

优化 (Optimization)

(1) 无约束求解

$$\min_x f(x)$$

\Rightarrow 求 $\nabla_x f(x) = 0$ 即可

前提: $f(x), g(x)$ 都必须为凸函数

(2) 有约束求解

① 等式约束

$$\begin{cases} \min_x f(x) & (1) \\ \text{s.t. } g(x) = 0 & (2) \end{cases}$$

即: 在满足 $g(x) = 0$ 的前提下, 求 $f(x)$ 的极小值



构造拉格朗日函数 (Lagrange Function), 目的是将 (1) 式、(2) 式合并求解

拉格朗日乘子 (Lagrange Multiplier)

$$L(x, \pi) = f(x) + \pi g(x)$$

因为我们求最小值, 所以使用的是“负梯度”
(若求 $f(x)$ 的最大值, 则需沿“梯度方向”变化)

$$\Rightarrow \begin{cases} \frac{\partial L(x, \pi)}{\partial x} = \nabla_x f(x) + \pi \nabla_x g(x) = 0 & \Rightarrow -\nabla_x f(x) = \pi \nabla_x g(x) \\ \frac{\partial L(x, \pi)}{\partial \pi} = \underline{g(x) = 0} \end{cases}$$

$\downarrow \pi > 0$

当两者的梯度平行时, 才可能有共同的解

约束条件



总结为

在等式约束条件下, 求解最小值问题可以转化为:

$$\begin{cases} -\nabla_x f(x) = \nabla_x g(x) \\ \pi > 0 \\ g(x) = 0 \end{cases}$$

若有多个等式约束, 则为

$$\begin{cases} \min_x f(x) & (1) \\ \text{s.t. } g_i(x) = 0 & i=1, 2, 3, \dots, m & (2) \end{cases} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow L(x, \vec{\pi}) = f(x) + \sum_{i=1}^m \pi_i g_i(x)$$

$$\begin{cases} -\nabla_x f(x) = \nabla_x g_i(x) \\ \pi_i > 0 \\ g_i(x) = 0 \end{cases} \quad i=1, 2, 3, \dots, m$$

② 不等式约束

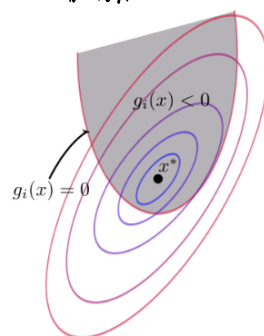
$$\begin{cases} \min f(x) \\ \text{s.t. } g(x) \leq 0 \end{cases}$$

↓ 有两种情况

[第一种情况] $f(x)$ 的最小值正好落在 $g(x)$ 的约束范围内
 \Rightarrow 相当于没有这个约束条件

$$\text{即} \begin{cases} -\nabla_x f(x) = 0 \\ g(x) \leq 0 \end{cases}$$

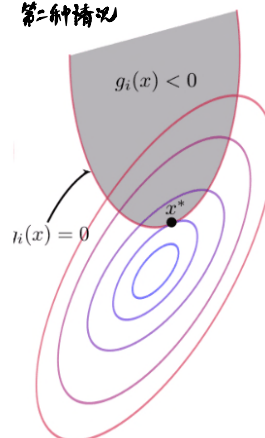
第一种情况



[第二种情况] $f(x)$ 的最小值落在 $g(x)$ 的约束范围外面
 \Rightarrow 这时就变成了等式约束 \rightarrow 没有了全局最优解, 去寻求 $g(x)=0$ 条件下的解

$$\text{即} \begin{cases} -\nabla_x f(x) = \pi \nabla_x g(x) \\ \pi > 0 \\ g(x) = 0 \end{cases}$$

第二种情况



↓ 将两种情况合并, 便得到 KKT 条件
 (Karush-Kuhn-Tucker conditions)

$$\begin{cases} L(x, \pi) = f(x) + \pi g(x) \\ \text{s.t.} \\ (1) -\nabla_x f(x) = \pi \nabla_x g(x) \\ (2) \pi \geq 0 \\ (3) \pi g(x) = 0 \\ (4) g(x) \leq 0 \end{cases}$$

注意: 这四个条件并非要同时满足

$$\text{当 } \pi = 0 \Rightarrow \begin{cases} -\nabla_x f(x) = 0 \\ g(x) \leq 0 \end{cases} \Rightarrow \text{即: 第一种情况}$$

$$\text{当 } g(x) = 0 \Rightarrow \begin{cases} -\nabla_x f(x) = \pi \nabla_x g(x) \\ \pi > 0 \\ g(x) = 0 \end{cases} \Rightarrow \text{即: 第二种情况}$$

✎ 主要参考了北航秦苏岳《机器学习》, 以及我自己的一些理解, 可能有点。