price)

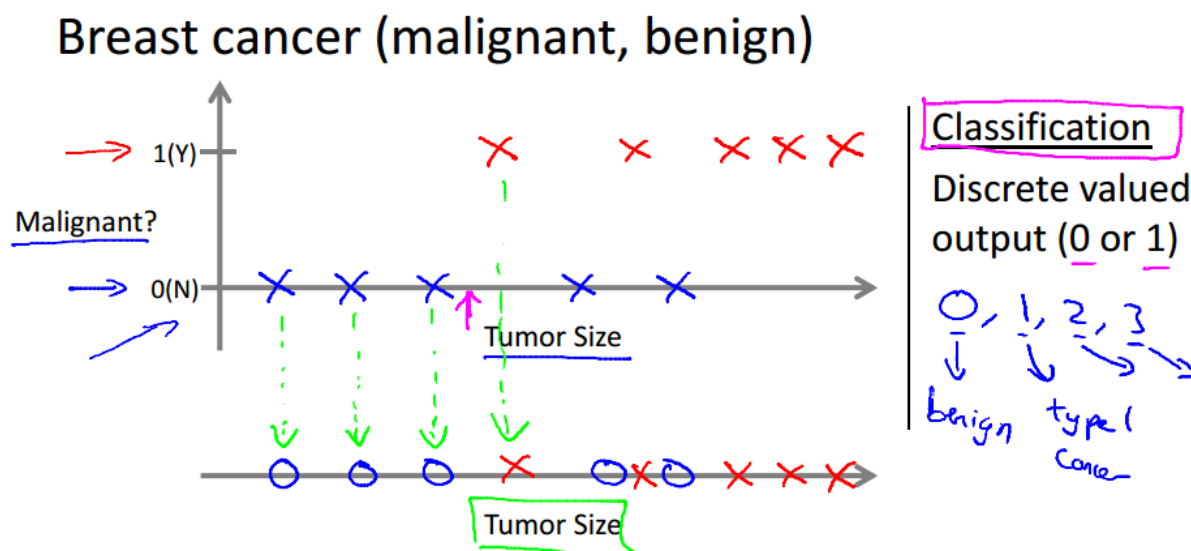
Andrew Ng

### 2. 分类问题(Classification)

分类问题即为预测一系列的离散值。

即根据数据预测被预测对象属于哪个分类。

视频中举了癌症肿瘤这个例子，针对诊断结果，分别分类为良性或恶性。还例如垃圾邮件分类问题，也同样属于监督学习中的分类问题。



Andrew Ng

视频中提到**支持向量机**这个算法，旨在解决当特征量很大的时候(特征即如癌症例子中的肿块大小，颜色，气味等各种特征)，计算机内存一定会不够用的情况。**支持向量机**能让计算机处理无限多个特征。

## 1.4 无监督学习(Unsupervised Learning)

相对于监督学习，训练集不会有人为标注的结果（无反馈），我们**不会给出结果或无法得知**训练集的结果是什么样，而是单纯由计算机通过无监督学习算法自行分析，从而“得出结果”。计算机可能会把特定的数据集归为几个不同的簇，故叫做聚类算法。

无监督学习一般分为两种：

### 1. 聚类(Clustering)

- 新闻聚合
- DNA 个体聚类
- 天文数据分析
- 市场细分
- 社交网络分析

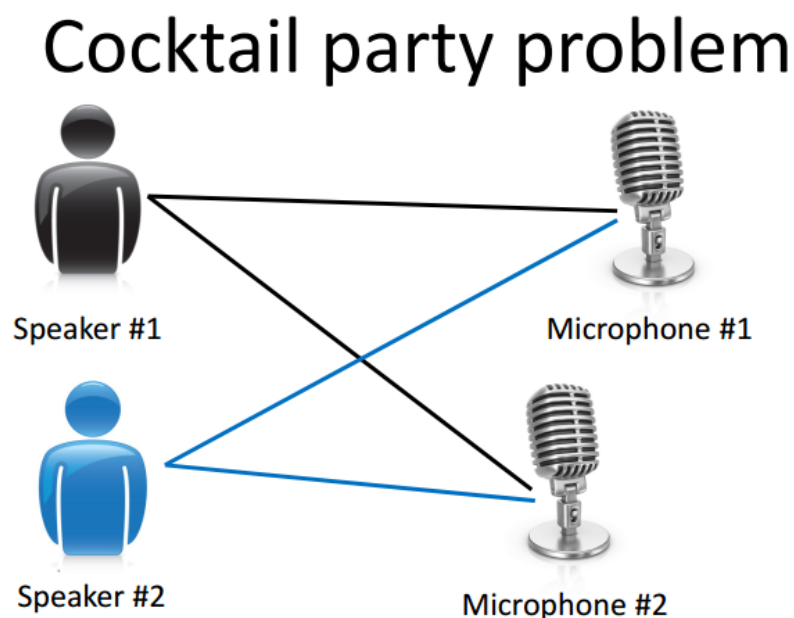
### 2. 非聚类(Non-clustering)

- 鸡尾酒问题

## 新闻聚合

在例如谷歌新闻这样的网站中，每天后台都会收集成千上万的新闻，然后将这些新闻分组成一个个的新闻专题，这样一个又一个聚类，就是应用了无监督学习的结果。

## 鸡尾酒问题



Andrew Ng

在鸡尾酒会上，大家说话声音彼此重叠，几乎很难分辨出面前的人说了什么。我们很难对于这个问题进行数据标注，而这里的通过机器学习的无监督学习算法，就可以将说话者的声音同背景音乐分离出来，看视频，效果还不错呢~~。

嗯，这块是打打鸡血的，只需要一行代码就解决了问题，就是这么简单！当然，我没复现过……

神奇的一行代码：`[W,s,v] = svd((repmat(sum(x.*x,1),size(x,1),1).*x).*x')`;

## 编程语言建议

在机器学习刚开始时，**推荐使用 Octave 类的工程计算编程软件**，因为在 C++ 或 Java 等编程语言中，编写对应的代码需要用到复杂的库以及要写大量的冗余代码，比较耗费时间，建议可以在学习过后再考虑使用其他语言来构建系统。另外，在做**原型搭建**的时候也应该先考虑使用类似于 Octave 这种便于计算的编程软件，当其已经可以工作后，才将模型移植到其他的高级编程语言中。

