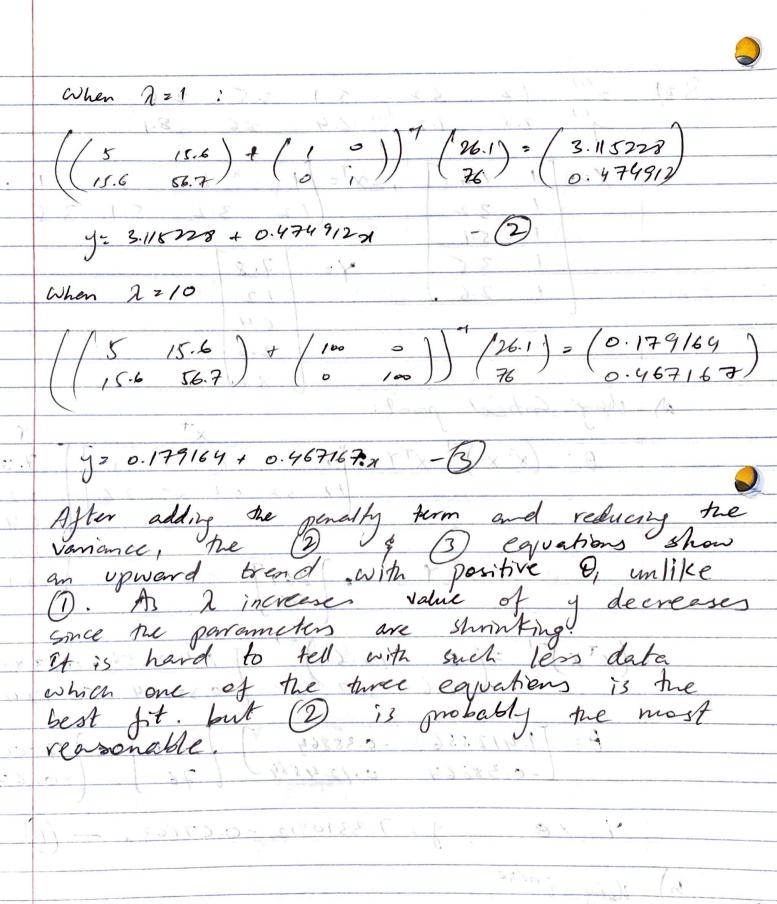
MATH 7243 Homework 2 285/8) = (Y-X8) (Y-X8) $Y = \begin{cases} \exists i \end{cases}$ $X = \begin{bmatrix} x_{1,1} & -x_{m,1} \\ \vdots & \vdots \\ x_{n,n} & x_{m,n} \end{cases}$ $\begin{cases} \theta = \begin{bmatrix} \theta_{1,1} \\ \theta_{2,n} \\ \vdots & \vdots \\ x_{n,n} & x_{m,n} \end{cases}$ * 0 = X1, 0, + - + Xm, 8, X1, n 0, +--+ Xmn On Rus(B) = 2 (y(1) - 0" = (1))2 $\frac{d(Rss(\vec{e}))}{da} = d\vec{\Sigma} \left(y^{(i)} - \vec{Z} \times i ; \theta; \right)$ $= \sum_{i=1}^{n} 2 \left(y^{(i)} - \sum_{j=1}^{n} \chi_{i,j} \vartheta_{j} \right) \left(-\chi_{i,j} \right)$ $= - (y - x\theta)^{T} x = 0$ $= x^{T} (y - x\theta)^{T} = 0$ $= x^{T} y - x^{T} x \theta = 0$ $\theta = (x^{T} x)^{-1} (x^{T} y) \Rightarrow Cnitical point$ b) gridge = argmin J (pridge) = argmin R&I (b) = (j-x0) (j-x0) + 2000 $\frac{d(\hat{q}^{\text{vidge}})}{d\theta} = -2(7-x\theta)^{T}X + \frac{1}{2}\theta(x) = 0$ $\frac{2}{2} - x^{T}Y + x^{T}x\theta + x^{T}\theta$ $= \frac{2}{2} \theta^{T}(x^{T}x + x^{T}Y)^{-1}x^{T}Y = (x^{T}x + x^{T}Y)^{T}Y$

