

Метод сопряжённых градиентов

МЕТОДЫ ВЫПУКЛОЙ ОПТИМИЗАЦИИ

НЕДЕЛЯ 9

Даня Меркулов Пётр Остроухов





Квадратичная задача оптимизации

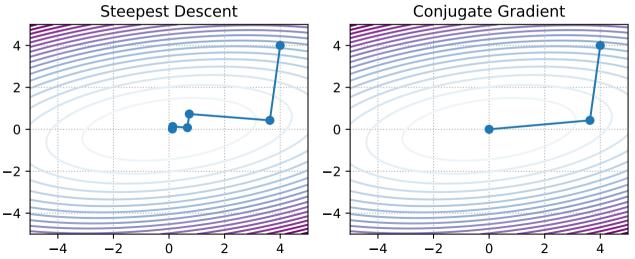
Сильно выпуклая квадратичная функция



Рассмотрим следующую квадратичную задачу оптимизации:

Условия оптимальности

$$\min_{x \in \mathbb{R}^n} f(x) = \min_{x \in \mathbb{R}^n} \frac{1}{2} x^\top A x - b^\top x + c, \text{ rge } A \in \mathbb{S}^n_{++}. \tag{1}$$



Наискорейший спуск aka точный линейный поиск



$$\alpha_k = \arg\min_{\alpha \in \mathbb{R}^+} f(x_{k+1}) = \arg\min_{\alpha \in \mathbb{R}^+} f(x_k - \alpha \nabla f(x_k))$$

Более теоретический, чем практический подход к выбору шага. Он также позволяет анализировать сходимость, но точный линейный поиск может быть численно сложным, если вычисление функции занимает слишком много времени или требует слишком много ресурсов.

Интересное теоретическое свойство этого метода заключается в том, что каждая следующая итерация метода ортогональна предыдущей:

$$\alpha_k = \arg\min_{\alpha \in \mathbb{R}^+} f(x_k - \alpha \nabla f(x_k))$$

Наискорейший спуск aka точный линейный поиск



$$\alpha_k = \arg\min_{\alpha \in \mathbb{R}^+} f(x_{k+1}) = \arg\min_{\alpha \in \mathbb{R}^+} f(x_k - \alpha \nabla f(x_k))$$

Более теоретический, чем практический подход к выбору шага. Он также позволяет анализировать сходимость, но точный линейный поиск может быть численно сложным, если вычисление функции занимает слишком много времени или требует слишком много ресурсов.

Интересное теоретическое свойство этого метода заключается в том, что каждая следующая итерация метода ортогональна предыдущей:

$$\alpha_k = \arg\min_{\alpha \in \mathbb{R}^+} f(x_k - \alpha \nabla f(x_k))$$

Условия оптимальности:

Наискорейший спуск aka точный линейный поиск



$$\alpha_k = \arg\min_{\alpha \in \mathbb{R}^+} f(x_{k+1}) = \arg\min_{\alpha \in \mathbb{R}^+} f(x_k - \alpha \nabla f(x_k))$$

Более теоретический, чем практический подход к выбору шага. Он также позволяет анализировать сходимость, но точный линейный поиск может быть численно сложным, если вычисление функции занимает слишком много времени или требует слишком много ресурсов.

Интересное теоретическое свойство этого метода заключается в том, что каждая следующая итерация метода ортогональна предыдущей:

$$\alpha_k = \arg\min_{\alpha \in \mathbb{R}^+} f(x_k - \alpha \nabla f(x_k))$$

Условия оптимальности:

$$\nabla f(x_k)^T \nabla f(x_{k+1}) = 0$$

• Оптимальное значение для квадратичных функций

$$\nabla f(x_k)^\top A(x_k - \alpha \nabla f(x_k)) - \nabla f(x_k)^\top b = 0 \qquad \alpha_k = \frac{\nabla f(x_k)^T \nabla f(x_k)}{\nabla f(x_k)^T A \nabla f(x_k)}$$

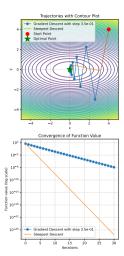


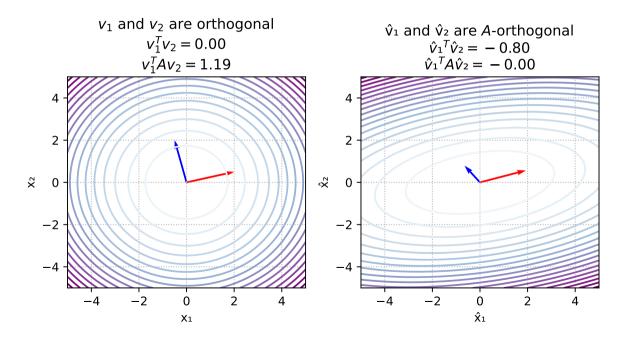
Рисунок 1. Наискорейший спуск

Открыть в Colab 🖺



Ортогональность







Предположим, у нас есть две системы координат и квадратичная функция $f(x)=\frac{1}{2}x^TIx$ выглядит так, как на левой части изображения 2, в то время как в других координатах она выглядит как $f(\hat{x})=\frac{1}{2}\hat{x}^TA\hat{x}$, где $A\in\mathbb{S}^n_{++}$.

$$\frac{1}{2}x^TIx$$

$$\frac{1}{2}\hat{x}^T A \hat{x}$$

Поскольку $A = Q \Lambda Q^T$:

$$\frac{1}{2}\hat{x}^TA\hat{x}$$



 $\frac{1}{2}\hat{x}^T A \hat{x}$

Предположим, у нас есть две системы координат и квадратичная функция $f(x) = \frac{1}{2}x^TIx$ выглядит так, как на левой части изображения 2, в то время как в других координатах она выглядит как $f(\hat{x}) = \frac{1}{2}\hat{x}^TA\hat{x}$, где $A \in \mathbb{S}^n_{++}$.

$$\frac{1}{2}x^TIx$$

Поскольку $A = Q\Lambda Q^T$:

$$\frac{1}{2}\hat{x}^TA\hat{x} = \frac{1}{2}\hat{x}^TQ\Lambda Q^T\hat{x}$$



Предположим, у нас есть две системы координат и квадратичная функция $f(x) = \frac{1}{2}x^TIx$ выглядит так, как на левой части изображения 2, в то время как в других координатах она выглядит как $f(\hat{x}) = \frac{1}{2}\hat{x}^TA\hat{x}$, где $A \in \mathbb{S}^n_{++}$.

$$\frac{1}{2}x^T I x \qquad \qquad \frac{1}{2}\hat{x}^T A \hat{x}$$

Поскольку $A=Q\Lambda Q^T$:

$$\frac{1}{2}\hat{x}^{T}A\hat{x} = \frac{1}{2}\hat{x}^{T}Q\Lambda Q^{T}\hat{x} = \frac{1}{2}\hat{x}^{T}Q\Lambda^{\frac{1}{2}}\Lambda^{\frac{1}{2}}Q^{T}\hat{x}$$



Предположим, у нас есть две системы координат и квадратичная функция $f(x) = \frac{1}{2}x^TIx$ выглядит так, как на левой части изображения 2, в то время как в других координатах она выглядит как $f(\hat{x}) = \frac{1}{2}\hat{x}^TA\hat{x}$, где $A \in \mathbb{S}^n_{++}$.

$$\frac{1}{2}x^TIx \qquad \qquad \frac{1}{2}\hat{x}^TA\hat{x}$$

Поскольку $A=Q\Lambda Q^T$:

$$\frac{1}{2}\hat{x}^T A \hat{x} = \frac{1}{2}\hat{x}^T Q \Lambda Q^T \hat{x} = \frac{1}{2}\hat{x}^T Q \Lambda^{\frac{1}{2}} \Lambda^{\frac{1}{2}} Q^T \hat{x} = \frac{1}{2} x^T I x$$



Предположим, у нас есть две системы координат и квадратичная функция $f(x) = \frac{1}{2}x^TIx$ выглядит так, как на левой части изображения 2, в то время как в других координатах она выглядит как $f(\hat{x}) = \frac{1}{2}\hat{x}^TA\hat{x}$, где $A \in \mathbb{S}^n_{++}$.

$$\frac{1}{2} x^T I x \qquad \qquad \frac{1}{2} \hat{x}^T A \hat{x}$$

Поскольку $A=Q\Lambda Q^T$:

$$\frac{1}{2} \hat{x}^T A \hat{x} = \frac{1}{2} \hat{x}^T Q \Lambda Q^T \hat{x} = \frac{1}{2} \hat{x}^T Q \Lambda^{\frac{1}{2}} \Lambda^{\frac{1}{2}} Q^T \hat{x} = \frac{1}{2} x^T I x \text{ in } \hat{x} = Q \Lambda^{-\frac{1}{2}} x$$



Предположим, у нас есть две системы координат и квадратичная функция $f(x) = \frac{1}{2}x^TIx$ выглядит так, как на левой части изображения 2, в то время как в других координатах она выглядит как $f(\hat{x}) = \frac{1}{2}\hat{x}^TA\hat{x}$, где $A \in \mathbb{S}^n_{++}$.

$$\frac{1}{2} x^T I x \qquad \qquad \frac{1}{2} \hat{x}^T A \hat{x}$$

Поскольку $A=Q\Lambda Q^T$:

$$\frac{1}{2} \hat{x}^T A \hat{x} = \frac{1}{2} \hat{x}^T Q \Lambda Q^T \hat{x} = \frac{1}{2} \hat{x}^T Q \Lambda^{\frac{1}{2}} \Lambda^{\frac{1}{2}} Q^T \hat{x} = \frac{1}{2} x^T I x \text{ in } \hat{x} = Q \Lambda^{-\frac{1}{2}} x$$



Предположим, у нас есть две системы координат и квадратичная функция $f(x) = \frac{1}{2}x^TIx$ выглядит так, как на левой части изображения 2, в то время как в других координатах она выглядит как $f(\hat{x}) = \frac{1}{2}\hat{x}^TA\hat{x}$, где $A \in \mathbb{S}^n_{++}$.

$$\frac{1}{2}x^TIx \qquad \qquad \frac{1}{2}\hat{x}^TA\hat{x}$$

Поскольку $A=Q\Lambda Q^T$:

$$\frac{1}{2} \hat{x}^T A \hat{x} = \frac{1}{2} \hat{x}^T Q \Lambda Q^T \hat{x} = \frac{1}{2} \hat{x}^T Q \Lambda^{\frac{1}{2}} \Lambda^{\frac{1}{2}} Q^T \hat{x} = \frac{1}{2} x^T I x \text{ if } \hat{x} = Q \Lambda^{-\frac{1}{2}} x$$



Векторы $x \in \mathbb{R}^n$ и $y \in \mathbb{R}^n$ называются A-ортогональными (или A-сопряженными), если

$$x^TAy = 0 \qquad \Leftrightarrow \qquad x \perp_A y$$

Когда A = I, A-ортогональность превращается в ортогональность.



