

ANÁLISIS APLICADO

PROYECTO I

CONDICIONES PARA ENTREGAR EL PROYECTO

1. Cada equipo debe tener de 3 a 4 miembros.

Por correo electrónico deben registrar el equipo con los nombres de los miembros y el nombre de la función que van a optimizar. Si la función ya esta tomada de otro equipo, entonces les tengo que pedir que escogen otra.

 - a) Himmelblau.
 - b) Styblinski-Tang
 - c) Booth
 - d) Beale
 - e) Matyas
 - f) Goldstein-Price function
 - g) McCormick
 - h) Easom
 - i) Three-Hump Camel
 - j) Lévi function N.13
 - k) Six-Hump Camel
 - l) GRIEWANK
2. Fecha de entrega: [Jueves 2 de Abril a las 23:55 en comunidad.itam.](#)
3. Resolver las tareas abajo.
4. Entregar el código completo en un archivo comprimido de formato `.zip`.

Este debe incluir

 - las funciones `pDogleg.m`, `pCauchy.m`, `mRC1.m` y `mRC2.m`. En cualquier caso van a aproximar (o evaluar) gradientes y hessianas. Hay que entregar esas funciones, también.
 - Para cada tabla de resultados en su documentación un *script* que reproduce el los números en la tabla.
 - Para cada gráfica en su documentación un *script* que reproduce la gráfica desde el mismo punto de vista. Ver `help view`.

El código de los métodos tiene que respetar Laboratorio 4 (ver [comunidad.itam](#). → [deConfianza](#)).
5. Entregar un documento en formato `.pdf` que junta y comenta los resultados obtenidos. No quiero código en el documento.

EL PROYECTO

1. Escribir funciones en MatLab u Octave.

Parámetros centrales:

$$\eta = 0.1, \quad \text{tol} = 10^{-5}, \quad \Delta_{\max} = 1.5.$$

Los comentarios están en Inglés, pues MatLab no me acepta acentos.

- Una función que calcula el punto *dogleg*:

```
function [p] = pDogLeg( B, g, delta )
% In : B      ... an s.p.d. matrix that approximates the hessian of f in xk
%      g      ... (vector) gradient of f in xk
%      delta ... trust region radius
%
% Out: p      ... The dogleg point
```

- Una función que calcula el punto de *Cauchy*:

```
function [pC] = pCauchy( B, g, delta )
% In : B      ... (symmetric matrix) approximates the hessian of f in xk
%      g      ... (vector) gradient of f in xk
%      delta ... trust region radius
%
% Out: pC     ... The Cauchy point
```

- Una función que implementa el siguiente método de región de confianza.

Este método debe usar el punto de *Cauchy* y para el modelo cuadrático se usa $B_k \stackrel{\text{def}}{=} \nabla^2 f(\mathbf{x}_k)$.

```
function [x, msg] = mRC1( f, x0, itmax )
% Trust region method using the Cauchy point.
%
% In : f      ... (handle) function to be optimized
%      x0     ... (vector) initial point
%      itmax  ... (natural number) upper bound for number of iterations
%
% Out: x      ... (vector) last approximation of a stationary point
%      msg    ... (string) message that says whether (or not) a minimum was found
```

- Una función que implementa el siguiente método de región de confianza.

Este método debe usar el punto *dogleg*. Para asegurar que la hessiana B_k del modelo cuadrático siempre es s.p.d. la definimos de la siguiente manera (en cada paso): Usando `eigs` se determina solamente el eigenvalor más chico, i.e., $\lambda_1 \stackrel{\text{def}}{=} \lambda_{\min}(\nabla^2 f(\mathbf{x}_k))$. Después, se usa

$$B_k \stackrel{\text{def}}{=} \begin{cases} \nabla^2 f(\mathbf{x}_k) & , \text{ si } \lambda_1 > 0 \\ \nabla^2 f(\mathbf{x}_k) + sI & , \text{ si } \lambda_1 \leq 0 \end{cases} \quad \text{donde} \quad s \stackrel{\text{def}}{=} 10^{-12} - \frac{9}{8}\lambda_1.$$

```
function [x, msg] = mRC2( f, x0, itmax )
% Trust region method using the dogleg point.
% Same arguments and results as the mRC1 method.
```

- ★ Para definir la respuesta `msg` se debe ver si el eigenvalor mínimo de $\nabla^2 f$ es no-negativo (`help eigs`). Alternativamente, pueden hacer que MatLab intente sacar una factorización Cholesky (`help chol`).

2. Tareas (aplicar su código).

2.1. *Dibujar en 3d.* Sea $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ y el punto inicial \mathbf{x}_0 cerca de un mínimo local \mathbf{x}^* . La matriz Hessiana en \mathbf{x}_0 sea simétrica y (semi-)definida positiva. Escoge una región de confianza con $\Delta > 0$. Dibuje la gráfica en \mathbb{R}^3 del modelo cuadrático en la región de la confianza.

Ayuda: ver ejemplo `exampleCircular.m`: (comunidad.itam \rightarrow deConfianza \rightarrow codeRC.zip)

2.2. *Dibujar direcciones en 2d.* Sea $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ y el punto inicial \mathbf{x}_0 cerca de un mínimo local \mathbf{x}^* . La matriz Hessiana en \mathbf{x}_0 sea simétrica y (semi-)definida positiva y se usa para definir el modelo cuadrático en \mathbf{x}_0 . Escoge una región de confianza con $\Delta > 0$.

Luego haga un *plot* (en dos dimensiones) que contiene

- la frontera de la región de confianza
- algunos conjuntos de nivel en \mathbb{R}^2 del modelo cuadrático en la región de la confianza.
- los tres direcciones *Newton*, *Cauchy*, *dogleg*. Para obtenerlas use sus funciones `pDogLeg`, `pCauchy`.

Ayuda 1: ver ejemplo en comunidad.itam \rightarrow deDescenso \rightarrow `scrLevelSet.m`

Ayuda 2: se puede usar `quiver(1, 2, -.5,-1, 'r', 'LineWidth',2);` para hacer un “vector” rojo que empieza en $(1,2)^T$ y tiene dirección y longitud definidas por $(-1/2, -1)^T$.

Ayuda 3: Con `axis equal;` la frontera de la región de confianza debe ser un círculo.

2.3. *Iteraciones y error.* Para su función escoge un punto inicial tal que $\|\mathbf{x}_0 - \mathbf{x}^*\|_2 > \Delta_{max}$ y en el cual la función tiene una Hessiana no positiva definida. En el caso, que la función es globalmente convexa, escoge una distancia mayor que $3\Delta_{max}$. Después, para cada metodo haga una tabla que contiene los últimos 8 iteraciones con su número, y los valores $\|\nabla f(\mathbf{x}_k)\|_2$ y $f(\mathbf{x}_k)$.

Además, en el caso que la solución óptima es conocida mide los últimos 5 errores: $\|\mathbf{x}_k - \mathbf{x}^*\|_2$.

2.4. *Visualizar el proceso.* Haz una gráfica similar a las en el Lab. 2 para visualizar el camino que tomo la iteración.

Ayuda: ver ejemplo `scrLevelSet.m`, semana 2.