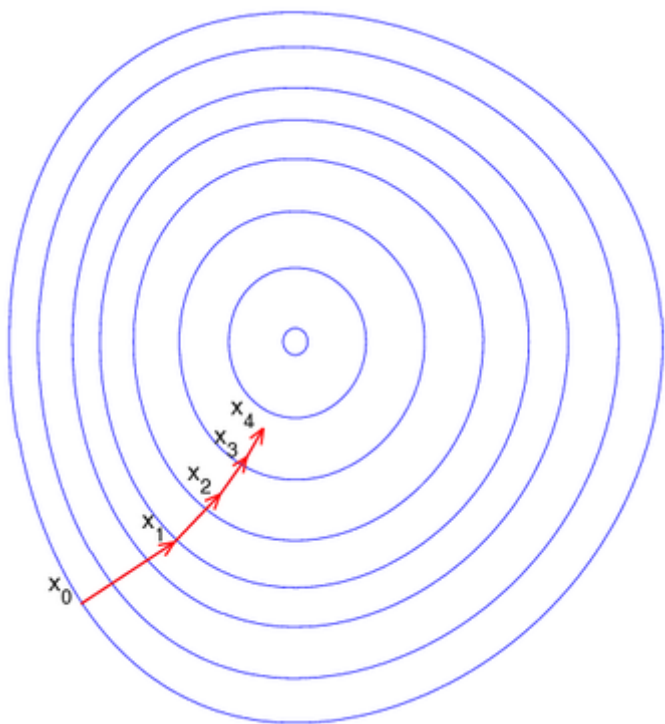


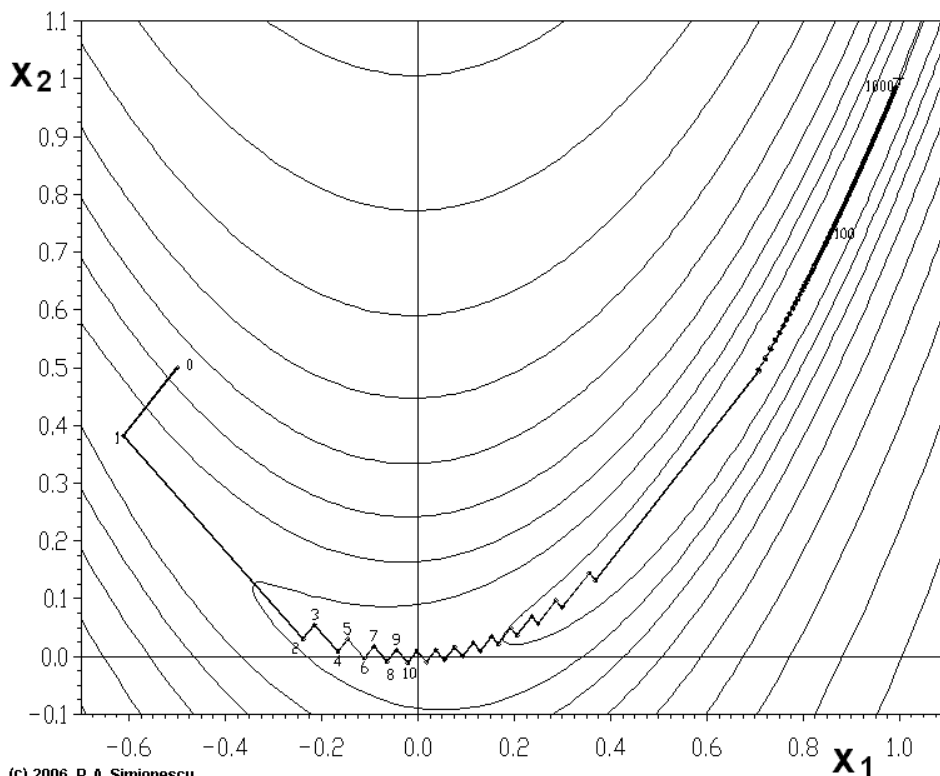
1.梯度下降法

梯度下降法实现简单，当目标函数是凸函数时，梯度下降法的解是全局解。一般情况下，其解不保证是全局最优解，梯度下降法的速度也未必是最快的。**梯度下降法**的优化思想是用当前位置负梯度方向作为搜索方向，因为该方向为当前位置的最快下降方向，所以也被称为是”最速下降法“。最速下降法越接近目标值，步长越小，前进越慢。梯度下降法的搜索迭代示意图如下图所示：



梯度下降法的缺点：

- (1) 靠近极小值时收敛速度减慢，如下图所示；
- (2) 直线搜索时可能会产生一些问题；
- (3) 可能会“之字形”地下降。



(c) 2006 P. A. Simionescu

随机梯度下降每次迭代只使用一个样本，迭代一次计算量为 n^2 ，当样本个数 m 很大的时候，随机梯度下降迭代一次的速度要远高于批量梯度下降方法。两者的关系可以这样理解：随机梯度下降方法以损失很小的一部分精确度和增加一定数量的迭代次数为代价，换取了总体的优化效率的提升。增加的迭代次数远远小于样本的数量。

