

Del III

La $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$

$$B(\vec{x}^*, \varepsilon) = \{ \vec{x} \mid \|\vec{x}^* - \vec{x}\| < \varepsilon \}$$

$$\bar{B}(\vec{x}^*, \varepsilon) = \{ \vec{x} \mid \|\vec{x}^* - \vec{x}\| \leq \varepsilon \}$$

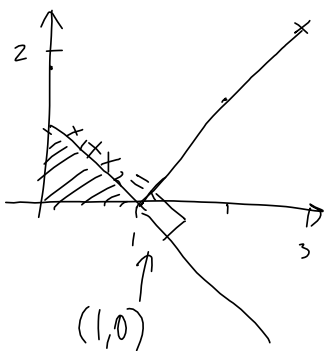
Vil finne minimum for f I optimering så kalles f ofte for objektivefunksjonen. \vec{x}^* kalles lokalt minimum for f hvis det finnes en $\varepsilon > 0$ s.a. $f(\vec{x}^*) \leq f(\vec{x})$ for alle $\vec{x} \in B(\vec{x}^*, \varepsilon)$ \vec{x}^* globalt min: $f(\vec{x}^*) \leq f(\vec{x})$ alle \vec{x} Oppførsel nær \vec{x}^* : Vi ser på Taylorrekke til f .

eks 1.1 Ofte kan vi finne minimum uten regning:

$$f(\vec{x}) = (x_1 - 3)^2 + (x_2 - 2)^2 \quad (f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R})$$

$$\text{tilleggsbetingelser: } x_1 + x_2 \leq 1$$

$$x_1 \geq 0, x_2 \geq 0$$

 f : kvadratet av avstanden til $(3, 2)$ min $f \Leftrightarrow$ min avstand til $(3, 2)$ siden normalen fra $(3, 2)$ ned på linjen $x_1 + x_2 = 2$ treffer i punktet $(1, 0)$, så er dette core et minimum.

Tidligere teoremer på optimering:

teorem 1.2 f har minimum og maksimum hvis f er kontinuerlig, og definisjonsområdet er lukket og begrenset.

eks 1.2.1 portefølge optimering:

$$\min \alpha \sum_{i,j \leq n} C_{ij} X_i X_j - \sum_{j=1}^n \mu_j X_j$$

$j =$ aksje

$X_j =$ andel av portefølge investert i aksje j

$$0 \leq X_j$$

$$\sum_{j=1}^n X_j = 1$$

$R_j =$ avkastning aksje j

$\mu_j = E(R_j)$ forventet avkastning aksje j .

forventet avkastning portefølge:

$$E(X_1 R_1 + \dots + X_n R_n)$$

$$= \sum_{j=1}^n \mu_j X_j$$

$C_{ij} =$ kovarians mellom aksje i og j

def. ved $E((R_i - \mu_i)(R_j - \mu_j)) = E(R_i R_j) - \mu_i \mu_j$

Eks. 1.2.3 Maximum likelihood.

Vi vet at en random variabel har en sannsynlighetsfordeling, men ikke hvilken parameter α denne følger.

La $\{x_i\}_{i=1}^n$ være n uavhengige målinger av en random variabel.

Disse har fordeling $\prod p(x_i; \alpha)$

maximum likelihood: Velg en α som maksimerer $\prod p(x_i; \alpha)$

maks $\prod p(x_i; \alpha) \Leftrightarrow$ maks $\ln(\prod p(x_i; \alpha)) = \text{maks} \sum_i \ln(p(x_i; \alpha))$

$$\text{men } - \sum_i \ln(p(x_i; \alpha))$$

i følge: $p(x_i; \alpha) = \frac{1 + \alpha x_i}{2} \Rightarrow \text{men } - \sum_i \ln\left(\frac{1 + \alpha x_i}{2}\right)$

Lineær optimering: minimer $\vec{c}^T \vec{x}$ $\vec{c}, \vec{b}, \vec{A}$ gitte
 bet: $A\vec{x} = \vec{b}$, $\vec{x} \geq 0$

Seleksjon 1.3

A reell, symmetrisk. Da kan vi skrive

$A = PDP^T$, der P er ortogonal, D diagonal.

$\vec{x}^T A \vec{x} \geq 0$ alle \vec{x} : A positiv definit / semidefinit

$\nabla f = \left(\frac{\partial f}{\partial x_1}, \dots, \frac{\partial f}{\partial x_n} \right)$ gradienten til f

$\left(\frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j} \right)_{i,j}$: Hessematrisen til f (symmetrisk) $\nabla^2 f$

La \vec{F} være en vektorverdiert funksjon:

$$\vec{F}(\vec{x}) = \begin{bmatrix} F_1(\vec{x}) \\ \vdots \\ F_n(\vec{x}) \end{bmatrix} \quad \vec{F}'(\vec{x}) = \begin{bmatrix} \frac{\partial F_1}{\partial x_1} & \dots & \frac{\partial F_1}{\partial x_n} \\ \vdots & & \vdots \\ \frac{\partial F_n}{\partial x_1} & \dots & \frac{\partial F_n}{\partial x_n} \end{bmatrix} \quad \text{Jacobianen til } \vec{F}$$

Teorem 1.4 $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$, f har kont. part. der; $B(\vec{x}, r)$

for \vec{h} med $\|\vec{h}\| < r$, så finnes en $\epsilon \in (0, 1)$ slik at

$$f(\vec{x} + \vec{h}) = f(\vec{x}) + \underbrace{\nabla f(\vec{x} + t\vec{h})^T}_{\vec{e}} \vec{h}$$

Teorem 1.5 f kont. andresorden part. der, så finnes $\epsilon \in (0, 1)$ slik at

$$f(\vec{x} + \vec{h}) = f(\vec{x}) + \nabla f(\vec{x})^T \vec{h} + \frac{1}{2} \vec{h}^T \underbrace{\nabla^2 f(\vec{x} + t\vec{h})}_{\vec{e}} \vec{h}$$

Teorem 1.6 Samme betingelser:

$$f(\vec{x} + \vec{h}) = f(\vec{x}) + \nabla f(\vec{x})^T \vec{h} + \frac{1}{2} \vec{h}^T \nabla^2 f(\vec{x}) \vec{h} + \epsilon(\vec{h}) \|\vec{h}\|^2$$

der $\epsilon(\vec{h}) \rightarrow 0$ når $\vec{h} \rightarrow 0$

Teorem 1.7: $\vec{F}: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$, kont. deriverte; en ball om \vec{x}

$$\vec{F}(\vec{x} + \vec{h}) = \vec{F}(\vec{x}) + \vec{F}'(\vec{x}) \vec{h} + \underbrace{O(\|\vec{h}\|)}_{\approx \|\vec{h}\|}$$

Lineær konvergens: $x_k \rightarrow x^*$: $\|x_{k+1} - x^*\| \leq \gamma \|x_k - x^*\|$, $\gamma < 1$

superlineær konvergens: $\lim_{k \rightarrow \infty} \frac{\|x_{k+1} - x^*\|}{\|x_k - x^*\|} = 0$

kvadratisk konvergens: $\|x_{k+1} - x^*\| \leq \gamma \|x_k - x^*\|^2$, $\gamma < 1$