



**Institute of
Applied Physics**

Friedrich-Schiller-Universität Jena

Der Downhill-Simplex-Algorithmus

„Amöbe Bewegung“

- Gegeben ist eine Funktion (stetige oder nicht stetige) von n Variablen

$$F : \mathbf{R}^n \rightarrow \mathbf{R}$$

$$y = F(\mathbf{x}) \quad \text{mit} \quad \mathbf{x} = (x_1, x_2, \dots, x_{n-1}, x_n)$$

- Gesucht ist das (lokale) Minimum dieser Funktion

$$y_m = F(\mathbf{x}^m) \quad \text{mit} \quad y_m < F(\mathbf{x}) \quad \forall \mathbf{x} \in U / \mathbf{x}^m \subseteq \mathbf{R}^n$$

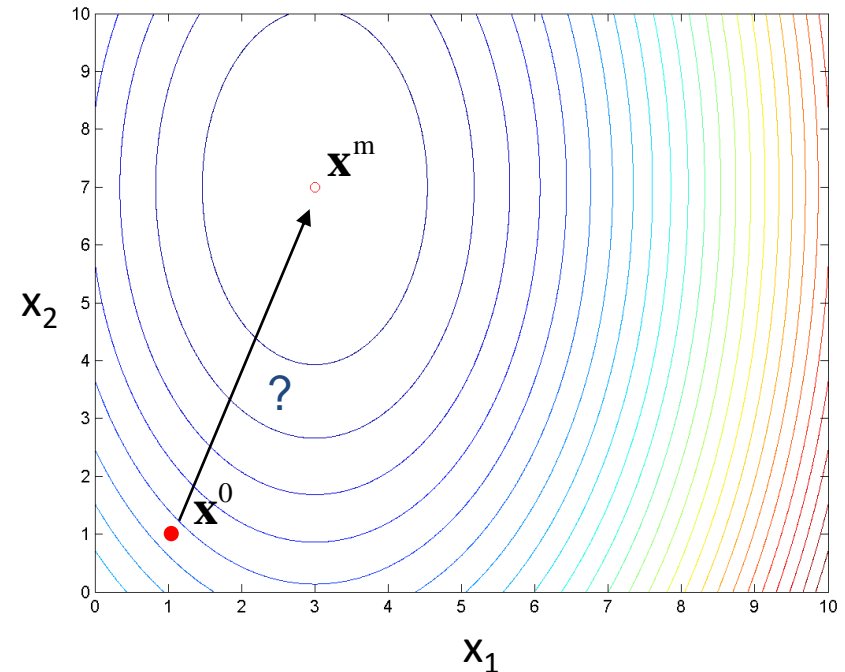
ausgehend von einem Startpunkt

$$\mathbf{x}^0 \in U$$

Beispiel:

$$F(\mathbf{x}) = 4 \cdot (x_1 - 3)^2 + (x_2 - 7)^2$$

$$\mathbf{x}^0 = (1, 1)$$

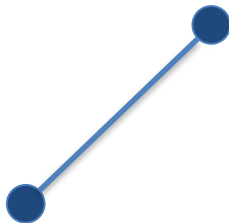
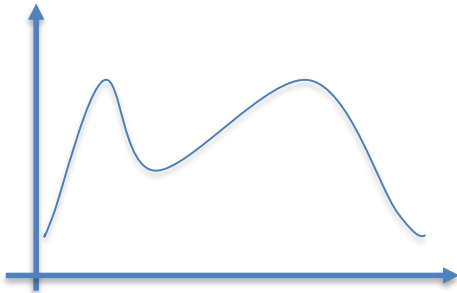


Was ist ein Simplex?

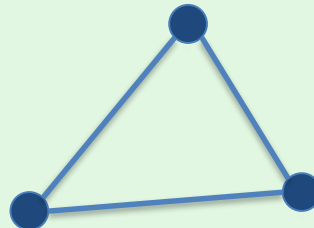
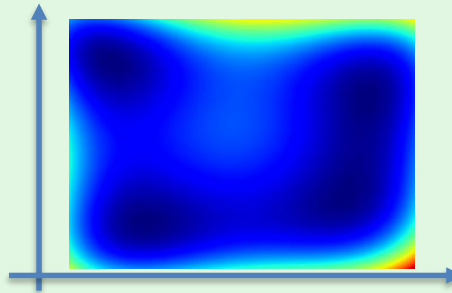


**Institute of
Applied Physics**
Friedrich-Schiller-Universität Jena

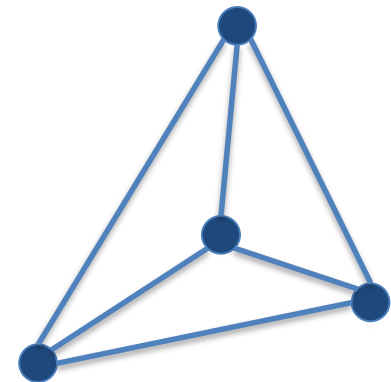
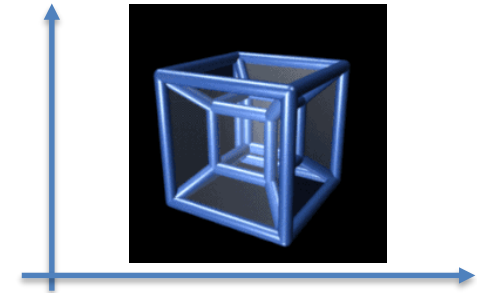
1D



