

Newton-metoder

Problem: $\min_{x \in \mathbb{R}^n} f(x)$ där $f \in C^2$

Givet en iterationspunkt x^k .

Approximera $f(x)$ med en andra ordningens Taylor-utveckling i x^k :
 $q(x) = f(x^k) + \nabla f(x^k)^T (x - x^k) + \frac{1}{2} (x - x^k)^T \nabla^2 f(x^k) (x - x^k)$.

Antag att $\nabla^2 f(x^k)$ är icke-singulär och sök stationär punkt, \bar{x}^k , till approximationen $q(x)$.

$$\nabla q(x) = 0 \Rightarrow \bar{x}^k - x^k = -\nabla^2 f(x^k)^{-1} \nabla f(x^k)$$

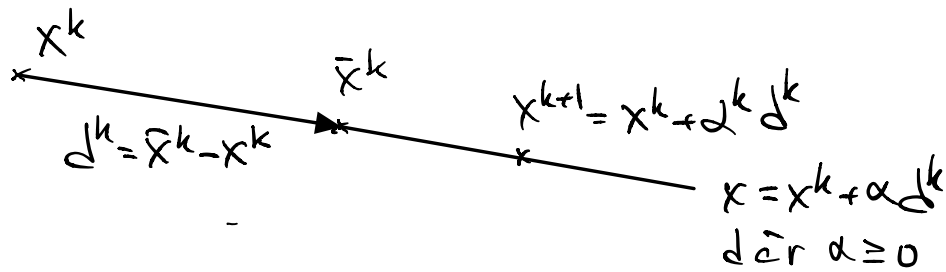
Newton's metod: välj $x^{k+1} = \bar{x}^k \Rightarrow$
 $x^{k+1} = x^k - \nabla^2 f(x^k)^{-1} \nabla f(x^k)$.

[För $f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ fås $x^{k+1} = x^k - \frac{f'(x^k)}{f''(x^k)}$, dvs

iterationen i Newton-Raphsons metod på ekvationen $f'(x) = 0$.]

Newton's modifierade metod:
definiera sökriktningen $d^k = \bar{x}^k - x^k =$
 $= -\nabla^2 f(x^k)^{-1} \nabla f(x^k)$, låt d_k lösa linje-
sökningssproblemet $\min_{\alpha \geq 0} f(x^k + \alpha d^k)$

och definiera $x^{k+1} = x^k + \alpha_k d^k$.



Observera att $d^k = -\nabla^2 f(x^k)^{-1} \nabla f(x^k)$ kan tolkas som en vridning av $\nabla f(x^k)$ och att $d^k = 0$ om $\nabla f(x^k) = 0$.

Om linjesökningen ersätts med $\alpha_k = 1$, $\forall k \rightarrow$ Newtons metod.

Om \bar{x}^k ligger nära x^k så är $g(x)$ troligen en god approximation av $f(x)$ i \bar{x}^k och $\alpha_k \approx 1$ kan förväntas.

Riktningen $d^k = -\nabla^2 f(x^k)^{-1} \nabla f(x^k)$ beräknas vanligen som lösningen till ekvationssystemet $\nabla^2 f(x^k) d = -\nabla f(x^k)$, dvs inversen $\nabla^2 f(x^k)^{-1}$ beräknas inte.

Vad är riktningderivatan för Newton-riktningen $d^k = -\nabla^2 f(x^k)^{-1} \nabla f(x^k)$?

$$\nabla f(x^k)^T d^k = (-\nabla^2 f(x^k) d^k)^T d^k = -d^{kT} \nabla^2 f(x^k) d^k$$

Alltså gäller (givet att $\nabla f(x^k) \neq 0$):

$\nabla^2 f(x^k)$ positivt definit $\Rightarrow \nabla f(x^k)^T d^k < 0$

$\nabla^2 f(x^k)$ negativt definit $\Rightarrow \nabla f(x^k)^T d^k > 0$

annars: $\nabla f(x^k)^T d^k$ osäkert

Observera: f konvex på hela $\mathbb{R}^n \Leftrightarrow$

$\nabla^2 f(x)$ positivt semidefinit på hela \mathbb{R}^n .

Alltså: f konvex på \mathbb{R}^n och $\nabla^2 f(x^k)$

icke-singulär $\Rightarrow d^k = -\nabla^2 f(x^k)^{-1} \nabla f(x^k)$

är en utganderiktning för f i x^k .

Vad göra om f är icke-konvex och

$\nabla f(x^k)^T d^k > 0$ för (i ett minimerings-

problem)?

Ersätt $\nabla^2 f(x^k)$ med $\nabla^2 f(x^k) + \nu I$, där $\nu > 0$!

Det gäller: λ egenvärde till $\nabla^2 f(x^k)$

$\Rightarrow \lambda + \nu$ egenvärde till $\nabla^2 f(x^k) + \nu I$.

Vidare: $\nu > -[\text{mest negativa egen-}$

värdet till $\nabla^2 f(x^k)] \Rightarrow \nabla^2 f(x^k) + \nu I$

är positivt definit och riktningen

$d_{NM}^k = -(\nabla^2 f(x^k) + \nu I)^{-1} \nabla f(x^k)$ är en

utganderiktning. Kallas

Newton-Marguardt. Notera att

det ν väljs mycket stor så

kommer d_{NM} gå mot att bli

parallell med $-\nabla f(x^k)$, dvs med

brantaste-lutnings-riktningen, som är den brantaste utgående-riktningen. Newton-Morquardt "vrider" alltså Newton-riktningen mot brantaste-lutnings-riktningen, tillräckligt mycket för att en utgåenderiktning ska fås.

I praktiken kan beräkningen av $\nabla^2 f(x^k)$ eller $d = -\nabla^2 f(x^k)^{-1} \nabla f(x^k)$ vara alltför krävande (map minne eller tid). Om $-\nabla^2 f(x^k)^{-1}$ ersätts med en positivt definit approximation D_k , som ger riktningen $d^k = -D_k \nabla f(x^k)$, så fås en quasi-Newton metod.