Вход: n линейно независимых векторов u_0, \dots, u_{n-1} .

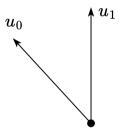


Рисунок 3. Иллюстрация процесса Грама-Шмидта



Вход: n линейно независимых векторов u_0, \dots, u_{n-1} .

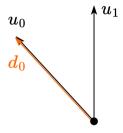


Рисунок 4. Иллюстрация процесса Грама-Шмидта



Вход: n линейно независимых векторов u_0, \dots, u_{n-1} .

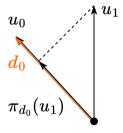


Рисунок 5. Иллюстрация процесса Грама-Шмидта



Вход: n линейно независимых векторов u_0, \dots, u_{n-1} .

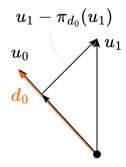


Рисунок 6. Иллюстрация процесса Грама-Шмидта



Вход: n линейно независимых векторов u_0, \dots, u_{n-1} .

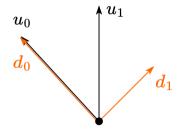
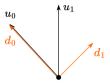


Рисунок 7. Иллюстрация процесса Грама-Шмидта



Вход: n линейно независимых векторов $u_0,\dots,u_{n-1}.$



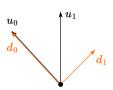


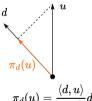
$$\pi_d(u) = rac{\langle d, u
angle}{\|d\|_2^2} d$$



Вход: n линейно независимых векторов $u_0,\dots,u_{n-1}.$

$$d_0=u_0$$





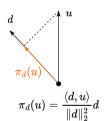
$$\pi_d(u) = rac{\langle d, u
angle}{\|d\|_2^2} d$$



Вход: n линейно независимых векторов $u_0,\dots,u_{n-1}.$

$$\begin{aligned} d_0 &= u_0 \\ d_1 &= u_1 - \pi_{d_0}(u_1) \end{aligned}$$

$$u_0$$
 u_1 d_1





Вход: n линейно независимых векторов $u_0,\dots,u_{n-1}.$

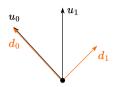


$$\begin{split} &d_0 = u_0 \\ &d_1 = u_1 - \pi_{d_0}(u_1) \\ &d_2 = u_2 - \pi_{d_0}(u_2) - \pi_{d_1}(u_2) \end{split}$$

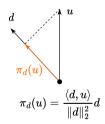
$$d$$
 $\pi_d(u)$ $\pi_d(u) = rac{\langle d, u
angle}{\|d\|_2^2}$



Вход: n линейно независимых векторов $u_0,\dots,u_{n-1}.$ Выход: n линейно независимых попарно ортогональных векторов $d_0,\dots,d_{n-1}.$



$$\begin{split} &d_0 = u_0 \\ &d_1 = u_1 - \pi_{d_0}(u_1) \\ &d_2 = u_2 - \pi_{d_0}(u_2) - \pi_{d_1}(u_2) \\ &\vdots \end{split}$$

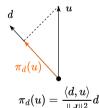




Вход: n линейно независимых векторов u_0, \dots, u_{n-1} .







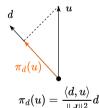
$$\begin{split} &d_0 = u_0 \\ &d_1 = u_1 - \pi_{d_0}(u_1) \\ &d_2 = u_2 - \pi_{d_0}(u_2) - \pi_{d_1}(u_2) \\ &\vdots \\ &d_k = u_k - \sum_{i=0}^{k-1} \pi_{d_i}(u_k) \end{split}$$



Вход: n линейно независимых векторов u_0, \dots, u_{n-1} .

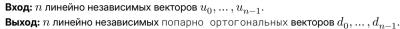


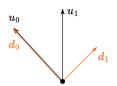




$$\begin{split} &d_0 = u_0 \\ &d_1 = u_1 - \pi_{d_0}(u_1) \\ &d_2 = u_2 - \pi_{d_0}(u_2) - \pi_{d_1}(u_2) \\ &\vdots \\ &d_k = u_k - \sum_{i=0}^{k-1} \pi_{d_i}(u_k) \end{split}$$







d $\pi_d(u)$ $\pi_d(u) = rac{\langle d, u
angle}{\|d\|^2} d$

$$\begin{aligned} d_0 &= u_0 \\ d_1 &= u_1 - \pi_{d_0}(u_1) \\ d_2 &= u_2 - \pi_{d_0}(u_2) - \pi_{d_1}(u_2) \\ &\vdots \\ d_k &= u_k - \sum_{i=0}^{k-1} \pi_{d_i}(u_k) \end{aligned}$$

$$d_k=u_k+\sum_{i=0}^{k-1}\beta_{ik}d_i \qquad \beta_{ik}=-\frac{\langle d_i,u_k\rangle}{\langle d_i,d_i\rangle} \tag{2}$$



Метод сопряженных направлений (CD)



• В изотропном случае A=I метод наискорейшего спуска, запущенный из произвольной точки в n ортогональных линейно независимых направлениях, сойдется за n шагов в точных арифметических вычислениях. Мы пытаемся построить аналогичную процедуру в случае $A \neq I$ с использованием концепции A-ортогональности.



- В изотропном случае A=I метод наискорейшего спуска, запущенный из произвольной точки в n ортогональных линейно независимых направлениях, сойдется за n шагов в точных арифметических вычислениях. Мы пытаемся построить аналогичную процедуру в случае $A \neq I$ с использованием концепции A-ортогональности.
- Предположим, у нас есть набор из n линейно независимых A-ортогональных направлений d_0,\dots,d_{n-1} (которые будут вычислены с помощью процесса Грама-Шмидта).



- В изотропном случае A=I метод наискорейшего спуска, запущенный из произвольной точки в n ортогональных линейно независимых направлениях, сойдется за n шагов в точных арифметических вычислениях. Мы пытаемся построить аналогичную процедуру в случае $A \neq I$ с использованием концепции A-ортогональности.
- Предположим, у нас есть набор из n линейно независимых A-ортогональных направлений d_0,\dots,d_{n-1} (которые будут вычислены с помощью процесса Грама-Шмидта).
- Мы хотим построить метод, который идет из x_0 в x^* для квадратичной задачи с шагами α_i , который, фактически, является разложением x^*-x_0 в некотором базисе:

$$x^* = x_0 + \sum_{i=0}^{n-1} \alpha_i d_i \qquad x^* - x_0 = \sum_{i=0}^{n-1} \alpha_i d_i$$



- В изотропном случае A=I метод наискорейшего спуска, запущенный из произвольной точки в n ортогональных линейно независимых направлениях, сойдется за n шагов в точных арифметических вычислениях. Мы пытаемся построить аналогичную процедуру в случае $A \neq I$ с использованием концепции A-ортогональности.
- Предположим, у нас есть набор из n линейно независимых A-ортогональных направлений d_0,\dots,d_{n-1} (которые будут вычислены с помощью процесса Грама-Шмидта).
- Мы хотим построить метод, который идет из x_0 в x^* для квадратичной задачи с шагами α_i , который, фактически, является разложением x^*-x_0 в некотором базисе:

$$x^* = x_0 + \sum_{i=0}^{n-1} \alpha_i d_i \qquad x^* - x_0 = \sum_{i=0}^{n-1} \alpha_i d_i$$

ullet Мы докажем, что $lpha_i$ и d_i могут быть построены очень эффективно с вычислительной точки зрения (метод сопряженных градиентов).

Идея метода сопряженных направлений (CD)



Таким образом, мы формулируем алгоритм:

Предположим, что нам заранее известны линейно-независимые векторы $u_0,\dots,u_{n-1}.$

$$\text{1.} \quad d_0 = -\nabla f(x_0).$$

Идея метода сопряженных направлений (CD)



Таким образом, мы формулируем алгоритм:

Предположим, что нам заранее известны линейно-независимые векторы $u_0,\dots,u_{n-1}.$

- $\text{1.} \quad d_0 = -\nabla f(x_0).$
- 2. С помощью процедуры точного линейного поиска находим оптимальную длину шага. Вычисляем lpha минимизируя $f(x_k+lpha_kd_k)$ по формуле

$$\alpha_k = -\frac{d_k^\top (Ax_k - b)}{d_k^\top A d_k} \tag{3}$$

Идея метода сопряженных направлений (CD)



Таким образом, мы формулируем алгоритм:

Предположим, что нам заранее известны линейно-независимые векторы $u_0,\dots,u_{n-1}.$

- 1. $d_0 = -\nabla f(x_0)$.
- 2. С помощью процедуры точного линейного поиска находим оптимальную длину шага. Вычисляем lpha минимизируя $f(x_k+lpha_kd_k)$ по формуле

$$\alpha_k = -\frac{d_k^\top (Ax_k - b)}{d_k^\top A d_k} \tag{3}$$

3. Выполняем шаг алгоритма:

$$x_{k+1} = x_k + \alpha_k d_k$$

Идея метода сопряженных направлений (CD)



Таким образом, мы формулируем алгоритм:

Предположим, что нам заранее известны линейно-независимые векторы $u_0,\dots,u_{n-1}.$

- 1. $d_0 = -\nabla f(x_0)$.
- 2. С помощью процедуры точного линейного поиска находим оптимальную длину шага. Вычисляем lpha минимизируя $f(x_k+lpha_kd_k)$ по формуле

$$\alpha_k = -\frac{d_k^\top (Ax_k - b)}{d_k^\top A d_k} \tag{3}$$

3. Выполняем шаг алгоритма:

$$x_{k+1} = x_k + \alpha_k d_k$$

4. Обновляем направление: d_{k+1} получаем из u_{k+1} с помощью модифицированной процедуры Грама–Шмидта в скалярном произведении $\langle v,w \rangle_A = v^\top A w$ относительно уже построенных d_0,\dots,d_k :

$$d_{k+1} = u_{k+1} - \sum_{i=0}^k \beta_{k+1,i} \, d_i, \quad \beta_{k+1,i} = \frac{u_{k+1}^\top A d_i}{d_i^\top A d_i}$$

что обеспечивает $d_{k+1} \perp_A d_j$ для всех $j \leq k$.

