

2. Projekt

Quasi-Newton-Verfahren & Gauß-Newton-Verfahren

im Fach

Numerische Optimierung

Juni 2020

Maximilian Gaul

Aufgabe 1

Siehe Programmcode in Project2.m.

Aufgabe 2

$$\begin{aligned}
 & I - \frac{s(As)^T}{s^T As} + \frac{A^{-1}yy^T}{y^T s} + \frac{(s-A^{-1}y)s^T A + s(s-A^{-1}y)^T A}{y^T s} - \frac{(s-A^{-1}y)s^T A}{y^T ss^T As} + \frac{(s-A^{-1}y)s^T yy^T + s(s-A^{-1}y)^T yy^T}{(y^T s)^2} - \frac{(s-A^{-1}y)^T yss^T As(A s)^T}{(y^T s)^2 s^T As} - \frac{(s-A^{-1}y)^T yss^T yy^T}{(y^T s)^2 y^T s} \\
 & I - \frac{ss^T A}{s^4 As} + \frac{A^{-1}yy^T}{y^T s} + \frac{ss^T A - A^{-1}ys^T A + s(s^T - (A^{-1}y)^T)A}{y^T s} - \frac{ss^T As^T A - A^{-1}ys^T As^T A + s(s^T - (A^{-1}y)^T)As^T A}{y^T ss^T As} + \frac{ss^T yy^T - A^{-1}ys^T yy^T + s(s^T - (A^{-1}y)^T)yy^T}{(y^T s)^2} - \frac{(s^T - (A^{-1}y)^T)yss^T A}{(y^T s)^2 s^T As} + \frac{(s^T - (A^{-1}y)^T)yss^T As^T A}{(y^T s)^2 y^T s} - \frac{(s^T - (A^{-1}y)^T)yss^T yy^T}{(y^T s)^2 y^T s} \\
 & I - \frac{ss^T A}{s^4 As} + \frac{A^{-1}yy^T}{y^T s} + \frac{2ss^T A - A^{-1}ys^T A - sy^T}{y^T ss^T As} - \frac{2ss^T A - A^{-1}ys^T A - sy^T}{y^T ss^T As} \cdot ss^T A + \frac{s^T y - y^T (A^{-1})^T}{(y^T s)^2} \cdot ss^T A + \frac{(s^T - y^T (A^{-1})^T)yss^T A}{(y^T s)^2 s^T As} - \frac{(s^T - y^T (A^{-1})^T)yss^T yy^T}{(y^T s)^2 y^T s}
 \end{aligned}$$

Aufgabe 3

Wenn die Suchrichtung des BFGS Verfahrens:

$$d = -B \cdot \nabla f(x)$$

keine Abstiegsrichtung ist, d.h. die Bedingung:

$$\nabla f(x)^T \cdot d < 0$$

nicht erfüllt ist, muss das Verfahren 'resettet' werden. In diesem Fall bietet es sich an, die Suchrichtung auf den negativen Gradienten zu setzen:

$$d = -\nabla f(x)$$

Da nun die Abstiegsrichtung nicht mehr zur approximierten Inversen der Hesse-Matrix B passt, muss diese ebenfalls für den nächsten Schritt neu bestimmt werden. Hierzu bieten sich verschiedene Möglichkeiten an:

- Wie beim Start des BFGS-Verfahrens $B = I$ setzen
 - Hierbei geht jeglicher berechnete Fortschritt verloren, es handelt sich um einen recht naiven Ansatz
- Die Hesse-Matrix einmalig aus Differenzenquotienten des Gradienten bestimmen und anschließend invertieren
 - Hoher Rechenaufwand von $\mathcal{O}(n^2)$ für die Hesse-Matrix und nochmal $\mathcal{O}(n^3)$ für das Invertieren
 - Bisher berechneter Fortschritt geht ebenfalls verloren aber die Approximation der Hesse-Matrix ist sehr genau
- Man könnte, wie in den Vorlesungsfolien beschrieben, $\frac{y^T s}{y^T y} \cdot I_n$ als positiv-definitve Matrix verwenden

Um herauszufinden, welche dieser Methoden am besten geeignet ist (d.h. die richtig Lösung in der kürzesten Zeit findet), wird die Laufzeit des inversen BFGS-Verfahrens bestimmt:

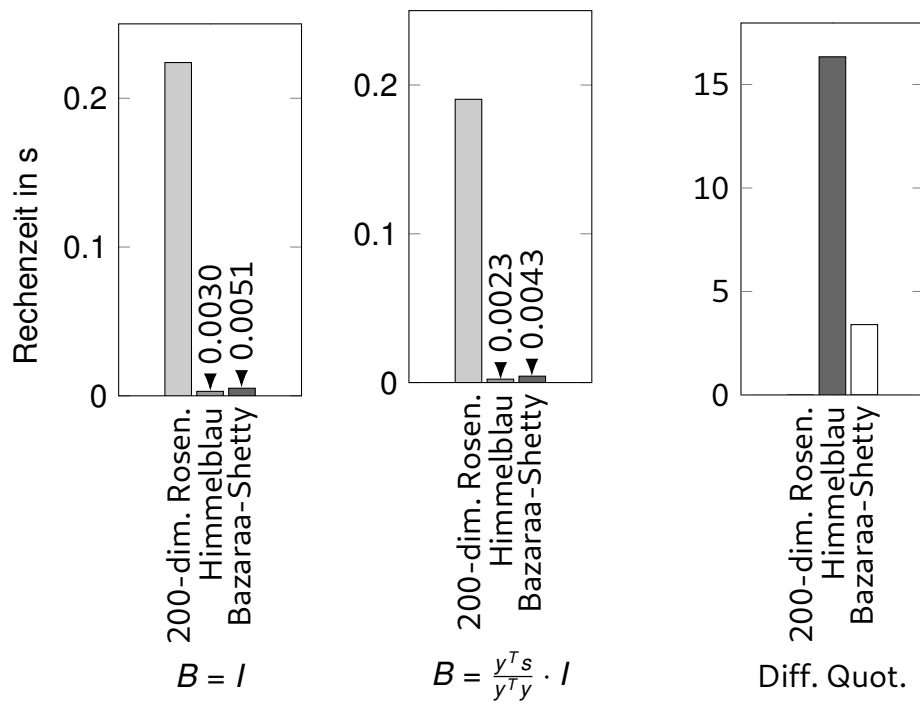


Abbildung 1: Vergleich der Rechenzeit für eine Genauigkeit von 10^{-8} gemittelt über 100 Durchläufe