УНИВЕРСИТЕТ ЛОБАЧЕВСКОГО

Исследование схем ускорения сходимости алгоритмов глобальной оптимизации

В.В. Соврасов

ННГУ им. Н.И. Лобачевского

23 июня 2017 г.
Нижний Новгород

Постановка задачи

$D = \{y \in R^N : a_i \leqslant x_i \leqslant b_i, 1 \leqslant i \leqslant N\}$ — некоторый гиперинтервал, на котором определены функции задачи.

$$Q = \{y \in D : g_j(y) \leqslant 0, 1 \leqslant j \leqslant m\}$$
$$\varphi(y^*) = \min\{\varphi(y) : y \in Q\}$$

Предполагается, что целевая функция $\varphi(y)$ и ограничения $g_j(y)$ удовлетворяет условию Липшица в области D:

$$|\varphi(y_1) - \varphi(y_2)| \leqslant L\|y_1 - y_2\|, y_1, y_2 \in D, 0 < L < \infty$$

Численное решение задачи означает построение оценки $\widetilde{y}$, близкой по какой-либо норме к точке y^* на основе конечного числа значений целевой функции задачи, вычисленных в точках области D.

Редукция размерности

Основные подходы:

- Использование развёрток:
  $\{y \in R^N : -2^{-1} \leqslant y_i \leqslant 2^{-1}, 1 \leqslant i \leqslant N\} = \{y(x) : 0 \leqslant x \leqslant 1\}$,
  $\varphi(y(x^*)) = \min\{\varphi(y(x)) : x \in [0; 1]\}$

Редукция размерности

Основные подходы:

- Использование развёрток:
  $\{y \in R^N : -2^{-1} \leqslant y_i \leqslant 2^{-1}, 1 \leqslant i \leqslant N\} = \{y(x) : 0 \leqslant x \leqslant 1\}$,
  $\varphi(y(x^*)) = \min\{\varphi(y(x)) : x \in [0; 1]\}$
- Многошаговая схема:
  $$\min_{(x_1,..,x_n)\in D} f(x_1, .., x_n) = \min_{a_1 \leqslant x_1 \leqslant b_1} \min_{a_2 \leqslant x_2 \leqslant b_2} \dots \min_{a_n \leqslant x_n \leqslant b_n} f(x_1, \dots, x_n)$$

Редукция размерности

Основные подходы:

- Использование развёрток:
  $\{y \in R^N : -2^{-1} \leqslant y_i \leqslant 2^{-1}, 1 \leqslant i \leqslant N\} = \{y(x) : 0 \leqslant x \leqslant 1\}$,
  $\varphi(y(x^*)) = \min\{\varphi(y(x)) : x \in [0; 1]\}$
- Многошаговая схема:
  $$\min_{(x_1,..,x_n)\in D} f(x_1, .., x_n) = \min_{a_1\leqslant x_1\leqslant b_1} \min_{a_2\leqslant x_2\leqslant b_2} \dots \min_{a_n\leqslant x_n\leqslant b_n} f(x_1, ..., x_n)$$
- Блочная многошаговая схема:
  $u_1 = (y_1, y_2, \dots, y_{N_1}), u_2 = (y_{N_1+1}, y_{N_1+2}, \dots, y_{N_1+N_2}), \dots, u_M = (y_{N-N_M+1}, y_{N-N_M+2}, \dots, y_N)$
  $$\min_{y\in D} \varphi(y) = \min_{u_1\in D_1} \min_{u_2\in D_2} \dots \min_{u_M\in D_M} \varphi(y)$$

Метод глобальной оптимизации

Общая схема характеристического метода: пусть имеется k результатов испытаний, далее:

Шаг 1. Упорядочить поисковую информацию по возрастанию координат точек испытаний

Шаг 2. Вычислить для каждого интервала величину $R(i)$, называемую характеристикой.

