Методы оптимизации Лекция 7: Введение в методы оптимизации. Градиентный спуск

Александр Катруца

Физтех-школа прикладной математики и информатики Московский физико-технический институт



13 ноября 2021 г.

На прошлой лекции

- ▶ Использование выпуклости задачи при её решении
- Disciplined convex programming
- CVXPy
- ipopt

Постановка задачи

$$\begin{aligned} \min_{\mathbf{x} \in S} f_0(\mathbf{x}) \\ \text{s.t. } f_j(\mathbf{x}) &= 0, \ j = 1, \dots, m \\ g_k(\mathbf{x}) &\leq 0, \ k = 1, \dots, p \end{aligned}$$

где $S\subseteq\mathbb{R}^n$, $f_j:S\to\mathbb{R},\;j=0,\ldots,m$, $g_k:S\to\mathbb{R},\;k=1,\ldots,p$

- ▶ Все функции как минимум непрерывны
- Задачи нелинейной оптимизации в общем случае являются численно неразрешимыми!

Необходимое условие первого порядка

Если \mathbf{x}^* точка локального минимума дифференцируемой функции $f(\mathbf{x})$, тогда

$$f'(\mathbf{x}^*) = 0$$

Необходимое условие первого порядка

Если \mathbf{x}^* точка локального минимума дифференцируемой функции $f(\mathbf{x})$, тогда

$$f'(\mathbf{x}^*) = 0$$

Необходимое условие второго порядка

Если \mathbf{x}^* точка локального минимума дважды дифференцируемой функции $f(\mathbf{x})$, тогда

$$f'(\mathbf{x}^*) = 0 \quad \mathbf{u} \quad f''(\mathbf{x}^*) \succeq 0$$

Необходимое условие первого порядка

Если \mathbf{x}^* точка локального минимума дифференцируемой функции $f(\mathbf{x})$, тогда

$$f'(\mathbf{x}^*) = 0$$

Необходимое условие второго порядка

Если \mathbf{x}^* точка локального минимума дважды дифференцируемой функции $f(\mathbf{x})$, тогда

$$f'(\mathbf{x}^*) = 0$$
 и $f''(\mathbf{x}^*) \succeq 0$

Достаточное условие

Пусть $f(\mathbf{x})$ дважды дифференцируемая функция, и пусть точка \mathbf{x}^* удовлетворяет условиям

$$f'(\mathbf{x}^*) = 0 \quad f''(\mathbf{x}^*) \succ 0,$$

тогда \mathbf{x}^* является точкой строгого локального минимума функции $f(\mathbf{x})$

Особенности численного решения

 ▶ Точно решить задачу принципиально невозможно из-за погрешности машинной арифметики

Особенности численного решения

- ▶ Точно решить задачу принципиально невозможно из-за погрешности машинной арифметики
- ▶ Необходимо задать критерий обнаружения решения

Особенности численного решения

- ▶ Точно решить задачу принципиально невозможно из-за погрешности машинной арифметики
- ▶ Необходимо задать критерий обнаружения решения
- Необходимо определить, какую информацию о задаче использовать

Общая схема

- Начальная точка x₀
- ightharpoonup Желаемая точность arepsilon

```
def GeneralScheme(x, epsilon):
    while StopCriterion(x) > epsilon:
        OracleResponse = RequestOracle(x)
        UpdateInformation(I, x, OracleResponse)
        x = NextPoint(I, x)
    return x
```

1. Какие критерии остановки могут быть?

- 1. Какие критерии остановки могут быть?
- 2. Что такое оракул и зачем он нужен?

- 1. Какие критерии остановки могут быть?
- 2. Что такое оракул и зачем он нужен?
- 3. Что такое информационная модель?

- 1. Какие критерии остановки могут быть?
- 2. Что такое оракул и зачем он нужен?
- 3. Что такое информационная модель?
- 4. Как вычисляется новая точка?

1. Сходимость по аргументу:

$$\|\mathbf{x}_k - \mathbf{x}^*\|_2 < \varepsilon$$

1. Сходимость по аргументу:

$$\|\mathbf{x}_k - \mathbf{x}^*\|_2 < \varepsilon$$

2. Сходимость по функции:

$$|f_k - f^*| < \varepsilon$$

1. Сходимость по аргументу:

$$\|\mathbf{x}_k - \mathbf{x}^*\|_2 < \varepsilon$$

2. Сходимость по функции:

$$|f_k - f^*| < \varepsilon$$

3. Выполнение необходимого условия

$$||f'(\mathbf{x}_k)||_2 < \varepsilon$$

1. Сходимость по аргументу:

$$\|\mathbf{x}_k - \mathbf{x}^*\|_2 < \varepsilon$$

2. Сходимость по функции:

$$|f_k - f^*| < \varepsilon$$

3. Выполнение необходимого условия

$$||f'(\mathbf{x}_k)||_2 < \varepsilon$$

4. Зазор двойственности

$$f_k - g(\lambda_k, \mu_k) \le \varepsilon$$



Почти определение

Оракулом называют некоторое абстрактное устройство, которое отвечает на последовательные вопросы метода

Почти определение

Оракулом называют некоторое абстрактное устройство, которое отвечает на последовательные вопросы метода

Аналогия из ООП

- оракул это виртуальный метод базового класса
- каждая задача производный класс
- оракул определяется для каждой задачи отдельно согласно общему определению в базовом классе

Почти определение

Оракулом называют некоторое абстрактное устройство, которое отвечает на последовательные вопросы метода

Аналогия из ООП

- оракул это виртуальный метод базового класса
- каждая задача производный класс
- оракул определяется для каждой задачи отдельно согласно общему определению в базовом классе

Концепция чёрного ящика

- 1. Единственной информацией, получаемой в ходе работы итерационного метода, являются ответы оракула
- 2. Ответы оракула являются локальными

