

4. ЛЕКЦИЯ. Безусловная оптимизация многих переменных. Методы первого порядка.

Методы первого порядка используют информацию о значениях целевой функции $f(\bar{x})$ и её первых производных. Предполагается, что функция $f(\bar{x})$ и её первые производные существуют и непрерывны. Направление смещения от точки $\bar{x}^{(k)}$ к точке $\bar{x}^{(k+1)}$ описывается представленной на первой лекции интеграционной процедурой (2.1)

$$\bar{x}^{(k+1)} = \bar{x}^{(k)} + h_k \bar{p}^{(k)}, \quad (2.1)$$

где k – номер итерации $k = 0, 1, \dots$;

$\bar{x}^{(k)}$ – текущее приближение;

h_k – величина шага;

\bar{p}^k – вектор, определяющий направление убывания функции $f(\bar{x})$.

и совпадает с направлением вектора антиградиента целевой функции $\bar{p}^{(k)} = -\nabla f(\bar{x}^{(k)})$. Все итерационные процессы, в которых направление движения на каждом шаге совпадает с антиградиентом функции, называются градиентными методами. Существует несколько модификаций градиентных методов, различающихся правилом выбора длины шага в направлении антиградиента функции.

Мы рассмотрим наиболее распространённые на практике следующие методы: *метод градиентного спуска с постоянным шагом, метод наискорейшего градиентного спуска, метод покоординатного спуска, метод сопряжённых направлений*.

Метод градиентного спуска с постоянным шагом

Сущность метода градиентного спуска с постоянным шагом заключается в следующем. Выбирается начальная точка $\bar{x}^{(0)}$ из области определения функции $f(\bar{x})$. Координаты новой точки вычисляются по формуле

$$\bar{x}^{(k+1)} = \bar{x}^{(k)} - h_k \nabla f(\bar{x}^{(k)}), \quad (2.2)$$

где k – номер итерации $k = 0, 1, \dots$,

h_k – величина шага,

$\nabla f(\bar{x}^{(k)})$ – градиент функции $f(\bar{x})$ в точке $\bar{x}^{(k)}$,

$$\nabla f(\bar{x}^{(k)}) = \left(\frac{\partial f(\bar{x}^{(k)})}{\partial x_1}, \frac{\partial f(\bar{x}^{(k)})}{\partial x_2}, \dots, \frac{\partial f(\bar{x}^{(k)})}{\partial x_n} \right).$$

Начальная величина шага h_0 задаётся пользователем. В каждой новой точке поиска $\bar{x}^{(k+1)}$ проверяется условие убывания функции $f(\bar{x}^{(k+1)}) < f(\bar{x}^{(k)})$. Если условие нарушается, то постепенно уменьшается величина шага h_k , т.е. точка $\bar{x}^{(k+1)}$ приближается к точке $\bar{x}^{(k)}$ до тех пор, пока условие не выполнится. В полученной точке $\bar{x}^{(k+1)}$ определяется новое направление градиента и осуществляется новый спуск. Процесс продолжается пока не будет выполнено условие окончания поиска. В качестве условия окончания поиска используется близость к нулю нормы градиента $\|\nabla f(\bar{x}^{(k+1)})\| \leq \varepsilon$.

Геометрическая иллюстрация поиска минимума целевой функции методом градиентного спуска с постоянным шагом для случая $n = 2$ представлена на рис. 1.