注：Octave 与 MATLAB 语法相近，由于 MATLAB 为商业软件，课程中使用开源且免费的 Octave。

机器学习领域发展迅速，现在也可使用 Tensorflow 等开源机器学习框架编写机器学习代码，这些框架十分友好，易于编写及应用。

# 2 单变量线性回归(Linear Regression with One Variable)

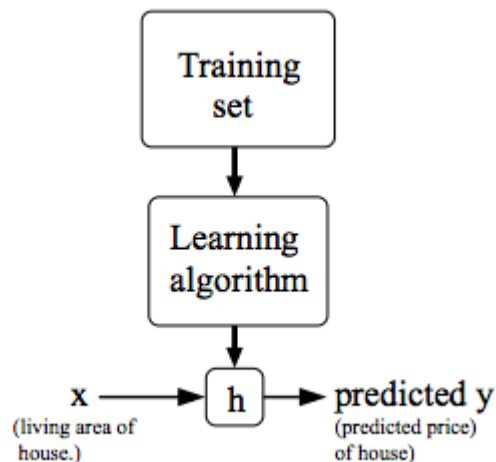
## 2.1 模型表示(Model Representation)

### 1. 房价预测训练集

Size in <i>feet</i> <sup>2</sup> ( <i>x</i> )	Price (\$) in 1000's( <i>y</i> )
2104	460
1416	232
1534	315
852	178
...	...

房价预测训练集中，同时给出了输入  $x$  和输出结果  $y$ ，即给出了人为标注的”正确结果“，且预测的量是连续的，属于监督学习中的回归问题。

### 2. 问题解决模型



其中  $h$  代表结果函数，也称为**假设(hypothesis)**。假设函数根据输入(房屋的面积)，给出预测结果输出(房屋的价格)，即是一个  $X \rightarrow Y$  的映射。

$h_{\theta}(x) = \theta_0 + \theta_1 x$ ，为解决房价问题的一种可行表达式。

$x$ : 特征/输入变量。

上式中， $\theta$  为参数， $\theta$  的变化才决定了输出结果，不同以往，这里的  $x$  被我们**视作已知**(不论是数据集还是预测时的输入)，所以怎样解得  $\theta$  以更好地拟合数据，成了求解该问题的最终问题。

单变量，即只有一个特征(如例子中房屋的面积这个特征)。

## 2.2 代价函数(Cost Function)

李航《统计学习方法》一书中，损失函数与代价函数两者为**同一概念**，未作细分区别，全书没有和《深度学习》一书一样混用，而是统一使用**损失函数**来指代这类类似概念。

吴恩达(Andrew Ng)老师在其公开课中对两者做了细分。如果要听他的课做作业，不细分这两个概念是会被打**小手扣分的**！这也可能是因为老师发现了业内混用的乱象，想要治一治吧。

**损失函数(Loss/Error Function)**: 计算**单个样本**的误差。 [link](#)

**代价函数(Cost Function)**: 计算整个训练集所有损失函数之和的平均值

综合考虑，本笔记对两者概念进行细分，若有所谬误，欢迎指正。

我们的目的在于求解预测结果  $h$  最接近于实际结果  $y$  时  $\theta$  的取值，则问题可表达为求解  $\sum_{i=0}^m (h_{\theta}(x^{(i)}) - y^{(i)})$  的最小值。

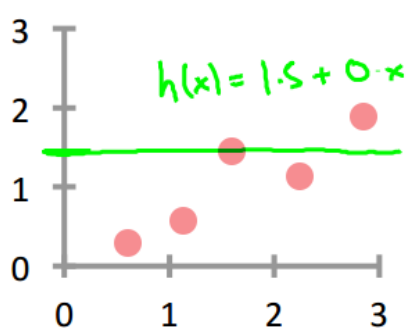
$m$ : 训练集中的样本总数

$y$ : 目标变量/输出变量

$(x, y)$ : 训练集中的实例

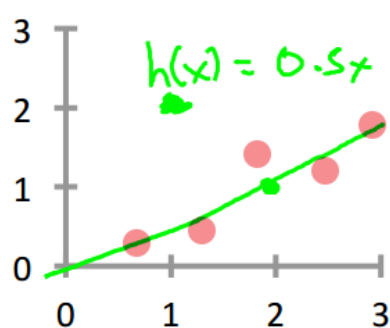
$(x^{(i)}, y^{(i)})$ : 训练集中的第  $i$  个样本实例

$$h_{\theta}(x) = \theta_0 + \theta_1 x$$



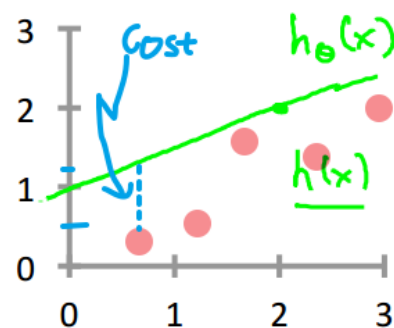
$$\rightarrow \theta_0 = 1.5$$

$$\rightarrow \theta_1 = 0$$



$$\rightarrow \theta_0 = 0$$

$$\rightarrow \theta_1 = 0.5$$



$$\rightarrow \theta_0 = 1$$

$$\rightarrow \theta_1 = 0.5$$

Andrew Ng

上图展示了当  $\theta$  取不同值时， $h_{\theta}(x)$  对数据集的拟合情况，蓝色虚线部分代表**建模误差**（预测结果与实际结果之间的误差），我们的目标就是最小化所有误差之和。

为了解最小值，引入代价函数(Cost Function)概念，用于度量建模误差。考虑到要计算最小值，应用二次函数对求和式建模，即应用统计学中的平方损失函数（最小二乘法）：

$$J(\theta_0, \theta_1) = \frac{1}{2m} \sum_{i=1}^m (\hat{y}_i - y_i)^2 = \frac{1}{2m} \sum_{i=1}^m (h_{\theta}(x_i) - y_i)^2$$