Информация о задаче

- 1. Каждый ответ оракула даёт **локальную** информацию о поведении функции в точке
- 2. Агрегируя все полученные ответы оракула, обновляем информацию о глобальном виде целевой функции:
 - кривизна
 - направление убывания
 - etc

$$\mathbf{x}_{k+1} = \mathbf{x}_k + \alpha_k \mathbf{h}_k$$

$$\mathbf{x}_{k+1} = \mathbf{x}_k + \alpha_k \mathbf{h}_k$$

Линейный поиск

- 1. Сначала выбирается направление \mathbf{h}_k
- 2. Далее определяется «оптимальное» значение $lpha_k$

$$\mathbf{x}_{k+1} = \mathbf{x}_k + \alpha_k \mathbf{h}_k$$

Линейный поиск

- ${f 1}.$ Сначала выбирается направление ${f h}_k$
- 2. Далее определяется «оптимальное» значение $lpha_k$

Метод доверительных областей

- 1. Выбирается α -окрестность \mathbf{x}_k
- 2. В этой окрестности строится упрощённая **модель** целевой функции
- 3. Далее определяется направления \mathbf{h}_k , минимизирующее модель целевой функции и не выводящее точку $\mathbf{x}_k + \mathbf{h}_k$ за пределы области

Как сравнивать методы оптимизации?

Для заданного класса задач сравнивают следующие величины:

- 1. Сложность
 - \blacktriangleright аналитическая: число обращений к оракулу для решения задачи с точностью ε
 - \blacktriangleright арифметическая: общее число всех вычислений, необходимых для решения задачи с точностью ε
- 2. Скорость сходимости
- 3. Эксперименты

1. Сублинейная

$$\|\mathbf{x}_{k+1} - \mathbf{x}^*\|_2 \le Ck^{\alpha},$$

где
$$\alpha < 0$$
 и $0 < C < \infty$

1. Сублинейная

$$\|\mathbf{x}_{k+1} - \mathbf{x}^*\|_2 \le Ck^{\alpha},$$

где
$$\alpha < 0$$
 и $0 < C < \infty$

2. Линейная (геометрическая прогрессия)

$$\|\mathbf{x}_{k+1} - \mathbf{x}^*\|_2 \le Cq^k,$$

где
$$q \in (0,1)$$
 и $0 < C < \infty$

1. Сублинейная

$$\|\mathbf{x}_{k+1} - \mathbf{x}^*\|_2 \le Ck^{\alpha},$$

где
$$\alpha < 0$$
 и $0 < C < \infty$

2. Линейная (геометрическая прогрессия)

$$\|\mathbf{x}_{k+1} - \mathbf{x}^*\|_2 \le Cq^k,$$

где
$$q \in (0,1)$$
 и $0 < C < \infty$

3. Сверхлинейная

$$\|\mathbf{x}_{k+1} - \mathbf{x}^*\|_2 \le Cq^{k^p},$$

где
$$q \in (0,1)$$
, $0 < C < \infty$ и $p > 1$

1. Сублинейная

$$\|\mathbf{x}_{k+1} - \mathbf{x}^*\|_2 \le Ck^{\alpha},$$

где $\alpha < 0$ и $0 < C < \infty$

2. Линейная (геометрическая прогрессия)

$$\|\mathbf{x}_{k+1} - \mathbf{x}^*\|_2 \le Cq^k,$$

где $q \in (0,1)$ и $0 < C < \infty$

3. Сверхлинейная

$$\|\mathbf{x}_{k+1} - \mathbf{x}^*\|_2 \le Cq^{k^p},$$

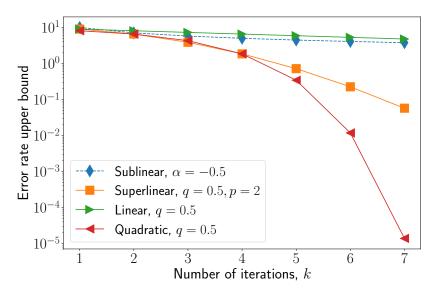
где $q \in (0,1)$, $0 < C < \infty$ и p > 1

4. Квадратичная

$$\|\mathbf{x}_{k+1} - \mathbf{x}^*\|_2 \le C \|\mathbf{x}_k - \mathbf{x}^*\|_2^2$$
, или $\|\mathbf{x}_{k+1} - \mathbf{x}^*\|_2 \le Cq^{2^k}$

где
$$q \in (0,1)$$
 и $0 < C < \infty$

Сравнение скоростей сходимости



Значение теорем сходимости

Значение теорем сходимости

(Б.Т. Поляк Введение в оптимизацию, гл. 1, \S 6)

Что дают теоремы сходимости

класс задач, для которых применим метод

(Б.Т. Поляк Введение в оптимизацию, гл. 1, \S 6)

- класс задач, для которых применим метод
 - выпуклость

(Б.Т. Поляк Введение в оптимизацию, гл. 1, \S 6)

- класс задач, для которых применим метод
 - выпуклость
 - гладкость

(Б.Т. Поляк Введение в оптимизацию, гл. 1, \S 6)

- класс задач, для которых применим метод
 - выпуклость
 - гладкость
- качественное поведение метода

(Б.Т. Поляк Введение в оптимизацию, гл. 1, \S 6)

- класс задач, для которых применим метод
 - выпуклость
 - гладкость
- качественное поведение метода
 - существенно ли начальное приближение

(Б.Т. Поляк Введение в оптимизацию, гл. 1, \S 6)

- класс задач, для которых применим метод
 - выпуклость
 - гладкость
- качественное поведение метода
 - существенно ли начальное приближение
 - по какому функционалу есть сходимость

(Б.Т. Поляк Введение в оптимизацию, гл. 1, \S 6)

- класс задач, для которых применим метод
 - выпуклость
 - гладкость
- качественное поведение метода
 - существенно ли начальное приближение
 - по какому функционалу есть сходимость
- оценку скорости сходимости

(Б.Т. Поляк Введение в оптимизацию, гл. 1, § 6)

- класс задач, для которых применим метод
 - выпуклость
 - гладкость
- качественное поведение метода
 - существенно ли начальное приближение
 - по какому функционалу есть сходимость
- оценку скорости сходимости
 - теоретическая оценка без проведения экспериментов

