

046197

Computational Methods in Optimization

HOMEWORK #1

Alexander Shender: 328626114

Eliran Cohen: 204187801

Contents

Question 1.....	2
Part a.....	2
Part b.....	3
Question 2.....	4
Part a.....	4
Part b.....	5
Part c.....	5
Part d.....	6
Question 3.....	7
Part a.....	7
Part b.....	7
Part c.....	8
Question 4-6.....	9

Question 1.

Part a.

There are 4 conditions that need to hold that define the inner product, as specified in the tutorial no. 1:

1. סימטריה: $\langle \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle = \langle \mathbf{y}, \mathbf{x} \rangle$

2. אדיטיביות: $\langle \mathbf{x} + \mathbf{y}, \mathbf{z} \rangle = \langle \mathbf{x}, \mathbf{z} \rangle + \langle \mathbf{y}, \mathbf{z} \rangle$

3. הומוגניות: $\langle \lambda \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle = \lambda \langle \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle$

4. חיוביות מוגדרת: $\langle \mathbf{x}, \mathbf{x} \rangle \geq 0$ וכן $\langle \mathbf{x}, \mathbf{x} \rangle = 0$ אם ורק אם $\mathbf{x} = \mathbf{0}$

In our case, we have $\langle x, y \rangle_M = x^T M y$; M is a general matrix $\in R^{n \times n}$

Condition 1 holds:

$$\langle x, y \rangle_M = x^T M y \stackrel{\substack{= \\ \text{it's a scalar}}}{=} (x^T M y)^T = y^T M x = \langle y, x \rangle_M$$

Condition 2 holds:

$$\langle x + y, z \rangle_M = (x + y)^T M z = x^T M z + y^T M z = \langle x, z \rangle_M + \langle y, z \rangle_M$$

Condition 3 holds:

$$\langle \lambda x, y \rangle_M = \lambda x^T M y = \lambda \langle x, y \rangle_M$$

While conditions 1-3 indeed hold, the condition 4 will hold only if $x^T M x \geq 0$ and $x \neq 0$. This means M matrix should at least PSD. But we don't have such condition on M .

As basic example let's take M to be a matrix of all zeros. Then $\langle x, x \rangle_M = x^T M x = 0$, but $x \neq 0$.

So this operation is **NOT AN INNER PRODUCT**

Part b.

The only difference we have here is the new information on the matrix (now denoted Q): $Q \succ 0$

So conditions 1-3 hold as previously in Part a.

Condition 4:

$$\langle x, x \rangle_Q = x^T Q x \geq 0 \quad ; \quad \langle x, x \rangle_Q = 0 \text{ iff } x = 0$$

Since we know that Q is a PD matrix, this means that for each $x \in \mathbb{R}^n$; $x \neq 0$,

$$x^T Q x > 0$$

Which helps us to prove the condition 4.

So this operation **answers all 4 conditions for the inner product.**

Question 2.

Given: A is symmetric, $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$

Part a.

Given: $A \succ 0$. Prove: A is invertible, $A^{-1} \succ 0$

Invertibility: If A is symmetric, PD, $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$, then the following hold from the characteristics of the PD matrixes:

$$x^T A x > 0 \quad \forall x \neq 0$$

Which means:

$$A x > 0 \quad \forall x \neq 0$$

Thus, A spans over all of its dimensions and has a full rank. **Thus, A is invertible.**

Another way to show this is to remember that all of eigenvalues of A are positive \rightarrow A is invertible.

To prove that A^{-1} is PD, we show that all its eigenvalues are strictly positive:

For matrix A, eigenvector $v \neq 0$ and corresponding eigenvalue $\lambda > 0$:

$$A v = \lambda v$$

$$A^{-1} A v = A^{-1} \lambda v \quad ; \quad A^{-1} A = I$$

$$\frac{1}{\lambda} v = A^{-1} v$$

Since $\lambda > 0$, so does $\frac{1}{\lambda} > 0$. Also, $v \neq 0$.

Thus, all the eigenvalues are positive, and $A^{-1} \succ 0$.

Part b.

Given: $A \succeq 0$, A invertible. Prove: $A \succ 0$

A is invertible $\rightarrow \lambda \neq 0 \quad \forall \lambda \in (\text{eigenvalues of } A)$

Invertible matrix has all non-zero eigenvalues.

$A \succeq 0 \rightarrow \lambda \geq 0 \quad \forall \lambda \in (\text{eigenvalues of } A)$

Combining two of those constraints together we get:

$$\lambda > 0 \quad \forall \lambda \in (\text{eigenvalues of } A)$$

Which is exactly the property of PD matrix – all its eigenvalues are strictly positive.

