## Лабораторная работа № 2 Итерационные методы поиска экстремумов

Градиентный спуск — метод нахождения локального экстремума (минимума или максимума) функции с помощью движения вдоль градиента. Для минимизации функции в направлении градиента используются методы одномерной оптимизации, например, метод золотого сечения. Также можно искать не наилучшую точку в направлении градиента, а какую-либо лучше текущей.

Наиболее простой в реализации из всех методов локальной оптимизации. Имеет довольно слабые условия сходимости, но при этом скорость сходимости достаточно мала (линейна).

## Описание метода:

Пусть целевая функция имеет вид:

$$F(\vec{x}): \mathbb{X} \to \mathbb{R}$$
.

И задача оптимизации задана следующим образом:

$$F(ec{x}) o \min_{ec{x} \in \mathbb{X}}$$

В случае, когда требуется найти максимум, вместо  $F(ec{x})$  используется  $-F(ec{x})$ 

Основная идея метода заключается в том, чтобы идти в направлении наискорейшего спуска, а это направление задаётся антиградиентом  $-\nabla F$ :

$$\overset{
ightarrow}{x}^{[j+1]} = \overset{
ightarrow}{x}^{[j]} - \lambda^{[j]} 
abla F(\overset{
ightarrow}{x}^{[j]})$$

где  $\lambda^{[j]}$  выбирается

- постоянной, в этом случае метод может расходиться;
- дробным шагом, то есть длина шага в процессе спуска делится на некое число;
- наискорейшим спуском:
  - 1. Для поиска минимума  $F(\vec{x})$  получаем  $\lambda^{[j]} = \operatorname{argmin}_{\lambda} F(\vec{x}^{[j+1]}) = \operatorname{argmin}_{\lambda} F(\vec{x}^{[j]} \lambda \nabla F(\vec{x}^{[j]}))$
  - 2. Для поиска максимума  $F(\vec{x})$  получаем  $\lambda^{[j]} = \operatorname{argmax}_{\lambda} F(\vec{x}^{[j+1]}) = \operatorname{argmax}_{\lambda} F(\vec{x}^{[j]} + \lambda \nabla F(\vec{x}^{[j]}))$

## Шаги алгоритма:

- 1. Задают начальное приближение и точность расчёта  $ec{x}^0, \;\; arepsilon$
- 2. Рассчитывают  $\overrightarrow{x}^{[j+1]} = \overrightarrow{x}^{[j]} \lambda^{[j]} \nabla F(\overrightarrow{x}^{[j]})$ , где  $\lambda^{[j]} = \operatorname{argmin}_{\lambda} F(\overrightarrow{x}^{[j]} \lambda \nabla F(\overrightarrow{x}^{[j]}))$
- 3. Проверяют условие остановки:
  - ullet Если  $|ec{x}^{[j+1]} ec{x}^{[j]}| > arepsilon$ ,  $|F(ec{x}^{[j+1]}) F(ec{x}^{[j]})| > arepsilon$  или  $\|\nabla F(ec{x}^{[j+1]})\| > arepsilon$  (выбирают одно из условий), то j=j+1 и переход к шагу 2.
  - Иначе  $\vec{x} = \vec{x}^{[j+1]}$  и останов.

## Задание и Ход работы:

- 1. Ознакомиться с понятием градиента (градиент.pdf) и методом градиентного спуска. (Вспомнить дифференцирование функций)
- 2. Написать программу поиска максимумов и минимумов функции F(x,y,z) методом градиентного поиска (с постоянным шагом).

Входные данные в программу: Пользователь вводит диапазон поиска и стартовую точку поиска и выбирает направление поиска (min, max). (Стартовую точку поиска можно генерировать случайно в указанном диапазоне)

Выходные данные: Найденный экстремум — точка и соответствующее значение функции.

Вид функции и Варианты:

$$F(x,y,z) = f1 + f2*sin(x) + f3*f4$$

Вариант	f1	f2	f3	f4
1	xy	yz	$2x^2 + 3$	y
2	x <sup>2</sup>	$z^2$	y + z	y <sup>2</sup>
3	xy+1	yz <sup>2</sup>	z + 4x	$y^3$
4	$y^2$	$z^3$	xy + 2y	z+1
5	xy	$z^2$	$2x^2 + 3$	y <sup>2</sup>
6	$x^2$	yz <sup>2</sup>	y + z	$y^3$
7	xy+1	$z^3$	z + 4x	z+1
8	$y^2$	yz	xy + 2y	y <sup>3</sup>
9	ху	yz <sup>2</sup>	$2x^2 + 3$	z+1
10	x <sup>2</sup>	yz	y + z	z+1
11	xy+1	yz	z + 4x	y
12	$y^2$	$z^2$	xy + 2y	$y^2$
13	ху	$z^3$	$2x^2 + 3$	y <sup>3</sup>
14	$x^2$	$z^3$	y + z	z+1
15	xy+1	$z^2$	z + 4x	2y <sup>2</sup>
16	$y^2$	1+yz <sup>2</sup>	xy + 2y	$2y^3$
17	ху	2yz	$2x^2 + 3$	z+1
18	$x^2$	$2z^3$	y + z	2+y
19	xy+1	$2z^2$	z + 4x	zy <sup>2</sup>
20	$y^2$	2yz <sup>2</sup>	xy + 2y	$3y^3$
21	xy	$3z^2$	$2x^2 + 3$	z+4
22	$x^2$	2+z <sup>3</sup>	y + z	yz+1
23	xy+1	2+z <sup>2</sup>	z + 4x	z+y <sup>2</sup>
24	y <sup>2</sup>	yz <sup>2</sup>	xy + 2y	3zy <sup>2</sup>
25	ху	$2z^3$	$2x^2 + 3$	zy+y