Идея метода сопряженных направлений (CD)



Таким образом, мы формулируем алгоритм:

Предположим, что нам заранее известны линейно-независимые векторы $u_0,\dots,u_{n-1}.$

- 1. $d_0 = -\nabla f(x_0)$.
- 2. С помощью процедуры точного линейного поиска находим оптимальную длину шага. Вычисляем lpha минимизируя $f(x_k+lpha_k d_k)$ по формуле

$$\alpha_k = -\frac{d_k^\top (Ax_k - b)}{d_k^\top A d_k} \tag{3}$$

3. Выполняем шаг алгоритма:

$$x_{k+1} = x_k + \alpha_k d_k$$

4. Обновляем направление: d_{k+1} получаем из u_{k+1} с помощью модифицированной процедуры Грама–Шмидта в скалярном произведении $\langle v,w \rangle_A = v^\top A w$ относительно уже построенных d_0,\dots,d_k :

$$d_{k+1} = u_{k+1} - \sum_{i=0}^k \beta_{k+1,i} \, d_i, \quad \beta_{k+1,i} = \frac{u_{k+1}^\top A d_i}{d_i^\top A d_i}$$

что обеспечивает $d_{k+1} \perp_A d_j$ для всех $j \leq k$.

5. Повторяем шаги 2-4, пока не построим n направлений, где n — размерность пространства (x).



🔋 Лемма 1. Линейная независимость А-ортогональных векторов.

Если множество векторов d_1,\dots,d_n - попарно A-ортогональны (каждая пара векторов A-ортогональна), то эти векторы линейно независимы. $A\in\mathbb{S}^n_{++}$.



🔋 Лемма 1. Линейная независимость А-ортогональных векторов.

Если множество векторов d_1,\dots,d_n - попарно A-ортогональны (каждая пара векторов A-ортогональна), то эти векторы линейно независимы. $A\in\mathbb{S}^n_{++}$.

Доказательство

Покажем, что если $\sum\limits_{i=1}^{n} \alpha_i d_i = 0$, то все коэффициенты должны быть равны нулю:



🔋 Лемма 1. Линейная независимость А-ортогональных векторов.

Если множество векторов d_1,\dots,d_n - попарно A-ортогональны (каждая пара векторов A-ортогональна), то эти векторы линейно независимы. $A\in\mathbb{S}^n_{++}$.

Доказательство

Покажем, что если $\sum\limits_{i=1}^{n} \alpha_i d_i = 0$, то все коэффициенты должны быть равны нулю:

$$0 = \sum_{i=1}^{n} \alpha_i d_i$$



🔋 Лемма 1. Линейная независимость А-ортогональных векторов.

Если множество векторов d_1,\dots,d_n - попарно A-ортогональны (каждая пара векторов A-ортогональна), то эти векторы линейно независимы. $A\in\mathbb{S}^n_{++}$.

Доказательство

Покажем, что если $\sum\limits_{i=1}^{n} \alpha_i d_i = 0$, то все коэффициенты должны быть равны нулю:

$$0 = \sum_{i=1}^n \alpha_i d_i$$
 (Умножаем на $d_j^T A$)
$$= d_j^\top A \left(\sum_{i=1}^n \alpha_i d_i\right)$$



🔋 Лемма 1. Линейная независимость А-ортогональных векторов.

Если множество векторов d_1,\dots,d_n - попарно A-ортогональны (каждая пара векторов A-ортогональна), то эти векторы линейно независимы. $A\in\mathbb{S}^n_{++}$.

Доказательство

Покажем, что если $\sum_{i=1}^n \alpha_i d_i = 0$, то все коэффициенты должны быть равны нулю:

$$0 = \sum_{i=1}^n \alpha_i d_i$$
 (Умножаем на $d_j^T A$)
$$= d_j^\top A \left(\sum_{i=1}^n \alpha_i d_i\right) = \sum_{i=1}^n \alpha_i d_j^\top A d_i$$



🔋 Лемма 1. Линейная независимость А-ортогональных векторов.

Если множество векторов d_1,\dots,d_n - попарно A-ортогональны (каждая пара векторов A-ортогональна), то эти векторы линейно независимы. $A\in\mathbb{S}^n_{++}$.

Доказательство

Покажем, что если $\sum\limits_{i=1}^{n} lpha_i d_i = 0$, то все коэффициенты должны быть равны нулю:

$$0 = \sum_{i=1}^n \alpha_i d_i$$
 (Умножаем на $d_j^T A$)
$$= d_j^\top A \left(\sum_{i=1}^n \alpha_i d_i\right) = \sum_{i=1}^n \alpha_i d_j^\top A d_i$$

$$= \alpha_j d_j^\top A d_j + 0 + \ldots + 0$$



🔋 Лемма 1. Линейная независимость А-ортогональных векторов.

Если множество векторов d_1,\dots,d_n - попарно A-ортогональны (каждая пара векторов A-ортогональна), то эти векторы линейно независимы. $A\in\mathbb{S}^n_{++}$.

Доказательство

Покажем, что если $\sum\limits_{i=1}^{n} lpha_i d_i = 0$, то все коэффициенты должны быть равны нулю:

$$0 = \sum_{i=1}^n \alpha_i d_i$$
 (Умножаем на $d_j^T A$)
$$= d_j^\top A \left(\sum_{i=1}^n \alpha_i d_i\right) = \sum_{i=1}^n \alpha_i d_j^\top A d_i$$

$$= \alpha_j d_j^\top A d_j + 0 + \ldots + 0$$



🔋 Лемма 1. Линейная независимость А-ортогональных векторов.

Если множество векторов d_1,\dots,d_n - попарно A-ортогональны (каждая пара векторов A-ортогональна), то эти векторы линейно независимы. $A\in\mathbb{S}^n_{++}$.

Доказательство

Покажем, что если $\sum\limits_{i=1}^{n} \alpha_i d_i = 0$, то все коэффициенты должны быть равны нулю:

$$0 = \sum_{i=1}^n \alpha_i d_i$$
 (Умножаем на $d_j^T A$)
$$= d_j^\top A \left(\sum_{i=1}^n \alpha_i d_i\right) = \sum_{i=1}^n \alpha_i d_j^\top A d_i$$

$$= \alpha_j d_j^\top A d_j + 0 + \ldots + 0$$

Таким образом, $\alpha_j=0$, для всех остальных индексов нужно проделать тот же процесс



Введем следующие обозначения:

•
$$r_k = b - Ax_k$$
 - невязка



Введем следующие обозначения:

- $r_k = b Ax_k$ невязка
- $e_k = x_k x^*$ ошибка



(4)

Введем следующие обозначения:

- $r_k = b Ax_k$ невязка
- $e_k = x_k x^*$ ошибка
- Поскольку $Ax^*=b$, имеем $r_k=b-Ax_k=Ax^*-Ax_k=-A(x_k-x^*)$

$$r_k = -Ae_k$$
.



Введем следующие обозначения:

- $r_k = b Ax_k$ невязка
- $e_k = x_k x^*$ ошибка
- Поскольку $Ax^*=b$, имеем $r_k=b-Ax_k=Ax^*-Ax_k=-A(x_k-x^*)$

$$r_k = -Ae_k. (4)$$

• Также заметим, что поскольку $x_{k+1} = x_0 + \sum\limits_{i=0}^k \alpha_i d_i$, имеем

$$e_{k+1} = e_0 + \sum_{i=0}^{k} \alpha_i d_i. {5}$$



1 Лемма 2. Сходимость метода сопряженных направлений.

Предположим, мы решаем n-мерную квадратичную сильно выпуклую задачу оптимизации (1). Метод сопряженных направлений

$$x_{k+1} = x_0 + \sum_{i=0}^k \alpha_i d_i$$

с $lpha_i=rac{\langle d_i,r_i
angle}{\langle d_i,Ad_i
angle}$ взятым из точного линейного поиска, сходится за не более n шагов алгоритма.



👖 Лемма 2. Сходимость метода сопряженных направлений.

Предположим, мы решаем n-мерную квадратичную сильно выпуклую задачу оптимизации (1). Метод сопряженных направлений

$$x_{k+1} = x_0 + \sum_{i=0}^k \alpha_i d_i$$

с $lpha_i=rac{\langle d_i,r_i
angle}{\langle d_i,Ad_i
angle}$ взятым из точного линейного поиска, сходится за не более n шагов алгоритма.

Доказательство Пусть

$$e_0 = x_0 - x^* = \sum_{i=0}^{n-1} \delta_i d_i$$



Лемма 2. Сходимость метода сопряженных направлений.

Предположим, мы решаем n-мерную квадратичную сильно выпуклую задачу оптимизации (1). Метод сопряженных направлений

$$x_{k+1} = x_0 + \sum_{i=0}^k \alpha_i d_i$$

с $lpha_i=rac{\langle d_i,r_i
angle}{\langle d_i,Ad_i
angle}$ взятым из точного линейного поиска, сходится за не более n шагов алгоритма.

Доказательство Пусть

Умножаем обе части слева на $d_k^T A$:

$$e_0 = x_0 - x^* = \sum_{i=0}^{n-1} \delta_i d_i$$

$$d_k^T A e_0 = \sum_{i=0}^{n-1} \delta_i d_k^T A d_i$$



Лемма 2. Сходимость метода сопряженных направлений.

Предположим, мы решаем n-мерную квадратичную сильно выпуклую задачу оптимизации (1). Метод сопряженных направлений

$$x_{k+1} = x_0 + \sum_{i=0}^k \alpha_i d_i$$

с $lpha_i=rac{\langle d_i,r_i
angle}{\langle d_i,Ad_i
angle}$ взятым из точного линейного поиска, сходится за не более n шагов алгоритма.

Доказательство Пусть

Умножаем обе части слева на $d_k^T A$:

$$e_0 = x_0 - x^* = \sum_{i=0}^{n-1} \delta_i d_i$$

$$d_k^T A e_0 = \sum_{i=0}^{n-1} \delta_i d_k^T A d_i = \delta_k d_k^T A d_k$$



Лемма 2. Сходимость метода сопряженных направлений.