$\hat{y}$ :  $y$  的预测值

系数  $\frac{1}{2}$  存在与否都不会影响结果，这里是为了在应用梯度下降时便于求解，平方的导数会抵消掉  $\frac{1}{2}$ 。

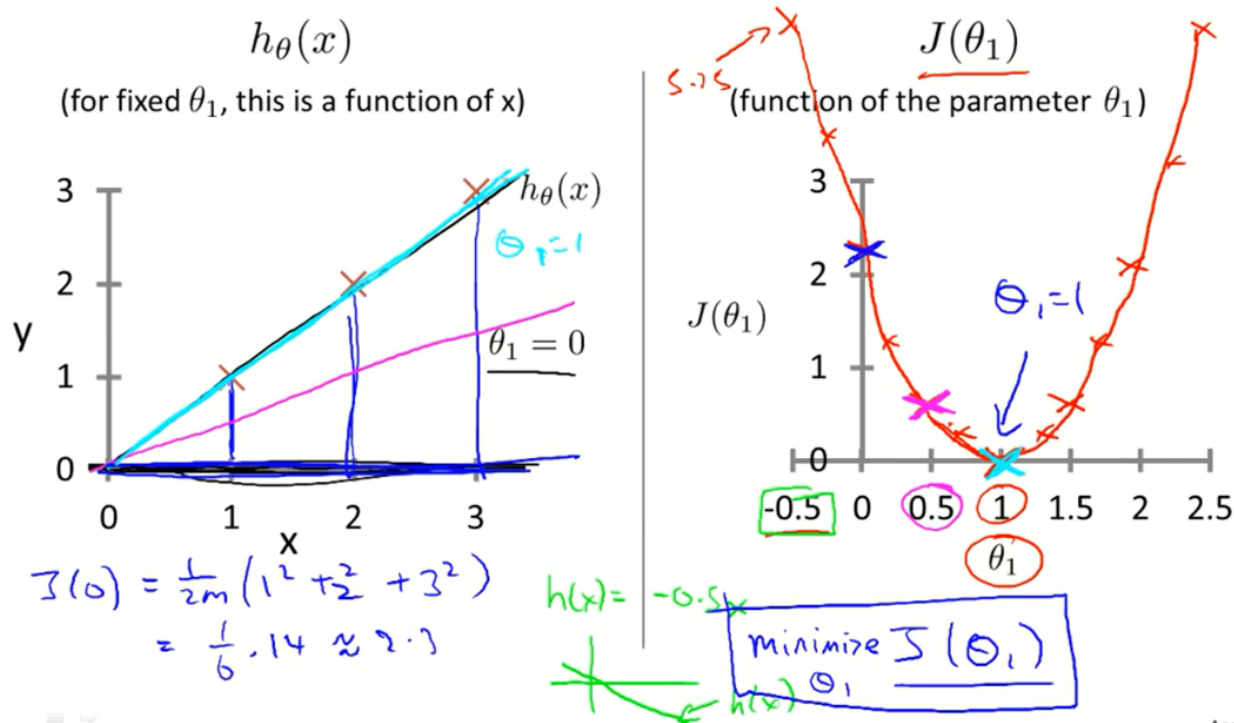
讨论到这里，我们的问题就转化成了求解  $J(\theta_0, \theta_1)$  的最小值。

## 2.3 代价函数 - 直观理解1(Cost Function - Intuition I)

根据上节视频，列出如下定义：

- 假设函数(Hypothesis):  $h_{\theta}(x) = \theta_0 + \theta_1 x$
- 参数(Parameters):  $\theta_0, \theta_1$
- 代价函数(Cost Function):  $J(\theta_0, \theta_1) = \frac{1}{2m} \sum_{i=1}^m (h_{\theta}(x^{(i)}) - y^{(i)})^2$
- 目标(Goal):  $\underset{\theta_0, \theta_1}{\text{minimize}} J(\theta_0, \theta_1)$

为了直观理解代价函数到底是在做什么，先假设  $\theta_1 = 0$ ，并假设训练集有三个数据，分别为  $(1, 1), (2, 2), (3, 3)$ ，这样在平面坐标系中绘制出  $h_{\theta}(x)$ ，并分析  $J(\theta_0, \theta_1)$  的变化。

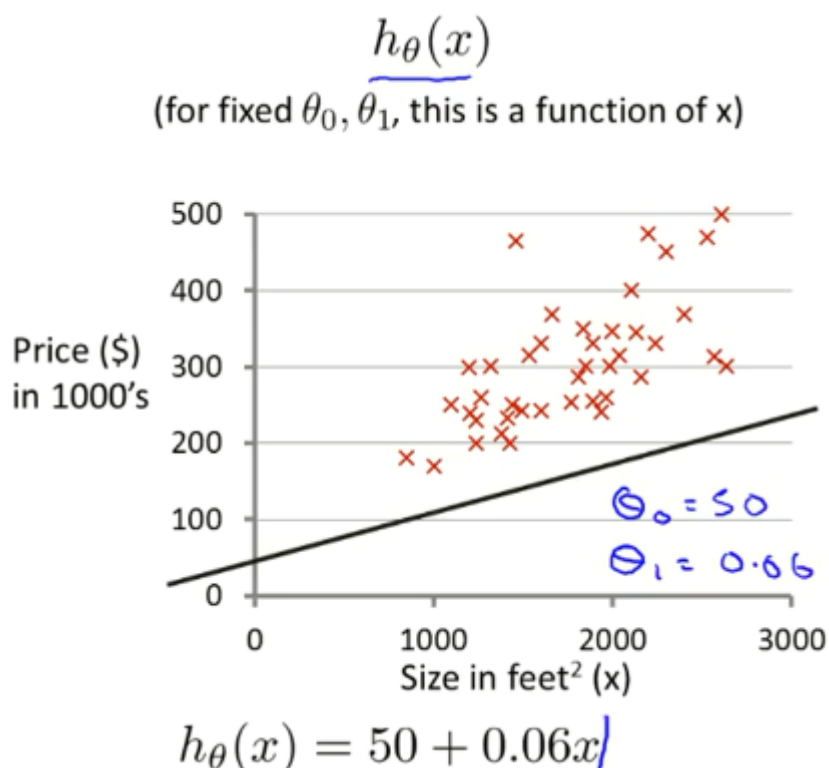


右图  $J(\theta_0, \theta_1)$  随着  $\theta_1$  的变化而变化，可见当  $\theta_1 = 1$  时， $J(\theta_0, \theta_1) = 0$ ，取得最小值，对应于左图青色直线，即函数  $h$  拟合程度最好的情况。

