

Análisis Matemático para Inteligencia Artificial

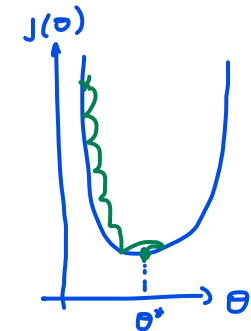
Martín Errázquin (merrazquin@fi.uba.ar)

Especialización en Inteligencia Artificial

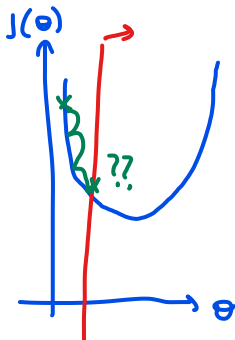
Optimización con restricciones

Motivación

¿Qué pasa cuando el mínimo "clásico" no es un valor válido?



$\theta \nabla J(\theta)$



no se cumple

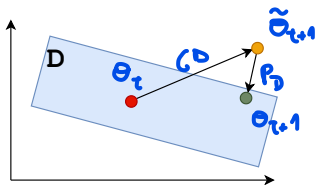
- mejorar $J(\theta)$
- no caer fuera de la región válida

Un "parche": Projected Gradient Descent

¿Cuál es el peligro de usar GD *as-is*? Caer afuera de la región válida D .

¿Cómo lo podemos corregir "*fácil*"? Buscamos el valor válido θ_{t+1} más cercano al update propuesto $\tilde{\theta}_{t+1} \rightarrow$ ¡GD + proyección ortogonal!

$$\theta_{t+1} = \Pi_D(\tilde{\theta}_{t+1}) = P_D \cdot (\theta_t - \gamma \cdot g_t)$$



Esto solo tiene sentido si proyectar es barato, pero a veces lo es.

Ejemplo: proyectar a valores no negativos es aplicar $\theta_{t+1} = \max(\tilde{\theta}_{t+1}, 0)$.

Optimización con restricciones de igualdad

Definimos un problema de optimización con restricciones de igualdad en *formato estándar*:

$$\begin{array}{ll} \text{subject to} & \min_{\overrightarrow{x}} f(x_1, \dots, x_n) \\ & \text{(s.t. } g_1(x_1, \dots, x_n) = 0 \\ & \quad \vdots \\ & \quad g_m(x_1, \dots, x_n) = 0 \text{)} \end{array} \quad \begin{array}{l} \text{m} \\ \text{restr.} \end{array}$$

Handwritten notes:

- n vars (above the min)
- $\|\vec{x}\| = 1$
- $\|\vec{x}\|^2 = 1$
- $x_1^2 + x_2^2 + \dots + x_n^2 = 1$
- $x_1^4 + x_2^2 + \dots + x_n^2 - 1 = 0$
- $g_1(x_1, \dots, x_n)$ (under the last constraint)

donde $f, g_i : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ con $i = 1, \dots, m$ están definidas sobre $R \subset \mathbb{R}^n$.

Se define la región válida $D = \{\vec{x} \in R : g_i(\vec{x}) = 0 \forall i = 1, \dots, m\}$.

Se define el *Lagrangiano* del problema $\mathcal{L} : \mathbb{R}^{n+m} \rightarrow \mathbb{R}$:

$$\mathcal{L}(\vec{\lambda}, \vec{x}) = f(\vec{x}) + \lambda_1 g_1(\vec{x}) + \dots + \lambda_m g_m(\vec{x}) = f(\vec{x}) + \vec{\lambda} \cdot \vec{g}(\vec{x})$$

Handwritten note: $\vec{\lambda}$ is the *multip. de Lagrange*

Optimización con restricciones de desigualdad

Si agregamos condiciones de desigualdad queda:

$$\begin{array}{ll} \min & f(x_1, \dots, x_n) \\ \text{s.t.} & g_i(x_1, \dots, x_n) = 0 \\ & h_j(x_1, \dots, x_n) \leq 0 \end{array}$$

n vars. *l* *k* *m* res.^{tr.}

con $i = 1, \dots, l$ y $j = 1, \dots, k$ suponiendo $l + k = m$.

Ahora tenemos que la región válida es

$$D = \{ \vec{x} \in R : g_i(\vec{x}) = 0 \forall i = 1, \dots, l \wedge h_j(\vec{x}) \leq 0 \forall j = 1, \dots, k \}$$

Y el Lagrangiano es:

$$\mathcal{L}(\vec{\lambda}, \vec{x}, \vec{\mu}) = f(\vec{x}) + \sum_{i=1}^l \lambda_i g_i(\vec{x}) + \sum_{j=1}^k \mu_j h_j(\vec{x}) = f(\vec{x}) + \vec{\lambda} \cdot \vec{g}(\vec{x}) + \vec{\mu} \cdot \vec{h}(\vec{x})$$

l *n* *k* *n+m*

Condiciones necesarias de Karush-Kuhn-Tucker (KKT)

$\vec{0}$

Sea un punto $\vec{x}^* \in D$ tal que $f, g_i, h_j \in \mathcal{C}^1(\mathcal{E}(\vec{x}^*))$. Bajo ciertas condiciones de regularidad, si \vec{x}^* es un mínimo local entonces existen $\vec{\lambda}^* \in \mathbb{R}^l, \vec{\mu}^* \in \mathbb{R}^k$ tales que:

① (Estacionariedad) $\nabla_{\vec{x}} \mathcal{L}(\vec{\lambda}^*, \vec{x}^*, \vec{\mu}^*) = \vec{0}$) *int. local*

② (Factibilidad primal)

① $g_i(\vec{x}^*) = 0 \quad \forall i$

② $h_j(\vec{x}^*) \leq 0 \quad \forall j$) *validez*

③ (Factibilidad dual) $\mu_j^* \geq 0 \quad \forall j$) *holgura*

④ (Holgura complementaria) $\mu_j^* \cdot h_j(\vec{x}^*) = 0 \quad \forall j$

$\forall j \quad \mu_j^* \geq 0 \wedge h_j(\vec{x}^*) \leq 0$

pero alguno de los debe ser 0

Ejemplo analítico

$$\begin{aligned} \min_{x,y} \quad & x^2 + y^2 \quad) f(x,y) \\ \text{s.t.} \quad & x + y = 1 \quad) g_1 \\ & x \geq 0 \quad) h_1 \Rightarrow h_1(x,y) = -x \leq 0 \end{aligned}$$

El Lagrangiano es: $\mathcal{L}(x, y, \lambda, \mu) = x^2 + y^2 + \lambda(x + y - 1) + \mu(-x)$

Condiciones KKT:

Estacionariedad:

$$\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial x}$$

$$2x + \lambda - \mu = 0,$$

$$\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial y}$$

$$2y + \lambda = 0$$

Factibilidad primal:

$$x + y = 1, \quad x \geq 0$$

Factibilidad dual:

$$\mu \geq 0$$

Holgura complementaria:

$$\mu x = 0$$

Solución:

$$x^* = 0.5, \quad y^* = 0.5, \quad \underbrace{\lambda^* = -1, \mu^* = 0}_{\text{}} \Rightarrow f^* = 0.5$$