对批量梯度下降法和随机梯度下降法的总结：

批量梯度下降——最小化所有训练样本的损失函数，使得最终求解的是全局的最优解，即求解的参数是使得风险函数最小，但是对于大规模样本问题效率低下。

随机梯度下降——最小化每条样本的损失函数，虽然不是每次迭代得到的损失函数都向着全局最优方向，但是大的整体的方向是向全局最优解的，最终的结果往往是在全局最优解附近，适用于大规模训练样本情况。

2. 牛顿法

牛顿法是一种在实数域和复数域上近似求解方程的方法。方法使用函数 $f(x)$ 的泰勒级数的前面几项来寻找方程 $f(x) = 0$ 的根。牛顿法最大的特点就在于它的收敛速度很快。

具体步骤：

首先，选择一个接近函数 $f(x)$ 零点的 x_0 ，计算相应的 $f(x_0)$ 和切线斜率 $f'(x_0)$ （这里 f' 表示函数 f 的导数）。然后我们计算穿过点 $(x_0, f(x_0))$ 并且斜率为 $f'(x_0)$ 的直线和 x 轴的交点的 x 坐标，也就是求如下方程的解：

$$x \cdot f'(x_0) + f(x_0) - x_0 \cdot f'(x_0) = 0$$

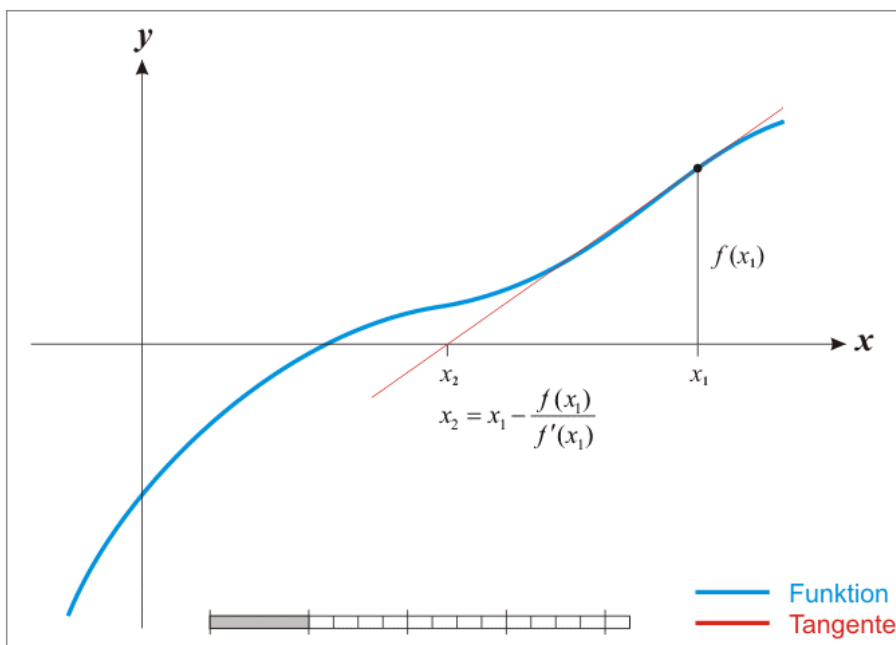
我们将新求得的点的 x 坐标命名为 x_1 ，通常 x_1 会比 x_0 更接近方程 $f(x) = 0$ 的解。因此我们现在可以利用 x_1 开始下一轮迭代。迭代公式可化简为如下所示：

$$x_{n+1} = x_n - \frac{f(x_n)}{f'(x_n)}$$

已经证明，如果 f' 是连续的，并且待求的零点 x 是孤立的，那么在零点 x 周围存在一个区域，只要初始值 x_0 位于这个邻近区域内，那么牛顿法必定收敛。并且，如果 $f'(x)$ 不为 0，那么牛顿法将具有平方收敛的性能。粗略的说，这意味着每迭代一次，牛顿法结果的有效数字将增加一倍。下图为一个牛顿法执行过程的例子。

由于牛顿法是基于当前位置的切线来确定下一次的位置，所以牛顿法又被很形象地称为是“切线法”。牛顿法的搜索路径（二维情况）如下图所示：

牛顿法搜索动态示例图：



关于牛顿法和梯度下降法的效率对比：

从本质上去看，牛顿法是二阶收敛，梯度下降是一阶收敛，所以牛顿法就更快。如果更通俗地说的话，比如你想找一条最短的路径走到一个盆地的最底部，梯度下降法每次只从你当前所处位置选一个坡度最大的方向走一步，牛顿法在选择方向时，不仅会考虑坡度是否够大，还会考虑你走了一步之后，坡度是否会变得更大。所以，可以说牛顿法比梯度下降法看得更远一点，能更快地走到最底部。（牛顿法目光更加长远，所以少走弯路；相对而言，梯度下降法只考虑了局部的最优，没有全局思想。）

