

# Максимумы, минимумы, нули

(модуль `scipy.optimize`)

Ф.Я.Халили

МГУ, физический факультет

28 апреля 2009 г.

1 Введение

2 Минимизация функций

3 Подгонка методом наименьших квадратов

4 Решение алгебраических уравнений

1 Введение

2 Минимизация функций

3 Подгонка методом наименьших квадратов

4 Решение алгебраических уравнений

## Подключение

Поиск максимумов, минимумов и нулей функций обеспечивается модулем `scipy.optimize`. Загружается он командами

```
from scipy import *  
from scipy.optimize import *
```

либо

```
from pylab import *  
from scipy.optimize import *
```

(второй вариант подключает также модуль `matplotlib`).

1 Введение

2 Минимизация функций

3 Подгонка методом наименьших квадратов

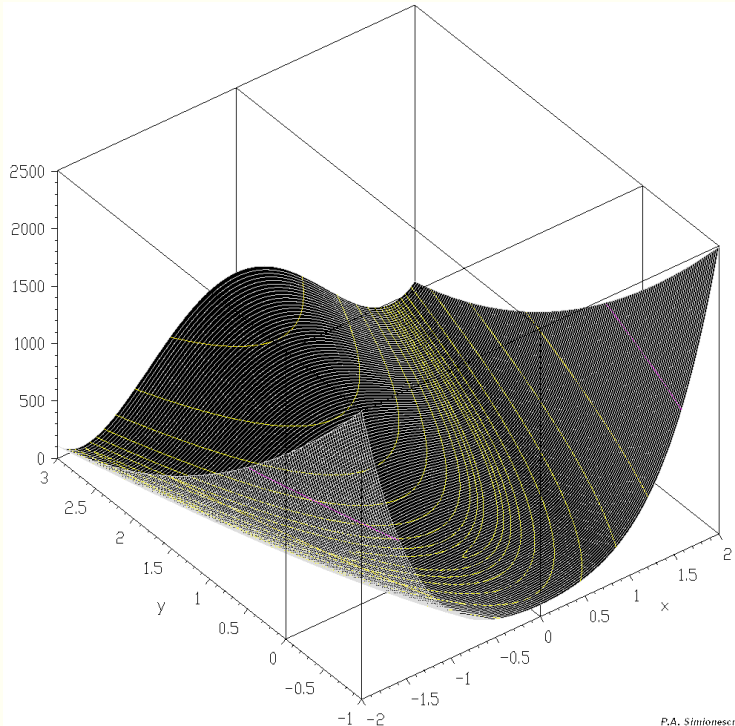
4 Решение алгебраических уравнений

# Функция Розенброка

В качестве “подопытного животного” при тестировании методов поиска экстремумов стандартно используется функция Розенброка

$$f(x, y) = (1 - x)^2 + 100(y - x^2)^2, \quad (1)$$

имеющая характерную длинную, узкую и искривленную долину. Ее очевидный глобальный минимум 0 достигается при  $x = y = 1$ .



## Модуль rbrock.py

Создадим модуль, вычисляющий эту функцию и ее производные:

```
from pylab import *
from scipy.optimize import *

def rbrock(x):
    return (1-x[0])**2 + 100*(x[1]-x[0]**2)**2

def drbrock(x):
    d = array([0,0],float)
    d[0] = 2*(x[0]-1) + 400*x[0]*(x[0]**2-x[1])
    d[1] = 200*(x[1]-x[0]**2)
    return d
```



# Nelder-Mead

```
fmin(<функция>, <стартовая точка>)
```

Симлексный, он же “амебный” метод, который требует задания только самой функции (градиент не требуется):

```
>>> fmin(rbrock, (0,0))
```

```
Optimization terminated successfully.
```

```
Current function value: 0.000000
```

```
Iterations: 79
```

```
Function evaluations: 146
```

```
array([ 1.00000439,  1.00001064])
```

## Более детальное управление

```
fmin(<функция>,<стартовая точка>,\  
     xtol=10-4,ftol=10-4,full_output=0)
```

Можно управлять точностью вычисления, а также сохранять информацию дополнительную информацию, выводимую командой **fmin**:

```
>>> fmin(rbrock,(0,0),xtol=1e-9,ftol=1e-9,\  
... full_output=1)  
Optimization terminated successfully.  
    Current function value: 0.000000  
    Iterations: 118  
    Function evaluations: 222  
(array([ 1., 1.]), 2.8641094859084798e-20,118,222,0)
```

