

Del III /kkelineær optimisering

La $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ $f(\vec{x}) = f(x_1, \dots, x_n)$

f kallas objektfunkcijonen, denne skal minimieres.

\vec{x}^* kallas et lokalt minimum hvis det finnes en $\varepsilon > 0$
s.o. $f(\vec{x}^*) \leq f(\vec{x})$ for alle $\vec{x} \in \underbrace{B(\vec{x}^*, \varepsilon)}_{\text{alle punkter i s.o. } \|z - \vec{x}^*\| \leq \varepsilon}$

\vec{x}^* er globalt minimum hvis $f(\vec{x}^*) \leq f(\vec{x})$ $\forall \vec{x} \in \bar{B}(\vec{x}^*, \varepsilon) : \{z | \|z - \vec{x}^*\| \leq \varepsilon\}$
(\vec{x}^* er min for $f(\vec{x}) \iff \vec{x}^*$ er maks for $-f(\vec{x})$)

Skal senere ta med betingelser.

Eksempel der vi ikke trenger å regne for å finne min:

$$\min (x_1 - 3)^2 + (x_2 - 2)^2 \quad \left. \begin{array}{l} \text{→ kvaratet av avstanden til } (3, 2) \\ x_1 + x_2 \leq 1 \\ x_1 \geq 0, x_2 \geq 0 \end{array} \right\}$$

Ø minimer kvaratet av avstanden er det samme som Ø
Ø minimer avstanden (siden $f(x) = x^2$ er voksende på $[0, \infty)$)
 $h(x) = (g(x))^2$ $h'(x) = 2g(x)g'(x) = 0$ når $g'(x) = 0$

(1, 0) er punktet med minst avstand, siden normalen fra (3, 2)
med linjen $x_1 + x_2 = 1$ trefør linjen i (1, 0).

Teorem 11.1

Anta f kont. på en lukket og begrenset delmengde C .

Da har f både maks og min. på C , dvs. det finnes $\vec{x}^{(1)}, \vec{x}^{(2)} \in C$
s.o. $f(\vec{x}^{(1)}) \leq f(\vec{x}) \leq f(\vec{x}^{(2)})$ for alle $\vec{x} \in C$

II.2 Anwendelser

Potefølgeoptimering (matt i vedi)

x_i er her andelen av aksje i av en aksjepotefølge

$$0 \leq x_i \leq 1 \quad \sum_{i=1}^n x_i = 1$$

$$\text{min } - \sum_{1 \leq i, j \leq n} C_{ij} x_i x_j - \sum_{j=1}^n \mu_j x_j$$

$$0 \leq x_i \leq 1$$

$$\sum_{i=1}^n x_i = 1$$

fra statistikk: forventning

$$\int_{-\infty}^{\infty} R_j(t) dt$$

R_j = avkastning av aksje j , og $\mu_j = E(R_j)$ forventet avkastning av aksje j
forventet avkastning av hele portefølgen:

$$E(\sum x_j R_j) = \sum_j x_j E(R_j) = \sum_j \mu_j x_j$$

Vi vil finne maks av denne

II

$$\text{finne } \max \text{ av } - \sum_j \mu_j x_j$$

For enkel modell. La oss prøve å redusere risiko ved å
sætte investeringene

kovarians mellom R_i og R_j er definert ved

$$C_{ij} = E((R_i - \mu_i)(R_j - \mu_j))$$

Kovarians til hele porteføljen: $(\sum x_i R_i, E(\sum x_i R_i) = \sum \mu_i x_i)$

$$E((\sum x_i R_i - \sum x_i \mu_i)(\sum x_j R_j - \sum x_j \mu_j)) = E((\sum x_i (R_i - \mu_i))(\sum x_j (R_j - \mu_j)))$$

$$= \sum x_i x_j \underbrace{E((R_i - \mu_i)(R_j - \mu_j))}_{C_{ij}}$$

$$= \sum_{i,j} x_i x_j E(R_i - \mu_i)(R_j - \mu_j)$$

$$= \sum C_{ij} x_i x_j$$

som er første del av objektivfunksjonen

Maximum likelihood (ML)

- × "kontinuerlig" random variable, sannsynlighetstetthet $p(x; \alpha)$
 Der α er en ukjent parameter.

- × Gaussfordelt: $p(x; \alpha) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{(x-\alpha)^2}{2}}$
- 
- α forventning
varians 1.