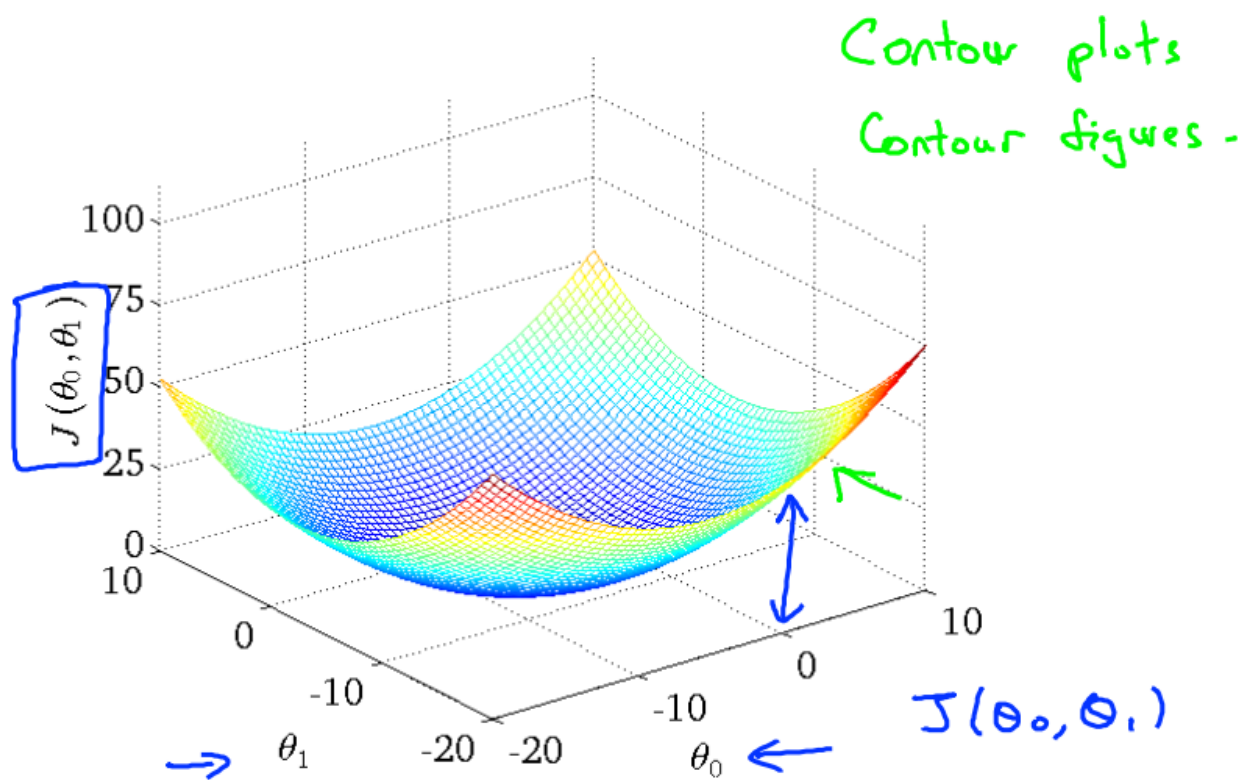
## 2.4 代价函数 - 直观理解2(Cost Function - Intuition II)

注：该部分由于涉及到了多变量成像，可能较难理解，要求只需要理解上节内容即可，该节如果不能较好理解可跳过。

给定数据集：



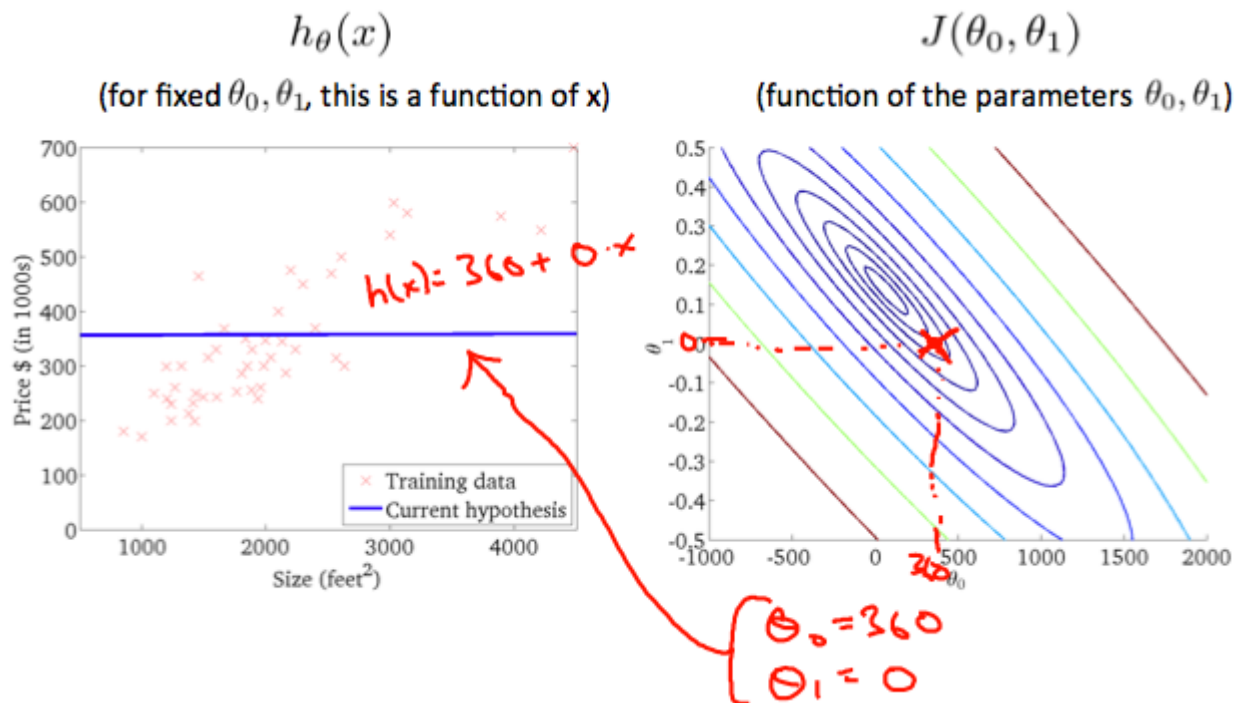
参数在  $\theta_0$  不恒为 0 时代价函数  $J(\theta)$  关于  $\theta_0, \theta_1$  的 3-D 图像，图像中的高度为代价函数的值。



