

Broyden-familjen

Rang-två-uppdatering av approximation av invers till Hessian.

Bevarar positiv definithet.

Uppdateringsformel:

$$D_{k+1} = D_k + \frac{p^k p^{kT}}{p^{kT} q^k} - \frac{D_k q^k q^{kT} D_k}{q^{kT} D_k q^k} + \xi^k \tau^k v^k v^{kT}$$

$$\text{där } v^k = \frac{p^k}{p^{kT} q^k} - \frac{D_k q^k}{\tau^k}, \quad \tau^k = q^{kT} D_k q^k \text{ och}$$

ξ^k är en parameter, sådan att $0 \leq \xi^k \leq 1$.

D_0 väljs symmetrisk och positivt definit, men kan i övrigt väljas godtyckligt.

Uppenbarligen gäller att $D_k^T = D_k \Rightarrow$

$D_{k+1}^T = D_{k+1}$, dvs uppdateringen bevarar symmetrin hos approximationen.

Vallet $\xi^k = 0, \forall k$, kallas Davidon-Fletcher-Powell (DFP).

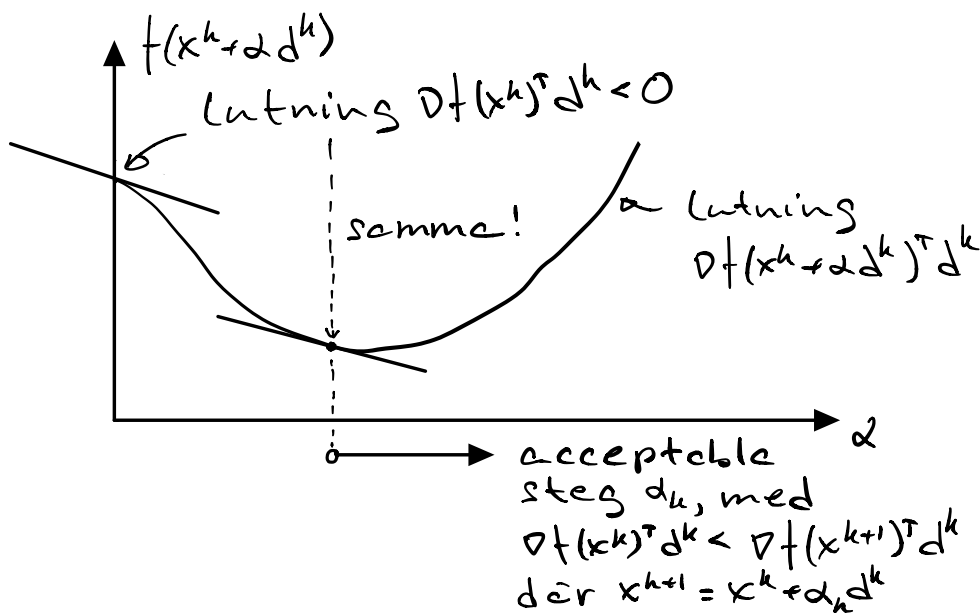
Vallet $\xi^k = 1, \forall k$, kallas Broyden-Fletcher-Goldfarb-Shanno (BFGS).

Klassen av uppdateringsformler som får för $0 \leq \xi^k \leq 1$ kallas Broyden-familjen.

DFP är äldst. BFGS anses vara den bästa generella kuasi-Newton metoden.

Reng-tva: eftersom uppdateringen görs med de tva vektorerna p^k och $D_k q^k$.

Sats: Låt $d^k = -D_k \nabla f(x^k)$ och $x^{k+1} = x^k + \alpha_k d^k$, samt antag att D_k är positivt definit. Då gäller att om $\alpha_k \geq 0$ väljs så att x^{k+1} uppfyller att $\nabla f(x^k)^T d^k < \nabla f(x^{k+1})^T d^k$ så är D_{k+1} positivt definit.



Bevis: Från $\nabla f(x^k)^T d^k < \nabla f(x^{k+1})^T d^k$ följer att $x^{k+1} \neq x^k$, $d^k \neq 0$ och $g^k = \nabla f(x^{k+1}) - \nabla f(x^k) \neq 0$.

Vidare: D_k positivt definit och $d^k \neq 0 \Rightarrow \nabla f(x^k)^T d^k = d_k^T D_k d^k < 0 \Rightarrow \alpha_k > 0$.

Från $\nabla f(x^k)^T d^k < \nabla f(x^{k+1})^T d^k$ och $\alpha_k > 0$ följer att $p^k{}^T q^k{}^T = (x^{k+1} - x^k)^T q^k = \alpha_k d^k{}^T (\nabla f(x^{k+1}) - \nabla f(x^k)) > 0$.

D_k positivt definit och $q^k \neq 0$ ger att $q^k{}^T D_k q^k > 0$,

vilket tillsammans med $p^k \tau q^k \neq 0$ ger att D_{k+1} är väldefinierad (ty ingen nämnare är noll).

Låt $z \in \mathbb{R}^n$ vara noll-skild. Då får

$$z^T D_{k+1} z = z^T D_k z + \frac{(z^T p^k)^2}{p^k \tau q^k} - \frac{(q^k \tau D_k z)^2}{q^k \tau D_k q^k} + \sum \tau^k \tau^k (v^k \tau z)^2.$$

Med $a = D_k^{1/2} z$ och $b = D_k^{1/2} q^k$ får ett

$$z^T D_{k+1} z = \underbrace{\frac{\|a\|^2 \cdot \|b\|^2 - (a^T b)^2}{\|b\|^2}}_{\geq 0} + \underbrace{\frac{(z^T p^k)^2}{p^k \tau q^k}}_{\geq 0} + \underbrace{\sum \tau^k \tau^k (v^k \tau z)^2}_{\geq 0}$$

enligt Schwartz
olikhet: $|a^T b| \leq \|a\| \cdot \|b\|$ enligt
ovan

Alltså gäller $z^T D_{k+1} z \geq 0$. Olikheten $|a^T b| \leq \|a\| \cdot \|b\|$ ger upphov till två fall.

