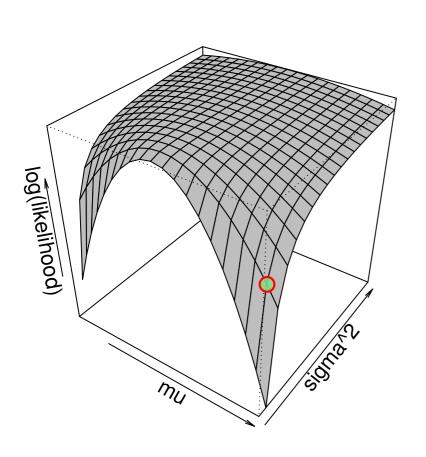
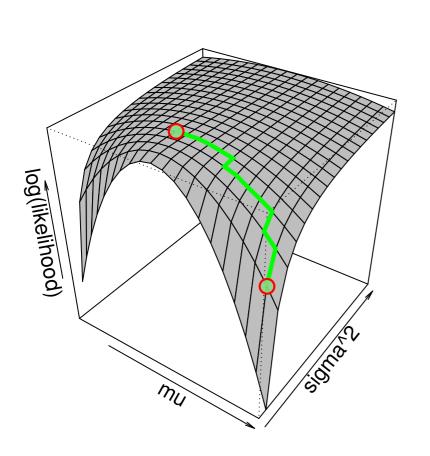


O método de busca mais simples tenta maximizar (ou minimizar) o valor de uma função.



O método de busca mais simples tenta maximizar (ou minimizar) o valor de uma função.

Temos um valor inicial.



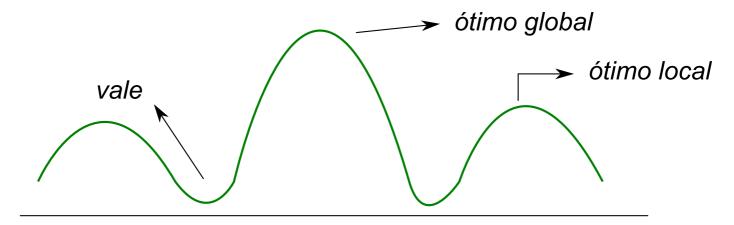
O método de busca mais simples tenta maximizar (ou minimizar) o valor de uma função.

Temos um valor inicial.

Caminhamos pela superfície de verossimilhança até encontrarmos uma combinação de parâmetros que maximiza a verossimilhança.

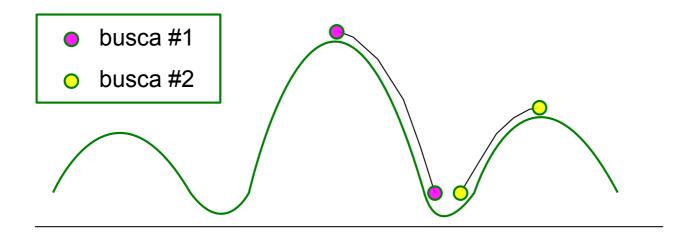
Esse procedimento pode ser complicado quando a superfície apresenta *ótimos locais*.

Ótimos locais são picos na superfície de likelihood separados por vales e que apresentam menores valores de likelihood.



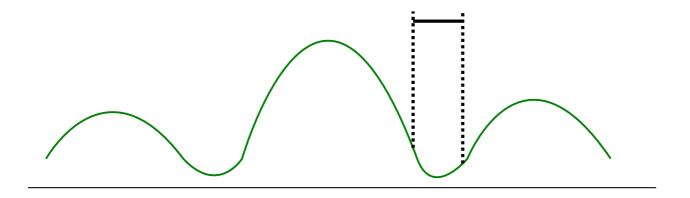
Métodos de busca baseados em "escalada estrita" (greedy algorithm ou algoritmo ambicioso).

Algoritmos ambiciosos buscam o ótimo local em cada um dos passos da busca. Podem ficar presos em um ótimo local.

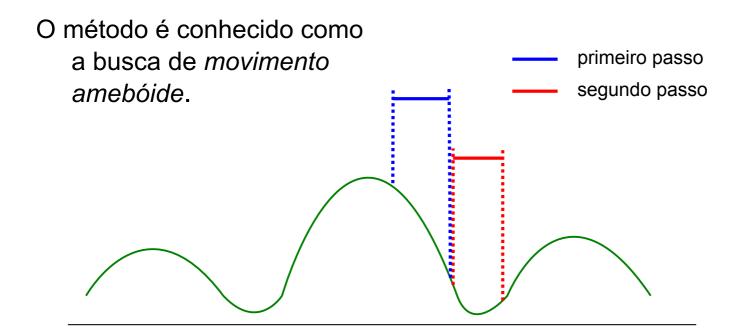




- O programa de busca para MLE mais usado no R é a função 'optim'. 'optim' aplica diversos algoritmos de busca.
- O mais usado é o Nelder and Meade (1965). Esse método se baseia em usar n+1 pontos de referência. O comportamento da função é extrapolado usando os n+1 pontos.



A distância entre os pontos avaliados varia durante a análise. Isso garante que o algoritmo de Nelson and Meade seja seja capaz de avaliar ótimos locais.



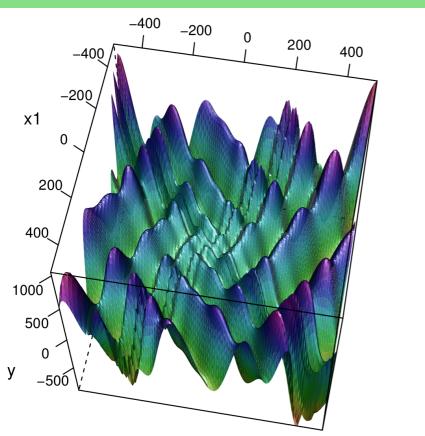


Um desafio para os métodos de busca são superfícies particularmente rugosas ou que possuem regiões planas (flat regions).

Superfícies rugosas apresentam muitos ótimos locais e regiões planas não deixam "pistas" para onde caminhar e a busca pode ficar presa.

Uma série de métodos modernos, vários aplicados ao MCMC, tem por objetivo fazer buscas eficientes na presença destas dificuldades.





4e + 063e+06 2e + 061e+06 x1 x2

Eggholder function

Goldstein Price function

O objetivo deste tipo de busca é partir do ponto de início e chegar no ótimo global. O resultado da busca é somente um ponto.

Sendo assim, não há preocupação em "mapear" a superfície de likelihood. Essa é a principal diferença "prática" entre os os resultados de uma estimativa usando MLE e o MCMC.