Vi vil finne α ved å følg angitt speklet: "utfall" x_1, \dots, x_n sannsynligheten for disse utfallene, (gitt at de er uavhengige), er $\prod_{i=1}^n p(x_i; \alpha)$ (kalls likelihood-funksjonen)

ML finner et estimat for α ved å maksimere likelihood-funksjonen.

$$\max \prod_{i=1}^n p(x_i; \alpha) \Leftrightarrow \max \ln \left(\prod_{i=1}^n p(x_i; \alpha) \right) = \max \sum_{i=1}^n \ln(p(x_i; \alpha))$$

$$\min - \sum_{i=1}^n \ln(p(x_i; \alpha))$$

Eks: $p(x; \alpha) = \frac{1+\alpha x}{2}$, $x \in [-1, 1]$.

objektfunksjonen blir nå $f(\alpha) = \sum_{i=1}^n \ln \left(\frac{1+\alpha x_i}{2} \right)$

$$f'(\alpha) = - \sum_{i=1}^n \frac{x_i}{(1+\alpha x_i)/2} = - \sum_{i=1}^n \frac{x_i}{1+\alpha x_i}$$

$$f''(\alpha) = \sum_{i=1}^n \frac{x_i^2}{(1+\alpha x_i)^2} \geq 0$$

II.3 Flervariabel analyse. A kvadratisk.

A pos. semidefinit $\Leftrightarrow x^T A x \geq 0$ alle x
 \Leftrightarrow alle egenværdier ≥ 0
 $\Leftrightarrow A = W^T W$ for en matrise W .

A pos. definit $\Leftrightarrow x^T A x > 0$ alle $x \neq 0$
 \Leftrightarrow alle egenværdier > 0
 $\Leftrightarrow A = W^T W$ for en inverterbar matrise W

Gradienten til en funktion f ; n variabler (spolevektor)

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

Hessematrisen: $\nabla^2 f(x) = \left(\frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j} \right)$ kont. 2. orders part. der.
 $\quad \quad \quad$ symmetrisk

$F(x) = \begin{bmatrix} F_1(x) \\ F_2(x) \\ \vdots \\ F_n(x) \end{bmatrix}$ vektorvaluet funksjon med komponenter F_i

$$f'(x) = \begin{pmatrix} \frac{\partial f}{\partial x_1}, \dots, \frac{\partial f}{\partial x_n} \\ \vdots \\ \frac{\partial F_1}{\partial x_1}, \dots, \frac{\partial F_n}{\partial x_n} \end{pmatrix}$$

Taylorteoremer:

II.2 Førsteordens Taylor

$$f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R} \text{ kont. part. der. i } B(x; r)$$

For alle $h \in \mathbb{R}^n$ med $\|h\| < r$, finnes en $t \in (0,1)$ s.a.

$$f(x+h) = f(x) + \underbrace{\nabla f(x+th)^T h}_{\text{restledd}}$$

II.3 Andreordens Taylor

$$f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R} \text{ kont. part. 2. orders der. i } B(x; r)$$

For alle $h \dots$ finnes en $t \in (0,1)$ s.a.

$$f(x+h) = f(x) + \nabla f(x)^T h + \underbrace{\frac{1}{2} h^T \nabla^2 f(x+th) h}_{\text{restledd}}$$

II.4 Andreordens Taylor, del 2

samme betegnelse for f som i II.3

Finnes funksjon $\varepsilon: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ s.a.

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

dvs $\varepsilon(y) \rightarrow 0$ når $y \rightarrow 0$

II.5 Førsteordens Taylor for vektorverdige funksjoner

Anta $F: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ kont. derivert i omegn N om x . Da er

$$F(x+h) = F(x) + F'(x) h + \underbrace{o(\|h\|)}_{\text{går mot } 0 \text{ når } \|h\|}$$

$$\text{Kjerneregelen: } H'(x) = F'(G(x)) G'(x) \quad H(x) = F(G(x))$$

Lineær konvergens av x_k til \tilde{x}
 $\|x_{k+1} - \tilde{x}\| \leq \gamma \|x_k - \tilde{x}\| \quad (\gamma < 1)$

Supplineær konvergens vis i tillegg $\frac{\|x_{k+1} - \tilde{x}\|}{\|x_k - \tilde{x}\|} = 0$

Kvadratisk konvergens $\|x_{k+1} - \tilde{x}\| \leq \gamma \|x_k - \tilde{x}\|^2 \quad \gamma < 1$.