鞍点-秘塔AI搜索

秘塔 AI 搜索,没有广告,直达结果

鞍点

数学

 \square

②搜索完成

文库 学术

 \mathcal{O}_3

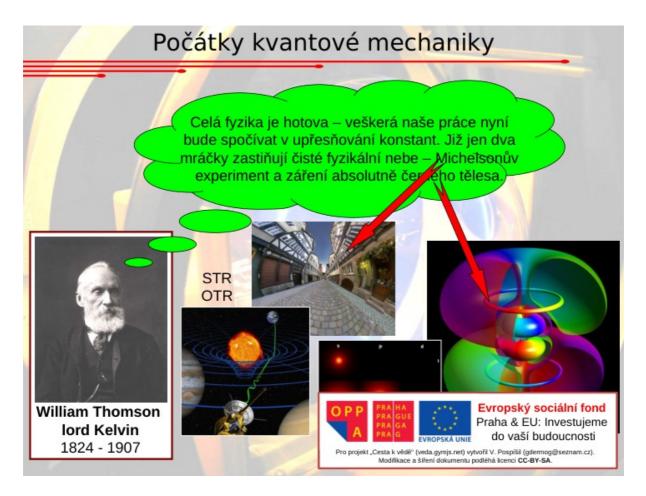
周期的極小曲面に拘束された 電子の量子力学

東北大多元研 藤田伸尚

周期的極小曲面に拘束された電子の量子力学



微分積分 II



Essentials of Metaheuristics

A Set of Undergraduate Lecture Notes by

Sean Luke Department of Computer Science George Mason University

Second Edition Online Version 2.3 February, 2016



Figure 0 The Mona Lisa, estimated with the (5+1) Evolution Strategy. The objective is to find a set of fifty polygons which most closely approximates the original image. After Roger Alsing.

Essentials of Metaheuristics

OPTIMISATION ET CONTRÔLE

 $\begin{array}{c} {\rm Gr\'{e}goire~ALLAIRE,~Alexandre~ERN} \\ {\rm \it Ecole~Polytechnique} \end{array}$

5 février 2024

OPTIMISATION ET CONTRÔLE

Molecular Modelling for Beginners

Alan Hinchliffe UMIST, Manchester, UK



Molecular Modelling for Beginners

>

听讲解

鞍点(Saddle Point)是一个在数学、物理、优化理论和计算机科学等多个领域中出现的重要概念。它通常指一个函数在某一点的梯度为零,但该点既不是局部极小值也不是局部极小值的驻点。鞍点的名称来源于其形状类似于马鞍的二维曲面,即在某些方向上函数值增加,而在另一些方向上函数值减少。

鞍点的数学定义

在数学中, 鞍点通常出现在多变量函数的图像上。对于一个二元实值函数 F(x,y)F(x,y)F(x,y)F(x,y),如果该函数在某一点 $(x0,y0)(x_0,y_0)(x_0,y_0)$ 处的<mark>梯度为零,且该点的海</mark>

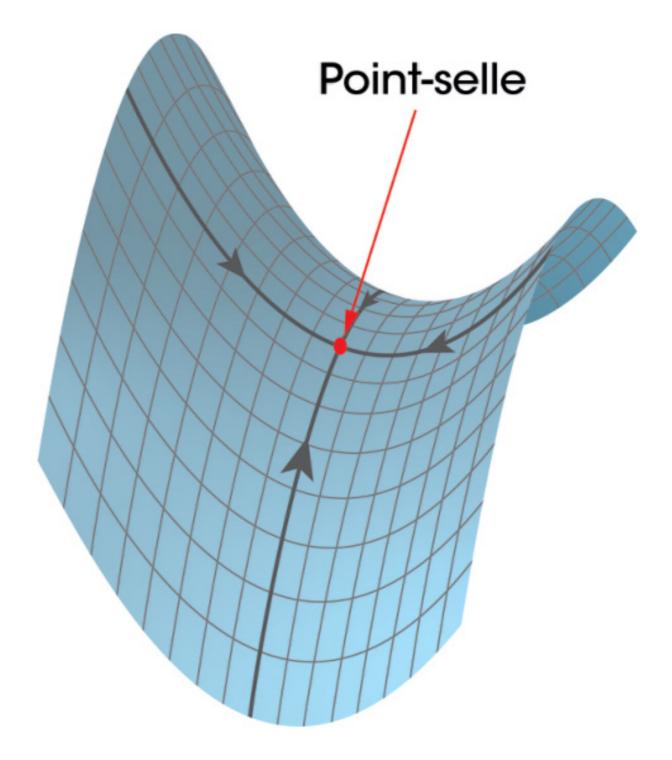
森矩阵(Hessian matrix)是不定的(即存在正特征值和负特征值),那么该点就是鞍点。例如,函数 $f(x,y)=x2-y2f(x,y)=x^2-y^2f(x,y)=x^2-y^2$ 在原点 (0,0)(0,0) 处就是一个鞍点,因为其海森矩阵为:

[200-2]\begin{bmatrix} 2 & 0 \\ 0 & -2 \\ \end{bmatrix} [200-2]