## Берем в руки BFG(S)

```
fmin_bfgs(<функция>,<стартовая точка>,\n         fprime=<градиент>)
```

Алгоритм Broyden-Fletcher-Goldfarb-Shanno (или квази-метод Ньютона) требует задания как функции, так и ее градиента:

```
>>> fmin_bfgs(rbrock,(0,0),drbrock)
Optimization terminated successfully.
    Current function value: 0.000000
    Iterations: 21
    Function evaluations: 26
    Gradient evaluations: 26
array([ 1.00000001,  1.00000002])
```

Выигрыш по числу итераций почти 4!

## Управление точностью

```
fmin_bfgs(<функция>,<стартовая точка>,\n         fprime=<градиент>,gtol=1-5,full_output=0)
```

```
>>> fmin_bfgs(rbrock,(0,0),drbrock,gtol=1e-20,\n...full_output=1)
```

Optimization terminated successfully.

Current function value: 0.000000

Iterations: 25

Function evaluations: 30

Gradient evaluations: 30

```
(array([ 1.,  1.]), 0.0, array([ 0.,  0.]),\n    array([[ 0.4992803 ,  0.99850515],\n          [ 0.99850515,  2.00189516]]),\n    30, 30, 0)
```

1 Введение

2 Минимизация функций

3 Подгонка методом наименьших квадратов

4 Решение алгебраических уравнений

## Функция `leastsq`

Функция `leastsq(<функция>, <стартовая точка>)` минимизирует квадрат модуля своего первого аргумента. Как правило (но не обязательно!), он является вектором вида

$$\{\delta_j\} = \{y_j - f(x_j, \vec{p})\},$$

где  $f()$  – некоторая функция,  $\{x_j\}$ ,  $\{y_j\}$  – заданные вектора и  $\vec{p}$  – искомый вектор, причем

$$\text{size}(p) < \text{size}(x) = \text{size}(y),$$

то есть мы имеем систему из  $\text{size}(x) = \text{size}(y)$  уравнений с  $\text{size}(p)$  неизвестными.

## Исходные данные

Тестовые данные (зашумленная затухающая синусоида) мы сгенерируем следующей программой:

```
from numpy import *
from numpy.random import *
tau=20.0
Omega=0.7
Dx=0.5
Dy=0.5
N=20
t=arange(N)
x=t+Dx*Dx*(rand(N)-0.5)
y=exp(-t/tau)*sin(Omega*t)+Dy*(rand(N)-0.5)
x.tofile('x.dat','\n')
y.tofile('y.dat','\n')
```

# Подгонка

А подгонять будем так:

```
from pylab import *
from scipy.optimize import *

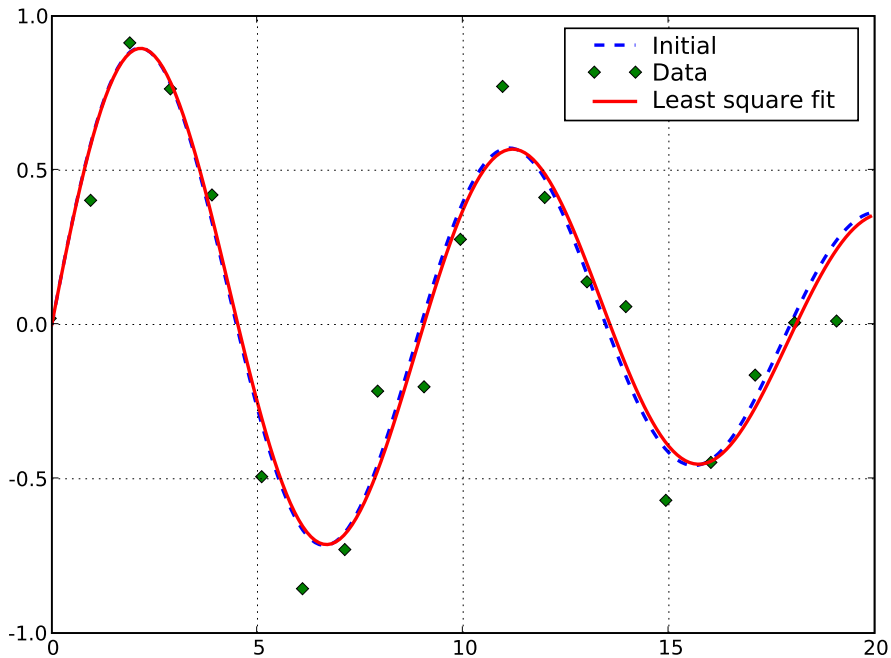
x = fromfile('x.dat',float,sep='\n')
y = fromfile('y.dat',float,sep='\n')

def f(t,Omega,tau):
    return exp(-t/tau)*sin(Omega*t)

def delta(p):
    Omega,tau = p
    return y-f(x,Omega,tau)

Omega,tau = leastsq(delta,(1,10))[0]
```





