



Institute of Computer Science
Academy of Sciences of the Czech Republic

Numerické optimalizační metody

L.Lukšan

Technical report No. 1152

Listopad 2017



Institute of Computer Science
Academy of Sciences of the Czech Republic

Numerické optimalizační metody

L.Lukšan ¹

Technical report No. 1152

Listopad 2017

Abstract:

Tato zpráva popisuje teoretické i praktické vlastnosti numerických metod pro nepodmíněnou optimalizaci. Studují se metody pro obecné i speciální optimalizační úlohy mezi které patří minimalizace součtu čtverců, součtu absolutních hodnot, maximní hodnoty a dalších nehladkých funkcí. Kromě metod pro standardní úlohy středních rozměrů jsou studovány i metody pro rozsáhlé řídké a strukturované úlohy. Velká pozornost je věnována soustavám nelineárních rovnic.

Keywords:

Numerická optimalizace, nelineární aproximace, systémy nelineárních rovnic, algoritmy.

¹This work was supported by the Grant Agency of the Czech Republic, project No. 201/09/1957, and the institutional research plan No. AV0Z10300504

Obsah

1	Úvod do problematiky numerické optimalizace	5
1.1	Základní pojmy	5
1.2	Podmínky optimality	10
1.3	Základní pojmy z teorie konvergence	13
1.4	Základní optimalizační metody	18
1.5	Testování optimalizačních metod	20
2	Metody spádových směrů	21
2.1	Základní vlastnosti metod spádových směrů	21
2.2	Globální konvergence	25
2.3	Asymptotická rychlost konvergence	35
2.4	Výběr délky kroku	45
2.5	Nemonotonní metody spádových směrů	59
2.6	Využití směrů se zápornou křivostí	62
2.7	Maticové rozklady pro symetrické indefinitní matice	66
2.8	Metody sdružených směrů	73
3	Metody sdružených gradientů	83
3.1	Základní metody sdružených gradientů	83
3.2	Globální konvergence základních metod sdružených gradientů	86
3.3	Asymptotická rychlost konvergence	92
3.4	Spádové metody sdružených gradientů	99
3.5	Globální konvergence spádových metod sdružených gradientů	109
3.6	Implementace metod sdružených gradientů	120
3.7	Numerické porovnání metod sdružených gradientů	122
3.8	Předpodmíněná metoda sdružených gradientů pro řešení soustav lineárních rovnic	124
4	Metody s proměnnou metrikou	134
4.1	Základní vlastnosti metod s proměnnou metrikou	134
4.2	Součinnový tvar metod s proměnnou metrikou	149
4.3	Variační odvození metod s proměnnou metrikou	162
4.4	Výběr parametrů (škálování a korekce)	173
4.5	Globální konvergence	185
4.6	Superlineární konvergence	192
4.7	Aktualizace trojúhelníkového rozkladu	198
4.8	Modifikace a implementace metod s proměnnou metrikou	201
4.9	Davidonova třída metod s proměnnou metrikou	207
4.10	Numerické porovnání metod s proměnnou metrikou	218
5	Metody s lokálně omezeným krokem	221
5.1	Základní vlastnosti metod s lokálně omezeným krokem	221
5.2	Metody s optimálním lokálně omezeným krokem	234
5.3	Newtonova metoda s lokálně omezeným krokem	236
5.4	Metody s proměnnou metrikou s lokálně omezeným krokem	240
5.5	Nemonotonní metody s lokálně omezeným krokem	242
5.6	Kombinované metody s lokálně omezeným krokem	244
5.7	Metody kvadratické regularizace	247

6	Výpočet lokálně omezeného kroku	251
6.1	Výpočet optimálního lokálně omezeného kroku	251
6.2	Využití směru největšího spádu (metody psí nohy)	255
6.3	Nepřesné metody s lokálně omezeným krokem	259
6.4	Použití symetrické Lanczosovy metody	261
6.5	Posunuté nepřesné metody s lokálně omezeným krokem	266
6.6	Numerické porovnání jednotlivých algoritmů	268
6.7	Iterační metody pro řešení lineárních soustav se symetrickou indefinitní maticí	270
7	Metody kubické regularizace	283
7.1	Základní vlastnosti metod kubické regularizace	283
7.2	Optimální metody kubické regularizace	288
7.3	Výpočet optimálního směrového vektoru	291
8	Metody pro minimalizaci součtu čtverců	296
8.1	Gaussova–Newtonova metoda	300
8.2	Použití kvazinevtonovských aktualizací	301
8.3	Řešení lineární úlohy nejmenších čtverců	311
8.4	Numerické porovnání metod pro minimalizaci součtu čtverců	320
9	Metody pro rozsáhlé husté úlohy	323
9.1	Vektorové metody s proměnnou metrikou s omezenou pamětí	323
9.2	Modifikované vektorové metody s proměnnou metrikou s omezenou pamětí	334
9.3	Maticové metody s proměnnou metrikou s omezenou pamětí	342
9.4	Modifikované maticové metody s proměnnou metrikou s omezenou pamětí	354
9.5	Maticové metody s proměnnou metrikou s opakovanou aktualizací	363
9.6	Metody redukovaných Hessiánů s omezenou pamětí	367
9.7	Posunuté metody s proměnnou metrikou s omezenou pamětí	374
9.8	Vektorové diferenční verze Newtonovy metody	383
9.9	Numerické porovnání	402
10	Metody pro rozsáhlé řídké a separovatelné úlohy	405
10.1	Řídké matice a grafy	405
10.2	Diferenční verze Newtonovy metody pro řídké úlohy	407
10.3	Metody s proměnnou metrikou pro řídké úlohy	412
10.4	Diferenční verze Newtonovy metody pro separovatelné úlohy	422
10.5	Metody s proměnnou metrikou pro separovatelné úlohy	426
10.6	Modifikace Gaussovy–Newtonovy metody pro řídké a separovatelné úlohy	432
10.7	Iterační řešení rozsáhlých lineárních úloh nejmenších čtverců	435
10.8	Numerické porovnání	440
11	Metody pro řešení soustav nelineárních rovnic	444
11.1	Základní vlastnosti metod pro řešení soustav nelineárních rovnic	444
11.2	Metody spádových směrů	447
11.3	Metody s lokálně omezeným krokem	452
11.4	Newtonova metoda	458
11.5	Kvazinevtonovské metody	459
11.6	Nemonotonní kvazinevtonovské metody	468
11.7	Sdružené kvazinevtonovské metody	471
11.8	Tenzorové metody	475
11.9	Aktualizace trojúhelníkového rozkladu	479
11.10	Numerické porovnání	485

12 Metody pro rozsáhlé soustavy nelineárních rovnic	487
12.1 Kvazinevtonovské metody s omezenou pamětí	487
12.2 Diferenční verze Newtonovy metody pro husté úlohy	490
12.3 Diferenční verze Newtonovy metody pro řídké úlohy	491
12.4 Kvazinevtonovské metody pro řídké úlohy	492
12.5 Sdružené kvazinevtonovské metody pro řídké úlohy	496
12.6 Metody založené na aktualizaci nesymetrického trojúhelníkového rozkladu	499
12.7 Nedokonalé diferenční verze Newtonovy metody	500
12.8 Tenzorové metody pro řídké úlohy	501
12.9 Iterační řešení systémů lineárních rovnic s nesymetrickou maticí	502
12.10 Metody s lokálně omezeným krokem	512
12.11 Numerické porovnání	514
13 Optimalizace dynamických systémů	517
13.1 Výpočet gradientu	518
13.2 Výpočet Hessovy matice	519
13.3 Aproximace Hessovy matice pro kritérium nejmenších čtverců	522
13.4 Metody pro optimalizaci dynamických systémů	523
14 Automatické a numerické derivování	526
14.1 Automatický výpočet prvních derivací	527
14.2 Automatický výpočet druhých derivací	532
14.3 Numerický výpočet gradientu	534
15 Základy nehladké analýzy	538
15.1 Konvexní množiny	539
15.2 Konvexní kužely	553
15.3 Konvexní funkce	561
15.4 Lipschitzovské funkce	572
15.5 Lipschitzovská zobrazení	582
15.6 Polohladká zobrazení	589
16 Metody pro řešení soustav nehladkých rovnic	595
16.1 Newtonova metoda	595
16.2 Aplikace nehladkých rovnic	600
17 Úvod do problematiky nelineárního programování	605
17.1 Základní pojmy	605
17.2 Podmínky optimality pro úlohy s konvexními omezeními	606
18 Minimalizace s lineárními omezeními	614
18.1 Minimalizace na lineární varietě	614
18.2 Změna lineární variety při přidání nebo ubrání aktivního omezení	619
18.3 Metody aktivních omezení	627
18.4 Metody rekurzivního kvadratického programování	630
18.5 Lineární programování	634
18.6 Kvadratické programování	643
18.7 Úlohy s jednoduchými omezeními	649

19 Minimalizace s omezeními ve tvaru rovností	650
19.1 Podmínky optimality	650
19.2 Pokutové funkce a filtry	652
19.3 Metody spádových směrů	653
19.4 Metody s lokálně omezeným krokem	653
19.5 Řešení lineárních KKT systémů	653
19.6 Numerické porovnání	668
20 Obecné úlohy nelineárního programování	669
20.1 Podmínky optimality	669
20.2 Metody rekursivního kvadratického programování	673
20.3 Metody vnitřních bodů	673
20.4 Metody nehladkých rovnic	673
20.5 Řešení lineárních KKT systémů	673
20.6 Konvexní programování	673
21 Zobecněné minimaxové úlohy	674
21.1 Metody rekursivního kvadratického programování	678
21.2 Řešení speciálních úloh kvadratického programování	681
21.3 Primární metody vnitřních bodů	686
21.4 Metody vnitřních bodů s lokálně omezeným krokem pro součet absolutních hodnot	703
21.5 Zhlazovací metody	710
21.6 Numerické porovnání	717
22 Metody pro obecné úlohy nehladké optimalizace	721
22.1 Svazkové metody	721
Učební texty	732
Literatura	732

1 Úvod do problematiky numerické optimalizace

V tomto textu jsou studovány základní metody pro nepodmíněnou minimalizaci včetně jejich konvergenčních vlastností. Po stručném úvodu do problematiky jsou v kapitole 2 uvedeny metody spádových směrů a jejich nejtypičtější realizace (metody sdružených gradientů a metody s proměnnou metrikou). Kapitola 3 je věnována metodám s lokálně omezeným krokem vhodným zejména ke globálně konvergentní realizaci Newtonovy metody a Gaussovy-Newtonovy metody pro minimalizaci součtu čtverců. V kapitole 4 jsou popsány speciální metody pro rozsáhlé a strukturované optimalizační úlohy. Kapitola 5 je věnována metodám pro řešení soustav nelineárních rovnic. V kapitole 6 jsou popsány speciální metody pro rozsáhlé a strukturované soustavy nelineárních rovnic. Věty a lemata jsou v této práci téměř vždy dokazovány. Tvzení z příbuzných oborů, která lze nalézt v běžných učebních textech (například v [T1] – [T12]), jsou uváděny bez důkazu.

1.1 Základní pojmy

Budeme používat označení $x \in R^n$ pro vektor dimenze n , $F(x)$ pro funkci $F : \mathcal{D}_F \rightarrow R$ a

$$g(x) = \nabla F(x) = \begin{bmatrix} \frac{\partial F(x)}{\partial x_1} \\ \vdots \\ \frac{\partial F(x)}{\partial x_n} \end{bmatrix}, \quad G(x) = \nabla^2 F(x) = \begin{bmatrix} \frac{\partial^2 F(x)}{\partial x_1^2}, & \cdots, & \frac{\partial^2 F(x)}{\partial x_1 \partial x_n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial^2 F(x)}{\partial x_n \partial x_1}, & \cdots, & \frac{\partial^2 F(x)}{\partial x_n^2} \end{bmatrix}.$$

Zde $F(x)$ je účelová funkce definovaná na množině $\mathcal{D}_F \subset R^n$, $g(x)$ je její gradient a $G(x)$ je její Hessova matice (matice druhých parciálních derivací). Symboly $\lambda(G(x))$ a $\bar{\lambda}(G(x))$ budeme označovat nejmenší a největší vlastní číslo matice $G(x)$.

Poznámka 1. Poznamenejme, že $\nabla F(x)$ je sloupcový vektor. Tento vektor není vhodný pro zápis pravidla řetězení při derivování složené funkce. V tomto případě se používá řádkový vektor $\partial F(x)/\partial x = (\nabla F(x))^T$, takže například

$$(\nabla F(x))^T = \frac{\partial F(x)}{\partial x} = \frac{\partial \tilde{F}(y(x))}{\partial y} \frac{\partial y(x)}{\partial x}, \quad \text{pokud } F(x) = \tilde{F}(y(x)).$$

Závisí-li účelová funkce na více vektorech, například na vektorech x a y , budeme používat označení $\nabla_x F(x, y) = (\partial F(x, y)/\partial x)^T$, $\nabla_y F(x, y) = (\partial F(x, y)/\partial y)^T$. Ve stejném duchu budeme používat označení $\nabla_{xx}^2 F(x, y) = \partial^2 F(x, y)/\partial x^2$, $\nabla_{xy}^2 F(x, y) = (\partial^2 F(x, y)/\partial x \partial y)^T$, $\nabla_{yy}^2 F(x, y) = \partial^2 F(x, y)/\partial y^2$, pro části Hessovy matice funkce $F(x, y)$.

Většinou budeme předpokládat, že funkce $F : \mathcal{D}_F \rightarrow R$ je dvakrát spojitě diferencovatelná na nějaké otevřené množině $\mathcal{D} \subset \mathcal{D}_F$. V tomto případě budeme psát $F \in C^2$ nebo $F \in C^2 : \mathcal{D} \rightarrow R$. Spojitost druhých parciálních derivací implikuje symetrii matice $G(x)$. Poznamenejme, že v mnoha případech stačí místo spojitosti druhých parciálních derivací předpokládat lipschitzovskost prvních parciálních derivací. Lipschitzovskost a konvexita jsou pojmy, které se probírají v základních kurzech matematické analýzy. Protože tyto pojmy mají v teorii optimalizačních metod klíčový význam uvedeme zde základní definice, které budeme často používat.

Definice 1. Řekneme, že množina $\mathcal{C} \in R^n$ je konvexní, jestliže

$$\lambda_1 x_1 + \lambda_2 x_2 \in \mathcal{C},$$

pokud $x_1 \in \mathcal{C}$, $x_2 \in \mathcal{C}$, $\lambda_1 \geq 0$, $\lambda_2 \geq 0$, a $\lambda_1 + \lambda_2 = 1$.

Definice 2. Řekneme, že funkce $F : \mathcal{D}_F \rightarrow R$ je konvexní na konvexní množině $\mathcal{C} \subset \mathcal{D}_F \subset R^n$, jestliže

$$F(\lambda_1 x_1 + \lambda_2 x_2) \leq \lambda_1 F(x_1) + \lambda_2 F(x_2),$$

pokud $x_1 \in \mathcal{C}$, $x_2 \in \mathcal{C}$, $\lambda_1 \geq 0$, $\lambda_2 \geq 0$, a $\lambda_1 + \lambda_2 = 1$. Řekneme, že funkce $F : \mathcal{D}_F \rightarrow R$ je ryze konvexní na konvexní množině $\mathcal{C} \subset \mathcal{D}_F \subset R^n$, jestliže

$$F(\lambda_1 x_1 + \lambda_2 x_2) < \lambda_1 F(x_1) + \lambda_2 F(x_2),$$

pokud $x_1 \neq x_2$, $\lambda_1 > 0$, $\lambda_2 > 0$, a $\lambda_1 + \lambda_2 = 1$. Řekneme, že funkce $F : \mathcal{D}_F \rightarrow R$ je konkávní (ryze konkávní) na konvexní množině $\mathcal{C} \subset \mathcal{D}_F \subset R^n$, je-li funkce $-F$ konvexní (ryze konvexní) na \mathcal{C} .

Definice 3. Řekneme, že funkce $F : \mathcal{D}_F \rightarrow R$ je lipschitzovská na konvexní množině $\mathcal{C} \subset \mathcal{D}_F \subset R^n$, jestliže existuje konstanta $L > 0$ taková, že

$$|F(x_2) - F(x_1)| \leq L \|x_2 - x_1\|,$$

pokud $x_1 \in \mathcal{C}$ a $x_2 \in \mathcal{C}$ (v případě zobrazení používáme místo absolutní hodnoty normu).

Vlastnosti konvexních a lipschitzovských funkcí jsou studovány v kapitole 15. Zde pouze připomeneme, že je-li dvakrát spojitě diferencovatelná funkce $F \in \mathcal{C}^2 : \mathcal{D}_F \rightarrow R$ konvexní na konvexní množině $\mathcal{C} \subset \mathcal{D}_F$, je její Hessova matice pozitivně semidefinitní na \mathcal{C} , a je-li Hessova matice dvakrát spojitě diferencovatelné funkce pozitivně definitní na \mathcal{C} , je tato funkce ryze konvexní na \mathcal{C} .

Při vyšetřování konvergence optimalizačních metod budeme používat tyto předpoklady.

Předpoklad F1. Funkce $F : \mathcal{D}_F \rightarrow R$ je zdola omezená, takže existuje konstanta \underline{F} taková, že

$$F(x) \geq \underline{F} \quad \forall x \in \mathcal{D}_F. \quad (1)$$

Poznámka 2. Předpoklad F1 je vcelku logický. Hledáme-li lokální minimum, je žádoucí, aby funkce F byla zdola omezená. Přesto je někdy tento předpoklad omezující. Uvažujme funkci $F : R \rightarrow R$ definovanou vztahem $F(x) = x^3 - 3x$. Tato funkce má lokální minimum v bodě $x = 1$, ale $F(x) \rightarrow -\infty$, pokud $x \rightarrow -\infty$. Nicméně optimalizační metoda může nalézt lokální minimum $x = 1$, odstartujeme-li ji z vhodného bodu $x_1 > -1$. Podobné vlastnosti má celá řada pokutových funkcí používaných k hledání vázaných extrémů.

Předpoklad F2. Množina

$$\mathcal{D}_F(\overline{F}) = \{x \in \mathcal{D}_F : F(x) \leq \overline{F}\} \quad (2)$$

je kompaktní pro vhodnou hodnotu $\overline{F} \in R$.