Thus, $A \succ 0$

Part c.

Given: $A = B^T B$; $B \in \mathbb{R}^{m \times n}$. Prove: $A \succeq 0$

We try to prove the property of the PDS matrix:

$$x^T A x = x^T B^T B x \stackrel{C=Bx}{=} C^T C = \|C\|_2^2 \geq 0$$

Which means

$$x^T A x \geq 0$$

Thus, $A \succeq 0$.

Example for B: $m = 1, n = 2$.

$$B \neq 0 = \begin{bmatrix} 1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$A = B^T B = \begin{bmatrix} 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$$

We take $x \neq 0 = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}$:

$$x^T A x = \begin{bmatrix} 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} = 0$$

Part d.

Given: $A_{i,i} < 0$; $1 \leq i \leq n$, Prove: $A \not\geq 0$.

It is sufficient to show that for some $x \neq 0$, this holds: $x^T A x < 0$

Expanding:

$$x^T A x = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n x_i x_j A_{i,j} = \sum_{i=1}^n x_i^2 A_{i,i} + \sum_{i=1}^n \sum_{j \neq i}^n x_i x_j A_{i,j}$$

If some $A_{i,i} < 0$, this means this whole expression can be negative too, if we choose $x \neq 0$, that has all the values equal 0 except for the i 'th value. For example:

$$x^T A x = \begin{bmatrix} 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 5 & 2 \\ 3 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} = -1 \not\geq 0$$

The condition that A has non-negative diagonal values is **sufficient** to prove it is PSD, Example for the extreme case by having zero values on the diagonals:

$$x^T A x = \begin{bmatrix} 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 2 \\ 3 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} = 0 \geq 0$$

By having positive values on a diagonal will still make the inequality hold.

Question 3.

Given:

$f : U \rightarrow \mathbb{R}$ continuously differentiable. $U \in \mathbb{R}^n$. $d \neq 0$ is the downhill direction at point x if there exists T such that for each $0 < t < T$:

$$f(x + td) < f(x)$$

Part a.

Prove: If direction d uphold: $f'(x, d) < 0$ for some x , then d is the downhill direction.

From the definition:

$$\begin{aligned} f'(x, d) &= \lim_{t \rightarrow 0^+} \frac{f(x + td) - f(x)}{t} \\ \lim_{t \rightarrow 0^+} \frac{f(x + td) - f(x)}{t} &< 0 \\ f(x + td) - f(x) &< 0 \\ f(x + td) &< f(x) \end{aligned}$$

Thus, this is the downhill direction from the definition given in this exercise.

Part b.

Prove: if $\nabla f(x) \neq 0$, then the direction $d = -\nabla f(x)$ is the downhill direction.

From theorem 4 from the tutorial: if f is continuously differentiable, then:

$$f'(x; d) = \nabla f(x)^T d$$

If $d = -\nabla f(x)$, then $\nabla f(x) = -d$, then:

$$f'(x; d) = \nabla f(x)^T d = -d \cdot d = -d^2 < 0$$

Thus,

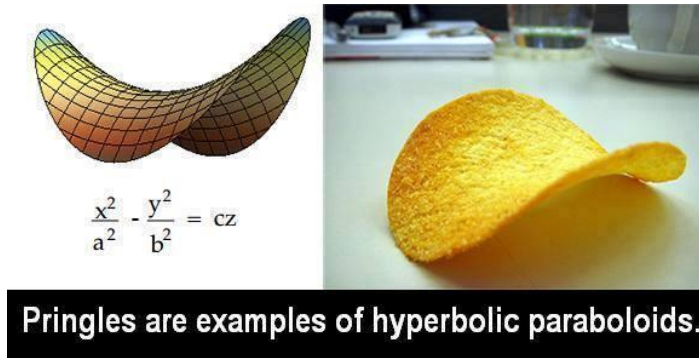
$$f'(x, d) < 0$$

From Part a. of this question we know that if this inequality holds, then d is the downhill direction.

Part c.

Find example of a function $f(x_1, x_2)$, a point $x^0 = [x_1^0 \ x_2^0]^T$, directions d_1, d_2 , s.t. d_1 is the downhill direction and d_2 is not.

What came on my mind is Pringles (image source – google images):



Let's take $a = 1; b = 1, c = 1$

$$f(x_1, x_2) = x_1^2 - x_2^2$$

Let's take trivial point $\begin{cases} x_1 = 1 \\ x_2 = 1 \end{cases}$

Calculating gradient:

$$\nabla f(x) = \begin{bmatrix} \frac{\delta f}{\delta x_1} & \frac{\delta f}{\delta x_2} \end{bmatrix} = [2x_1 \quad -2x_2] = [2 \quad -2]$$

From what we have proven:

$$\begin{cases} d_1 = \nabla f(x_1, x_2) = [2 \quad -2] = \text{UPHILL DIRECTION} \\ d_2 = -\nabla f(x_1, x_2) = [-2 \quad 2] = \text{DOWNHILL DIRECTION} \end{cases}$$

Question 4-6.