821 3.5 2.6 and Vi 5.1 3.2 5.1 3.5 2-6 1911 El O E91E94.0 a) thing Contical point: 4 -X11 x 2 26 34 10 + 1, 21 2.6 -0.38864 Y= XO , 7 2 7.3310912 -0.676632 θ=(x x + λ I) x y



(4)

$$J(\vec{0}; \vec{x}) = \sum_{i \in I} \omega^{(i)} (\vec{0}^{T} \vec{x}^{(i)} - \vec{y}^{(i)})^{2}$$

$$\omega^{(i)} : \alpha p \left(-\frac{11}{3} \vec{x}^{(i)} - \vec{y}^{(i)}\right)^{2}$$

$$\Delta J(\vec{0}; \vec{x}) = 2 \begin{bmatrix} \vec{z} & \omega^{(i)} (\vec{0}^{T} \vec{x}^{(i)} - \vec{y}^{(i)}) \\ \vec{z} & \vec{z} \end{bmatrix} = \nabla J(\vec{0})$$

$$D \text{ Hemion } d^{T} J(\vec{0}; \vec{x}) = 2 \begin{bmatrix} \vec{z} & \omega^{(i)} (\vec{x}^{(i)}; \vec{x}^{(i)}) \\ \vec{z} & \vec{z} \end{bmatrix} = \nabla^{T} J(\vec{0})$$

$$dD \text{ Hemion } d^{T} J(\vec{0}; \vec{x}) = 2 \begin{bmatrix} \vec{z} & \omega^{(i)} (\vec{x}^{(i)}; \vec{x}^{(i)}) \\ \vec{z} & \vec{z} \end{bmatrix} = \nabla^{T} J(\vec{0})$$

$$dD \text{ Hemion } d^{T} J(\vec{0}; \vec{x}) = 2 \begin{bmatrix} \vec{z} & \omega^{(i)} (\vec{x}^{(i)}; \vec{x}^{(i)}) \\ \vec{z} & \vec{z} \end{bmatrix} = \nabla^{T} J(\vec{0})$$

$$dD \text{ Hemion } d^{T} J(\vec{0}; \vec{x}) = 2 \begin{bmatrix} \vec{z} & \omega^{(i)} (\vec{x}^{(i)}; \vec{x}^{(i)}) \\ \vec{z} & \vec{z} \end{bmatrix} = \nabla^{T} J(\vec{0})$$

$$dD \text{ Hemion } d^{T} J(\vec{0}; \vec{x}) = 2 \begin{bmatrix} \vec{z} & \omega^{(i)} (\vec{x}^{(i)}; \vec{x}^{(i)}) \\ \vec{z} & \vec{z} \end{bmatrix} = \nabla^{T} J(\vec{0})$$

$$dD \text{ Hemion } d^{T} J(\vec{0}; \vec{x}) = 2 \begin{bmatrix} \vec{z} & \omega^{(i)} (\vec{x}^{(i)}; \vec{x}^{(i)}) \\ \vec{z} & \vec{z} \end{bmatrix} = \nabla^{T} J(\vec{0})$$

$$dD \text{ Hemion } d^{T} J(\vec{0}; \vec{x}) = 2 \begin{bmatrix} \vec{z} & \omega^{(i)} (\vec{x}^{(i)}; \vec{x}^{(i)}) \\ \vec{z} & \vec{z} \end{bmatrix} = \nabla^{T} J(\vec{0})$$

$$dD \text{ Hemion } d^{T} J(\vec{0}; \vec{x}) = 2 \begin{bmatrix} \vec{z} & \omega^{(i)} (\vec{x}^{(i)}; \vec{x}^{(i)}) \\ \vec{z} & \vec{z} \end{bmatrix} = \nabla^{T} J(\vec{0})$$