Poznámka 3. Předpoklad F2 je opět logický. Je-li funkce $F : \mathcal{D}_F \subset R \rightarrow R$ zdola omezená a klesající, jako například funkce $F(x) = \exp(-x)$, může optimalizační metoda generovat divergentní posloupnost $x_i \rightarrow \infty$ takovou, že $g(x_i) \rightarrow 0$, takže i přes neschopnost nalézt lokální minimum je tato metoda globálně konvergentní (podle definice 16). Abychom vysvětlili, co rozumíme vhodnou hodnotou $\overline{F} \in R$, uvažujme funkci $F : R \rightarrow R$ definovanou vztahem $F(x) = -\cos(x)/(1+x^2)$. Tato funkce nabývá minima $F(x^*) = -1$ v bodě $x^* = 0$ a $F(x) \rightarrow 0$, pokud $|x| \rightarrow \infty$. Zvolíme-li $\overline{F} = -1/2$, je množina $\mathcal{D}_F(\overline{F})$ kompaktní (je obsažena v množině $\{x \in R^n : |x| \leq \pi/2\}$). Zvolíme-li $\overline{F} = 1/2$, platí $\mathcal{D}_F = R^n$, takže \mathcal{D}_F není kompaktní. Jak uvidíme později, pokládáme obvykle $\overline{F} = F(x_1)$, kde x_1 je počáteční bod posloupnosti x_i , $i \in N$, generované optimalizační metodou.

V dalším výkladu budeme většinou předpokládat, že funkce F je spojitě diferencovatelná na otevřené konvexní množině $\mathcal{D} \subset \mathcal{D}_F$, která obsahuje všechny body posloupnosti x_i , $i \in N$. Pokud nebude řečeno jinak, budeme předpokládat, že $\mathcal{D}_F(\overline{F}) \subset \mathcal{D} \subset \mathcal{D}_F$. Někdy, zejména při vyšetřování lokální konvergence, budeme předpokládat, že $\mathcal{D} = \mathcal{B}(x^*, \varepsilon)$, kde

$$\mathcal{B}(x^*, \varepsilon) = \{x \in R^n : \|x - x^*\| < \varepsilon\}, \quad (3)$$

$\varepsilon > 0$ a bod x^* je hromadným bodem posloupnosti $x_i, i \in N$. Konvexita množiny \mathcal{D} je důležitá proto, že při vyšetřování optimalizační metody generující posloupnost $x_i, i \in N$, potřebujeme, aby zvolené předpoklady platily na úsečce spojující dva po sobě jdoucí body x_i a x_{i+1} . Uvažujme funkci $F : R \setminus \{0\} \rightarrow R$ definovanou vztahem $F(x) = x^2 + x^{-2}$. Tato funkce má lokální minima v bodech $x = \pm 1$ a není definovaná v bodě $x = 0$ (platí $F(x) \rightarrow \infty$ pro $\|x\| \rightarrow 0$). Odstartujeme-li optimalizační metodu v bodě $x_1 < -1$, může se stát že $x_2 > 0$ a funkce F není definovaná na úsečce spojující body x_1 a x_2 .

Předpoklad F3. Funkce $F \in C^1 : \mathcal{D} \rightarrow R$, kde $\mathcal{D} \subset \mathcal{D}_F$ je otevřená konvexní množina, má lipschitzovské první derivace na \mathcal{D} , takže existuje konstanta $\bar{G} > 0$ taková, že

$$\|g(x_2) - g(x_1)\| \leq \bar{G}\|x_2 - x_1\| \quad \forall x_1, x_2 \in \mathcal{D}. \quad (4)$$

Předpoklad F4. Funkce $F \in C^2 : \mathcal{D} \rightarrow R$, kde $\mathcal{D} \subset \mathcal{D}_F$ je otevřená konvexní množina, má omezené druhé derivace na \mathcal{D} , takže existuje konstanta $\bar{G} > 0$ taková, že

$$|s^T G(x)s| \leq \bar{G}\|s\|^2 \quad \forall x \in \mathcal{D} \quad \forall s \in R^n. \quad (5)$$

Podmínka (5) je ekvivalentní podmínce $\|G(x)\| \leq \bar{G} \quad \forall x \in \mathcal{D}$.

Poznámka 4. Předpoklad F4 je silnější než F3 (z F4 plyne F3). Jelikož se s nerovností (5) pracuje pohodlněji než s nerovností (4), budeme často předpokládat F4 místo F3, zejména v případech kdy používáme předpoklad F5.

Předpoklad F5. Funkce $F \in C^2 : \mathcal{D} \rightarrow R$, kde $\mathcal{D} \subset \mathcal{D}_F$ je otevřená konvexní množina, je stejnoměrně silně konvexní na \mathcal{D} , takže existuje konstanta $\underline{G} > 0$ taková, že

$$s^T G(x)s \geq \underline{G}\|s\|^2 \quad \forall x \in \mathcal{D} \quad \forall s \in R^n. \quad (6)$$

Z podmínky (6) plyne nerovnost $\|G^{-1}(x)\| \leq 1/\underline{G} \quad \forall x \in \mathcal{D}$.

Předpoklad F6. Funkce $F \in C^2 : \mathcal{D} \rightarrow R$, kde $\mathcal{D} \subset \mathcal{D}_F$ je otevřená konvexní množina, má lipschitzovské druhé derivace na \mathcal{D} , takže existuje konstanta $\bar{L} > 0$ taková, že

$$\|G(x_2) - G(x_1)\| \leq \bar{L}\|x_2 - x_1\| \quad \forall x_1, x_2 \in \mathcal{D}. \quad (7)$$

Poznámka 5. Jsou-li splněny předpoklady F5 a F6, platí

$$\|G^{-1}(x_2) - G^{-1}(x_1)\| \leq \frac{\bar{L}}{\underline{G}^2}\|x_2 - x_1\| \quad \forall x_1, x_2 \in \mathcal{D}. \quad (8)$$

Označíme-li $G_1 = G(x_1)$ a $G_2 = G(x_2)$, můžeme podle (6) psát

$$\begin{aligned} \frac{1}{\underline{G}}\|G_2 - G_1\| &\geq \|G_2^{-1/2}(G_2 - G_1)G_2^{-1/2}\| = \|I - G_2^{-1/2}G_1G_2^{-1/2}\|, \\ \|G_2^{-1} - G_1^{-1}\| &= \|G_1^{-1/2}(G_1^{1/2}G_2^{-1}G_1^{1/2} - I)G_1^{-1/2}\| \leq \frac{1}{\underline{G}}\|G_1^{1/2}G_2^{-1}G_1^{1/2} - I\|. \end{aligned}$$

Matice $G_2^{-1/2}G_1G_2^{-1/2}$ a $G_1^{1/2}G_2^{-1}G_1^{1/2}$ mají stejná vlastní čísla, neboť z $G_2^{-1/2}G_1G_2^{-1/2}x = \lambda x$, kde $x \neq 0$, plyne $G_1^{1/2}G_2^{-1}G_1^{1/2}y = \lambda y$, kde $y = G_1^{1/2}G_2^{-1/2}x \neq 0$. Odtud plyne, že normy na pravých stranách uvedených nerovností jsou stejné, takže

$$\|G_2^{-1} - G_1^{-1}\| \leq \frac{1}{\underline{G}^2}\|G_2 - G_1\|,$$

což spolu s (7) dává (8).

Poznámka 6. Předpoklady F3–F6 lze též aplikovat na vektorová zobrazení tvaru $f = [f_1, \dots, f_m]^T$, kde $f_k : \mathcal{D}_{f_k} \subset \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$, $1 \leq k \leq m$, jsou spojitě diferencovatelné funkce. Pak řekneme, že zobrazení $f : \mathcal{D}_f \rightarrow \mathbb{R}^m$, kde $\mathcal{D}_f = \mathcal{D}_{f_1} \cap \dots \cap \mathcal{D}_{f_m}$, splňuje některý z předpokladů F3–F6, splňuje-li tento předpoklad každá z funkcí f_k , $1 \leq k \leq m$.

Studujeme-li chování iteračního procesu v okolí lokálního minima $x^* \in \mathbb{R}^n$, používáme v (4)–(7) množinu $\mathcal{D} = \mathcal{B}(x^*, \varepsilon)$, kde $\varepsilon > 0$. V tomto případě můžeme předpoklady F3–F6 nahradit slabšími předpoklady F3*–F6* (hvězdička značí, že se omezujeme na okolí bodu x^*). V předpokladech F3* a F6* nevyžadujeme lipschitzovskost gradientu a Hessovy matice v $\mathcal{B}(x^*, \varepsilon)$. Stačí předpokládat klidnost gradientu a Hessovy matice v okolí bodu x^* .

Definice 4. Řekneme, že funkce $F : \mathcal{D}_F \rightarrow \mathbb{R}$ je klidná v okolí bodu x^* , jestliže existují čísla $L > 0$ a $\varepsilon > 0$ taková, že

$$\|F(x) - F(x^*)\| \leq L\|x - x^*\|,$$

pokud $x \in \mathcal{B}(x^*, \varepsilon)$ (v případě zobrazení používáme místo absolutní hodnoty normu).

Předpoklad F3*. Funkce $F : \mathcal{D}_F \rightarrow \mathbb{R}$ je spojitě diferencovatelná v okolí bodu $x^* \in \mathbb{R}^n$ a její gradient je klidný v okolí bodu x^* , takže existují čísla $\bar{G} > 0$ a $\varepsilon > 0$ taková, že

$$\|g(x) - g(x^*)\| \leq \bar{G}\|x - x^*\| \quad \forall x \in \mathcal{B}(x^*, \varepsilon). \quad (9)$$

Předpoklad F4*. Funkce $F : \mathcal{D}_F \rightarrow \mathbb{R}$ je dvakrát spojitě diferencovatelná v okolí bodu $x^* \in \mathbb{R}^n$. Pak pro libovolnou konstantu $\bar{G} > \|G(x^*)\|$ existuje číslo $\varepsilon > 0$ takové, že

$$|s^T G(x) s| \leq \bar{G}\|s\|^2 \quad \forall x \in \mathcal{B}(x^*, \varepsilon) \quad \forall s \in \mathbb{R}^n. \quad (10)$$

Předpoklad F5*. Funkce $F : \mathcal{D}_F \rightarrow \mathbb{R}$ je dvakrát spojitě diferencovatelná v okolí bodu $x^* \in \mathbb{R}^n$ a matice $G(x^*)$ je pozitivně definitní. Pak pro libovolnou konstantu $0 < \underline{G} < \underline{\lambda}(G(x^*))$ existuje číslo $\varepsilon > 0$ takové, že

$$s^T G(x) s \geq \underline{G}\|s\|^2 \quad \forall x \in \mathcal{B}(x^*, \varepsilon) \quad \forall s \in \mathbb{R}^n. \quad (11)$$

Předpoklad F6*. Funkce $F : \mathcal{D}_F \rightarrow \mathbb{R}$ je dvakrát spojitě diferencovatelná v okolí bodu $x^* \in \mathbb{R}^n$ a její Hessova matice je klidná v okolí bodu x^* , takže existují čísla \bar{L} a $\varepsilon > 0$ taková, že

$$\|G(x) - G(x^*)\| \leq \bar{L}\|x - x^*\| \quad \forall x \in \mathcal{B}(x^*, \varepsilon). \quad (12)$$

Poznámka 7. Jestliže $x_i \rightarrow x^*$, existuje k danému číslu $\varepsilon > 0$ index $k \in \mathbb{N}$ takový, že $x_i \in \mathcal{B}(x^*, \varepsilon)$, pokud $i \geq k$, takže lze místo předpokladů F3*–F6* používat předpoklady F3–F6 s $\mathcal{D} = \mathcal{B}(x^*, \varepsilon)$ a uvažovat pouze podposloupnost x_i , $i \geq k$. Abychom nemuseli stále ověřovat, zda pro daný index $i \in \mathbb{N}$ již platí $x_i \in \mathcal{B}(x^*, \varepsilon)$, budeme často předpokládat, že jsou splněny předpoklady F3–F6 s $\mathcal{D}_F(\bar{F}) \subset \mathcal{D} \subset \mathcal{D}_F$ a uvažovat celou posloupnost x_i , $i \in \mathbb{N}$. Tím se formálně zjednoduší a zpřehlední většina důkazů, aniž by došlo k újmě na obecnosti.

V konvergenčních důkazech budeme často používat věty o střední hodnotě známé z úvodních kurzů matematické analýzy. Symbolem $[x, x+s]$ označíme úsečku spojující body $x \in \mathbb{R}^n$ a $x+d \in \mathbb{R}^n$ a symbolem $(x, x+s)$ její vnitřek.

Tvrzení 1. *Nechť $F \in \mathcal{C}^1 : \mathcal{D} \rightarrow R$ a $[x, x + s] \subset \mathcal{D}$. Pak platí*

$$F(x + s) = F(x) + s^T g(\tilde{x}),$$

kde $\tilde{x} \in (x, x + s)$ (takže $\tilde{x} = x + \tilde{\lambda}d$, kde $0 < \tilde{\lambda} < 1$).

Použijeme-li tvrzení 1 a předpoklad F3, dostaneme

$$F(x + s) - F(x) \leq s^T g(x) + \overline{G} \|s\|^2. \quad (13)$$

Tvrzení 2. *Nechť $F \in \mathcal{C}^2 : \mathcal{D} \rightarrow R$, $x \in \mathcal{D}$ a $[x, x + s] \subset \mathcal{D}$. Pak platí*

$$F(x + s) = F(x) + s^T g(x) + \frac{1}{2} s^T G(\tilde{x}) s,$$

kde $\tilde{x} \in (x, x + s)$ (takže $\tilde{x} = x + \tilde{\lambda}d$, kde $0 < \tilde{\lambda} < 1$).

Použijeme-li tvrzení 2 a předpoklad F4, dostaneme

$$F(x + s) - F(x) \leq s^T g(x) + \frac{1}{2} \overline{G} \|s\|^2. \quad (14)$$

Použijeme-li tvrzení 2 a předpoklad F5, dostaneme

$$F(x + s) - F(x) \geq s^T g(x) + \frac{1}{2} \underline{G} \|s\|^2. \quad (15)$$

Tvrzení 3. *Nechť $F \in \mathcal{C}^2 : \mathcal{D} \rightarrow R$, $x \in \mathcal{D}$ a $[x, x + s] \subset \mathcal{D}$. Pak platí*

$$g(x + s) = g(x) + \int_0^1 G(x + \lambda s) s d\lambda.$$

Použijeme-li předpoklad F3 nebo tvrzení 3 a předpoklad F4, dostaneme

$$\|g(x + s) - g(x)\| \leq \overline{G} \|s\|, \quad (16)$$

$$s^T (g(x + s) - g(x)) \leq \overline{G} \|s\|^2. \quad (17)$$

Použijeme-li tvrzení 3 a předpoklad F5, dostaneme

$$\|g(x + s) - g(x)\| \geq \underline{G} \|s\|, \quad (18)$$

$$s^T (g(x + s) - g(x)) \geq \underline{G} \|s\|^2. \quad (19)$$

Důkaz posledních dvou nerovností:

$$s^T (g(x + s) - g(x)) = \int_0^1 s^T G(x + \lambda s) s d\lambda \geq \int_0^1 \underline{G} \|s\|^2 d\lambda = \underline{G} \|s\|^2,$$

$$\underline{G} \|s\|^2 \leq s^T (g(x + s) - g(x)) \leq \|s\| \|g(x + s) - g(x)\|.$$

Poznámka 8. Tvrzení 3, které je větou o střední hodnotě integrálního počtu, vychází z toho, že Hessova matice je primitivním zobrazením ke gradientu. Analogie tvrzení 1 pro obecná zobrazení neplatí. Označíme-li však $G_i(x)$, $1 \leq i \leq n$, řádky Hessovy matice $G(x)$, můžeme psát

$$g(x+s) = g(x) + \begin{bmatrix} G_1(x + \tilde{\lambda}_1 s) \\ \vdots \\ G_n(x + \tilde{\lambda}_n s) \end{bmatrix} s,$$

kde $0 \leq \tilde{\lambda}_i \leq 1$, $1 \leq i \leq n$ (tato čísla jsou obecně různá). Uvedené vyjádření však není tak praktické (pro stanovení odhadů (16)–(19) jako věta o střední hodnotě integrálního počtu. Poznamenejme, že existuje ještě jiné vyjádření pro přírůstek gradientu, uvedené v oddílu 15.5 (věta 384), které má tvar

$$g(x+s) - g(x) \in \left(\text{conv} \bigcup_{0 \leq \lambda \leq 1} G(x + \lambda s) \right) s.$$

Uvedeme nyní dva důležité důsledky vět o střední hodnotě, které budeme často používat při odvozování podmínek optimality a při vyšetřování vlastností metod spádových směrů.