<continue to the next page>

תרגיל 4

נוכיח כי הקבוצות B_1 ו- B_2 , קבוצות קמורות כאשר נתון ש- $C \subseteq \mathbb{R}^m$ תחום קמור, ו- $A \in \mathbb{R}^{m \times n}$.

הקבוצה B_1

$$B_1 = \{x \in \mathbb{R}^n \mid x = A^T z, z \in C\}$$

נבדוק אם נקודה שהיא צירוף של שתי נקודות השייכות לקבוצה B_1 גם כן שייכת לקבוצה :

$$x = A^T z, x \in \mathbb{R}^n$$

$$y = A^T z, y \in \mathbb{R}^n$$

ננדיר נקודה k המקיימת :

$$k = \lambda x + (1 - \lambda)y, \lambda \in [0, 1]$$

$$k = \lambda x + (1 - \lambda)y = \lambda A^T z + (1 - \lambda)A^T z = (\lambda + 1 - \lambda)A^T z = A^T z \in B_1$$

B_1 קמורה על פי הגדרה.

הקבוצה B_2

$$B_2 = \{x \in \mathbb{R}^n \mid Ax \in C\}$$

נבדוק אם נקודה שהיא צירוף של שתי נקודות השייכות לקבוצה B_2 גם כן שייכת לקבוצה :

$$x : Ax, \in C$$

$$y : Ay, \in C$$

ננדיר נקודה k המקיימת :

$$k = \lambda x + (1 - \lambda)y, \lambda \in [0, 1]$$

$$k = \lambda x + (1 - \lambda)y = \lambda Ax + (1 - \lambda)Ay \in B_2$$

סכום של קבוצות קמורות היא קבוצה קמורה ולכן B_2 קמורה על פי הגדרה.

תרגיל 5

1. הוכחה כי עבור קבוצה $S \in \mathbb{R}^n$ ונקודת צבר $x \in \mathbb{R}$, לכל $\epsilon > 0$ הכדור הפתוח $B(x, \epsilon)$ מכיל אינסוף נקודות בקבוצה S .

נוכיח בשלילה

- (1) נניח כי עבור נקודת צבר x , קיימות כמות סופית של נקודות ב S .
- (2) עבור נקודת צבר ספציפית x_a . הנקודה בעלת סביבה בגודל מינימלי ϵ_a .
- (3) על פי הגדרה של נקודת צבר, עבור כל $\epsilon_a > 0$, נדרשת שתהיה נקודה בסביבה של x_a , הנמצאת ב S .
- (4) נבחר את הסביבה של נקודה x_a , ברדיוס $\epsilon_a/2$.
בסביבת הנקודה x_a , אין נקודה השייכת ל S . (כי אמרנו שהמרחק המינימלי הוא ϵ_a)
- (5) כלומר מתקיימת סתירה על פי ההגדרה שעל כל $\epsilon > 0$ חייבת להיות נקודה השייכת ל S .
- (6) על פי הסתירה חייבות להיות נקודות נוספות בסביבה של x , כלומר קיימות אינסוף נקודות.

2. הוכחה שהקבוצה S היא קבוצה סגורה אם ורק אם היא מכילה את כל נקודות הצבר שלה.
נוכיח את הטענה בשני הכיוונים מכיוון שמדובר בטענת "אם ורק אם"

קבוצה S היא קבוצה המכילה את כל נקודות הצבר שלה

- (1) תהי נקודה x , נקודה במשלים של S (S^c). x אינה נקודה צבר של S , (כי התחלנו ש S מכילה את כל נקודות הצבר שלה).
- (2) עבור הקבוצה S^c , הנקודה x היא נקודת פנים מכיוון שכל הסביבה שלה מוכלת ב S^c .
- (3) כלומר, הקבוצה S^c , היא קבוצה פתוחה מכיוון שהיא מכילה את כל נקודות הפנים שלה.
- (4) לכן על פי הגדרה, אם S^c , היא קבוצה פתוחה אז הקבוצה S היא קבוצה סגורה.

