

KANOUFAD

Na nasledujících radcích naleznete hodnocení jednotlivých příkladů, kontakt na opravujícího a jeho případný komentář.

1. 2b (voracva1@fel.cvut.cz)

Super, jen bych rádši viděl aplikovanou transpozici

2. 3b (dlaskto2@fel.cvut.cz)

3. 3b (spetlrad@fel.cvut.cz)

4. 3b (cechj@fel.cvut.cz)

5. 1b (petr@olsak.net)

6. 3b (petr@olsak.net)

celkem 15b

Jméno	Příjmení	Už. jméno
Fádi	Kanout	kanoufad

Řešení testu píše perem na papír (tedy ne do počítače), dovoleno je také psát elektronickým perem na tablet. Zadání příkladů nemusíte opisovat. Každý příklad píše na zvláštní stránku. Na každou stránku napíše nahoru číslo příkladu a podpříklady uvede příslušným písmenem v kroužku.

Do řešení píše nejen odpovědi ale i jejich odůvodnění a postupy řešení. Správná odpověď bez odůvodnění je neplatná!

Na konci testu vaše řešení oscanujte nebo ofoťte a nahrajte do Brute do úlohy Test2. Každý příklad odevzdejte ve zvláštním souboru, jehož jméno bude číslo příkladu. Dovolené formáty jsou PDF a ZIP, přičemž v ZIPu může být jakýkoliv formát (JPG, PNG, PDF). Tedy celkem odevzdáte buď šest souborů 1.pdf, 2.pdf, ..., 6.pdf, nebo jeden ZIP ve kterém budou např. 1.jpg, 2.jpg, ..., 6.jpg. Do Brute můžete nahrávat opakovaně, ovšem bere se v úvahu vždy jen poslední verze (dřívější verze se těmi pozdějšími přemažou).

Odevzdávání dokončete do 17:45. Ovšem Brute zůstane otevřené až do 18:00 pro případ, že by někdo měl technické problémy. Odevzdání (např. emailem) po tomto termínu není možné. Velmi proto doporučujeme dostatečnou dobu před koncem nahrát aspoň nějakou verzi řešení, pak ještě počítat, a na konci nahrát znovu vylepšenou verzi řešení.

Během testu můžete používat materiály k předmětu (skripta, slajdy, Vaše zápisky), nesmíte ale s nikým komunikovat. Prosíme, nezneužívejte situace a nepodvádějte. Při pochybostech můžeme studenta z příkladu ústně vyzkoušet. Při odhaleném podvodu předmět pro studenta okamžitě končí.

Otázka 1

Napište vzorec pro gradient funkce $f(\mathbf{x}) = \mathbf{g}(\mathbf{x})^T \mathbf{A} \mathbf{g}(\mathbf{x})$, kde $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n$, $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{m \times m}$ je symetrická a $\mathbf{g}: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ je dané zobrazení. (Vzorec bude samozřejmě obsahovat derivaci zobrazení \mathbf{g} .)

Otázka 2

Hledáme lokální maximum funkce $\cos x + x/2$ čistou Newtonovou metodou.

1. Napište iteraci algoritmu.
2. Pro počáteční odhad $x_0 = 0$ vypočítejte odhad x_1 po jedné iteraci metody.

Otázka 3

Je dána matice $\mathbf{A} = \begin{bmatrix} -0.96 & -0.72 & -0.8 \\ 1.28 & 0.96 & -0.6 \end{bmatrix}$.

1. Najděte matici \mathbf{B} hodnosti 1 takovou, že $\|\mathbf{A} - \mathbf{B}\|$ je minimální (kde $\|\cdot\|$ značí Frobeniovu normu).
2. Jaká je vzdálenost (ve Frobeniově normě) matice \mathbf{A} od množiny matic hodnosti 1?

V tomto příkladě doporučujeme použít Matlab.

Otázka 4

Máme funkci $f(x, y, z) = xyz$ a bod $(x_0, y_0, z_0) = (0, 0, 1)$.

1. Najděte první derivaci (Jacobiho matici) funkce.
2. Najděte druhou derivaci (Hessovu matici) funkce.
3. Najděte Taylorův polynom prvního stupně funkce v bodě (x_0, y_0, z_0) . Výsledný polynom zjednodušte.
4. Najděte Taylorův polynom druhého stupně funkce v bodě (x_0, y_0, z_0) . Výsledný polynom zjednodušte.