Предположим, мы решаем n-мерную квадратичную сильно выпуклую задачу оптимизации (1). Метод сопряженных направлений

$$x_{k+1} = x_0 + \sum_{i=0}^k \alpha_i d_i$$

с $lpha_i=rac{\langle d_i,r_i
angle}{\langle d_i,Ad_i
angle}$ взятым из точного линейного поиска, сходится за не более n шагов алгоритма.

Доказательство Пусть

Умножаем обе части слева на $d_k^T A$:

$$e_0 = x_0 - x^* = \sum_{i=0}^{n-1} \delta_i d_i$$

$$d_k^T A e_0 = \sum_{i=0}^{n-1} \delta_i d_k^T A d_i = \delta_k d_k^T A d_k$$

$$d_k^TAe_k$$



Лемма 2. Сходимость метода сопряженных направлений.

Предположим, мы решаем n-мерную квадратичную сильно выпуклую задачу оптимизации (1). Метод сопряженных направлений

$$x_{k+1} = x_0 + \sum_{i=0}^k \alpha_i d_i$$

с $lpha_i=rac{\langle d_i,r_i
angle}{\langle d_i,Ad_i
angle}$ взятым из точного линейного поиска, сходится за не более n шагов алгоритма.

Доказательство Пусть

$$e_0 = x_0 - x^* = \sum_{i=0}^{n-1} \delta_i d_i$$

$$d_k^T A e_0 = \sum_{i=0}^{n-1} \delta_i d_k^T A d_i = \delta_k d_k^T A d_k$$

Докажем, что
$$\delta_i = -\alpha_i$$
:

$$d_k^T A e_k = d_k^T A \left(e_0 + \sum_{i=0}^{k-1} \alpha_i d_i \right)$$



👖 Лемма 2. Сходимость метода сопряженных направлений.

Предположим, мы решаем n-мерную квадратичную сильно выпуклую задачу оптимизации (1). Метод сопряженных направлений

$$x_{k+1} = x_0 + \sum_{i=0}^k \alpha_i d_i$$

с $lpha_i=rac{\langle d_i,r_i
angle}{\langle d_i,Ad_i
angle}$ взятым из точного линейного поиска, сходится за не более n шагов алгоритма.

Доказательство Пусть

$$e_0 = x_0 - x^* = \sum_{i=0}^{n-1} \delta_i d_i$$

Докажем, что
$$\delta_i = -\alpha_i$$
:

$$\begin{aligned} d_k^T A e_0 &= \sum_{i=0}^{n-1} \delta_i d_k^T A d_i = \delta_k d_k^T A d_k \\ d_k^T A e_k &= d_k^T A \left(e_0 + \sum_{i=0}^{k-1} \alpha_i d_i \right) \overset{\perp_A}{=} \delta_k d_k^T A d_k \end{aligned}$$



Лемма 2. Сходимость метода сопряженных направлений.

Предположим, мы решаем n-мерную квадратичную сильно выпуклую задачу оптимизации (1). Метод сопряженных направлений

$$x_{k+1} = x_0 + \sum_{i=0}^k \alpha_i d_i$$

с $lpha_i=rac{\langle d_i,r_i
angle}{\langle d_i,Ad_i
angle}$ взятым из точного линейного поиска, сходится за не более n шагов алгоритма.

Доказательство Пусть

$$e_0 = x_0 - x^* = \sum_{i=0}^{n-1} \delta_i d_i$$

Докажем, что
$$\delta_i = -\alpha_i$$
:

$$\begin{split} d_k^T A e_0 &= \sum_{i=0}^{n-1} \delta_i d_k^T A d_i = \delta_k d_k^T A d_k \\ d_k^T A e_k &= d_k^T A \left(e_0 + \sum_{i=0}^{k-1} \alpha_i d_i \right) \overset{\perp_A}{=} \delta_k d_k^T A d_k \\ \delta_k &= \frac{d_k^T A e_k}{d_k^T A d_k} \end{split}$$



👖 Лемма 2. Сходимость метода сопряженных направлений.

Предположим, мы решаем n-мерную квадратичную сильно выпуклую задачу оптимизации (1). Метод сопряженных направлений

$$x_{k+1} = x_0 + \sum_{i=0}^k \alpha_i d_i$$

с $lpha_i=rac{\langle d_i,r_i
angle}{\langle d_i,Ad_i
angle}$ взятым из точного линейного поиска, сходится за не более n шагов алгоритма.

Доказательство Пусть

$$e_0 = x_0 - x^* = \sum_{i=0}^{n-1} \delta_i d_i$$

Докажем, что
$$\delta_i = -\alpha_i$$
:

$$\begin{split} d_k^T A e_0 &= \sum_{i=0}^{n-1} \delta_i d_k^T A d_i = \delta_k d_k^T A d_k \\ d_k^T A e_k &= d_k^T A \left(e_0 + \sum_{i=0}^{k-1} \alpha_i d_i \right) \overset{\perp_A}{=} \delta_k d_k^T A d_k \\ \delta_k &= \frac{d_k^T A e_k}{d_k^T A d_k} = -\frac{d_k^T r_k}{d_k^T A d_k} \end{split}$$



👖 Лемма 2. Сходимость метода сопряженных направлений.

Предположим, мы решаем n-мерную квадратичную сильно выпуклую задачу оптимизации (1). Метод сопряженных направлений

$$x_{k+1} = x_0 + \sum_{i=0}^k \alpha_i d_i$$

с $lpha_i=rac{\langle d_i,r_i
angle}{\langle d_i,Ad_i
angle}$ взятым из точного линейного поиска, сходится за не более n шагов алгоритма.

Доказательство Пусть

$$e_0 = x_0 - x^* = \sum_{i=0}^{n-1} \delta_i d_i$$

Докажем, что
$$\delta_i = -\alpha_i$$
:

$$\begin{split} d_k^T A e_0 &= \sum_{i=0}^{n-1} \delta_i d_k^T A d_i = \delta_k d_k^T A d_k \\ d_k^T A e_k &= d_k^T A \left(e_0 + \sum_{i=0}^{k-1} \alpha_i d_i \right) \overset{\perp_A}{=} \delta_k d_k^T A d_k \\ \delta_k &= \frac{d_k^T A e_k}{d_k^T A d_k} = -\frac{d_k^T r_k}{d_k^T A d_k} \Leftrightarrow \delta_k = -\alpha_k \end{split}$$



Метод сопряженных градиентов (CG)



• Это буквально метод сопряженных направлений, в котором мы выбираем специальный набор d_0,\dots,d_{n-1} , позволяющий значительно ускорить процесс Грама-Шмидта.



- Это буквально метод сопряженных направлений, в котором мы выбираем специальный набор d_0,\dots,d_{n-1} , позволяющий значительно ускорить процесс Грама-Шмидта.
- Используется процесс Грама-Шмидта с A-ортогональностью вместо Евклидовой ортогональности, чтобы получить их из набора начальных векторов.



- Это буквально метод сопряженных направлений, в котором мы выбираем специальный набор d_0,\dots,d_{n-1} , позволяющий значительно ускорить процесс Грама-Шмидта.
- Используется процесс Грама-Шмидта с A-ортогональностью вместо Евклидовой ортогональности, чтобы получить их из набора начальных векторов.
- На каждой итерации r_0, \dots, r_{n-1} используются в качестве начальных линейно-независимых векторов для процесса Грама-Шмидта.



- Это буквально метод сопряженных направлений, в котором мы выбираем специальный набор d_0,\dots,d_{n-1} , позволяющий значительно ускорить процесс Грама-Шмидта.
- Используется процесс Грама-Шмидта с A-ортогональностью вместо Евклидовой ортогональности, чтобы получить их из набора начальных векторов.
- ullet На каждой итерации r_0,\dots,r_{n-1} используются в качестве начальных линейно-независимых векторов для процесса Грама-Шмидта.
- Основная идея заключается в том, что для произвольного метода CD процесс Грама-Шмидта вычислительно дорогой и требует квадратичного числа операций сложения векторов и скалярных произведений $\mathcal{O}\left(n^2\right)$, в то время как в случае CG мы покажем, что сложность этой процедуры может быть уменьшена до линейной $\mathcal{O}\left(n\right)$.



- Это буквально метод сопряженных направлений, в котором мы выбираем специальный набор d_0,\dots,d_{n-1} , позволяющий значительно ускорить процесс Грама-Шмидта.
- Используется процесс Грама-Шмидта с A-ортогональностью вместо Евклидовой ортогональности, чтобы получить их из набора начальных векторов.
- ullet На каждой итерации r_0,\dots,r_{n-1} используются в качестве начальных линейно-независимых векторов для процесса Грама-Шмидта.
- Основная идея заключается в том, что для произвольного метода CD процесс Грама-Шмидта вычислительно дорогой и требует квадратичного числа операций сложения векторов и скалярных произведений $\mathcal{O}\left(n^2\right)$, в то время как в случае CG мы покажем, что сложность этой процедуры может быть уменьшена до линейной $\mathcal{O}\left(n\right)$.



- Это буквально метод сопряженных направлений, в котором мы выбираем специальный набор d_0,\dots,d_{n-1} , позволяющий значительно ускорить процесс Грама-Шмидта.
- Используется процесс Грама-Шмидта с A-ортогональностью вместо Евклидовой ортогональности, чтобы получить их из набора начальных векторов.
- ullet На каждой итерации r_0,\dots,r_{n-1} используются в качестве начальных линейно-независимых векторов для процесса Грама-Шмидта.
- Основная идея заключается в том, что для произвольного метода CD процесс Грама-Шмидта вычислительно дорогой и требует квадратичного числа операций сложения векторов и скалярных произведений $\mathcal{O}\left(n^2\right)$, в то время как в случае CG мы покажем, что сложность этой процедуры может быть уменьшена до линейной $\mathcal{O}\left(n\right)$.



 ${\tt CG} = {\tt CD} + r_0, \ldots, r_{n-1}$ как начальные векторы для процесса Грама-Шмидта + A-ортогональность.

Леммы для сходимости



1 Лемма 5. Невязки ортогональны друг другу в методе СС

Все невязки в методе CG ортогональны друг другу:

$$r_i^T r_k = 0 \qquad \forall i \neq k \tag{6}$$

🔋 Лемма 7. Коэффициенты для процесса Грама-Шмидта для СС

В процессе Грама-Шмидта для CG

$$\beta_{ji} = \frac{r_i^\top r_i}{r_{i-1}^\top r_{i-1}}, \ i = j+1.$$

Все остальные коэффициенты равны нулю кроме i=j, но этот случай нам неинтересен.