Věta 1. *Nechť $F \in \mathcal{C}^1 : \mathcal{D} \rightarrow R$, kde $\mathcal{D} \subset \mathcal{D}_F$ je otevřená množina. Nechť $x \in \mathcal{D}$ a $d \in R^n$ je vektor takový, že $d^T g(x) < 0$. Pak existuje číslo $\bar{\alpha} > 0$ takové, že $x + \alpha d \in \mathcal{D}$ a $F(x + \alpha d) < F(x)$, pokud $0 < \alpha \leq \bar{\alpha}$.*

Důkaz Jelikož $F \in \mathcal{C}^1$ na otevřené množině \mathcal{D} , existuje číslo $\bar{\alpha} > 0$, takové, že $x + \alpha d \in \mathcal{D}$ a $d^T g(x + \alpha d) \leq d^T g(x)/2$, pokud $0 \leq \alpha \leq \bar{\alpha}$ (plyne to ze spojitosti gradientu $g(x + \alpha d)$ a ze spojitosti skalárního součinu). Nechť $0 < \alpha \leq \bar{\alpha}$. Podle věty o střední hodnotě (tvrzení 1) existuje číslo $0 \leq \tilde{\alpha} \leq \alpha \leq \bar{\alpha}$ takové, že

$$F(x + \alpha d) = F(x) + \alpha d^T g(x + \tilde{\alpha} d) \leq F(x) + \frac{1}{2} \alpha d^T g(x) < F(x).$$

□

Věta 2. *Nechť $F \in \mathcal{C}^2 : \mathcal{D} \rightarrow R$, kde $\mathcal{D} \subset \mathcal{D}_F$ je otevřená množina. Nechť $x \in \mathcal{D}$ a $d \in R^n$ je vektor takový, že $d^T g(x) = 0$. Jestliže $d^T G(x)d > 0$, existuje číslo $\bar{\alpha} > 0$ takové, že $x + \alpha d \in \mathcal{D}$ a $F(x + \alpha d) > F(x)$, pokud $0 < \alpha \leq \bar{\alpha}$. Jestliže $d^T G(x)d < 0$, existuje číslo $\bar{\alpha} > 0$ takové, že $x + \alpha d \in \mathcal{D}$ a $F(x + \alpha d) < F(x)$, pokud $0 < \alpha \leq \bar{\alpha}$.*

Důkaz Nechť $d^T g(x) = 0$ a $d^T G(x)d > 0$. Jelikož $F \in \mathcal{C}^2$ na otevřené množině \mathcal{D} , existuje číslo $\bar{\alpha} > 0$, takové, že $x + \alpha d \in \mathcal{D}$ a $d^T G(x + \alpha d)d \geq d^T G(x)d/2$, pokud $0 \leq \alpha \leq \bar{\alpha}$ (plyne to ze spojitosti Hessovy matice $G(x + \alpha d)$ a ze spojitosti skalárního součinu). Nechť $0 < \alpha \leq \bar{\alpha}$. Podle věty o střední hodnotě (tvrzení 2) existuje číslo $0 \leq \tilde{\alpha} \leq \alpha \leq \bar{\alpha}$ takové, že

$$F(x + \alpha d) = F(x) + \alpha d^T g(x) + \frac{1}{2} \alpha^2 d^T G(x + \tilde{\alpha} d)d \geq F(x) + \frac{1}{4} \alpha^2 d^T G(x)d > F(x)$$

(neboť $d^T g(x) = 0$). Druhá část tvrzení (pro $d^T G(x)d < 0$) se dokazuje analogicky (nebo se použije první část tvrzení na funkci $-F$). □

1.2 Podmínky optimality

Definice 5. *Řekneme, že bod $x^* \in R^n$ je lokálním minimem funkce $F : \mathcal{D}_F \rightarrow R$, existuje-li číslo $\varepsilon > 0$ takové, že*

$$F(x^*) \leq F(x) \quad \forall x \in \mathcal{B}(x^*, \varepsilon).$$

Jestliže navíc $F(x^) < F(x)$ pokud $x^* \neq x$, řekneme, že bod $x^* \in R^n$ je ostrým lokálním minimem funkce F . Jestliže lze $\varepsilon > 0$ zvolit tak, že $\mathcal{B}(x^*, \varepsilon)$ již neobsahuje žádné jiné lokální minimum funkce F , řekneme, že bod $x^* \in R^n$ je izolovaným lokálním minimem funkce F .*

Poznámka 9. Pojem ostrého lokálního minima není totožný s pojmem izolovaného lokálního minima. Uvažujme funkci $F : R \rightarrow R$ zadanou předpisem

$$\begin{aligned} F(x) &= 0, & x &= 0, \\ F(x) &= x^4(2 + \cos(1/x)), & x &\neq 0. \end{aligned}$$

Tato funkce je spojitě diferencovatelná v R , má ostré lokální minimum v bodě $x = 0$ a platí

$$\begin{aligned} F'(x) &= 0, & x &= 0, \\ F'(x) &= 4x^3(2 + \cos(1/x)) + x^2 \sin(1/x), & x &\neq 0. \end{aligned}$$

Ostatní extrémy tedy vyhovují rovnici $4x(2 + \cos(1/x)) + \sin(1/x) = 0$ (věta 3). Zvolme libovolně číslo $0 < \varepsilon < 1/(4\pi)$. Pak funkce $\sin(1/x)$ nabývá v intervalu $[\varepsilon/2, \varepsilon]$ alespoň dvakrát všech hodnot z intervalu $(-1, 1)$ a jelikož pro $0 < x < 1/(4\pi)$ platí $0 < 4x \leq 4x(2 + \cos(1/x)) \leq 12x \leq 3/\pi < 1$, má funkce $F'(x)$ na intervalu $[\varepsilon/2, \varepsilon]$ alespoň dva kořeny (odpovídající minimu a maximu funkce $F(x)$). Jelikož číslo $0 < \varepsilon < 1/(4\pi)$ můžeme volit libovolně malé, nemá funkce F v bodě $x = 0$ izolované lokální minimum. Je zřejmé, že každé izolované lokální minimum je také ostrým lokálním minimem.

Věta 3. (Nutné podmínky) Nechť bod $x^* \in R^n$ je lokálním minimem funkce $F : \mathcal{D}_F \rightarrow R$ a necht $F \in \mathcal{C}^1$ (spojitě diferencovatelná) na $\mathcal{B}(x^*, \varepsilon)$. Pak platí

$$g(x^*) = 0.$$

Jestliže navíc $F \in \mathcal{C}^2$ (dvakrát spojitě diferencovatelná) na $\mathcal{B}(x^*, \varepsilon)$, pak platí

$$G(x^*) \succeq 0$$

(matice $G(x^*)$ je pozitivně semidefinitní).

Důkaz (a) Nechť $F \in \mathcal{C}^1$ na $\mathcal{B}(x^*, \varepsilon)$. Předpokládejme, že $g^* = g(x^*) \neq 0$ a položme $d = -g^*$. Jelikož $F \in \mathcal{C}^1$ na $\mathcal{B}(x^*, \varepsilon)$ a $d^T g^* < 0$, existuje podle věty 1 číslo $\bar{\alpha} > 0$ takové, že $x^* + \alpha d \in \mathcal{B}(x^*, \varepsilon)$ a $F(x + \alpha d) < F(x)$, pokud $0 < \alpha \leq \bar{\alpha}$, což je ve sporu s definicí 5.

(b) Nechť navíc $F \in \mathcal{C}^2$ na $\mathcal{B}(x^*, \varepsilon)$. Předpokládejme, že $g(x^*) = 0$, ale matice $G(x^*)$ není pozitivně semidefinitní. Pak existuje vektor $d \in R^n$ takový, že $d^T g^* = 0$ a $d^T G(x^*)d < 0$ a podle věty 2 existuje číslo $\bar{\alpha} > 0$ takové, že $x^* + \alpha d \in \mathcal{B}(x^*, \varepsilon)$ a $F(x + \alpha d) < F(x)$, pokud $0 < \alpha \leq \bar{\alpha}$, což je opět ve sporu s definicí 5. \square

Poznámka 10. Nutná podmínka prvního řádu $g(x^*) = 0$ udává, že lokální minimum diferencovatelné funkce je jejím stacionárním bodem. Tuto podmínku splňují i lokální maxima a řada dalších bodů. Patří mezi ně sedlové body, které se vyznačují tím, že funkce $\varphi(\alpha) = F(x^* + \alpha s)$ má v bodě $\alpha = 0$ pro některé směrové vektory lokální minimum a pro jiné lokální maximum. Jako příklad lze uvést funkci $F(x_1, x_2) = x_1^2 - x_2^2$, pro kterou je bod $x^* = 0$ stacionárním bodem a pro kterou platí $\varphi(\alpha) = \alpha^2(s_1^2 - s_2^2)$. Funkce $\varphi(\alpha)$ má v bodě $\alpha = 0$ lokální minimum, pokud $s_1^2 - s_2^2 > 0$, a lokální maximum, pokud $s_1^2 - s_2^2 < 0$. Hessova matice funkce $F(x)$ má v bodě $x^* = 0$ jedno kladné a jedno záporné vlastní číslo. Dalším případem jsou inflexní body. Uvažujme funkci $F(x_1, x_2) = x_1^3 + x_2^3$, pro kterou je bod $x^* = 0$ stacionárním bodem a pro kterou platí $\varphi(\alpha) = \alpha^3(s_1^3 + s_2^3)$. Funkce $\varphi(\alpha)$ je pro $s_1^3 + s_2^3 > 0$ rostoucí a pro $s_1^3 + s_2^3 < 0$ klesající a bod $\alpha = 0$ je jejím inflexním bodem. Hessova matice funkce $F(x)$ má v bodě $x^* = 0$ dvě nulová vlastní čísla.

Věta 4. (Postačující podmínky) Nechť $F \in \mathcal{C}^2$ na $\mathcal{B}(x^*, \varepsilon)$ a necht platí

$$g(x^*) = 0$$

a

$$G(x^*) \succ 0$$

(matice $G(x^*)$ je pozitivně definitní). Pak bod $x^* \in R^n$ je izolovaným lokálním minimem funkce $F : \mathcal{D}_F \rightarrow R$.

Důkaz Jelikož matice $G(x^*)$ je pozitivně definitní, platí $\lambda^* > 0$, kde λ^* je nejmenší vlastní číslo matice $G(x^*)$. Nechť $d \in R^n$ a $d \neq 0$. Z extrémálních vlastností vlastních čísel plyne, že $d^T G(x^*) d \geq \lambda^* d^T d > 0$. Jelikož $F \in C^2$ na $\mathcal{B}(x^*, \varepsilon)$, existuje podle věty 2 číslo $\bar{\alpha} > 0$ takové, že $x^* + \alpha d \in \mathcal{B}(x^*, \varepsilon)$ a $F(x + \alpha d) > F(x)$, pokud $0 < \alpha \leq \bar{\alpha}$, takže bod x^* je ostrým lokálním minimem funkce F . Ze spojitosti Hessovy matice plyne existence čísla $\bar{\alpha} > 0$ takového, že $d^T G(x^* + \alpha d) d \geq \lambda^* d^T d / 2$ pro $0 < \alpha \leq \bar{\alpha}$. Pak pro $0 < \alpha \leq \bar{\alpha}$ platí

$$d^T g(x^* + \alpha d) = d^T \int_0^1 G(x^* + \lambda \alpha d) \alpha d \, d\lambda \geq \frac{\alpha}{2} \lambda^* d^T d > 0,$$

takže $g(x^* + \alpha d) \neq 0$ a bod x^* je izolovaným lokálním minimem funkce F . \square

Poznámka 11. Jsou-li splněny předpoklady věty 4 (postačující podmínky druhého řádu) má funkce $F \in C^2 : \mathcal{D}_F \rightarrow R$ omezené druhé derivace a je ryze konvexní v okolí bodu x^* (platí předpoklady F3* a F4*).

Příklad 1. Uvažujme funkci $F : R^2 \rightarrow R$ tvaru

$$F(x) = \frac{1}{4}(x_1^2 + x_2^2 - 1)^2.$$

Derivováním této funkce dostaneme

$$g(x) = \begin{bmatrix} x_1(x_1^2 + x_2^2 - 1) \\ x_2(x_1^2 + x_2^2 - 1) \end{bmatrix}, \quad G(x) = \begin{bmatrix} x_1^2 + x_2^2 - 1 + 2x_1^2, & 2x_1x_2 \\ 2x_1x_2, & x_1^2 + x_2^2 - 1 + 2x_2^2 \end{bmatrix}.$$

Z rovnice $g(x) = 0$ zjistíme, že stacionárními body jsou počátek souřadnic $x = [0, 0]^T$ a body ležící na jednotkové kružnici $x_1^2 + x_2^2 = 1$. V počátku souřadnic platí $G(0) = \text{diag}(-1, -1)$, takže Hessova matice je negativně definitní a daný bod je izolovaným lokálním maximem. V bodech na jednotkové kružnici platí

$$G(x) = 2 \begin{bmatrix} x_1^2, & x_1x_2 \\ x_1x_2, & x_2^2 \end{bmatrix}.$$

Tato matice má nezáporné diagonální prvky a nulový determinant, takže je pozitivně semidefinitní, ale není pozitivně definitní (je singularní). Stacionární body na jednotkové kružnici tedy mohou být neostrá lokální minima. Abychom se o tom přesvědčili, všimneme si, že funkce F je rotačně symetrická a můžeme ji vyjádřit v polárních souřadnicích ve tvaru $F(x) = \varphi(r) = (1/4)(r^2 - 1)^2$, kde $r^2 = x_1^2 + x_2^2$. Pro funkci $\varphi(r)$ platí $\varphi'(r) = r(r^2 - 1)$ a $\varphi''(r) = 3r^2 - 1$, takže má ostré lokální maximum v bodě $r = 0$ a ostrá lokální minima v bodech $r = \pm 1$, což ukazuje, že body na jednotkové kružnici jsou neostrá lokální minima funkce F .

Při vyšetřování metod pro nepodmíněnou minimalizaci budeme někdy potřebovat nutné podmínky prvního řádu pro vázané extrém. Uvedeme proto bez důkazu jednoduchou variantu těchto podmínek.

Tvrzení 4. Nechť funkce $F : R^n \rightarrow R$ a $c_i : R^n \rightarrow R$, $1 \leq i \leq m$, jsou spojitě diferencovatelné. Nechť vektory $\{\nabla c_i(x) : c_i(x) = 0, 1 \leq i \leq m\}$ jsou lineárně nezávislé v bodě $x \in R^n$, který je lokálním minimem funkce F na množině zadané omezeními $c_i(x) \leq 0$, $i \in I$, $c_i(x) = 0$, $i \in E$ (kde $I \cup E = \{1, \dots, m\}$ a $I \cap E = \emptyset$). Pak existuje vektor Lagrangeových multiplikátorů $\lambda \in R^m$ takový, že platí

$$\nabla F(x) + \sum_{i=1}^m \lambda_i \nabla c_i(x) = 0,$$

$$c_i(x) = 0, \quad i \in E,$$

$$c_i(x) \leq 0, \quad \lambda_i \geq 0, \quad \lambda_i c_i(x) = 0, \quad i \in I.$$

Jsou-li funkce F , c_i , $i \in I$, konvexní, funkce c_i , $i \in E$, lineární a jsou-li splněny uvedené nutné podmínky prvního řádu, je bod $x \in R^n$ globálním minimem funkce F na množině zadané omezeními $c_i(x) \leq 0$, $i \in I$, $c_i(x) = 0$, $i \in E$.

Podmínky pro vázané extrém jsou podrobně studovány v druhé části práce.

1.3 Základní pojmy z teorie konvergence

Nyní se budeme zabývat asymptotickými vlastnostmi konvergentních posloupností, tedy jejich chováním v okolí limitního bodu a jejich asymptotickou rychlostí konvergence. V duchu poznámky 7 budeme předpokládat, že jsou splněny předpoklady F4 a F5 s $\mathcal{D}_F(\bar{F}) \subset \mathcal{D} \subset \mathcal{D}_F$.

Definice 6. *Nechť $x_i \in R^n$, $i \in N$, je posloupnost bodů. Jestliže pro libovolné $\varepsilon > 0$ existuje index $k \in N$ takový, že $x_i \in \mathcal{B}(x^*, \varepsilon) \forall i \geq k$, řekneme, že posloupnost $x_i \in R^n$, $i \in N$ konverguje k bodu $x^* \in R^n$ a píšeme $x_i \rightarrow x^*$. Používáme značení $F_i = F(x_i)$, $g_i = g(x_i)$, $G_i = G(x_i)$.*

Poznámka 12. Při studiu asymptotického chování konvergentních posloupností budeme často používat symboly $o(\xi_i)$ a $O(\xi_i)$, kde ξ_i , $i \in N$, je nějaká omezená posloupnost kladných čísel. Nechť u_i, v_i , $i \in N$, jsou dvě posloupnosti (čísel, vektorů nebo matic) a $k \geq 0$. Jestliže $\|u_i\|/\|v_i\|^k \rightarrow 0$, budeme psát $u_i = o(\|v_i\|^k)$. Jestliže existuje konstanta $C > 0$ taková, že $\|u_i\| \leq C\|v_i\|^k \forall i \in N$, budeme psát $u_i = O(\|v_i\|^k)$. Místo $o(\|v_i\|^0)$ a $O(\|v_i\|^0)$ budeme psát $o(1)$ a $O(1)$. Pokud současně platí $u_i = O(\|v_i\|)$ a $v_i = O(\|u_i\|)$, čili pokud existují konstanty $0 < \underline{c} \leq \bar{c} < \infty$ takové, že

$$\underline{c}\|v_i\| \leq \|u_i\| \leq \bar{c}\|v_i\| \quad \forall i \in N,$$

budeme psát $u_i \sim v_i$ nebo $\|u_i\| \sim \|v_i\|$. Pro práci se symboly $o(\xi_i)$ a $O(\xi_i)$ platí jednoduchá pravidla. Nejčastěji použijeme toho, že pro libovolný exponent $r \in R$ platí $(1 + o(\xi_i))^r = 1 + o(\xi_i)$ a $(1 + O(\xi_i))^r = 1 + O(\xi_i)$, pokud $o(\xi_i) \rightarrow 0$ a $O(\xi_i) \rightarrow 0$ (k důkazu těchto vztahů lze použít binomickou větu nebo rozvoj v mocninnou řadu). Poznamenejme ještě, že jednotlivé veličiny $o(\xi_i)$ a $O(\xi_i)$ nemusíme rozlišovat, takže lze například psát $u_i v_i = o(\xi_i) o(\xi_i) = o(\xi_i)^2 = o(\xi_i^2)$, pokud $u_i = o(\xi_i)$ a $v_i = o(\xi_i)$, nebo $u_i v_i = (1 + O(\xi_i))(1 + O(\xi_i)) = (1 + O(\xi_i))^2 = (1 + O(\xi_i))$, pokud $u_i = (1 + O(\xi_i))$ a $v_i = (1 + O(\xi_i))$.