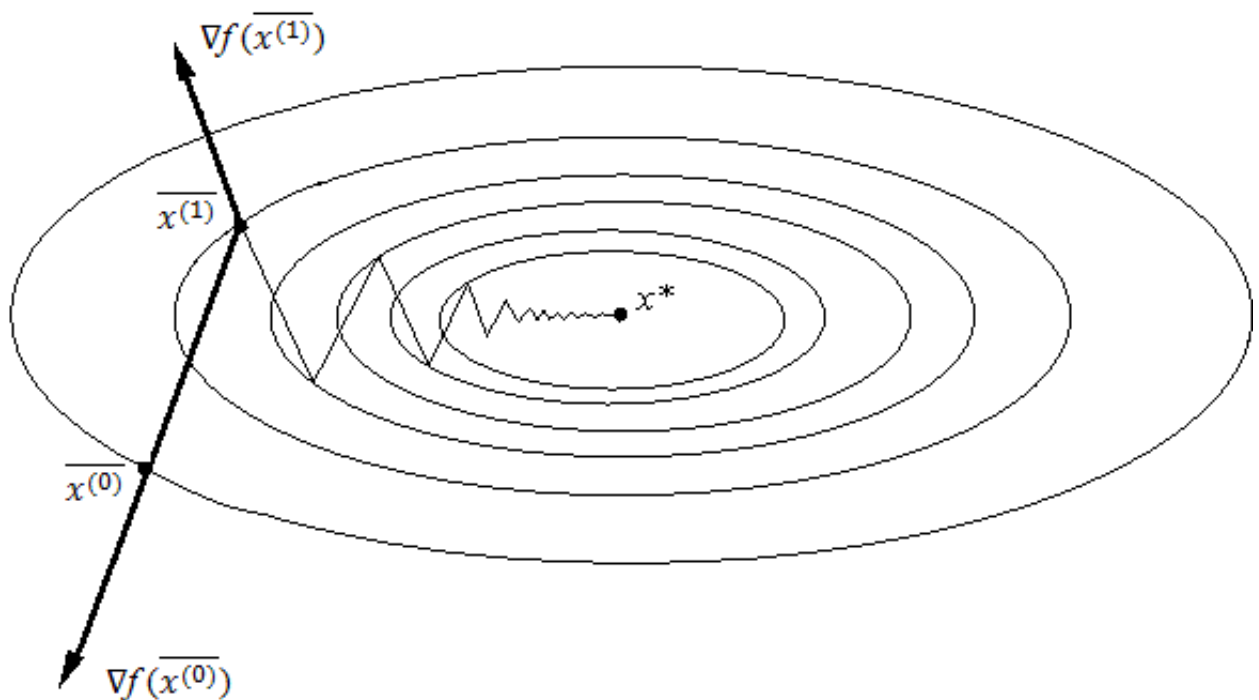


Рис. 1. Графическая иллюстрация поиска точки минимума методом градиентного спуска с постоянным шагом

Алгоритм метода минимизации целевой функции $f(\bar{x})$ методом градиентного спуска с постоянным шагом заключается в следующем:

1. Задать размерность задачи оптимизации n , координаты начальной точки $\bar{x}^{(0)} = (x_1^{(0)}, x_2^{(0)}, \dots, x_n^{(0)})$, начальную величину шага h_0 , точность поиска ε .

2. Положить счётчик числа итерация $k = 0$

3. Вычислить значение функции $f(\bar{x}^{(k)})$ в точке $\bar{x}^{(k)}$.

4. Определить координаты вектора градиента функции $f(\bar{x})$ в точке

$$\bar{x}^{(k)} = (x_1^{(k)}, x_2^{(k)}, \dots, x_n^{(k)}).$$

5. Проверить условие окончания поиска

$$\|\nabla f(\bar{x}^{(k)})\| = \sqrt{\sum_{i=1}^n \left(\frac{\partial f(\bar{x}^{(k)})}{\partial x_i} \right)^2} \leq \varepsilon.$$

Если условие выполнено, то перейти к пункту 8, иначе – к пункту 6.

6. Определить координаты точки $\bar{x}^{(k+1)} = \bar{x}^{(k)} - h_k \nabla f(\bar{x}^{(k)})$ и значение целевой функции $f(\bar{x}^{(k+1)})$.

7. Проверить условие убывания функции $f(\bar{x}^{(k+1)}) < f(\bar{x}^{(k)})$.

Если условие выполнено, то положить $k = k + 1$, $f(\bar{x}^{(k)}) = f(\bar{x}^{(k+1)})$ и перейти к пункту 4, иначе – положить $h_k = \frac{h_k}{2}$ и перейти к пункту 6.

8. Расчёт окончен. Полагаем $\bar{x}^* = \bar{x}^{(k)}$.

Пример. Найти минимум целевой функции

$$f(\bar{x}) = x_1^2 - x_1 x_2 + 3x_2^2 - x_1$$

методом градиентного спуска с постоянным шагом с точностью $\varepsilon = 0,1$.

Решение. Зададим начальную точку $\bar{x}^{(0)} = (x_1^{(0)}, x_2^{(0)})^T = (0; 0)^T$ и начальную величину шага $h = 0,4$.