该矩阵的行列式为负,说明它是一个不定矩阵,因此该点是鞍点。

鞍点的物理意义

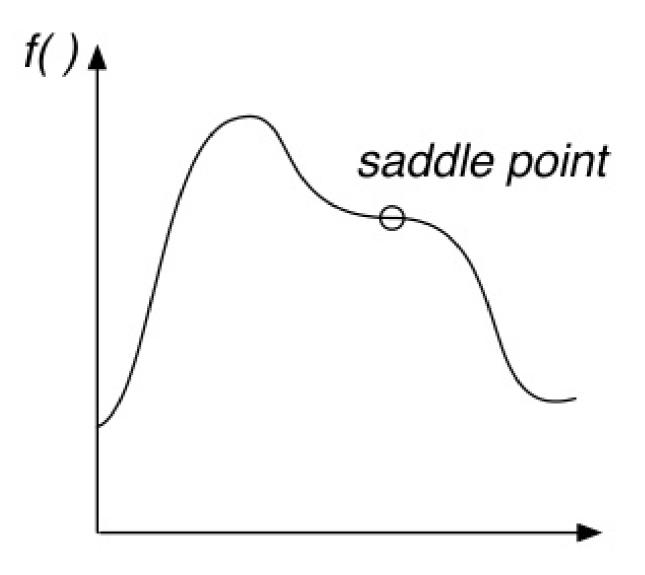
在物理学中,鞍点可以描述为一个系统在某个方向上是稳定状态,在另一个方向上是不稳定状态的点。例如,在动力系统中,鞍点是一个奇点,沿着某一方向稳定,另一方向不稳定。在控制理论中,鞍点也被称为"点 selle"或"鞍点",用于描述拉格朗日函数的极值点。



查看

鞍点在优化中的应用

在优化理论中,鞍点是一个重要的概念,特别是在深度学习和机器学习中。鞍点通常出现在高维非凸函数中,它们是许多优化算法(如梯度下降)难以逃离的点。虽然鞍点不是局部最优解,但它们在高维空间中非常常见。研究表明,鞍点附近的某些点比鞍点的函数值更大,而另一些点的函数值更小。因此,<mark>鞍点在优化过程中可能成为训练过程中的局部最优解,但并不是全局最优解</mark>。



查看

鞍点在矩阵中的定义

在矩阵理论中,鞍点是指一个元素在所在行中是最大值,在所在列中是最小值的元

素。例如,对于一个 n×nn \times nn×n 的矩阵,如果某个元素 aija_{ij}aij 是第 iii 行的最大值,并且是第 jjj 列的最小值,则 aija_{ij}aij 就是一个鞍点。这种定义在计算机科学中常用于图像处理和数据挖掘等领域。

鞍点的判别方法

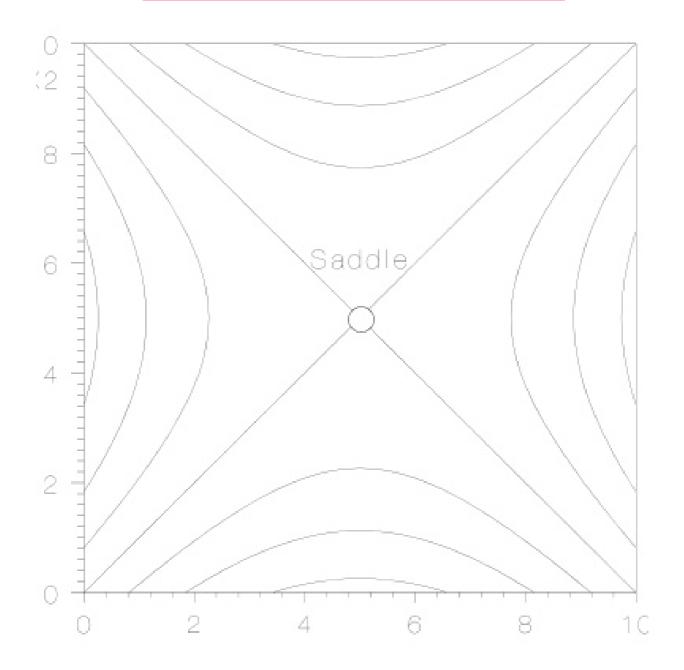
判断一个点是否为鞍点的方法包括:

一维函数:如果函数在鞍点的一阶导数为零,且二阶导数在该点换正负符号,则该点为鞍点。

二元函数:通过计算该点的海森矩阵,如果该矩阵的行列式小于零,则该点为鞍点。

鞍点的图像表示

鞍点的图像通常表现为一个马鞍形的曲面,即在某些方向上曲面向上弯曲,在另一些方向上曲面向下弯曲。例如,函数 z=x2-y2z = x^2 - y^2z = x2 - y2 的图像在原点处形成一个典型的鞍形。在等高线图中,鞍点通常表现为两个等高线圈相交的点。



鞍点的其他应用

鞍点在多个领域都有应用,包括:

微分几何: 鞍点是光滑曲面上的一个特殊点, 其高斯曲率为负。

动力系统: 鞍点是稳定和不稳定流形维度不为零的超线性周期点。

控制理论: 鞍点是拉格朗日函数的极值点, 用于描述系统的最优控制问题。

总结

鞍点是一个在多个领域中出现的重要概念,它既不是局部极值点,也不是全局极值点。 在数学中,鞍点可以通过海森矩阵来判断;在物理中,鞍点可以描述系统的稳定性和非 稳定性;在优化中,鞍点是许多算法难以逃离的点;在矩阵中,鞍点是指行最大值和列 最小值的元素。鞍点的研究对于理解函数的极值点、优化算法的设计以及系统的稳定性 分析具有重要意义。

数学定义与性质

•

非局部极值点的驻点

•

二元实函数的 Hessian 矩阵为不定矩阵

•

在正交方向上的导数均为零

•

曲面在某些方向往上曲, 在其他方向往下曲

物理与工程学应用

•

动态系统中的稳定与不稳定状态

•

势能表面中的局部最大值与最小值

•

控制理论中的鞍点

矩阵理论

•

矩阵中元素在所在行最大、所在列最小

最优化理论

•

拉格朗日函数的第一阶条件描述

•

局部最优解但非全局最优解

几何图形

•

马鞍形的二维图形

•

马鞍形的三维图形

编程实现

•

寻找二维数组中的鞍点