

伴随法 (Adjoint method), 拉格朗日乘子法 (Lagrange multiplier method), 偏微分方程约束优化 (PDE-constrained optimization)



5 Eternally

12 人赞同了该文章

考虑一个优化问题:

$$\min_p f(x) = \int_0^T x dt, \text{ s.t. } \begin{cases} \frac{dx}{dt} = bx \\ x(0) - a = 0 \end{cases}, p = [a, b]^T, x = x(p)$$

优化算法需要我们计算 $\frac{df}{dp} = \int_0^T x_p dt$

但是在大多数情况下, 计算 x_p 是困难的, 而且不能使用ODE求解器

于是我们利用伴随法来避免计算 x_p

第一步, 引入优化问题的拉格朗日乘子法

$$L \equiv \int_0^T [x + \lambda(\frac{dx}{dt} - bx)] dt + \mu(x(0) - a)$$

其中 λ 是一个关于时间的函数, μ 是一个向量。因为 $\frac{dx}{dt} - bx = 0$, $x(0) - a = 0$, 所以我们可以随意的设置 λ 和 μ 的值, 并且 $\frac{dL}{dp} = \frac{df}{dp}$, 于是

$$\frac{dL}{dp} = \int_0^T x_p + \lambda(-bx_p + \frac{dx_p}{dt} + [0, -x]) dt + \mu(x(0)_p + [-1, 0])$$

该积分包含 x_p 和 $\frac{dx_p}{dt}$ 两项, 利用分部积分消除第二项

$$\int_0^T \lambda \frac{dx_p}{dt} dt = \lambda x_p|_0^T - \int_0^T \frac{d\lambda}{dt} x_p dt$$

$$\begin{aligned} \frac{dL}{dp} &= \int_0^T x_p - b\lambda x_p + \lambda[0, -x] dt + \lambda x_p|_0^T - \int_0^T \frac{d\lambda}{dt} x_p dt + \mu(x(0)_p + [-1, 0]) \\ &= \int_0^T (1 - b\lambda - \frac{d\lambda}{dt}) x_p dt + \int_0^T \lambda[0, -x] dt + \lambda(T)x_p(T) + (\mu - \lambda(0))x_p(0) \\ &\quad + \mu[-1, 0] \end{aligned}$$

令 $1 - b\lambda - \frac{d\lambda}{dt} = 0$, $\lambda(T) = 0$, $\mu - \lambda(0) = 0$, 于是

$$\frac{dL}{dp} = \int_0^T \lambda[0, -x] dt + \mu[-1, 0]$$

于是求解 $\frac{df}{dp}$ 需要求解三个ODE方程:

1. 求解 $\begin{cases} \frac{dx}{dt} = bx \\ x(0) = a \end{cases} \Rightarrow x(t) = ae^{bt}$

2. 求解 $\begin{cases} 1 - b\lambda - \frac{d\lambda}{dt} = 0 \\ \lambda(T) = 0 \end{cases} \Rightarrow \lambda(t) = b^{-1}(1 - e^{b(T-t)})$

3. 令 $\frac{dL}{dp} = \int_0^T \lambda[0, -x] dt + \mu[-1, 0] \Rightarrow \begin{cases} \frac{\partial f}{\partial a} = b^{-1}(-1 + e^{bT}) \\ \frac{\partial f}{\partial b} = \frac{a}{b} T e^{bT} - \frac{a}{b^2}(e^{bT} - 1) \end{cases}$

作为验证, 可以对 $f(x) = \int_0^T x dt = \int_0^T ae^{bt} dt = \frac{a}{b}(e^{bT} - 1)$ 关于 p 求导, 会得到相同的结果。

如果是解析解方法, 这里相当于生成函数族了
如果是数值解, 就是近似函数的代入离散计算