Optimization Algorithms on Riemannian Manifold

小泉孝弥

立命館大学大学院修士2年

April 12, 2022

- 1 Riemmannian Manifold and Examples
 - Definiton and Gradient
 - Examples
- 2 Extension to Riemannian Manifold
 - Retraction

- Riemannian Gradient
 Decent Method
- 3 Numerical Experiments
 - Minimation of quadratic form
 - Minimation of Brocket cost function

Riemmannian Manifold

Definition (Riemmannian Manifold)

M を可微分多様体とする. 任意の接空間 T_xM に内積 $g:T_xM\times T_xM\to\mathbb{R}$ が定まっているとき, 組 (M,g) をリーマン 多様体 (Riemmannian Manifold) といい, g をリーマン計量と呼ぶ.

Definition (Gradient)

(M,g) をリーマン多様体とし, $f: M \to \mathbb{R}$ を可微分写像とする. $x \in M$ について

$$\forall \xi \in T_x M, g(\operatorname{grad} f(x), \xi) = Df(x)[\xi]$$

を満たす一意な $\operatorname{grad} f(x) \in T_x M$ を f の x での勾配 (Gradient) と呼ぶ.

- 1 Riemmannian Manifold and Examples
 - Definition and Gradient
 - Examples
- 2 Extension to Riemannian Manifold
 - Retraction

- Riemannian Gradient
 Decent Method
- 3 Numerical Experiments
 - Minimation of quadratic form
 - Minimation of Brocket cost function

Sphere

Example (Sphere)

自然数 $n \ge 2$ に対して, 球面 $S^{n-1} := \{x \in \mathbb{R}^n \mid x^\top z = 0\}$ は可微 分多様体となる. また, $x \in S^{n-1}$ での接空間 $T_x S^{n-1}$ は

$$T_x S^{n-1} = \{ z \in \mathbb{R}^n \mid x^\top z = 0 \}$$

となる. ここで, $g_x: T_xS^{n-1} \times T_xS^{n-1} \to \mathbb{R}$ を

$$g_{\mathsf{X}}(\xi,\eta) = \xi^{\mathsf{T}}\eta$$

と定めれば, g_x は T_xS^{n-1} の内積となるので, S^{n-1} はリーマン多様体である.

Stiefel Manifold

Example (Stiefel Manifold)

 $X = [x_1x_2 \cdot x_p] \in \mathbb{R}^{n \times p} (n \ge p)$ で, $\{x_i\}_{i=1}^p$ が正規直交系であるような $n \times p$ 行列全体は可微分多様体となる. この多様体をシュティーフェル多様体 (Stiefel Manifold) といい, $\mathsf{St}(p,n)$ と表す. すなわち

$$\operatorname{St}(p,n) = \{X \in \mathbb{R}^{n \times p} \mid X^{\top}X = \mathbb{I}_p\}.$$

である.

 $X \in St(p, n)$ での接空間 $T_X St(p, n)$ は,

$$T_X \operatorname{St}(p, n) = \left\{ Z \in \mathbb{R}^{n \times p} \mid X^T Z + Z^T X = 0 \right\}$$
$$= \left\{ X\Omega + X_{\perp} K \mid \Omega \in \operatorname{Skew}(p), K \in \mathbb{R}^{(n-p) \times p} \right\}$$

となる. ここで $\mathsf{Skew}(p) = \{\Omega \in \mathbb{R}^{p \times p} \mid \Omega^\top = -\Omega\}$ であり, X_\bot は $\mathsf{span}(X)^\bot = \mathsf{span}(X_\bot)$ を満たす $n \times (n-p)$ 行列である. $g_X : T_X \mathsf{St}(p,n) \times T_X \mathsf{St}(p,n) \to \mathbb{R}$ を,

$$g_X(\xi,\eta) = \operatorname{tr}(\xi^{\top}\eta)$$

と定めれば, g_X は内積となるので, St(p, n) はリーマン多様体である.

- 1 Riemmannian Manifold and Examples
 - Definiton and Gradient
 - Examples
- 2 Extension to Riemannian Manifold
 - Retraction

- Riemannian Gradient
 Decent Method
- 3 Numerical Experiments
 - Minimation of quadratic form
 - Minimation of Brocket cost function

- 1 Riemmannian Manifold and Examples
 - Definition and Gradient
 - Examples
- 2 Extension to Riemannian Manifold
 - Retraction

- Riemannian Gradient
 Decent Method
- 3 Numerical Experiments
 - Minimation of quadratic form
 - Minimation of Brocket cost function

- 1 Riemmannian Manifold and Examples
 - Definiton and Gradient
 - Examples
- 2 Extension to Riemannian Manifold
 - Retraction

- Riemannian Gradient
 Decent Method
- 3 Numerical Experiments
 - Minimation of quadratic form
 - Minimation of Brocket cost function

- 1 Riemmannian Manifold and Examples
 - Definition and Gradient
 - Examples
- 2 Extension to Riemannian Manifold
 - Retraction

- Riemannian Gradient
 Decent Method
- 3 Numerical Experiments
 - Minimation of quadratic form
 - Minimation of Brocket cost function

References

 P.-A. ABSIL, R. MAHONY, AND R. SEPULCHRE, Optimization Algorithms on Matrix Manifolds, Princeton University Press, Princeton, NJ, 2008.