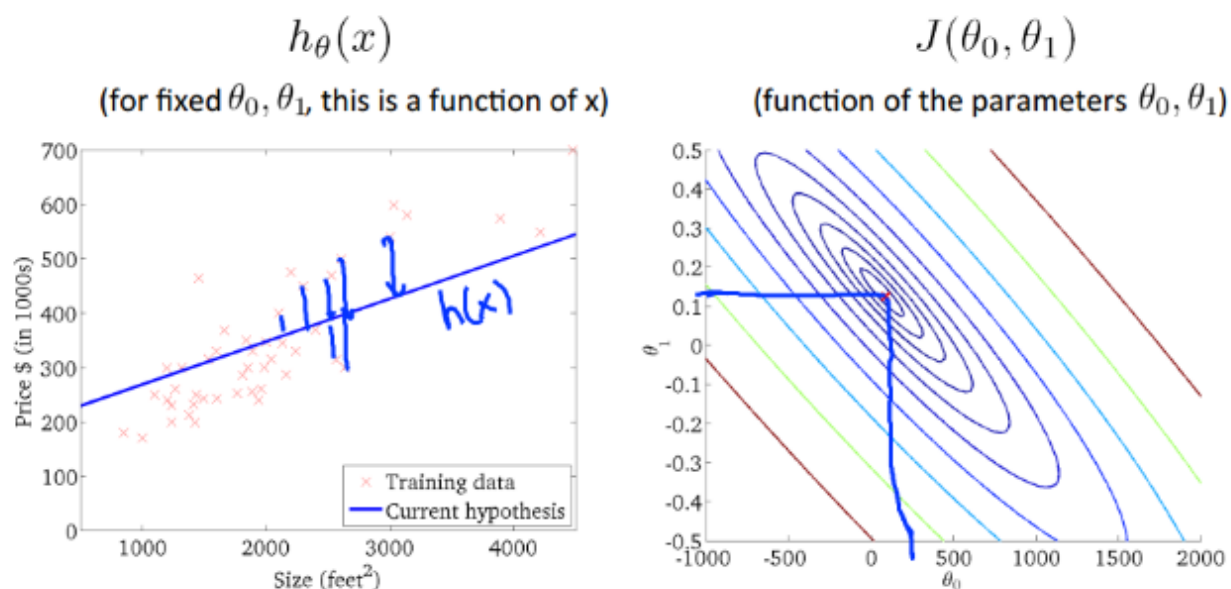
Andrew Ng

由于3-D图形不便于标注，所以将3-D图形转换为轮廓图(contour plot)，下面用轮廓图（下图中的右图）来作直观理解，其中相同颜色的一个圈代表着同一高度（同一  $J(\theta)$  值）。

$\theta_0 = 360, \theta_1 = 0$  时：



大概在  $\theta_0 = 0.12, \theta_1 = 250$  时：



Andrew Ng

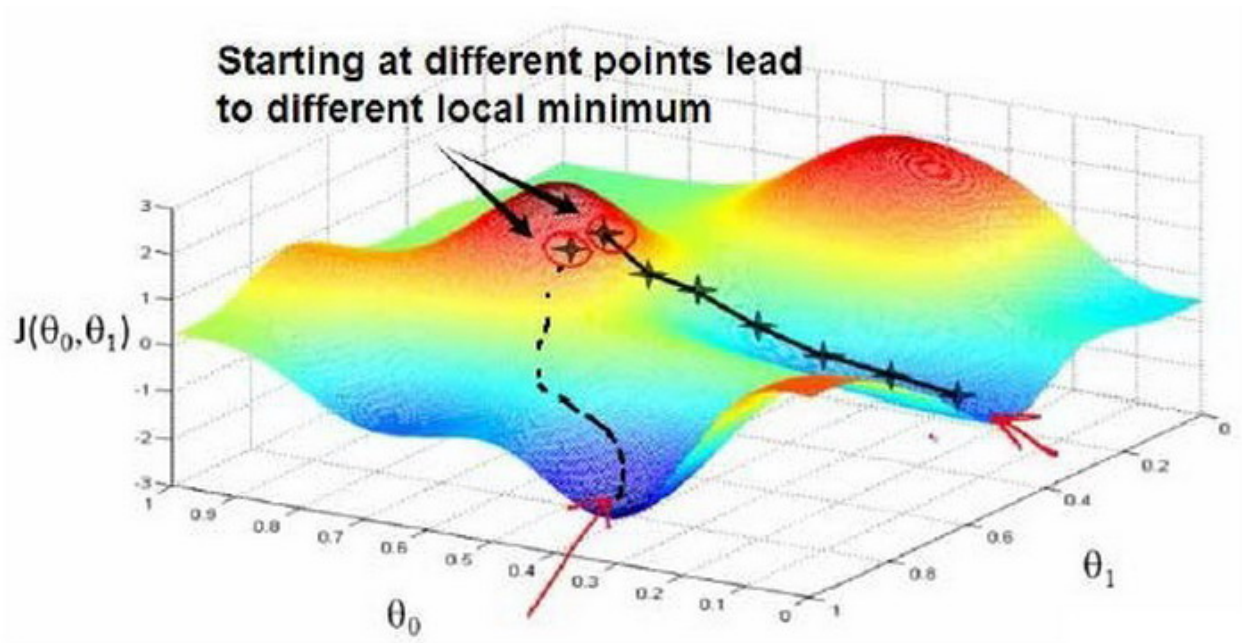
上图中最中心的点（红点），近乎为图像中的最低点，也即代价函数的最小值，此时对应  $h_{\theta}(x)$  对数据的拟合情况如左图所示，嗯，一看就拟合的很不错，预测应该比较精准啦。

## 2.5 梯度下降(Gradient Descent)

在特征量很大的情况下，即便是借用计算机来生成图像，人工的方法也很难读出  $J(\theta)$  的最小值，并且大多数情况无法进行可视化，故引入**梯度下降(Gradient Descent)**方法，让计算机自动找出最小化代价函数时对应的  $\theta$  值。

梯度下降背后的思想是：开始时，我们随机选择一个参数组合  $(\theta_0, \theta_1, \dots, \theta_n)$  即起始点，计算代价函数，然后寻找下一个能使得代价函数下降最多的参数组合。不断迭代，直到找到一个**局部最小值(local minimum)**，由于下降的情况只考虑当前参数组合周围的情况，所以无法确定当前的局部最小值是否就是**全局最小值(global minimum)**，不同的初始参数组合，可能会产生不同的局部最小值。

下图根据不同的起始点，产生了两个不同的局部最小值。



视频中举了下山的例子，即我们在山顶上的某个位置，为了下山，就不断地看一下周围**下一步往哪走**下山比较快，然后就**迈出那一步**，一直重复，直到我们到达山下的某一处**陆地**。

梯度下降公式：

$$\text{Repeat until convergence: } \left\{ \begin{array}{l} \theta_j := \theta_j - \alpha \frac{\partial}{\partial \theta_j} J(\theta_0, \theta_1) \end{array} \right\}$$

$\theta_j$ : 第  $j$  个特征参数

$:=$ : “赋值操作符”

$\alpha$ : 学习速率(learning rate),  $\alpha > 0$

$\frac{\partial}{\partial \theta_j} J(\theta_0, \theta_1)$ :  $J(\theta_0, \theta_1)$  的偏导

