

52

$$\underbrace{(A+UCV)^{-1}}_P \stackrel{?}{=} \underbrace{A^{-1} - A^{-1}U(C^{-1} + VA^{-1}U)^{-1}VA^{-1}}_Q$$

Нужно как $P^{-1} = Q \Leftrightarrow PQ = I$, докажем последнее утверждение:

$$\begin{aligned} PQ &= (A+UCV) \cdot (A^{-1} - A^{-1}U(C^{-1} + VA^{-1}U)^{-1}VA^{-1}) \\ &= (A+UCV)A^{-1}(I - U(C^{-1} + VA^{-1}U)^{-1}VA^{-1}) \\ &= (I + \underbrace{UCVA^{-1}}_B)(I - \underbrace{U(C^{-1} + VA^{-1}U)^{-1}}_B \underbrace{VA^{-1}}_B) \end{aligned}$$

$$= (I + UC(B)) \underbrace{(I - U(C^{-1} + BU)^{-1}B)}_D$$

$$= (I + UC(B))(I - UD^{-1}B)$$

$$= I + U(C - D^{-1} - CBUD^{-1})B$$

$$= I + U(CDD^{-1} - D^{-1} - CBUD^{-1})B$$

$$= I + U(CD - I - CBUD^{-1})B$$

$$\hookrightarrow = C(C^{-1} + BU) - I - CBUD^{-1}$$

$$= I + CBUD^{-1} - I - CBUD^{-1}$$

$$= 0$$

$$= I + U \cdot 0 \cdot D^{-1}B$$

$$= I$$

§ 2

$$\text{tr } AB = \text{tr } BA$$

$\forall A \in \mathbb{R}^{m \times n}, B \in \mathbb{R}^{n \times m} (*)$

гор-бо:

$$\begin{aligned} \text{tr } AB &= \sum_{i=1}^m (AB)_{ii} = \\ &= \sum_{i=1}^m \sum_{j=1}^n a_{ij} b_{ji} = \\ &= \sum_{j=1}^n \sum_{i=1}^m b_{ji} a_{ij} = \\ &= \sum_{j=1}^n (BA)_{jj} = \text{tr } BA \end{aligned}$$

a) $\|uv^T - A\|_F^2 = \|A\|_F^2$

$$\begin{aligned} &= \langle uv^T - A, uv^T - A \rangle = \langle A, A \rangle \\ &= \langle uv^T, uv^T \rangle - 2 \langle uv^T, A \rangle + \langle A, A \rangle - \langle A, A \rangle \\ &= \langle uv^T, uv^T \rangle - 2 \langle uv^T, A \rangle \\ &= \text{tr } v u^T u v^T - 2 \text{tr } v u^T A \\ &= \text{tr } \underbrace{v^T v}_{\in \mathbb{R}} \underbrace{u^T u}_{\in \mathbb{R}} - 2 \text{tr } u^T A v \\ &= v^T v \cdot u^T u - 2 u^T A v \\ &= \|u\|^2 \|v\|^2 - 2 \langle Av, u \rangle \end{aligned}$$

b) $\text{tr}((2I_n + aa^T)^{-1}(uv^T + v u^T)) = ? \quad I := I_n$

$(2I + aa^T)^{-1} = (2I + a I a^T)^{-1}$ гор-бо Вуджерн

$$\begin{aligned} &= \frac{1}{2} I - \frac{1}{2} I a (I + a^T \cdot \frac{1}{2} I \cdot a)^{-1} a^T \frac{1}{2} I \\ &= \frac{1}{2} (I - a (I + \frac{1}{2} a^T a)^{-1} a^T) \\ &= \frac{1}{2} (I - \frac{aa^T}{1 + a^T a}) \end{aligned}$$

Далее мы воспользуемся линейностью следа, (*) и тем, что

$$\text{tr } xy^T = \text{tr } y^T x = y^T x = x^T y, \quad \forall x, y \in \mathbb{R}^n$$

$$\begin{aligned} \text{tr}[(2I + aa^T)^{-1}(uv^T + v u^T)] &= \text{tr} \left[\frac{1}{2} \left(I - \frac{aa^T}{1 + a^T a} \right) (uv^T + v u^T) \right] = \\ &= \frac{1}{2} \text{tr} \left[uv^T + v u^T - \frac{aa^T uv^T}{1 + a^T a} - \frac{aa^T v u^T}{1 + a^T a} \right] \quad \text{tr } AB = \text{tr } B^T A^T \\ &= \frac{1}{2} u^T v + \frac{1}{2} u^T v - \frac{1}{1 + a^T a} (\text{tr } aa^T uv^T + \text{tr } aa^T v u^T) \\ &= u^T v - \frac{1}{2a^T a} (\underbrace{v^T aa^T u}_{\in \mathbb{R}} + u^T aa^T v) \\ &\quad \in \mathbb{R} \Rightarrow (v^T aa^T u)^T = u^T aa^T v \end{aligned}$$