Найдем градиент функции в произвольной точке $\bar{x}^{(k)} = (x_1^{(k)}, x_2^{(k)})^T$

$$\nabla f(\overline{x^{(k)}}) = \left(\frac{\partial f(\overline{x^{(k)}})}{\partial x_1}; \frac{\partial f(\overline{x^{(k)}})}{\partial x_2} \right)^T = (2x_1^{(k)} - x_2^{(k)} - 1; -x_1^{(k)} + 6x_2^{(k)})^T.$$

Итерация $k = 0$. Вычислим значение целевой функции $f(\overline{x^{(0)}})$ и градиент $\nabla f(\overline{x^{(0)}})$ в начальной точке $x^{(0)}$: $f(\overline{x^{(0)}}) = 0$; $\nabla f(\overline{x^{(0)}}) = (-1; 0)^T$.

		Координаты вершины		Значение функции
		1	2	
Номер вершины	0	$x_1^{(0)} = 0$	$x_2^{(0)} = 0$	$f(\overline{x^{(0)}}) = 0$

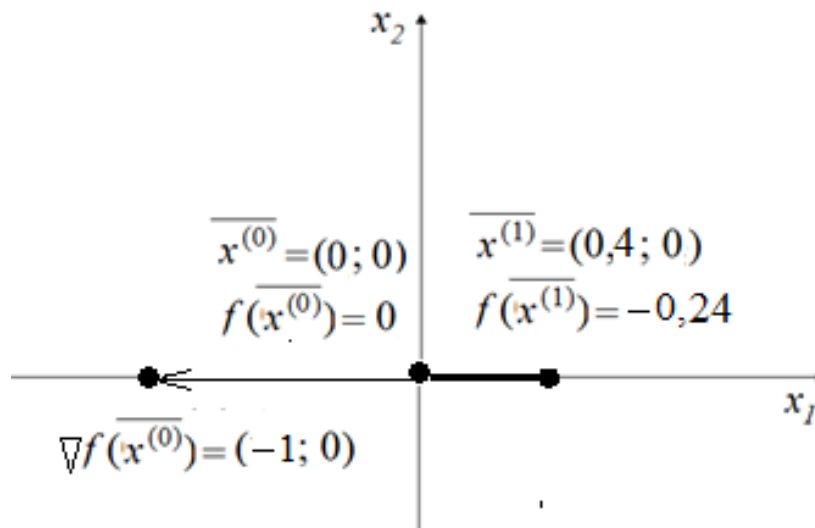
Определим координаты точки $\overline{x^{(1)}}$

$$\overline{x^{(1)}} = \overline{x^{(0)}} - h \nabla f(\overline{x^{(0)}}) = (0; 0)^T - 0,4 * (-1; 0)^T = (0,4; 0)^T$$

и значение целевой функции в этой точке

$$f(\overline{x^{(1)}}) = -0,240.$$

Тогда



		Координаты вершины		Значение функции
		1	2	
Номер вершины	0	$x_1^{(0)} = 0$	$x_2^{(0)} = 0$	$f(\overline{x^{(0)}}) = 0$
	1	$x_1^{(1)} = 0,4$	$x_2^{(1)} = 0$	$f(\overline{x^{(1)}}) = -0,24$

Сравним $f(\overline{x^{(0)}})$ и $f(\overline{x^{(1)}})$. Поскольку $f(\overline{x^{(1)}}) < f(\overline{x^{(0)}})$, то условие убывания функции выполнено.

Проверим условие окончания поиска. Для этого вычислим вектор градиента $\nabla f(\overline{x^{(1)}})$ в точке $\overline{x^{(1)}}$:

$$\nabla f(\overline{x^{(1)}}) = (-0,2; -0,4)^T.$$

Найдем норму вектора градиента $\overline{x^{(1)}} = (0,4; 0)^T$

$$\nabla f(\overline{x^{(1)}}) = (2x_1^{(1)} - x_2^{(1)} - 1; -x_1^{(1)} + 6x_2^{(1)})^T = (-0,2; -0,4)$$

$$\|\nabla f(\overline{x^{(1)}})\| = \sqrt{(-0,2)^2 + (-0,4)^2} = 0,447 > \varepsilon.$$

Итерации продолжаются.