Метод сопряженных градиентов (CG)



$$r_0 := b - Ax_0$$

if r_0 is sufficiently small, then return x_0 as the result

$$d_0:=r_0$$

$$k := 0$$

repeat

$$\alpha_k := \frac{r_k^\mathsf{T} r_k}{d_k^\mathsf{T} A d_k}$$

$$x_{k+1} := x_k + \alpha_k d_k$$

$$r_{k+1} := r_k - \alpha_k A d_k$$

if r_{k+1} is sufficiently small, then exit loop

$$\beta_k := \frac{r_{k+1}^{\mathsf{T}} r_{k+1}}{r_k^{\mathsf{T}} r_k}$$

$$d_{k+1} := r_{k+1} + \beta_k d_k$$

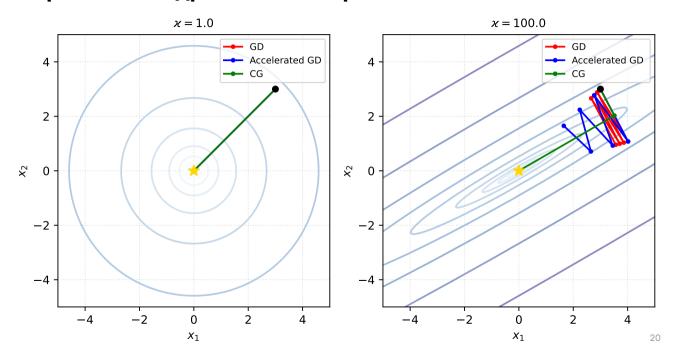
$$k := k+1$$

end repeat

return x_{k+1} as the result

Закрываем квадратичный вопрос





Сходимость



Теорема 1. Если матрица A имеет только r различных собственных значений, то метод сопряженных градиентов сходится за r итераций.

Теорема 2. Следующая оценка сходимости выполняется для метода сопряженных градиентов, как для итерационного метода в сильно выпуклой задаче:

$$\|x_k - x^*\|_A \leq 2 \left(\frac{\sqrt{\kappa(A)} - 1}{\sqrt{\kappa(A)} + 1}\right)^k \|x_0 - x^*\|_A,$$

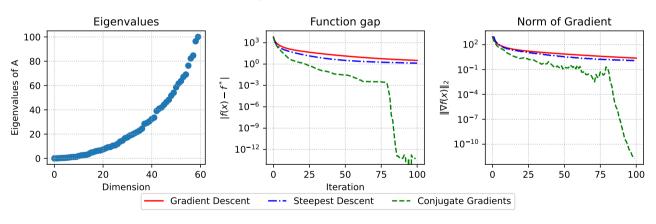
где $\|x\|_A^2 = x^\top A x$ и $\varkappa(A) = \frac{\lambda_1(A)}{\lambda_n(A)}$ - это число обусловленности матрицы A, $\lambda_1(A) \geq \ldots \geq \lambda_n(A)$ - собственные значения матрицы A

Примечание: Сравните коэффициент геометрической прогрессии с его аналогом в методе градиентного спуска.



$$f(x) = \frac{1}{2} x^T A x - b^T x \to \min_{x \in \mathbb{R}^n}$$

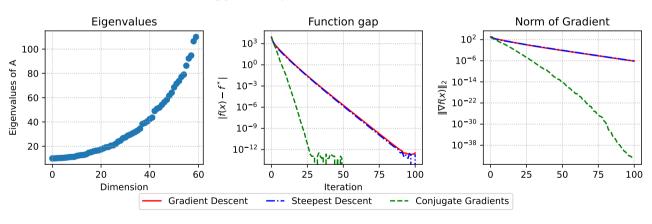
Convex quadratics. n=60, random matrix.





$$f(x) = \frac{1}{2} x^T A x - b^T x \to \min_{x \in \mathbb{R}^n}$$

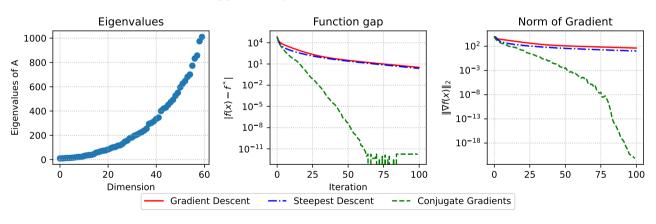
Strongly convex quadratics. n=60, random matrix.





$$f(x) = \frac{1}{2} x^T A x - b^T x \to \min_{x \in \mathbb{R}^n}$$

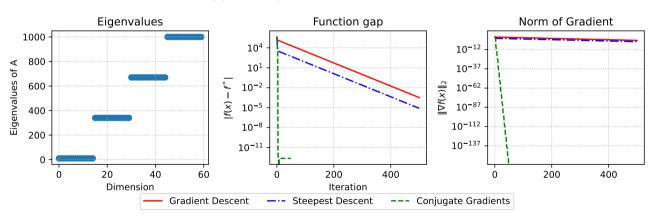
Strongly convex quadratics. n=60, random matrix.





$$f(x) = \frac{1}{2} x^T A x - b^T x \to \min_{x \in \mathbb{R}^n}$$

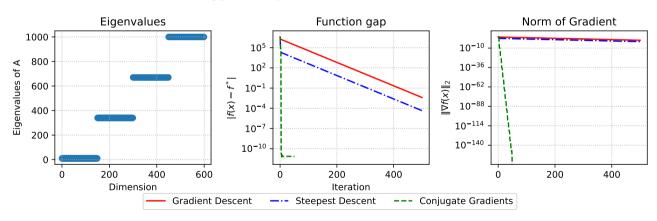
Strongly convex quadratics. n=60, clustered matrix.





$$f(x) = \frac{1}{2} x^T A x - b^T x \to \min_{x \in \mathbb{R}^n}$$

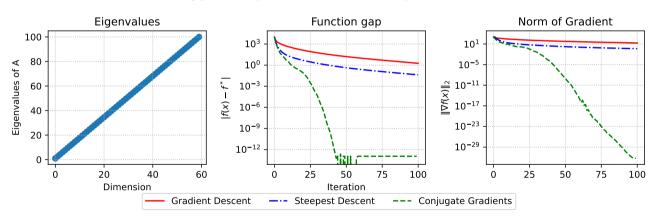
Strongly convex quadratics. n=600, clustered matrix.





$$f(x) = \frac{1}{2} x^T A x - b^T x \to \min_{x \in \mathbb{R}^n}$$

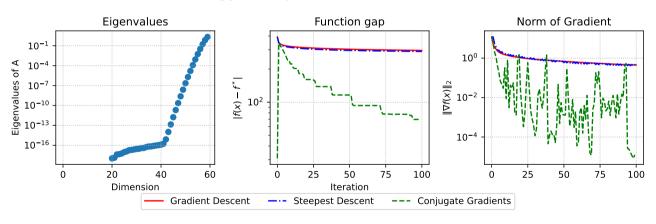
Strongly convex quadratics. n=60, uniform spectrum matrix.





$$f(x) = \frac{1}{2} x^T A x - b^T x \to \min_{x \in \mathbb{R}^n}$$

Strongly convex quadratics. n=60, Hilbert matrix.





Здесь должны быть видосы, но у меня не получилось их вставить, так что покажу через VSCode.





В случае, когда нет аналитического выражения для функции или ее градиента, мы, скорее всего, не сможем решить одномерную задачу минимизации аналитически. Поэтому α_k подбирается обычной процедурой линейного поиска. Но для выбора β_k есть следующий математический трюк:

Для двух итераций справедливо:

$$x_{k+1} - x_k = cd_k,$$



В случае, когда нет аналитического выражения для функции или ее градиента, мы, скорее всего, не сможем решить одномерную задачу минимизации аналитически. Поэтому α_k подбирается обычной процедурой линейного поиска. Но для выбора β_k есть следующий математический трюк:

Для двух итераций справедливо:

$$x_{k+1} - x_k = cd_k,$$

где c - некоторая константа. Тогда для квадратичного случая мы имеем:

$$\nabla f(x_{k+1}) - \nabla f(x_k) = (Ax_{k+1} - b) - (Ax_k - b) = A(x_{k+1} - x_k) = cAd_k$$



В случае, когда нет аналитического выражения для функции или ее градиента, мы, скорее всего, не сможем решить одномерную задачу минимизации аналитически. Поэтому α_k подбирается обычной процедурой линейного поиска. Но для выбора β_k есть следующий математический трюк:

Для двух итераций справедливо:

$$x_{k+1} - x_k = cd_k,$$

где c - некоторая константа. Тогда для квадратичного случая мы имеем:

$$\nabla f(x_{k+1}) - \nabla f(x_k) = (Ax_{k+1} - b) - (Ax_k - b) = A(x_{k+1} - x_k) = cAd_k$$

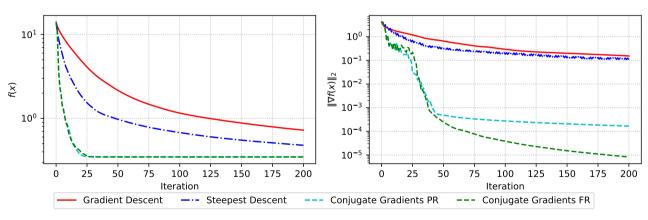
Выражая из этого уравнения величину $Ad_k = rac{1}{c} \left(
abla f(x_{k+1}) -
abla f(x_k)
ight)$, мы избавляемся от знания функции в определении eta_k , тогда пункт 4 будет переписан как:

$$\boldsymbol{\beta}_k = \frac{\nabla f(\boldsymbol{x}_{k+1})^\top (\nabla f(\boldsymbol{x}_{k+1}) - \nabla f(\boldsymbol{x}_k))}{d_k^\top (\nabla f(\boldsymbol{x}_{k+1}) - \nabla f(\boldsymbol{x}_k))}.$$

Этот метод называется методом Полака-Рибьера.