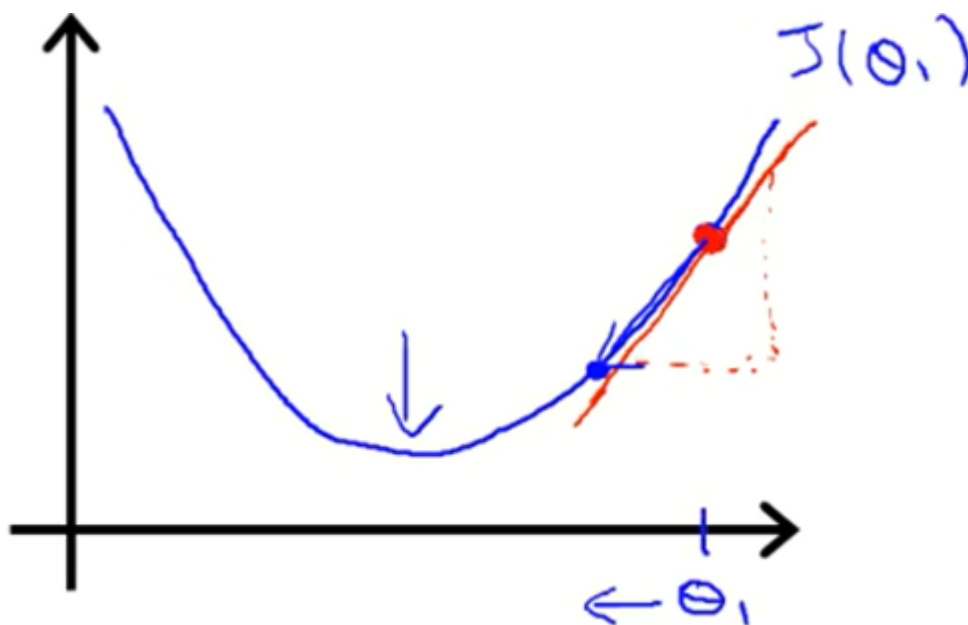
公式中，学习速率决定了参数值变化的速率即”**走多少距离**“，而偏导这部分决定了下降的方向即”**下一步往哪里**“走（当然实际上的走多少距离是由偏导值给出的，学习速率起到调整后决定的作用），收敛处的局部最小值又叫做极小值，即”**陆地**“。

<u>Correct: Simultaneous update</u>	<u>Incorrect:</u>
$\rightarrow \text{temp0} := \theta_0 - \alpha \frac{\partial}{\partial \theta_0} J(\theta_0, \theta_1)$ $\rightarrow \text{temp1} := \theta_1 - \alpha \frac{\partial}{\partial \theta_1} J(\theta_0, \theta_1)$ $\rightarrow \theta_0 := \text{temp0}$ $\rightarrow \theta_1 := \text{temp1}$	$\rightarrow \text{temp0} := \theta_0 - \alpha \frac{\partial}{\partial \theta_0} J(\theta_0, \theta_1)$ $\rightarrow \theta_0 := \text{temp0}$ $\rightarrow \text{temp1} := \theta_1 - \alpha \frac{\partial}{\partial \theta_1} J(\theta_0, \theta_1)$ $\rightarrow \theta_1 := \text{temp1}$

注意，在计算时要**批量更新** $\theta$ 值，即如上图中的左图所示，否则结果上会有所出入，原因不做细究。

## 2.6 梯度下降直观理解 (Gradient Descent Intuition)

该节探讨 $\theta_1$ 的梯度下降更新过程，即 $\theta_1 := \theta_1 - \alpha \frac{d}{d\theta_1} J(\theta_1)$ ，此处为了数学定义上的精确性，用的是 $\frac{d}{d\theta_1} J(\theta_1)$ ，如果不熟悉微积分学，就把它视作之前的 $\frac{\partial}{\partial \theta}$ 即可。



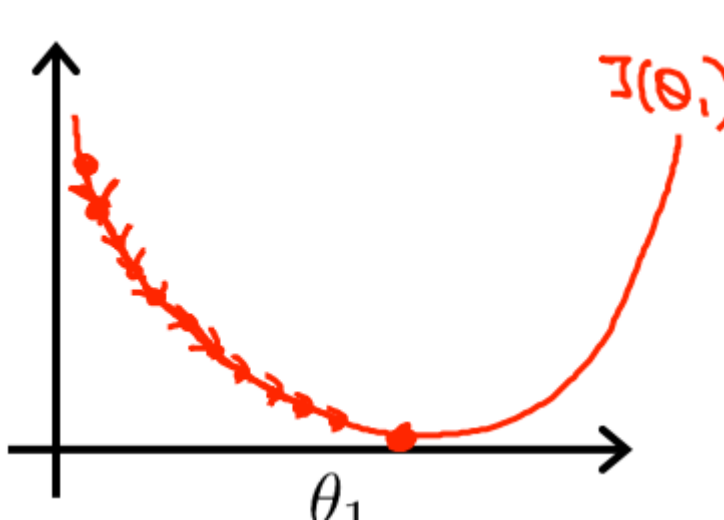
把红点定为初始点，切于初始点的红色直线的斜率，表示了函数 $J(\theta)$ 在初始点处有**正斜率**，也就是说它有**正导数**，则根据梯度下降公式， $\theta_j := \theta_j - \alpha \frac{\partial}{\partial \theta_j} J(\theta_0, \theta_1)$ 右边的结果是一个正值，即 $\theta_1$ 会**向左边移动**。这样不断重复，直到收敛（达到局部最小值，即斜率为0）。

初始 $\theta$ 值（初始点）是任意的，若初始点恰好就在极小值点处，梯度下降算法将什么也不做（ $\theta_1 := \theta_1 - \alpha * 0$ ）。

不熟悉斜率的话，就当斜率的值等于图中三角形的高度除以水平长度好啦，精确地求斜率的方法是求导。

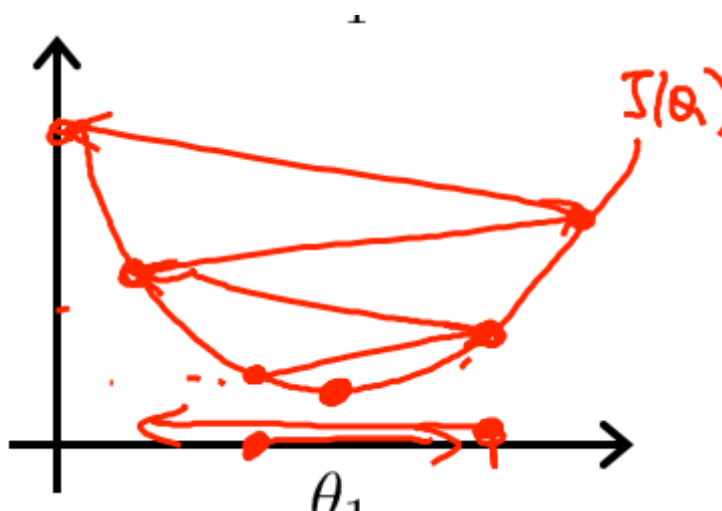
对于学习速率  $\alpha$ ，需要选取一个合适的值才能使得梯度下降算法运行良好。