Итерация $k = 1$. Определим координаты точки $\overline{x^{(2)}}$

$$\overline{x^{(2)}} = \overline{x^{(1)}} - h \nabla f(\overline{x^{(1)}}) = (0,4; 0)^T - 0,4 * (-0,2; -0,4)^T = (0,48; 0,16)^T$$

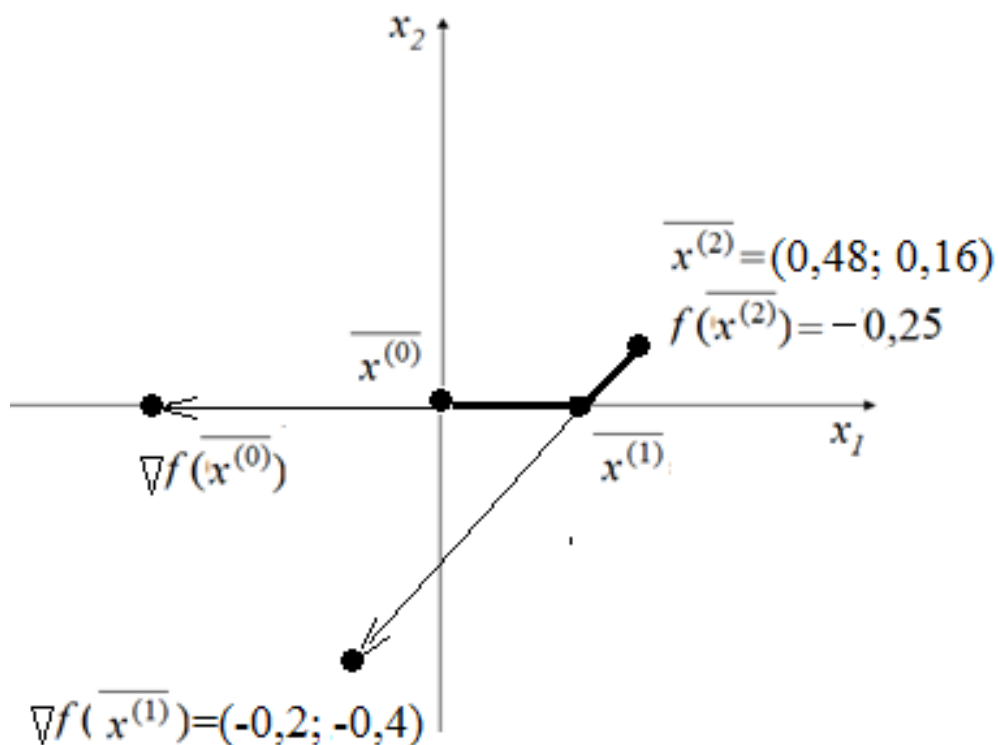
и значение целевой функции в этой точке

$$f(\overline{x^{(2)}}) = -0,250.$$

Запишем значения в таблицу

		Координаты вершины		Значение функции
		1	2	
Номер вершины	0	$x_1^{(0)} = 0$	$x_2^{(0)} = 0$	$f(\overline{x^{(0)}}) = 0$
	1	$x_1^{(1)} = 0,4$	$x_2^{(1)} = 0$	$f(\overline{x^{(1)}}) = -0,24$
	2	$x_1^{(2)} = 0,48$	$x_2^{(2)} = 0,16$	$f(\overline{x^{(2)}}) = -0,25$

Построим график



Сравним $f(\overline{x^{(1)}})$ и $f(\overline{x^{(2)}})$. Поскольку $f(\overline{x^{(2)}}) < f(\overline{x^{(1)}})$, то условие убывания функции выполнено.

Проверим условие окончания поиска. Для этого вычислим вектор градиента $\nabla f(\overline{x^{(2)}})$ в точке $\overline{x^{(2)}}$:

$$\nabla f(\overline{x^{(2)}}) = (-0,200; 0,481)^T.$$

Найдем норму вектора градиента

$$\|\nabla f(\overline{x^{(2)}})\| = \sqrt{(-0,200)^2 + (0,481)^2} = 0,521 > \varepsilon.$$

Итерации продолжаются.

Итерация $k = 2$. Определим координаты точки $\overline{x^{(3)}}$

$$\begin{aligned} \overline{x^{(3)}} &= \overline{x^{(2)}} - h \nabla f(\overline{x^{(2)}}) = (0,48; 0,16)^T - 0,4 * (-0,200; 0,481)^T = \\ &= (0,560; -0,032)^T \end{aligned}$$

