Examen Final Análisis Aplicado

December 12, 2020

1 Gradiente Conjugado

1. Demuestre que si los vectores no nulos $p_1, p_2, ..., p_l$ 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.

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

2 Quasi-Newton

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

$$s_k^T y_k > 0.$$

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

1 Gradiente Conjugado

1. Demuestre que si los vectores no nulos $p_1, p_2, ..., p_l$ 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.

sean po, pir... pe vectores conjugados

expresemos a uno de ellos, pi, como una combinación lireal de los demás

para of con +=0,1,..., &

Notemos que la sumo de pi no incluye a pi como sumando

ie
$$\rho_i = \underset{\vec{k}=1}{\overset{2}{\sim}} \nabla_{\vec{k}} \rho_{\vec{k}}$$
 dondl $\vec{k} = \frac{9}{3}0,...,1\frac{3}{3} \cdot \frac{3}{3}i_3^3$

entonces como las ps son conjugadas

= Jopot Apo

= $\sigma_0 = 0$ puls $\rho_0,..., \rho_\ell$ son conjugados y a es positiva definida

La demostración es analogo para el resto de los coeficientes σ_k (k = 0,1,...,l) que son curo $\sigma_k = 0$ $\forall k = 0,...,l$

Pero . por . (1). tenomos. que . $p_i = 0. \nabla$

pues pi no es el vector cero

; po, pr,...,pe son linealments independients

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

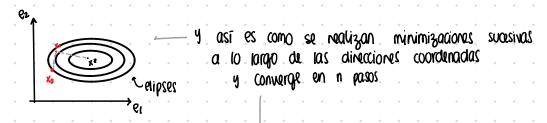
recordimos el teorismo visto en clase que dice que:

Rara cualquier $x_0 \in \mathbb{R}$ en la sucesión $x_1 + x_2 = x_1 + x_2 = x_2 = x_1 + x_2 = x_2$

La idea dutrás de esto es que como las direcciones qui son linealmente independientes (aquí es donde usamos el nesultado anterior) entonces lo que pasa es que estas direcciones generan a todo en que como sabemos que la sucesión de xe converge a x* entonces sabemos que x*-xo está expressora como una combinación lineal de sipi y las si las expressamos como

 $\sigma_k = \frac{p_k T A(x^* - x_0)}{p_k T A p_k}$ que al hecho coinciden con la longitud all paso mencionado en el teorema

La explicación de por qué or y ar coinciden es parte de la demostración del teorema entonas paro que quede más daro haré una grática que ayude a entender mejor cómo se lega a x4 cconverge) en n pasos.



en a lo más n iteraciones es que por la que, a partir del nesultado anterior, el aradiente conjugado converge en a lo más n iteraciones es que por la propiedad de conjugación, podemos minimizar $\phi(\cdot)$ en <u>n</u> pasos al minimizarlo sucesivamente a lo largo de cada una de las dinecciones conjugadas del conjunto conjugado, però esto sucede, como explicamos antes, por la propiedad de conjugación y necordimos que esta está detinida en el ejercicio anterior, de ant que a partir del nesultado anterior podamos decir que se converge en a lo más n pasos pues los pi son li

2 Quasi-Newton

 $1.\,$ Muestre que la segunda condición fuerte de Wolfe implica la condición de curvatura.

$$s_k^T y_k > 0.$$

recordemos que la segunda condición de volte está dada por

$$|\nabla f(x_k + \alpha_k \rho_k)^T \rho_k| = C_2 |\nabla f(x_k)^T \rho_k|$$
 con $C_2 <$

to cual implica que

$$\nabla f(X_K + \alpha_K \rho_K)^T \rho_K \ge -C_2 |\nabla f(X_K)^T \rho_K| \\
= C_2 |\nabla f(X_K)^T \rho_K|$$

puesto que pr es una dirección de descenso

$$\longrightarrow \mathcal{O}f(X_k + \Omega_k)^T \rho_k - \mathcal{O}f(X_k)^T \rho_k = (C_2 - 1) \mathcal{O}f(X_k)^T \rho_k$$

$$> 0$$

puls habiamos asumido que czel

eor último, obtenemos (*) al multiplicar ambos lados por ex notando que

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

P.D. Brutten = I

Tenemos que Betise = Ye

$$B_{kH} \frac{H_{kH}}{H_{kH}} = B_{kH} \left((I - P_k S_k S_k^T) + P_k S_k S_k^T \right)$$

$$= (B_{kH} - P_k S_k S_k^T B_k) H_k (I - P_k S_k S_k^T) + P_k S_k S_k^T$$

$$= (B_k - \frac{B_k S_k S_k^T B_k}{S_k^T B_k}) H_k (I - P_k S_k^T) + P_k S_k S_k^T$$

$$= (I - \frac{B_k S_k S_k^T}{S_k^T B_k}) (I - P_k S_k S_k^T) + P_k S_k S_k^T$$

$$= S_k^T B_k S_k$$

$$= I - \frac{B_k S_k S_k^T}{S_k^T B_k} - P_k S_k S_k^T + \frac{B_k S_k S_k^T}{S_k^T B_k} + P_k S_k S_k^T$$

$$= I$$

y recurrimos al hecho de que

$$S_{k_1} Q_{k_1} Z_{k_2}$$

$$= \frac{S_{k_1} Q_{k_2} Z_{k_1}}{S_{k_1} Q_{k_2} Q_{k_$$

: BK+1 HK+1 = I

; per a tert sou jungliza? Ja nua or la ouco