



ΕΘΝΙΚΟ ΜΕΤΣΟΒΙΟ ΠΟΛΥΤΕΧΝΕΙΟ  
Εργαστήριο Θερμικών Στροβιλομηχανών  
Μονάδα Παράλληλης Υπολογιστικής Ρευστοδυναμικής &  
Βελτιστοποίησης

# Προσεγγιστικές Μέθοδοι Newton (Quasi Newton-Methods)

*7<sup>ο</sup> Εξάμηνο Σχολής Μηχανολόγων Μηχανικών ΕΜΠ  
Εισαγωγικό Μάθημα*

**Κυριάκος Χ. Γιαννάκογλου**  
Καθηγητής ΕΜΠ

**kgianna@central.ntua.gr**

**<http://velos0.ltt.mech.ntua.gr/research/>**

# Γιατί Quasi-Newton???



- Η Newton είναι πολύ πιο γρήγορη από την απότομη κάθοδο...
- Χρειάζεται όμως τον υπολογισμό του Εσσιανού Μητρώου  $\text{hess}(F)$  της  $F$  (συμμετρικό μητρώο  $N \times N$  δευτέρων παραγώγων). Ακριβό!!!
- Με την Quasi-Newton προσεγγίζονται, αντί να υπολογίζονται ακριβώς οι δευτερες παραγωγοι.
- Η προσέγγιση γίνεται με αναδρομικό τύπο, χρησιμοποιώντας την υπολογισμένη κλίση ( $\text{grad } F$ ).
- Η συζυγής μέθοδος χρειάζεται για να βρισκείται το  $\text{grad}(F)$  και από αυτό να προσεγγίζεται το  $\text{hess}(F)$ .
- Η Quasi-Newton μέθοδος είναι, γενικά, γρήγορη αρκεί να μην είμαστε πολύ μακριά από τη βέλτιστη λύση.



Γενική γραφή του διανύσματος διόρθωσης των τιμών των μεταβλητών σχεδιασμού:

$$\vec{p}^n = - (B^n)^{-1} \nabla F(\vec{x}^n)$$

$$F(\vec{x}^n + \vec{p}^n) \approx F(\vec{x}^n) + \vec{p}^{nT} \nabla F(\vec{x}^n)$$

Επιθυμητός ο μηδενισμός του  $\text{grad}(F(\vec{x}^n + \vec{p}^n))$ :

$$\nabla F(\vec{x}^n) + \nabla^2 F(\vec{x}^n) \vec{p}^n = 0$$

$$\vec{p}^n = - (\nabla^2 F(\vec{x}^n))^{-1} \nabla F(\vec{x}^n)$$



# Quasi-Newton

Προσέγγιση όπως η μέθοδος της τέμνουσας:

$$\nabla^2 F(\bar{x}^{n+1}) (\bar{x}^{n+1} - \bar{x}^n) \approx \nabla F(\bar{x}^{n+1}) - \nabla F(\bar{x}^n)$$



Μέθοδος *SR1* (Symmetric Rank One)

$$B^{n+1} = B^n + \frac{(\bar{y}^n - B^n \bar{s}^n) (\bar{y}^n - B^n \bar{s}^n)^T}{(\bar{y}^n - B^n \bar{s}^n)^T \bar{s}^n}$$



Μέθοδος *BFGS* (Broyden-Fletcher-Goldfarb-Shanno)

$$B^{n+1} = B^n - \frac{B^n \bar{s}^n \bar{s}^{nT} B^n}{\bar{s}^{nT} B^n \bar{s}^n} + \frac{\bar{y}^n \bar{y}^{nT}}{\bar{y}^{nT} \bar{s}^n}$$



$$\vec{s}^n = \vec{x}^{n+1} - \vec{x}^n$$

$$\vec{y}^n = \nabla F(\vec{x}^{n+1}) - \nabla F(\vec{x}^n)$$

Βασικό: ο αναδρομικός τύπος πρέπει να διατηρεί τη συμμετρικότητα του μητρώου!!!!



# Quasi-Newton χωρίς αντιστροφή μητρώου

$$H^n = (B^n)^{-1}$$

$$H^{n+1} = (I - \rho^n \overrightarrow{s}^n \overrightarrow{y}^{nT}) H^n (I - \rho^n \overrightarrow{y}^n \overrightarrow{s}^{nT}) + \rho^n \overrightarrow{s}^n \overrightarrow{s}^{nT}$$

$$\rho^n = \frac{1}{\overrightarrow{y}^{nT} \overrightarrow{s}^n}$$

$$\overrightarrow{p}^n = -H^n \nabla F(\overrightarrow{x}^n)$$