Otázka 5

Je dána úzká matice \mathbf{C} , široká matice \mathbf{A} a vektor \mathbf{b} . Minimalizujte $\|\mathbf{C}\mathbf{x}\|$ (kde $\|\cdot\|$ označuje eukleidovskou normu) za podmínek $\mathbf{A}\mathbf{x} = \mathbf{b}$. Výsledkem bude jediný vzorec pro optimální \mathbf{x} . Předpokládejte, že inverze všech čtvercových matic, které budete potřebovat, existují. Použijte metodu Lagrangeových multiplikátorů. Podmínky druhého řádu nemusíte ověřovat (nalezený bod bude minimum).

Otázka 6

Máme funkci $f(x, y) = \frac{1}{2}x^2 + \frac{1}{3}y^3 - xy$.

1. Najděte všechny stacionární body funkce.
2. Pro každý stacionární bod určete, zda je to lokální extrém a případně jakého typu.

$$\textcircled{1} \quad F(x) = g(x)^T A g(x) \quad ; x \in \mathbb{R}^n ; A \in \mathbb{R}^{m \times m}$$

je symetrická

$$g: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$$

$$\nabla F(x) = f'(x)^T$$

$$\rightarrow f'(x) = 2g(x)^T \cdot A \cdot g'(x)$$

postup

je to glavná časť

$$= \cancel{g'(x)^T} \cdot \cancel{f'(x)}$$

$$\rightarrow g(x)^T \cdot A g'(x) + (A g(x))^T \cdot g'(x)$$

$$= g(x)^T \cdot A g'(x) + g(x)^T \cdot A^T g'(x)$$

víme, že A je symetrická $\Rightarrow A^T = A$

$$= 2g(x)^T A g'(x)$$

$$\nabla F(x) = \underline{\underline{(2g(x)^T A g'(x))^T}}$$

3b.

② $\max f(x) = \cos x + \frac{x}{2}$

Newton $\rightarrow -f(x) \rightarrow -\cos x - \frac{x}{2}$

$\min f'(x) = \sin x - \frac{1}{2} \quad \checkmark \quad f''(x) = \cos x \quad \checkmark$

$x_{k+1} = x_k - \alpha_k f''(x_k)^{-1} \cdot f'(x_k) \quad \checkmark$

1. $\rightarrow x_{k+1} = x_k - \frac{\cos x \sin x - \frac{1}{2}}{\cos x} \quad \checkmark$

\rightarrow iterate v matlabu
for cyklus...

2. $x_0 = 0$

$x_1 = 0 - \frac{-\frac{1}{2}}{1} = \frac{1}{2} \quad \checkmark$

③

$$A = \begin{bmatrix} -0.96 & -0.72 & -0.8 \\ 1.28 & 0.96 & -0.6 \end{bmatrix}$$

36

1. Najít matici B hodnoti 1 tak, že $\|A - B\|$

→ spektrální rozklad

$$[U \Sigma V^T] =$$

$$[U \ D] = \text{eig}(A \cdot A^T)$$

↓ vlastní čísla

nebo:

Y = poslední sloupce v U

$$\text{pak } B = Y \cdot Y^T \cdot A$$

svět rozklad

$$[U \ \Sigma \ V] = \text{svd}(A)$$

→ anulován (odebrány nejmenší sing. čísla = 0)

$$B = U \cdot \Sigma \cdot V^T$$

↓ a matla bu

$$\rightarrow B = \begin{bmatrix} -0.96 & -0.72 & 0 \\ 1.28 & 0.96 & 0 \end{bmatrix}$$

2 ✓

$$2. \|B - A\| = \|\Sigma - \Sigma_n\| = \|[0 \ 0 \ 0]\| = \underline{\underline{0}} = \underline{\underline{1}}$$

✓

↳ s se svět nižší hodnoty

norma dvou matic v matla bu

důležitým pořad sloužím

1 ✓

④

$$f(x, y, z) = x \cdot y \cdot z \quad \text{a bod } (x_0, y_0, z_0) = (0, 0, 1)$$

3

1. Jacobiho matice

$$\frac{\partial f'}{\partial x} = y \cdot z$$

$$\frac{\partial f'}{\partial y} = x \cdot z$$

$$\frac{\partial f'}{\partial z} = x \cdot y$$

$$\rightarrow J = \begin{bmatrix} y \cdot z & x \cdot z & x \cdot y \end{bmatrix}$$