Věta 5. *Nechť $x_i \in R^n$, $s_i \in R^n$, $i \in N$, jsou dvě posloupnosti takové, že $x_i \rightarrow x^*$ a $s_i \rightarrow 0$, kde $x^* \in R^n$ je stacionární bod funkce $F \in C^2 : R^n \rightarrow R$. Označme $e_i = x_i - x^*$, $i \in N$, a $G^* = G(x^*)$. Pak platí*

$$F(x_i + s_i) - F(x_i) = s_i^T g_i + \frac{1}{2} s_i^T G_i s_i + o(\|s_i\|^2),$$

$$g(x_i + s_i) - g(x_i) = G_i s_i + o(\|s_i\|)$$

a

$$F(x_i) - F(x^*) = \frac{1}{2} e_i^T G^* e_i + o(\|e_i\|^2),$$

$$g(x_i) = G^* e_i + o(\|e_i\|)$$

a

$$F(x_i + s_i) - F(x_i) = s_i^T g_i + \frac{1}{2} s_i^T G^* s_i + o(\|s_i\|^2),$$

$$g(x_i + s_i) - g(x_i) = G^* s_i + o(\|s_i\|).$$

Důkaz Použijeme-li tvrzení 2 o střední hodnotě, dostaneme

$$\begin{aligned} F(x_i + s_i) - F(x_i) &= s_i^T g_i + \frac{1}{2} s_i^T G(x_i + \tilde{\lambda} s_i) s_i \\ &= s_i^T g_i + \frac{1}{2} s_i^T G_i s_i + \frac{1}{2} s_i^T (G(x_i + \tilde{\lambda} s_i) - G_i) s_i, \end{aligned}$$

kde $0 \leq \tilde{\lambda} \leq 1$ a

$$|s_i^T(G(x_i + \tilde{\lambda}s_i) - G_i)s_i| \leq \|G(x_i + \tilde{\lambda}s_i) - G_i\| \|s_i\|^2.$$

Ze spojitosti druhých derivací plyne $\|G(x_i + \tilde{\lambda}s_i) - G(x_i)\| \leq \|G(x_i + \tilde{\lambda}s_i) - G^*\| + \|G(x_i) - G^*\| \rightarrow 0$, neboť $x_i \rightarrow x^*$ a $s_i \rightarrow 0$ (takže $x_i + \tilde{\lambda}s_i \rightarrow x^*$). Použijeme-li tvrzení 3 o střední hodnotě, dostaneme

$$\begin{aligned} g(x_i + s_i) - g(x_i) &= \int_0^1 G(x_i + \lambda s_i) s_i d\lambda \\ &= G_i s_i + \int_0^1 (G(x_i + \lambda s_i) - G_i) s_i d\lambda, \end{aligned}$$

kde

$$\begin{aligned} \left\| \int_0^1 (G(x_i + \lambda s_i) - G_i) s_i d\lambda \right\| &\leq \int_0^1 \|G(x_i + \lambda s_i) - G_i\| \|s_i\| d\lambda \\ &\leq \max_{0 \leq \lambda \leq 1} \|G(x_i + \lambda s_i) - G_i\| \|s_i\|. \end{aligned}$$

Ze spojitosti druhých derivací plyne opět $\max_{0 \leq \lambda \leq 1} \|G(x_i + \lambda s_i) - G(x_i)\| \rightarrow 0$. Tím jsme dokázali první dva vztahy. Druhé dva vztahy se dokazují úplně stejně. Proveďte se záměna x_i místo $x_i + s_i$, x^* místo x_i , $e_i = x_i - x^*$ místo $s_i = x_i + s_i - x_i$ a přihlédněte se k tomu, že $g(x^*) = 0$. Poslední dva vztahy plynou z toho, že $G_i s_i = G^* s_i + (G_i - G^*) s_i$, kde $\|(G_i - G^*)\| \rightarrow 0$ pokud $x_i \rightarrow x^*$. \square

Je-li navíc splněn předpoklad F6, kde $\mathcal{D} = \mathcal{B}(x^*, \varepsilon)$ a $\varepsilon > 0$, dostaneme silnější odhady.

Věta 6. *Nechť $x_i \in R^n$, $s_i \in R^n$, $i \in N$, jsou dvě posloupnosti takové, že $x_i \rightarrow x^*$ a $s_i \rightarrow 0$, kde $x^* \in R^n$ je stacionární bod funkce $F \in \mathcal{C}^2 : R^n \rightarrow R$, která vyhovuje předpokladu F6. Označme $e_i = x_i - x^*$, $i \in N$, a $G^* = G(x^*)$. Pak platí*

$$F(x_i + s_i) - F(x_i) = s_i^T g_i + \frac{1}{2} s_i^T G_i s_i + O(\|s_i\|^3),$$

$$g(x_i + s_i) - g(x_i) = G_i s_i + O(\|s_i\|^2)$$

a

$$F(x_i) - F(x^*) = \frac{1}{2} e_i^T G^* e_i + O(\|e_i\|^3),$$

$$g(x_i) = G^* e_i + O(\|e_i\|^2)$$

a

$$F(x_i + s_i) - F(x_i) = s_i^T g_i + \frac{1}{2} s_i^T G^* s_i + \|s_i\|^2 O(\|e_i\|),$$

$$g(x_i + s_i) - g(x_i) = G^* s_i + \|s_i\| O(\|e_i\|).$$

Důkaz Důkaz této věty je prakticky stejný jako důkaz věty 5. Vztahy typu $\|G(x_i + \lambda s_i) - G(x_i)\| \rightarrow 0$ se nahradí odhady typu $\|G(x_i + \lambda s_i) - G(x_i)\| \leq \bar{L} \|\lambda s_i\|$. \square

Definice 7. *Posloupnost $x_i \in R^n$, $i \in N$, konverguje k bodu x^* (alespoň) R-lineárně, jestliže*

$$\limsup_{i \rightarrow \infty} \|x_i - x^*\|^{1/i} < 1.$$

Věta 7. Posloupnost $x_i \in R^n$, $i \in N$, konverguje k bodu x^* (alespoň) R -lineárně právě tehdy, když existují index $k \in N$ a čísla $M_k > 0$ a $0 < q < 1$, tak že

$$\|x_i - x^*\| \leq M_k q^{i-k} \|x_k - x^*\|$$

$\forall i \geq k$.

Důkaz (a) Necht' $\|x_i - x^*\| \leq M_k q^{i-k} \|x_k - x^*\| \forall i \geq k$, kde $q < 1$. Pak platí

$$\limsup_{i \rightarrow \infty} \|x_i - x^*\|^{1/i} \leq \lim_{i \rightarrow \infty} (M_k \|x_k - x^*\|)^{1/i} \lim_{i \rightarrow \infty} (q^{i-k})^{1/i} = \lim_{i \rightarrow \infty} q^{1-k/i} = q < 1.$$

(b) Označme $\tilde{q} = \limsup_{i \rightarrow \infty} \|x_i - x^*\|^{1/i} < 1$. Pak pro libovolné číslo q takové že $\tilde{q} < q < 1$ existuje index $k \in N$ takový, že platí

$$\|x_i - x^*\|^{1/i} \leq q$$

$\forall i \geq k$, neboli

$$\|x_i - x^*\| \leq q^i$$

$\forall i \geq k$. Zvolme

$$M_k = \frac{q^k}{\|x_k - x^*\|}.$$

Pak platí

$$\|x_i - x^*\| \leq M_k q^{i-k} \|x_k - x^*\|.$$

□

Poznámka 13. Výraz použitý v definici 7 nezávisí na posunu indexů. Pro libovolné číslo $k \in N$ platí

$$\limsup_{i \rightarrow \infty} \|x_i - x^*\|^{1/i} = \limsup_{i \rightarrow \infty} \|x_{i+k} - x^*\|^{1/i}.$$

Definice 8. Posloupnost $x_i \in R^n$, $i \in N$, konverguje k bodu x^* R -superlineárně, jestliže

$$\lim_{i \rightarrow \infty} \|x_i - x^*\|^{1/i} = 0.$$

Definice 9. Posloupnost $x_i \in R^n$, $i \in N$, konverguje k bodu x^* (alespoň) Q -lineárně, jestliže

$$\limsup_{i \rightarrow \infty} \frac{\|x_{i+1} - x^*\|}{\|x_i - x^*\|} < 1.$$

Poznámka 14. Posloupnost $x_i \in R^n$, $i \in N$, konverguje k bodu x^* (alespoň) Q -lineárně právě tehdy, když existuje index $k \in N$ a konstanta $0 < q < 1$ tak, že

$$\frac{\|x_{i+1} - x^*\|}{\|x_i - x^*\|} \leq q \quad \forall i \geq k.$$

Definice 10. Posloupnost $x_i \in R^n$, $i \in N$, konverguje k bodu x^* Q -superlineárně, jestliže

$$\lim_{i \rightarrow \infty} \frac{\|x_{i+1} - x^*\|}{\|x_i - x^*\|} = 0.$$

Věta 8. *Nechť $x_i \rightarrow x^*$ Q -lineárně (Q -superlineárně). Pak $x_i \rightarrow x^*$ R -lineárně (R -superlineárně).*

Důkaz R -lineární konvergence plyne z Q -lineární konvergence bezprostředně (stačí položit $M_k = 1$ ve větě 7). Nechť $0 < \varepsilon < 1$ je libovolné (malé) číslo. Z Q -superlineární konvergence plyne existence indexu $k \in N$ takového, že

$$\frac{\|x_{i+1} - x^*\|}{\|x_i - x^*\|} \leq \varepsilon \quad \forall i \geq k,$$

takže

$$\|x_i - x^*\| \leq \varepsilon^{i-k} \|x_k - x^*\| \quad \forall i \geq k,$$

neboli

$$\limsup_{i \rightarrow \infty} \|x_i - x^*\|^{1/i} \leq \lim_{i \rightarrow \infty} (\|x_k - x^*\|)^{1/i} \lim_{i \rightarrow \infty} (\varepsilon^{1-k/i}) = \varepsilon.$$

Protože číslo ε je libovolné, musí platit

$$\limsup_{i \rightarrow \infty} \|x_i - x^*\|^{1/i} = 0.$$

□

Poznámka 15. Q -lineární (Q -superlineární) konvergence implikuje monotonnost posloupnosti $\|x_i - x^*\|$, $i \in N$ (počínaje vhodným indexem $k \in N$).

Definice 11. *Posloupnost $x_i \in R^n$, $i \in N$, konverguje k bodu x^* m -krokově Q -superlineárně, jestliže existuje číslo $m \in N$ takové, že*

$$\lim_{i \rightarrow \infty} \frac{\|x_{i+m} - x^*\|}{\|x_i - x^*\|} = 0.$$

Posloupnost $x_i \in R^n$, $i \in N$, konverguje k bodu x^ cyklicky m -krokově Q -superlineárně, jestliže existují čísla $\underline{l} \in N$, $m \in N$ taková, že*

$$\lim_{k \rightarrow \infty} \frac{\|x_{(k+1)m+\underline{l}} - x^*\|}{\|x_{km+\underline{l}} - x^*\|} = 0.$$

Poznámka 16. Je zřejmé, že m -kroková Q -superlineární konvergence implikuje cyklickou m -krokovou Q -superlineární konvergenci. V dalších úvahách budeme často předpokládat, že $\underline{l} = 1$ (jestliže $\underline{l} > 1$ můžeme členy posloupnosti přechíslovat tak, že i nahradíme $i - \underline{l} + 1$).

Ukážeme nyní, že cyklická m -kroková Q -superlineární konvergence implikuje R -superlineární konvergenci.

Lemma 1. *Nechť ξ_i , $i \in N$, je posloupnost nezáporných čísel. Pak jestliže $\xi_i \rightarrow 0$, platí*

$$\lim_{k \rightarrow \infty} \frac{1}{k} \sum_{i=1}^k \xi_i = 0.$$

Důkaz Jelikož $\xi_i \rightarrow 0$, existuje pro libovolné číslo $\varepsilon > 0$ index $l(\varepsilon) \in N$ takový, že $\xi_i < \varepsilon \forall i \geq l(\varepsilon)$. Nechť $k > l(\varepsilon)$. Pak

$$\frac{1}{k} \sum_{i=1}^k \xi_i = \frac{1}{k} \sum_{i=1}^{l(\varepsilon)} \xi_i + \frac{1}{k} \sum_{i=l(\varepsilon)+1}^k \xi_i < \frac{1}{k} S(\varepsilon) + \frac{k-l(\varepsilon)}{k} \varepsilon,$$

kde $S(\varepsilon) = \sum_{i=1}^{l(\varepsilon)} \xi_i$ a $l(\varepsilon)$ jsou (konečná) čísla, která závisí pouze na zvoleném $\varepsilon > 0$. Platí tedy

$$\lim_{k \rightarrow \infty} \frac{1}{k} \sum_{i=1}^k \xi_i \leq \lim_{k \rightarrow \infty} \frac{1}{k} S(\varepsilon) + \lim_{k \rightarrow \infty} \frac{k - l(\varepsilon)}{k} \varepsilon = \varepsilon.$$

Jelikož číslo ε bylo zvoleno libovolně, je tím lemma dokázáno. \square

Lemma 2. *Nechť ξ_i , $1 \leq i \leq m$, jsou nezáporná čísla. Pak platí*

$$\left(\prod_{i=1}^m \xi_i \right)^{\frac{1}{m}} \leq \frac{1}{m} \sum_{i=1}^m \xi_i. \quad (20)$$

Důkaz Jelikož logaritmická funkce je konkávní (definice 2), platí

$$\log \left(\prod_{i=1}^m \xi_i \right)^{\frac{1}{m}} = \frac{1}{m} \sum_{i=1}^m \log \xi_i = \sum_{i=1}^m \frac{1}{m} \log \xi_i \leq \log \sum_{i=1}^m \frac{1}{m} \xi_i = \log \left(\frac{1}{m} \sum_{i=1}^m \xi_i \right)$$

a jelikož logaritmická funkce je rostoucí, dostaneme tvrzení lemmatu. \square

Věta 9. *Nechť $x_i \rightarrow x^*$ cyklicky m -krokově Q -superlineárně a necht existuje konstanta $C > 0$ taková, že $\|e_{i+1}\| \leq C\|e_i\| \forall i \in N$. Pak $x_i \rightarrow x^*$ R -superlineárně.*

Důkaz Předpokládejme pro jednoduchost, že $\underline{l} = 1$ (poznámka 16) a označme $i = km + l$, kde $1 \leq l \leq m$. Abychom dokázali, že $\lim_{i \rightarrow \infty} \|e_i\|^{1/i} = 0$, stačí dokázat, že pro libovolné celé číslo $1 \leq l \leq m$ platí $\lim_{k \rightarrow \infty} \|e_{km+l}\|^{1/(km+l)} = 0$. Označme $\bar{C} = \|e_1\| \max_{1 \leq l \leq m} C^{l-1}$. Pak

$$\|e_{km+l}\| = \|e_1\| \left(\prod_{j=1}^k \frac{\|e_{jm+1}\|}{\|e_{(j-1)m+1}\|} \right) \frac{\|e_{km+l}\|}{\|e_{km+1}\|} \leq \bar{C} \left(\frac{1}{k} \sum_{j=1}^k \frac{\|e_{jm+1}\|}{\|e_{(j-1)m+1}\|} \right)^k = \bar{C}(o(1))^k$$

(používáme nerovnost (20) a tvrzení lemmatu 1, podle kterého platí $\frac{1}{k} \sum_{j=1}^k o(1) = o(1)$). Můžeme tedy psát

$$\lim_{k \rightarrow \infty} \|e_{km+l}\|^{1/(km+l)} \leq \lim_{k \rightarrow \infty} \bar{C}^{1/(km+l)} (o(1))^{k/(km+l)} = \lim_{k \rightarrow \infty} (o(1))^{1/(m+l/k)} = 0.$$

\square

Poznámka 17. Předpoklady věty 9 jsou splněny pro cyklicky přerušovanou metodu sdružených gradientů s asymptoticky přesným výběrem délky kroku (věta 41).

Definice 12. *Posloupnost $x_i \in R^n$, $i \in N$, konverguje k bodu x^* (alespoň) kvadraticky, jestliže existuje index $k \in N$ a konstanta $0 < M_k < \infty$ tak, že*

$$\|x_{i+1} - x^*\| \leq M_k \|x_i - x^*\|^2 \quad \forall i \geq k.$$

Definice 13. *Posloupnost $x_i \in R^n$, $i \in N$, konverguje k bodu x^* (alespoň) m -krokově kvadraticky, jestliže existuje index $k \in N$, číslo $m \in N$ a konstanta $0 < M_k < \infty$ tak, že*

$$\|x_{i+m} - x^*\| \leq M_k \|x_i - x^*\|^2 \quad \forall i \geq k.$$

V důkazech globální konvergence budeme často používat následující nerovnost.

Lemma 3. *Nechť $u_i \in R^n$, $1 \leq i \leq m$. Pak platí*

$$\left\| \sum_{i=1}^m u_i \right\|^2 \leq m \sum_{i=1}^m \|u_i\|^2. \quad (21)$$

Důkaz Použijeme-li Schwarzovu nerovnost a nerovnost (20), můžeme psát

$$\begin{aligned} \left\| \sum_{i=1}^m u_i \right\|^2 &= \sum_{i=1}^m \sum_{j=1}^m u_i^T u_j \leq \sum_{i=1}^m \sum_{j=1}^m \|u_i\| \|u_j\| = \sum_{i=1}^m \sum_{j=1}^m (\|u_i\|^2 \|u_j\|^2)^{\frac{1}{2}} \\ &\leq \frac{1}{2} \sum_{i=1}^m \sum_{j=1}^m (\|u_i\|^2 + \|u_j\|^2) = \frac{1}{2} \left(m \sum_{i=1}^m \|u_i\|^2 + m \sum_{j=1}^m \|u_j\|^2 \right) = m \sum_{i=1}^m \|u_i\|^2. \end{aligned}$$

□

1.4 Základní optimalizační metody

Základní optimalizační metoda je iterační proces, jehož výsledkem je posloupnost $x_i \in R^n$, $i \in N$, taková, že

$$x_{i+1} = x_i + \alpha_i d_i, \quad (22)$$

kde směrový vektor $d_i \in R^n$ se určuje pomocí hodnot x_j , F_j , g_j , G_j , $1 \leq j \leq i$, a délka kroku $\alpha_i > 0$ se určuje na základě chování funkce $F : R^n \rightarrow R$ v okolí bodu $x_i \in R^n$.

Definice 14. Řekneme, že základní optimalizační metoda konverguje lokálně k bodu $x^* \in R^n$, existuje-li číslo $\bar{\delta} > 0$ takové, že $\|x_1 - x^*\| \leq \bar{\delta}$ implikuje $x \rightarrow x^*$.

Při vyšetřování lokální konvergence se často používá princip omezeného znehodnocení.

Definice 15. *Nechť x_i , $i \in N$, je posloupnost určená základní optimalizační metodou (22) a ξ_i , $i \in N$, je posloupnost veličin (čísel, vektorů, matic nebo podobných objektů). Existuje-li číslo $c > 0$ takové, že*

$$\|\xi_{i+1}\| \leq \|\xi_i\| + c \|s_i\|, \quad i \in N,$$

kde $s_i = \alpha_i d_i = x_{i+1} - x_i$, řekneme, že posloupnost ξ_i , $i \in N$, splňuje princip omezeného znehodnocení. Existují-li čísla $c_1 > 0$ a $c_2 > 0$ taková, že

$$\|\xi_{i+1}\| \leq c_1 \|\xi_i\| + c_2 \|s_i\|, \quad i \in N,$$

řekneme, že posloupnost ξ_i , $i \in N$, splňuje slabý princip omezeného znehodnocení.

