Hoja de Trabajo 7 - Newton's Method

Eduardo Andrés Santizo Olivet (21007361)

Dada la función f : R² → R_¬

$$f(x_1, x_2) = 2x_1^2 + x_2^2 - 2x_1x_2 + 2x_1^3 + x_1^4.$$

Calcular la dirección de Newton (Newton's Direction) en el punto $x_0 = (0,1)^T$.

$$f(x_{1}, x_{2}) = 2x_{1}^{2} + x_{2}^{2} - 2x_{1}x_{2} + 2x_{1}^{3} + x_{1}^{4}$$

$$\nabla f(x_{1}, x_{2}) = \begin{bmatrix} 4x_{1} - 2x_{2} + 6x_{1}^{2} + 4x_{1}^{3} \\ 2x_{2} - 2x_{1} \end{bmatrix} \qquad \nabla f(0, 1) = \begin{bmatrix} -2 \\ 2 \end{bmatrix}$$

$$\nabla^{2} f(x_{1}, x_{2}) = \begin{bmatrix} 4 + 12x_{1} + 12x_{1}^{2} & -2 \\ -2 & 2 \end{bmatrix} \qquad \nabla^{2} f(0, 0) = \begin{bmatrix} 4 - 2 \\ -2 & 2 \end{bmatrix}$$

$$|\nabla^{2} f(0, 0)|^{-1} = \begin{bmatrix} 1/2 & 1/2 \\ 1/2 & 1 \end{bmatrix}$$

$$|\nabla f(0, 1)| = \begin{bmatrix} -2 \\ 2 \end{bmatrix}$$

$$|\nabla^{2} f(0, 0)|^{-1} = \begin{bmatrix} 4 - 2 \\ -2 & 2 \end{bmatrix}$$

$$|\nabla^{2} f(0, 0)|^{-1} = \begin{bmatrix} 1/2 & 1/2 \\ 1/2 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -2 \\ 2 \end{bmatrix} = -\begin{bmatrix} -1 + 1 \\ -1 + 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ -1 \end{bmatrix}$$

2. Considere la función $f: \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}_{\supset}$

$$f(x_1, x_2) = 100(x_2 - x_1^2)^2 + (1 - x_1)^2.$$

Esta función es conocida como Rosenbrock's Function y es utilizada como benchmark en la evaluación de algoritmos.

- a) Utilice cualquier software para graficar un mapa de contorno de f. Algunos autores le llaman banana function debido a la forma de sus curvas de nivel.
- b) Aplique el $m\acute{e}todo$ de Newton con $x_0 = (0,0)^T$ y step-size unitario para resolver el problema de optimización $\min_{(x_1,x_2)\in\mathbb{R}^2} f(x_1,x_2)$. Realice "a mano" todas las iteraciones necesarias para resolver el problema.

Ayuda: recuerde que en la Hoja de Trabajo No. 6 ya trabajó con esta función.

Mapa de Contorno
Función: Rosenbrock

3.0
2.5
2.0
1.5
2.0
0.5
0.0
0.5
-1.0
-2
-1
0
1
2

```
import matplottib.pyplot as plt

# Se crea un meshgrid con puntos del plano XY
X = np.linspace(-2, 2, num-1000)
Y = np.linspace(-1, 3, num-1000)
X, Y = np.meshgrid(X, Y)

# Se evalúan las coordenadas anteriores en la función Rosenbrock
Rosenbrock = lambda x1, x2 : 100*(x2 - x1**2)**2 + (1 - x1)**2
Z = Rosenbrock(X, Y)

# Se crea un plot cuadrado
fig = plt.figure()
ax = fig.add_subplot()
ax.set_aspect("equal", adjustable="box")

# Se grafican los resultados
plt.contour[X, Y, Z]
plt.scatter(1, 1, c="red")
plt.text(1,0.8, "Min", c="red", verticalalignment="center", horizontalalignment="center")

# Titulos y labels
plt.xlabel("$x_1$")
plt.ylabel("$x_1$")
plt.ylabel("$x_2$")
plt.title("Mapa de Contorno\nFunción: Rosenbrock")
plt.grid(\(\tau\)\text{Punc}\(\tau\)\text{Punción: Rosenbrock}")
plt.grid(\(\tau\)\text{Punc}\(\tau\)\text{Punción: Rosenbrock}")
plt.grid(\(\tau\)\text{Punción: Rosenbrock}")
```