Om $\|a\|^2 \cdot \|b\|^2 > |a^T b|^2$ gäller så får $z^T D_{k+1} z > 0$.

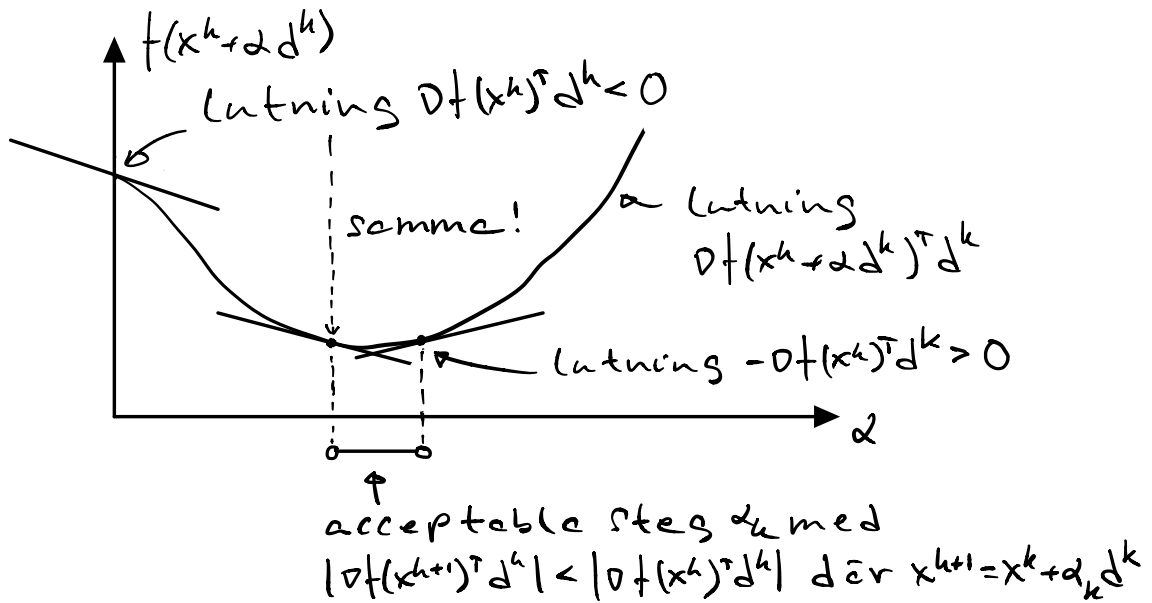
Om $\|a\|^2 \cdot \|b\|^2 = |a^T b|^2$ gäller så är $a = \lambda b$ för något $\lambda \in \mathbb{R}$. Men $a = \lambda b \Leftrightarrow z = \lambda q^k$, där $z \neq 0$ och $q^k \neq 0$, varför $\lambda \neq 0$ gäller.

Då får $z^T p^k = \lambda \underbrace{q^k \tau p^k}_{\neq 0} \neq 0 \Rightarrow z^T D_{k+1} z > 0$
enligt ovan

Alltså gäller alltid $z^T D_{k+1} z > 0$, varför D_{k+1} är positivt definit. v.s.v.

Hur säkerställer ett villkoret $\nabla f(x^k)^T d^k < \nabla f(x^{k+1})^T d^k$ uppträffa?

Ett sätt: kräv att $|\nabla f(x^{k+1})^T d^k| < |\nabla f(x^k)^T d^k|$ gäller.
 Eftersom $\nabla f(x^k)^T d^k < 0$ så gäller då att
 $\nabla f(x^k)^T d^k < \nabla f(x^{k+1})^T d^k < -\nabla f(x^k)^T d^k$



Speciellt uppfylls detta krav om α_k ges av den exakta linjesökningen $\min_{\alpha \geq 0} f(x^k + \alpha d^k)$, vilken ger $\nabla f(x^{k+1})^T d^k = 0$.

Satsen förutsätter inget om ξ^k . Alltså gäller den speciellt för DFP och BFGS.

Man kan visa att om α_k ges av en exakt linjesökning så gäller för godtycklig målfunktion f att iterationssekvensen $\{x^k\}$ inte beror av sekvensen $\{\xi^k\}$. Valen av ξ^k är alltså av betydelse endast då approximativa linjesökningar används.

Man kan vidare visa att om målfunktionen f är kvadratisk, sås $f(x) = \frac{1}{2}x^T Q x - b^T x$, och exakta linjesökningar används så gäller:

$$\begin{cases} d^k, k=0,1,\dots, \text{ är } Q\text{-konjugerade,} \\ D_n = Q^{-1}, \\ \text{konvergens till optimum } f \text{ är på} \\ \text{högst } n \text{ iterationer.} \end{cases}$$

Vidare gäller då:

$D_0 = I$ ger konjugerade gradient metoden.

$D_0 \neq I$ ger en prekonditionerad konjugerad gradientmetod med $H = S S^T = D_0$.

Kvasi-Newton metoder:

- kräver inte repelbundna omstarter
- kräver inte exakta linjesökningar
- är minneskrävande om Hessian-inversapproximationen D_k är stor och tät.