

置信域方法

维基百科，自由的百科全书

置信域方法（Trust-region methods）又称为信赖域方法，它是一种最优化方法，能够保证最优化方法总体收敛。

目录

- 1 算法发展
- 2 思想框架
- 3 置信域算法
- 4 应用
- 5 参考文献

算法发展

置信域方法的历史可以追溯到Levenberg(1944)，Marquardt(1963)，Goldfeld, Quandt and Trotter(1966)，但现代置信域方法是Powell(1970)提出来的。他明确提出了置信域子问题，接受方向步 \boldsymbol{s}_k 的准则，校正置信域半径 ∇_k 的准则，及收敛性定理。这些措施使置信域方法比线搜索方法具有更大的优越性。

思想框架

考虑 $\min_{\boldsymbol{x} \in \boldsymbol{R}^n} f(\boldsymbol{x})$ ，其中 $f(\boldsymbol{x})$ 是定义在 \boldsymbol{R}^n 上的二阶连续可微函数。 定义当前点的邻域 Ω_k

$$\Omega_k = \{\boldsymbol{x} \in \boldsymbol{R}^n | \|\boldsymbol{x} - \boldsymbol{x}_k\| \leq \Delta_k\},$$

这里 Δ_k 称为置信域半径。假定在这个邻域中，二次模型是目标函数 $f(\boldsymbol{x})$ 的一个合适的近似，则在这个邻域（称为置信域）中极小化二次模型，得到近似极小点 \boldsymbol{s}_k ，并取  ，其中 $\|\boldsymbol{s}_k\| \leq \Delta_k$ 。

置信域方法的模型子问题是

$$\begin{cases} \min q^{(k)}(\boldsymbol{s}) = f(\boldsymbol{x}_k) + \boldsymbol{g}_k^T \boldsymbol{s} + \frac{1}{2} \boldsymbol{s}^T \boldsymbol{B}_k \boldsymbol{s} \\ \boldsymbol{s}.t. \quad \|\boldsymbol{s}\| \leq \Delta_k \end{cases}$$

其中， $\boldsymbol{s} = \boldsymbol{x} - \boldsymbol{x}_k$ ， $\boldsymbol{g}_k = \nabla f(\boldsymbol{x}_k)$ ， \boldsymbol{B}_k 是一个对称矩阵，它是黑塞矩阵 $\nabla^2 f(\boldsymbol{x}_k)$ 或其近似， $\Delta_k > 0$ 为置信域半径， $\|\cdot\|$ 为某一范数，通常我们采用 l_2 范数。

选择 Δ_k 的方法：根据模型函数 $q^{(k)}(\boldsymbol{s})$ 对目标函数 $f(\boldsymbol{x})$ 的拟合程度来调整置信域半径 Δ_k 。 对于置信域方法的模型子问题的解 \boldsymbol{s}_k ，设目标函数的下降量

$$Ared_k = f(\boldsymbol{x}_k) - f(\boldsymbol{x}_k + \boldsymbol{s}_k)$$

为实际下降量，设模型函数的下降量

$$Pred_k = q^{(k)}(0) - q^{(k)}(\boldsymbol{s}_k)$$

为预测下降量。 定义比值

$$r_k = \frac{Ared_k}{Pred_k} = \frac{f(x_k) - f(x_k + s_k)}{q^{(k)}(0) - q^{(k)}(s_k)},$$

它用来衡量模型函数 $q^{(k)}$ 与目标函数 f 的一致性程度。

置信域算法

- 步1. 给出初始点 x_0 ，置信域半径的上界 $\bar{\Delta}$ ， $\Delta_0 \in (0, \bar{\Delta})$ ， $\varepsilon \geq 0$ ， $0 < \eta_1 \leq \eta_2 < 1$ ， $0 < \gamma_1 < 1 < \gamma_2$ ， $k := 0$
- 步2. 如果 $\|g_k\| \leq \varepsilon$ ，停止
- 步3. （近似地）求解置信域方法的模型子问题，得到 s_k
- 步4. 计算 $f(x_k+s_k)$ 和 r_k 。令

$$x_{k+1} = \begin{cases} x_k + s_k, & \text{if } r_k \geq \eta_1 \\ x_k, & \text{else} \end{cases}$$

- 步5. 校正置信域半径，令

$$\begin{aligned} \Delta_{k+1} &\in (0, \gamma_1 \Delta_k], && \text{if } r_k < \eta_1; \\ \Delta_{k+1} &\in [\gamma_1 \Delta_k, \Delta_k], && \text{if } r_k \in [\eta_1, \eta_2); \\ \Delta_{k+1} &\in [\Delta_k, \min\{\gamma_2 \Delta_k, \bar{\Delta}\}], && \text{if } r_k \geq \eta_2. \end{aligned}$$

- 步6. 产生 B_{k+1} ，校正 $q^{(k)}$ ，令 $k:=k+1$ ，转步2。

应用

现今，置信域算法广泛应用于应用数学、物理、化学、工程学、计算机科学、生物学与医学等学科。相信在不远将来，信赖域方法会在更广泛多样的领域有着更深远的的发展。

参考文献

1.

Andrew R. Conn,Nicholas I. M. Gould,Philippe L. Toint."Trust-region methods".Philadelphia, Pa. : SIAM [u. a.], 2000. ISBN 978-0-898714-60-9

取自 “<https://zh.wikipedia.org/w/index.php?title=置信域方法&oldid=39027632>”

- 本页面最后修订于2016年2月10日（星期三）06:07。
- 本站的全部文字在知识共享 署名-相同方式共享 3.0协议之条款下提供，附加条款亦可能应用（请参阅使用条款）。Wikipedia®和维基百科标志是维基媒体基金会的注册商标；维基™是维基媒体基金会的商标。维基媒体基金会是在美国佛罗里达州登记的501(c)(3)免税、非营利、慈善机构。