Definice 16. Řekneme, že základní optimalizační metoda je globálně konvergentní, jestliže pro libovolný počáteční vektor $x_1 \in R^n$ buď existuje index $i \in N$ takový, že $g(x_i) = 0$, nebo platí

$$\liminf_{i \rightarrow \infty} \|g(x_i)\| = 0. \quad (23)$$

Poznámka 18. Není-li základní optimalizační metoda globálně konvergentní, existuje číslo $\underline{\varepsilon} > 0$ takové, že $\|g(x_i)\| \geq \underline{\varepsilon} \forall i \in N$ (stačí zvolit $\underline{\varepsilon} < \liminf_{i \rightarrow \infty} \|g(x_i)\|$). Proto budeme tvrzení (23) dokazovat tak, že přivedeme do sporu předpoklad, že $\|g(x_i)\| \geq \underline{\varepsilon} \forall i \in N$.

Mezi nejjednodušší a nejnámější optimalizační metody patří metoda největšího spádu a Newtonova metoda. Metoda největšího spádu je definována vztahy

$$d_i = -g(x_i),$$

$$\alpha_i = \arg \min_{\alpha \geq 0} F(x_i + \alpha d_i).$$

Výhody:

- (1) Metoda největšího spádu je globálně konvergentní.
- (2) Metoda největšího spádu používá pouze vektory dimenze n . Vyžaduje tedy $O(n)$ paměťových míst a $O(n)$ operací na iteraci.

Nevýhody:

- (3) Metoda největšího spádu vyžaduje přesný výběr délky kroku.
- (4) Metoda největšího spádu je pouze R -lineárně konvergentní s asymptotickou rychlostí

$$\limsup_{i \rightarrow \infty} \|x_i - x^*\|^{1/i} \leq \frac{\kappa(G(x^*)) - 1}{\kappa(G(x^*)) + 1}.$$

Odhad asymptotické rychlosti je obvykle realistický (není nadhodnocený). Jestliže $\kappa(G(x^*)) = 10^3$, potřebujeme ke snížení chyby $\|x - x^*\|$ o 4 řády zhruba 4600 iterací a jestliže $\kappa(G(x^*)) = 10^6$, potřebujeme ke snížení chyby $\|x - x^*\|$ o 8 řádů zhruba 9200000 iterací.

Newtonova metoda je definována vztahy

$$d_i = -G^{-1}(x_i)g(x_i),$$

$$\alpha_i = 1.$$

Výhody:

- (1) Newtonova metoda je Q – kvadraticky konvergentní. Pokud tato metoda konverguje, stačí k nalezení lokálního minima pouze několik iterací.
- (2) Newtonova metoda používá jednoduchý výběr délky kroku.

Nevýhody:

- (3) Newtonova je lokálně konvergentní, ale není globálně konvergentní. Pokud x_1 je daleko od x^* , nemusí tato metoda konvergovat.
- (4) Newtonova metoda používá matici řádu n a je třeba řešit soustavu n lineárních rovnic. Vyžaduje tedy $O(n^2)$ paměťových míst a $O(n^3)$ operací na iteraci.
- (5) Je třeba počítat druhé derivace.

Aby se odstranily nevýhody těchto jednoduchých metod, byly vyvinuty důmyslnější a tudíž i složitější metody. Můžeme je zhruba rozdělit na metody spádových směrů a metody s lokálně omezeným krokem. Metody spádových směrů byly vyvinuty z metody největšího spádu. Předně byl odstraněn požadavek přesného výběru délky kroku, který byl nahrazen slabšími (Wolfeho) podmínkami. Dále byla použitím principu sdružených směrů podstatně urychlena konvergence. Výsledkem tohoto vývoje jsou metody sdružených gradientů a metody s proměnnou metrikou.

Metody s lokálně omezeným krokem byly vyvinuty z Newtonovy metody tak, aby byla zaručena jejich globální konvergence i v případě, že Hessova matice není pozitivně definitní. Dále byl snížen počet operací, tím že není třeba hledat optimální lokálně omezený krok, stačí pouze nepřesné iterační přiblížení. Výsledkem jsou modifikace nepřesné Newtonovy metody s lokálně omezeným krokem a hybridní metody pro minimalizaci součtu čtverců.

1.5 Testování optimalizačních metod

Numerické testování a porovnávání optimalizačních metod je nezbytné k potvrzení jejich účinnosti a vhodnosti jejich použití pro zvolenou třídu optimalizačních úloh. Nejznámější sbírkou testovacích úloh je testovací prostředí CUTE [18], které obsahuje stovky úloh různých typů. Každá úloha je popsána posloupností příkazů speciálního vstupního jazyka v souboru typu SIF (standard input format) v adresáři SIF souborů. Prostředí CUTE je opatřeno preprocesorem, který z každého SIF souboru vygeneruje procedury realizující funkce popisující optimalizační úlohu. Některé optimalizační systémy, například systém UFO [149], obsahují rozhraní, které dovoluje přímo využívat prostředí CUTE. Nevýhodou prostředí CUTE je skutečnost, že nelze generovat procedury používající více testovacích funkcí v jednom běhu výpočtu (každou testovací úlohu je třeba použít zvlášť).

Kromě prostředí CUTE existuje celá řada specializovaných sbírek testovacích úloh. V této práci jsou uváděny výsledky získané pomocí systému UFO [149], který lze nalézt na www.cs.cas.cz/luksan/ufo. V následující tabulce jsou uvedeny některé sbírky testovacích úloh pro minimalizaci bez omezení, které jsou součástí systému UFO. Sbírkou TEST11, TEST14, TEST15, TEST18, TEST25, TEST28 jsou dostupné na www.cs.cas.cz/luksan/test.

Sbírka	Typ úlohy	počet úloh	citace
TEST01	Obecná hustá	15	–
TEST11	Obecná hustá	58	[145]
TEST12	Obecná hustá	73	[6]
TEST14	Obecná řídká	22	[151]
TEST15	Řídký součet čtverců	24	[151]
TEST18	Řídká soustava rovnic	44	[151]
TEST24	Hustý součet čtverců	80	–
TEST25	Obecná řídká	82	[144]
TEST26	Řídký součet čtverců	60	–
TEST28	Obecná hustá	92	[154]
TEST37	Hustá soustava rovnic	64	–

úlohu považujeme za řídkou, je-li zadána řídká struktura Hessovy nebo Jacobiovy matice. Husté úlohy ve sbírkách uvedených v tabulce jsou většinou také řídké, ale není zadána řídká struktura Hessovy nebo Jacobiovy matice.

Pro porovnání optimalizačních metod je výhodné používat výkonnostní profily, které berou v úvahu výsledky odpovídající jednotlivým úlohám. Výkonnostní profil $\rho_m(\tau)$ je definován vztahem

$$\rho_m(\tau) = \frac{\text{počet úloh kde } \log_2(\tau_{p,m}) \leq \tau}{\text{celkový počet úloh}},$$

kde $0 \leq \tau \leq \bar{\tau}$ a $\tau_{p,m}$ je podíl zvolené hodnoty (počtu vyčíslení hodnoty funkce nebo času výpočtu) potřebné k řešení úlohy p metodou m k nejmenší hodnotě potřebné k řešení úlohy p . Podíl $\tau_{p,m}$ je nekonečný (nebo velmi veliký) pokud metoda m nedokáže vyřešit úlohu p . Hodnota $\rho_m(\tau)$ pro $\tau = 0$ udává relativní počet testovacích úloh, pro které je metoda m nejúspěšnější (hodnota zvolené veličiny je minimální) a hodnota $\rho_m(\tau)$ pro $\tau = \infty$ udává relativní počet testovacích úloh které metoda m dokáže vyřešit. z výkonnostních profilů lze určit účinnost a robustnost dané metody: čím výše leží odpovídající křivka, tím je daná metoda efektivnější.

2 Metody spádových směrů

Metody spádových směrů jsou nejjednodušší třídou optimalizačních metod, která vznikla zobecněním metody největšího spádu. Směrový vektor d_i vystupující v (22) se vybírá tak, aby platilo $F(x_i + \alpha d_i) < F(x_i)$ pro $0 < \alpha < \tilde{\alpha}_i$, kde $\tilde{\alpha}_i > 0$. Jestliže $F \in C^1$, je tato podmínka splněna pokud $d_i^T g(x_i) < 0$.

2.1 Základní vlastnosti metod spádových směrů

V tomto oddílu budeme předpokládat, že $d_i \neq 0$ a $g_i \neq 0 \forall i \in N$ a označíme

$$\cos \theta_i = -\frac{d_i^T g_i}{\|d_i\| \|g_i\|} \quad (24)$$

směrové kosíny úhlů, které svírají směrové vektory d_i , $i \in N$, se záporně vzatými gradienty. Klíčový význam pro konstrukci metod spádových směrů má pojem spádovosti směrových vektorů.

Definice 17. Řekneme, že směrové vektory $d_i \in R^n$, $i \in N$, jsou spádové, jestliže platí

$$\cos \theta_i > 0 \quad \forall i \in N. \quad (S1a)$$

Řekneme, že směrové vektory $d_i \in R^n$, $i \in N$, jsou stejnoměrně spádové, jestliže existuje konstanta $0 < \varepsilon_0 \leq 1$ taková, že platí

$$\cos \theta_i \geq \varepsilon_0 \quad \forall i \in N. \quad (S1b)$$

Řekneme, že směrové vektory $d_i \in R^n$, $i \in N$, jsou dostatečně spádové, jestliže platí

$$\cos \theta_i \geq 1/C_i \quad \forall i \in N \quad (S1c)$$

a čísla C_i , $i \in N$, vyhovují rekurentním nerovnostem

$$C_{i+1} \leq C_i + \bar{C} \|s_i\|,$$

kde $s_i = x_{i+1} - x_i = \alpha_i d_i$ a kde $C_1 \geq 1$ a $\bar{C} \geq 0$ jsou vhodné konstanty.

Poznámka 19. Metoda největšího spádu je metodou stejnoměrně spádových směrů, neboť $d_i = -g_i$, takže $d_i^T g_i = -\|g_i\|^2 = -\|d_i\| \|g_i\|$ a (S1b) platí pro $\varepsilon_0 = 1$.

Poznámka 20. Definice dostatečné spádovosti se může zdát dosti umělá. Nicméně je tato vlastnost často velmi užitečná (věta 249). Podmínka dostatečné spádovosti je jedním z principů omezeného znehodnocení (definice 15), které se používají v konvergenčních důkazech. Poznamenejme, že z rekurentních nerovností pro čísla C_i , $i \in N$, plyne vztah

$$C_i \leq C_1 + \sum_{j=1}^{i-1} \bar{C} \|s_j\| \leq C_1 + \sum_{j=1}^i \bar{C} \|s_j\|. \quad (25)$$

Jsou-li směrové vektory stejnoměrně spádové, jsou též dostatečně spádové (stačí položit $C_1 = 1/\varepsilon_0$ a $\bar{C} = 0$). Za určitých předpokladů platí i obrácená implikace (věta 16).

Směrové vektory $d_i \in R^n$, $i \in N$, se často určují řešením soustav lineárních rovnic $B_i d_i = -g_i$.

Věta 10. Nechť $B_i d_i = -g_i$, kde B_i , $i \in N$, je posloupnost symetrických pozitivně definitních matic. Pak platí

$$\cos^2 \theta_i \geq \frac{1}{\kappa_i} \quad \forall i \in N, \quad (26)$$

kde κ_i je spektrální číslo podmíněnosti matice B_i .

Důkaz Podle předpokladu platí

$$-g_i = B_i d_i$$

a

$$-d_i = B_i^{-1} g_i,$$

takže

$$-d_i^T g_i = d_i^T B_i d_i \geq \underline{\lambda}_i \|d_i\|^2$$

a

$$-d_i^T g_i = g_i^T B_i^{-1} g_i \geq \frac{1}{\bar{\lambda}_i} \|g_i\|^2,$$

kde $\underline{\lambda}_i$ a $\bar{\lambda}_i$ je nejmenší a největší vlastní číslo matice B_i . Vynásobíme-li obě tyto nerovnosti, dostaneme

$$(-d_i^T g_i)^2 \geq \frac{\underline{\lambda}_i}{\bar{\lambda}_i} \|d_i\|^2 \|g_i\|^2 = \frac{1}{\kappa_i} \|d_i\|^2 \|g_i\|^2,$$

takže $\cos^2 \theta_i \geq 1/\kappa_i$. □

Poznámka 21. Podle věty 79 (vztah (305)) platí odhad (26), určuje-li se směrový vektor d_i metodou sdružených gradientů aplikovanou na soustavu lineárních rovnic $B_i d_i = -g_i$. Přitom soustavu lineárních rovnic není nutné řešit přesně, odhad platí v každém iteračním kroku metody sdružených gradientů.

Poznámka 22. Platí-li odhad (26), lze podmínky kladené na $\cos^2 \theta_i$ nahradit stejnými podmínkami, ve kterých místo $\cos^2 \theta_i$ vystupuje $1/\kappa_i$. Například podmínku (S1c) lze nahradit podmínkou $\kappa_i \leq C_i^2$, $i \in N$, kde $C_1 \geq 1$ a $C_{i+1} \leq C_i + \bar{C} \|s_i\|$, $i \in N$.

Další významnou součástí metod spádových směrů je výběr délky kroku, na který je třeba klást řadu omezení. Ukážeme na příkladech jaké problémy mohou nastat, pokud neklademe na délky kroku žádná omezení.

Příklad 2. Uvažujme kvadratickou funkci $F : R \rightarrow R$ danou vzorcem $F(x) = x^2$ a iterační proces (22), kde $x_1 = 2$ a $d_i = (-1)^i$, $\alpha_i = 2 + 3/2^i$, $i \in N$. Indukčním postupem se můžeme přesvědčit, že

$$\begin{aligned} x_i &= (-1)^{i-1} \frac{2^{i-1} + 1}{2^{i-1}}, \\ F(x_{i+1}) - F(x_i) &= \left(\frac{2^i + 1}{2^i} \right)^2 - \left(\frac{2^{i-1} + 1}{2^{i-1}} \right)^2 \\ &\leq 2 \left(\frac{2^i + 1}{2^i} - \frac{2^{i-1} + 1}{2^{i-1}} \right) = -\frac{1}{2^{i-1}} \rightarrow 0, \\ \alpha_i d_i^T g(x_i) &= -2 \frac{2^{i-1} + 1}{2^{i-1}} \left(2 + \frac{3}{2^i} \right) \rightarrow -4. \end{aligned}$$

Posloupnost $F(x_i)$, $i \in N$, je klesající, směrové vektory d_i , $i \in N$, jsou spádové (dokonce stejnoměrně), ale posloupnost x_i , $i \in N$, má dva hromadné body 1, -1, které nejsou stacionárními body funkce F (tím je bod $x^* = 0$, který je zároveň globálním minimem). Potíž je v tom, že kroky jsou příliš dlouhé a skutečný pokles $F(x_{i+1}) - F(x_i)$ je malý ve srovnání s předpovězeným poklesem $\alpha_i d_i^T g(x_i)$.

Příklad 3. Uvažujme kvadratickou funkci $F : R \rightarrow R$ danou vzorcem $F(x) = x^2$ a iterační proces (22), kde $x_1 = 2$ a $d_i = -1$, $\alpha_i = 1/2^i$, $i \in N$. Pak

$$x_i = 2 - \sum_{j=1}^{i-1} \frac{1}{2^j} = 2 - \left(1 - \frac{1}{2^{i-1}}\right) = \frac{2^{i-1} + 1}{2^{i-1}} \rightarrow 1,$$

$$\frac{d_i^T g(x_{i+1})}{d_i^T g(x_i)} = \frac{2^i + 1}{2^i + 2} \rightarrow 1.$$

Posloupnost $F(x_i)$, $i \in N$, je klesající, směrové vektory d_i , $i \in N$, jsou spádové (dokonce stejnoměrně), ale posloupnost x_i , $i \in N$, má hromadný bod 1, který není stacionárním bodem funkce F . Potíž je v tom, že kroky jsou příliš krátké a směrová derivace se dostatečně nezvětší.

Abychom vyloučili tyto případy, je třeba klást na délky kroku $\alpha_i > 0$, $i \in N$, další dodatečné podmínky.

Definice 18. Řekneme, že délka kroku $\alpha_i > 0$, $i \in N$, splňuje Armijovu podmínku, jestliže existuje číslo $0 < \varepsilon_1 < 1$ (nezávislé na indexu $i \in N$) takové, že

$$F_{i+1} - F_i \leq \varepsilon_1 \alpha_i d_i^T g_i. \quad (\text{S2a})$$

Řekneme, že délka kroku $\alpha_i > 0$, $i \in N$, splňuje Wolfovo podmínku, jestliže existují čísla $0 < \varepsilon_1 < \varepsilon_2 < 1$ a $\varepsilon_3 \geq 0$ (nezávislá na indexu $i \in N$) taková, že platí (S2a) a

$$\varepsilon_2 d_i^T g_i \leq d_i^T g_{i+1} \leq \varepsilon_3 |d_i^T g_i|. \quad (\text{S3a})$$

Řekneme, že délka kroku $\alpha_i > 0$, $i \in N$, splňuje Goldsteinovu podmínku, existují-li čísla $0 < \varepsilon_1 < \varepsilon_2 < 1$ (nezávislá na indexu $i \in N$) taková, že platí (S2a) a

$$F_{i+1} - F_i \geq \varepsilon_2 \alpha_i d_i^T g_i. \quad (\text{S3b})$$

Poznámka 23. Při vyšetřování globální konvergence vystačíme s nerovnostmi $0 < \varepsilon_1 < \varepsilon_2 < 1$. Pro zaručení superlineární konvergence (věta 20) je třeba, aby platilo $0 < \varepsilon_1 < 1/2$ a $\varepsilon_1 < \varepsilon_2 < 1$ (v případě podmínky (S3b) navíc $1/2 < \varepsilon_2 < 1$).

Poznámka 24. Existují různé varianty Wolfovo podmínky:

- (a) Slabá Wolfovo podmínka, kdy $\varepsilon_3 = \infty$, takže druhá nerovnost v (S3a) odpadne.
- (b) Obecná Wolfovo podmínka, kdy $0 \leq \varepsilon_3 < \infty$.
- (c) Silná Wolfovo podmínka, kdy $\varepsilon_3 = \varepsilon_2$.
- (d) Přesný výběr délky kroku, kdy $\varepsilon_3 = \varepsilon_2 = 0$, takže $d_i^T g_{i+1} = 0$. Obvykle se přesným výběrem délky kroku rozumí nalezení lokálního minima funkce $F(x_i + \alpha d_i)$ s nejmenší hodnotou parametru α .

