# Методы оптимизации. Векторное дифференцирование

#### Александр Катруца

Московский физико-технический институт

12 февраля 2019 г.

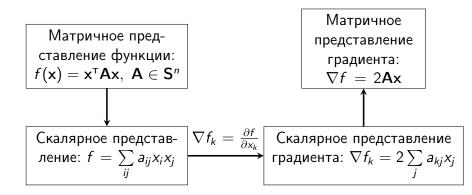
### Основные определения

Более подробно смотрите здесь. Пусть  $f:D \to E$ , производная  $\frac{\partial f}{\partial x} \in \mathcal{G}$ :

D	Ε	G	Название
$\mathbb{R}$	$\mathbb{R}$	$\mathbb{R}$	Производная, $f'(x)$
$\mathbb{R}^n$	$\mathbb{R}$	$\mathbb{R}^n$	Градиент, $\frac{\partial f}{\partial x_i}$
$\mathbb{R}^n$	$\mathbb{R}^m$	$\mathbb{R}^{n \times m}$	Матрица Якоби, $\frac{\partial f_i}{\partial x_i}$
$\mathbb{R}^{m \times n}$	$\mathbb{R}$	$\mathbb{R}^{m \times n}$	$\frac{\partial f}{\partial x_{ij}}$

Также квадратная  $n \times n$  матрица вторых производных  $\mathbf{H} = [h_{ij}]$  в случае  $f: \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$  называется гессиан и равна  $h_{ij} = \frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j}$ .

### Основная техника



### Примеры

- 1. Линейная функция:  $f(\mathbf{x}) = \mathbf{c}^\mathsf{T} \mathbf{x}$
- 2. Квадратичная форма:  $f(\mathbf{x}) = \frac{1}{2}\mathbf{x}^\mathsf{T}\mathbf{A}\mathbf{x} + \mathbf{b}^\mathsf{T}\mathbf{x}$
- 3. Квадрат  $\ell_2$  нормы разности:  $f(\mathsf{x}) = \|\mathsf{A}\mathsf{x} \mathsf{b}\|_2^2$
- 4. Детерминант:  $f(X) = \det X$
- 5. След: f(X) = Tr(AXB)
- 6.  $f(x) = (x As)^TW(x As)$
- 7.  $f(\mathbf{A}) = (\mathbf{x} \mathbf{A}\mathbf{s})^{\mathsf{T}}\mathbf{W}(\mathbf{x} \mathbf{A}\mathbf{s})$
- 8.  $f(s) = (x As)^TW(x As)$

## Сложная функция

Пусть  $f(\mathbf{x}) = g(u(\mathbf{x}))$ , тогда  $\nabla f(\mathbf{x}) = \frac{\partial g}{\partial u} \frac{\partial u}{\partial \mathbf{x}}$  Важно смотреть на размерности и понимать как записывать  $\frac{\partial g}{\partial u}$ .

#### Примеры:

- 1.  $\ell_2$  норма вектора:  $f(x) = ||x||_2$
- 2. Экспонента:  $f(x) = -e^{-x^{T}x}$

### Резюме

- Производная по скаляру
- Производная по вектору
- Производная по матрице
- Производная сложной функции