

OPTIMIZATION. HOMEWORK 9

OSCAR DALMAU

- (1) Las matrices de **correccion de rango 1** se escriben

$$\mathbf{B}_{k+1}^{RS1} = \mathbf{B}_k + \frac{(\mathbf{y}_k - \mathbf{B}_k \mathbf{s}_k)(\mathbf{y}_k - \mathbf{B}_k \mathbf{s}_k)^T}{(\mathbf{y}_k - \mathbf{B}_k \mathbf{s}_k)^T \mathbf{s}_k} \quad (1)$$

$$\mathbf{H}_{k+1}^{RS1} = \mathbf{H}_k + \frac{(\mathbf{s}_k - \mathbf{H}_k \mathbf{y}_k)(\mathbf{s}_k - \mathbf{H}_k \mathbf{y}_k)^T}{\mathbf{y}_k^T (\mathbf{s}_k - \mathbf{H}_k \mathbf{y}_k)} \quad (2)$$

donde $\mathbf{y}_k = \mathbf{g}_{k+1} - \mathbf{g}_k$ y $\mathbf{s}_k = \mathbf{x}_{k+1} - \mathbf{x}_k$.

- (a) Derive la matrix \mathbf{H}_{k+1}^{RS1} a partir \mathbf{B}_{k+1}^{RS1} usando la formula de Sherman-Morrison.
 - (b) Si \mathbf{H}_k es una matriz definida positiva y $\mathbf{y}_k^T (\mathbf{s}_k - \mathbf{H}_k \mathbf{y}_k) > 0$ muestra que \mathbf{H}_{k+1} es definida positiva.
- (2) Implemente los algoritmos cuasi Newton DFP y BFGS. Compare los dos algoritmos anteriores usando los Problemas 2 y 3 propocionados mas abajo. Considere en la comparacion de 30 corridas usando puntos iniciales seleccionados aleatoriamente y reporte el el promedio de: Numero de Iteraciones, norma del gradiente y tiempo de ejecucin. Los criterios de paro a utilizar serán: Número máximo de iteraciones K , tol_x (para el criterio $\frac{\|\mathbf{x}_{k+1} - \mathbf{x}_k\|}{\max\{1, \|\mathbf{x}_k\|\}} < tol_x$), tol_f (para el criterio $\frac{|f(\mathbf{x}_{k+1}) - f(\mathbf{x}_k)|}{\max\{1, |f(\mathbf{x}_k)|\}} < tol_f$), y tol_g (para el criterio $\|\nabla f(\mathbf{x}_k)\| < tol_g$).

Problema 2 (Rosembrock, $n = 100$): Extended Rosembrock function, for $n = 100$

$$\begin{aligned} f(\mathbf{x}) &= \sum_{i=1}^{n-1} [100(x_{i+1} - x_i^2)^2 + (1 - x_i)^2] \\ \mathbf{x}^* &= [1, 1, \dots, 1, 1]^T \\ f(\mathbf{x}^*) &= 0 \end{aligned}$$

Problema 3 (Wood Function):

$$\begin{aligned} f(\mathbf{x}) &= 100(x_1^2 - x_2)^2 + (x_1 - 1)^2 + (x_3 - 1)^2 + 90(x_3^2 - x_4)^2 \\ &\quad + 10.1[(x_2 - 1)^2 + (x_4 - 1)^2] + 19.8(x_2 - 1)(x_4 - 1) \end{aligned}$$

$$\mathbf{x}^* = [1, 1, 1, 1]^T$$

$$f(\mathbf{x}^*) = 0$$