

### 3.3 - Algoritmo com Convergência Global

(-) Para impedir passos que se aproximem muito rapidamente de zero iremos requisitar que  $\|d_k\| \geq \sigma \|f(x_k)\|$ ,  $\forall k \in \mathcal{N}$ , onde  $\sigma > 0$  é uma constante.

(-) Para impedir passos grandes com pouco decréscimo na busca linear, pediremos que  $\lambda_k$  verifique  $f(x_k + \lambda_k d_k) < f(x_k) + \alpha \nabla^t f(x_k) \lambda_k d_k$ ,  $\forall k \in \mathcal{N}$ , onde  $\alpha \in (0, 1)$  é uma constante.

**Condição de Armijo (ou decréscimo suficiente):**  $\alpha \nabla f(x_k) \lambda_k d_k < 0$ . **Interpretação geométrica**

(-) Para impedir que as direções sejam quase ortogonais a  $\nabla f(x_k)$  iremos impor que dada uma constante  $\sigma \in (0, 1)$ ,  $\nabla f(x_k) d_k \leq -\sigma \|\nabla f(x_k)\| \|d_k\|$ ,  $\forall k \in \mathcal{N}$ .

Se  $\beta$  é o ângulo entre  $\nabla f(x_k)$  e  $d_k$ , então  $\cos \beta = \frac{\nabla f(x_k) d_k}{\|\nabla f(x_k)\| \|d_k\|}$ .

Vamos definir uma algoritmo para minimizar funções sem restrições que seja o mais geral possível e que incorpore essas condições. Sejam  $\sigma > 0$ ,  $\alpha$  e  $\theta \in (0, 1)$  constantes dadas. Se  $x_k \in \mathfrak{R}^n$  é tal que  $\nabla f(x_k) \neq 0$ , os passos para determinar  $x_{k+1}$  são:

**ALG. 2** *Passo 1:* Escolher  $d_k \in \mathfrak{R}^n$  tal que: (i)  $\|d_k\| > \sigma \|\nabla f(x_k)\|$ ;

(ii)  $\nabla^t f(x_k) d_k \leq -\sigma \|\nabla f(x_k)\| \|d_k\|$ .

*Passo 2:* (Busca linear) (i)  $\lambda = 1$ ;

(ii) Se  $f(x_k + \lambda d_k) < f(x_k) + \alpha \lambda \nabla f(x_k) d_k$  ir para (iv);

(iii) Escolher  $\bar{\lambda} \in [0.1\lambda, 0.9\lambda]$ . Fazer  $\lambda = \bar{\lambda}$  e ir para (ii);

(iv) Fazer  $\lambda_k = \lambda$  e  $x_{k+1} = x_k + \lambda_k d_k$ .

**Teorema (Convergência Global do ALG. 2):** O ALG.2 pára com algum valor de  $k$  tal que  $\nabla f(x_k) = 0$ , ou gera uma sequência infinita  $\{x_k\}$  tal que qualquer ponto de acumulação dela é um ponto estacionário de  $f$ .

**Ordem de Convergência:**  $e_{k+1} = \|x_{k+1} - x^*\|$  e  $e_k = \|x_k - x^*\|$ . É desejável que a partir de algum índice  $k_0$ , seja verdade que  $e_{k+1} \leq r e_k$ ,  $\forall r \in (0, 1)$ .

**Definição 1:** Se  $e_{k+1} \leq r e_k$  se verifica para algum  $r \in (0, 1)$ , diremos que  $\{x_k\}$  converge com ordem linear e taxa não superior a  $r$ .

**Definição 2:** Se  $\lim_{k \rightarrow \infty} \frac{e_{k+1}}{e_k} = 0$  diremos que a sequência  $\{x_k\}$  converge com ordem super linear.

**Definição 3:** Se  $e_{k+1} \leq a (e_k)^p$ , onde  $a > 0$  e  $p > 1$ , diremos que a sequência  $\{x_k\}$  converge para  $x^*$  com ordem não inferior a  $p$ . Se  $p = 2$ , diremos que a convergência é quadrática.