2D



3D



Initialisierung

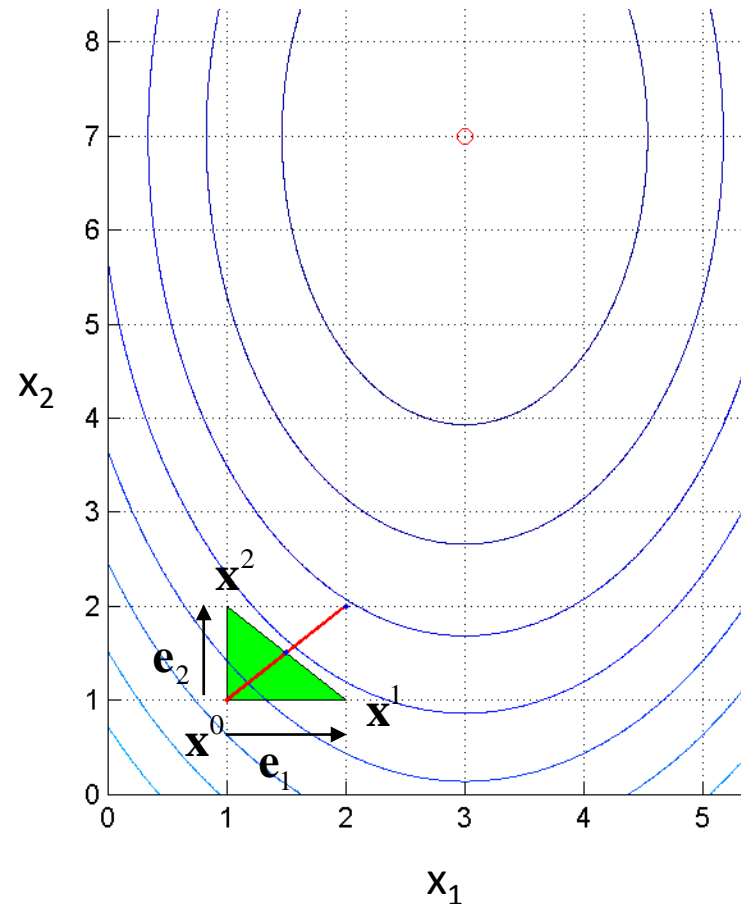
Konstruktion eines Start-Simplexes bestehend aus $n+1$ Punkten, z.B. Startpunkt \mathbf{x}^0 und n weitere Punkte, welche durch Einheitsvektoren und Länge λ gegeben sind

$$\{ \mathbf{x}^1, \dots, \mathbf{x}^n, \mathbf{x}^{n+1} \mid \mathbf{x}^i = \mathbf{x}^0 + \lambda \mathbf{e}_i \quad \forall i \leq n, \mathbf{x}^{n+1} = \mathbf{x}^0 \}$$

Beispiel für 3 Punkte:

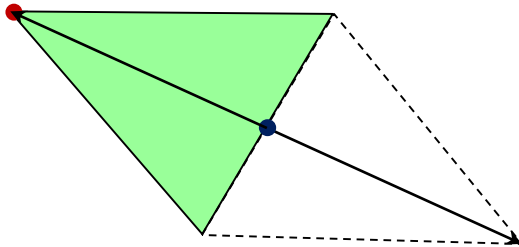
$$\begin{bmatrix} x^1 \\ x^2 \\ x^0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x^0 \\ x^0 \\ x^0 \end{bmatrix} + \lambda \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$$

Ausgehend vom Start-Simplex wird ein neuer Simplex konstruiert, so dass die Funktion schrittweise minimiert wird



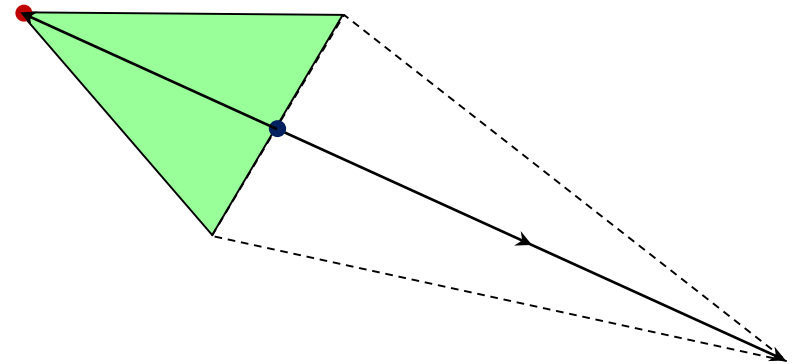
1. Spiegelung des Simplex

→ Fortbewegung



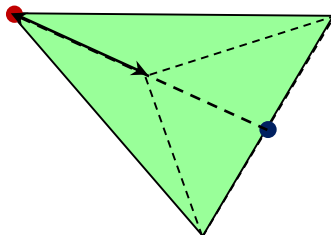
2. Expansion des Simplex

→ Schnellere Fortbewegung



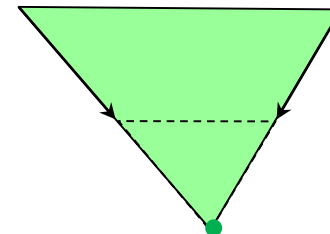
3. Kontraktion des Simplex

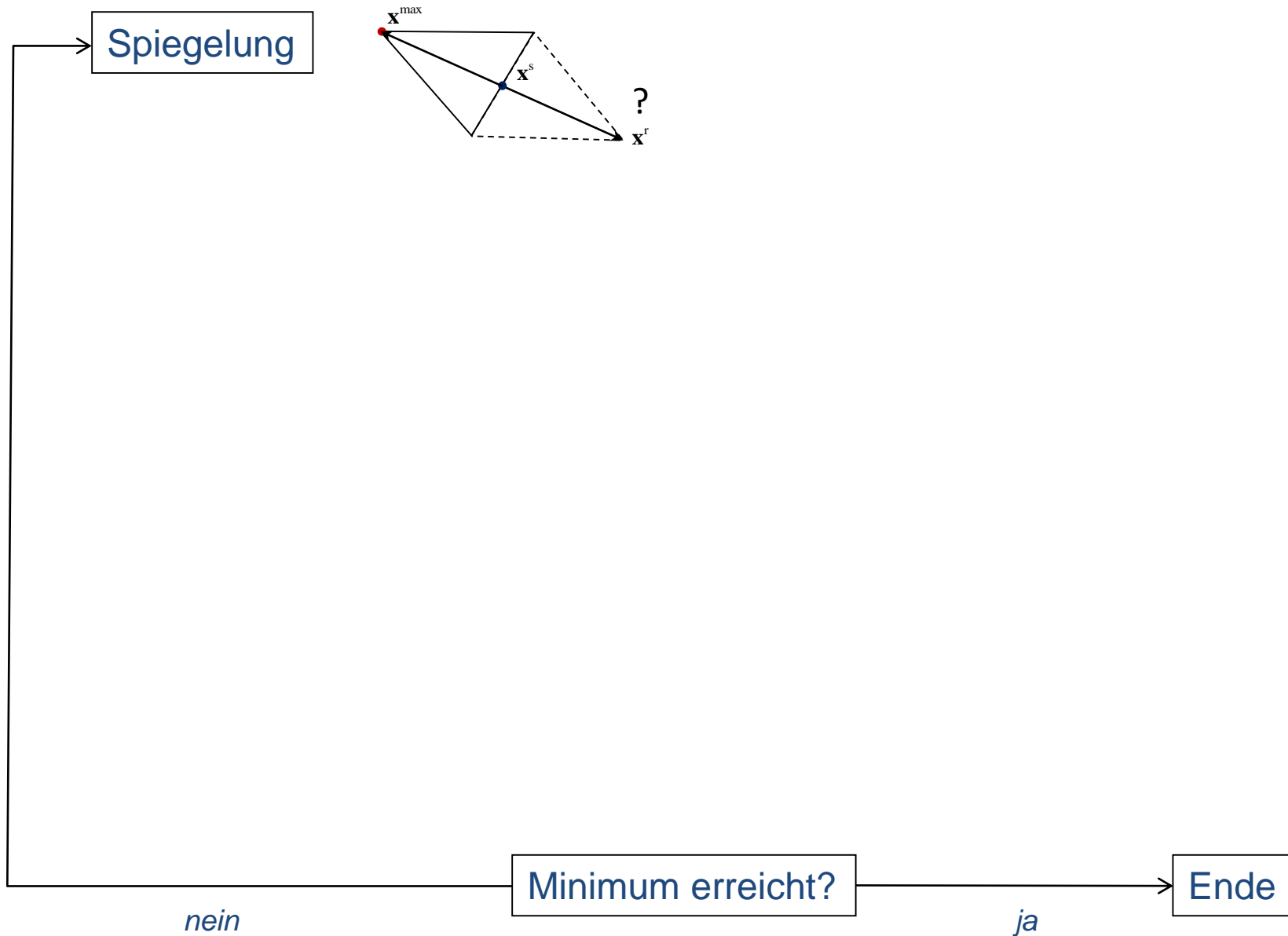
→ Zusammendrücken des Simplex,
um nicht über das Ziel hinaus zu
schießen