Poznámka 25. Armijova podmínka (S2a) je součástí zbylých dvou podmínek. Samostatně ji lze použít v Armijově výběru délky kroku. V tomto případě je $\alpha_i > 0$ prvním členem vyhovující podmínce (S2a) v posloupnosti α_i^j , $j \in N$, takové, že $\alpha_i^1 \geq \underline{\alpha} \|g_i\| / \|d_i\|$, a

$$\underline{\beta} \alpha_i^j \leq \alpha_i^{j+1} \leq \bar{\beta} \alpha_i^j \quad \forall j \in N,$$

kde $\underline{\alpha} > 0$ a $0 < \underline{\beta} \leq \bar{\beta} < 1$ jsou konstanty nezávislé na indexu $i \in N$.

Podmínky (S1)–(S3) tvoří základ definice metod spádových směrů.

Definice 19. Řekneme, že základní optimalizační metoda $x_{i+1} = x_i + \alpha_i d_i$, $i \in N$, je metodou spádových směrů, jestliže směrové vektory $d_i \in R^n$, $i \in N$, jsou spádové (podmínka (S1a)) a délky kroku $\alpha_i > 0$, $i \in N$, se vybírají tak, aby byla splněna zobecněná Wolfeho podmínka, nebo Goldsteinova podmínka, nebo se použije Armijův výběr délky kroku. Řekneme, že základní optimalizační metoda $x_{i+1} = x_i + \alpha_i d_i$, $i \in N$, je metodou stejnoměrně spádových směrů, je-li metodou spádových směrů a platí-li (S1b). Řekneme, že základní optimalizační metoda $x_{i+1} = x_i + \alpha_i d_i$, $i \in N$, je metodou dostatečně spádových směrů, je-li metodou spádových směrů a platí-li (S1c).

Poznámka 26. Při realizaci metod sdružených gradientů odvozených z metody největšího spádu se používá silná Wolfeho podmínka s $0 < \varepsilon_1 < \varepsilon_2 < 1/2$ a $\varepsilon_3 = \varepsilon_2$. Při realizaci metod s proměnnou metrikou odvozených z Newtonovy metody (kde $\alpha_i \rightarrow 1$ pro $i \rightarrow \infty$) se používá slabá Wolfeho podmínka s $0 < \varepsilon_1 < 1/2$, $\varepsilon_1 < \varepsilon_2 < 1$ a $\varepsilon_3 = \infty$. Při realizaci metod založených na numerickém výpočtu gradientů se používá Goldsteinova podmínka s $0 < \varepsilon_1 < 1/2 < \varepsilon_2 < 1$ (obvykle $\varepsilon_2 = 1 - \varepsilon_1$). Při realizaci metod pro nehladké úlohy se používá Armijův výběr délky kroku s $0 < \varepsilon_1 < 1/2$.

Lemma 4. (Konzistence) Nechť funkce $F \in C^1 : \mathcal{D} \rightarrow R$ splňuje předpoklady F1 a F3 a směrový vektor $d_i \in R^n$ vyhovuje podmínce (S1a). Pak zobecněná Wolfeho podmínka, Goldsteinova podmínka i Armijův výběr délky kroku jsou konzistentní v tom smyslu, že existuje délka kroku $\alpha_i > 0$, která daný požadavek splňuje.

Důkaz (a) Nechť $0 < \varepsilon_1 < \varepsilon_2 < 1$ a nechť $\tilde{\alpha}_i \geq 0$ je největší číslo takové, že

$$F(x_i + \alpha d_i) - F_i \leq \varepsilon_1 \alpha d_i^T g_i, \quad 0 \leq \alpha \leq \tilde{\alpha}. \quad (27)$$

Jelikož $d_i^T g_i < 0$, platí $\tilde{\alpha}_i > 0$ (věta 1). Podle předpokladu F1 platí $F(x_i + \tilde{\alpha}_i d_i) \geq \underline{F}$, což spolu s (27) dává $\tilde{\alpha}_i \leq (\underline{F} - F_i) / (\varepsilon_1 d_i^T g_i)$, takže číslo $\tilde{\alpha}_i$ je konečné. Ukážeme nejprve, že

$$F(x_i + \tilde{\alpha}_i d_i) - F_i = \varepsilon_1 \tilde{\alpha}_i d_i^T g_i > \varepsilon_2 \tilde{\alpha}_i d_i^T g_i, \quad (28)$$

$$d_i^T g(x_i + \tilde{\alpha}_i d_i) \geq \varepsilon_1 d_i^T g_i > \varepsilon_2 d_i^T g_i \quad (29)$$

(neboť $d_i^T g_i < 0$), takže délka kroku $\alpha_i = \tilde{\alpha}_i$ splňuje slabou Wolfeho podmínku i Goldsteinovu podmínku. Slabá Wolfeho podmínka i Goldsteinova podmínka jsou tedy konzistentní. Rovnost (28) plyne ze spojitosti funkce $F : \mathcal{D} \rightarrow R$, nerovnost (29) dokážeme sporem. Předpokládejme, že

$$d_i^T g(x_i + \tilde{\alpha}_i d_i) = \varepsilon d_i^T g_i < \varepsilon_1 d_i^T g_i \quad (30)$$

pro nějaké číslo $\varepsilon > \varepsilon_1$. Jelikož množina \mathcal{D} je otevřená, existuje číslo $\delta > 0$ takové, že $x_i + \alpha d_i \in \mathcal{D}$, pokud $(\alpha - \tilde{\alpha}_i) \|d_i\| < \delta$. Pro takové $\alpha > \tilde{\alpha}_i$ podle (13), (28) a (30) platí

$$\begin{aligned} F(x_i + \alpha d_i) - F_i &\leq F(x_i + \tilde{\alpha}_i d_i) - F_i + d_i^T g(x_i + \tilde{\alpha}_i d_i)(\alpha - \tilde{\alpha}_i) + \overline{G} \|d_i\|^2 (\alpha - \tilde{\alpha}_i)^2 \\ &= \varepsilon_1 \tilde{\alpha}_i d_i^T g_i + \varepsilon (\alpha - \tilde{\alpha}_i) d_i^T g_i + \overline{G} \|d_i\|^2 (\alpha - \tilde{\alpha}_i)^2 \\ &= \varepsilon_1 \alpha d_i^T g_i - (\varepsilon_1 - \varepsilon) (\alpha - \tilde{\alpha}_i) d_i^T g_i + \overline{G} \|d_i\|^2 (\alpha - \tilde{\alpha}_i)^2. \end{aligned}$$

Nechť $0 < \lambda < 1$ je libovolné číslo takové, že $\lambda(\varepsilon_1 - \varepsilon) d_i^T g_i / (\overline{G} \|d_i\|) < \delta$. Pak pro

$$\alpha = \tilde{\alpha}_i + \lambda \frac{(\varepsilon_1 - \varepsilon) d_i^T g_i}{\overline{G} \|d_i\|^2} > \tilde{\alpha}_i$$

platí $x_i + \alpha d_i \in \mathcal{D}$ a

$$F(x_i + \alpha d_i) - F_i \leq \varepsilon_1 \alpha d_i^T g_i - \lambda(1 - \lambda) \frac{(\varepsilon - \varepsilon_1)^2 (d_i^T g_i)^2}{\overline{G} \|d_i\|^2} < \varepsilon_1 \alpha d_i^T g_i,$$

což je spor, neboť $\tilde{\alpha}_i$ je největší číslo splňující podmínku (27).

(b) Necht $\varepsilon_3 \geq 0$. Jestliže $d_i^T g(x_i + \tilde{\alpha}_i d_i) \leq \varepsilon_3 |d_i^T g_i|$, splňuje délka kroku $\alpha = \tilde{\alpha}_i$ zobecněnou Wolfoho podmínku. Jestliže $d_i^T g(x_i + \tilde{\alpha}_i d_i) > \varepsilon_3 |d_i^T g_i|$, pak z nerovnosti $d_i^T g_i < 0$ a ze spojitě diferencovatelnosti funkce F plyne existence čísla $0 < \alpha_i < \tilde{\alpha}_i$ takového, že $d_i^T g(x_i + \alpha_i d_i) = \varepsilon_3 |d_i^T g_i|$. Tato délka kroku splňuje podmínku (S3a) a podle (27) i podmínku (S2a), takže zobecněná Wolfoho podmínka je konzistentní.

(c) Jelikož $0 < \tilde{\alpha}_i < \infty$, $0 < \alpha_i^1 < \infty$ a $0 < \underline{\beta} < \bar{\beta} < 1$, existuje číslo $j \in N$ takové, že pro $\alpha_i = \alpha_i^j$ platí

$$0 < \underline{\beta}^{j-1} \alpha_i^1 \leq \alpha_i \leq \bar{\beta}^{j-1} \alpha_i^1 \leq \tilde{\alpha}_i,$$

což dokazuje konzistenci Armijova výběru délky kroku. \square

V definici 17 záleží pouze na velikosti směrového kosínu $\cos \theta_i$, nikoli na velikosti normy $\|d_i\|$. Z teoretických důvodů je však vhodné, aby tato norma nebyla příliš malá nebo příliš velká ve srovnání s normou gradientu.

Definice 20. Řekneme, že základní optimalizační metoda $x_{i+1} = x_i + \alpha_i d_i$, $i \in N$, je metodou gradientního typu, existují-li čísla $0 < \underline{d} \leq \bar{d}$ taková, že

$$\underline{d} \|g_i\| \leq \|d_i\| \leq \bar{d} \|g_i\|, \quad \forall i \in N \quad (31)$$

Je-li metoda spádových směrů metodou gradientního typu, můžeme podíl $\|g_i\|/\|d_i\|$, vystupující v definici Armijova výběru délky kroku (a také ve vzorcích použitých v dalších oddílech) vynechat a volit $\alpha_i^1 = 1$.

Poznámka 27. Jsou-li splněny předpoklady věty 10 (platí-li $B_i d_i = -g_i$) a existují-li čísla $0 < \underline{B} \leq \bar{B}$ taková, že $\underline{B} \leq \lambda(B_i) \leq \bar{\lambda}(B_i) \leq \bar{B}$, $i \in N$, je výsledná optimalizační metoda metodou stejnoměrně spádových směrů gradientního typu (platí (31) s $\underline{d} = 1/\bar{B}$, $\bar{d} = 1/\underline{B}$ a (S12b) s $\varepsilon_0^2 = \underline{B}/\bar{B}$).

2.2 Globální konvergence

Nyní budeme studovat globální konvergenci metod spádových směrů. Nejprve dokážeme pomocnou větu, která zdůvodňuje použití podmínek (S2)–(S3).

Lemma 5. Necht funkce $F \in \mathcal{C}^1 : \mathcal{D} \rightarrow \mathbb{R}$ splňuje předpoklady F1 a F3, směrový vektor $d_i \in \mathbb{R}^n$ vyhovuje podmínce (S1a) a délka kroku $\alpha_i > 0$ je určena Armijovým výběrem nebo tak, že splňuje podmínku (S2a) a některou z podmínek (S3a), (S3b). Pak existuje konstanta $\varepsilon_4 > 0$ taková, že pro libovolný index $i \in N$ platí

$$\alpha_i \geq -\frac{\varepsilon_4 d_i^T g_i}{\bar{G} \|d_i\|^2} = \frac{\varepsilon_4 \cos \theta_i \|g_i\|}{\bar{G} \|d_i\|} \quad (32)$$

a

$$F_{i+1} - F_i \leq -\frac{\varepsilon_1 \varepsilon_4 (d_i^T g_i)^2}{\bar{G} \|d_i\|^2} = -\frac{\varepsilon_1 \varepsilon_4}{\bar{G}} \cos^2 \theta_i \|g_i\|^2. \quad (33)$$

Důkaz Nerovnost (33) plyne bezprostředně z nerovnosti (32), neboť podle (S2a) platí

$$F_{i+1} - F_i \leq \varepsilon_1 \alpha_i d_i^T g_i \leq -\frac{\varepsilon_1 \varepsilon_4 (d_i^T g_i)^2}{\bar{G} \|d_i\|^2} = -\frac{\varepsilon_1 \varepsilon_4 \cos^2 \theta_i}{\bar{G}} \|g_i\|^2.$$

Zbývá tedy dokázat nerovnost (32).

(a) Předpokládejme nejprve, že $0 < \alpha_i \leq \tilde{\alpha}_i$, kde $\tilde{\alpha}_i > 0$ je hodnota použitá v důkazu lemmatu 4. Pak $x + \alpha d_i \in \mathcal{D}$ pro $0 < \alpha \leq \alpha_i$, takže lze použít předpoklad F3. Platí-li (S3a), můžeme podle (17) psát

$$\varepsilon_2 d_i^T g_i \leq d_i^T g(x_i + \alpha_i d_i) \leq d_i^T g_i + \alpha_i \bar{G} \|d_i\|^2,$$

neboli

$$\alpha_i \geq \frac{(\varepsilon_2 - 1) d_i^T g_i}{\bar{G} \|d_i\|^2} = \frac{(1 - \varepsilon_2) \cos \theta_i \|g_i\|}{\bar{G} \|d_i\|},$$

takže platí (32) s $\varepsilon_4 = 1 - \varepsilon_2 > 0$. Platí-li (S3b), můžeme s použitím odhadu (13) psát

$$\varepsilon_2 \alpha_i d_i^T g_i \leq F_{i+1} - F_i \leq \alpha_i d_i^T g_i + \alpha_i^2 \bar{G} \|d_i\|^2,$$

neboli

$$\alpha_i \geq \frac{(\varepsilon_2 - 1) d_i^T g_i}{\bar{G} \|d_i\|^2} = \frac{(1 - \varepsilon_2) \cos \theta_i \|g_i\|}{\bar{G} \|d_i\|},$$

takže platí (32) s $\varepsilon_4 = 1 - \varepsilon_2 > 0$.

(b) Necht $\alpha_i \geq \tilde{\alpha}_i$. Protože hodnota $\tilde{\alpha}_i > 0$ splňuje podmínku (S3b) s $\varepsilon_2 = \varepsilon_1$ (důkaz lemmatu 4), platí

$$\alpha_i \geq \tilde{\alpha}_i \geq \frac{(\varepsilon_1 - 1) d_i^T g_i}{\bar{G} \|d_i\|^2} = \frac{(1 - \varepsilon_1) \cos \theta_i \|g_i\|}{\bar{G} \|d_i\|}.$$

takže platí (32) s $\varepsilon_4 = 1 - \varepsilon_1 > 0$.

(c) Používáme-li Armijův výběr délky kroku, pak buď $\alpha_i = \alpha_i^1$, takže platí (32) s $\varepsilon_4 = \underline{\alpha} \bar{G} > 0$, nebo $\alpha_i / \beta \geq \tilde{\alpha}_i$ takže platí (32) s $\varepsilon_4 = \underline{\beta}(1 - \varepsilon_1) > 0$. \square

Poznámka 28. Jsou-li splněny předpoklady lemmatu 5, platí

$$\sum_{i=1}^{\infty} \frac{(d_i^T g_i)^2}{\|d_i\|^2} < \infty. \quad (34)$$

To plyne bezprostředně z (33), neboť

$$F_1 - \underline{F} \geq \sum_{i=1}^{\infty} (F_i - F_{i+1}) \geq \sum_{i=1}^{\infty} \frac{\varepsilon_1 \varepsilon_4 (d_i^T g_i)^2}{\bar{G} \|d_i\|^2}$$

a výraz na levé straně je konečný (podrobnější argumentaci lze nalézt v důkazu věty 11).

Poznámka 29. V některých případech, například u metod sdružených gradientů, lze místo nerovnosti (S1b) dokázat nerovnost

$$-d_i^T g_i \geq \underline{d} \|g_i\|^2, \quad \forall i \in N, \quad (35)$$

kde $\underline{d} > 0$. Pak podle (34) platí

$$\sum_{i=1}^{\infty} \frac{\|g_i\|^4}{\|d_i\|^2} < \infty. \quad (36)$$

Jestliže navíc

$$\|d_i\| \leq \bar{d} \|g_i\|, \quad \forall i \in N, \quad (37)$$

kde $\bar{d} \geq \underline{d}$, je uvažovaná metoda metodou stejnoměrně spádových směrů gradientního typu (platí (31) a (S1b) s $\varepsilon_0 = \underline{d}/\bar{d}$).

Poznámka 30. Podmínka (35) sama o sobě nezaručuje globální konvergenci metody spádových směrů. Metoda je však globálně konvergentní, platí-li (35) a navíc (37) (poznámka 29) nebo

$$\sum_{i=1}^{\infty} \frac{1}{\|d_i\|^2} = \infty. \quad (38)$$

Jestliže totiž $\|g_i\| \geq \underline{\varepsilon} \forall i \in N$ (poznámka 18), pak podle (38) platí

$$\sum_{i=1}^{\infty} \frac{\|g_i\|^4}{\|d_i\|^2} \geq \sum_{i=1}^{\infty} \frac{\underline{\varepsilon}^4}{\|d_i\|^2} = \infty,$$

což je ve sporu s (36). Rovnost (38) je splněna například tehdy, když $\|d_i\|^2 \leq \bar{c}i$, $i \in N$, pro nějakou konstantu $\bar{c} > 0$.

Věta 11. (Globální konvergence) *Nechť funkce $F \in C^1 : \mathcal{D} \rightarrow \mathbb{R}$ splňuje předpoklady F1 a F3. Pak metoda spádových směrů, pro kterou platí*

$$\sum_{i=1}^{\infty} \cos^2 \theta_i = \infty \quad (39)$$

je globálně konvergentní.