根据wiki上的解释，从几何上说，牛顿法就是用一个二次曲面去拟合你当前所处位置的局部曲面，而梯度下降法是用一个平面去拟合当前的局部曲面，通常情况

下，二次曲面的拟合会比平面更好，所以牛顿法选择的下降路径会更符合真实的最优下降路径。

牛顿法的优缺点总结：

优点：二阶收敛，收敛速度快；

缺点：牛顿法是一种迭代算法，每一步都需要求解目标函数的Hessian矩阵的逆矩阵，计算比较复杂。

3.拟牛顿法

拟牛顿法的本质思想是改善牛顿法每次需要求解复杂的Hessian矩阵的逆矩阵的缺陷，它使用正定矩阵来近似Hessian矩阵的逆，从而简化了运算的复杂度。拟牛顿法和最速下降法一样只要求每一步迭代时知道目标函数的梯度。通过测量梯度的变化，构造一个目标函数的模型使之足以产生超线性收敛性。这类方法大大优于最速下降法，尤其对于困难的问题。另外，因为拟牛顿法不需要二阶导数的信息，所以有时比牛顿法更为有效。如今，优化软件中包含了大量的拟牛顿算法用来解决无约束，约束，和大规模的优化问题。

具体步骤：

拟牛顿法的基本思想如下。首先构造目标函数在当前迭代 x_k 的二次模型：

$$m_k(p) = f(x_k) + \nabla f(x_k)^T p + \frac{p^T B_k p}{2}$$
$$p_k = -B_k^{-1} \nabla f(x_k)$$

这里 B_k 是一个对称正定矩阵，于是我们取这个二次模型的最优解作为搜索方向，并且得到新的迭代点：

$$x_{k+1} = x_k + a_k p_k$$

其中我们要求步长 a_k 满足Wolfe条件。这样的迭代与牛顿法类似，区别就在于用近似的Hesse矩阵 B_k

代替真实的Hesse矩阵。所以拟牛顿法最关键的地方就是每一步迭代中矩阵 B_k 的更新。现在假设得到一个新的迭代 x_{k+1} ，并得到一个新的二次模型：

$$m_{k+1}(p) = f(x_{k+1}) + \nabla f(x_{k+1})^T p + \frac{p^T B_{k+1} p}{2}$$

我们尽可能地利用上一步的信息来选取 B_k 。具体地，我们要求

$$\nabla f(x_{k+1}) - \nabla f(x_k) = a_k B_{k+1} p_k$$

从而得到

$$B_{k+1}(x_{k+1} - x_k) = \nabla f(x_{k+1}) - \nabla f(x_k)$$

这个公式被称为割线方程。常用的拟牛顿法有DFP算法和BFGS算法。

4.共轭梯度法

共轭梯度法是介于最速下降法与牛顿法之间的一个方法，它仅需利用一阶导数信息，但克服了最速下降法收敛慢的缺点，又避免了牛顿法需要存储和计算Hesse矩阵并求逆的缺点，共轭梯度法不仅是解决大型线性方程组最有用的方法之一，也是解大型非线性最优化最有效的算法之一。在各种优化算法中，共轭梯度法是非常重要的。其优点是所需存储量小，具有步收敛性，稳定性高，而且不需要任何外来参数。

考虑二次型函数：

$$f(x) = \frac{1}{2}x^T Qx - x^T b, x \in \mathbb{R}^n$$

共轭梯度法的算法步骤可以归纳如下：

1. 令 $k = 0$, 选择初始值: $x^{(0)}$
2. 计算 $g^{(0)} = \nabla f(x^{(0)})$, 如果 $g^{(0)} = 0$, 停止。否则: $d^{(0)} = -g^{(0)}$.
3. 计算 $\alpha_k = -\frac{g^{(k)T}d^{(k)}}{d^{(k)T}Qd^{(k)}}$
4. 计算 $x^{(k+1)} = x^{(k)} + \alpha_k d^{(k)}$
5. 计算 $g^{(k+1)} = \nabla f(x^{(k+1)})$, 如果 $g^{(k+1)} = 0$, 停止。
6. 计算 $\beta_k = \frac{g^{(k+1)T}d^{(k)}}{d^{(k)T}Qd^{(k)}}$
7. 计算 $d^{(k+1)} = -g^{(k+1)} + \beta_k d^{(k)}$
8. 令 $k = k + 1$, 回到第3步。