

# Recitation 1\_27

## 1 说明

学习本节内容前，最好复习一下国内的《线性代数》课程中有关矩阵运算的内容。

### 1.1 符号

公式中的符号通常代表的是一个矩阵，其中标量（普通数字）是 $1 \times 1$ 的矩阵，向量是 $m \times 1$ 或 $1 \times n$ 的矩阵。一般常用列向量代表一组数字，如 $x, y, \lambda$ 一类的符号均代表列向量。

### 1.2 梯度

以如下函数为例

$$f(x) = wx = \begin{pmatrix} w_1 & w_2 \\ w_3 & w_4 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} w_1x_1 + w_2x_2 \\ w_3x_1 + w_4x_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \end{pmatrix}$$

该函数对于矩阵 $x$ 的梯度如下

$$\nabla_x f(x) = \begin{pmatrix} \frac{\partial y_1}{\partial x_1} & \frac{\partial y_2}{\partial x_1} \\ \frac{\partial y_1}{\partial x_2} & \frac{\partial y_2}{\partial x_2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} w_1 & w_3 \\ w_2 & w_4 \end{pmatrix} = w^T$$

即当 $f(x) = wx$ 时， $\nabla_x f(x) = w^T$ ，维数改变时，结论仍然成立。

特别的，对于

$$f(x) = x^T w = \begin{pmatrix} x_1 & x_2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} w_1 & w_2 \\ w_3 & w_4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} w_1x_1 + w_3x_2 \\ w_2x_1 + w_4x_2 \end{pmatrix}$$

有

$$\nabla_x f(x) = \begin{pmatrix} w_1 & w_2 \\ w_3 & w_4 \end{pmatrix} = w$$

对于二次型

$$f(x) = \frac{1}{2} x^T Q x \quad (Q \text{ 为实对称矩阵})$$

有

$$\nabla_x f(x) = Qx$$

### 1.3 转置

特别注意的一点是，标量的转置等于它自身。当一个运算式的结果形状是 $1 \times 1$ 矩阵时，可以将整个运算式转置，这一操作不影响最终结果。

## 2 无约束条件的最小化问题

考虑如下的最小化问题

$$\min_x \frac{1}{2} \|Ax - b\|_2^2 \quad (\text{无约束条件})$$

该最小化问题可经由以下步骤化简

$$\begin{aligned}
 \frac{1}{2}\|Ax-b\|_2^2 &= \frac{1}{2}(Ax-b)^T(Ax-b) \\
 &= \frac{1}{2}(x^T A^T - b^T)(Ax-b) \\
 &= \frac{1}{2}(x^T A^T Ax - b^T Ax - x^T A^T b + b^T b) \quad (b^T b \text{ 与 } x \text{ 无关, 舍去}) \\
 &= \frac{1}{2}(x^T A^T Ax - 2b^T Ax) \\
 &= \frac{1}{2}x^T A^T Ax - (A^T b)^T x
 \end{aligned}$$

可得如下的标准型

$$J(x) = \frac{1}{2}x^T A^T Ax - (A^T b)^T x$$

其相对于 $x$ 的梯度为

$$\nabla_x J(x) = A^T Ax - A^T b$$

令其等于0, 可解得 $x$ 的值为

$$x = (A^T A)^{-1} A^T b$$

### 3 有约束条件的最小化问题

考虑如下最小化问题及约束条件

$$\begin{aligned}
 \min_x \quad & \frac{1}{2}\|x\|_2^2 \\
 \text{s.t.} \quad & Ax=b
 \end{aligned}$$

引入拉格朗日乘子

$$L(x, \lambda) = \frac{1}{2}x^T x + \lambda^T (Ax - b)$$

为了解决最小化问题, 我们需要解决如下的方程组

$$\nabla_x L(x, \lambda) = x + A^T \lambda = 0 \quad (1)$$

$$Ax - b = 0 \quad (2)$$

由(1)可得

$$x = -A^T \lambda$$

由(2)可得

$$\begin{aligned}
 Ax &= b \\
 -A A^T \lambda &= b \\
 \lambda &= -(A A^T)^{-1} b
 \end{aligned}$$

综上所述可得

$$x = A^T (A A^T)^{-1} b$$

## 4 通法

有如下最小化问题及约束条件

$$\begin{aligned} \min_x \quad & f(x) \\ \text{s.t.} \quad & C(x)=0 \end{aligned}$$

引入拉格朗日乘子

$$L(x, \lambda) = f(x) + \lambda^T C(x)$$

得到如下的方程组

$$\begin{aligned} \nabla_x L(x, \lambda) &= \nabla_x f(x) + \left( \frac{\partial C}{\partial x} \right)^T \lambda = 0 \\ C(x) &= 0 \end{aligned}$$

改写为如下形式

$$f(X) = f \begin{pmatrix} x \\ \lambda \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \nabla_x L(x, \lambda) \\ C(x) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

则牛顿迭代法单步如下

$$\begin{aligned} X_{k+1} &= X_k + \Delta X \\ \Delta X &= \begin{pmatrix} \Delta x \\ \Delta \lambda \end{pmatrix} = - \begin{pmatrix} \nabla_x^2 L(x, \lambda) & \left( \frac{\partial C}{\partial x} \right)^T \\ \frac{\partial C}{\partial x} & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \nabla_x L(x_k, \lambda_k) \\ C(x_k) \end{pmatrix} \\ \nabla_x^2 L(x, \lambda) &= \nabla_x^2 f(x) + \frac{\partial}{\partial x} \left( \left( \frac{\partial C}{\partial x} \right)^T \lambda \right) \end{aligned}$$