## DFP算法

DFP(Davidon-Fletcher-Powell)算法是一种用于多元函数优化的迭代方法,属于拟牛顿法的一种。该算法通过构建目标函数的二次模型来近似Hessian矩阵的逆,以此找到函数的局部最小值。

### DFP算法的基本步骤如下:

- 1. 选择一个初始点  $x_0$  和一个初始矩阵  $H_0$ , 通常  $H_0$  是单位矩阵。
- 2. 对于第 k 次迭代:
  - 。 计算梯度  $g_k = \nabla f(x_k)$  。
  - 如果  $g_k$  足够小,则停止迭代。
  - 。 计算搜索方向  $p_k = -H_k g_k$  。
  - 。 使用线搜索找到使  $f(x_k + \alpha p_k)$  最小化的  $\alpha$  。
  - 。 更新 x 的值: $x_{k+1} = x_k + \alpha_k p_k$ 。
  - 。 计算  $g_{k+1} = \nabla f(x_{k+1})$ 并计算  $y_k = g_{k+1} g_k$ 。
  - 。 计算 H 的更新值: $H_{k+1}=H_k+rac{\Delta x_k\Delta x_k^T}{\Delta x_k^Ty_k}-rac{H_ky_ky_k^TH_k}{y_k^TH_ky_k}$ ,其中 $\Delta x_k=x_{k+1}-x_k$ 。
- 3. 重复步骤2直到满足停止准则。

### 编程实现如下:

```
import numpy as np
# DFP Algorithm

def dfp(f, grad_f, x0, max_iter=100, epsilon=1e-5):
    n = len(x0)
    Hk = np.eye(n)
    xk = np.array(x0)

for _ in range(max_iter):
    # Calculate gradient
    gk = grad_f(xk)

# Stopping condition
```

```
if np.linalg.norm(gk) < epsilon:</pre>
            break
        # Search direction
        pk = -np.dot(Hk, gk)
        # Line search (using backtracking here)
        alpha = 1
        while f(xk + alpha * pk) > f(xk) + 0.1 * alpha * np.dot(gk)
pk):
            alpha *= 0.5
        # Update x
        xk new = xk + alpha * pk
        # Update Hk
        sk = xk new - xk
        yk = grad_f(xk_new) - gk
        rho = 1.0 / (yk @ sk)
        Hk_new = (np.eye(n) - rho * np.outer(sk, yk)) @ Hk @
(np.eye(n) - rho * np.outer(yk, sk)) + rho * np.outer(sk, sk)
        # Update for next iteration
        xk = xk new
        Hk = Hk new
    return xk
```

### BFGS算法

BFGS 算法(Broyden-Fletcher-Goldfarb-Shanno)是拟牛顿法中的一种,它用于解决无约束的非线性优化问题。BFGS 算法通过迭代更新近似 Hessian 矩阵的逆,以此来寻找多元函数的局部最小值。

BFGS 算法的步骤与 DFP 算法类似,但是更新 Hessian 矩阵的逆的公式不同:

- 1. 选择一个初始点  $x_0$  和一个初始近似矩阵  $B_0$ ,通常  $B_0$  是单位矩阵。
- 2. 对干第 k 次迭代:

- $\circ$  计算梯度  $g_k = \nabla f(x_k)$ 。
- 如果  $g_k$  足够小,则停止迭代。
- 。 计算搜索方向  $p_k = -B_k^{-1}g_k$ 。
- 。 使用线搜索找到使  $f(x_k + \alpha p_k)$  最小化的  $\alpha$ 。
- 更新 x 的值:  $x_{k+1} = x_k + \alpha_k p_k$ .
- 。 计算  $g_{k+1} = 
  abla f(x_{k+1})$  并计算  $y_k = g_{k+1} g_k$ 。
- 计算  $s_k = x_{k+1} x_k$ .
- 。 使用 BFGS 公式更新 B 的逆的近似: $B_{k+1}^{-1}$ 。
- 3. 重复步骤2直到满足停止准则。

BFGS 迭代公式如下:

$$B_{k+1}^{-1} = (I - 
ho_k s_k y_k^T) B_k^{-1} (I - 
ho_k y_k s_k^T) + 
ho_k s_k s_k^T$$

其中  $\rho_k = \frac{1}{y_k^T s_k}$ 。

编程实现如下:

```
import numpy as np
# BFGS Algorithm

def bfgs(f, grad_f, x0, max_iter=100, epsilon=1e-5):
    n = len(x0)
    Bk_inv = np.eye(n)
    xk = np.array(x0)

for _ in range(max_iter):
    # Calculate gradient
    gk = grad_f(xk)

# Stopping condition
    if np.linalg.norm(gk) < epsilon:
        break

# Search direction
    pk = -Bk_inv @ gk</pre>
```

```
# Line search (using backtracking here, but other methods
can be used)
        alpha = 1
        while f(xk + alpha * pk) > f(xk) + 0.1 * alpha * np.dot(gk)
pk):
             alpha *= 0.5
        # Update x
        xk new = xk + alpha * pk
        # Compute s k and y k
        sk = xk new - xk
        yk = grad f(xk new) - gk
        rho k = 1.0 / (yk @ sk)
        # Update Bk inv using BFGS formula
        I = np.eye(n)
        Bk inv = (I - \text{rho k * np.outer(sk, yk)}) @ Bk inv @ (I - \text{rho k * np.outer(sk, yk)})
rho k * np.outer(yk, sk)) + rho k * np.outer(sk, sk)
        # Update for next iteration
        xk = xk new
    return xk
```

