ЦЕНТРАЛЬНЫЙ УНИВЕРСИТЕТ

Условия оптимальности

МЕТОДЫ ВЫПУКЛОЙ ОПТИМИЗАЦИИ

НЕДЕЛЯ 5

Даня Меркулов

Условия оптимальности. Ограничения равенства и неравенства. Условия ККТ.

Семинар

Оптимизация для всех! ЦУ

Условия оптимальности

Важные понятия

$$f(x) \to \min_{x \in S}$$

Множество S обычно называется допустимым (бюджетным) множеством.

- Точка x^* является глобальным минимумом, если $f(x^*) \leq f(x)$ для всех x.

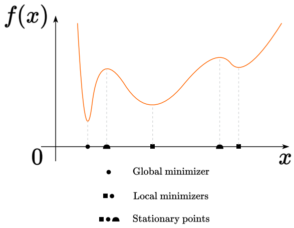

Рисунок 1. Illustration of different stationary (critical) points

Важные понятия

$$f(x) \to \min_{x \in S}$$

Множество S обычно называется допустимым (бюджетным) множеством.

- Точка x^* является глобальным минимумом, если $f(x^*) \leq f(x)$ для всех x.
- Точка x^* является локальным минимумом, если существует окрестность N точки x^*, такая что $f(x^*) \leq f(x)$ для всех $x \in N$.

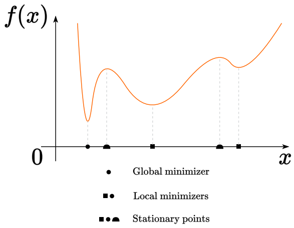

Рисунок 1. Illustration of different stationary (critical) points

Важные понятия

$$f(x) \to \min_{x \in S}$$

Множество S обычно называется допустимым (бюджетным) множеством.

- Точка x^* является глобальным минимумом, если $f(x^*) \leq f(x)$ для всех x.
- Точка x^* является локальным минимумом, если существует окрестность N точки x^*, такая что $f(x^*) \leq f(x)$ для всех $x \in N$.
- Точка x^* является строгим локальным минимумом (также называется сильным локальным минимумом), если существует окрестность N точки x^*, такая что $f(x^*) < f(x)$ для всех $x \in N$ с $x \neq x^*$.

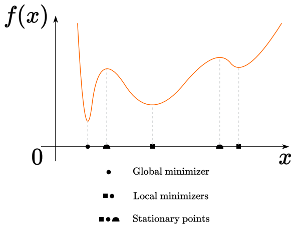

Рисунок 1. Illustration of different stationary (critical) points

Важные понятия

$$f(x) \to \min_{x \in S}$$

Множество S обычно называется допустимым (бюджетным) множеством.

- Точка x^* является глобальным минимумом, если $f(x^*) \leq f(x)$ для всех x.
- Точка x^* является локальным минимумом, если существует окрестность N точки x^*, такая что $f(x^*) \leq f(x)$ для всех $x \in N$.
- Точка x^* является строгим локальным минимумом (также называется сильным локальным минимумом), если существует окрестность N точки x^*, такая что $f(x^*) < f(x)$ для всех $x \in N$ с $x \neq x^*$.
- Мы называем точку x^* стационарной (или критической), если $\nabla f(x^*) = 0$. Любой локальный минимум должен быть стационарной точкой.

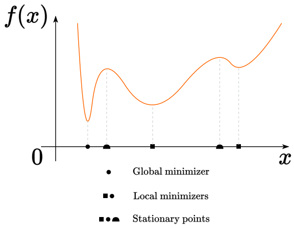

Рисунок 1. Illustration of different stationary (critical) points

Безусловная оптимизация

Необходимое условие оптимальности первого порядка

Если x^* является локальным минимумом и f непрерывно дифференцируема в окрестности, то

$$\nabla f(x^*) = 0 \tag{1}$$

Достаточные условия оптимальности второго порядка

Предположим, что $\nabla^2 f$ непрерывна в окрестности точки x^* и что

$$\nabla f(x^*) = 0 \quad \nabla^2 f(x^*) \succ 0. \tag{2}$$

Тогда x^* является строгим локальным минимумом функции f.