4. Kompression des Simplex

→ Simplex um das bisherige Minimum
zusammenziehen



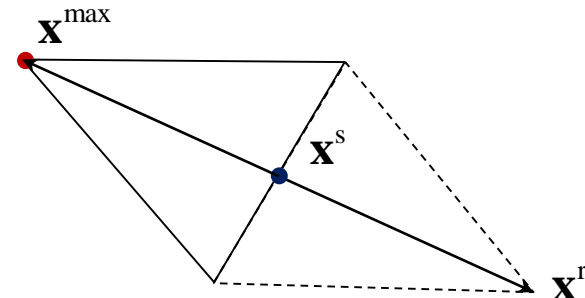


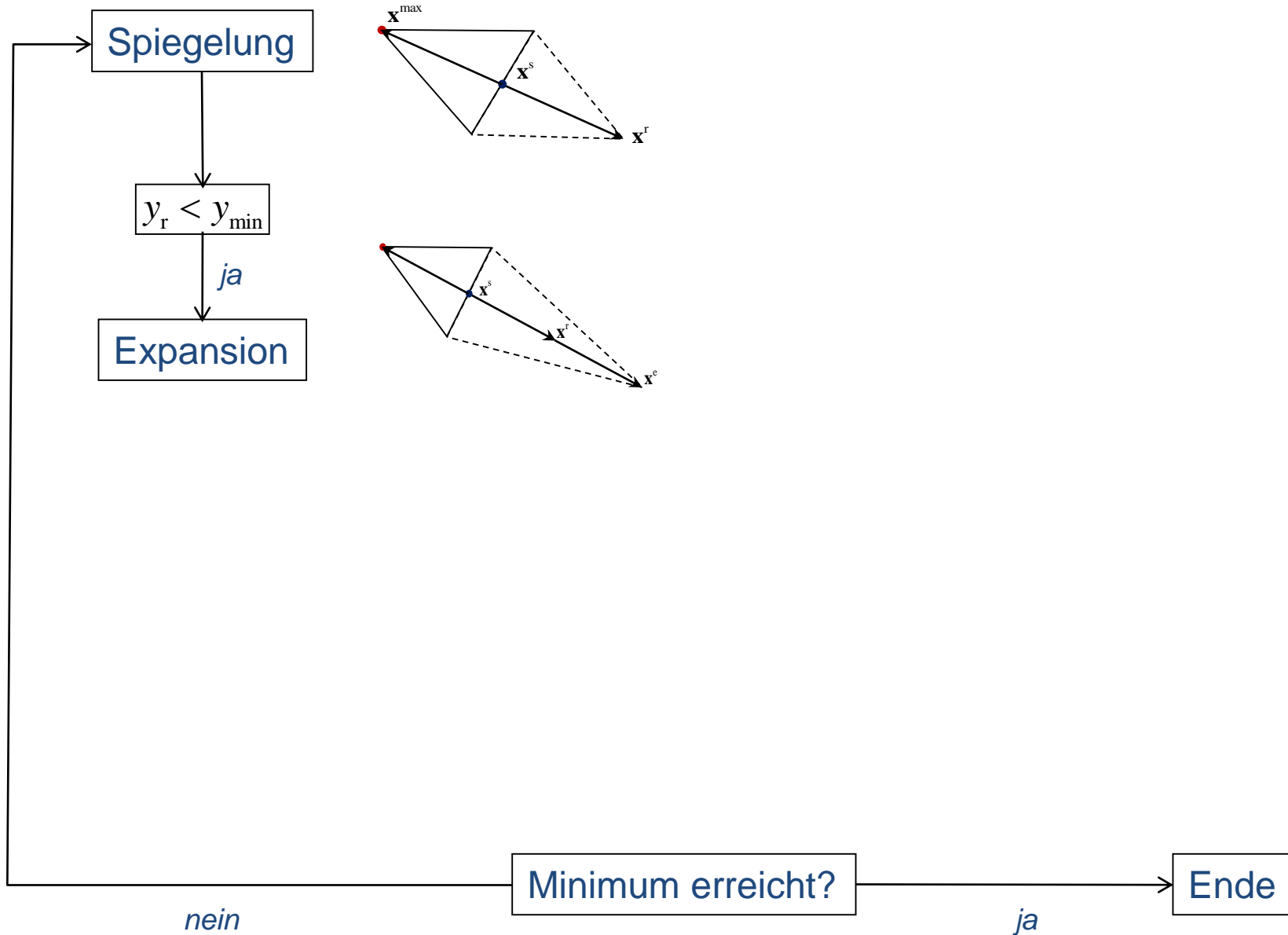
Spiegelung des Simplex (in jeder Iteration der erste Schritt)

