تمرین سری هفتم درس روشهای عددی بهینهسازی

امیرحسین افشارراد ۹۵۱۰۱۰۷۷ ۶ دی ۱۳۹۸

۱ مروری بر نتایج تمرین چهارم

آن چه در ادامهی این صفحه مشاهده میکنید، دقیقاً همان گزارشی است که برای تمرین سری چهارم (پیادهسازی الگوریتمهای بهینهسازی برای دو تابع دادهشده به کمک الگوریتم GSS) تحویل داده شد. در ادامه نتایج به دست آمده در تمرین جدید را با این نتایج مقایسه میکنیم.

نکته ۱. برای انجام line search به کمک تابع GSS، بازهی جستوجو را به صورت [0,100] در نظر گرفتیم. نقطهی شروع این بازه به وضوح صفر است، امّا نقطهی پایانی آن میتواند متفاوت انتخاب شود و این انتخاب بر تعداد function evaluationها نیز اثر دارد.

نکته ۲. مقدار eta در اصلاح مسألهی همگرایی روش نیوتن برابر صفر در نظر گرفته شده است.

نکته ۳. طبق توصیهی صورت تمرین برای بررسی جوابها با سایر دانشجویان، نگارندهی این گزارش مقادیر عددی فوق را با آقای بهراد منیری چک کرده است و تشابه جوابهای این گزارش با جوابهای ایشان نیز به همین دلیل میباشد.

	final ${f x}$	$final\ f$	number of iterations	number of function evaluations	number of gradient evaluations	number of Hessian evaluations
Rosenbrock function	$ \begin{bmatrix} 1.0033 \\ 1.0067 \end{bmatrix} $	1.1050×10^{-5}	184	12513	184	0
Powel function	$\begin{bmatrix} 0.2302 \\ -0.0230 \\ 0.1101 \\ 0.1190 \end{bmatrix}$	0.0054	181	12309	181	0

Table 1: Steepest Descent Method

	final ${f x}$	$final\ f$	number of iterations	number of function evaluations	number of gradient evaluations	number of Hessian evaluations
Rosenbrock function		8.9059×10^{-24}	2	137	2	2
Powel function	$\begin{bmatrix} -0.0001\\ -0.0002\\ 0.8448\\ 0.8448 \end{bmatrix} \times 10^{-3}$	1.7404×10^{-11}	11	749	11	11

Table 2: Newton Method

۲ نتایج جدید پس از پیادهسازی Line Search با شرایط وُلف

نکته ۱. دو تابع برای پیادهسازی Line Search نوشته شده است؛ با نامهای linesearch و zoom که به ترتیب مربوط به مراحل bracketing و sectioning هستند و بدنه اصلی کد آنها از کتاب نوسدال گرفته شده است و برخی جزئیات به آن اضافه شده است.

نکته ۲. سه پارامتر مهم مسأله به صورت $c_1=10^{-4}$ و $c_1=0.001$ و $c_2=0.1$ انتخاب شدهاند. c_1 و c_2 ضرایب موجود در شروط اوّل و دوم ولف هستند و $ar{f}$ ، ثابتی است که (مطابق با توضیحات جزوهی درس) برای تعیین $lpha_{
m max}$ و نیز اتمام زودهنگام فرایند linesearch (در صورت لزوم) به کار می رود.

نکته ۳. در آغاز کد مربوط به تابع zoom، نیاز به انجام یک درونیابی داریم. این درونیابی را با یک تابع درجه دوم انجام دادهایم و در ادامه مطابق با توضیحات جزوه، مقدار α_j جدید را از مقایسه ی محل مینیمم این سهمی با نقاط ابتدا و انتهای بازه به دست آوردهایم.