# FR算法

FR 算法是共轭梯度法中的 Fletcher-Reeves 算法。它是一种用于求解大规模线性和非线性问题的迭代优化算法。FR 算法对于无约束优化问题特别有效,特别是当目标函数为二次型时。

Fletcher-Reeves 算法的基本步骤如下:

- 1. 选择一个初始点  $x_0$  并计算  $g_0 = \nabla f(x_0)$ 。
- 2. 设定  $p_0 = -g_0$ (第一个搜索方向是梯度的负方向)。
- 3. 对于 k = 0, 1, 2, ...,直到满足停止准则:
  - 。 使用线搜索确定步长  $\alpha_k$  使得  $f(x_k + \alpha_k p_k)$  最小化。

- 。 更新 x 的值:  $x_{k+1} = x_k + \alpha_k p_k$ 。
- $\circ$  计算  $g_{k+1} = \nabla f(x_{k+1})$ 。
- 如果  $q_{k+1}$  足够小,则停止迭代。
- 。 使用 FR 公式更新搜索方向:  $p_{k+1} = -g_{k+1} + eta_k p_k$ ,其中  $eta_k = rac{\|g_{k+1}\|^2}{\|g_k\|^2}$  。
- 4. 重复步骤3直到满足停止准则。

### 编程实现如下:

```
import numpy as np
# Fletcher-Reeves (FR) Conjugate Gradient Algorithm
def fr_conjugate_gradient(f, grad_f, x0, max_iter=1000, epsilon=1e-
5):
    xk = np.array(x0)
    gk = grad_f(xk)
    pk = -qk
    for _ in range(max_iter):
        # Line search to find alpha k
        alpha_k = line_search(f, grad_f, xk, pk)
        # Update xk
        xk new = xk + alpha k * pk
        # Calculate new gradient
        gk new = grad f(xk new)
        # Check convergence
        if np.linalg.norm(gk new) < epsilon:</pre>
            break
        # Fletcher-Reeves update
        beta_k = np.dot(gk_new, gk_new) / np.dot(gk, gk)
        # Update pk
        pk = -gk new + beta k * pk
        # Update for next iteration
        xk = xk new
```

```
gk = gk_new

return xk

# Line search function to find an appropriate alpha using 
backtracking

def line_search(f, grad_f, xk, pk, alpha=1, rho=0.5, c=1e-4):
    while f(xk + alpha * pk) > f(xk) + c * alpha * 
np.dot(grad_f(xk), pk):
        alpha *= rho
    return alpha
```

## 具体算例

使用Rosenbrock函数来测试上述三个算法,这是一个非凸函数,通常用于测试优化算法的性能。

Rosenbrock函数定义为:

$$f(x,y) = (a-x)^2 + b(y-x^2)^2$$
:

其中常数 a 和 b 通常设为 a=1 和 b=100,函数的全局最小值在  $(x,y)=(a,a^2)$ 。

使用上述三个算法,测试了 Rosenbrock 函数不同 a 值(从 1 到 10)的最小值点。以下是每个 a 值对应的最小值点 (x,y):

- a = 1: (1,1)
- a = 2: (2,4)
- a = 3: (3,9)
- a = 4: (4, 16)
- a = 5: (5, 25)
- a = 6: (6, 36)
- a = 7: (7,49)
- a = 8: (8, 64)
- a = 9: (9, 81)
- a = 10: (10, 100)

### 对于DFP算法、设计如下测试:

### 运行结果:

对于每个 a 的值,算法成功找到了对应的全局最小值点  $(a,a^2)$ 。这些结果验证了DFP算法在这个问题上的有效性。

对于BFGS算法,设计如下测试:

```
# Define the Rosenbrock function  \frac{def\ rosenbrock}{def\ rosenbrock}(x,\ a=1,\ b=100): \\ return\ (a\ -\ x[0])**2\ +\ b*(x[1]\ -\ x[0]**2)**2
```

### 运行结果:

对于每个 a 的值,算法成功找到了对应的全局最小值点  $(a,a^2)$ 。这些结果验证了BFGS算法在这个问题上的有效性。

对于FR算法,设计如下测试:

```
# Define the Rosenbrock function
def rosenbrock(x, a=1, b=100):
```

### 运行结果:

```
{1: array([0.9999977 , 0.99999537]),
2: array([2.00000354, 4.00001386]),
3: array([3.00000034, 9.00000199]),
4: array([ 4.00003997, 16.00031977]),
5: array([ 4.99996809, 24.99968092]),
6: array([ 5.9999788 , 35.99974561]),
7: array([ 7.00006119, 49.00085667]),
8: array([ 7.99994706, 63.99915291]),
9: array([ 9.00001326, 81.00023843]),
10: array([ 9.99992641, 99.99852818])}
```

对于每个 a 的值,算法均找到了接近全局最小值点  $(a,a^2)$  的结果。这些轻微的偏差可能是由于线搜索精度、迭代次数限制或浮点数精度限制造成的。这些结果显示,FR 算法能够有效地解决不同参数下的优化问题。