



Министерство науки и высшего образования Российской Федерации  
Калужский филиал федерального государственного автономного  
образовательного учреждения высшего образования  
«Московский государственный технический университет  
имени Н.Э. Баумана  
(национальный исследовательский университет)»  
(КФ МГТУ им. Н.Э. Баумана)

---

ФАКУЛЬТЕТ ИУК Информатика и управление

КАФЕДРА ИУК4 Программное обеспечение ЭВМ, информационные технологии

## **ПРАКТИЧЕСКАЯ РАБОТА**

### **«Методы минимизации»**

**по дисциплине: «Методы машинного обучения»**

Выполнил: студент группы ИУК4-72Б

\_\_\_\_\_  
(Подпись)

Губин Е.В.

\_\_\_\_\_  
(И.О. Фамилия)

Проверил:

\_\_\_\_\_  
(Подпись)

Семененко М.Г.

\_\_\_\_\_  
(И.О. Фамилия)

Дата сдачи (защиты):

Результаты сдачи (защиты):

- Балльная оценка:

- Оценка:

Калуга, 2025

**Цель:** изучить и реализовать метод половинного деления для нахождения минимума функции одной переменной и сравнить его эффективность с встроенными методами оптимизации.

**Задачи:**

- Реализовать алгоритм метода половинного деления и метода градиентного спуска для поиска минимума функции.
- Применить методы к заданной функции
- Построить график функции с отмеченной точкой минимума и сравнить результат с встроенной функцией Python.

**Вариант №4**

**Формулировка задания №1:**

1. Написать блок-схему алгоритма нахождения минимума функции методом половинного деления.
2. Методом половинного деления найти минимум функции  $J(u)$  на отрезке  $[-10; 10]$  (по вариантам). Построить график функции и показать на нем точку минимума.  
Функция:  $u^2 + ae^{bu}$ ;  $a = 4$ ;  $b = -0.25$ .
3. Сравнить результат с результатом использования встроенной функции.