(Б.Т. Поляк Введение в оптимизацию, гл. 1, § 6)

- класс задач, для которых применим метод
 - выпуклость
 - гладкость
- качественное поведение метода
 - существенно ли начальное приближение
 - по какому функционалу есть сходимость
- оценку скорости сходимости
 - теоретическая оценка без проведения экспериментов
 - определение факторов, которые влияют на сходимость

(Б.Т. Поляк Введение в оптимизацию, гл. 1, § 6)

- класс задач, для которых применим метод
 - выпуклость
 - гладкость
- качественное поведение метода
 - существенно ли начальное приближение
 - по какому функционалу есть сходимость
- оценку скорости сходимости
 - теоретическая оценка без проведения экспериментов
 - определение факторов, которые влияют на сходимость
 - иногда заранее можно выбрать число итераций для достижения заданной точности

(Б.Т. Поляк Введение в оптимизацию, гл. 1, \S 6)

Что НЕ дают теоремы сходимости

 сходимость метода ничего не говорит о целесообразности его применения

(Б.Т. Поляк Введение в оптимизацию, гл. 1, \S 6)

- сходимость метода ничего не говорит о целесообразности его применения
- оценки сходимости зависят от неизвестных констант

(Б.Т. Поляк Введение в оптимизацию, гл. 1, \S 6)

- сходимость метода ничего не говорит о целесообразности его применения
- оценки сходимости зависят от неизвестных констант
- учёт ошибок округления и точности решения вспомогательных задач

Порядок метода

lacktriangle Методы нулевого порядка: оракул возвращает только значение функции $f(\mathbf{x})$

Порядок метода

- lacktriangle Методы нулевого порядка: оракул возвращает только значение функции $f(\mathbf{x})$
- Методы первого порядка: оракул возвращает значение функции $f(\mathbf{x})$ и её градиент $f'(\mathbf{x})$

Порядок метода

- lacktriangle Методы нулевого порядка: оракул возвращает только значение функции $f(\mathbf{x})$
- Методы первого порядка: оракул возвращает значение функции $f(\mathbf{x})$ и её градиент $f'(\mathbf{x})$
- Методы второго порядка: оракул возвращает значение функции $f(\mathbf{x})$, её градиент $f'(\mathbf{x})$ и гессиан $f''(\mathbf{x})$.

Порядок метода

- lacktriangle Методы нулевого порядка: оракул возвращает только значение функции $f(\mathbf{x})$
- Методы первого порядка: оракул возвращает значение функции $f(\mathbf{x})$ и её градиент $f'(\mathbf{x})$
- Методы второго порядка: оракул возвращает значение функции $f(\mathbf{x})$, её градиент $f'(\mathbf{x})$ и гессиан $f''(\mathbf{x})$.

Q: существуют ли методы более высокого порядка?

Порядок метода

- lacktriangle Методы нулевого порядка: оракул возвращает только значение функции $f(\mathbf{x})$
- Методы первого порядка: оракул возвращает значение функции $f(\mathbf{x})$ и её градиент $f'(\mathbf{x})$
- Методы второго порядка: оракул возвращает значение функции $f(\mathbf{x})$, её градиент $f'(\mathbf{x})$ и гессиан $f''(\mathbf{x})$.

Q: существуют ли методы более высокого порядка? **A**: да, но их использование пока не столь широко распространено. Основная работа¹

¹Nesterov Y. Implementable tensor methods in unconstrained convex optimization //Mathematical Programming. – 2019. – C. 1-27.

Использование истории

1. Одношаговые методы

$$\mathbf{x}_{k+1} = \Phi(\mathbf{x}_k)$$

Использование истории

1. Одношаговые методы

$$\mathbf{x}_{k+1} = \Phi(\mathbf{x}_k)$$

2. Многошаговые методы

$$\mathbf{x}_{k+1} = \Phi(\mathbf{x}_k, \mathbf{x}_{k-1}, \dots)$$

Главное

- Введение в численные методы оптимизации
- Общая схема работы метода
- Способы сравнения методов оптимизации
- Зоопарк задач и методов

Методы спуска

$$\mathbf{x}_{k+1} = \mathbf{x}_k + \alpha_k \mathbf{h}_k$$

так что

$$f(\mathbf{x}_{k+1}) < f(\mathbf{x}_k)$$

Методы спуска

$$\mathbf{x}_{k+1} = \mathbf{x}_k + \alpha_k \mathbf{h}_k$$

так что

$$f(\mathbf{x}_{k+1}) < f(\mathbf{x}_k)$$

Определение

Направление \mathbf{h}_k называется направлением убывания

Методы спуска

$$\mathbf{x}_{k+1} = \mathbf{x}_k + \alpha_k \mathbf{h}_k$$

так что

$$f(\mathbf{x}_{k+1}) < f(\mathbf{x}_k)$$

Определение

Направление \mathbf{h}_k называется направлением убывания

Замечание

Существуют методы, которые не требуют монотонного убывания функции от итерации к итерации

L-гладкая функция

Определение

Пусть L>0. Функция f называется L-гладкой, если она дифференцируема и выполнено следующее неравенство

$$||f'(\mathbf{x}) - f'(\mathbf{y})||_* \le L||\mathbf{x} - \mathbf{y}||,$$

для любых \mathbf{x}, \mathbf{y} . Норма $\|\cdot\|_*$ является сопряжённой нормой для $\|\cdot\|$

L-гладкая функция

Определение

Пусть L>0. Функция f называется L-гладкой, если она дифференцируема и выполнено следующее неравенство

$$||f'(\mathbf{x}) - f'(\mathbf{y})||_* \le L||\mathbf{x} - \mathbf{y}||,$$

для любых \mathbf{x}, \mathbf{y} . Норма $\|\cdot\|_*$ является сопряжённой нормой для $\|\cdot\|$

lacktriangleright L является константой Липшица для градиента

L-гладкая функция

Определение

Пусть L>0. Функция f называется L-гладкой, если она дифференцируема и выполнено следующее неравенство

$$||f'(\mathbf{x}) - f'(\mathbf{y})||_* \le L||\mathbf{x} - \mathbf{y}||,$$

для любых \mathbf{x}, \mathbf{y} . Норма $\|\cdot\|_*$ является сопряжённой нормой для $\|\cdot\|$