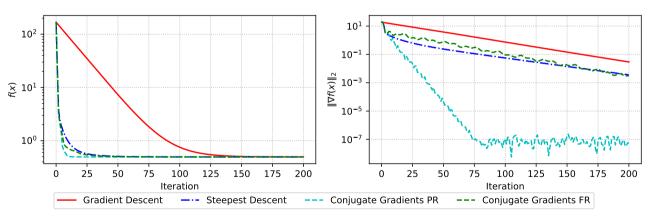


$$f(x) = \frac{\mu}{2} \|x\|_2^2 + \frac{1}{m} \sum_{i=1}^m \log(1 + \exp(-y_i \langle a_i, x \rangle)) \rightarrow \min_{x \in \mathbb{R}^n}$$



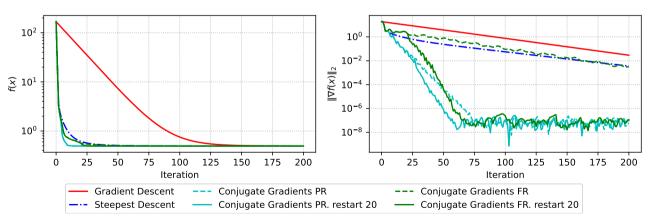


$$f(x) = \frac{\mu}{2} \|x\|_2^2 + \frac{1}{m} \sum_{i=1}^m \log(1 + \exp(-y_i \langle a_i, x \rangle)) \rightarrow \min_{x \in \mathbb{R}^n}$$



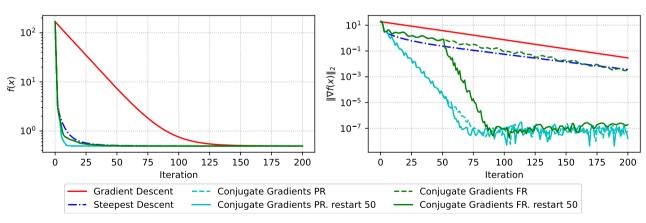


$$f(x) = \frac{\mu}{2} \|x\|_2^2 + \frac{1}{m} \sum_{i=1}^m \log(1 + \exp(-y_i \langle a_i, x \rangle)) \rightarrow \min_{x \in \mathbb{R}^n}$$



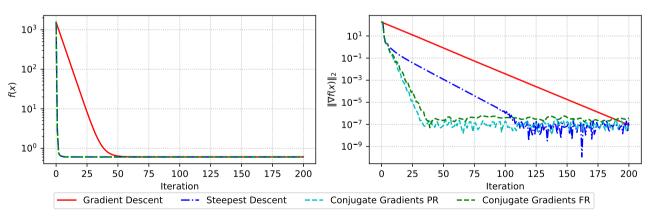


$$f(x) = \frac{\mu}{2} \|x\|_2^2 + \frac{1}{m} \sum_{i=1}^m \log(1 + \exp(-y_i \langle a_i, x \rangle)) \rightarrow \min_{x \in \mathbb{R}^n}$$



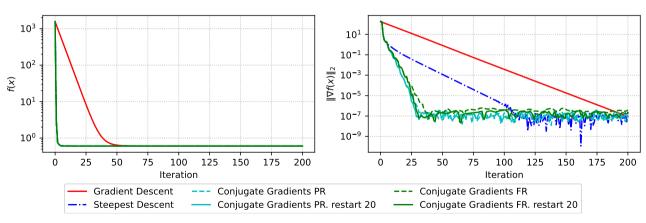


$$f(x) = \frac{\mu}{2} \|x\|_2^2 + \frac{1}{m} \sum_{i=1}^m \log(1 + \exp(-y_i \langle a_i, x \rangle)) \rightarrow \min_{x \in \mathbb{R}^n}$$





$$f(x) = \frac{\mu}{2} \|x\|_2^2 + \frac{1}{m} \sum_{i=1}^m \log(1 + \exp(-y_i \langle a_i, x \rangle)) \rightarrow \min_{x \in \mathbb{R}^n}$$





Бонус: дополнительные технические леммы и доказательства



Лемма 3. Разложение ошибки.

$$e_i = \sum_{j=i}^{n-1} -\alpha_j d_j \tag{7}$$



Лемма 3. Разложение ошибки.

$$e_i = \sum_{j=i}^{n-1} -\alpha_j d_j \tag{7}$$

Доказательство

$$e_i = e_0 + \sum_{j=0}^{i-1} \alpha_j d_j$$



Лемма 3. Разложение ошибки.

$$e_i = \sum_{j=i}^{n-1} -\alpha_j d_j \tag{7}$$

Доказательство

$$e_i = e_0 + \sum_{j=0}^{i-1} \alpha_j d_j = x_0 - x^* + \sum_{j=0}^{i-1} \alpha_j d_j$$



1 Лемма 3. Разложение ошибки.

$$e_i = \sum_{j=i}^{n-1} -\alpha_j d_j \tag{7}$$

Доказательство

$$e_i = e_0 + \sum_{j=0}^{i-1} \alpha_j d_j = x_0 - x^* + \sum_{j=0}^{i-1} \alpha_j d_j = -\sum_{j=0}^{n-1} \alpha_j d_j + \sum_{j=0}^{i-1} \alpha_j d_j$$



Лемма 3. Разложение ошибки.

$$e_i = \sum_{j=i}^{n-1} -\alpha_j d_j \tag{7}$$

Доказательство

$$e_i = e_0 + \sum_{j=0}^{i-1} \alpha_j d_j = x_0 - x^* + \sum_{j=0}^{i-1} \alpha_j d_j = -\sum_{j=0}^{n-1} \alpha_j d_j + \sum_{j=0}^{i-1} \alpha_j d_j = \sum_{j=i}^{n-1} -\alpha_j d_j$$



1 Лемма 4. Невязка ортогональна всем предыдущим направлениям для CD.

Рассмотрим невязку метода сопряженных направлений на k итерации r_k тогда для любого i < k:

$$d_i^T r_k = 0 (8)$$



🔋 Лемма 4. Невязка ортогональна всем предыдущим направлениям для CD.

Рассмотрим невязку метода сопряженных направлений на k итерации r_{ki} тогда для любого i < k:

$$d_i^T r_k = 0 (8)$$

Доказательство

Запишем (7) для некоторого фиксированного индекса k:



🔋 Лемма 4. Невязка ортогональна всем предыдущим направлениям для CD.

Рассмотрим невязку метода сопряженных направлений на k итерации r_k , тогда для любого i < k:

$$d_i^T r_k = 0 (8)$$

Доказательство

Запишем (7) для некоторого фиксированного индекса k:

$$e_k = \sum_{j=k}^{n-1} -\alpha_j d_j$$



Лемма 4. Невязка ортогональна всем предыдущим направлениям для CD.

Рассмотрим невязку метода сопряженных направлений на k итерации r_k , тогда для любого i < k:

$$d_i^T r_k = 0 (8)$$

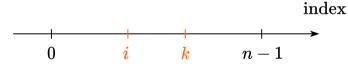
Доказательство

Запишем (7) для некоторого фиксированного индекса k:

$$e_k = \sum_{j=k}^{n-1} -\alpha_j d_j$$

Умножаем обе части на $-d_i^T A \cdot$

$$-d_i^T A e_k = \sum_{i=k}^{n-1} \alpha_j d_i^T A d_j = 0$$



Таким

образом, $d_i^T r_k = 0$ и невязка r_k ортогональна всем предыдущим направлениям d_i для метода CD.



1 Лемма 5. Невязки ортогональны друг другу в методе СС

Все невязки в методе CG ортогональны друг другу:

$$r_i^T r_k = 0 \qquad \forall i \neq k \tag{9}$$



1 Лемма 5. Невязки ортогональны друг другу в методе СС

Все невязки в методе CG ортогональны друг другу:

$$r_i^T r_k = 0 \qquad \forall i \neq k \tag{9}$$

Доказательство

Запишем процесс Грама-Шмидта (2) с $\langle\cdot,\cdot\rangle$ замененным на $\langle\cdot,\cdot\rangle_A=x^TAy$



1 Лемма 5. Невязки ортогональны друг другу в методе СС

Все невязки в методе CG ортогональны друг другу:

$$r_i^T r_k = 0 \qquad \forall i \neq k \tag{9}$$

Доказательство

Запишем процесс Грама-Шмидта (2) с $\langle\cdot,\cdot\rangle$ замененным на $\langle\cdot,\cdot\rangle_A=x^TAy$

$$d_i=u_i+\sum_{j=0}^{i-1}\beta_{ji}d_j \ \beta_{ji}=-\frac{\langle d_j,u_i\rangle_A}{\langle d_j,d_j\rangle_A} \eqno(10)$$



i Лемма 5. Невязки ортогональны друг другу в методе CG

Все невязки в методе CG ортогональны друг другу:

$$r_i^T r_k = 0 \qquad \forall i \neq k \tag{9}$$

Доказательство

Запишем процесс Грама-Шмидта (2) с $\langle\cdot,\cdot\rangle$ замененным на $\langle\cdot,\cdot\rangle_A=x^TAy$

$$d_i=u_i+\sum_{j=0}^{i-1}\beta_{ji}d_j \ \beta_{ji}=-\frac{\langle d_j,u_i\rangle_A}{\langle d_j,d_j\rangle_A} \eqno(10)$$

Тогда, мы используем невязки в качестве начальных векторов для процесса и $u_i=r_i.$



1 Лемма 5. Невязки ортогональны друг другу в методе СС

Все невязки в методе CG ортогональны друг другу:

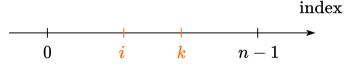
$$r_i^T r_k = 0 \qquad \forall i \neq k \tag{9}$$

Доказательство

Запишем процесс Грама-Шмидта (2) с $\langle\cdot,\cdot\rangle$ замененным на $\langle\cdot,\cdot\rangle_A=x^TAy$

$$d_i=u_i+\sum_{j=0}^{i-1}\beta_{ji}d_j \ \beta_{ji}=-\frac{\langle d_j,u_i\rangle_A}{\langle d_j,d_j\rangle_A} \eqno(10)$$

Тогда, мы используем невязки в качестве начальных векторов для процесса и $u_i=r_i.$



Умножаем обе части (10) на r_{k}^{T} для некоторого индекса k:

$$r_k^T d_i = r_k^T u_i + \sum_{j=0}^{i-1} \beta_{ji} r_k^T d_j$$



1 Лемма 5. Невязки ортогональны друг другу в методе СС

Все невязки в методе СС ортогональны друг другу:

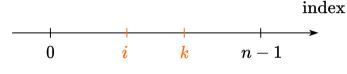
$$r_i^T r_k = 0 \qquad \forall i \neq k \tag{9}$$

Доказательство

Запишем процесс Грама-Шмидта (2) с $\langle \cdot, \cdot \rangle$ замененным на $\langle \cdot, \cdot \rangle_A = x^T A y$

$$d_i=u_i+\sum_{j=0}^{i-1}\beta_{ji}d_j \ \beta_{ji}=-\frac{\langle d_j,u_i\rangle_A}{\langle d_j,d_j\rangle_A} \eqno(10)$$

Тогда, мы используем невязки в качестве начальных векторов для процесса и $u_i = r_i$.



