

gradient_descent

April 10, 2016

1 Градиентный спуск. Метод наискорейшего спуска.

Иванычев Сергей, 376 группа

Python 2/3

Будем оптимизировать функцию

$$f(x) = \|Ax - b\|^2 \rightarrow \min$$

Приведем функцию к квадратичному виду (как во второй задаче)

$$f(x) = \frac{1}{2} \langle x, 2A^T Ax \rangle - \langle x, 2A^T b \rangle$$

Условие на шаг:

$$\alpha_k = \frac{\langle \nabla f(x_k), \nabla f(x_k) \rangle}{\langle \nabla f(x_k), A \nabla f(x_k) \rangle}$$

```
In [1]: import numpy as np
import scipy as sc
from functools import reduce
from scipy.optimize import minimize
from scipy.optimize import check_grad
from scipy.optimize import approx_fprime
from math import sqrt

In [2]: PHONE_NUMBER = "89104577995"
NUMSUM = sum((int(x) for x in PHONE_NUMBER))
print("Вариант %d" % NUMSUM)
```

Вариант 64

Здесь реализуем функцию, генерирующую случайные $f(x)$

```
In [3]: def generate_f(ndim):
    A = np.random.rand(ndim, ndim)
    b = np.random.rand(ndim, 1)
    def f(x, *args):
        return np.linalg.norm(np.dot(A, x) - b)
    return f, A
```

`f_min` требуется в моем варианте в условии остановки. Вычислим его стандартными методами с помощью модуля `scipy.optimize`

```
In [4]: ndim = NUMSUM % 6 + 2
        f, A = generate_f(ndim)
        f_min = minimize(f, np.zeros(ndim)).fun
        eps = 10**(-ndim % 3)
        print(f_min)
        print(ndim)
```

1.36024685691

6

Здесь напомним функцию-обертку, вычисляющую градиент произвольной функции $f(x)$

```
In [5]: def gradient(x, f, eps=sqrt(np.finfo(float).eps)):
        return approx_fprime(x, f, eps)
```

```
In [6]: x = np.zeros(ndim)
        check_grad(f, gradient, x, f)
```

Out[6]: 0.0

1.1 Реализация алгоритма

```
In [7]: def gradient_descent(f, x_0, f_min, A, eps, iter_max=1000000, verbose=True):
```

```
    """
```

```
    Input:
```

```
    f(x)          callable, x is np.ndarray
```

```
    x_0           zero point
```

```
    f_min         aka  $f^*$ , known minimum of the function  $f(x)$ 
```

```
    A            matrix from the denominator for  $\alpha_k$ 
```

```
    eps          interruption condition
```

```
    iter_max     treshold for number of iterations
```

```
    verbose      debug output enabled if True
```

```
    Return: (minimum value, minimum argument)
```

```
    """
```

```
    x = x_0
```

```
    iters = 0
```

```
    while np.abs(f(x) - f_min) > eps and iters < iter_max:
```

```
        s = -gradient(x, f)
```

```
        alpha = np.dot(s, s) / np.dot(s, np.dot(A, s))
```

```
        x = x + alpha * s
```

```
        iters += 1
```

```
    print("Iterations: ", iters)
```

```
    return f(x), x
```

В качестве аргумента A подставляем матрицу преобразования в виде задачи 2 из задания 2

```
In [8]: y, x = gradient_descent(f, np.zeros(ndim) + 3, f_min, np.dot(2*np.transpose(A), A), eps)
        print(y, x)
```

```
('Iterations: ', 20)
(2.089999537453318, array([ 0.26282517,  0.20130258, -0.43759258,  0.2553671 , -0.01573846,
                           -0.32319269]))
```