نکته ۴. مطابق با توضیحات جزوه ی درس، برای حالتی که $|\phi'(a_j)|$ از مقداری مانند ϵ کوچک تر می شود، الگوریتم sectioning متوقّف می شود و پیامی نیز بر روی صفحه چاپ می شود که همین موضوع را اطّلاع رسانی می کند. البته لازم به ذکر است در حلّ دو مسأله ی بهینه سازی مربوط به این تمرین، چنین موردی پیش نمی آید. همچنین مقدار ϵ مذکور برابر با ϵ 10 انتخاب شده است.

نکته ۵. مقدار α_1 در تابع linesearch برابر با ۱ در نظر گرفته شده است. این یکی از روشهایی است که در جزوه پیشنهاد شده است، و همچنین در جزوه گفته شده که این روش برای الگوریتم نیوتن مناسبتر است؛ و جالب است که نهایتاً در نتایج نیز میبینیم که عملکرد الگوریتم نیوتن بهتر است (و شاید دلیل آن مربوط به این موضوع باشد).

در ادامه نتایج را مشاهده میکنید:

	final ${f x}$	$final\ f$	number of iterations	number of function evaluations	number of gradient evaluations	number of Hessian evaluations
Rosenbrock function	$\begin{bmatrix} 1.3507 \\ 1.8255 \end{bmatrix}$	0.1231	3	120	54	0
Powel function	$\begin{bmatrix} 0.2389 \\ -0.0238 \\ 0.1139 \\ 0.1237 \end{bmatrix}$	0.0062	213	13266	8051	0

Table 3: Steepest Descent Method

	final ${f x}$	$final\ f$	number of iterations	number of function evaluations	number of gradient evaluations	number of Hessian evaluations
Rosenbrock function		0	2	5	4	2
Powel function	$\begin{bmatrix} 0.0000 \\ -0.0000 \\ 0.0011 \\ 0.0011 \end{bmatrix}$	3.5879×10^{-11}	12	35	33	12

Table 4: Newton Method

حال نتایج را با آن چه در صفحهی قبل مشاهده می شود (مربوط به تمرین سری چهارم) مقایسه می کنیم:

۱. تابع روزنبروک با الگوریتم SD:

اگرچه حجم محاسبات کم تر شده، امّا دقّت جواب نهایی نیز کم تر شده است و به نظر می آید برای آن که به همان دقّت برسیم، لازم است حدّ آستانه ی اتمام الگوریتم را کم تر کنیم. البته خوب است توجّه کنیم که شرطی که در این کدها برای اتمام الگوریتم به کار رفته است، ناظر به اختلاف x_k و x_{k+1} است؛ و بدیهی است که این شرط لزوماً منتج به رسیدن به نقطه ی مینیمم نمی شود. در اصل این اتّفاق بسیار محتمل است که در فرایند تکرار الگوریتم بهینه سازی، در جایی الگوریتم بسیار کند شود و اگر به آن زمان کافی داده شود، دوباره سریع تر شده و به سمت مینیمم اصلی حرکت کند. (مانند آن که الگوریتم دارد از جایی سخت مثلاً اطراف یک نقطه ی زینی عبور می کند و مجبور است با گامهای کوچک جلو برود؛ به گونه ای که ممکن است به نظر برسد که کار الگوریتم دارد تمام می شود؛ ولی اگر زمان کافی داده شود الگوریتم نها زا در مسأله ی بهینه سازی با کاهش مقدار آستانه بهتر کرد.

ضمناً یک نکته ی دیگر نیز شایان توجّه است و آن نکته این است که از مقایسه ی این نتیجه با نتیجه ی تمرین ۴، نتیجه می شود که پیادهسازی line search با الگوریتم GSS باعث شده بود تا نتیجه ی بسیار بهتری برای این مسأله حاصل شود، ولی نکته ی مهم آن است که این موضوع چندان قابل قضاوت نیست. در واقع مطابق با نکاتی که در ابتدا ذکر کردیم، اوّلاً پارامترهای زیادی در پیادهسازی به کمک شروط ولف مؤثر هستند، و اصولاً نمی دانیم دقیقاً چه مقداری به عنوان ۵ در هر گام از line search به دست می آید؛ و ممکن است با تغییری اندک در یکی از پارامترها، الگوریتم به گونه ای تغییر کند که پاسخش به این مسأله بهتر باشد، و البته شاید در عوض پاسخش به مسأله ی دیگری نیز بدتر شود!