$$= u^T v - \frac{u^T a a^T v}{1 + a^T a}$$

$$= \langle u, v \rangle - \frac{\langle u, a \rangle \langle v, a \rangle}{1 + \|a\|^2}$$

$$c) \sum_{i=1}^n \langle \mathcal{J}^{-1} a_i, a_i \rangle = ?, \quad \mathcal{J} = \sum_{i=1}^n a_i a_i^T$$

$$A := [a_1 \dots a_n] \in \mathbb{R}^{d \times n} \Rightarrow \mathcal{J} = A A^T$$

$$\sum_{i=1}^n \langle \mathcal{J}^{-1} a_i, a_i \rangle = \sum_{i=1}^n a_i^T \mathcal{J}^{-1} a_i$$

$$= \text{tr} \text{diag} \{ a_1^T \mathcal{J}^{-1} a_1, \dots, a_n^T \mathcal{J}^{-1} a_n \}$$

$$= \text{tr} \begin{bmatrix} a_1^T \mathcal{J}^{-1} a_1 & & \\ & \ddots & \\ & & a_n^T \mathcal{J}^{-1} a_n \end{bmatrix}$$

необходимо или
депик члн, что
включено в матрицу
регуляризатора
или же записать
матрицу регуляризатора

$$= \text{tr} \begin{bmatrix} a_1^T \mathcal{J}^{-1} a_1 & \dots & a_1^T \mathcal{J}^{-1} a_n \\ \dots & \dots & \dots \\ a_n^T \mathcal{J}^{-1} a_1 & \dots & a_n^T \mathcal{J}^{-1} a_n \end{bmatrix}$$

и прописать
(i,j) элемент
 $a_i^T \mathcal{J}^{-1} a_j$

$$= \text{tr} \begin{bmatrix} a_1^T \mathcal{J}^{-1} A \\ \dots \\ a_n^T \mathcal{J}^{-1} A \end{bmatrix}$$

$$= \text{tr} A^T \mathcal{J}^{-1} A$$

$$= \text{tr} A A^T \mathcal{J}^{-1}$$

$$= \text{tr} \mathcal{J} \mathcal{J}^{-1}$$

$$= \text{tr} I_d$$

$$= d$$

53

$$\begin{aligned} \text{a) } d f(t) &= d \det(A - tI) \quad I := I_n \\ &= \det(A - tI) \cdot \operatorname{tr}[(A - tI)^{-1} d(A - tI)] \\ &= \det(A - tI) \cdot \operatorname{tr}[(A - tI)^{-1} (-I dt)] \\ &= -\det(A - tI) \cdot \operatorname{tr}(A - tI)^{-1} dt \end{aligned}$$

$$\Rightarrow f'(t) = -\det(A - tI) \cdot \operatorname{tr}(A - tI)^{-1}$$

$$\begin{aligned} d^2 f(t) &= d[-\det(A - tI) \cdot \operatorname{tr}(A - tI)^{-1} dt] \\ &= [-\operatorname{tr}(A - tI)^{-1} d \det(A - tI) - \det(A - tI) d \operatorname{tr}(A - tI)^{-1}] dt \end{aligned}$$

$$d \operatorname{tr}(A - tI)^{-1} = \operatorname{tr} d(A - tI)^{-1} = \operatorname{tr}(A - tI)^{-1} [d(A - tI)](A - tI)^{-1} = -\operatorname{tr}(A - tI)^{-2} dt$$

$$M \in \mathbb{R}^{n \times n}: \det M \neq 0, \quad M^{-m} := (M^{-1})^m$$

$$\begin{aligned} &= [\det(A - tI) \cdot (\operatorname{tr}(A - tI)^{-1})^2 + \det(A - tI) \operatorname{tr}(A - tI)^{-2}] dt, dt_2 \\ &= \det(A - tI) [(\operatorname{tr}(A - tI)^{-1})^2 + \operatorname{tr}(A - tI)^{-2}] dt, dt_2 \end{aligned}$$

$$\Rightarrow f''(t) = \det(A - tI) [(\operatorname{tr}(A - tI)^{-1})^2 + \operatorname{tr}(A - tI)^{-2}]$$

$$\text{b) } d f(t) = d \|(A + tI)^{-1} b\|, \quad v(t) := (A + tI)^{-1} b$$

$$\circ A \in \mathcal{J}_+^n \Rightarrow A + tI \in \mathcal{J}_{++}^n, \quad \forall t \in \mathbb{R}_{++} \quad (\text{мы выбрали соответ. значение})$$

$$(A + tI)^{-1} \in \mathcal{J}_{++}^n$$

$$\circ d \|v\| = d(\sigma^T \sigma)^{\frac{1}{2}} = \frac{1}{2} \|v\|^{-1} d \sigma^T \sigma = \|v\|^{-1} \sigma^T dv = \|v\|^{-1} \langle v, dv \rangle$$

