

Convex Optimization and Applications - Project

1. מגישים:

- שם: גל ברזנסקי ת"ז: 205485816
- שם: אנטון לובמן ת"ז: 321123788
- שם: דור נריה ת"ז: 205439920

2. תיאור הבעיה:

ביצענו פירוק צ'ולסקי לבעיה המקורית וקיבלנו את הבעיה הבאה:

$$\begin{aligned}
 & \min_{K > 0, K \text{ is } k\text{-Band}} \text{Tr}(SK) - \log(|K|) \\
 \Leftrightarrow & \min_{\substack{L \text{ is } k\text{-Band} \\ L \text{ is lower triangular}}} \text{Tr}(SLL^T) - \log(|LL^T|) \\
 \Leftrightarrow & \min_{\substack{L \text{ is } k\text{-Band} \\ L \text{ is lower triangular}}} \text{Tr}(SLL^T) - \log(|L|^2) \\
 \Leftrightarrow & \min_{\substack{L \text{ is } k\text{-Band} \\ L \text{ is lower triangular}}} \text{Tr}(SLL^T) - \sum_i^n \log((L_{i,i})^2)
 \end{aligned}$$

כאשר L היא מטריצה משולשית תחתונה ו k -Band.

הסיבה שיכולנו לבצע את הפירוק הנ"ל היא כיוון שנתון ש K היא PSD ולכן לא יכול להיות שה K שמביאה למינימום היא לא הפיכה שכן במקרה זה הדטרמיננטה תהיה 0 ו \logdet ישאף לאינסוף.

הוכחה שפירוק צ'ולסקי יוצא k -band: ראה נספח.

3. האלגוריתם:

בחרנו להשתמש באלגוריתם *gradient descent*.

כאשר בכל איטרציה אנו מטילים למרחב ה k -Band ע"י איפוס האינדקסים הרלוונטיים בגראדיינט שקיבלנו.

בנוסף נשים לב שאנחנו לא צריכים לדאוג לכך המטריצה שלנו היא PSD מכיוון שהמטריצה שנחזיר היא LL^T שהיא כמובן PSD.

4. התאמת האלגוריתם לשיפור ביצועים:

התאמנו את האלגוריתם ע"י כך שחישבנו את הגראדיינט בהתחשב בתכונות של L . וקיבלנו שע"פ הגרסה השקולה האחרונה לבעייה הגראדיינט לפי L הוא:

$$\frac{\partial f}{\partial L} = 2 \cdot S \cdot L - \text{diag} \left(\frac{2}{L_{i,i}} \right) = 2(S \cdot L - \text{diag}(L)^{-1})$$

כאשר $\text{diag}(L)$ היא מטריצה אלכסונית עם האלכסון הראשי של L . נשים לב שכדי לחשב את הגראדיינט הנ"ל אין צורך להפוך מטריצה. בנוסף גודל הצעד מחושב באמצעות Line Search ע"פ האלגוריתם שמופיע בספר הקורס.

חילוק לתת בעיות:

חילקנו את המטריצה לבלוקים בגודל $k + 1$ על האלכסון, ועשינו אופטימיזציה עם GD עבור הבלוק המתאים ב S . ראה הסבר בנספח על אופן הפירוק לתתי בעיות. לאחר מכן חיברנו את כל המטריצות למטריצה גדולה ודרסנו את הערכים החופפים. **ניחוש ראשוני** - אם הבלוק של S באותו צעד הפך אז אנו לוקחים את:

$$P(\text{cholesky}(S^{-1}))$$

כאשר P היא ההטלה ל- $k - \text{Band}$ המתאים. אם הבלוק איננו הפך אז אנחנו לוקחים את:

$$P \left(\text{cholesky} \left(\frac{1}{S} \right) \right)$$

$$\left[\frac{1}{S} \right]_{i,j} = \frac{1}{[S]_{i,j}} \quad \text{כאשר}$$

5. התחשבות במימד של S וזמן ריצה כללי:

האלגוריתם אינו מושפע כמעט מהמימד של S אלא בעיקר מהפרמטר k של $k - \text{Band}$. בפירוט: מספר תתי הבעיות אותו נפתור מושפע מ- S שכן יהיו $n - k + 1$ תתי בעיות, אולם כל תת בעיה בפני עצמה תלויה רק ב k . סה"כ זמן ריצה לכל תת בעיה הוא $O(k^3)$. ראה נספח. סה"כ $O(nk^3)$, זאת בניגוד לפיתרון ללא חלוקה לתתי בעיות שהיה לוקח $O(n^3)$. ולכן עבור k קטן החלוקה לתתי בעיות שיפרה משמעותית את זמן הריצה.

נספח

1. הוכחה שפירוק צ'ולסקי יוצא k -band : נראה שבהינתן מטריצה L משולשית תחתונה ו- $K = LL^T$ band. נקבל המטריצה $K = LL^T$ היא גם k -Band עם אותו k . עבור בה"כ $i > j + k$ מתקיים:

$$[LL^T]_{i,j} = \sum_{m=1}^n L_{i,m} \cdot L_{j,m}$$

כעת עבור $1 \leq m \leq j < i - m < k$ ומכאן $L_{i,m} = 0$ כיוון ש $i - m > k$

ועבור $m > j$ מתקיים $L_{j,m} = 0$ כיוון ש L משולשית תחתונה.

סה"כ קיבלנו

$$[LL^T]_{i,j} = 0 \quad \forall \quad |i - j| > k \Rightarrow K = LL^T \text{ is } k\text{-Band}$$

2. הסבר הפירוק לתתי בעיות :

נחלק את S לבלוקים בגודל $k + 1$ על האלכסון. ונכפיל ב L_1 בגודל המתאים :

$$Tr(S^1 \cdot L_1 \cdot L_1^T) - \sum_i \log((L_{i,i})^2) = \sum_i \sum_j \sum_l S_{ij}^1 \cdot L_{lj} \cdot L_{li} - \sum_i \log((L_{i,i})^2)$$

$$Tr(S \cdot L \cdot L^T) - \sum_i \log((L_{i,i})^2) = \sum_i \sum_j \sum_l S_{ij} \cdot L_{lj} \cdot L_{li} - \sum_i \log((L_{i,i})^2) =$$

$$\rightsquigarrow \sum_p \left(\sum_i \sum_j \sum_l (S_p)_{ij} \cdot (L_p)_{lj} \cdot (L_p)_{li} - \sum_i \log((L_p)_{i,i}^2) \right)$$

כאשר S_p, L_p הם תת מטריצות המהוות בלוקים בגודל $k + 1$

3. זמן ריצה לתת בעיה :

בחישוב הניחוש הראשוני אם התת מטריצה S_p הפיכה אזי מבצעים פירוק צ'ולסקי על ההופכית- $O(k^3)$

וכן בחישוב הגראדיינט מתבצע כפל מטריצות $S \cdot L$ שהוא גם מתבצע ב $O(k^3)$ ולכן סה"כ $O(k^3)$ לכל תת בעיה.