- lacktriangleright L является константой Липшица для градиента
- ightharpoonup Интерес представляет минимально возможное L, при котором выполняется неравенство в определении

Descent lemma

Пусть f L-гладкая функция. Тогда для любых пар \mathbf{x}, \mathbf{y}

$$f(\mathbf{y}) \le f(\mathbf{x}) + \langle f'(\mathbf{x}), \mathbf{y} - \mathbf{x} \rangle + \frac{L}{2} ||\mathbf{y} - \mathbf{x}||_2^2$$

Доказательство

Descent lemma

Пусть f L-гладкая функция. Тогда для любых пар \mathbf{x}, \mathbf{y}

$$f(\mathbf{y}) \le f(\mathbf{x}) + \langle f'(\mathbf{x}), \mathbf{y} - \mathbf{x} \rangle + \frac{L}{2} ||\mathbf{y} - \mathbf{x}||_2^2$$

Доказательство

$$f(\mathbf{y}) - f(\mathbf{x}) = \int_0^1 \langle f'(\mathbf{x} + t(\mathbf{y} - \mathbf{x})), \mathbf{y} - \mathbf{x} \rangle dt$$

Descent lemma

Пусть f L-гладкая функция. Тогда для любых пар \mathbf{x}, \mathbf{y}

$$f(\mathbf{y}) \le f(\mathbf{x}) + \langle f'(\mathbf{x}), \mathbf{y} - \mathbf{x} \rangle + \frac{L}{2} ||\mathbf{y} - \mathbf{x}||_2^2$$

Доказательство

$$f(\mathbf{y}) - f(\mathbf{x}) = \int_0^1 \langle f'(\mathbf{x} + t(\mathbf{y} - \mathbf{x})), \mathbf{y} - \mathbf{x} \rangle dt$$

$$f(\mathbf{y}) - f(\mathbf{x}) = \langle f'(\mathbf{x}), \mathbf{y} - \mathbf{x} \rangle + \int_0^1 \langle f'(\mathbf{x} + t(\mathbf{y} - \mathbf{x})) - f'(\mathbf{x}), \mathbf{y} - \mathbf{x} \rangle dt$$

Descent lemma

Пусть f L-гладкая функция. Тогда для любых пар \mathbf{x}, \mathbf{y}

$$f(\mathbf{y}) \le f(\mathbf{x}) + \langle f'(\mathbf{x}), \mathbf{y} - \mathbf{x} \rangle + \frac{L}{2} ||\mathbf{y} - \mathbf{x}||_2^2$$

Доказательство

$$f(\mathbf{y}) - f(\mathbf{x}) = \int_0^1 \langle f'(\mathbf{x} + t(\mathbf{y} - \mathbf{x})), \mathbf{y} - \mathbf{x} \rangle dt$$

- $f(\mathbf{y}) f(\mathbf{x}) = \langle f'(\mathbf{x}), \mathbf{y} \mathbf{x} \rangle + \int_0^1 \langle f'(\mathbf{x} + t(\mathbf{y} \mathbf{x})) f'(\mathbf{x}), \mathbf{y} \mathbf{x} \rangle dt$
- $|f(\mathbf{y}) f(\mathbf{x}) \langle f'(\mathbf{x}), \mathbf{y} \mathbf{x} \rangle| \le \int_0^1 |\langle f'(\mathbf{x} + t(\mathbf{y} \mathbf{x})) f'(\mathbf{x}), \mathbf{y} \mathbf{x} \rangle| dt \le \int_0^1 ||f'(\mathbf{x} + t(\mathbf{y} \mathbf{x})) f'(\mathbf{x})|| ||\mathbf{y} \mathbf{x}|| dt$

Descent lemma

Пусть f L-гладкая функция. Тогда для любых пар \mathbf{x}, \mathbf{y}

$$f(\mathbf{y}) \le f(\mathbf{x}) + \langle f'(\mathbf{x}), \mathbf{y} - \mathbf{x} \rangle + \frac{L}{2} ||\mathbf{y} - \mathbf{x}||_2^2$$

Доказательство

$$f(\mathbf{y}) - f(\mathbf{x}) = \int_0^1 \langle f'(\mathbf{x} + t(\mathbf{y} - \mathbf{x})), \mathbf{y} - \mathbf{x} \rangle dt$$

- $f(\mathbf{y}) f(\mathbf{x}) = \langle f'(\mathbf{x}), \mathbf{y} \mathbf{x} \rangle + \int_0^1 \langle f'(\mathbf{x} + t(\mathbf{y} \mathbf{x})) f'(\mathbf{x}), \mathbf{y} \mathbf{x} \rangle dt$
- $|f(\mathbf{y}) f(\mathbf{x}) \langle f'(\mathbf{x}), \mathbf{y} \mathbf{x} \rangle| \le \int_0^1 |\langle f'(\mathbf{x} + t(\mathbf{y} \mathbf{x})) f'(\mathbf{x}), \mathbf{y} \mathbf{x} \rangle| dt \le \int_0^1 ||f'(\mathbf{x} + t(\mathbf{y} \mathbf{x})) f'(\mathbf{x})|| ||\mathbf{y} \mathbf{x}|| dt$
- $\int_0^1 \|f'(\mathbf{x} + t(\mathbf{y} \mathbf{x})) f'(\mathbf{x})\| \|\mathbf{y} \mathbf{x}\| dt \le$ $\int_0^1 tL \|\mathbf{y} \mathbf{x}\|_2^2 dt = \frac{L}{2} \|\mathbf{y} \mathbf{x}\|_2^2$

L-гладкость и свойства гессиана

Критерий второго порядка

Пусть $f:\mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$ дважды непрерывно дифференцируема, тогда для заданного L>0 следующие условия эквивалентны

