

Todos os itens da prova têm o mesmo valor: 1.0 ponto cada (total de 10 pontos). Tempo de prova: 2 horas.

- (*Algoritmo de Metropolis*) Considere uma variável aleatória  $X$  com função densidade de probabilidade  $f_X(x) = 1/(x^2 + 1)$ .
  - Apresente uma implementação do algoritmo de Metropolis (pseudo-código) capaz de gerar amostras de  $X$  e execute, manualmente, cinco iterações deste algoritmo. Para a execução manual, use os dez números a seguir, que foram sorteados de uma densidade uniforme entre 0 e 1: 0.9501, 0.2311, 0.6068, 0.4860, 0.8913, 0.7621, 0.4565, 0.0185, 0.8214, 0.4447.
  - Explique como o algoritmo pode ser usado para avaliar a expressão  $\int_a^b x/(x^2 + 1)dx$ .
- (*Algoritmo de Metropolis*) Considere uma função custo definida sobre quatro estados discretos, chamados de estados  $a$ ,  $b$ ,  $c$  e  $d$ , com os seguintes valores:  $J(a) = 0$ ,  $J(b) = 2$ ,  $J(c) = 1$  e  $J(d) = 2$ . Os estados são vizinhos conforme a ordem alfabética, sendo que o estado  $a$  também é vizinho do estado  $d$ . Considere temperatura  $T = 1/\ln 2$ .
  - Calcule, na temperatura dada, o vetor com fatores de Boltzmann/Gibbs normalizados  $(1/Z) \exp(-J(x)/T)$ .
  - Calcule as matrizes de transição entre estados dos três processos de Markov definidos a seguir: i) processo no qual os destinos de cada estado podem ser três: o próprio estado, e os seus dois vizinhos em ordem alfabética; ii) processo no qual os destinos de cada estado podem ser somente dois, sendo um dos destinos o próprio estado e o outro destino o estado seguinte em ordem alfabética (isto é, o estado anterior não pode ser sorteado como candidato a destino). Neste caso (ii), considere que o vizinho seguinte ao estado  $d$  continua sendo o estado  $a$ ; e iii) processo de Markov semelhante ao processo (i) do item (b), só que sem relação de vizinhança entre os estados  $a$  e  $d$ . Em outras palavras, no caso (iii) assumo que os destinos possíveis para o estado  $a$  são somente o próprio estado  $a$  e o estado  $b$ , e que os destinos possíveis para o estado  $d$  são somente o próprio estado  $d$  e o estado  $c$ .
  - Para cada uma das três matrizes de transição calculadas no item (b), verifique se o vetor calculado no item (a) é um autovetor associado a um autovalor igual a 1.
- (*Simulated Annealing*) Considere uma função custo definida sobre cinco estados discretos, chamados de estados  $1, 2, \dots, 5$ , com os seguintes valores:  $J(1) = J(5) = 4$ ,  $J(2) = 1$ ,  $J(3) = 3$  e  $J(4) = 2$ .
  - Apresente, usando pseudo-código, uma implementação do algoritmo Simulated Annealing básico, usada para encontrar o estado para o qual o valor da função custo é mínimo. Defina e utilize todos os parâmetros que você considerar necessários.
  - Calcule uma matriz de transição entre estados à temperatura  $T_1 = 1/\ln 2$  e uma matriz de transição entre estados à temperatura  $T_2 = 1/\ln 3$ .
  - Calcule os vetores invariantes das matrizes encontradas no item (b).
- (*Deterministic Annealing*) Considere um conjunto de dados  $\mathbf{X}$  composto por quatro vetores equiprováveis e com coordenadas  $(0, 0)$ ,  $(0, 2)$ ,  $(2, 2)$  e  $(2, 0)$ . Considere uma partição suave do  $\mathbb{R}^2$  realizada através de dois centróides  $\mathbf{y}_1$  e  $\mathbf{y}_2$ . As distâncias quadráticas entre cada vetor  $\mathbf{x}$  e cada vetor  $\mathbf{y}$  são dadas a seguir:

	$\mathbf{x}_1$	$\mathbf{x}_2$	$\mathbf{x}_3$	$\mathbf{x}_4$
$\mathbf{y}_1$	1	5	5	1
$\mathbf{y}_2$	5	1	1	5

- Considerando  $T = 5$ , calcule a matriz de probabilidades condicionais  $p_{\mathbf{Y}|\mathbf{X}}$  que minimiza  $J = D - TH = \sum_x p_{\mathbf{X}}(x) \sum_y p_{\mathbf{Y}|\mathbf{X}}(y|x) + T \sum_x p_{\mathbf{X}}(x) \sum_y p_{\mathbf{Y}|\mathbf{X}}(y|x) \log p_{\mathbf{Y}|\mathbf{X}}(y|x)$ .
- Também considerando  $T = 5$ , calcule vetores  $\mathbf{y}_1$  e  $\mathbf{y}_2$  atualizados. Compare o erro médio quadrático  $D_2$ , associado aos vetores  $\mathbf{y}_1$  e  $\mathbf{y}_2$  atualizados, com o erro médio quadrático  $D_1$ , associado aos vetores  $\mathbf{y}_1$  e  $\mathbf{y}_2$  anteriores à atualização.