$\hookrightarrow v \neq 0$ - всегда соответствует из-за норм. вектора $(A + tI)^{-1}$

$$\circ d\psi(t) = d(A+tI)^{-1}b = [-(A+tI)^{-1} \cdot d(A+tI) \cdot (A+tI)^{-1}]b = - \underbrace{(A+tI)^{-2}b}_{(A+tI)^{-1}\psi(t)} dt$$

$$df(t) = -\|\psi(t)\|^{-1} \langle (A+tI)^{-1}b, (A+tI)^{-2}b \rangle dt$$

$$= -\|\psi(t)\|^{-1} \langle [(A+tI)^{-2}]^T (A+tI)^{-1}b, b \rangle dt$$

$$= -\|\psi(t)\|^{-1} \langle (A+tI)^{-3}b, b \rangle dt$$

$$\Rightarrow f'(t) = -\|(A+tI)^{-1}b\|^{-1} \langle (A+tI)^{-3}b, b \rangle$$

$$d^2 f(t) = -d[\|\psi(t)\|^{-1} \langle (A+tI)^{-3}b, b \rangle dt]$$

$$= -[\langle (A+tI)^{-3}b, b \rangle d\|\psi(t)\|^{-1} + \|\psi(t)\|^{-1} d\langle (A+tI)^{-3}b, b \rangle] dt$$

$$\circ \mathcal{M}(t) := (A+tI)^{-1} \Rightarrow d\mathcal{M} = [-(A+tI)^{-1} \cdot d(A+tI) \cdot (A+tI)^{-1}] = -\mathcal{M}^2 dt$$

$$\circ d[\mathcal{M}^3] = 3\mathcal{M}^2 d\mathcal{M} = -3\mathcal{M}^4 dt$$

$$\circ d\|\psi(t)\|^{-1} = -\|\psi(t)\|^{-2} d\|\psi(t)\| = -\|\mathcal{M}b\|^{-2} df(t) = +\|\mathcal{M}b\|^{-3} \langle \mathcal{M}^3 b, b \rangle dt$$

$$= -[\langle \mathcal{M}^3 b, b \rangle^2 \|\mathcal{M}b\|^{-3} + \|\mathcal{M}b\|^{-1} \langle -3\mathcal{M}^4 b, b \rangle] dt, dt_2$$

$$\Rightarrow f''(t) = 3\|\mathcal{M}b\|^{-1} \langle \mathcal{M}^4 b, b \rangle - \|\mathcal{M}b\|^{-3} \langle \mathcal{M}^3 b, b \rangle^2$$

где $\mathcal{M} = \mathcal{M}(t) = (A+tI)^{-1}$

54

$$\begin{aligned} \text{a) } df(x) &= d \frac{1}{2} \|xx^T - A\|_F^2 \\ &= \frac{1}{2} d(\|xx^T - A\|_F^2 - \|A\|_F^2) \\ &= \frac{1}{2} d(\|x\|^4 - 2\langle Ax, x \rangle) \\ &= \frac{1}{2} d\langle x, x \rangle^2 - 2\langle Ax, dx \rangle \\ &= 2\langle \|x\|^2 x - Ax, dx \rangle \end{aligned}$$

гобавим константу пог груп-н
воспользуемся 52 (a)

$$\Rightarrow \nabla f(x) = 2(\|x\|^2 x - Ax) = 2(\|x\|^2 I - A)x$$

Чтобы найти $\nabla^2 f(x)$, проведём $d^2 f(x)$ к виду $\langle \nabla^2 f(x) dx_1, dx_2 \rangle$.