Умножаем обе части (10) на $r_k^T\cdot$ для некоторого индекса k:

$$r_k^T d_i = r_k^T u_i + \sum_{i=0}^{i-1} \beta_{ji} r_k^T d_j$$

$$r_k^T u_i = 0\,$$
 для CD $\,r_k^T r_i = 0\,$ для CG



Более того, если k=i:

$$r_k^T d_k = r_k^T u_k + \sum_{j=0}^{k-1} \beta_{jk} r_k^T d_j$$



Более того, если k=i:

$$r_{k}^{T}d_{k} = r_{k}^{T}u_{k} + \sum_{j=0}^{k-1}\beta_{jk}r_{k}^{T}d_{j} = r_{k}^{T}u_{k} + 0,$$



Более того, если k=i:

$$r_{k}^{T}d_{k} = r_{k}^{T}u_{k} + \sum_{j=0}^{k-1}\beta_{jk}r_{k}^{T}d_{j} = r_{k}^{T}u_{k} + 0,$$



Более того, если k=i:

$$r_k^T d_k = r_k^T u_k + \sum_{j=0}^{k-1} \beta_{jk} r_k^T d_j = r_k^T u_k + 0, \label{eq:rk}$$

и мы имеем для любого k (из-за произвольного выбора i):

$$r_k^T d_k = r_k^T u_k. (12)$$



Более того, если k=i:

$$r_k^T d_k = r_k^T u_k + \sum_{j=0}^{k-1} \beta_{jk} r_k^T d_j = r_k^T u_k + 0, \label{eq:rk}$$

и мы имеем для любого k (из-за произвольного выбора i):

$$r_k^T d_k = r_k^T u_k. (12)$$



1 Лемма 6. Пересчет невязки

$$r_{k+1} = r_k - \alpha_k A d_k \tag{13}$$



1 Лемма 6. Пересчет невязки

$$r_{k+1} = r_k - \alpha_k A d_k \tag{13}$$

$$r_{k+1} = -Ae_{k+1} = -A\left(e_k + \alpha_k d_k\right) = -Ae_k - \alpha_k Ad_k = r_k - \alpha_k Ad_k$$

Наконец, все эти вышеуказанные леммы достаточны для доказательства, что $\beta_{ji}=0$ для всех i,j, кроме соседних.



🖠 Лемма 7. Коэффициенты для процесса Грама-Шмидта для СС

В процессе Грама-Шмидта для CG

$$\beta_{ji} = \frac{\langle r_i, r_i \rangle}{r_{i-1}, r_{i-1}}, \ i = j+1.$$

Все остальные коэффициенты равны нулю кроме i=j, но этот случай нам неинтересен.

Рассмотрим процесс Грам-Шмидта в методе CG

$$\beta_{ji} = -\frac{\langle d_j, u_i \rangle_A}{\langle d_j, d_j \rangle_A}$$



🖠 Лемма 7. Коэффициенты для процесса Грама-Шмидта для СС

В процессе Грама-Шмидта для CG

$$\beta_{ji} = \frac{\langle r_i, r_i \rangle}{r_{i-1}, r_{i-1}}, \ i = j+1.$$

Все остальные коэффициенты равны нулю кроме i=j, но этот случай нам неинтересен.

Рассмотрим процесс Грам-Шмидта в методе CG

$$\beta_{ji} = -\frac{\langle d_j, u_i \rangle_A}{\langle d_j, d_j \rangle_A} = -\frac{d_j^T A u_i}{d_j^T A d_j}$$



\rm 🕯 Лемма 7. Коэффициенты для процесса Грама-Шмидта для СС

В процессе Грама-Шмидта для СС

$$\beta_{ji} = \frac{\langle r_i, r_i \rangle}{r_{i-1}, r_{i-1}}, \; i = j+1.$$

Все остальные коэффициенты равны нулю кроме i=j, но этот случай нам неинтересен.

Рассмотрим процесс Грам-Шмидта в методе СС

$$\beta_{ji} = -\frac{\langle d_j, u_i \rangle_A}{\langle d_j, d_j \rangle_A} = -\frac{d_j^T A u_i}{d_j^T A d_j} = -\frac{d_j^T A r_i}{d_j^T A d_j}$$



🖠 Лемма 7. Коэффициенты для процесса Грама-Шмидта для СС

В процессе Грама-Шмидта для СС

$$\beta_{ji} = \frac{\langle r_i, r_i \rangle}{r_{i-1}, r_{i-1}}, \; i = j+1.$$

Все остальные коэффициенты равны нулю кроме i=j, но этот случай нам неинтересен.

Рассмотрим процесс Грам-Шмидта в методе CG

$$\beta_{ji} = -\frac{\langle d_j, u_i \rangle_A}{\langle d_j, d_j \rangle_A} = -\frac{d_j^T A u_i}{d_j^T A d_j} = -\frac{d_j^T A r_i}{d_j^T A d_j} = -\frac{r_i^T A d_j}{d_j^T A d_j}.$$



🖠 Лемма 7. Коэффициенты для процесса Грама-Шмидта для СС

В процессе Грама-Шмидта для СС

$$\beta_{ji} = \frac{\langle r_i, r_i \rangle}{r_{i-1}, r_{i-1}}, \; i = j+1.$$

Все остальные коэффициенты равны нулю кроме i=j, но этот случай нам неинтересен.

Рассмотрим процесс Грам-Шмидта в методе CG

$$\beta_{ji} = -\frac{\langle d_j, u_i \rangle_A}{\langle d_j, d_j \rangle_A} = -\frac{d_j^T A u_i}{d_j^T A d_j} = -\frac{d_j^T A r_i}{d_j^T A d_j} = -\frac{r_i^T A d_j}{d_j^T A d_j}.$$



🖠 Лемма 7. Коэффициенты для процесса Грама-Шмидта для СС

В процессе Грама-Шмидта для СС

$$\beta_{ji} = \frac{\langle r_i, r_i \rangle}{r_{i-1}, r_{i-1}}, \ i = j+1.$$

Все остальные коэффициенты равны нулю кроме i=j, но этот случай нам неинтересен.

Рассмотрим процесс Грам-Шмидта в методе СС

$$\beta_{ji} = -\frac{\langle d_j, u_i \rangle_A}{\langle d_j, d_j \rangle_A} = -\frac{d_j^T A u_i}{d_j^T A d_j} = -\frac{d_j^T A r_i}{d_j^T A d_j} = -\frac{r_i^T A d_j}{d_j^T A d_j}.$$

$$\langle r_i, r_{j+1} \rangle$$



🖠 Лемма 7. Коэффициенты для процесса Грама-Шмидта для СС

В процессе Грама-Шмидта для СС

$$\beta_{ji} = \frac{\langle r_i, r_i \rangle}{r_{i-1}, r_{i-1}}, \ i = j+1.$$

Все остальные коэффициенты равны нулю кроме i=j, но этот случай нам неинтересен.

Рассмотрим процесс Грам-Шмидта в методе СС

$$\beta_{ji} = -\frac{\langle d_j, u_i \rangle_A}{\langle d_j, d_j \rangle_A} = -\frac{d_j^T A u_i}{d_j^T A d_j} = -\frac{d_j^T A r_i}{d_j^T A d_j} = -\frac{r_i^T A d_j}{d_j^T A d_j}.$$

$$\langle r_i, r_{j+1} \rangle = \langle r_i, r_j - \alpha_j A d_j \rangle$$



🖠 Лемма 7. Коэффициенты для процесса Грама-Шмидта для СС

В процессе Грама-Шмидта для СС

$$\beta_{ji} = \frac{\langle r_i, r_i \rangle}{r_{i-1}, r_{i-1}}, \ i = j+1.$$

Все остальные коэффициенты равны нулю кроме i=j, но этот случай нам неинтересен.

Рассмотрим процесс Грам-Шмидта в методе СС

$$\beta_{ji} = -\frac{\langle d_j, u_i \rangle_A}{\langle d_j, d_j \rangle_A} = -\frac{d_j^T A u_i}{d_j^T A d_j} = -\frac{d_j^T A r_i}{d_j^T A d_j} = -\frac{r_i^T A d_j}{d_j^T A d_j}.$$

$$\langle r_i, r_{j+1} \rangle = \langle r_i, r_j - \alpha_j A d_j \rangle = \langle r_i, r_j \rangle - \alpha_j \langle r_i, A d_j \rangle$$



🔋 Лемма 7. Коэффициенты для процесса Грама-Шмидта для СС

В процессе Грама-Шмидта для СС

$$\beta_{ji} = \frac{\langle r_i, r_i \rangle}{r_{i-1}, r_{i-1}}, \; i = j+1.$$

Все остальные коэффициенты равны нулю кроме i=j, но этот случай нам неинтересен.

Рассмотрим процесс Грам-Шмидта в методе СС

$$\beta_{ji} = -\frac{\langle d_j, u_i \rangle_A}{\langle d_j, d_j \rangle_A} = -\frac{d_j^T A u_i}{d_j^T A d_j} = -\frac{d_j^T A r_i}{d_j^T A d_j} = -\frac{r_i^T A d_j}{d_j^T A d_j}.$$

$$\begin{split} \langle r_i, r_{j+1} \rangle &= \langle r_i, r_j - \alpha_j A d_j \rangle = \langle r_i, r_j \rangle - \alpha_j \langle r_i, A d_j \rangle \\ \alpha_j \langle r_i, A d_j \rangle \end{split}$$



🖠 Лемма 7. Коэффициенты для процесса Грама-Шмидта для СС

В процессе Грама-Шмидта для СС

$$\beta_{ji} = \frac{\langle r_i, r_i \rangle}{r_{i-1}, r_{i-1}}, \ i = j+1.$$

Все остальные коэффициенты равны нулю кроме i=j, но этот случай нам неинтересен.