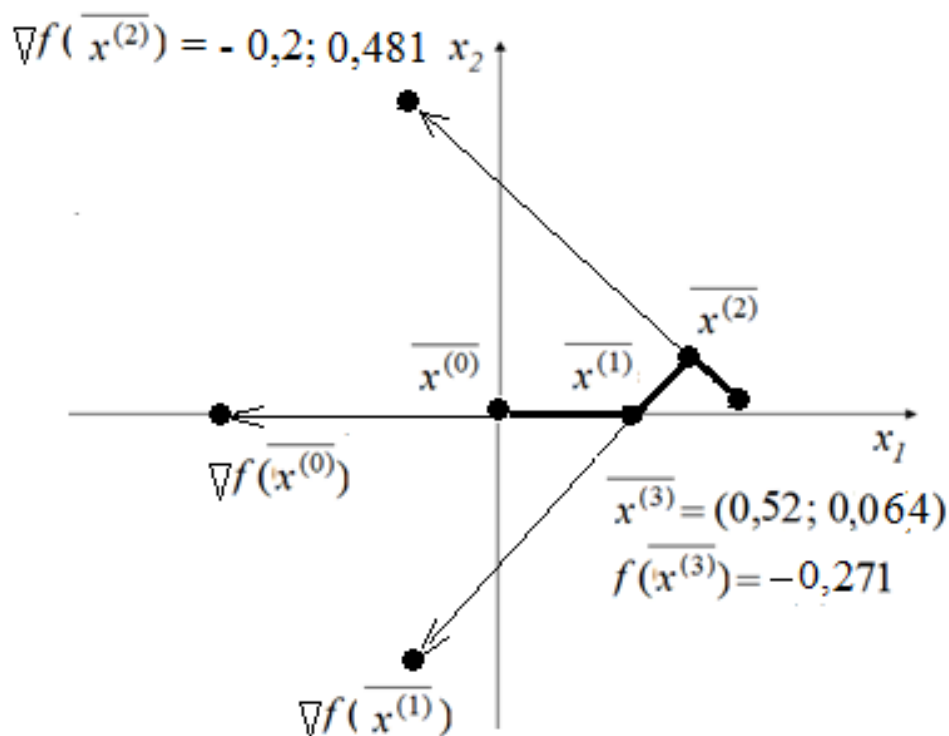
и значение целевой функции в этой точке

$$f(\overline{x^{(3)}}) = -0,225.$$

Сравним $f(\bar{x}^{(2)})$ и $f(\bar{x}^{(3)})$. Поскольку $f(\bar{x}^{(3)}) > f(\bar{x}^{(2)})$, то условие убывания функции не выполнено. Уменьшим величину шага $h = \frac{h}{2} = 0,2$ и повторим вычисления координат точки $\bar{x}^{(3)}$

$$\bar{x}^{(3)} = \bar{x}^{(2)} - h \nabla f(\bar{x}^{(2)}) = (0,48; 0,16)^T - 0,2 * (-0,2; 0,481)^T = (0,520; 0,064)^T$$

Значение целевой функции $f(\bar{x}^{(3)}) = -0,271$.



Сравним $f(\bar{x}^{(2)})$ и $f(\bar{x}^{(3)})$. Поскольку $f(\bar{x}^{(3)}) < f(\bar{x}^{(2)})$, то условие убывания функции выполнено.

		Координаты вершины		Значение функции
		1	2	
Номер вершины	0	$x_1^{(0)} = 0$	$x_2^{(0)} = 0$	$f(\bar{x}^{(0)}) = 0$
	1	$x_1^{(1)} = 0,4$	$x_2^{(1)} = 0$	$f(\bar{x}^{(1)}) = -0,24$
	2	$x_1^{(2)} = 0,48$	$x_2^{(2)} = 0,16$	$f(\bar{x}^{(2)}) = -0,25$
	3	$x_1^{(3)} = 0,52$	$x_2^{(3)} = 0,064$	$f(\bar{x}^{(3)}) = -0,271$

Проверим условие окончания поиска. Для этого вычислим вектор градиента $\nabla f(\overline{x^{(3)}})$ в точке $\overline{x^{(3)}}$:

$$\nabla f(\overline{x^{(3)}}) = (-0,024; -0,136)^T.$$

Найдем норм вектора градиента

$$\|\nabla f(\overline{x^{(3)}})\| = \sqrt{(-0,024)^2 + (-0,136)^2} = 0,138 > \varepsilon.$$

Итерации продолжаются.