$$\begin{array}{lll} \mathcal{B}, & f\left(x_{4}, x_{2}\right) = & 100\left(x_{2} - x_{1}^{2}\right)^{2} + (1 - x_{1})^{2} \\ & \forall f\left(x_{4}, x_{2}\right) = \begin{bmatrix} 200\left(x_{2} - x_{1}^{2}\right)(-2x_{4}) - 2(1 - x_{1}) \\ 200\left(x_{2} - x_{1}^{2}\right) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -400\left(x_{4}x_{2} - x_{1}^{3}\right) - 2(1 - x_{1}) \\ 200\left(x_{2} - x_{1}^{2}\right) \end{bmatrix} \\ & \nabla^{2}f\left(x_{4}, x_{2}\right) = \begin{bmatrix} -400\left(x_{2} - 2x_{1}^{2}\right) + 2 & -400 \times 4 \\ -400 \times 4 & 200 \end{bmatrix} \\ & \times_{0} \colon \quad \times_{0} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix} & X_{M+1} = X_{M} - \alpha_{M} \begin{bmatrix} \nabla^{2}f\left(x_{M}\right) \end{bmatrix}^{-1} \nabla f\left(x_{M}\right) \\ & \nabla^{2}f\left(x_{0}\right) = \begin{bmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 200 \end{bmatrix} \\ & \nabla^{2}f\left(x_{0}\right) = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} & \nabla^{2}f\left(x_{0}\right) = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \\ & \nabla^{2}f\left(x_{0}\right) = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \\ & \nabla^{2}f\left(x_{0}\right) = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \\ & \nabla^{2}f\left(x_{0}\right) = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \\ & \nabla^{2}f\left(x_{0}\right) = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \\ & \nabla^{2}f\left(x_{0}\right) = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \\ & \nabla^{2}f\left(x_{0}\right) = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \\ & \nabla^{2}f\left(x_{0}\right) = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \\ & \nabla^{2}f\left(x_{0}\right) = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \\ & \nabla^{2}f\left(x_{0}\right) = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \\ & \nabla^{2}f\left(x_{0}\right) = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \\ & \nabla^{2}f\left(x_{0}\right) = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \\ & \nabla^{2}f\left(x_{0}\right) = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \\ & \nabla^{2}f\left(x_{0}\right) = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \\ & \nabla^{2}f\left(x_{0}\right) = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \\ & \nabla^{2}f\left(x_{0}\right) = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \\ & \nabla^{2}f\left(x_{0}\right) = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \\ & \nabla^{2}f\left(x_{0}\right) = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \\ & \nabla^{2}f\left(x_{0}\right) = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \\ & \nabla^{2}f\left(x_{0}\right) = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \\ & \nabla^{2}f\left(x_{0}\right) = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \\ & \nabla^{2}f\left(x_{0}\right) = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \\ & \nabla^{2}f\left(x_{0}\right) = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \\ & \nabla^{2}f\left(x_{0}\right) = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \\ & \nabla^{2}f\left(x_{0}\right) = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \\ & \nabla^{2}f\left(x_{0}\right) = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \\ & \nabla^{2}f\left(x_{0}\right) = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \\ & \nabla^{2}f\left(x_{0}\right) = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \\ & \nabla^{2}f\left(x_{0}\right) = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \\ & \nabla^{2}f\left(x_{0}\right) = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \\ & \nabla^{2}f\left(x_{0}\right) = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \\ & \nabla^{2}f\left(x_{0}\right) = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \\ & \nabla^{2}f\left(x_{0}\right) = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \\ & \nabla^{2}f\left(x_{0}\right) = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \\ & \nabla^{2}f\left(x_{0}\right) = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \\ & \nabla^{2}f\left(x_{0}\right) = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \\ & \nabla^{2}f\left(x_{0}\right) = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \\ & \nabla^{2}f\left(x_{0}\right) = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \\ & \nabla^{2}f\left(x_{0}\right) = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \\ & \nabla^{2}f\left(x_{0}\right) = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \\ & \nabla^{2}f\left(x_{0}\right) = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \\ & \nabla^{2}f\left(x_{0}\right) = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \\ & \nabla^{2}f\left(x_{0}\right) = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \\ & \nabla^{2}f\left(x_{0}\right) = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \\ & \nabla^{2}f\left(x_{0}\right) = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \\ & \nabla^{2}f\left(x_{0}\right) = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \\ & \nabla^{2}f\left(x_{0}\right) = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \\ & \nabla^{2}f\left$$

El mínimo de la función de Rosenbrock es (1,1), esto implica que el algoritmo de Newton converge al mínimo global de la función, luego de apenas 2 iteraciones. Claramente se puede observar de manera empírica que el método tiene una tasa de convergencia muy alta (cuadrática en este caso).