Důkaz Použijeme-li (33), můžeme psát

$$F_{i+1} = F_1 + \sum_{j=1}^i (F_{j+1} - F_j) \leq F_1 - \frac{\varepsilon_1 \varepsilon_4}{G} \sum_{j=1}^i \cos^2 \theta_j \|g_j\|^2.$$

Podle (33) je posloupnost F_i , $i \in N$ klesající a podle předpokladu F1 je zdola omezená. Existuje tedy limita

$$\underline{F} \leq \lim_{i \rightarrow \infty} F_i \leq F_1 - (\varepsilon_1 \varepsilon_4 / \bar{G}) \sum_{i=1}^{\infty} \cos^2 \theta_i \|g_i\|^2,$$

takže

$$\sum_{i=1}^{\infty} \cos^2 \theta_i \|g_i\|^2 \leq \frac{(F_1 - \underline{F}) \bar{G}}{\varepsilon_1 \varepsilon_4} < \infty.$$

Předpokládejme, že neplatí $\liminf_{i \rightarrow \infty} \|g_i\| = 0$. Pak existuje konstanta $\underline{\varepsilon} > 0$ taková, že $\|g_i\| \geq \underline{\varepsilon} \forall i \in N$. Platí tedy

$$\underline{\varepsilon}^2 \sum_{i=1}^{\infty} \cos^2 \theta_i \leq \sum_{i=1}^{\infty} \cos^2 \theta_i \|g_i\|^2 < \infty,$$

což je ve sporu s předpokladem věty. □

Poznámka 31. Pro metodu stejnoměrně spádových směrů platí (S1b), takže

$$\varepsilon_0^2 \sum_{i=1}^{\infty} \|g_i\|^2 \leq \sum_{i=1}^{\infty} \cos^2 \theta_i \|g_i\|^2 < \infty,$$

což dává $\|g_i\| \rightarrow 0$ pro $i \rightarrow \infty$. Speciálně metoda největšího spádu, která generuje stejnoměrně spádové směry, je globálně konvergentní a platí $\|g_i\| \rightarrow 0$ pro $i \rightarrow \infty$.

Poznámka 32. Podle věty 10 a věty 11 je metoda spádových směrů používající směrové vektory $d_i \in R^n$, $i \in N$, určené řešením soustav lineárních rovnic $B_i d_i = -g_i$ globálně konvergentní, platí-li

$$\sum_{i=1}^{\infty} \frac{1}{\kappa_i} = \infty, \quad (40)$$

kde κ_i jsou spektrální čísla podmíněnosti matic B_i . Jestliže existuje číslo $\bar{\kappa} > 0$ takové že $\kappa_i \leq \bar{\kappa} \forall i \in N$, je tato metoda metodou stejnoměrně spádových směrů (s $\varepsilon_0^2 = 1/\bar{\kappa}$) a platí $\|g_i\| \rightarrow 0$ pro $i \rightarrow \infty$.

Poznámka 33. Podmínka 39 je splněna například tehdy, existuje-li konstanta $0 < c \leq 1$ taková, že platí buď

$$\sum_{j=1}^i \cos^2 \theta_j \geq c i, \quad i \in N,$$

nebo

$$\cos^2 \theta_i \geq \frac{c}{i}, \quad i \in N.$$

Označíme-li $\kappa_i = 1/\cos^2 \theta_i$, je poslední nerovnost splněna například tehdy, existuje-li konstanta $\kappa > 0$ taková, že $\kappa_i \leq \kappa i$, $i \in N$. Zvolíme-li $\kappa \geq \kappa_1$, je tato podmínka splněna, pokud $\kappa_{i+1} - \kappa_i \leq \kappa$, $i \in N$.

Poznámka 34. Větu 11 lze použít ke globalizaci metod spádových směrů pomocí restartování. Restartováním rozumíme přerušování a nové spuštění iteračního procesu tak, aby v iteračním kroku po restartu byla splněna podmínka (S1b) (pokládáme například $d_i = -g_i$). Restartování se provádí buď tehdy, je-li porušena podmínka (S1b), pak dostaneme stejnoměrnou metodu spádových směrů, nebo cyklicky v krocích s indexy $i = mk + 1$, kde $m \geq n$ a $k \in N$. Při cyklickém restartování platí

$$\sum_{i=1}^{\infty} \cos^2 \theta_i \geq \sum_{k=1}^{\infty} \cos^2 \theta_{mk+1} \geq \sum_{k=1}^{\infty} \varepsilon_0^2 = \infty,$$

takže jsou splněny předpoklady věty 11 a metoda spádových směrů je globálně konvergentní.

Ukážeme, že metoda dostatečně spádových směrů je globálně konvergentní

Lemma 6. *Nechť $0 \leq z_i < 1$, $i \in N$, přičemž $\sum_{i=1}^{\infty} z_i < \infty$. Pak platí*

$$0 < \prod_{i=1}^{\infty} (1 - z_i) \leq \prod_{i=1}^{\infty} (1 + z_i) < \infty \quad (41)$$

Důkaz Z Taylorova rozvoje funkce $\exp(z_i)$ podle mocnin proměnné z_i plyne nerovnost $1 + z_i \leq \exp(z_i)$. Platí tedy

$$\prod_{i=1}^{\infty} (1 + z_i) \leq \exp\left(\sum_{i=1}^{\infty} z_i\right) < \infty, \quad (42)$$

což dokazuje pravou nerovnost v (41). Jelikož z $\sum_{i=1}^{\infty} z_i < \infty$ plyne $z_i \rightarrow 0$, existuje index $k \in N$ takový, že $z_i < 1/2$ a tedy $z_i/(1 - z_i) \leq 2z_i < 1 \forall i \geq k$. Můžeme tedy psát

$$\begin{aligned} \frac{1}{\prod_{i=1}^{\infty} (1 - z_i)} &= \prod_{i=1}^{\infty} \left(1 + \frac{z_i}{1 - z_i}\right) \leq \prod_{i=1}^{k-1} \left(1 + \frac{z_i}{1 - z_i}\right) + \exp\left(\sum_{i=k}^{\infty} \frac{z_i}{1 - z_i}\right) \\ &\leq \prod_{i=1}^{k-1} \left(1 + \frac{z_i}{1 - z_i}\right) + 2 \exp\left(\sum_{i=k}^{\infty} z_i\right) < \infty, \end{aligned}$$

což dokazuje levou nerovnost v (41). □

Věta 12. *Nechť funkce $F \in C^1 : \mathcal{D} \rightarrow R$ splňuje předpoklady F1 a F3. Pak metoda dostatečně spádových směrů je globálně konvergentní.*

Důkaz Předpokládejme, že neplatí $\liminf_{i \rightarrow \infty} \|g_i\| = 0$. Pak nutně existuje konstanta $\underline{\varepsilon} > 0$ taková, že $\|g_i\| \geq \underline{\varepsilon} \forall i \in N$. Použijeme-li předpoklad F1, nerovnost (S2a) a vztahy (24), (25), dostaneme (podobně jako v důkazu věty 11)

$$\begin{aligned} F_1 - \underline{F} &\geq \sum_{i=1}^{\infty} (F_i - F_{i+1}) \geq -\varepsilon_1 \sum_{i=1}^{\infty} s_i^T g_i = \varepsilon_1 \sum_{i=1}^{\infty} \cos \theta_i \|s_i\| \|g_i\| \\ &\geq \underline{\varepsilon} \varepsilon_1 \sum_{i=1}^{\infty} \cos \theta_i \|s_i\| \geq \frac{\underline{\varepsilon} \varepsilon_1}{\underline{C}} \sum_{i=1}^{\infty} \frac{\overline{C} \|s_i\|}{C_1 + \sum_{j=1}^i \overline{C} \|s_j\|} \triangleq \frac{\underline{\varepsilon} \varepsilon_1}{\underline{C}} \sum_{i=1}^{\infty} z_i, \end{aligned}$$

takže součet na pravé straně je konečný. Můžeme tedy použít levou nerovnost v (41), s jejíž pomocí dostaneme

$$\prod_{i=1}^{\infty} \left(1 - \frac{\overline{C} \|s_i\|}{C_1 + \sum_{j=1}^i \overline{C} \|s_j\|} \right) = \prod_{i=1}^{\infty} (1 - z_i) > 0.$$

Existuje tedy číslo $0 < \underline{C} < 1$ takové že

$$\underline{C} \leq \prod_{i=1}^k \left(1 - \frac{\overline{C} \|s_i\|}{C_1 + \sum_{j=1}^i \overline{C} \|s_j\|} \right) = \prod_{i=1}^k \frac{C_1 + \sum_{j=1}^{i-1} \overline{C} \|s_j\|}{C_1 + \sum_{j=1}^i \overline{C} \|s_j\|} = \frac{C_1}{C_1 + \sum_{j=1}^k \overline{C} \|s_j\|}$$

$\forall k \in N$, neboli

$$C_k \leq C_1 + \sum_{j=1}^k \overline{C} \|s_j\| \leq \frac{C_1}{\underline{C}},$$

což spolu s předpoklady věty dává $\cos \theta_k \geq 1/C_k \geq \varepsilon_0 \forall k \in N$, kde $\varepsilon_0 = \underline{C}/C_1$. To je však spor, neboť stejnoměrná metoda spádových směrů je podle poznámky 31 globálně konvergentní. \square

Ukážeme ještě jeden způsob, jak lze konstruovat globálně konvergentní metody pomocí korekcí směrových vektorů, který je obvykle šetrnější než způsob uvedený v poznámce 34.

Věta 13. *Uvažujme metodu spádových směrů, která používá směrové vektory*

$$d_i = -H_i g_i - \sigma \gamma_i \|H_i g_i\| g_i,$$

kde H_i , $i \in N$, jsou pozitivně semidefinitní matice takové, že $H_i g_i \neq 0$, kde $\gamma_i = \min(1, 1/\|g_i\|)$ a kde $\sigma > 0$ je číslo, které nezávisí na indexu $i \in N$. Splňuje-li funkce $F \in C^1 : \mathcal{D} \rightarrow R$ předpoklady F1 a F3, je tato metoda globálně konvergentní.

Důkaz Nechť $d_i = -H_i g_i - \sigma \gamma_i \|H_i g_i\| g_i$, kde $H_i g_i \neq 0$ a $g_i^T H_i g_i \geq 0$. Pak platí

$$\begin{aligned} d_i^T d_i &= \|H_i g_i\|^2 + 2\sigma \gamma_i g_i^T H_i g_i \|H_i g_i\| + \sigma^2 \gamma_i^2 \|H_i g_i\|^2 \|g_i\|^2 \\ &\leq (1 + 2\sigma \gamma_i \|g_i\| + \sigma^2 \gamma_i^2 \|g_i\|^2) \|H_i g_i\|^2 = (1 + \sigma \gamma_i \|g_i\|)^2 \|H_i g_i\|^2 \end{aligned}$$

a

$$-d_i^T g_i = g_i^T H_i g_i + \sigma \gamma_i \|H_i g_i\| \|g_i\|^2 \geq \sigma \gamma_i \|H_i g_i\| \|g_i\|^2.$$

Můžeme tedy psát

$$\frac{-d_i^T g_i}{\|d_i\| \|g_i\|} \geq \frac{\sigma \gamma_i \|H_i g_i\| \|g_i\|^2}{(1 + \sigma \gamma_i \|g_i\|) \|H_i g_i\| \|g_i\|} = \frac{\sigma \gamma_i \|g_i\|}{1 + \sigma \gamma_i \|g_i\|}.$$

Předpokládejme, že neplatí $\liminf_{i \rightarrow \infty} \|g_i\| = 0$. Pak nutně existuje konstanta $0 < \underline{\varepsilon} < 1$ taková, že $\|g_i\| \geq \underline{\varepsilon} \forall i \in N$. Pro $\gamma_i = 1/\|g_i\|$ platí

$$\frac{-d_i^T g_i}{\|d_i\| \|g_i\|} \geq \frac{\sigma}{1 + \sigma} \geq \frac{\sigma \underline{\varepsilon}}{1 + \sigma \underline{\varepsilon}}$$

a pro $\gamma_i = 1$ platí

$$\frac{-d_i^T g_i}{\|d_i\| \|g_i\|} \geq \frac{\sigma \|g_i\|}{1 + \sigma \|g_i\|} \geq \frac{\sigma \underline{\varepsilon}}{1 + \sigma \underline{\varepsilon}},$$

neboť funkce $t/(1+t)$ je pro $t > 0$ rostoucí. Směrové vektory d_i , $i \in N$, jsou tedy stejnoměrně spádové, což podle poznámky 31 implikuje $\|g_i\| \rightarrow 0$. To je však ve sporu s předpokladem, že $\|g_i\| \geq \underline{\varepsilon} \forall i \in N$. \square

Poznámka 35. Metody s proměnnou metrikou používají směrové vektory $d_i = -H_i g_i$, $i \in N$, kde H_i , $i \in N$, jsou pozitivně definitní matice. Věta 110 tvrdí, že metody s proměnnou metrikou jsou globálně konvergentní, splňuje-li funkce $F \in \mathcal{C}^2 : R^n \rightarrow R$ předpoklady F1, F4, F5. Bez požadavku stejnoměrné konvexity (předpoklad F5) tato věta neplatí. Věta 13 dává návod, jak lze metody s proměnnou metrikou korigovat tak, aby byly globálně konvergentní i tehdy, jsou-li splněny pouze předpoklady F1 a F3 (jiný způsob korekce metod s proměnnou metrikou je uveden v poznámce 178). Poznamenejme, že číslo $\sigma > 0$ volíme obvykle velmi malé, například $\sigma = 10^{-12}$.

Je-li metoda spádových směru globálně konvergentní (definice 16), nemusí ještě platit $x_i \rightarrow x^*$. Splňuje-li funkce $F : \mathcal{D}_F \rightarrow R$ předpoklad F2 nemůže posloupnost $x_i \in R^n$, $i \in N$, divergovat, může však mít více hromadných bodů. Ukážeme nyní, že vyhovuje-li nějaký hromadný bod $x^* \in R^n$ posloupnosti, generované metodou stejnoměrně spádových směrů, postačujícím podmínkám pro lokální minimum (věta 4), pak platí $x_i \rightarrow x^*$.

Věta 14. *Nechť funkce $F \in \mathcal{C}^1 : \mathcal{D} \rightarrow R$ splňuje předpoklady F1 a F2 a nechť $x^* \in \mathcal{D}$ je hromadným bodem posloupnosti $x_i \in R^n$, $i \in N$, generované metodou stejnoměrně spádových směrů. Pak, vyhovuje-li bod $x^* \in R^n$ předpokladům věty 4, platí $x_i \rightarrow x^*$.*

Důkaz Protože bod $x^* \in \mathcal{D}$ vyhovuje předpokladům věty 4, platí $g(x^*) = 0$ a $0 < \underline{\lambda}(G(x^*)) \leq \bar{\lambda}(G(x^*))$, kde $\underline{\lambda}(G(x^*))$ a $\bar{\lambda}(G(x^*))$ je nejmenší a největší vlastní číslo matice $G(x^*)$. Nechť

$$0 < \underline{G} < \underline{\lambda}(G(x^*)) \leq \bar{\lambda}(G(x^*)) < \bar{G}.$$

Ze spojitosti Hessovy matice $G(x)$ v okolí bodu $x^* \in \mathcal{D}$ plyne existence čísla ε takového, že

$$\underline{G} \|s\|^2 \leq s^T G(x) s \leq \bar{G} \|s\|^2 \quad \forall s \in R^n,$$

pokud $x \in \mathcal{B}(x^*, \varepsilon)$, takže podle (14)–(16) a (15)–(18) platí

$$F - F^* \leq \frac{1}{2} \bar{G} \|x - x^*\|^2, \quad (43)$$

$$F - F^* \geq \frac{1}{2} \underline{G} \|x - x^*\|^2, \quad (44)$$

$$\|g\| \leq \bar{G} \|x - x^*\|, \quad (45)$$

$$\|g\| \geq \underline{G} \|x - x^*\|, \quad (46)$$

pokud $x \in \mathcal{B}(x^*, \varepsilon)$. Protože $F_i \rightarrow F^*$, existuje index $l \in N$ takový, že

$$F_i - F^* < \frac{\underline{G}}{2} \varepsilon^2 \left(1 + \frac{\overline{G}^2}{2\varepsilon_0\varepsilon_1\underline{G}^2} \right)^{-2} \quad (47)$$

$\forall i \geq l$. Protože bod $x^* \in R^n$ je hromadným bodem posloupnosti $x_i \in R^n$, $i \in N$, existuje index $k \geq l$ takový, že $x_k \in \mathcal{B}(x^*, \varepsilon)$, takže podle (43) a (46) platí

$$F_k - F^* \leq \frac{1}{2} \overline{G} \|x_k - x^*\|^2 \leq \frac{\overline{G}}{2\underline{G}^2} \|g_k\|^2,$$

což spolu s $F_{k+1} \geq F^*$ a (S2b) dává

$$\alpha_k \leq \frac{F^* - F_k}{\varepsilon_1 d_k^T g_k} \leq \frac{F_k - F^*}{\varepsilon_0 \varepsilon_1 \|d_k\| \|g_k\|} \leq \frac{\overline{G}}{2\varepsilon_0 \varepsilon_1 \underline{G}^2} \frac{\|g_k\|}{\|d_k\|} \quad (48)$$

Použijeme-li tuto nerovnost spolu s (45), dostaneme

$$\|x_{k+1} - x^*\| \leq \|x_k - x^*\| + \alpha_k \|d_k\| \leq \|x_k - x^*\| + \frac{\overline{G}}{2\varepsilon_0 \varepsilon_1 \underline{G}^2} \|g_k\| \leq \left(1 + \frac{\overline{G}^2}{2\varepsilon_0 \varepsilon_1 \underline{G}^2} \right) \|x_k - x^*\| \quad (49)$$

a podle (44) a (47) platí

$$\|x_k - x^*\| \leq \sqrt{\frac{2}{\underline{G}} (F_k - F^*)} < \varepsilon \left(1 + \frac{\overline{G}^2}{2\varepsilon_0 \varepsilon_1 \underline{G}^2} \right)^{-1},$$

což po dosazení do (49) dává $x_{k+1} \in \mathcal{B}(x^*, \varepsilon)$. Postupujeme-li takto dále, dostaneme $x_i \in \mathcal{B}(x^*, \varepsilon) \forall i \geq k$ a tudíž i

$$\|x_i - x^*\| \leq \sqrt{\frac{2}{\underline{G}} (F_i - F^*)}$$

$\forall i \geq k$, což spolu s $F_i \rightarrow F^*$ dává $x_i \rightarrow x^*$. □

Poznámka 36. Věta 14 vyžaduje stejnoměrnou spádovost směrových vektorů. Abychom dostali podobný výsledek v obecném případě (kdy neplatí (S1b), takže nemůžeme použít nerovnost (48)), je třeba, aby délky kroku α_i , $i \in N$, splňovaly dodatečnou podmínku $\alpha_i \leq \overline{\alpha} \|g_i\| / \|d_i\|$. Tato podmínka není příliš omezující. Splňuje ji Armijův výběr délky kroku a také ostatní pravidla lze upravit tak aby platila (stačí položit $\alpha_i = \overline{\alpha} \|g_i\| / \|d_i\|$, kdykoliv hodnota α_i vychází větší). Splňují-li délky kroku tuto dodatečnou podmínku, platí obecnější věta, která nevyžaduje, aby funkce F byla dvakrát spojitě diferencovatelná.

