

Gradiente Descendente y Newton Rapsen.

$$\frac{\partial L}{\partial \vec{x}} = \frac{2}{N} (A^T A x - A^T b)$$

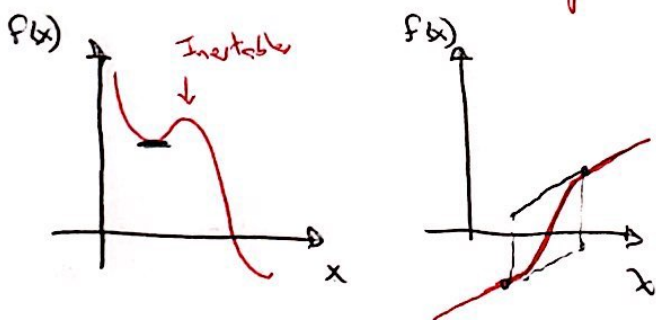
$$\frac{\partial^2 L}{\partial \vec{x}^2} = \frac{2}{N} (A^T A) \quad \text{"Definida positiva"} \leftarrow \text{Tiene minimo global.}$$

→ Dado un  $\vec{x}_0$ , por ejemplo  $\vec{0}$ , y o puedo usar Newton Rapsen para encontrar la siguiente  $\vec{x}_1$  que minimiza  $L \equiv$  Encuentra una raíz.

$$L(\hat{b}, b_{obs}) \geq l_{min} \Rightarrow L(\hat{b}, b_{obs}; \vec{x}) - l_{min} \quad \left| \begin{array}{l} \text{tiene al menos 1} \\ \text{raíz} \end{array} \right.$$

$$\vec{x}_j = \vec{x}_{j-1} - \frac{\partial L}{\partial \vec{x}} \epsilon \quad \text{con } \epsilon \text{ un parámetro pequeño "Tasa de aprendizaje"}$$

Recordemos que Newton Rapsen tiene sus limitaciones inherentes al problema.



Actualizaciones, depender de la pérdida y si es (a) cero...? o (b) si el peso  $\epsilon$  es muy grande?

¿Alternativas? Expandir la función de costo a segundo orden

$$L(\hat{b}, b_{obs}; \vec{x} + \delta \vec{x}) \approx L(\hat{b}, b_{obs}; \vec{x}) + \frac{\partial L}{\partial \vec{x}} \bigg|_{\vec{x}}^T \cdot \delta \vec{x} + \frac{1}{2} \delta \vec{x}^T \hat{H} \delta \vec{x} + o(\delta x^3)$$

donde  $\hat{H}$  se conoce como el Hessian.

$$\hat{H} = \begin{pmatrix} \frac{\partial^2 L}{\partial x_1^2} & \frac{\partial^2 L}{\partial x_1 \partial x_2} & \dots & \frac{\partial^2 L}{\partial x_1 \partial x_N} \\ \frac{\partial^2 L}{\partial x_2 \partial x_1} & \frac{\partial^2 L}{\partial x_2^2} & \dots & \frac{\partial^2 L}{\partial x_2 \partial x_N} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial^2 L}{\partial x_N \partial x_1} & \frac{\partial^2 L}{\partial x_N \partial x_2} & \dots & \frac{\partial^2 L}{\partial x_N^2} \end{pmatrix}$$

Apliquemos a nuestro problema!

$$L(A, b_{\text{obs}}; \vec{x}) = \frac{1}{N} \left( A \cdot \vec{x} - b_{\text{obs}} \right)^2$$

Partimos de  $\vec{x} = \vec{0}$

$$\frac{\partial L}{\partial \vec{x}} = \frac{2}{N} A^T (A \cdot \vec{x} - b_{\text{obs}})$$

Iterativamente hasta que  $\vec{x} = \vec{x}_{\text{opt}} ; L < \text{cutoff} (10^{-10})$