Рассмотрим процесс Грам-Шмидта в методе СС

$$\beta_{ji} = -\frac{\langle d_j, u_i \rangle_A}{\langle d_j, d_j \rangle_A} = -\frac{d_j^T A u_i}{d_j^T A d_j} = -\frac{d_j^T A r_i}{d_j^T A d_j} = -\frac{r_i^T A d_j}{d_j^T A d_j}.$$

$$\begin{split} \langle r_i, r_{j+1} \rangle &= \langle r_i, r_j - \alpha_j A d_j \rangle = \langle r_i, r_j \rangle - \alpha_j \langle r_i, A d_j \rangle \\ \alpha_j \langle r_i, A d_j \rangle &= \langle r_i, r_j \rangle - \langle r_i, r_{j+1} \rangle \end{split}$$



1. Если i=j: $\alpha_i\langle r_i,Ad_i\rangle=\langle r_i,r_i\rangle-\langle r_i,r_{i+1}\rangle=\langle r_i,r_i\rangle$. Этот случай не интересен по построению процесса Грам-Шмидта.



- 1. Если i=j: $\alpha_i\langle r_i,Ad_i\rangle=\langle r_i,r_i\rangle-\langle r_i,r_{i+1}\rangle=\langle r_i,r_i\rangle$. Этот случай не интересен по построению процесса Грам-Шмидта.
- 2. Соседний случай i=j+1: $\alpha_j\langle r_i,Ad_j\rangle=\langle r_i,r_{i-1}\rangle-\langle r_i,r_i\rangle=-\langle r_i,r_i\rangle$



- 1. Если i=j: α_i/r_i , $Ad_i\rangle=\langle r_i,r_i\rangle-\langle r_i,r_{i+1}\rangle=\langle r_i,r_i\rangle$. Этот случай не интересен по построению процесса Грам-Шмидта.
- 2. Соседний случай i=j+1: $\alpha_j\langle r_i,Ad_j\rangle=\langle r_i,r_{i-1}\rangle-\langle r_i,r_i\rangle=-\langle r_i,r_i\rangle$
- 3. Для любого другого случая: $\alpha_i \langle r_i, Ad_i \rangle = 0$, потому что все невязки ортогональны друг другу.



- 1. Если i=j: α_i/r_i , $Ad_i\rangle=\langle r_i,r_i\rangle-\langle r_i,r_{i+1}\rangle=\langle r_i,r_i\rangle$. Этот случай не интересен по построению процесса Грам-Шмидта.
- 2. Соседний случай i=j+1: $\alpha_j\langle r_i,Ad_j\rangle=\langle r_i,r_{i-1}\rangle-\langle r_i,r_i\rangle=-\langle r_i,r_i\rangle$
- 3. Для любого другого случая: $\alpha_i \langle r_i, Ad_i \rangle = 0$, потому что все невязки ортогональны друг другу.



- 1. Если i=j: α_i/r_i , $Ad_i\rangle=\langle r_i,r_i\rangle-\langle r_i,r_{i+1}\rangle=\langle r_i,r_i\rangle$. Этот случай не интересен по построению процесса Грам-Шмидта.
- 2. Соседний случай i=j+1: $\alpha_i\langle r_i,Ad_i\rangle=\langle r_i,r_{i-1}\rangle-\langle r_i,r_i\rangle=-\langle r_i,r_i\rangle$
- 3. Для любого другого случая: $lpha_i \langle r_i, Ad_i \rangle = 0$, потому что все невязки ортогональны друг другу.

$$\beta_{ji} = -\frac{r_i^T A d_j}{d_j^T A d_j}$$



- 1. Если i=j: α_i/r_i , $Ad_i\rangle=\langle r_i,r_i\rangle-\langle r_i,r_{i+1}\rangle=\langle r_i,r_i\rangle$. Этот случай не интересен по построению процесса Грам-Шмидта.
- 2. Соседний случай i=j+1: $\alpha_i\langle r_i,Ad_i\rangle=\langle r_i,r_{i-1}\rangle-\langle r_i,r_i\rangle=-\langle r_i,r_i\rangle$
- 3. Для любого другого случая: $lpha_i \langle r_i, Ad_i \rangle = 0$, потому что все невязки ортогональны друг другу.

$$\beta_{ji} = -\frac{r_i^T A d_j}{d_j^T A d_j} = \frac{1}{\alpha_j} \frac{\langle r_i, r_i \rangle}{d_j^T A d_j}$$



- 1. Если i=j: α_i/r_i , $Ad_i\rangle=\langle r_i,r_i\rangle-\langle r_i,r_{i+1}\rangle=\langle r_i,r_i\rangle$. Этот случай не интересен по построению процесса Грам-Шмидта.
- 2. Соседний случай i=j+1: $\alpha_i\langle r_i,Ad_i\rangle=\langle r_i,r_{i-1}\rangle-\langle r_i,r_i\rangle=-\langle r_i,r_i\rangle$
- 3. Для любого другого случая: $lpha_i \langle r_i, Ad_i \rangle = 0$, потому что все невязки ортогональны друг другу.

$$\beta_{ji} = -\frac{r_i^T A d_j}{d_j^T A d_j} = \frac{1}{\alpha_j} \frac{\langle r_i, r_i \rangle}{d_j^T A d_j} = \frac{d_j^T A d_j}{d_j^T r_j} \frac{\langle r_i, r_i \rangle}{d_j^T A d_j}$$



- 1. Если i=j: α_i/r_i , $Ad_i\rangle=\langle r_i,r_i\rangle-\langle r_i,r_{i+1}\rangle=\langle r_i,r_i\rangle$. Этот случай не интересен по построению процесса Грам-Шмидта.
- 2. Соседний случай i=j+1: $\alpha_i\langle r_i,Ad_i\rangle=\langle r_i,r_{i-1}\rangle-\langle r_i,r_i\rangle=-\langle r_i,r_i\rangle$
- 3. Для любого другого случая: $lpha_i \langle r_i, Ad_i \rangle = 0$, потому что все невязки ортогональны друг другу.

$$\beta_{ji} = -\frac{r_i^T A d_j}{d_j^T A d_j} = \frac{1}{\alpha_j} \frac{\langle r_i, r_i \rangle}{d_j^T A d_j} = \frac{d_j^T A d_j}{d_j^T r_j} \frac{\langle r_i, r_i \rangle}{d_j^T A d_j} = \frac{\langle r_i, r_i \rangle}{\langle r_j, r_j \rangle}$$



- 1. Если i=j: $\alpha_i\langle r_i,Ad_i\rangle=\langle r_i,r_i\rangle-\langle r_i,r_{i+1}\rangle=\langle r_i,r_i\rangle$. Этот случай не интересен по построению процесса Грам-Шмидта.
- 2. Соседний случай i=j+1: $\alpha_i\langle r_i,Ad_i\rangle=\langle r_i,r_{i-1}\rangle-\langle r_i,r_i\rangle=-\langle r_i,r_i\rangle$
- 3. Для любого другого случая: $lpha_i \langle r_i, Ad_i \rangle = 0$, потому что все невязки ортогональны друг другу.

$$\beta_{ji} = -\frac{r_i^T A d_j}{d_j^T A d_j} = \frac{1}{\alpha_j} \frac{\langle r_i, r_i \rangle}{d_j^T A d_j} = \frac{d_j^T A d_j}{d_j^T r_j} \frac{\langle r_i, r_i \rangle}{d_j^T A d_j} = \frac{\langle r_i, r_i \rangle}{\langle r_j, r_j \rangle} = \frac{\langle r_i, r_i \rangle}{\langle r_{i-1}, r_{i-1} \rangle}$$



- 1. Если i=j: $\alpha_i\langle r_i,Ad_i\rangle=\langle r_i,r_i\rangle-\langle r_i,r_{i+1}\rangle=\langle r_i,r_i\rangle$. Этот случай не интересен по построению процесса Грам-Шмидта.
- 2. Соседний случай i=j+1: $\alpha_i\langle r_i,Ad_i\rangle=\langle r_i,r_{i-1}\rangle-\langle r_i,r_i\rangle=-\langle r_i,r_i\rangle$
- 3. Для любого другого случая: $lpha_i \langle r_i, Ad_i \rangle = 0$, потому что все невязки ортогональны друг другу.

$$\beta_{ji} = -\frac{r_i^T A d_j}{d_j^T A d_j} = \frac{1}{\alpha_j} \frac{\langle r_i, r_i \rangle}{d_j^T A d_j} = \frac{d_j^T A d_j}{d_j^T r_j} \frac{\langle r_i, r_i \rangle}{d_j^T A d_j} = \frac{\langle r_i, r_i \rangle}{\langle r_j, r_j \rangle} = \frac{\langle r_i, r_i \rangle}{\langle r_{i-1}, r_{i-1} \rangle}$$



- 1. Если i=j: $\alpha_i(r_i,Ad_i)=\langle r_i,r_i\rangle-\langle r_i,r_{i+1}\rangle=\langle r_i,r_i\rangle$. Этот случай не интересен по построению процесса Грам-Шмидта.
- 2. Соседний случай i=j+1: $\alpha_i\langle r_i,Ad_i\rangle=\langle r_i,r_{i-1}\rangle-\langle r_i,r_i\rangle=-\langle r_i,r_i\rangle$
- 3. Для любого другого случая: $lpha_i^{\dot{}}\langle r_i,Ad_i^{\dot{}}\rangle=0$, потому что все невязки ортогональны друг другу.

$$\beta_{ji} = -\frac{r_i^T A d_j}{d_j^T A d_j} = \frac{1}{\alpha_j} \frac{\langle r_i, r_i \rangle}{d_j^T A d_j} = \frac{d_j^T A d_j}{d_j^T r_j} \frac{\langle r_i, r_i \rangle}{d_j^T A d_j} = \frac{\langle r_i, r_i \rangle}{\langle r_j, r_j \rangle} = \frac{\langle r_i, r_i \rangle}{\langle r_{i-1}, r_{i-1} \rangle}$$

И для направления
$$d_{k+1}=r_{k+1}+eta_{k,k+1}d_k, \qquad eta_{k,k+1}=eta_k=rac{\langle r_{k+1},r_{k+1}
angle}{\langle r_k,r_k
angle}.$$