تابع پاول با الگوریتم SD:

در این مورد مشاهده می شود که دقّت جواب الگوریتم مشابه با دقتی است که در تمرین چهارم به دست آورده بودیم؛ با این تفاوت که تعداد دفعات تکرار الگوریتم و حجم محاسبات افزایش یافته است. در این مورد نیز استدلالی مشابه با آن چه در قسمت قبل گفتیم برقرار است. یعنی ممکن بود با تغییر در روش انتخاب پارامترهای الگوریتم، سریعتر به جواب برسیم. همچنین در این مقطع خوب است نکته ی ۵ صفحه قبل را نیز بررسی کنید.

٣. تابع روزنبروک با الگوریتم نیوتن:

مشاهده می شود که جواب همان دقت قبلی را دارد (در واقع چون این تابع فرم مربّعی دارد، انتظار داریم که در دو تکرار روش نیوتن به جواب دقیق برسیم، و این نتیجه دقیقاً مشاهده شده است.) با این تفاوت که تعداد efunction evaluation بسیار کمتر شده است. این نتیجه از محاسن استفاده از شروط ولف برای مینیممکردن تابع ϕ استفاده می شد؛ در حالی که با این روش جدید، خیلی زود و با تعداد کمتری محاسبهی تابع، مقداری مناسب برای α پیدا می شود و الگوریتم پیشروی می کند.

۴. تابع پاول با الگوریتم نیوتن:

مجدداً مشاهده می شود که دقت الگوریتم نسبت به تمرین چهارم تغییر نکرده، ولی حجم محاسبات کم شده و تعداد دفعاتی که تابع محاسبه می شود، تغییر معناداری کرده است. علّت این امر نیز مشابه با آن چیزی است که در قسمت قبل توضیح دادیم. البته یک نکته وجود دارد و آن نکته این است که در هر دو مورد اخیر، مشاهده می شود که تعداد محاسبات مربوط به گرادیان تابع (در مقایسه با روش GSS) افزایش یافته است. علّت این امر آن است که برای بررسی شروط ولف، نیاز به محاسبه ی مشتق تابع ϕ داریم و برای این کار، به گرادیان تابع اصلی نیاز پیدا می کنیم (در حالی که در GSS) اصلاً چنین نیازی پیش نمی آید). با این حال خوب است دقّت کنیم که اگر چه تعداد محاسبات گرادیان اندکی افزوده شده است، و در کل حجم محاسبات الدکی افزوده شده است، و در کل حجم محاسبات الگوریتم را کم تر کرده است.

نهایتاً به عنوان جمع بندی به نظر می رسد که الگوریتم جدید به صورت معناداری اجرای روش نیوتن را بهبود بخشیده است، در حالی که این بهبود برای روش SD چندان چشمگیر نیست. یکی از عللی که می تواند در این موضوع مؤثّر باشد، انتخاب α_1 در تابع linesearch است (نکته ی ۵ صفحه ی قبل) که در آن، روشی استفاده شده است که برای الگوریتم نیوتن مناسب تر است. احتمالاً بتوان با تغییر این مورد، و نیز با تغییر دادن سایر پارامترها، به حالتی بهینه دست یافت که الگوریتم برای مسائل بهینه سازی ای که در این تمرین با آنها مواجه هستیم بهتر عمل کند، ولی در حالت کلّی تضمینی وجود ندارد که برای هر مسأله ی بهینه سازی دلخواهی، عملکرد این الگوریتمها بهتر از پیاده سازی به کمک GSS باشد. (البته این نکته را می دانیم که شروط ولف، همگرایی گلوبال را به هم نمی ریزند، ولی از قضایای ریاضی، تضمینی روی حجم محاسبات و زمان رسیدن به مینیمم نداریم.)