$$\begin{aligned} d^2 f(x) &= d\langle \|x\|^2 x - Ax, dx \rangle \\ &= 2 dx_1^T (x dx_1^T + \|x\|^2 dx_2 - A dx_2) \\ &= 2 dx_1^T (2x x^T dx_2 + \|x\|^2 dx_2 - A dx_2) \\ &= 2 dx_1^T (2x x^T + I_n \|x\|^2 - A) dx_2 \quad \text{симметричность} \\ &= 2 dx_2^T (2x x^T + I_n \|x\|^2 - A) dx_1 \\ &= \langle 2(2x x^T + I_n \|x\|^2 - A) dx_1, dx_2 \rangle \end{aligned}$$

$$\Rightarrow \nabla^2 f(x) = 2(2x x^T + I_n \|x\|^2 - A)$$

б) $f(x) = \langle x, x \rangle^{\langle x, x \rangle}, x \neq 0$

Сделаем замену с $g(y) = y^y, y > 0$:

$$\begin{aligned} g'(y) &= (e^{y \ln y})' = (e^{y \ln y}) \cdot (y \ln y)' = y^y (\ln y + 1) \\ g''(y) &= g'(y) (\ln y + 1) + y^y \cdot \frac{1}{y} = y^{y-1} [(\ln y + 1)^2 y + 1] \end{aligned}$$

$$y = \langle x, x \rangle \Rightarrow dy = 2x^T dx = 2\langle x, dx \rangle$$

$$\begin{aligned} df(x) &= dg(\langle x, x \rangle) & (\ln \langle x, x \rangle + 1) \langle x, x \rangle \\ &= g'(\langle x, x \rangle) d\langle x, x \rangle \\ &= \langle x, x \rangle^{\langle x, x \rangle} (\ln \langle x, x \rangle + 1) \cdot 2 \langle x, dx \rangle & [\ln \langle x, x \rangle + 1]^2 \langle x, x \rangle + 1 \end{aligned}$$

$$\Rightarrow \nabla f(x) = 2\langle x, x \rangle^{\langle x, x \rangle} (\ln \langle x, x \rangle + 1) x$$

$$\begin{aligned}
d^2 f(x) &= d^2 g(\langle x, x \rangle) = d \langle 2g'(\langle x, x \rangle) x, dx_1 \rangle \\
&= 2 dx_1^T [g''(\langle x, x \rangle) 2 \langle x, dx_2 \rangle x + g'(\langle x, x \rangle) dx_2] \\
&= 2 dx_1^T [2g''(\langle x, x \rangle) x x^T + g'(\langle x, x \rangle) \cdot I_n] dx_2 \quad \text{сумма} \\
&= 2 \langle x, x \rangle^{\langle x, x \rangle - 1} \langle (2[\ln \langle x, x \rangle + 1]^2 \langle x, x \rangle + 1) x x^T + \langle x, x \rangle [\ln \langle x, x \rangle + 1] I_n \rangle dx_1, dx_2
\end{aligned}$$

$$\Rightarrow \nabla^2 f(x) = 2 \langle x, x \rangle^{\langle x, x \rangle - 1} (2[\ln \langle x, x \rangle + 1]^2 \langle x, x \rangle + 1) x x^T + \langle x, x \rangle [\ln \langle x, x \rangle + 1] I_n$$

c) $f(x) = \|Ax - b\|^p, \quad p \geq 2$

Напрямую работать с уже найденным градиентом $\|\cdot\|$ нельзя из-за неопределенности в нуле. Рассмотрим норм. схему ($y \in \mathbb{R}^m$):

$$\bullet d\|y\|^2 = d\langle y, y \rangle = 2\langle y, dy \rangle$$

$$\bullet d\|y\|^p = d(\|y\|^2)^{\frac{p}{2}} = \frac{p}{2} (\|y\|^2)^{\frac{p}{2} - 1} d\|y\|^2 = p\|y\|^{p-2} \langle y, dy \rangle$$

$$df(x) = d\|Ax - b\|^p$$

$$= p\|Ax - b\|^{p-2} \langle (Ax - b), d(Ax - b) \rangle$$

$$= p\|Ax - b\|^{p-2} \langle (Ax - b), A dx \rangle$$

$$= p\|Ax - b\|^{p-2} \langle A^T (Ax - b), dx \rangle$$

$$\Rightarrow \nabla f(x) = p\|Ax - b\|^{p-2} A^T (Ax - b)$$

Как и при расчете градиента, сначала рассмотрим $g(y) = \|y\|^p$,
 $(y \in \mathbb{R}^m)$
а затем подставим $y = Ax - b$:

$$d^2 g(y) = d p \|y\|^{p-2} \langle y, dy \rangle$$

$$= p dy_i^\top d \|y\|^{p-2} y$$

$$= p dy_i^\top \left((p-2) \|y\|^{p-3} d \|y\| \cdot y + \|y\|^{p-2} dy_2 \right)$$

$$= p dy_i^\top \left((p-2) \|y\|^{p-4} y^\top dy_2 y + \|y\|^{p-2} dy_2 \right)$$

$$= p dy_2^\top \left((p-2) \|y\|^{p-4} y y^\top + I_m \|y\|^{p-2} \right) dy_1$$