Оптимизация с ограничениями-равенствами

Оптимизация с ограничениями-равенствами

Рассмотрим простой, но практический случай ограничений-равенств:

$$
\begin{aligned}
&f(x) \to \min_{x \in \mathbb{R}^n} \\
&\text{s.t. } h_i(x) = 0, i = 1, \dots, p
\end{aligned}
$$

Метод Лагранжа

Основная идея метода Лагранжа состоит в переходе от условной оптимизации к безусловной через увеличение размерности задачи:

$$L(x,\nu) = f(x) + \sum_{i=1}^{p} \nu_i h_i(x) = f(x) + \nu^T h(x) \to \min_{x\in\mathbb{R}^n,\nu\in\mathbb{R}^p}$$

Метод Лагранжа

Основная идея метода Лагранжа состоит в переходе от условной оптимизации к безусловной через увеличение размерности задачи:

$$L(x, \nu) = f(x) + \sum_{i=1}^{p} \nu_i h_i(x) = f(x) + \nu^T h(x) \to \min_{x \in \mathbb{R}^n, \nu \in \mathbb{R}^p}$$

Необходимые условия:

$$\nabla_x L(x^*, \nu^*) = 0$$

$$\nabla_\nu L(x^*, \nu^*) = 0$$

Достаточные условия:

$$\langle y, \nabla^2_{xx} L(x^*, \nu^*) y \rangle > 0,$$

$$\forall y \neq 0 \in \mathbb{R}^n : \nabla h_i(x^*)^T y = 0$$

Оптимизация с ограничениями-неравенствами

Оптимизация с ограничениями-неравенствами

Рассмотрим простой, но практический случай ограничений-неравенств:

$$f(x) \to \min_{x \in \mathbb{R}^n}$$

$$\text{s.t. } g(x) \le 0$$

Оптимизация с ограничениями-неравенствами

Рассмотрим простой, но практический случай ограничений-неравенств:

$$f(x) \to \min_{x \in \mathbb{R}^n}$$

$$\text{s.t. } g(x) \leq 0$$

$g(x) \leq 0$ **неактивно**. $g(x^*) < 0$:

$$g(x^*) < 0$$
$$\nabla f(x^*) = 0$$
$$\nabla^2 f(x^*) > 0$$

$g(x) \leq 0$ **активно**. $g(x^*) = 0$:

$$g(x^*) = 0$$
$$-\nabla f(x^*) = \lambda \nabla g(x^*), \lambda > 0$$
$$\langle y, \nabla^2_{xx} L(x^*, \lambda^*) y \rangle > 0,$$
$$\forall y \neq 0 \in \mathbb{R}^n : \nabla g(x^*)^\top y = 0$$

Условия Каруша-Куна-Таккера

Общая формулировка

Общая задача математического программирования:

$$
\begin{aligned}
& f_0(x) \to \min_{x \in \mathbb{R}^n} \\
\text{s.t. } & f_i(x) \leq 0,\ i = 1, \dots, m \\
& h_i(x) = 0,\ i = 1, \dots, p
\end{aligned}
$$

Общая формулировка

Общая задача математического программирования:

$$
\begin{aligned}
&f_0(x) \to \min_{x \in \mathbb{R}^n} \\
\text{s.t. } &f_i(x) \leq 0,\ i = 1, \dots, m \\
&h_i(x) = 0,\ i = 1, \dots, p
\end{aligned}
$$

Решение включает в себя построение функции Лагранжа:

$$
L(x, \lambda, \nu) = f_0(x) + \sum_{i=1}^{m} \lambda_i f_i(x) + \sum_{i=1}^{p} \nu_i h_i(x)
$$

Необходимые условия ККТ

Пусть x^*, (λ^*, ν^*) является решением математической задачи программирования. Пусть также функции f_0, f_i, h_i дифференцируемы.

Необходимые условия ККТ

Пусть x^*, (λ^*, ν^*) является решением математической задачи программирования. Пусть также функции f_0, f_i, h_i дифференцируемы.

$$
\begin{aligned}
&(1)\nabla_x L(x^*, \lambda^*, \nu^*) = 0 \\
&(2)\nabla_\nu L(x^*, \lambda^*, \nu^*) = 0 \\
&(3)\lambda_i^* \geq 0, i = 1, \dots, m \\
&(4)\lambda_i^* f_i(x^*) = 0, i = 1, \dots, m \\
&(5) f_i(x^*) \leq 0, i = 1, \dots, m
\end{aligned}
$$

Некоторые условия регулярности

Эти условия необходимы для того, чтобы условия ККТ стали необходимыми. Некоторые из них даже превращают необходимые условия в достаточные. Например, условие Слейтера:

Некоторые условия регулярности

Эти условия необходимы для того, чтобы условия ККТ стали необходимыми. Некоторые из них даже превращают необходимые условия в достаточные. Например, условие Слейтера:

Если для выпуклой задачи (т.е., предполагая минимизацию, f_0, f_i выпуклы и h_i аффинны), существует точка x такая что $h(x) = 0$ и $f_i(x) < 0$ (существование строго допустимой точки), то условия ККТ становятся необходимыми и достаточными.