- ightharpoonup f является L-гладкой
- ▶ $\|f''(\mathbf{x})\|_2 \le L$ для любого \mathbf{x}

L-гладкость и свойства гессиана

Критерий второго порядка

Пусть $f:\mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$ дважды непрерывно дифференцируема, тогда для заданного L>0 следующие условия эквивалентны

- ightharpoonup f является L-гладкой
- ▶ $||f''(\mathbf{x})||_2 \le L$ для любого \mathbf{x}

Доказательство

L-гладкость и свойства гессиана

Критерий второго порядка

Пусть $f:\mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$ дважды непрерывно дифференцируема, тогда для заданного L>0 следующие условия эквивалентны

- ightharpoonup f является L-гладкой
- ▶ $\|f''(\mathbf{x})\|_2 \le L$ для любого \mathbf{x}

Доказательство

1. Пусть f L-гладкая

Критерий второго порядка

Пусть $f:\mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$ дважды непрерывно дифференцируема, тогда для заданного L>0 следующие условия эквивалентны

- ightharpoonup f является L-гладкой
- ▶ $\|f''(\mathbf{x})\|_2 \le L$ для любого \mathbf{x}

- 1. Пусть f L-гладкая
 - ightharpoonup Для любого направления ${f d}$ и lpha>0: $\|f'({f x}+lpha{f d})-f'({f x})\|_2\leq lpha L\|{f d}\|_2$

Критерий второго порядка

Пусть $f:\mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$ дважды непрерывно дифференцируема, тогда для заданного L>0 следующие условия эквивалентны

- ightharpoonup f является L-гладкой
- ▶ $\|f''(\mathbf{x})\|_2 \le L$ для любого \mathbf{x}

- 1. Пусть f L-гладкая
 - ▶ Для любого направления \mathbf{d} и $\alpha > 0$: $\|f'(\mathbf{x} + \alpha \mathbf{d}) f'(\mathbf{x})\|_2 \le \alpha L \|\mathbf{d}\|_2$
 - $\lim_{\alpha \to +0} \frac{\|f'(\mathbf{x} + \alpha \mathbf{d}) f'(\mathbf{x})\|_2}{\alpha} = \|f''(\mathbf{x})\mathbf{d}\|_2 \le L\|\mathbf{d}\|_2$

Критерий второго порядка

Пусть $f:\mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$ дважды непрерывно дифференцируема, тогда для заданного L>0 следующие условия эквивалентны

- ightharpoonup f является L-гладкой
- ▶ $||f''(\mathbf{x})||_2 \le L$ для любого \mathbf{x}

- 1. Пусть f L-гладкая
 - ▶ Для любого направления \mathbf{d} и $\alpha > 0$: $\|f'(\mathbf{x} + \alpha \mathbf{d}) f'(\mathbf{x})\|_2 \le \alpha L \|\mathbf{d}\|_2$
 - $\lim_{\alpha \to +0} \frac{\|f'(\mathbf{x} + \alpha \mathbf{d}) f'(\mathbf{x})\|_2}{\alpha} = \|f''(\mathbf{x})\mathbf{d}\|_2 \le L\|\mathbf{d}\|_2$
 - ▶ Так как это выполнено для любого ${\bf d}$, то $\|f''({\bf x})\|_2 \le L$

Критерий второго порядка

Пусть $f:\mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$ дважды непрерывно дифференцируема, тогда для заданного L>0 следующие условия эквивалентны

- ightharpoonup f является L-гладкой
- ▶ $||f''(\mathbf{x})||_2 \le L$ для любого \mathbf{x}

- 1. Пусть f L-гладкая
 - ▶ Для любого направления \mathbf{d} и $\alpha > 0$: $\|f'(\mathbf{x} + \alpha \mathbf{d}) f'(\mathbf{x})\|_2 \le \alpha L \|\mathbf{d}\|_2$
 - $\lim_{\alpha \to +0} \frac{\|f'(\mathbf{x} + \alpha \mathbf{d}) f'(\mathbf{x})\|_2}{\alpha} = \|f''(\mathbf{x})\mathbf{d}\|_2 \le L\|\mathbf{d}\|_2$
 - lacktriangle Так как это выполнено для любого ${f d}$, то $\|f''({f x})\|_2 \leq L$
- 2. Пусть $||f''(\mathbf{x})||_2 \le L$ для любого \mathbf{x}

Критерий второго порядка

Пусть $f:\mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$ дважды непрерывно дифференцируема, тогда для заданного L>0 следующие условия эквивалентны

- ightharpoonup f является L-гладкой
- ▶ $||f''(\mathbf{x})||_2 \le L$ для любого \mathbf{x}

- 1. Пусть f L-гладкая
 - ▶ Для любого направления \mathbf{d} и $\alpha > 0$: $\|f'(\mathbf{x} + \alpha \mathbf{d}) f'(\mathbf{x})\|_2 \le \alpha L \|\mathbf{d}\|_2$
 - $\lim_{\alpha \to +0} \frac{\|f'(\mathbf{x} + \alpha \mathbf{d}) f'(\mathbf{x})\|_2}{\alpha} = \|f''(\mathbf{x})\mathbf{d}\|_2 \le L\|\mathbf{d}\|_2$
 - lacktriangle Так как это выполнено для любого ${f d}$, то $\|f''({f x})\|_2 \leq L$
- 2. Пусть $||f''(\mathbf{x})||_2 \le L$ для любого \mathbf{x}
 - ▶ По формуле Ньютона-Лейбница $f'(\mathbf{y}) f'(\mathbf{x}) = \int_0^1 f''(\mathbf{x} + t(\mathbf{y} \mathbf{x}))(\mathbf{y} \mathbf{x}) dt$

Критерий второго порядка

Пусть $f:\mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$ дважды непрерывно дифференцируема, тогда для заданного L>0 следующие условия эквивалентны

- ightharpoonup f является L-гладкой
- ▶ $||f''(\mathbf{x})||_2 \le L$ для любого \mathbf{x}