Мы получили $d^2 g(y)$ и если $\nabla^2 g(y) = p(p-2) \|y\|^{p-4} y y^\top + I_m \|y\|^{p-2}$, то результат формально верен только для $y \in \mathbb{R}^m \setminus \{0\}$ — нулевого и том месте где $\nabla^2 g(y)$ непрерывен. Значит равен предел в нуле?

$$1) p=2: \nabla^2 g(y) = 2I_m \forall y \in \mathbb{R}^m \setminus \{0\}$$

$$\Rightarrow \lim_{y \rightarrow 0} \nabla^2 g(y) = 2I_m$$

$$2) p > 2$$

$$\lim_{y \rightarrow 0} [\nabla^2 g(y)] = \lim_{y \rightarrow 0} p(p-2) \|y\|^{p-4} y y^\top + I_m \underbrace{\|y\|^{p-2}}_{\xrightarrow{p>2} 0}$$

$$= p(p-2) \lim_{y \rightarrow 0} \|y\|^{p-4} y y^\top$$

Заметим, что

$$\| \|y\|^{p-4} y y^\top \|_F = \|y\|^{p-4} \|y y^\top\|_F \stackrel{\text{S2(a)}}{=} \|y\|^{p-4} \|y\| \|y\| = \|y\|^{p-2} \xrightarrow{y \rightarrow 0} 0$$

$$\Rightarrow \lim_{y \rightarrow 0} [\nabla^2 g(y)] = 0$$

Теперь найдем $\nabla^2 g(0)$. Ранее мы получили $d \|y\|^p = p \|y\|^{p-2} \langle y, dy \rangle$
 $\Rightarrow \nabla g(y) = p \|y\|^{p-2} y$.

1) $p=2$

$$d^2 g(y) = d \cdot 2 \cdot 1 \cdot \langle y, dy_1 \rangle = 2 \langle dy_1, dy_1 \rangle = \langle 2I_m dy_1, dy_1 \rangle$$

$\Rightarrow \nabla^2 g(y) = 2I_m \forall y \in \mathbb{R}^m$ — то есть при $p=2$ никаких проблем не возникает, $\nabla^2 g(y) = \text{const} \Rightarrow g \in C^2(\mathbb{R}^m)$

2) $p > 2$

Посчитаемessian в нуле непосредственно:

$$\frac{\partial^2 g}{\partial y_i \partial y_j} \Big|_{y=0} = \frac{\partial}{\partial y_i} [\nabla g(y)]_j \Big|_{y=0} = \frac{\partial}{\partial y_i} p \|y\|^{p-2} y_j \Big|_{y=0} =$$

$$= \begin{cases} i=j: p \lim_{t \rightarrow 0} \frac{\|(0, \dots, 0, t, \dots, 0)\|^{p-2} (0+t) - 0}{t} = p \lim_{t \rightarrow 0} t^{p-2} = 0 \\ i \neq j: p \lim_{t \rightarrow 0} \frac{\|(0, \dots, 0, t, \dots, 0)\|^{p-2} \cdot 0 - 0}{t} = p \lim_{t \rightarrow 0} \frac{0}{t} = 0 \end{cases}$$

$$\Rightarrow \nabla^2 g(0) = 0 = \lim_{y \rightarrow 0} \nabla^2 g(y) \Rightarrow \nabla^2 g(y) \in C(\mathbb{R}^m) \Rightarrow g(y) \in C^2(\mathbb{R}^m)$$

Но если мы докажем, что $g(y)$ дважды непрерывно дифференцируема, то есть мы покажем, что $\|y\|^{p-4} y_j y_i$ в нуле определяется нулем (а при $p=2$ это значение даже не возникает),

Вернемся к переменным x : $y = Ax - b \Rightarrow dy = A dx$

$$d^2 f(x) = d^2 g(Ax - b)$$

$$= p (A dx_2)^T ((p-2) \|Ax - b\|^{p-4} (Ax - b)(Ax - b)^T + I_m \|Ax - b\|^{p-2}) A dx_1,$$

$$= \langle p A^T ((p-2) \|Ax - b\|^{p-4} (Ax - b)(Ax - b)^T + I_m \|Ax - b\|^{p-2}) A dx_1, dx_2 \rangle$$

\Downarrow

$$\nabla^2 f(x) = \begin{cases} p > 2, Ax - b \neq 0: p A^T ((p-2) \|Ax - b\|^{p-4} (Ax - b)(Ax - b)^T + I_m \|Ax - b\|^{p-2}) A \\ p > 2, Ax - b = 0: 0 \\ p = 2: 2 A^T A \end{cases}$$