$$dD \text{ Hemion } d^{T} J(\vec{0}; \vec{x}) = 2 \begin{bmatrix} \vec{z} & \omega^{(i)} (\vec{x}^{(i)}; \vec{x}^{(i)}) \\ \vec{z} & \vec{z} \end{bmatrix} = \nabla^{T} J(\vec{0})$$

$$dD \text{ Hemion } d^{T} J(\vec{0}; \vec{x}) = 2 \begin{bmatrix} \vec{z} & \omega^{(i)} (\vec{x}^{(i)}; \vec{x}^{(i)}) \\ \vec{z} & \vec{z} \end{bmatrix} = \nabla^{T} J(\vec{0})$$

$$dD \text{ Hemion } d^{T} J(\vec{0}; \vec{x}) = 2 \begin{bmatrix} \vec{z} & \omega^{(i)} (\vec{x}^{(i)}; \vec{x}^{(i)}) \\ \vec{z} & \vec{z} \end{bmatrix} = \nabla^{T} J(\vec{0})$$

$$dD \text{ Hemion } d^{T} J(\vec{0}; \vec{x}) = 2 \begin{bmatrix} \vec{z} & \omega^{(i)} (\vec{x}^{(i)}; \vec{x}^{(i)}) \\ \vec{z} & \vec{z} \end{bmatrix} = \nabla^{T} J(\vec{0})$$

$$dD \text{ Hemion } d^{T} J(\vec{0}; \vec{x}) = 2 \begin{bmatrix} \vec{z} & \omega^{(i)} (\vec{x}^{(i)}; \vec{x}^{(i)}) \\ \vec{z} & \vec{z} \end{bmatrix} = \nabla^{T} J(\vec{0})$$

$$dD \text{ Hemion } d^{T} J(\vec{0}; \vec{x}) = 2 \begin{bmatrix} \vec{z} & \omega^{(i)} (\vec{x}^{(i)}; \vec{x}^{(i)}) \\ \vec{z} & \vec{z} \end{bmatrix} = \nabla^{T} J(\vec{0})$$

$$dD \text{ Hemion } d^{T} J(\vec{0}; \vec{x}) = 2 \begin{bmatrix} \vec{z} & \omega^{(i)} (\vec{x}^{(i)}; \vec{x}^{(i)}) \\ \vec{z} & \vec{z} \end{bmatrix} = \nabla^{T} J(\vec{0}; \vec{x})$$

$$dD \text{ Hemion } d^{T} J(\vec{x}; \vec{x}) = 2 \begin{bmatrix} \vec{z} & \omega^{(i)} (\vec{x}^{(i)}; \vec{x} \end{bmatrix} = \nabla$$

 $RSS = \overline{\mathcal{I}}\left(y^{(i)} - g(x^{(i)})\right)^2 = \overline{\mathcal{I}}(\overline{B});$ where g(n) = Bo + Sm (B, N) + Cos (Bo N) $\frac{d}{d\beta_0} \mathcal{J}(\beta) = 2 \left[\frac{2}{2} \left(g^{(i)} - g(a^{(i)}) \right] (-1) \right]$ $= -2 \frac{\hat{z}}{z} \left(j^{(i)} - g(x^{(i)}) \right)$ $= -2 \frac{\hat{z}}{z} \left(j^{(i)} - g(x^{(i)}) \right) \left(-Cop(b, x^{(i)}) \cdot x^{(i)} \right)$ $d\beta, \qquad i=1$ $\frac{dJ(\vec{k})}{dl} = 2 \frac{\Sigma}{izl} \left(y^{(i)} - g(\chi^{(i)}) \right) \left(g_{in}(\vec{k}_2 \chi^{(i)}) \cdot \chi^{(i)} \right)$ Breek = B-Nx DJ => B = Po