Шаг 3. Выбрать интервал номер t с наибольшей характеристикой и провести в нем испытание:

$$x^{k+1} = d(t) \in (x_{t-1}, x_t)$$

Критерий остановки:

$$x_t - x_{t-1} < \varepsilon$$

Метод глобальной оптимизации

Формулы дял вычисления характеристик:

$$R(1) = 2\Delta_1 - 4\frac{z_1}{M}, \; R(k+1) = 2\Delta_{k+1} - 4\frac{z_k}{M}$$

$$R(i) = \Delta_i + \frac{(z_i - z_{i-1})^2}{M^2\Delta_i} - 2\frac{z_i + z_{i-1}}{M}, 1 < i < k+1$$

Правила выбора следующей точки:

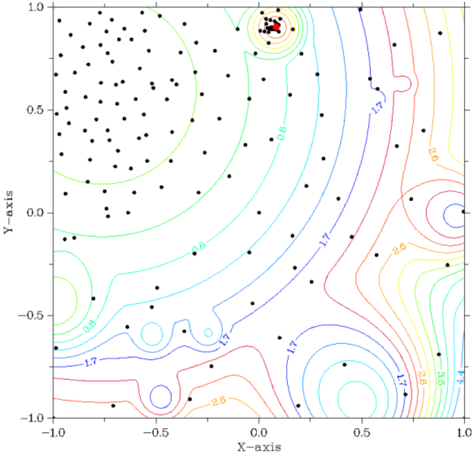
$$x_{k+1} = \frac{x_t + x_{t-1}}{2}, \; t = 1, \; t = k+1$$

$$x_{k+j} = \frac{x_t + x_{t-1}}{2} - \operatorname{sign}(z_t - z_{t-1})\frac{1}{2r}\left[\frac{|z_t - z_{t-1}|}{\mu}\right]^N, 1 < t < k+1$$

Класс тестовых задач

Генератор GKLS:

$$f(x) = \begin{cases} C_i(x), x \in S_i, i \in 2, \ldots, m \\ \|x - T\|^2 + t, x \notin S_2, \ldots, S_m \end{cases}$$



Использование методов локальной оптимизации

Способы использования локального поиска (метод Хука-Дживса):

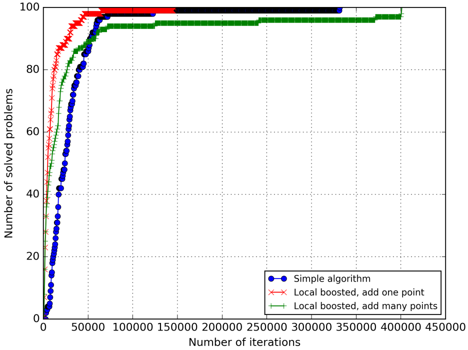
1. Запуск из лучшей найденной точки после окончания работы АГП.
2. Запуски из текущих лучших точек в процессе работы АГП.

Стратегии сохранения информации (для п. 2):

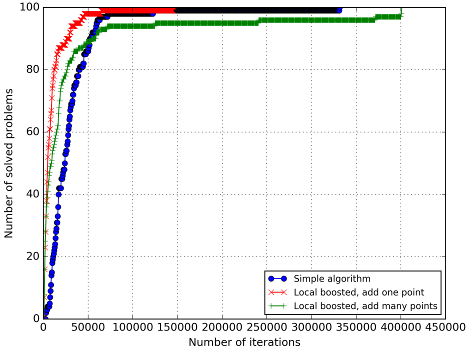
- добавлять только лучшие точки
- добавлять в поисковую информацию все точки

Использование методов локальной оптимизации

Результаты применения различных стратегий сохранения информации:



GKLS 4d Simple



GKLS 5d Simple

Смешанный алгоритм

Метод является модификацией АГП. Каждый интервал имеет две характеристики $R(i)$ и $R^*(i)$.