**Блок схема метода дихотомии:**

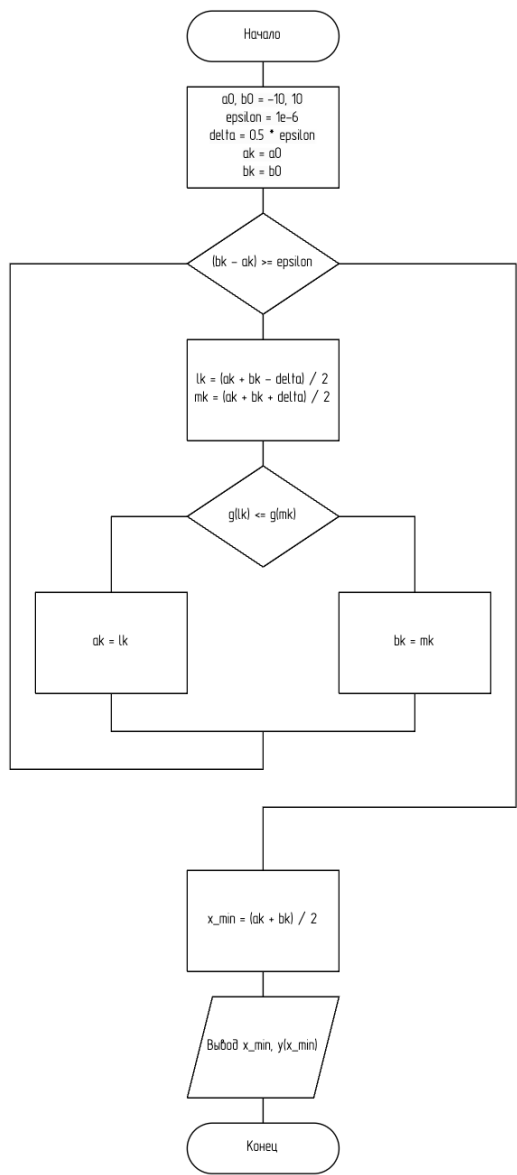


Рисунок 1 Блок схема метода дихотомии

**Результаты выполнения программы для метода дихотомии:**

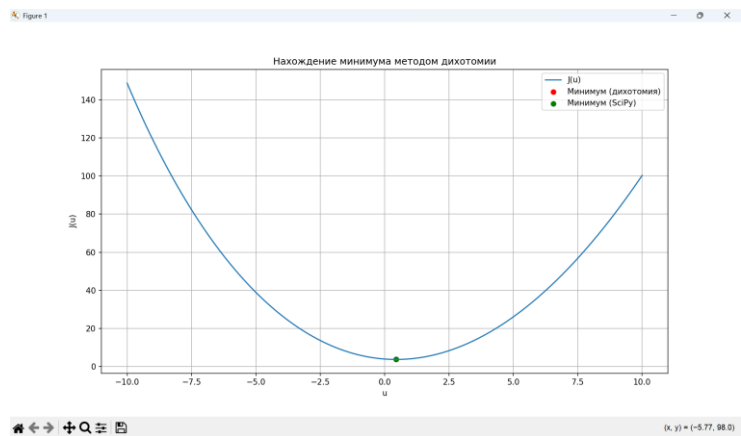


Рисунок 2 Нахождение минимума методом дихотомии

На Рисунках 2 и 3 видно, что минимум на отрезке, найденный по методу дихотомии приблизительно равен минимуму, найденному с помощью встроенной функции Python `scipy.optimize.minimize_scalar`.

```
Метод дихотомии:  
u_min = 0.447120, J(u_min) = 3.776880  
  
SciPy minimize_scalar:  
u_min = 0.447120, J(u_min) = 3.776880
```

Рисунок 3 Сравнение результата нахождения минимума по методу дихотомии с встроенной функцией поиска минимума

### Формулировка задания №2:

1. Написать блок-схему алгоритма нахождения минимума функции двух переменных методом градиентного спуска.
2. Допустим, что задана решающая функция линейного классификатора в упрощенном виде (по вариантам).  
Найти координаты и значение функции в точке минимума методом градиентного спуска.
3. Сравнить результат с результатом использования встроенной функции (показать график).

Решающая функция:

$$f(x_1, x_2) = x_1^3 + x_2^2 - x_1 \cdot x_2 - 2x_1 + 3x_2 - 4$$

### Блок-схема алгоритма метода градиентного спуска:

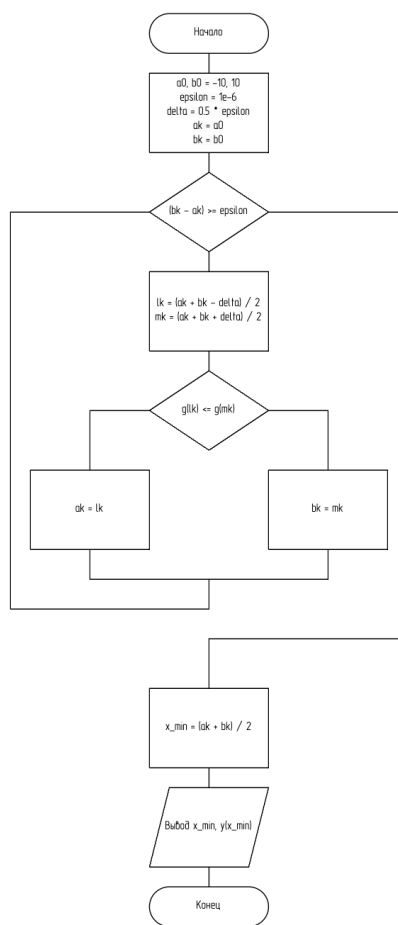


Рисунок 4 Блок-схема алгоритма минимизации функции по методу градиентного спуска\