- Berechnung der Funktionswerte $y_i = F(\mathbf{x}^i)$
- Bestimmung des besten $(\mathbf{x}^{\min}, y_{\min})$, des schlechtesten $(\mathbf{x}^{\max}, y_{\max})$ und des zweitschlechtesten Punktes (\mathbf{x}^v, y_v)
- Berechnung des Spiegelzentrums $x_k^s = \frac{1}{n} \sum_{\mathbf{x}^i \neq \mathbf{x}^{\max}} x_k^i$ als koordinatenweisen Mittelwert über alle Punkte mit Ausnahme des schlechtesten
- Spiegelung des schlechtesten Punktes am Spiegelzentrum

$$\mathbf{x}^r = \mathbf{x}^s - \alpha(\mathbf{x}^{\max} - \mathbf{x}^s)$$

$$y_r = F(\mathbf{x}^r)$$





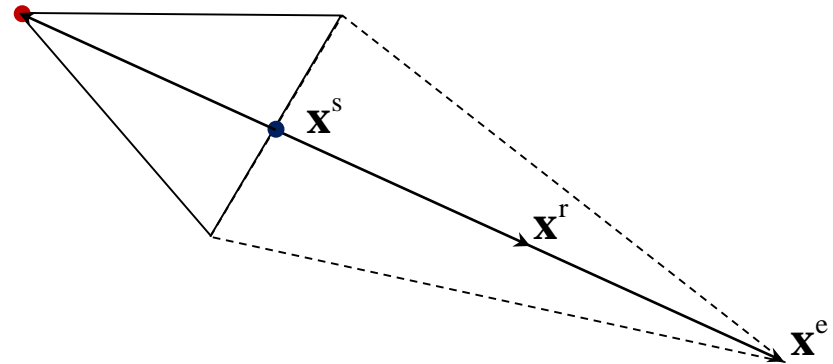
Neuer Punkt besser als bisheriges Minimum? $y_r < y_{\min}$

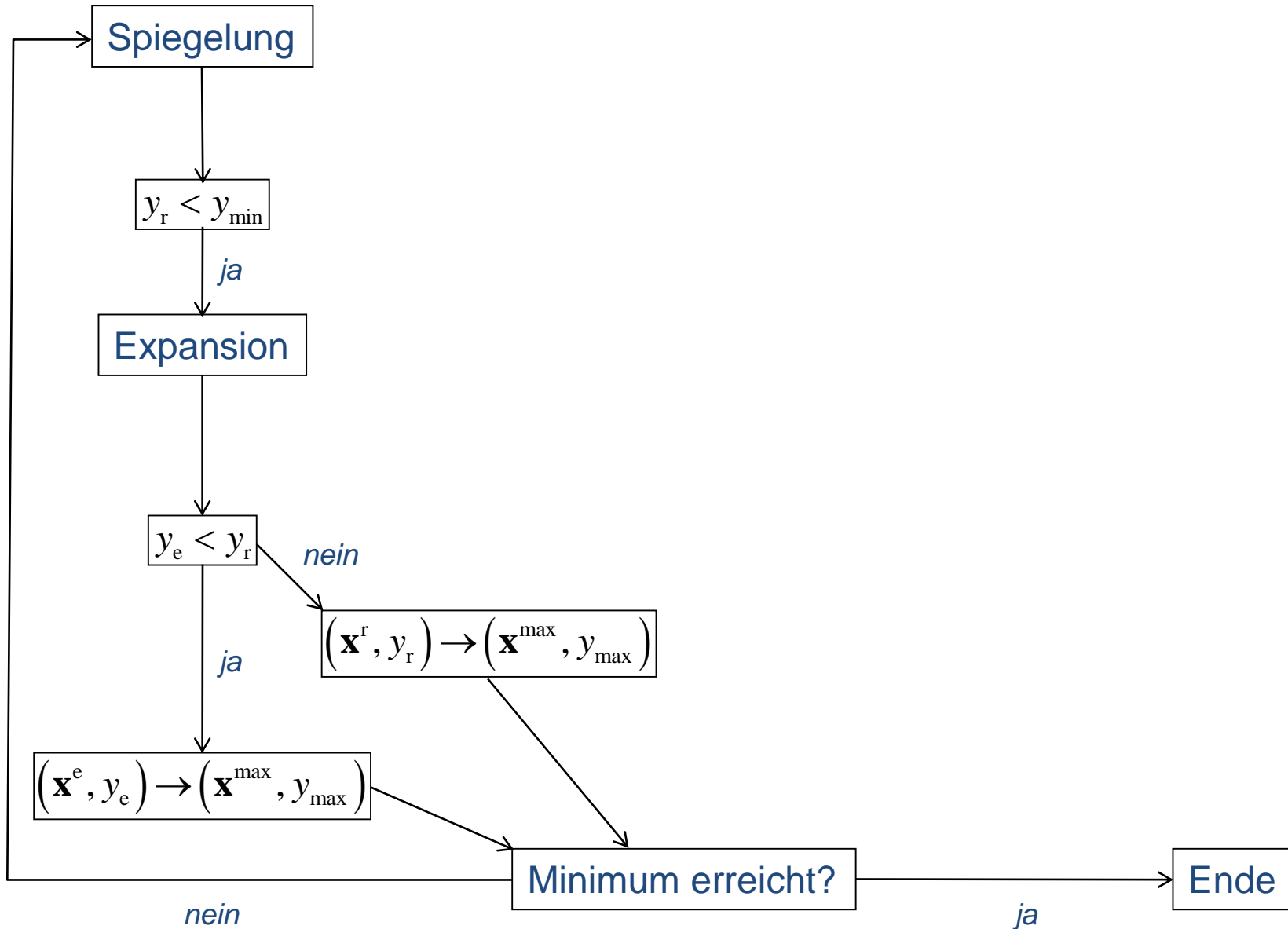
- Falls ja: Versuchen, ob ein noch größerer Schritt möglich ist – **Expansion**

