1. Метод градиентного спуска

Градиентные методы довольно часто используются для решения задач многомерной безусловной оптимизации. Пусть стоит задача найти минимум функции:

$$f(\theta) \to \min_{\theta},$$
 (1)

где θ — **вектор** переменных. Алгоритм метода градиентного спуска состоит в последовательном движении в направлении наискорейшего спуска, то есть в направлении антиградиента — $\nabla_{\theta} f(\theta)$.

<u>Метод градиентного спуска</u>

Вход: функция $f(\theta)$, начальное приближение θ^0 , шаг градиентного спуска η , число итераций n, ϵ .

- 1. Определить $\nabla_{\theta} f(\theta)$.
- 2. На каждом шаге t = 1, 2, ..., n:

$$\theta^{(t+1)} = \theta^{(t)} - \eta \nabla_{\theta} f(\theta^{(t)}).$$

Возможные критерии останова:

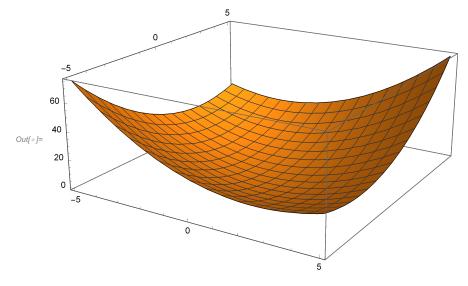
- a. $\|\theta^{(t+1)} \theta^{(t)}\| \le \epsilon$,
- b. $|| f(\theta^{(t+1)}) f(\theta^{(t)}) || \le \epsilon$.

Задание 1

Методом градиентного спуска найти минимум функции $f(\theta_1, \theta_2) = \theta_1^2 + \theta_1 \theta_2 + \theta_2^2$. В качестве начального приближения взять $\theta^{(0)} = \{1, 1\}$. Отобразить вектор шага градиентного спуска на каждом шаге.

$$\begin{array}{l} \text{In[30]:= Clear[f]} \\ \text{f[θ1_, θ2_] := θ1^2 + θ1 θ2 + θ2^2} \end{array}$$

 $lo(\theta) = Plot3D[f[\theta 1, \theta 2], \{\theta 1, -5, 5\}, \{\theta 2, -5, 5\}, ImageSize \rightarrow 300]$



Если взять чересчур большим шаг градиентного спуска, то есть риск «перескочить» минимум.

Задание 2

Добавить в реализацию алгоритма изменение размера шага градиентного спуска на каждой итерации:

1. Обратно пропорционально номеру итерации:

$$\begin{split} \boldsymbol{\theta}^{(t+1)} &= \boldsymbol{\theta}^{(t)} - \boldsymbol{\eta}^{(t)} \, \nabla_{\boldsymbol{\theta}} f \big(\boldsymbol{\theta}^{(t)} \big), \\ \boldsymbol{\eta}^{(t+1)} &= \frac{\boldsymbol{\eta}^{(0)}}{t}. \end{split}$$

2. Недостатком первого способа является то, что с увеличением номера итерации дальнейшие шаги будут чересчур маленькими, и есть риск не дойти до минимума. Чтобы этого избежать, можно использовать экспоненциально затухающий шаг:

$$\eta^{(t+1)} = \eta^{(0)} \, e^{\frac{1-t}{t}}.$$

Задание 3

Выбирать шаг градиентного спуска можно таким образом, чтобы значение функции $f(\theta^{(t+1)} - \eta^{(t+1)} \nabla_{\theta} f(\theta^{(t+1)}))$ было наименьшим. Для нахождения оптимального шага $\eta^{(t+1)}$ используются любые методы одномерной оптимизации. Полученный алгоритм имеет название **метод наискорейшего спуска**.

2. Метод импульсов

Приведенные выше методы не учитывают характер и форму целевой функции. Метод импульсов помогает ускорить градиентный спуск в нужном направлении.

Согласно методу импульсов (методу моментов) точка обладает массой, соответствующей текущим значениям вектора переменных, а значит в тот момент, когда точка начнет движение в сторону, противоположную направлению градиента функции, у нее появится ненулевая скорость. Если точка пришла в новое положение с некоторой ненулевой скоростью, то ускорение направлено по градиенту и точка не может резко изменить направление движения. Идея метода состоит в том, чтобы на каждом шаге учитывать направление движения на предыдущем шаге. Обозначим направление движения на предыдущем шаге как $v^{(t-1)}$, тогда:

$$\upsilon^{(t)} = \gamma \,\upsilon^{(t-1)} + \eta \,\nabla_{\theta} f(\theta^{(t)}), \tag{2}$$

$$\theta^{(t+1)} = \theta^{(t)} - v^{(t)},\tag{3}$$

где $\gamma < 1$ – параметр, определяющий скорость изменения направления движения.

Задание 4

Найти минимум функции: $f(\theta_1,\ \theta_2)=(1.5-\theta_1+\theta_1\ \theta_2)^2+(2.25-\theta_1+\theta_1\ \theta_2^2)^2+(2.625-\theta_1+\theta_1\ \theta_2^3)^2$ 1) методом градиентного спуска: $\left(\theta_1^{(0)},\ \theta_2^{(0)}\right)=(0.7,\ 1.4),$ $\eta=0.01,$ $\left|\left(\theta_1^{(t+1)},\ \theta_2^{(t+1)}\right)-\left(\theta_1^{(t)},\ \theta_2^{(t)}\right)\right|<10^{-7},$ $n=10^3;$

2) методом импульсов: $\gamma = 0.9$.

Сравнить результаты и количество итераций.

3. Метод Нестерова

Согласно методу Нестерова градиент необходимо считать не в текущей точке, а в той, в которую она придет после шага градиентного спуска. Таким образом алгоритм заглядывает вперед по вектору обновления:

$$\begin{split} \boldsymbol{v}^{(t)} &= \gamma \, \boldsymbol{v}^{(t-1)} + \eta \, \nabla_{\boldsymbol{\theta}} f \big(\boldsymbol{\theta}^{(t)} - \gamma \, \boldsymbol{v}^{(t-1)} \big), \\ \boldsymbol{\theta}^{(t+1)} &= \boldsymbol{\theta}^{(t)} - \boldsymbol{v}^{(t)}. \end{split}$$

Значение параметра γ рекомендуют выбирать равным 0.9.

Задание 5

Найти минимум функции из задания 4 методом Нестерова с теми же параметрами.