## Результаты выполнения программы для метода градиентного спуска:

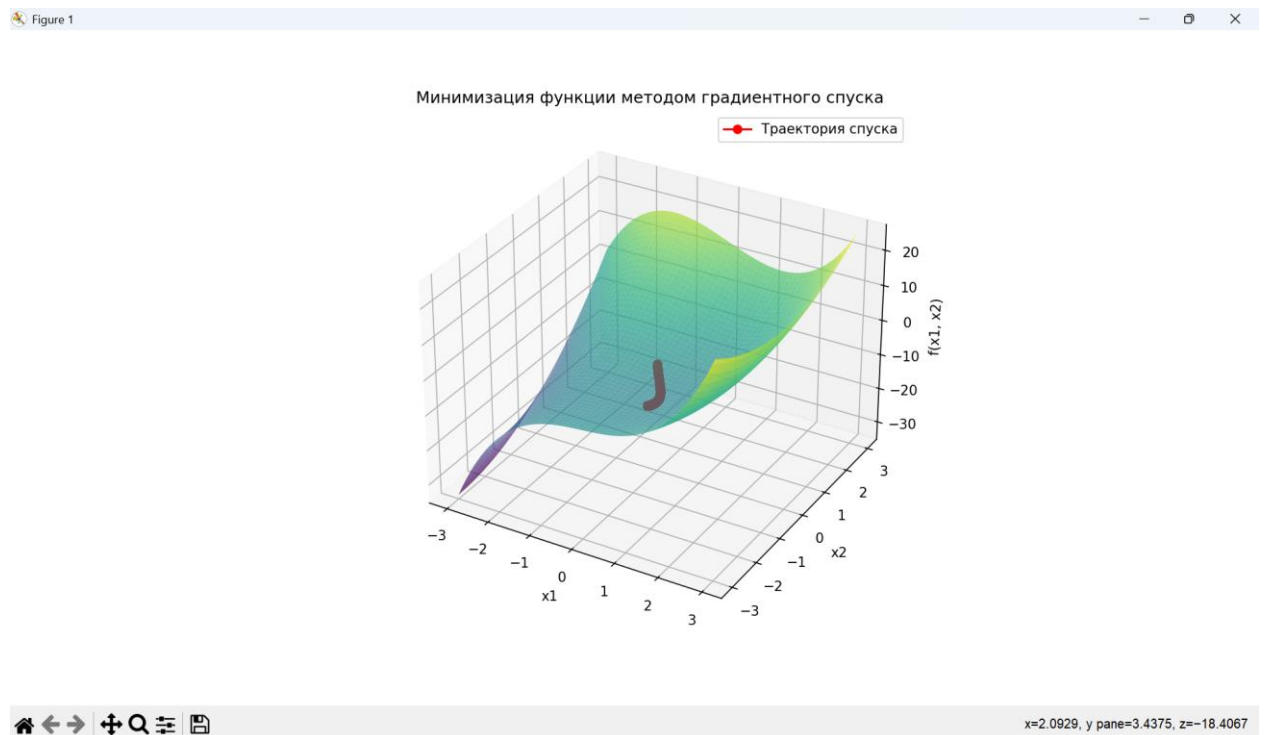


Рисунок 5 Нахождение минимума методом градиентного спуска

На Рисунках 5 и 6 видно, что минимум на отрезке, найденный по методу дихотомии приблизительно равен минимуму, найденному с помощью встроенной функции Python `scipy.optimize.minimize_scalar`.

```
Минимум (градиентный спуск):  
x1 = 0.500038, x2 = -1.249939  
f(x1, x2) = -6.437500  
  
Минимум (scipy.optimize.minimize):  
x1 = 0.500001, x2 = -1.250000  
f(x1, x2) = -6.437500
```

Рисунок 6 Сравнение результата нахождения минимума по методу градиентного спуска с встроенной функцией поиска минимума