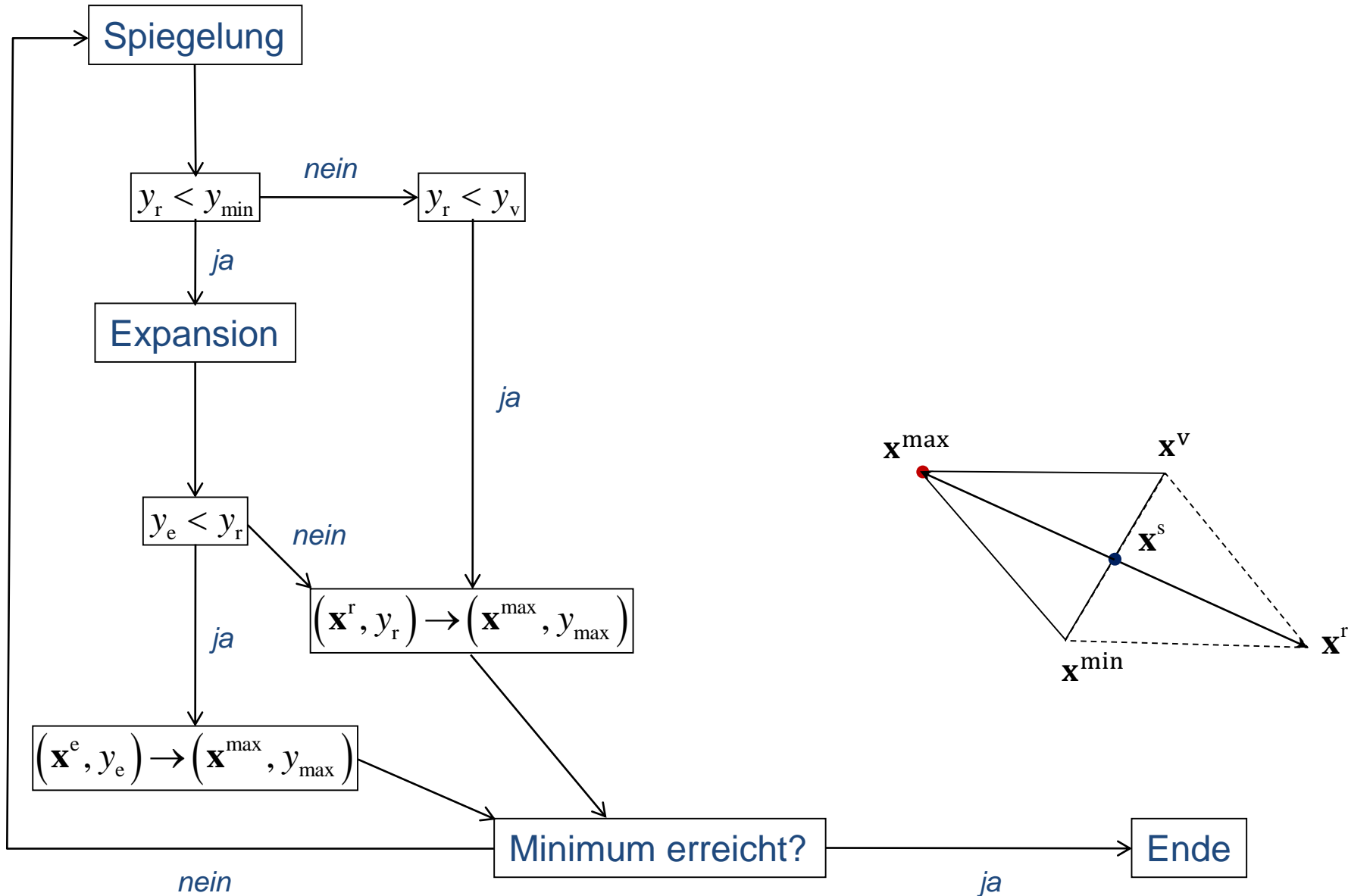
→ Berechne Expansionspunkt

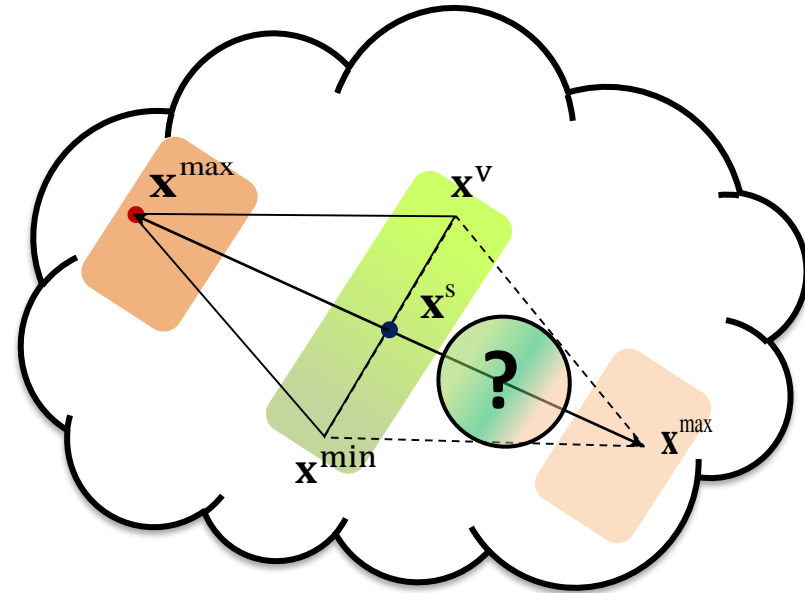
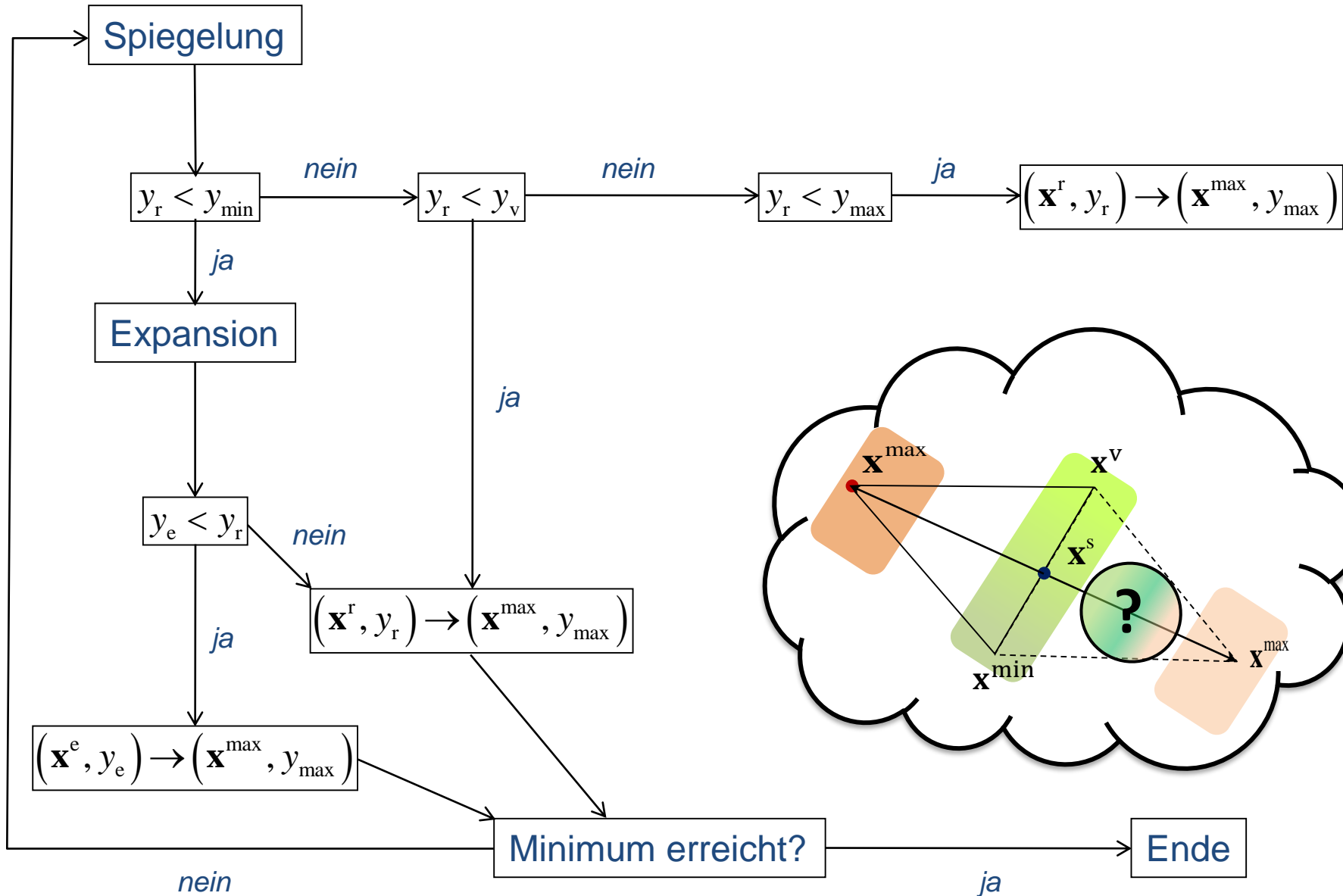
$$\mathbf{x}^e = \mathbf{x}^s + \gamma(\mathbf{x}^r - \mathbf{x}^s)$$