- 1. Пусть f L-гладкая
 - ▶ Для любого направления **d** и $\alpha > 0$: $\|f'(\mathbf{x} + \alpha \mathbf{d}) f'(\mathbf{x})\|_2 < \alpha L \|\mathbf{d}\|_2$
 - $\lim_{\alpha \to 0} \frac{\|f'(\mathbf{x} + \alpha \mathbf{d}) f'(\mathbf{x})\|_2}{\alpha} = \|f''(\mathbf{x})\mathbf{d}\|_2 \le L\|\mathbf{d}\|_2$
 - ▶ Так как это выполнено для любого **d**, то $||f''(\mathbf{x})||_2 \le L$
- 2. Пусть $||f''(\mathbf{x})||_2 \le L$ для любого \mathbf{x}
 - ▶ По формуле Ньютона-Лейбница

$$f'(\mathbf{y}) - f'(\mathbf{x}) = \int_0^1 f''(\mathbf{x} + t(\mathbf{y} - \mathbf{x}))(\mathbf{y} - \mathbf{x})dt$$

$$||f'(\mathbf{y}) - f'(\mathbf{x})||_2 \le \left(\int_0^1 ||f''(\mathbf{x} + t(\mathbf{y} - \mathbf{x}))||_2 dt \right) ||\mathbf{y} - \mathbf{x}||_2 \le L ||\mathbf{y} - \mathbf{x}||_2$$

Градиентный спуск

Глобальная оценка сверху на функцию f в точке \mathbf{x}_k :

$$f(\mathbf{y}) \le f(\mathbf{x}_k) + \langle f'(\mathbf{x}_k), \mathbf{y} - \mathbf{x}_k \rangle + \frac{L}{2} ||\mathbf{y} - \mathbf{x}_k||_2^2 \equiv g(\mathbf{y}),$$

где $\lambda_{\max}(f''(\mathbf{x})) \leq L$ для всех допустимых \mathbf{x} .

Градиентный спуск

Глобальная оценка сверху на функцию f в точке \mathbf{x}_k :

$$f(\mathbf{y}) \le f(\mathbf{x}_k) + \langle f'(\mathbf{x}_k), \mathbf{y} - \mathbf{x}_k \rangle + \frac{L}{2} ||\mathbf{y} - \mathbf{x}_k||_2^2 \equiv g(\mathbf{y}),$$

где $\lambda_{\max}(f''(\mathbf{x})) \leq L$ для всех допустимых \mathbf{x} .

Справа – квадратичная форма, точка минимума которой имеет аналитическое выражение:

$$g'(\mathbf{y}^*) = 0$$

$$f'(\mathbf{x}_k) + L(\mathbf{y}^* - \mathbf{x}_k) = 0$$

$$\mathbf{y}^* = \mathbf{x}_k - \frac{1}{L}f'(\mathbf{x}_k) \equiv \mathbf{x}_{k+1}$$

Этот способ позволяет оценить значение шага как $\frac{1}{L}$.

Выбор шага

- ▶ Постоянный $\alpha_k \equiv \mathrm{const} < \frac{2}{L}$
- ▶ Убывающая последовательность, такая что $\sum\limits_{k=1}^{\infty} \alpha_k = \infty$, например $\frac{1}{k}, \frac{1}{\sqrt{k}}$, etc
- Адаптивный поиск: правила Армихо, Вольфа, Гольдштейна и другие
- lacktriangle Наискорейший спуск: поиск лучшего $lpha_k$

Важно

Лучший размер шага даёт не столь существенное теоретическое ускорение сходимости

$$f(\mathbf{x}_{k+1}) \leq f(\mathbf{x}_k) + \langle f'(\mathbf{x}_k), \mathbf{x}_{k+1} - \mathbf{x}_k \rangle + \frac{L}{2} \|\mathbf{x}_{k+1} - \mathbf{x}_k\|_2^2 =$$

$$f(\mathbf{x}_k) - \alpha_k \|f'(\mathbf{x}_k)\|_2^2 + \frac{L\alpha_k^2}{2} \|f'(\mathbf{x}_k)\|_2^2 =$$

$$f(\mathbf{x}_k) - \left(\alpha_k - \frac{L\alpha_k^2}{2}\right) \|f'(\mathbf{x}_k)\|_2^2$$

$$f(\mathbf{x}_{k+1}) \leq f(\mathbf{x}_k) + \langle f'(\mathbf{x}_k), \mathbf{x}_{k+1} - \mathbf{x}_k \rangle + \frac{L}{2} \|\mathbf{x}_{k+1} - \mathbf{x}_k\|_2^2 =$$

$$f(\mathbf{x}_k) - \alpha_k \|f'(\mathbf{x}_k)\|_2^2 + \frac{L\alpha_k^2}{2} \|f'(\mathbf{x}_k)\|_2^2 =$$

$$f(\mathbf{x}_k) - \left(\alpha_k - \frac{L\alpha_k^2}{2}\right) \|f'(\mathbf{x}_k)\|_2^2$$

▶ Условие убывания: $\alpha_k - \frac{L\alpha_k^2}{2} > 0 \Rightarrow \alpha_k < \frac{2}{L}$

$$f(\mathbf{x}_{k+1}) \leq f(\mathbf{x}_k) + \langle f'(\mathbf{x}_k), \mathbf{x}_{k+1} - \mathbf{x}_k \rangle + \frac{L}{2} \|\mathbf{x}_{k+1} - \mathbf{x}_k\|_2^2 =$$

$$f(\mathbf{x}_k) - \alpha_k \|f'(\mathbf{x}_k)\|_2^2 + \frac{L\alpha_k^2}{2} \|f'(\mathbf{x}_k)\|_2^2 =$$

$$f(\mathbf{x}_k) - \left(\alpha_k - \frac{L\alpha_k^2}{2}\right) \|f'(\mathbf{x}_k)\|_2^2$$

