

Análisis Aplicado, Examen Final

Oscar Alejandro Aguilar Castillo - 173718

12 de diciembre de 2020

1. Gradiente Conjugado

1.1. Demuestre que si los vectores no nulos p_1, p_2, \dots, p_l satisfacen que :

$$p_i^T A p_j = 0, \forall i \neq j,$$

y A es simétrica y positiva definida, entonces los vectores son linealmente independientes.

1. Procederemos por contradicción:

Supongamos que los vectores $p_i \neq 0$ no son linealmente indep. $\forall i$

\Rightarrow Si no son l.i. podemos encontrar cts α_i no todas distintas de 0 \neq .

$$\sum_i \alpha_i p_i = 0$$

Uhora bien, si multiplicar por una U simétrica y pos. definida:

$$\Rightarrow U \sum_i \alpha_i p_i = \sum_i U \alpha_i p_i = \sum_i \alpha_i U p_i = 0$$

Posteriormente, multiplicando por p_j^T :

$$\Rightarrow p_j^T \sum_i \alpha_i U p_i = \sum_i p_j^T \alpha_i U p_i = \sum_i \alpha_i (p_j^T U p_i) = 0$$

Por otro lado, por hip. sabemos que $p_i^T U p_i = 0 \forall i \neq j$, ahora, analizando $i=j$:
como U por hip. es pos. def $\Rightarrow p_j^T U p_j > 0$

$$\Rightarrow \text{En particular: } \frac{\alpha_j (p_j^T U p_j)}{p_j^T U p_j} = 0 \Leftrightarrow \alpha_j = 0 \quad \forall j \quad \nabla$$

\hookrightarrow Llegamos a una contradicción \therefore los vectores p_i son l.i. $\forall i$.

1.2. Dado este resultado, ¿Por qué el gradiente conjugado converge en a lo más n iteraciones?.

Como tenemos que las direcciones p_i son linealmente independientes, logran generar todo \mathbb{R}^n . Entonces en clase vimos un teorema que mostraba que para cualquier $x_0 \in \mathbb{R}^n$ la sucesión x_k generada con el método de gradiente conjugado, converge a la solución x^* en a lo más n pasos.

Por otro lado, como complemento, en cuestiones de convergencia, también podemos ver que a lo más, la matriz formada por los vectores p_i linealmente independientes, tendría a lo más n eigenvalores distintos por lo tanto, usando otro teorema de convergencia, sabemos que si tenemos una matriz con n eigenvalores distintos, entonces la iteración del gradiente conjugado terminará a lo más en n iteraciones.

2. Quasi-Newton

2.1. Muestre que la segunda condición fuerte de Wolfe implica la condición de curvatura.

$$s_k^T y_k > 0.$$

1. Tenemos que la segunda condición fuerte de Wolfe está dada por:

$$|\nabla f(x_k + \alpha_k p_k)^T p_k| \leq c_2 |\nabla f(x_k)^T p_k| \quad \text{lo cual implica:}$$

$$\Rightarrow \nabla f(x_k + \alpha_k p_k)^T p_k \geq -c_2 |\nabla f(x_k)^T p_k| = c_2 \nabla f(x_k)^T p_k$$

En particular, como p_k es una dirección de descenso, se sigue que:

$$\Rightarrow \nabla f(x_k + \alpha_k p_k)^T p_k - \nabla f(x_k)^T p_k = (c_2 - 1) \nabla f(x_k)^T p_k > 0$$

Como tomamos $c_2 \in (c_1, 1) \Rightarrow c_2 < 1$ & multiplicando por α_k :

$$\Rightarrow \nabla f(x_k + \alpha_k p_k)^T \alpha_k p_k - \nabla f(x_k)^T \alpha_k p_k = (c_2 - 1) \alpha_k \nabla f(x_k)^T p_k > 0$$

Redefiniendo, sea $s_k = \alpha_k p_k$ & $y_k = \nabla f(x_k + \alpha_k p_k) - \nabla f(x_k)$

$$\Rightarrow y_k^T s_k \geq (c_2 - 1) \alpha_k \nabla f(x_k)^T p_k \quad \text{lo cual cumple las cond. de curvatura}$$

2.2. Verifique que B_{k+1} y H_{k+1} son inversas una de la otra.

2. Definimos $B_{k+1} = B_k - \left(\frac{B_k s_k s_k^T B_k}{s_k^T B_k s_k} \right) + \frac{y_k y_k^T}{y_k^T s_k}$

y por otro lado: $H_{k+1} = (I_d - \rho_k s_k y_k^T) H_k (I_d - \rho_k y_k s_k^T) + \rho_k s_k s_k^T$

↳ Si en efecto B_{k+1} & H_{k+1} fueran inversas la una de la otra, se seguiría entonces que $B_{k+1} H_{k+1} = H_{k+1} B_{k+1} = B_{k+1} (B_{k+1})^{-1} = I_{k+1} (H_{k+1})^{-1} = I_d$

$$\begin{aligned} \Rightarrow \text{Si calculamos } B_{k+1} H_{k+1} &= B_{k+1} \left[(I_d - \rho_k s_k y_k^T) H_k (I_d - \rho_k y_k s_k^T) + \rho_k s_k s_k^T \right] = \\ &\stackrel{\rho_k = \frac{1}{y_k^T s_k}}{=} (B_{k+1} - \frac{1}{y_k^T s_k} (s_k y_k^T)) H_k (I_d - \rho_k y_k s_k^T) + \rho_k y_k s_k^T = \\ &\stackrel{\text{defn}}{=} \left(B_k + \left(\frac{B_k s_k s_k^T B_k}{s_k^T B_k s_k} \right) (\rho_k s_k y_k^T) \right) H_k (I_d - \rho_k y_k s_k^T) + \rho_k y_k s_k^T = \\ &= \left(B_k + \frac{1}{s_k^T y_k} \left(\frac{B_k s_k (s_k^T y_k) s_k^T B_k}{s_k^T B_k s_k} \right) \right) H_k (I_d - \rho_k y_k s_k^T) + \rho_k y_k s_k^T = \\ &\stackrel{H_k = B_k^{-1}}{=} \left(B_k H_k + \frac{B_k s_k s_k^T B_k H_k}{s_k^T B_k s_k} \right) (I_d - \rho_k y_k s_k^T) + \rho_k y_k s_k^T = (I_d + \frac{B_k s_k s_k^T}{s_k^T B_k s_k}) (I_d - \rho_k y_k s_k^T) + \rho_k y_k s_k^T = \\ &= I_d + \frac{B_k s_k s_k^T}{s_k^T B_k s_k} - \frac{1}{y_k^T s_k} \left(\frac{y_k^T s_k B_k s_k s_k^T}{s_k^T B_k s_k} \right) - \cancel{\rho_k y_k s_k^T} + \cancel{\rho_k y_k s_k^T} = I_d + \frac{B_k s_k s_k^T}{s_k^T B_k s_k} - \frac{B_k s_k s_k^T}{s_k^T B_k s_k} = I_d. \end{aligned}$$

∴ En efecto B_{k+1} & H_{k+1} son inversas la una de la otra