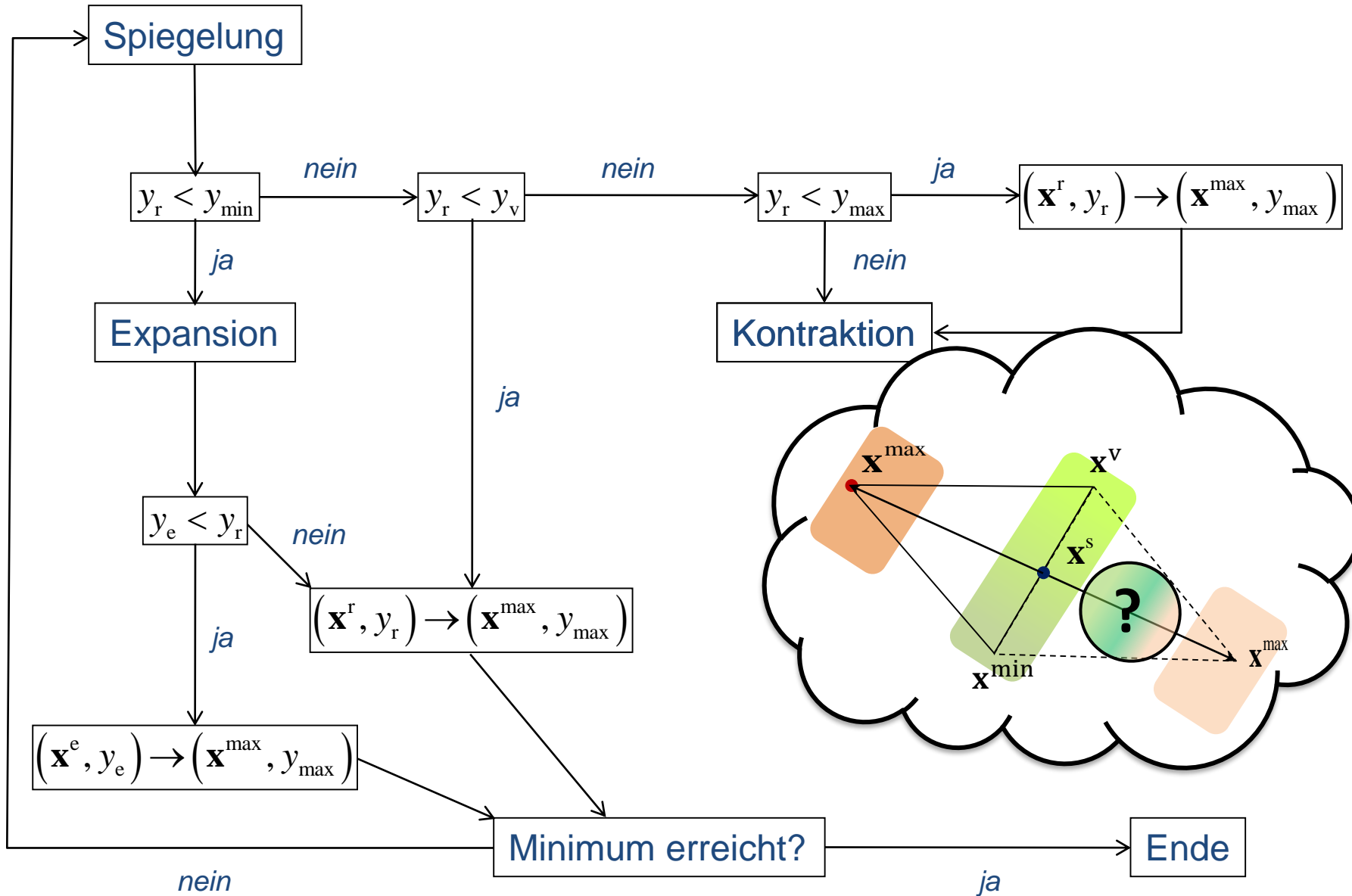
$$y_e = F(\mathbf{x}^e)$$







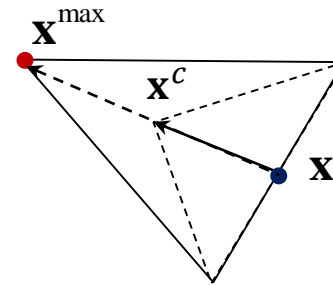


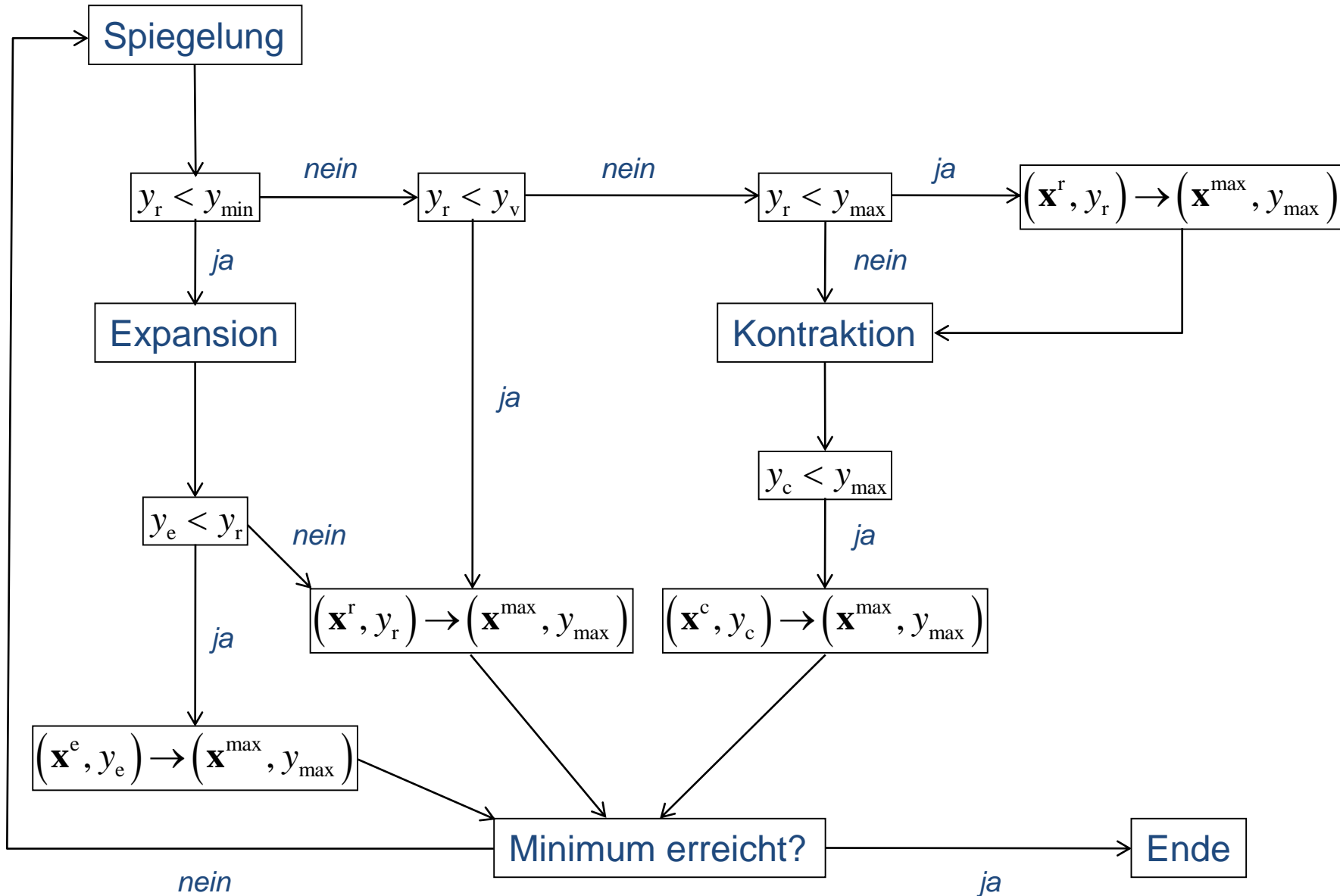


