



22.03.2018

Вычислительные модели с использованием научных библиотек Python Методы оптимизации

Постановка задачи

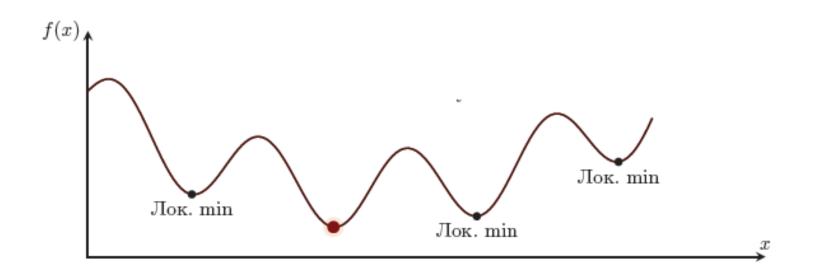
$$f(x) \to \min, \quad x \in X.$$

Глобальный минимум

$$f(x^*) \leqslant f(x)$$
 при всех $x \in X$;

<u>Локальный минимум</u>

$$f(x^*)\leqslant f(x)$$
 при всех $x\in X\cap U_{arepsilon}(x^*),$ где $U_{arepsilon}(x^*)=\{x\in {f R}^n\mid \|x-x^*\|\leqslant arepsilon\}$







Градиентный метод

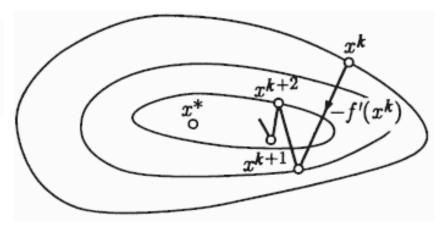
$$f(x) \to \min, \quad x \in X.$$

$$x^{k+1} = x^k - \alpha_k f'(x^k), \quad \alpha_k > 0, \quad k = 0, 1, 2, \dots$$

Скорость сходимости

$$f(x^k) - f(x^*) \le q^k (f(x^0) - f(x^*)),$$

 $||x^k - x^*|| \le C(\sqrt{q})^k,$







Метод Ньютона

$$f(x) \to \min, \quad x \in X.$$

$$f(x) - f(x^k) = \langle f'(x^k), x - x^k \rangle + \frac{1}{2} \langle f''(x^k)(x - x^k), x - x^k \rangle + o(\|x - x^k\|^2).$$

$$x^{k+1} = x^k + h^k$$
, $h^k = -(f''(x^k))^{-1}f'(x^k)$.

Скорость сходимости

$$||x^k - x^*|| \le \frac{1}{2\theta} ||f'(x^k)||$$





Метод сопряженных градиентов (CG)

$$f(x)=rac{1}{2}\left\langle Ax,\,x
ight
angle +\left\langle b,\,x
ight
angle \ h^0=-f'(x^0),\quad h^k=-f'(x^k)+eta_{k-1}h^{k-1},\quad k\geqslant 1.$$
 Для квадратичного функция $eta_{k-1}=rac{\langle f'(x^k),\,Ah^{k-1}
angle }{\langle h^{k-1},\,Ah^{k-1}
angle }.$

Для квадратичного функционала

Алгоритм для общего случая

Given x_0 ;

Evaluate $f_0 = f(x_0), \nabla f_0 = \nabla f(x_0);$

Set $p_0 = -\nabla f_0, k \leftarrow 0$;

while $\nabla f_k \neq 0$

Compute α_k and set $x_{k+1} = x_k + \alpha_k p_k$;

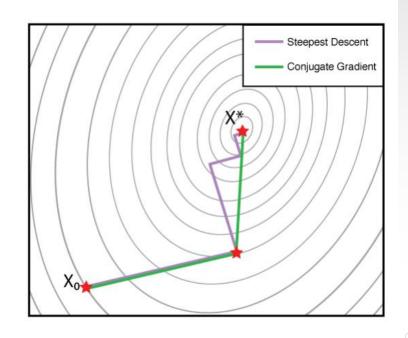
Evaluate ∇f_{k+1} ;

$$\beta_{k+1}^{PR} = \frac{\nabla f_{k+1}^{T} (\nabla f_{k+1} - \nabla f_{k})}{\|\nabla f_{k}\|^{2}}$$

$$p_{k+1} \leftarrow -\nabla f_{k+1} + \beta_{k+1}^{FR} p_k;$$

$$k \leftarrow k + 1;$$

end (while)