S קבוצה סגורה

- (1) מכיוון ש S , היא קבוצה סגורה, אז הקבוצה S^c היא קבוצה פתוחה (כלומר קבוצה המכילה את כל נקודות הפנים שלה).
- (2) נניח שקיימת נקודה x , שהיא נקודת צבר של S . אז קיימת איזושהי נקודה ב S , בסביבה של x .
- (3) מכיוון שהנקודה x לא שייכת ל S אז היא שייכת ל S^c .
- (4) S^c היא קבוצה פתוחה, ולכן מכילה את כל נקודות הפנים שלה. כלומר כל נקודה ב S^c היא נקודת פנים.
- (5) נוצרה סתירה כי הנחנו ש x היא נקודת צבר של S לכן חייב להיות חיתוך בין הסביבה של x ל S .

הוכחנו בשני הכיוונים ולכן הוכחנו את הטענה

3. הוכחה כי אם הסדרה S סגורה, והסדרה $x_i \in S$ מתכנסת ל- x : $\lim_{i \rightarrow \infty} \|x_i - x\| = 0$, אז $x \in S$

נוכיח בשלילה כי $x \notin S$.

(1) מכיוון ש- S היא קבוצה סגורה , אז היא מכילה את כל נקודות הצבר שלה. ולכן בהנחת $x \notin S$ נובע ש- x אינה נקודת צבר של S

(2) אם x לא נקודת צבר של S אז עבור $\epsilon > 0$ הכדור הפתוח $B(x, \epsilon) \not\subset S$

(3) על פי הנתון, $\lim_{i \rightarrow \infty} \|x_i - x\| = 0$, כלומר x צריכה להיות בסביבה של הסדרה x_i .

(4) קיבלנו סתירה בין סעיף (2) ל- (3) ולכן $x \in S$

תרגיל 6

נניח כי קיימים פתרונות נוספים y_0, z_0 אשר פותרים את בעיית האופטימיזציה :

$$\|y_0 - x_0\|^2 = \|z_0 - x_0\|^2 = (\min_{y \in C} \|y - y_0\|)^2 = \delta^2 \quad (1)$$

מכיוון ש y^- הוא פתרון לבעיית האופטימיזציה, וגם $y \in C$ אז גם נקודה k_0 שייכת ל C :

$$k_0 = \lambda z_0 + (1 - \lambda)y_0 \in C$$

עבור $\lambda = 1/2$ מתקבל כי הנקודה k_0 :

$$k_0 = \lambda z_0 + (1 - \lambda)y_0 = \frac{z_0 + y_0}{2} \in C$$

הנקודה k_0 היא לא פיתרון של בעיית האופטימיזציה ולכן :

$$\begin{aligned} \|k_0 - x_0\|^2 &\geq \delta^2 \\ \left\| \frac{z_0 + y_0}{2} - x_0 \right\|^2 &\geq \delta^2 \\ \frac{1}{4} \|z_0 + y_0 - 2x_0\|^2 &\geq \delta^2 \\ \frac{1}{4} \|(z_0 - x_0) + (y_0 - x_0)\|^2 &\geq \delta^2 \\ \frac{1}{4} [\|(z_0 - x_0)\|^2 + 2\langle z_0 - x_0, y_0 - x_0 \rangle + \|(y_0 - x_0)\|^2] &\geq \delta^2 \end{aligned} \quad (2)$$

נציב במשוואה (2) את משוואה (1) :

$$\begin{aligned} \frac{1}{4} [\delta^2 + 2\langle z_0 - x_0, y_0 - x_0 \rangle + \delta^2] &\geq \delta^2 \\ \frac{1}{2} \langle z_0 - x_0, y_0 - x_0 \rangle &\geq \frac{1}{2} \delta^2 \\ \langle z_0 - x_0, y_0 - x_0 \rangle &\geq \delta^2 \\ 2\langle z_0 - x_0, y_0 - x_0 \rangle &\geq \|(z_0 - x_0)\|^2 + \|(y_0 - x_0)\|^2 \\ \|(z_0 - x_0)\|^2 + \|(y_0 - x_0)\|^2 - 2\langle z_0 - x_0, y_0 - x_0 \rangle &\leq 0 \\ \|(z_0 - x_0) - (y_0 - x_0)\|^2 &\leq 0 \\ \|z_0 - y_0\|^2 &\leq 0 \end{aligned}$$

על פי הגדרת ה $\|\cdot\|$, $\|\cdot\| \geq 0$ ולכן הפתרון היחיד האפשרי לתוצאה שקיבלנו הוא ש :

$$\begin{aligned} \|z_0 - y_0\|^2 &= 0 \\ z_0 - y_0 &= 0 \\ z_0 &= y_0 \end{aligned}$$

כלומר הפתרונות שהנחנו שפותרים את בעיית האופטימיזציה זהים, ולכן קיים רק פתרון יחיד שפותר את בעיית האופטימיזציה