DFP - DAVIDON-FLETCHER-POWELL METHOD (Метод Дэвидона-Флетчера-Пауэлла)

Один из квазиньютоновских методов оптимизации(нахождение экстремума заданной функции), основанный на накоплении информации о кривизне целевой функции по наблюдениям за изменением градиента.

Основное отличие от ньютоновских методов - исключение явного формирования матрицы Гессе, заменяя её некоторым приближением.

Квазиньютоновские методы отличаются между собой лишь способом обновления матрицы Гессе.

Алгоритм схематически

Имеем функцию f(x,y) - выпуклая, имеющая вторые производные.

- 1. Инициализируем начальную точку x_0 , выбираем необходимую точность eps>0, инициализируем симметрическую положительно определенную матрицу H_0 (обычно единичную), k=j=0
- 2. If $|grad(f(x_j))| < eps -> stop;$ else $p_j = -H_j * grad(f(x_j)) //$ Ищем точку в направление которой будем производить поиск
- 3. Ищем такое $alpha_j >= 0$, чтобы $f(x_j + alpha_j p_j) = min(f(x_j + alpha_j p_j))$ (Простая задача на нахождение экстремума функции одной переменной)
- $4. \quad x_{j+1} = x_j + alpha_j p_j$
- 5. $s_i = x_{i+1} x_i$
- 6. Вычисляем $grad(f(x_{i+1}))$
- 7. $y_i = grad(f(x_{i+1})) grad(f(x_i))$
- 8. Находим приближение гессиана по формуле $H_{j+1} = H_j (H_j y_j y_j^T H_j)/(y_j^T H_j y_j) + (s_j s_j^T)/(y_j^T s_j)$
- 9. Возвращаемся на шаг №2

```
int Fletcher_Powell_Davidon( double (*f)(double *),
                        void (*df)(double*, double*),
                        int (*Stopping_Rule)(double*, double*, int, int),
                        double *a, double *dfa, double
line_search_cutoff,
                        double line_search_cutoff_scale_factor,
                        double line_search_tolerance, int n )
{
  double *x;
  double *dx;
  double *dg;
  double *H;
  double *Hg;
  double *v;
  double p;
  int iteration = 0;
  int count_between_resets = n;
  int err = 0;
  x = (double *) malloc( n * sizeof(double) );
  v = (double *) malloc( n * sizeof(double) );
  dx = (double *) malloc( n * sizeof(double) );
  dg = (double *) malloc( n * sizeof(double) );
  Hg = (double *) malloc( n * sizeof(double) );
  H = (double *) malloc(((n * (n + 1)) >> 1) * sizeof(double));
  if (H == NULL) err = -1;
  else {
     df(a, dfa);
     do {
     iteration++;
     count_between_resets++;
     if (count between resets > n) {
            Identity_Matrix_ut( H, n );
            count_between_resets = 1;
     Multiply_Sym_Matrix_by_Vector_ut(v, H, dfa, n);
     Minimize_Down_the_Line(f, a, f(a), &p, v, x, line_search_cutoff,
                  line_search_cutoff_scale_factor,
line_search_tolerance, n);
     Subtract_Vectors(dx, x, a, n);
     Copy_Vector(a, x, n);
     Copy_Vector(x, dfa, n);
```

```
df(a, dfa);
      Subtract_Vectors(dg, dfa, x, n);
      Update_H(H, dx, dg, Hg, n);
      err = Stopping_Rule(dx, dfa, iteration, n);
      } while ( !err );
  }
  free(Hg);
  free(H);
  free(dg);
  free(dx);
  free(v);
  free(x);
  return err;
}
static void Update H(double *H, double* dx, double* dg, double* Hg, int
n)
{
  double *Hdg;
  double dxtdg;
  double dgtHdg;
  double *pH;
  int i, j;
  dxtdg = Inner_Product(dx, dg, n);
  Multiply_Sym_Matrix_by_Vector_ut(Hg, H, dg, n);
  dgtHdg = Inner_Product(dg, Hg, n);
  dxtdg = 1.0 / dxtdg;
  dgtHdg = 1.0 / dgtHdg;
  pH = H;
  for (i = 0; i < n; i++)</pre>
     for (j = i; j < n; j++)
     *pH++ += dxtdg * dx[i] * dx[j] - dgtHdg * Hg[i] * Hg[j];
}
```

Комментарии по коду

double (*f)(double *) //указатель на функцию f от n-переменных

void (*df)(**double***, **double***) //функция, вычисляющая градиент в точке а, и возвращающая результат в массив dfa

Вычисление гессиана вынесено в отдельную функцию.

Источник кода:

 $\underline{\text{http://www.mymathlib.com/optimization/nonlinear/unconstrained/fletcher_powell_davidon.ht} \\ \underline{\text{ml}}$

Выполнили: Богатырев Илья, Скаборт Константин, Степанов Денис, Амиров Аскар. КМБО-03-14