§ 5

$$\begin{aligned} \text{a) } df(X) &= d \operatorname{tr} X^{-1} & d \operatorname{tr} Y &= d \langle I, Y \rangle = \langle I, dY \rangle = \operatorname{tr} dY \\ &= \operatorname{tr} dX^{-1} \\ &= \operatorname{tr} -X^{-1} dX X^{-1} & \text{канонично, т.к. } X^{-2} \text{ — скалярная:} \\ &= -\operatorname{tr} X^{-2} dX & X^{-2} &= (X^{-1})^2 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} d^2 f(X) &= d(-\operatorname{tr} X^{-2} dX) \\ &= -\operatorname{tr} dX, dX^{-2} \\ &= -2\operatorname{tr} dX, X^{-1} dX^{-1} \\ &= +2\operatorname{tr} dX, X^{-1} X^{-1} dX_2 X^{-1} \\ &= 2\operatorname{tr} X^{-1} dX, X^{-2} dX_2 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} d^2 f(X)[\mathcal{H}, \mathcal{H}] &= 2\operatorname{tr} X^{-1} \mathcal{H} X^{-2} \mathcal{H} & X \in \mathcal{S}_{++}^n &\Rightarrow X^{-1} \in \mathcal{S}_{++}^n \Rightarrow \\ &= 2\operatorname{tr} X^{-\frac{1}{2}} X^{-\frac{1}{2}} \mathcal{H} X^{-1} X^{-1} \mathcal{H} & \exists X^{-\frac{1}{2}} \in \mathcal{S}_{++}^n: X^{-\frac{1}{2}} \cdot X^{-\frac{1}{2}} &= X^{-1} \\ &= 2\operatorname{tr} X^{-\frac{1}{2}} \mathcal{H} X^{-1} X^{-1} \mathcal{H} X^{-\frac{1}{2}} \\ &= 2\operatorname{tr} (X^{-1} \mathcal{H} X^{-\frac{1}{2}})^T X^{-1} \mathcal{H} X^{-\frac{1}{2}} \\ &= 2 \|X^{-1} \mathcal{H} X^{-\frac{1}{2}}\|_F^2 \geq 0 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \text{б) } df(X) &= d(\det X)^{\frac{1}{n}} & X \in \mathcal{S}_{++}^n &\Rightarrow \det X > 0, \text{ т.к. определяем } \\ &= \frac{1}{n} (\det X)^{\frac{1}{n}-1} d \det X & \text{факт произведению всех соб. значений,} \\ &= \frac{1}{n} (\det X)^{\frac{1}{n}} \langle X^{-T}, dX \rangle & \text{которые положительны у положительных} \\ &= \frac{1}{n} (\det X)^{\frac{1}{n}} \langle X^{-1}, dX \rangle & \text{определенных матриц} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} d^2 f(X) &= d \frac{1}{n} (\det X)^{\frac{1}{n}} \langle X^{-1}, dX_1 \rangle \\ &= \frac{1}{n} [d(\det X)^{\frac{1}{n}}] \langle X^{-1}, dX_1 \rangle + \frac{1}{n} (\det X)^{\frac{1}{n}} \langle dX^{-1}, dX_1 \rangle \\ &= \frac{1}{n^2} (\det X)^{\frac{1}{n}} \langle X^{-1}, dX_2 \rangle \langle X^{-1}, dX_1 \rangle - \frac{1}{n} (\det X)^{\frac{1}{n}} \langle X^{-1} dX_2 X^{-1}, dX_1 \rangle \end{aligned}$$

$$\overset{>0}{d^2 f(X)[g, g]} = \frac{1}{n} (\det X)^{-\frac{1}{n}} \left[\frac{1}{n} \langle X^{-1}, g \rangle^2 - \langle X^{-1} g X^{-1}, g \rangle \right]$$

$$\begin{aligned} \circ \langle X^{-1} g X^{-1}, g \rangle &= \langle g X^{-1}, X^{-1} g \rangle = \langle g X^{-1}, g X^{-1} \rangle = \|g X^{-1}\|_F^2 \\ \circ \langle X^{-1}, g \rangle^2 &= \langle g X^{-1}, I_n \rangle_{KB}^2 \leq \|g X^{-1}\|_F^2 \|I_n\|_F^2 = n \|g X^{-1}\|_F^2 \end{aligned}$$

$$\Rightarrow \left[\frac{1}{n} \langle X^{-1}, g \rangle^2 - \langle X^{-1} g X^{-1}, g \rangle \right] \leq \|g X^{-1}\|_F^2 - \|g X^{-1}\|_F^2 = 0$$

$$\Rightarrow d^2 f(X)[g, g] \leq 0$$

56

$$a) f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}, f(x) = \langle c, x \rangle + \frac{\sigma}{3} \|x\|^3, c \in \mathbb{R}^n \setminus \{0\}, \sigma > 0$$