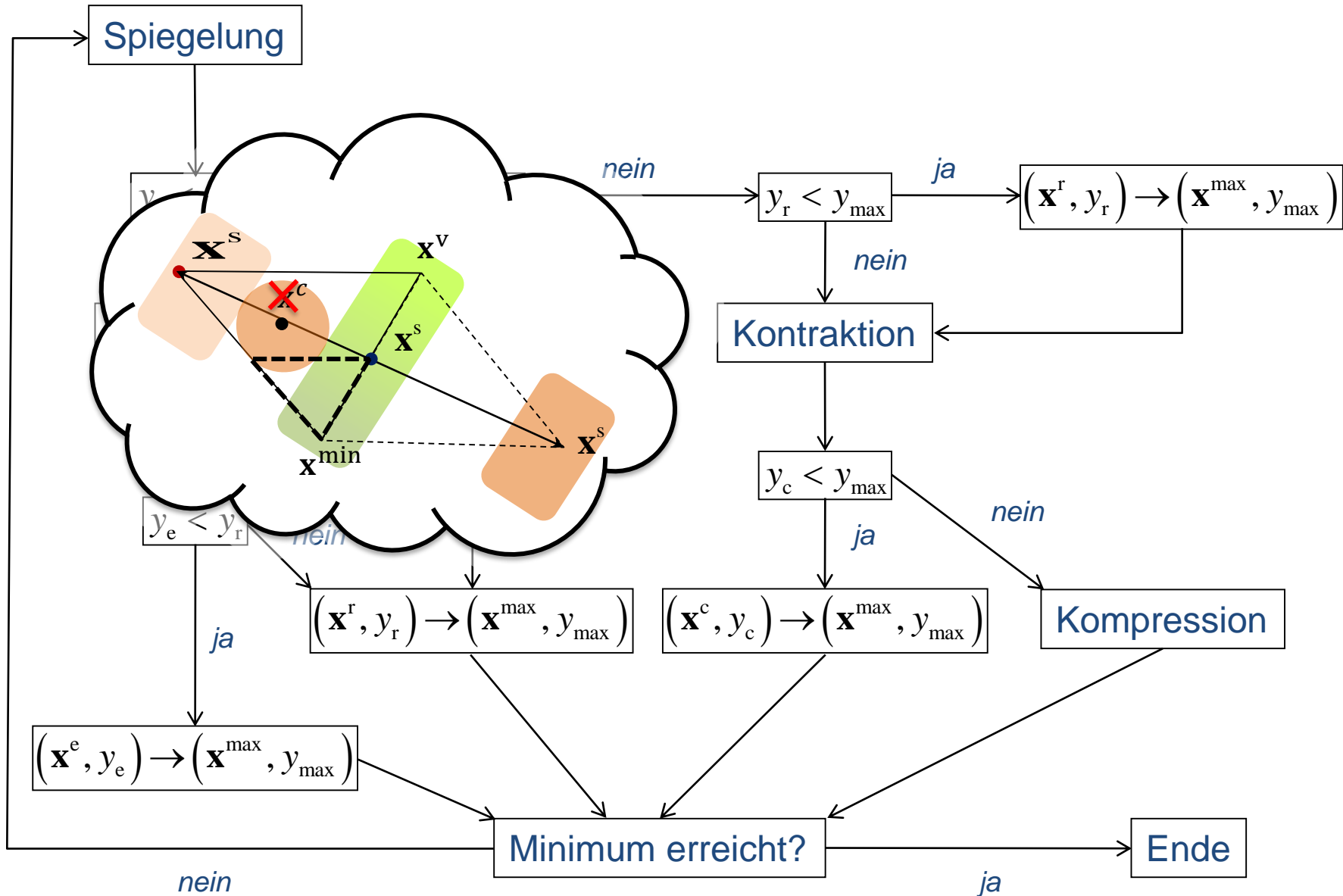
- **Kontraktion:** Zusammendrücken des Simplex durch Verschieben von \mathbf{x}^{\max}
→ Berechne Kontraktionspunkt