- 学习速率过小图示：



收敛的太慢，需要更多次的迭代。

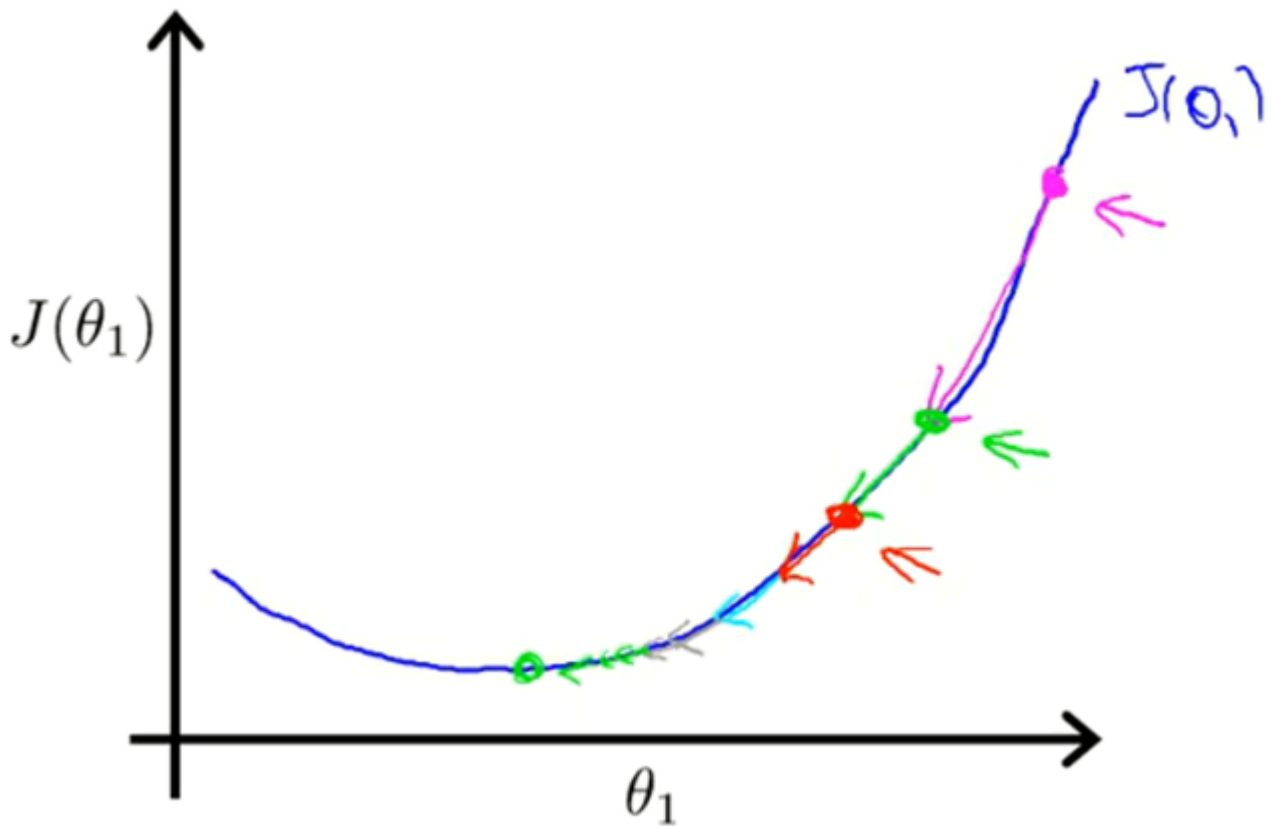
- 学习速率过大图示：



可能越过最低点，甚至导致无法收敛。

**学习速率只需选定即可**，不需要在运行梯度下降算法的时候进行动态改变，随着斜率越来越接近于0，代价函数的变化幅度会越来越小，直到收敛到局部极小值。

如图，品红色点为初始点，代价函数随着迭代的进行，变化的幅度越来越小。



最后，梯度下降不止可以用于线性回归中的代价函数，还通用于最小化其他的代价函数。

## 2.7 线性回归中的梯度下降(Gradient Descent For Linear Regression)

线性回归模型

- $h_{\theta}(x) = \theta_0 + \theta_1 x$
- $J(\theta_0, \theta_1) = \frac{1}{2m} \sum_{i=1}^m (h_{\theta}(x^{(i)}) - y^{(i)})^2$

梯度下降算法

Repeat until convergence: {  
 $\theta_j := \theta_j - \alpha \frac{\partial}{\partial \theta_j} J(\theta_0, \theta_1)$   
 }

直接将线性回归模型公式代入梯度下降公式可得出公式



## Gradient descent algorithm

repeat until convergence {

$$\left. \begin{aligned} \theta_0 &:= \theta_0 - \alpha \frac{1}{m} \sum_{i=1}^m (h_{\theta}(x^{(i)}) - y^{(i)}) \\ \theta_1 &:= \theta_1 - \alpha \frac{1}{m} \sum_{i=1}^m (h_{\theta}(x^{(i)}) - y^{(i)}) \cdot x^{(i)} \end{aligned} \right\} \begin{array}{l} \text{update} \\ \theta_0 \text{ and } \theta_1 \\ \text{simultaneously} \end{array}$$

}

*Handwritten notes:*  
Blue:  $\frac{\partial}{\partial \theta_0} J(\theta_0, \theta_1)$   
Pink:  $\frac{\partial}{\partial \theta_1} J(\theta_0, \theta_1)$

Andrew Ng

当  $j = 0, j = 1$  时，线性回归中代价函数求导的推导过程：

$$\begin{aligned} \frac{\partial}{\partial \theta_j} J(\theta_1, \theta_2) &= \frac{\partial}{\partial \theta_j} \left( \frac{1}{2m} \sum_{i=1}^m (h_{\theta}(x^{(i)}) - y^{(i)})^2 \right) \\ &= \left( \frac{1}{2m} * 2 \sum_{i=1}^m (h_{\theta}(x^{(i)}) - y^{(i)}) \right) * \frac{\partial}{\partial \theta_j} (h_{\theta}(x^{(i)}) - y^{(i)}) \\ &= \left( \frac{1}{m} \sum_{i=1}^m (h_{\theta}(x^{(i)}) - y^{(i)}) \right) * \frac{\partial}{\partial \theta_j} (\theta_0 x_0^{(i)} + \theta_1 x_1^{(i)} - y^{(i)}) \end{aligned}$$