$$\begin{aligned} df(x) &= \langle c, dx \rangle + \frac{\sigma}{3} d \|x\|^3 \quad \text{53 (c)} \\ &= \langle c, dx \rangle + \frac{\sigma}{3} 3 \|x\| \langle x, dx \rangle \\ &= \langle c + \sigma \|x\| x, dx \rangle \end{aligned}$$

$$\nabla f(x) = 0 \Leftrightarrow c + \sigma \|x\| x = 0 \Leftrightarrow \|x\| x = -\frac{c}{\sigma}$$

$$\Rightarrow \| \|x\| x \| = \left\| -\frac{c}{\sigma} \right\| \Leftrightarrow \|x\|^2 = \frac{\|c\|}{\sigma} \Leftrightarrow \|x\| = \sqrt{\frac{\|c\|}{\sigma}}$$

$x=0$ не является решением $\|x\| x = -\frac{c}{\sigma}$, т.к. $c \neq 0$, тогда

$x = -\frac{c}{\|x\| \sigma} = -\frac{c}{\sqrt{\|c\| \sigma}}$ — единственная точка стационарности ($\nabla f = 0$), существующая при любых положительных c и σ .

$$b) f: \{x \in \mathbb{R}^n \mid \langle b, x \rangle < 1\}, f(x) = \langle a, x \rangle - \ln(1 - \langle b, x \rangle), a, b \in \mathbb{R}^n \setminus \{0\}$$

$$\begin{aligned} df(x) &= \langle a, dx \rangle - (1 - \langle b, x \rangle)^{-1} (-\langle b, dx \rangle) \\ &= \langle a + b(1 - \langle b, x \rangle)^{-1}, dx \rangle \end{aligned}$$

$$\nabla f(x) = 0 \Leftrightarrow \underline{a + b(1 - \langle b, x \rangle)^{-1}} = 0$$

$\Rightarrow a$ и b линейно связаны, т.е. $b = d \cdot a$, $d \in \mathbb{R}$

$$\Leftrightarrow a(1 + d(1 - \langle b, x \rangle)^{-1}) = 0 \stackrel{a \neq 0}{\Leftrightarrow} d = \langle b, x \rangle - 1$$

\Rightarrow т.к. $\langle b, x \rangle < 1$, имеем $d < 0$

$\Leftrightarrow \langle b, x \rangle = d + 1$ — множество скалярных точек принадлежит прямой, причем ∇C существует, используя приращение ограничения из условия, только при дополнительном ограничении $b = da$, $d \in \mathbb{R}$.. Уравнение мин-си можно записать в форме: $\langle b, x \rangle = \frac{\|a\| - \|b\|}{\|a\|}$

c) $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$, $f(x) = \langle c, x \rangle e^{-\langle Ax, x \rangle}$, $c \in \mathbb{R}^n \setminus \{0\}$, $A \in \mathcal{S}_{++}^n$

$$\begin{aligned} df(x) &= \langle c, dx \rangle e^{-\langle Ax, x \rangle} + \langle c, x \rangle e^{-\langle Ax, x \rangle} (-2\langle Ax, dx \rangle) \\ &= \langle e^{-\langle Ax, x \rangle} \cdot c - 2\langle c, x \rangle e^{-\langle Ax, x \rangle} \cdot Ax, dx \rangle \end{aligned}$$

$$\nabla f(x) = 0 \Leftrightarrow \underbrace{e^{-\langle Ax, x \rangle}}_{>0} \cdot c - 2\langle c, x \rangle \underbrace{e^{-\langle Ax, x \rangle}}_{>0} \cdot Ax = 0 \Leftrightarrow$$

$$\Leftrightarrow c - 2\langle c, x \rangle Ax = 0 \Leftrightarrow \langle c, x \rangle x = \frac{1}{2} A^{-1} c$$

$$\Rightarrow \langle c, x \rangle^2 = \frac{1}{2} \langle A^{-1} c, c \rangle (> 0, \text{ т.к. } A^{-1} \in \mathcal{S}_{++}^n) \Leftrightarrow \langle c, x \rangle = \pm \sqrt{\frac{\langle A^{-1} c, c \rangle}{2}}$$

$$\nabla f(x) = 0 \Leftrightarrow \pm \sqrt{\frac{\langle A^{-1} c, c \rangle}{2}} \cdot x = \frac{1}{2} A^{-1} c \Leftrightarrow x = \pm (2\langle A^{-1} c, c \rangle)^{-\frac{1}{2}} A^{-1} c$$

таким образом, при ограничении из условия, имеем где ∇C .