- ▶ Условие убывания: $lpha_k rac{Llpha_k^2}{2} > 0 \Rightarrow lpha_k < rac{2}{L}$

$$f(\mathbf{x}_{k+1}) \leq f(\mathbf{x}_k) + \langle f'(\mathbf{x}_k), \mathbf{x}_{k+1} - \mathbf{x}_k \rangle + \frac{L}{2} \|\mathbf{x}_{k+1} - \mathbf{x}_k\|_2^2 =$$

$$f(\mathbf{x}_k) - \alpha_k \|f'(\mathbf{x}_k)\|_2^2 + \frac{L\alpha_k^2}{2} \|f'(\mathbf{x}_k)\|_2^2 =$$

$$f(\mathbf{x}_k) - \left(\alpha_k - \frac{L\alpha_k^2}{2}\right) \|f'(\mathbf{x}_k)\|_2^2$$

- ▶ Условие убывания: $\alpha_k \frac{L\alpha_k^2}{2} > 0 \Rightarrow \alpha_k < \frac{2}{L}$
- $f(\mathbf{x}_k) f(\mathbf{x}_{k+1}) \ge \frac{1}{2L} ||f'(\mathbf{x}_k)||_2^2$

$$f(\mathbf{x}_{k+1}) \leq f(\mathbf{x}_k) + \langle f'(\mathbf{x}_k), \mathbf{x}_{k+1} - \mathbf{x}_k \rangle + \frac{L}{2} \|\mathbf{x}_{k+1} - \mathbf{x}_k\|_2^2 =$$

$$f(\mathbf{x}_k) - \alpha_k \|f'(\mathbf{x}_k)\|_2^2 + \frac{L\alpha_k^2}{2} \|f'(\mathbf{x}_k)\|_2^2 =$$

$$f(\mathbf{x}_k) - \left(\alpha_k - \frac{L\alpha_k^2}{2}\right) \|f'(\mathbf{x}_k)\|_2^2$$

- ▶ Условие убывания: $lpha_k rac{Llpha_k^2}{2} > 0 \Rightarrow lpha_k < rac{2}{L}$
- $f(\mathbf{x}_k) f(\mathbf{x}_{k+1}) \ge \frac{1}{2L} ||f'(\mathbf{x}_k)||_2^2$

$$f(\mathbf{x}_{k+1}) \le f(\mathbf{x}_k) + \langle f'(\mathbf{x}_k), \mathbf{x}_{k+1} - \mathbf{x}_k \rangle + \frac{L}{2} \|\mathbf{x}_{k+1} - \mathbf{x}_k\|_2^2 =$$

$$f(\mathbf{x}_k) - \alpha_k \|f'(\mathbf{x}_k)\|_2^2 + \frac{L\alpha_k^2}{2} \|f'(\mathbf{x}_k)\|_2^2 =$$

$$f(\mathbf{x}_k) - \left(\alpha_k - \frac{L\alpha_k^2}{2}\right) \|f'(\mathbf{x}_k)\|_2^2$$

- ▶ Условие убывания: $lpha_k rac{Llpha_k^2}{2} > 0 \Rightarrow lpha_k < rac{2}{L}$
- $f(\mathbf{x}_k) f(\mathbf{x}_{k+1}) \ge \frac{1}{2L} ||f'(\mathbf{x}_k)||_2^2$
- ▶ f ограничена снизу, $\|f'(\mathbf{x}_k)\|_2 \to 0, \ k \to \infty$

Сходимость для выпуклой функции

Теорема

Пусть f выпуклая функция с Липшицевым градиентом и $lpha=rac{1}{L}$, тогда градиентный спуск сходится как

$$f(\mathbf{x}_{k+1}) - f^* \le \frac{2L\|\mathbf{x}^* - \mathbf{x}_0\|_2^2}{k+4} = \mathcal{O}(1/k)$$

Следствие сильной выпуклости

$$f(\mathbf{z}) \ge f(\mathbf{x}_k) + \langle f'(\mathbf{x}_k), \mathbf{z} - \mathbf{x}_k \rangle + \frac{\mu}{2} \|\mathbf{z} - \mathbf{x}_k\|_2^2$$

Следствие сильной выпуклости

$$f(\mathbf{z}) \ge f(\mathbf{x}_k) + \langle f'(\mathbf{x}_k), \mathbf{z} - \mathbf{x}_k \rangle + \frac{\mu}{2} \|\mathbf{z} - \mathbf{x}_k\|_2^2$$

Минимизируя обе части по z

$$f(\mathbf{x}^*) \ge f(\mathbf{x}_k) - \frac{1}{2\mu} \|f'(\mathbf{x}_k)\|_2^2, \quad \|f'(\mathbf{x}_k)\|_2^2 \ge 2\mu (f(\mathbf{x}_k) - f^*)$$

▶ Следствие сильной выпуклости

$$f(\mathbf{z}) \ge f(\mathbf{x}_k) + \langle f'(\mathbf{x}_k), \mathbf{z} - \mathbf{x}_k \rangle + \frac{\mu}{2} \|\mathbf{z} - \mathbf{x}_k\|_2^2$$

Минимизируя обе части по z

$$f(\mathbf{x}^*) \ge f(\mathbf{x}_k) - \frac{1}{2\mu} \|f'(\mathbf{x}_k)\|_2^2, \quad \|f'(\mathbf{x}_k)\|_2^2 \ge 2\mu (f(\mathbf{x}_k) - f^*)$$

lacktriangle Вспомним, что для $lpha_k \equiv rac{1}{L}$

$$f^* \le f(\mathbf{x}_{k+1}) \le f(\mathbf{x}_k) - \frac{1}{2L} \|f'(\mathbf{x}_k)\|_2^2$$

▶ Следствие сильной выпуклости

$$f(\mathbf{z}) \ge f(\mathbf{x}_k) + \langle f'(\mathbf{x}_k), \mathbf{z} - \mathbf{x}_k \rangle + \frac{\mu}{2} \|\mathbf{z} - \mathbf{x}_k\|_2^2$$

Минимизируя обе части по z

$$f(\mathbf{x}^*) \ge f(\mathbf{x}_k) - \frac{1}{2\mu} \|f'(\mathbf{x}_k)\|_2^2, \quad \|f'(\mathbf{x}_k)\|_2^2 \ge 2\mu (f(\mathbf{x}_k) - f^*)$$