Метод Бройдена – Флетчера-Гольдфарба – Шанно (BFGS)

$$f(x_k+p) = f(x_k) +
abla f^T(x_k) p + rac{1}{2} p^T H(x_k) p.$$

$$p_k = -B_k^{-1}
abla f(x_k)$$

$$B_{k+1} = B_k - rac{B_k s_k s_k^T B_k}{s_k^T B_k s_k} + rac{y_k y_k^T}{y_k^T s_k}, \hspace{0.5cm} y_k =
abla f_{k+1} -
abla f_k \ s_k = x_{k+1} - x_k$$

$$egin{split} C_k &= B_k^{-1} \ C_{k+1} &= (I -
ho_k s_k y_k^T) C_k (I -
ho_k y_k s_k^T) +
ho_k s_k s_k^T, \
ho_k &= rac{1}{y_k^T s_k}. \end{split}$$





Метод Пауэлла

АЛГОРИТМ

Шаг 1. Задать x_1 и шаг h > 0, точность $\varepsilon > 0$.

Шаг 2. Найти $x_2 = x_1 + h$, вычислить $f(x_1)$ и $f(x_2)$

Шаг 3 Если $f(x_1) > f(x_2)$, то $x_3 = x_1 + 2h$, иначе $x_3 = x_1 - h$.

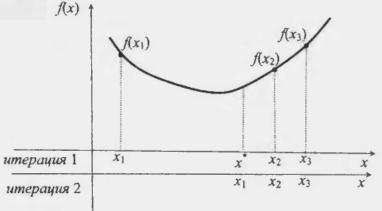
Шаг 4. Вычислить $f(x_3)$; определить $F_{\min} = \min\{f(x_1), f(x_2), f(x_3)\}$, определить соответствующее x_{\min} .

Шаг 5. Найти *x* *

Шаг 6 Если $|x^*-x_{\min}| < \varepsilon$, то поиск окончен x^* является оценкой оптимума, иначе перейти к шагу 7.

Шаг 7. Вычислить $f(x^*)$, если $f(x^*) < F_{\min}$, то $x_1 = x^*$, иначе $x_1 = x_{\min}$.

$$x^* = -\frac{1}{2} \frac{\left((x_2)^2 - (x_3)^2 \right) f(x_1) + \left((x_3)^2 - (x_1)^2 \right) f(x_2) + \left((x_1)^2 - (x_2)^2 \right) f(x_3)}{(x_2 - x_3) f(x_1) + (x_3 - x_1) f(x_2) + (x_1 - x_2) f(x_3)} f(x_1) + \frac{1}{2} \frac{\left((x_2)^2 - (x_3)^2 \right) f(x_1) + \left((x_3)^2 - (x_1)^2 \right) f(x_2) + \left((x_1)^2 - (x_2)^2 \right) f(x_3)}{f(x_1) + (x_3 - x_1) f(x_2) + (x_1 - x_2) f(x_3)} f(x_3) + \frac{1}{2} \frac{\left((x_2)^2 - (x_3)^2 \right) f(x_1) + \left((x_3)^2 - (x_1)^2 \right) f(x_2) + \left((x_1)^2 - (x_2)^2 \right) f(x_3)}{f(x_1) + (x_3 - x_1) f(x_2) + (x_1 - x_2) f(x_3)} f(x_3) + \frac{1}{2} \frac{\left((x_2)^2 - (x_3)^2 \right) f(x_2) + \left((x_3)^2 - (x_1)^2 \right) f(x_3)}{f(x_2) + (x_1 - x_2) f(x_3)} f(x_3) + \frac{1}{2} \frac{\left((x_2)^2 - (x_3)^2 \right) f(x_3)}{f(x_2) + (x_1 - x_2) f(x_3)} f(x_3) + \frac{1}{2} \frac{\left((x_2)^2 - (x_3)^2 \right) f(x_3)}{f(x_2) + (x_1 - x_2) f(x_3)} f(x_3) + \frac{1}{2} \frac{\left((x_2)^2 - (x_3)^2 \right) f(x_3)}{f(x_2) + (x_1 - x_2) f(x_3)} f(x_3) + \frac{1}{2} \frac{\left((x_2)^2 - (x_3)^2 \right) f(x_3)}{f(x_2) + (x_1 - x_2) f(x_3)} f(x_3) + \frac{1}{2} \frac{\left((x_2)^2 - (x_3)^2 \right) f(x_3)}{f(x_2) + (x_1 - x_2) f(x_3)} f(x_3) + \frac{1}{2} \frac{\left((x_2)^2 - (x_3)^2 \right) f(x_3)}{f(x_2) + (x_1 - x_2) f(x_3)} f(x_3) + \frac{1}{2} \frac{\left((x_2)^2 - (x_3)^2 \right) f(x_3)}{f(x_3) + (x_2 - x_3) f(x_3)} f(x_3) + \frac{1}{2} \frac{\left((x_2)^2 - (x_3)^2 \right) f(x_3)}{f(x_3) + (x_2 - x_3) f(x_3)} f(x_3) + \frac{1}{2} \frac{\left((x_2)^2 - (x_3)^2 \right) f(x_3)}{f(x_3) + (x_3 - x_3) f(x_3)} f(x_3) + \frac{1}{2} \frac{\left((x_2)^2 - (x_3)^2 \right) f(x_3)}{f(x_3) + (x_3 - x_3) f(x_3)} f(x_3) + \frac{1}{2} \frac{\left((x_2)^2 - (x_3)^2 \right) f(x_3)}{f(x_3) + (x_3 - x_3) f(x_3)} f(x_3) + \frac{1}{2} \frac{\left((x_2)^2 - (x_3)^2 \right) f(x_3)}{f(x_3) + (x_3 - x_3) f(x_3)} f(x_3) + \frac{1}{2} \frac{\left((x_2)^2 - (x_3)^2 - (x_3)^2 \right) f(x_3)}{f(x_3) + (x_3 - x_3) f(x_3)} f(x_3) + \frac{1}{2} \frac{\left((x_2)^2 - (x_3)^2 - (x_3)^2 \right) f(x_3)}{f(x_3) + (x_3 - x_3) f(x_3)} f(x_3) + \frac{1}{2} \frac{\left((x_3)^2 - (x_3)^2 - (x_3)^2 - (x_3)^2 \right) f(x_3)}{f(x_3) + (x_3 - x_3) f(x_3)} f(x_3) + \frac{1}{2} \frac{\left((x_3)^2 - (x_3)^2 - (x_3)^2 - (x_3)^2 - (x_3)^2 \right) f(x_3)}{f(x_3) + (x_3 - x_3) f(x_3) + (x_3 - x_3) f(x_3)} f(x_3) + \frac{1}{2} \frac{\left((x_3)^2 - (x_3)^2 - (x_3)^2$$