Доказ

$$X \in \mathcal{J}_{++}^n, \quad \text{monster} := \lim_{k \rightarrow \infty} \text{tr}(X^{-k} - (X^k + X^{2k})^{-1}) - ?$$

① Убедимся, что в выражении внутри monster всё определено. Действительно:

- $X \in \mathcal{J}_{++}^n \Rightarrow \exists X^{-1} \in \mathcal{J}_{++}^n \Rightarrow \exists X^{-k}$

- т.к. все собственные значения $\lambda_i(X) > 0$, то и

$$\lambda_i(X^k) = [\lambda_i(X)]^k > 0 \Rightarrow X^k \in \mathcal{J}_{++}^n$$

- $\forall A, B \in \mathcal{J}_{++}^n \Rightarrow A+B \in \mathcal{J}_{++}^n$, т.к. $(A+B)^T = A^T + B^T = A+B$,

$$\langle (A+B)y, y \rangle = \langle Ay, y \rangle + \langle By, y \rangle > 0 \quad \forall y \in \mathbb{R}^n \setminus \{0\}$$

$$\Rightarrow X^k + X^{2k} \in \mathcal{J}_{++}^n \Rightarrow \exists (X^k + X^{2k})^{-1}$$

② Решим задачу при $n=1$. В этом случае $\mathcal{J}_{++}^1 = \mathbb{R}_{++}$ и

$$\begin{aligned} \text{monster} \Big|_{n=1} &= \lim_{k \rightarrow \infty} \left(\frac{1}{x^k} - \frac{1}{x^k + x^{2k}} \right) \\ &= \lim_{k \rightarrow \infty} \frac{1+x^k-1}{x^k(1+x^k)} \\ &= \lim_{k \rightarrow \infty} \frac{1}{1+x^k} \end{aligned}$$

$$l(x) := \begin{cases} 1, & 0 < x < 1 \\ \frac{1}{2}, & x = 1 \\ 0, & x > 1 \end{cases}$$

③ Для общего случая воспользуемся:

- линейностью следа

- $\lambda_i(X^k) = [\lambda_i(X)]^k$, т.к. если v_i -собственный вектор, соответствующий собственному значению $\lambda_i(X)$, то

$$X^k v_i = X^{k-1} (X v_i) = X^{k-1} \lambda_i(X) v_i = \lambda_i(X) X^{k-1} v_i = \dots = [\lambda_i(X)]^k v_i$$

замечание: мы считаем i -й номер собственного значения для v_i , при суммировании полагая v_i за базис

$$\circ \lambda_i(X^k + X^{2k}) = [\lambda_i(X)]^k + [\lambda_i(X)]^{2k}, \text{ т.к.}$$

$$(X^k + X^{2k}) v_i = X^k v_i + X^{2k} v_i = [\lambda_i(X)]^k v_i + [\lambda_i(X)]^{2k} v_i = ([\lambda_i(X)]^k + [\lambda_i(X)]^{2k}) v_i$$

$$\circ \lambda_i(X^{-1}) = [\lambda_i(X)]^{-1}, \text{ т.к.}$$

$$X v_i = \lambda_i(X) v_i \Rightarrow X^{-1} X v_i = \lambda_i(X) X^{-1} v_i \Rightarrow X^{-1} v_i = \frac{1}{\lambda_i(X)} v_i$$

$$\circ \text{tr } X = \sum_{i=1}^n \lambda_i(X) - \text{след равен сумме собствен. значений матрицы}$$

$$\text{monster} = \lim_{k \rightarrow \infty} [\text{tr } X^{-k} - \text{tr } (X^k + X^{2k})^{-1}]$$

$$= \lim_{k \rightarrow \infty} \left[\sum_{i=1}^n [\lambda_i(X)]^{-k} - \sum_{i=1}^n ([\lambda_i(X)]^k + [\lambda_i(X)]^{2k})^{-1} \right]$$

$$= \sum_{i=1}^n \lim_{k \rightarrow \infty} \left[[\lambda_i(X)]^{-k} - ([\lambda_i(X)]^k + [\lambda_i(X)]^{2k})^{-1} \right]$$

$$= \sum_{i=1}^n \ell(\lambda_i(X))$$

$$= \sum_{i=1}^n \underbrace{\lambda_i(X) > 0}_{\forall \lambda \in \mathbb{R}_{>0}} [0 < \lambda_i(X) < 1] + \frac{1}{2} \sum_{i=1}^n [\lambda_i(X) = 1]$$

$$= \sum_{i=1}^n [\lambda_i(X) < 1] + \frac{1}{2} \sum_{i=1}^n [\lambda_i(X) = 1]$$

здесь квадратные скобки означают логическую истинность (какая-то дельта-функция)