Достаточные условия ККТ

Для гладких, нелинейных задач оптимизации, второе достаточное условие задается следующим образом. Решение x^*, λ^*, ν^*, которое удовлетворяет условиям ККТ (выше), является локальным минимумом при ограничениях, если для функции Лагранжа

$$L(x, \lambda, \nu) = f_0(x) + \sum_{i=1}^{m} \lambda_i f_i(x) + \sum_{i=1}^{p} \nu_i h_i(x)$$

выполняются следующие условия:

$$\begin{aligned}
&\langle y, \nabla^2_{xx} L(x^*, \lambda^*, \nu^*) y \rangle > 0 \\
&\forall y \neq 0 \in \mathbb{R}^n : \nabla h_i(x^*)^\top y = 0, \nabla f_0(x^*)^\top y \leq 0, \nabla f_j(x^*)^\top y = 0 \\
&i = 1, \ldots, p \quad \forall j : f_j(x^*) = 0
\end{aligned}$$

Задачи

Задача 1

Question

Функция $f : E \to \mathbb{R}$ определена как

$$f(x) = \ln\left(-Q(x)\right)$$

где $E = \{x \in \mathbb{R}^n : Q(x) < 0\}$ и

$$Q(x) = \frac{1}{2}x^\top A x + b^\top x + c$$

с $A \in \mathbb{S}^n_{++}$, $b \in \mathbb{R}^n$, $c \in \mathbb{R}$.
Найдите точку максимума x^* функции f.

Задача 2

Question

Найдите явное решение следующей задачи.

$$f(x, y) = x + y \to \text{min}$$
$$\text{s.t. } x^2 + y^2 = 1$$

где $x, y \in \mathbb{R}$.

Задача 3

Question

Найдите явное решение следующей задачи.

$$
\langle c, x \rangle + \sum_{i=1}^{n} x_i \log x_i \to \min_{x \in \mathbb{R}^n}
$$

$$
\text{s.t. } \sum_{i=1}^{n} x_i = 1,
$$

где $x \in \mathbb{R}^n_{++}, c \neq 0$.

Задача 4

Question

Пусть $A \in \mathbb{S}^n_{++}, b > 0$ покажите, что:

$$\det(X) \to \max_{X \in \mathbb{S}^n_{++}} \text{s.t.} \langle A, X \rangle \leq b$$

имеет единственное решение и найдите его.

Задача 5

Question

Даны $y \in \{-1, 1\}$, и $X \in \mathbb{R}^{n \times p}$, задача об опорных векторах:

$$
\begin{aligned}
&\frac{1}{2}||w||_2^2 + C\sum_{i=1}^{n} \xi_i \to \min_{w, w_0, \xi_i} \\
\text{s.t. } &\xi_i \geq 0, i = 1, \dots, n \\
&y_i(x_i^T w + w_0) \geq 1 - \xi_i, i = 1, \dots, n
\end{aligned}
$$

найдите условие стационарности ККТ.

Приложения

Адверсариальные атаки

Определение: Адверсариальные атаки используются для обмана моделей DL путем добавления небольших возмущений к входным данным. Мы можем сформулировать это как задачу оптимизации с ограничениями, где целью является минимизация/максимизация функции потерь при сохранении возмущения в определенных пределах (ограничение нормы).

Метод FGSM (fast gradient-sign method) является самым простым таким методом, который генерирует adversarial examples путем применения небольшого возмущения в направлении градиента функции потерь. Формально:

$$x' = x + \varepsilon \cdot \text{sgn}(\nabla_x L(x, y)), \text{s.t. } ||x - x'|| \leq \varepsilon$$

Таким образом, мы выполняем градиентный подъем на изображении (== максимизация потерь по отношению к этому изображению).

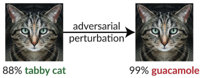

Рисунок 2. Иллюстрация

Вот код, попробуйте его сами!