En el método de busqueda lineal, se busca una dirección (PK) y un tamaño de paso (dK) efectivos.

Si se lo explicamos a un niño de 5 años:

Imagina que estás en Guitar Center de Nueva Vork y quieres encontrar una guitarra Gibson Les Paul para probarla. Al entrar a la tienda eliges una dirección en la cual te vas a mover para encontrar la guitarra le puedes preguntar a un empleado o ver un letrero que te indique en que dirección están las guitarras eléctricas, y así elegir una dirección

Una vez que decides la dirección que te vas a mover, tienes que decidir qué tanto te mueves a lo largo de esta dirección (el tamaño de paso). Para decidir qué tanto te mueves es importante que al avanzar en esta dirección en el paso elegido, la distancia entre tu y la guitarra se disminuya considerablemente.

Una vez que te mueves a lo largo de la primera distancia elegida, vuelves a buscar el letrero y eliges una dirección y una longitud de paso apropiada. Vas a repetir este proceso hasta que estés lo Suficientemente cerca de la guitarra para pader ogarrar la

Continúa

D Buscamos & t.q.
$$f(x_k + \lambda p_k)$$
 sea mínima

$$= \min_{X} \frac{1}{2} (X_{K} + \alpha \rho_{K})^{T} Q(X_{K} + \alpha \rho_{K}) - b^{T} (X_{K} + \alpha \rho_{K})$$

$$= \frac{1}{2} (X_{K}^{T} + \alpha \rho_{K}^{T}) (Q X_{K} + \alpha Q \rho_{K}) - b^{T} X_{K} - \alpha b^{T} \rho_{K}$$

$$= \frac{1}{2} (X_{K}^{T} Q X_{K} + \alpha X_{K}^{T} Q \rho_{K} + \alpha \rho_{K}^{T} Q X_{K} + \alpha^{2} \rho_{K}^{T} Q \rho_{K}) - b^{T} X_{K} - \alpha b^{T} \rho_{K}$$

$$= \frac{1}{2} (X_{K}^{T} Q \chi_{K} + \alpha X_{K}^{T} Q \rho_{K} + \alpha \rho_{K}^{T} Q \chi_{K} + \alpha^{2} \rho_{K}^{T} Q \rho_{K}) - b^{T} \chi_{K} - \alpha b^{T} \rho_{K}$$

$$= \frac{1}{2} (X_{K}^{T} Q \chi_{K} + \alpha X_{K}^{T} Q \rho_{K} + \alpha \rho_{K}^{T} Q \chi_{K} - \alpha \rho_{K}^{T} Q \rho_{K}) - b^{T} \chi_{K} - \alpha \rho_{K}^{T} Q \chi_{K}$$

Derivando con respecto a 1, e igualando a cero, resulta que:

$$\frac{1}{7}(2) \times P_K^T Q_{PK} + \frac{1}{2} X_K^T Q_{PK} + \frac{1}{2} P_K^T Q X_K - b^T P_K = 0$$

=>
$$d p_k T Q p_k + (Q X_k - b)^T p_k = 0$$
 (*)

Observemos que

Donde se signe que

Despejando d obtenemos