$$\mathbf{x}^c = \mathbf{x}^s + \beta(\mathbf{x}^{\max} - \mathbf{x}^s)$$

$$y_c = F(\mathbf{x}^c)$$

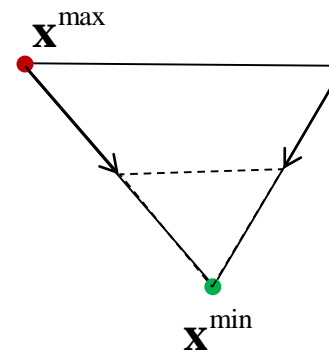


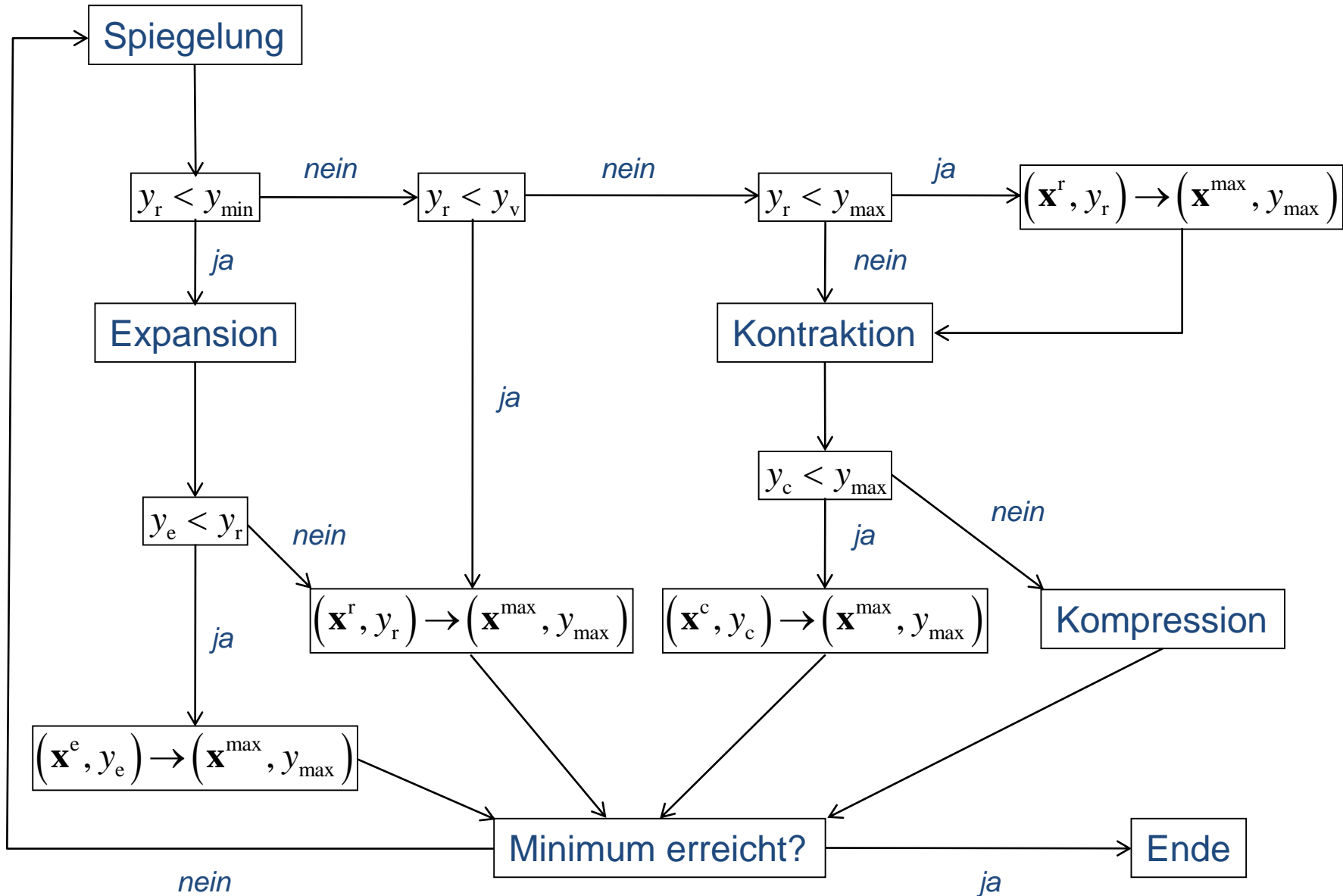




- **Kompression:** Alle Punkte des Simplex auf den besten Punkt zuschieben
→ Berechne Kompressionspunkt

$$\mathbf{x}^i = \frac{\mathbf{x}^i + \mathbf{x}^{\min}}{2}$$





- Varianz oder Standardabweichung der Funktionswerte des Simplex

$$\frac{1}{n+1} \sum_{i=1}^{n+1} (y_i - \bar{y})^2 < \delta^2$$

- zusätzlich: Simplex-Volumen bzw. Simplex-Größe
- Nicht vergessen: Maximale Anzahl der Schleifendurchläufe beschränken!

Sinnvolle Speicherung der Punkte:

$$X = \begin{bmatrix} x_1^1 & x_2^1 & \dots & x_n^1 \\ x_1^2 & x_2^2 & \dots & x_n^2 \\ \vdots & \vdots & \dots & \vdots \\ x_1^{n+1} & x_2^{n+1} & \dots & x_n^{n+1} \end{bmatrix} \quad Y = \begin{bmatrix} y^1 \\ y^2 \\ \vdots \\ y^{n+1} \end{bmatrix}$$

Nutzung von `idx = np.argsort(Y)` ergibt dann:

$$Y = \begin{bmatrix} y_{max}^1 \\ y_{min}^2 \\ \vdots \\ y^{n+1} \end{bmatrix} \rightarrow np.argsort(Y) = \begin{bmatrix} 1 \\ n \\ \vdots \\ 0 \end{bmatrix} = idx$$

$$Y[idx] = \begin{bmatrix} y_{min}^1 \\ y^{n+1} \\ \vdots \\ y_{max}^2 \end{bmatrix}$$