

Si tenemos f una cuadrática convexa $f(x) = \frac{1}{2} x^T Q x - b^T x$

Demo: minimizador sobre $x_k + \alpha p_k$ es $\alpha_k = - \frac{\nabla f(x_k)^T p_k}{p_k^T Q p_k}$

buscamos que:

$$f(x_k + \alpha p_k) < f(x_k)$$

propinemos una función

$$\phi(\alpha) = f(x_k + \alpha p_k) \quad \leftarrow \text{buscamos el minimizador global de } \phi$$

al ser f una función convexa tenemos que un mínimo local es un mínimo absoluto

Supongamos que p_k es una dirección de descenso

$$\text{como } \frac{d\phi(\alpha)}{d\alpha} = \frac{df(x_k + \alpha p_k)}{d\alpha}$$

regla de la cadena

$$\phi(\alpha) = f(x_k + \alpha p_k) \quad \text{donde } \phi: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R} \quad \text{y sea } \gamma: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^n$$

$$\text{donde } \gamma(\alpha) = x_k + \alpha p_k \Rightarrow \phi(\alpha) \text{ tiene derivada dada por } \dots (*)$$

$$\frac{d\phi}{d\alpha} = \nabla f(\gamma(\alpha)) \cdot \frac{d\gamma}{d\alpha}$$

$$\therefore \text{ por } (*) \quad \frac{d\phi(\alpha)}{d\alpha} = \frac{df(x_k + \alpha p_k)}{d\alpha} = \nabla f(x_k + \alpha p_k) \cdot p_k$$

\Rightarrow el minimizador α^* de esta función debe satisfacer

$$\frac{d\phi(\alpha^*)}{d\alpha} = 0 \Leftrightarrow \nabla f(x_k + \alpha^* p_k) \cdot p_k = 0$$

vamos a calcular $\nabla f(x_k + \alpha p_k)$ y para simplificar los cálculos calculamos el gradiente de f .

$f(x) = \frac{1}{2} x^T Q x - b^T x$ es una función convexa \Rightarrow podemos calcular

$$\nabla f(x) = \frac{\partial}{\partial x} \left(\frac{1}{2} x^T Q x - b^T x \right) = \frac{\partial}{\partial x} \left(\frac{1}{2} x^T Q x \right) - \frac{\partial}{\partial x} (b^T x) \quad (*)$$

en Álgebra lineal vemos que la derivada de un escalar respecto a un vector es:

$$\frac{\partial b^T x}{\partial x} = b$$

y la derivada de una forma cuadrática respecto a un vector

$$\frac{\partial x^T Q x}{\partial x} = (Q + Q^T)x$$

como Q es simétrica

dado que f es convexa

$$\Rightarrow \frac{\partial x^T Q x}{\partial x} = 2Qx$$

sustituyendo en (*)

$$\Rightarrow \nabla f(x) = \frac{1}{2} (2Qx) - b = Qx - b$$

con el resultado anterior tenemos que:

$$\nabla g(x_k + \alpha^* p_k) = Q(x_k + \alpha^* p_k) - b$$

por hipótesis tenemos que f es convexa cuadrática
y que el minimizador es de una dimensión

$$\text{entonces } \nabla g(x_k + \alpha^* p_k) p_k = 0$$

$$\Leftrightarrow [Q(x_k + \alpha^* p_k) - b]^T p_k = 0$$

$$\Leftrightarrow [Q x_k + \alpha^* Q p_k - b]^T p_k = 0$$

$$\Leftrightarrow [Q x_k - b]^T p_k + \alpha_k p_k^T Q p_k = 0$$

$$\Leftrightarrow \nabla f(x_k)^T p_k + \alpha_k p_k^T Q p_k = 0$$

$$\Leftrightarrow \alpha_k p_k^T Q p_k = -\nabla f(x_k)^T p_k$$

$$\text{como } Q \text{ es definida positiva } \Rightarrow p_k^T Q p_k > 0$$

$$\Rightarrow \alpha_k = - \frac{\nabla f(x_k)^T p_k}{p_k^T Q p_k}$$

$$= - \frac{\nabla f_k^T p_k}{p_k^T Q p_k} \quad \parallel$$