✓

2. Hessova matice:

$$F''(x, y, z) = \begin{bmatrix} \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial x} & \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y} & \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial z} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial^2 f}{\partial z \partial x} & \dots & \frac{\partial^2 f}{\partial z \partial z} \end{bmatrix}$$

$$\begin{aligned} x &= 0 \\ y &= 0 \\ z &= 1 \\ \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial x} &= 0 \\ \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y} &= 1 \\ \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial z} &= 0 \\ \frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x} &= 1 \\ \frac{\partial^2 f}{\partial y \partial y} &= 0 \\ \frac{\partial^2 f}{\partial y \partial z} &= 0 \\ \frac{\partial^2 f}{\partial z \partial x} &= 0 \\ \frac{\partial^2 f}{\partial z \partial y} &= 0 \\ \frac{\partial^2 f}{\partial z \partial z} &= 0 \end{aligned}$$

$$\rightarrow H = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

✓

3. Taylorův v polynom prvního stupně v (0, 0, 1)

$$T_1 = f(x_0, y_0, z_0) + f'(x_0, y_0, z_0) \cdot \begin{bmatrix} x - x_0 \\ y - y_0 \\ z - z_0 \end{bmatrix} = 0 + [0 \ 0 \ 0] \cdot \begin{bmatrix} x - 0 \\ y - 0 \\ z - 1 \end{bmatrix} = 0$$

4. 2. druhý stupeň:

T_2

$$T_2 = T_1 + \frac{1}{2} \begin{bmatrix} x - x_0 \\ y - y_0 \\ z - z_0 \end{bmatrix}^T \cdot H \cdot \begin{bmatrix} x - x_0 \\ y - y_0 \\ z - z_0 \end{bmatrix} = 0 + \frac{1}{2} [x \ y \ z - 1]$$

$$= 0 + \frac{1}{2} [x \ y \ z - 1] \cdot \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} x \\ y \\ z - 1 \end{bmatrix}$$

$$= 0 + \frac{1}{2} [y \cdot x + x \cdot y + 0] = \frac{2xy}{2} = xy$$

✓

⑤ $C \dots$ iszták ; $A \dots$ szorokók 1B

$$f(x) = \|Cx\| \rightarrow \min$$

$$\text{pótlmíngá : } Ax=b \rightarrow Ax-b=0$$

$$\text{lepe : } \|Cx\|^2 = x^T C^T C x$$

$$\text{Lagrangé : } L = \|Cx\| + \lambda \cdot (Ax-b)$$

$$\frac{\partial L}{\partial x} = \frac{(Cx)^T}{\|Cx\|} \cdot C + \lambda A = 0 \rightarrow \frac{x^T \cdot C^T}{\|Cx\|} \cdot C + \lambda A = 0$$

$$\frac{\partial L}{\partial \lambda} = Ax-b=0 \rightarrow \text{oldf}$$

✗

$$\downarrow \begin{matrix} C^T \cdot C \\ \text{hasz. mátrix} \end{matrix} \rightarrow \frac{x^T \cdot B}{\|Cx\|} + \lambda \cdot A = 0$$

6. $f(x, y) = \frac{1}{2}x^2 + \frac{1}{3}y^3 - xy$

36

1. stationární body fce:

$$\frac{\partial f}{\partial x} = x - y = 0 \quad x = y$$

$$\frac{\partial f}{\partial y} = y^2 - x = 0 \quad x = y^2$$

$$y^2 - y = 0$$

$$y(y-1) = 0$$

$$\downarrow \quad \downarrow$$

$$0$$

$$1$$

$$\rightarrow [1, 1]; [0, 0]$$

2. Je to lok. extrém?

$$\frac{\partial^2 f}{\partial x^2} = 1$$

$$\frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y} = -1$$

$$\frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x} = -1$$

$$\frac{\partial^2 f}{\partial y^2} = 2y$$

$$\rightarrow H = \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 2y \end{bmatrix}$$

pro bodům $[1, 1]$

$$\rightarrow H = \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 2 \end{bmatrix}$$

pro minory: $1, 1 \rightarrow$ pozitivně definitní
 \rightarrow lokální minimum

pro $[0, 0]$

$$H = \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 0 \end{bmatrix}$$

hl. minory: $1, -1 \rightarrow$ indefinitní
 \rightarrow sedlový bod