Методы глобальной оптимизации

Basin-hopping

```
>>> from scipy.optimize import basinhopping
>>> def func2d(x):
        f = np.cos(14.5 * x[0] - 0.3) + (x[1] + 0.2) * x[1] +
(x[0] + 0.2) * x[0]
        df = np.zeros(2)
        df[0] = -14.5 * np.sin(14.5 * x[0] - 0.3) + 2. * x[0]
+ 0.2
        df[1] = 2. * x[1] + 0.2
     return f, df
>>> minimizer_kwargs = {"method":"L-BFGS-B",
"jac":True}
>>> x0 = [1.0, 1.0]
>>> ret = basinhopping(func2d, x0,
minimizer_kwargs=minimizer_kwargs, ... niter=200)
>>> print("global minimum: x = [\%.4f, \%.4f], f(x0) =
%.4f" % (ret.x[0], ret.x[1], ret.fun))
global minimum: x = [-0.1951, -0.1000], f(x0) = -1.0109
```

Differential-evolution

```
>>> from scipy.optimize import differential_evolution

>>> import numpy as np

>>> def ackley(x):

... arg1 = -0.2 * np.sqrt(0.5 * (x[0] ** 2 + x[1] ** 2))

... arg2 = 0.5 * (np.cos(2. * np.pi * x[0]) + np.cos(2. * np.pi * x[1]))

... return -20. * np.exp(arg1) - np.exp(arg2) + 20. + np.e

>>> bounds = [(-5, 5), (-5, 5)]

>>> result = differential_evolution(ackley, bounds)

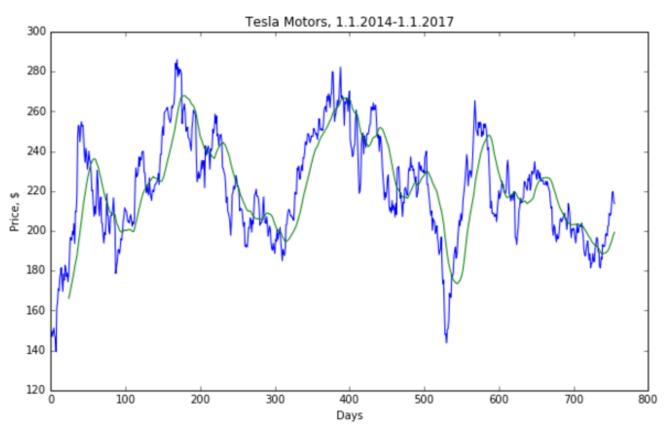
>>> result.x, result.fun (array([ 0., 0.]),

4.4408920985006262e-16)
```





Оптимизация торговой стратегии



- Покупать: цена поднимается выше скользящей средней.
- Продавать: цена опускается ниже скользящей средней

Задача: определить оптимальное количество значений для расчета скользящей средней, долю от банка на покупку, долю бумаг на продажу