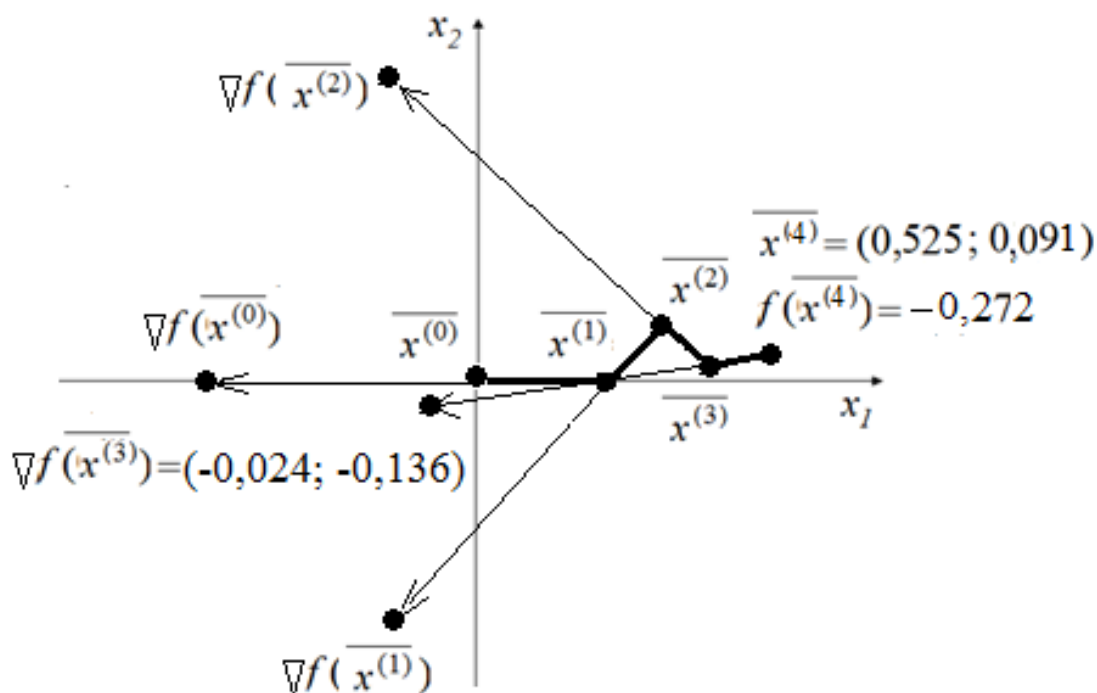
Итерация $k = 3$. Определим координаты точки $\overline{x^{(4)}}$

$$\begin{aligned}\overline{x^{(4)}} &= \overline{x^{(3)}} - h \nabla f(\overline{x^{(3)}}) = (0,520; 0,064)^T - 0,2 * (-0,024; -0,136)^T = \\ &= (0,525; 0,091)^T\end{aligned}$$

и значение целевой функции в этой точке

$$f(\overline{x^{(4)}}) = -0,272.$$

Сравним $f(\overline{x^{(3)}})$ и $f(\overline{x^{(4)}})$. Поскольку $f(\overline{x^{(3)}}) < f(\overline{x^{(4)}})$, то условие убывания функции выполнено



		Координаты вершины		Значение функции
		1	2	
Номер вершины	0	$x_1^{(0)} = 0$	$x_2^{(0)} = 0$	$f(\overline{x^{(0)}}) = 0$
	1	$x_1^{(1)} = 0,4$	$x_2^{(1)} = 0$	$f(\overline{x^{(1)}}) = -0,24$
	2	$x_1^{(2)} = 0,48$	$x_2^{(2)} = 0,16$	$f(\overline{x^{(2)}}) = -0,25$
	3	$x_1^{(3)} = 0,52$	$x_2^{(3)} = 0,064$	$f(\overline{x^{(3)}}) = -0,271.$
	4	$x_1^{(4)} = 0,525$	$x_2^{(4)} = 0,091$	$f(\overline{x^{(4)}}) = -0,272$

Проверим условие окончания поиска. Для этого вычислим вектор градиента $\nabla f(\overline{x^{(4)}})$ в точке $\overline{x^{(4)}}$:

$$\nabla f(\overline{x^{(4)}}) = (-0,042; 0,022)^T$$

Найдем норму вектора градиента

$$\|\nabla f(\overline{x^{(4)}})\| = \sqrt{(-0,042)^2 + (0,022)^2} = 0,047 < \varepsilon.$$

Расчет окончен. Найдена точка

$$x^{(*)} = x^{(4)} = (0,525; 0,091)^T, f(\overline{x^{(*)}}) = -0,272.$$