所以当  $j = 0$  时：

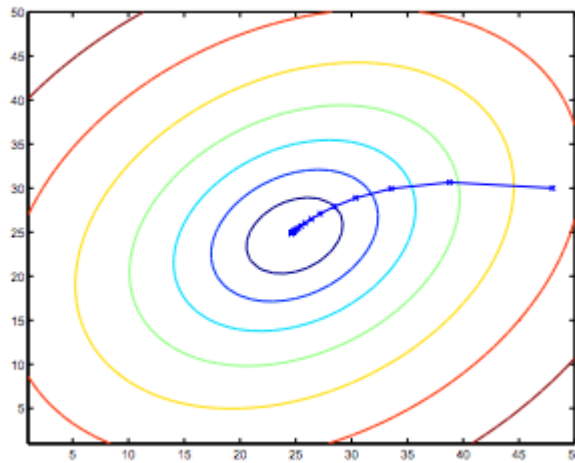
$$\frac{\partial}{\partial \theta_0} J(\theta) = \frac{1}{m} \sum_{i=1}^m (h_{\theta}(x^{(i)}) - y^{(i)}) * x_0^{(i)}$$

所以当  $j = 1$  时：

$$\frac{\partial}{\partial \theta_1} J(\theta) = \frac{1}{m} \sum_{i=1}^m (h_{\theta}(x^{(i)}) - y^{(i)}) * x_1^{(i)}$$

上文中所提到的梯度下降，都为批量梯度下降(Batch Gradient Descent)，即每次计算都使用**所有**的数据集  $\left( \sum_{i=1}^m \right)$  更新。

由于线性回归函数呈现**碗状**，且**只有一个全局的最优值**，所以函数**一定总会收敛到全局最小值**（学习速率不可过大）。同时，函数  $J$  被称为**凸二次函数**，而线性回归函数求解最小值问题属于**凸函数优化问题**。



另外，使用循环求解，代码较为冗余，后面会讲到如何使用**向量化(Vectorization)**来简化代码并优化计算，使梯度下降运行的更快更好。

## 3 Linear Algebra Review

这部分，学过线性代数的可以复习一下，比较基础。笔记整理暂留。

### 3.1 Matrices and Vectors

Octave/Matlab 代码:

```

% The ; denotes we are going back to a new row.
A = [1, 2, 3; 4, 5, 6; 7, 8, 9; 10, 11, 12]

% Initialize a vector
v = [1;2;3]

% Get the dimension of the matrix A where m = rows and n = columns
[m,n] = size(A)

% You could also store it this way
dim_A = size(A)

% Get the dimension of the vector v
dim_v = size(v)
```

```
% Now let's index into the 2nd row 3rd column of matrix A  
A_23 = A(2,3)
```

执行结果:



A =

1	2	3
4	5	6
7	8	9
10	11	12

v =

1
2
3

m = 4

n = 3

dim\_A =

4	3
---	---

dim\_v =

3	1
---	---

A\_23 = 6

## 3.2 Addition and Scalar Multiplication

Octave/Matlab 代码:



```
% Initialize matrix A and B  
A = [1, 2, 4; 5, 3, 2]
```

```

B = [1, 3, 4; 1, 1, 1]

% Initialize constant s
s = 2

% See how element-wise addition works
add_AB = A + B

% See how element-wise subtraction works
sub_AB = A - B

% See how scalar multiplication works
mult_As = A * s

% Divide A by s
div_As = A / s

% What happens if we have a Matrix + scalar?
add_As = A + s

```

执行结果:



A =

```

1  2  4
5  3  2

```

B =

```

1  3  4
1  1  1

```

s = 2

add\_AB =

```

2  5  8
6  4  3

```

sub\_AB =

```
0  -1  0
4   2  1
```

mult\_As =

```
2   4   8
10  6   4
```

div\_As =


```
0.50000  1.00000  2.00000
2.50000  1.50000  1.00000
```

add\_As =

```
3   4   6
7   5   4
```

## 3.3 Matrix Vector Multiplication

Octave/Matlab 代码:

```

% Initialize matrix A
A = [1, 2, 3; 4, 5, 6; 7, 8, 9]

% Initialize vector v
v = [1; 1; 1]

% Multiply A * v
Av = A * v
```

执行结果:



A =

1	2	3
4	5	6
7	8	9

v =

1
1
1

Av =

6
15
24

## 3.4 Matrix Matrix Multiplication

Octave/Matlab 代码:



```
% Initialize a 3 by 2 matrix
```

```
A = [1, 2; 3, 4; 5, 6]
```

```
% Initialize a 2 by 1 matrix
```

```
B = [1; 2]
```

```
% We expect a resulting matrix of (3 by 2)*(2 by 1) = (3 by 1)
```

```
mult_AB = A*B
```

```
% Make sure you understand why we got that result
```

执行结果:



A =

1	2
3	4
5	6

B =

1
2

mult\_AB =

5
11
17

## 3.5 Matrix Multiplication Properties

Octave/Matlab 代码:



```
% Initialize random matrices A and B
```

```
A = [1,2;4,5]
```

```
B = [1,1;0,2]
```

```
% Initialize a 2 by 2 identity matrix
```

```
I = eye(2)
```

```
% The above notation is the same as I = [1,0;0,1]
```

```
% What happens when we multiply I*A ?
```

```
IA = I*A
```

```
% How about A*I ?
```

```
AI = A*I
```

```
% Compute A*B
```

```
AB = A*B
```

```
% Is it equal to B*A?
```

```
BA = B*A
```

```
% Note that IA = AI but AB  $\neq$  BA
```

执行结果:



```
A =
```

```
1 2
4 5
```

```
B =
```

```
1 1
0 2
```

```
I =
```

```
Diagonal Matrix
```

```
1 0
0 1
```

```
IA =
```

```
1 2
4 5
```

```
AI =
```

```
1 2
4 5
```

```
AB =
```

```
1 5
```



4    14

BA =

5    7

8    10

## 3.6 Inverse and Transpose

Octave/Matlab 代码:



```
% Initialize matrix A
A = [1,2,0;0,5,6;7,0,9]

% Transpose A
A_trans = A'

% Take the inverse of A
A_inv = inv(A)

% What is A^(-1)*A?
A_invA = inv(A)*A
```

执行结果:



A =

1    2    0

0    5    6

7    0    9

A\_trans =

1    0    7

```
2  5  0
0  6  9
```

A\_inv =

```
0.348837 -0.139535  0.093023
0.325581  0.069767 -0.046512
-0.271318  0.108527  0.038760
```

A\_invA =

```
1.000000 -0.000000  0.000000
0.000000  1.000000 -0.000000
-0.000000  0.000000  1.000000
```