1 Введение

2 Минимизация функций

3 Подгонка методом наименьших квадратов

4 Решение алгебраических уравнений

## Уравнения с одним неизвестным

```
brentq(<функция>, a, b, xtol=10-12)
```

Из нескольких доступных в **Scipy** методов, этот рекомендуется как наиболее универсальный. Числа  $a$  и  $b$  задают диапазон, где ищется корень, а необязательный аргумент `xtol` – точность вычисления:

```
>>> x=brentq(lambda x:sin(x)-x/10,pi/2,pi)
>>> x
2.8523418944500158
>>> sin(x)-x/10
8.0269124680398818e-14
>>> x=brentq(lambda x:sin(x)-x/10,pi/2,pi,xtol=0.1)
>>> x
2.8479746737829115
>>> sin(x)-x/10
0.0046197856312009122
```

## Стандартный нюанс

Нельзя слепо доверять компьютеру:

```
>>> brentq(tan,pi/2-1,pi/2+1)  
1.5707963267967155
```

Тангенс меняет знак при  $x = \pi/2$ , что (ошибочно) воспринимается алгоритмом как корень!

## Функция fsolve

Другая возможность – это использование функции

```
fsolve(<функция>,<стартовая точка>,xtol=1.5 · 10-8)
```

```
>>> x=fsolve(lambda x:sin(x)-x/10,pi/2)
```

```
>>> x
```

```
2.8523418944500918
```

```
>>> sin(x)-x/10
```

```
-1.1102230246251565e-16
```

## Функция fsolve

Можно задавать сразу вектор стартовых точек, получая вектор корней:

```
>>> fsolve(lambda x:sin(x)-x/10,[0,pi/2,pi])  
array([ 0.          ,  2.85234189,  2.85234189])  
>>> fsolve(lambda x:sin(x)-x/10,arange(10))  
array([0.00000000e+00, 7.08099439e-11, 2.85234190e+00,  
       2.85234189e+00, 2.85234189e+00, 5.12414806e-10,  
       7.06817436e+00, 7.06817436e+00, 8.42320393e+00,  
       8.42320393e+00])
```

## Системы уравнений

Та же функция `fsolve` используется и для поиска нулей векторных функций от векторных аргументов, то есть для решения систем уравнений. Например:

$$\begin{aligned}x_0 \cos x_1 &= 4, \\ x_0 x_1 - x_1 &= 05.\end{aligned}$$

```
>>> def f(x):  
...     r=array([0,0],float)  
...     r[0]=x[0]*cos(x[1])-4  
...     r[1]=x[0]*x[1]-x[1]-5  
...     return r  
>>> x=fsolve(f,[1,1])  
>>> x  
array([ 6.50409711,  0.90841421])  
>>> f(x)  
array([ 3.73212572e-12,  1.61701763e-11])
```

## Выбор начальной точки

во многом определяет успешность решения:

```
>>> x=fsolve(f,[0,0])
```

```
Warning: The iteration is not making good progress, as  
improvement from the last ten iterations.
```

```
>>> x
```

```
array([-1.33631503, -2.543248  ])
```

```
>>> f(x)
```

```
array([-2.8958441 ,  0.94182852])
```