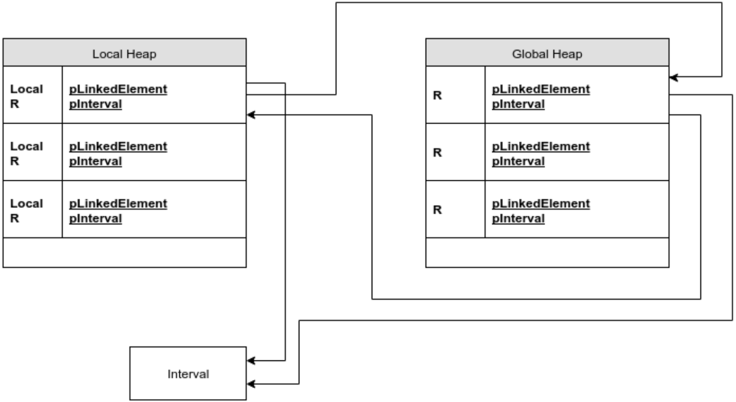
$$R^*(i) = \frac{R(i)}{\sqrt{(z_i - z^*)(z_{i-1} - z^*)}/\mu + 1.5^{-\alpha}}$$

Для эффективной реализации АГП используется приоритетная очередь интрервалов. Ключ – $R(i)$. Для смешанного АГП – две связанные очереди. Операции с очередями:

- Синхронная вставка
- Синхронное удаление
- Обновление перекрестных ссылок при восстановлении кучеобразности

Смешанный алгоритм

Схема перекрёстных ссылок на элементы очередей:

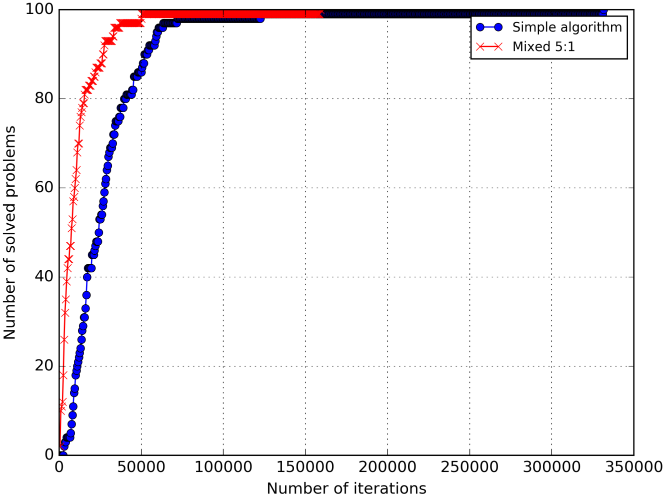


Смешанный алгоритм

Алгоритм обмена элементов при погружении/всплытии:

```
inline void swapElems(T& arg1, T& arg2)
{
  if (arg1.pLinkedElement != NULL &&
      arg2.pLinkedElement != NULL)
    std::swap(arg1.pLinkedElement->pLinkedElement,
      arg2.pLinkedElement->pLinkedElement);
  else if (arg1.pLinkedElement != NULL)
    arg1.pLinkedElement->pLinkedElement = &arg2;
  else if(arg2.pLinkedElement != NULL)
    arg2.pLinkedElement->pLinkedElement = &arg1;
  std::swap(arg1, arg2);
}
```

Смешанный алгоритм



Операционные характеристики обычного и смешанного АГП на классе GKLS 4d Simple

Пример прикладной задачи

$$\dot{x} = (A + B_u\Theta)x + B_v v, x(0) = 0$$

Выходы системы описываются выражениями:

$$z_k = (C_k + B_u\Theta), k = \overline{1, N}$$

Критерии оптимальности:

$$J_k(\Theta) = \sup_{v \in L_2} \frac{\max_{1 \leqslant i \leqslant n_k} \sup_{t \geqslant 0} |z_k^{(i)}(\Theta, t)|}{||v||_2} -$$

Ограничение на устойчивость системы:

$$g_0(\Theta) = \min_j \mathrm{Re}(\lambda_j(A + B_u\Theta)) < 0$$