## Листинг программы метода дихотомии:

```
import numpy as np  
import matplotlib.pyplot as plt  
from scipy.optimize import minimize_scalar  
  
a = 4  
b = -0.25  
  
def J(u):  
    return u**2 + a * np.exp(b * u)
```

```

def dichotomy_method(func, left, right, eps=1e-5, delta=1e-4,
max_iter=10000):
    iteration = 0
    while abs(right - left) > eps and iteration < max_iter:
        x1 = (left + right - delta) / 2
        x2 = (left + right + delta) / 2
        f1, f2 = func(x1), func(x2)

        if f1 < f2:
            right = x2
        else:
            left = x1

        iteration += 1

    return (left + right) / 2

u_min = dichotomy_method(J, -10, 10)
J_min = J(u_min)

res = minimize_scalar(J, bounds=(-10, 10), method='bounded')

print("Метод дихотомии:")
print(f"u_min = {u_min:.6f}, J(u_min) = {J_min:.6f}")
print("\nSciPy minimize_scalar:")
print(f"u_min = {res.x:.6f}, J(u_min) = {res.fun:.6f}")

u = np.linspace(-10, 10, 400)
plt.plot(u, J(u), label='J(u)')
plt.scatter(u_min, J_min, color='red', label='Минимум (дихотомия)')
plt.scatter(res.x, res.fun, color='green', label='Минимум (SciPy)')
plt.title("Нахождение минимума методом дихотомии")
plt.xlabel("u")
plt.ylabel("J(u)")
plt.legend()
plt.grid(True)
plt.show()

```

### Листинг программы по методу градиентного спуска:

```

import numpy as np
import matplotlib.pyplot as plt
from mpl_toolkits.mplot3d import Axes3D
from scipy.optimize import minimize

def f(x):
    x1, x2 = x
    return x1**3 + x2**2 - x1*x2 - 2*x1 + 3*x2 - 4

def grad_f(x):
    x1, x2 = x
    df_dx1 = 3*x1**2 - x2 - 2
    df_dx2 = 2*x2 - x1 + 3
    return np.array([df_dx1, df_dx2])

def gradient_descent(start, learning_rate=0.01, eps=1e-6, max_iter=10000):
    x = np.array(start, dtype=float)
    path = [x.copy()]

    for i in range(max_iter):
        grad = grad_f(x)
        x_new = x - learning_rate * grad

```

```

        if np.linalg.norm(x_new - x) < eps:
            break
        x = x_new
        path.append(x.copy())

    return x, f(x), np.array(path)

start = [0, 0]
learning_rate = 0.01

x_min, f_min, path = gradient_descent(start, learning_rate)

print("Минимум (градиентный спуск):")
print(f"x1 = {x_min[0]:.6f}, x2 = {x_min[1]:.6f}")
print(f"f(x1, x2) = {f_min:.6f}")

res = minimize(f, start)
print("\nМинимум (scipy.optimize.minimize):")
print(f"x1 = {res.x[0]:.6f}, x2 = {res.x[1]:.6f}")
print(f"f(x1, x2) = {res.fun:.6f}")

x1_vals = np.linspace(-3, 3, 100)
x2_vals = np.linspace(-3, 3, 100)
X1, X2 = np.meshgrid(x1_vals, x2_vals)
Z = f([X1, X2])

fig = plt.figure(figsize=(10, 7))
ax = fig.add_subplot(111, projection='3d')
ax.plot_surface(X1, X2, Z, cmap='viridis', alpha=0.7)
ax.plot(path[:,0], path[:,1], [f(p) for p in path], color='red', marker='o',
label='Траектория спуска')

ax.set_title('Минимизация функции методом градиентного спуска')
ax.set_xlabel('x1')
ax.set_ylabel('x2')
ax.set_zlabel('f(x1, x2)')
ax.legend()
plt.show()

```

**Вывод:** в ходе лабораторной работы был реализован алгоритм поиска минимума функции методом дихотомии (с заданным максимальным количеством итераций) и произведено сравнение с результатом поиска минимума встроенной библиотечной функцией.