▶ Вспомним, что для $lpha_k \equiv rac{1}{L}$

$$f^* \le f(\mathbf{x}_{k+1}) \le f(\mathbf{x}_k) - \frac{1}{2L} \|f'(\mathbf{x}_k)\|_2^2$$

▶ И наконец получим линейную сходимость

$$f(\mathbf{x}_{k+1}) - f^* \le \left(1 - \frac{1}{\kappa}\right) \left(f(\mathbf{x}_k) - f^*\right)$$

Теорема для сильно выпуклой функции

Теорема

Пусть f с Липшицевым градиентом и μ сильно выпукла, $\alpha_k = \frac{2}{\mu + L}$, тогда градиентный спуск сходится как

$$f(\mathbf{x}_k) - f^* \le \frac{L}{2} \left(\frac{L - \mu}{L + \mu} \right)^{2k} \|\mathbf{x}_0 - \mathbf{x}^*\|_2^2$$

$$q^* = \frac{L - \mu}{L + \mu} = \frac{L/\mu - 1}{L/\mu + 1} = \frac{\kappa - 1}{\kappa + 1},$$

где κ - оценка числа обусловленности $f''(\mathbf{x})$. Q: что такое число обусловленности матрицы?

$$q^* = \frac{L - \mu}{L + \mu} = \frac{L/\mu - 1}{L/\mu + 1} = \frac{\kappa - 1}{\kappa + 1},$$

где κ - оценка числа обусловленности $f''(\mathbf{x})$.

Q: что такое число обусловленности матрицы?

▶ При $\kappa\gg 1$, $q^*\to 1\Rightarrow$ оооочень *медленная* сходимости. Например при $\kappa=100$: $q^*\approx 0.98$

$$q^* = \frac{L - \mu}{L + \mu} = \frac{L/\mu - 1}{L/\mu + 1} = \frac{\kappa - 1}{\kappa + 1},$$

где κ - оценка числа обусловленности $f''(\mathbf{x})$.

Q: что такое число обусловленности матрицы?

- ▶ При $\kappa\gg 1$, $q^*\to 1\Rightarrow$ оооочень *медленная* сходимости. Например при $\kappa=100$: $q^*\approx 0.98$
- ▶ При $\kappa \simeq 1,\ q^* \to 0 \Rightarrow$ ускорение сходимости. Например при $\kappa = 4\colon q^* = 0.6$

$$q^* = \frac{L - \mu}{L + \mu} = \frac{L/\mu - 1}{L/\mu + 1} = \frac{\kappa - 1}{\kappa + 1},$$

где κ - оценка числа обусловленности $f''(\mathbf{x})$.

Q: что такое число обусловленности матрицы?

- ▶ При $\kappa\gg 1$, $q^*\to 1\Rightarrow$ оооочень *медленная* сходимости. Например при $\kappa=100$: $q^*\approx 0.98$
- ▶ При $\kappa \simeq 1,\ q^* \to 0 \Rightarrow$ ускорение сходимости. Например при $\kappa = 4:\ q^* = 0.6$

Q: какая геометрия у этого требования?

Can we do better?

Что нам известно

- ightharpoonup Для выпуклых функций с Липшицевым градиентом градиентный спуск сходится как $\mathcal{O}(1/k)$
- Для сильно выпуклых функций с Липшицевым градиентом градиентный спуск сходится с линейной скоростью $q=rac{\kappa-1}{\kappa+1}$

Q: есть ли методы, которые сходятся быстрее, и как это выяснить?

Для обоих классов функций существуют такие «плохие» функции, для которых выполнены следующие оценки **снизу**

Для обоих классов функций существуют такие «плохие» функции, для которых выполнены следующие оценки **снизу**

для выпуклых функций с Липшицевым градиентом

$$f(\mathbf{x}_{k+1}) - f^* \ge \frac{3L\|\mathbf{x}_0 - \mathbf{x}^*\|_2^2}{32(k+1)^2}$$

Для обоих классов функций существуют такие «плохие» функции, для которых выполнены следующие оценки **снизу**

для выпуклых функций с Липшицевым градиентом

$$f(\mathbf{x}_{k+1}) - f^* \ge \frac{3L\|\mathbf{x}_0 - \mathbf{x}^*\|_2^2}{32(k+1)^2}$$

для сильно выпуклых функций с Липшицевым градиентом

$$f(\mathbf{x}_{k+1}) - f^* \ge \frac{\mu}{2} \left(\frac{\sqrt{\kappa} - 1}{\sqrt{\kappa} + 1} \right)^{2k} \|\mathbf{x}_0 - \mathbf{x}^*\|_2^2$$

Для обоих классов функций существуют такие «плохие» функции, для которых выполнены следующие оценки **снизу**

для выпуклых функций с Липшицевым градиентом

$$f(\mathbf{x}_{k+1}) - f^* \ge \frac{3L\|\mathbf{x}_0 - \mathbf{x}^*\|_2^2}{32(k+1)^2}$$

для сильно выпуклых функций с Липшицевым градиентом

$$f(\mathbf{x}_{k+1}) - f^* \ge \frac{\mu}{2} \left(\frac{\sqrt{\kappa} - 1}{\sqrt{\kappa} + 1} \right)^{2k} \|\mathbf{x}_0 - \mathbf{x}^*\|_2^2$$

Эти оценки справедливы для таких методов, что

$$\mathbf{x}_{k+1} = \mathbf{x}_0 + \operatorname{span}(f'(\mathbf{x}_0), \dots, f'(\mathbf{x}_k))$$

Оптимальные методы

Про методы, которые в той или иной степени достигают нижних оценок, будет рассказано на следующей лекции:

- метод сопряжённых градиентов
- метод тяжёлого шарика
- градиентный метод Нестерова

Резюме

- ▶ Общая схема работы методов оптимизации
- ▶ Скорости сходимости
- Градиентный спуск
- Свойства и сходимость
- Нижние оценки