Věta 15. *Nechť funkce $F \in \mathcal{C}^1 : \mathcal{D} \rightarrow R$, která splňuje předpoklady F1–F3, má na \mathcal{D} konečný počet stacionárních bodů. Nechť bod $x^* \in \mathcal{D}$ je hromadným bodem posloupnosti $x_i \in R^n$, $i \in N$, generované metodou stejnoměrně spádových směrů takovou, že $\alpha_i \leq \overline{\alpha} \|g_i\| / \|d_i\| \forall i \in N$. Pak platí $x_i \rightarrow x^*$.*

Důkaz Jelikož hromadné body posloupnosti generované metodou stejnoměrně spádových směrů jsou podle poznámky 31 stacionárními body funkce F , je jich konečný počet. Předpokládejme, že posloupnost $x_i \in R^n$, $i \in N$, má $m > 1$ hromadných bodů x_k^* , $1 \leq k \leq m$, a označme $\varepsilon = \min_{1 \leq k < l \leq m} \|x_l^* - x_k^*\|$. Podle definice hromadných bodů existují podposloupnosti x_{i_k} , $i_k \in K_k$, $1 \leq k \leq m$, přičemž $K_1 \cup \dots \cup K_m = N$, takové, že $x_{i_k} \rightarrow x_k^*$. Existuje tedy index $i_1 \in N$ takový, že pokud $i \geq i_1$, platí $\|x_i - x_k^*\| < \varepsilon/3$ pro nějaký index $1 \leq k \leq m$. Jelikož $g_i \rightarrow 0$, existuje index $i_2 \in N$ takový, že pokud $i \geq i_2$, platí $\|g_i\| < \varepsilon/(3\overline{\alpha})$. Vzhledem k tomu, že nejmenší vzdálenost mezi jednotlivými hromadnými body je ε , nemůže pro všechny indexy $i \geq \max(i_1, i_2)$ platit $\|x_i - x_k^*\| < \varepsilon/3$ pro tentýž hromadný bod x_k^* . Existuje tedy index $i \geq \max(i_1, i_2)$ takový, že $\|x_i - x_k^*\| < \varepsilon/3$ a $\|x_{i+1} - x_l^*\| < \varepsilon/3$, kde $k \neq l$. Pak ale platí

$$\|x_l^* - x_k^*\| \leq \|x_l^* - x_{i+1}\| + \|x_{i+1} - x_i\| + \|x_k^* - x_i\| = \|x_{i+1} - x_l^*\| + \alpha_i \|d_i\| + \|x_i - x_k^*\| < \frac{2}{3} \varepsilon + \overline{\alpha} \|g_i\| < \varepsilon,$$

což je ve sporu s předpokladem, že $\min_{1 \leq k < l \leq m} \|x_l^* - x_k^*\| = \varepsilon$. Posloupnost $x_i \in R^n$, $i \in N$, tedy může mít pouze jeden hromadný bod $x^* \in R^n$ a platí $x_i \rightarrow x^*$. \square

V další části tohoto oddílu budeme předpokládat, že $x_i \rightarrow x^*$ a že bod $x^* \in R^n$ vyhovuje postačujícím podmínkám pro extrém (věta 4), takže existuje číslo $\varepsilon > 0$, pro které platí (5) a (6) s $\mathcal{D} = \mathcal{B}(x^*, \varepsilon)$. Abychom nemuseli stále ověřovat zda pro daný index $i \in N$ již platí $x_i \in \mathcal{B}(x^*, \varepsilon)$, nahradíme předpoklady věty 4 silnějšími předpoklady F4 a F5 s $\mathcal{D}_F(\bar{F}) \subset \mathcal{D} \subset \mathcal{D}_F$. Tím se formálně zjednoduší a zpřehlední většina důkazů aniž by došlo k újmě na obecnosti. Nejprve ukážeme, že metoda dostatečně spádových směrů je za těchto předpokladů metodou stejnoměrně spádových směrů.

Věta 16. *Nechť $x_i \in R^n$, $i \in N$, je posloupnost generovaná metodou spádových směrů. Nechť $x_i \rightarrow x^*$, kde $x^* \in R^n$ je stacionárním bodem funkce $F \in \mathcal{C}^2 : \mathcal{D} \rightarrow R$, která vyhovuje předpokladům F4 a F5. Pak jsou-li směrové vektory dostatečně spádové, jsou též stejnoměrně spádové.*

Důkaz Použijeme-li (S2a), definici čísla $\cos \theta_i$ a definici dostatečné spádovosti (nerovnost z poznámky 20), můžeme (podobně jako v důkazu věty 12) psát

$$\frac{F_i - F_{i+1}}{\|g_i\|} \geq \varepsilon_1 \cos \theta_i \|s_i\| \geq \frac{\varepsilon_1}{C} \frac{\bar{C} \|s_i\|}{C_1 + \sum_{j=1}^i \bar{C} \|s_j\|}$$

$\forall i \in N$. Z druhé strany nerovnosti (43) a (46) implikují, že

$$\frac{F_i - F_{i+1}}{\|g_i\|} \leq \frac{1}{G} \sqrt{\frac{G}{2}} \frac{(F_i - F^*) - (F_{i+1} - F^*)}{\sqrt{F_i - F^*}} \leq \frac{\sqrt{2G}}{G} \left(\sqrt{F_i - F^*} - \sqrt{F_{i+1} - F^*} \right)$$

(neboť pro libovolná čísla $a \geq b > 0$ platí $(a - b)/\sqrt{a} = (\sqrt{a} - \sqrt{b})(\sqrt{a} + \sqrt{b})/\sqrt{a} \leq 2(\sqrt{a} - \sqrt{b})$), což po dosazení do předchozí nerovnosti dává

$$\frac{\varepsilon_1}{C} \sum_{i=1}^{\infty} \frac{\bar{C} \|s_i\|}{C_1 + \sum_{j=1}^i \bar{C} \|s_j\|} \leq \sum_{i=1}^{\infty} \frac{F_i - F_{i+1}}{\|g_i\|} \leq \frac{\sqrt{2G}}{G} \sqrt{F_1 - F^*},$$

takže součet na levé straně je konečný. Postupujeme-li stejným způsobem jako v důkazu věty 12, dokážeme že existuje číslo $0 < \underline{C} < 1$ takové, že $\cos \theta_k \geq 1/C_k \geq \varepsilon_0 \forall k \in N$, kde $\varepsilon_0 = \underline{C}/C_1 > 0$. \square

Jsou-li splněny předpoklady věty 16, je metoda stejnoměrně spádových směrů (a tudíž i metoda dostatečně spádových směrů) lineárně konvergentní. Vyplývá to z následující věty, která je poněkud obecnější, neboť používá slabší podmínku uvedenou v poznámce 33.

Věta 17. *(Lineární konvergence) Nechť $x_i \in R^n$, $i \in N$, je posloupnost generovaná metodou spádových směrů takovou, že*

$$\sum_{j=1}^i \cos^2 \theta_j \geq \underline{c} i \quad \forall i \in N,$$

kde $0 < \underline{c} \leq 1$. Nechť $x_i \rightarrow x^*$, kde $x^* \in R^n$ je stacionárním bodem funkce $F \in \mathcal{C}^2 : R^n \rightarrow R$, která vyhovuje předpokladům F4 a F5. Pak platí

$$\frac{\|x_{i+1} - x^*\|}{\|x_1 - x^*\|} \leq \sqrt{\frac{G}{G}} q^i,$$

kde $q = \sqrt{1 - \underline{c} \varepsilon_1 \varepsilon_4 G / G}$ (ε_4 je číslo z lemmatu 5).

Důkaz Podle (15) platí $F^* - F \geq g^T(x^* - x)$, což po úpravě dává $F - F^* \leq g^T(x - x^*) \leq \|g\| \|x - x^*\|$ a použijeme-li (46), dostaneme

$$\|g\|^2 \geq \underline{G}(F - F^*). \quad (50)$$

Podle (33) tedy platí

$$\begin{aligned} F_{i+1} - F^* &\leq F_i - F^* - \frac{\cos^2 \theta_i \varepsilon_1 \varepsilon_4}{\underline{G}} \|g_i\|^2 \leq \left(1 - \frac{\cos^2 \theta_i \varepsilon_1 \varepsilon_4 \underline{G}}{\underline{G}}\right) (F_i - F^*) \\ &= \left(1 - \frac{\cos^2 \theta_i}{\bar{c}}\right) (F_i - F^*) \end{aligned} \quad (51)$$

$\forall i \in N$, kde $\bar{c} = \underline{G}/(\varepsilon_1 \varepsilon_4 \underline{G})$. Použijeme-li tuto nerovnost několikrát po sobě, dostaneme

$$\frac{F_{i+1} - F^*}{F_1 - F^*} \leq \prod_{j=1}^i \left(1 - \frac{\cos^2 \theta_j}{\bar{c}}\right) \leq \left[1 - \frac{1}{i} \sum_{j=1}^i \frac{\cos^2 \theta_j}{\bar{c}}\right]^i \leq \left(1 - \frac{c}{\bar{c}}\right)^i$$

(používáme lemma 2), což s použitím (43) a (44) dává

$$\frac{\|x_{i+1} - x^*\|}{\|x_1 - x^*\|} \leq \sqrt{\frac{\underline{G}}{\underline{G}}} \sqrt{\frac{F_{i+1} - F^*}{F_1 - F^*}} \leq \sqrt{\frac{\underline{G}}{\underline{G}}} q^i,$$

kde $q = \sqrt{1 - c/\bar{c}} = \sqrt{1 - c\varepsilon_1 \varepsilon_4 \underline{G}/\underline{G}}$. □

Poznámka 37. Z monotonie posloupnosti F_i , $i \in N$, a z nerovností (43), (44) plynou vztahy

$$\|e_{i+1}\| \leq \sqrt{\frac{\underline{G}}{\underline{G}}} \|e_i\|,$$

$$\|s_i\| = \|e_{i+1} - e_i\| \leq \|e_i\| + \|e_{i+1}\| \leq \left(1 + \sqrt{\frac{\underline{G}}{\underline{G}}}\right) \|e_i\|,$$

neboli $\|e_{i+1}\| = O(\|e_i\|)$ a $\|s_i\| = O(\|e_i\|)$.

Poznámka 38. Nechť jsou splněny předpoklady věty 17. Pak platí

$$\sum_{i=1}^{\infty} \|e_i\| = \sum_{i=1}^{\infty} \|x_i - x^*\| \leq \sqrt{\frac{\underline{G}}{\underline{G}}} \|x_1 - x^*\| \sum_{i=1}^{\infty} q^{i-1} = \sqrt{\frac{\underline{G}}{\underline{G}}} \|x_1 - x^*\| \frac{1}{1-q} < \infty$$

a také

$$\sum_{i=1}^{\infty} \|x_{i+1} - x_i\| \leq \sum_{i=1}^{\infty} (\|e_{i+1}\| + \|e_i\|) \leq 2 \sum_{i=1}^{\infty} \|e_i\| < \infty.$$

V některých případech, například u metod s proměnnou metrikou pro separovatelné úlohy (oddíl 10.5), není možné nalézt rozumné předpoklady pro globální konvergenci. Lze však zaručit lokální konvergenci, což znamená, že zvolíme-li počáteční bod x_1 dostatečně blízko k bodu x^* , platí $x_i \rightarrow x^*$.

Věta 18. (Lokální konvergence) Nechť bod $x^* \in R^n$ vyhovuje předpokladům věty 4 (postačujícím podmínkám pro lokální minimum). Uvažujme metodu spádových směrů (definice 19) takovou, že $\cos^2 \theta_i \geq 1/\kappa_i$, kde $\kappa_1 \leq \bar{\kappa}$ a $\kappa_{i+1} \leq \kappa_i(1 + O(\|e_i\|))$. Pak existuje číslo $\delta > 0$ takové, že pokud $\|e_1\| < \delta$, platí $x_i \rightarrow x^*$ a $\sum_{i=1}^{\infty} \|e_i\| < \infty$.

Důkaz Protože bod $x^* \in R^n$ vyhovuje předpokladům věty 4, existuje číslo $\varepsilon > 0$ takové, že jsou splněny předpoklady F4* a F5* a tedy i předpoklady F4 a F5 s $\mathcal{D} = \mathcal{B}(x^*, \varepsilon)$ (poznámka 7).

(a) Předpokládejme, že $x_i \in \mathcal{B}(x^*, \varepsilon)$, $i \in N$. Ze vztahu $\kappa_{i+1} \leq \kappa_i(1 + O(\|e_i\|))$ a z nerovnosti (44) plyne existence konstanty $C > 0$ takové, že

$$\kappa_{i+1} \leq \kappa_i(1 + C\|e_i\|) \leq \kappa_i \left(1 + C\sqrt{\frac{2}{G}}\sqrt{F_i - F^*}\right),$$

takže podle (42) platí

$$\kappa_i \leq \kappa_1 \prod_{j=1}^{i-1} \left(1 + C\sqrt{\frac{2}{G}}\sqrt{F_j - F^*}\right) \leq \bar{\kappa} \exp\left(C\sqrt{\frac{2}{G}} \sum_{j=1}^{i-1} \sqrt{F_j - F^*}\right). \quad (52)$$

Použijeme-li (51), můžeme pro $i \in N$ psát

$$\sqrt{F_{i+1} - F^*} \leq \sqrt{1 - \frac{1}{\kappa_i \bar{c}}}\sqrt{F_i - F^*} \leq \left(1 - \frac{1}{2\kappa_i \bar{c}}\right)\sqrt{F_i - F^*}$$

(kde $\kappa_i \bar{c} > 1$), neboť pro libovolné číslo $0 \leq a \leq 1$ platí $\sqrt{1-a} \leq 1 - a/2$. Ukážeme, že bod x_1 lze volit tak, aby platilo $\kappa_i \leq 2\bar{\kappa} \forall i \in N$. Předpokládejme, že $\kappa_j \leq 2\bar{\kappa}$ pro $1 \leq j \leq i-1$ (podle předpokladu to platí pro $i=2$). Pak lze psát

$$\sum_{j=1}^{i-1} \sqrt{F_j - F^*} \leq \sqrt{F_1 - F^*} \sum_{j=1}^{i-1} \left(1 - \frac{1}{4\bar{\kappa}\bar{c}}\right)^{j-1} \leq \sqrt{F_1 - F^*} \sum_{j=1}^{\infty} \left(1 - \frac{1}{4\bar{\kappa}\bar{c}}\right)^{j-1} = 4\bar{\kappa}\bar{c}\sqrt{F_1 - F^*}.$$

Dosadíme-li tento vztah do (52), dostaneme

$$\kappa_i \leq \bar{\kappa} \exp\left(C\sqrt{\frac{2}{G}} \sum_{j=1}^{i-1} \sqrt{F_j - F^*}\right) \leq \bar{\kappa} \exp\left(C\sqrt{\frac{2}{G}} 4\bar{\kappa}\bar{c}\sqrt{F_1 - F^*}\right),$$

takže

$$\sqrt{F_1 - F^*} \leq \frac{1}{8\bar{\kappa}\bar{c}C}\sqrt{\frac{G}{2}} \Rightarrow 4\bar{\kappa}\bar{c}C\sqrt{\frac{2}{G}}\sqrt{F_1 - F^*} \leq \frac{1}{2} \Rightarrow \kappa_i \leq 2\bar{\kappa} \quad (53)$$

(neboť $\exp(1/2) < 2$). Tím jsme provedli indukční krok a dokázali, že volba počátečního bodu, pro který platí první nerovnost v (53), implikuje nerovnosti $\kappa_i \leq 2\bar{\kappa}$, $i \in N$.

(b) Potřebujeme ještě, aby platilo $x_i \in \mathcal{B}(x^*, \varepsilon)$ (neboli $\|e_i\| < \varepsilon$) $\forall i \in N$. Jelikož posloupnost $F_i - F^*$, $i \in N$ je nerostoucí, lze to podle (44) zajistit volbou $\sqrt{F_1 - F^*} < \sqrt{G/2}\varepsilon$. Zvolíme-li

$$\delta = \sqrt{\frac{2}{G}} \min\left(\frac{1}{8\bar{\kappa}\bar{c}C}\sqrt{\frac{G}{2}}, \sqrt{\frac{G}{2}}\varepsilon\right) = \sqrt{\frac{G}{2}} \min\left(\frac{1}{8\bar{\kappa}\bar{c}C}, \varepsilon\right) \quad (54)$$

a $x_1 \in \mathcal{B}(x^*, \delta)$, platí $x_i \in \mathcal{B}(x^*, \varepsilon)$ a podle (a) též $\kappa_i \leq 2\bar{\kappa} \forall i \in N$, takže uvažovaná metoda je podle věty 10 metodou stejnoměrně spádových směrů, podle věty 14 platí $x_i \rightarrow x^*$ a podle věty 17 je rychlost konvergence alespoň lineární (platí $\sum_{i=1}^{\infty} \|e_i\| < \infty$). \square

Poznámka 39. Podmínku $\kappa_{i+1} \leq \kappa_i(1 + O(\|e_i\|))$, $i \in N$, vystupující ve větě 18, lze nahradit existencí čísel $\bar{\kappa} > 0$ a $C > 0$ takových, že platí (52).

Poznámka 40. Význam věty 18 spočívá v tom že metodu, která je lokálně konvergentní ale není globálně konvergentní, lze upravit (například pomocí restartů) tak, aby byla zaručena globální konvergence. Věta 18 pak říká, že dostaneme-li se do blízkosti minima, další restarty již nejsou nutné.

2.3 Asymptotická rychlost konvergence

Nyní se budeme zabývat asymptotickým chováním metod spádových směrů. Budeme přitom používat symboly $o(\xi_i)$, $O(\xi_i)$, relaci $u_i \sim v_i$ a pravidla uvedená v poznámce 12.

Definice 21. Řekneme, že výběr délky kroku je asymptoticky přesný, jestliže

$$\lim_{i \rightarrow \infty} \frac{d_i^T g_{i+1}}{d_i^T g_i} = 0.$$

Lemma 7. Necht $x_i \in R^n$, $i \in N$, je posloupnost generovaná metodou stejnoměrně spádových směrů s asymptoticky přesným výběrem délky kroku taková, že $x_i \rightarrow x^*$, kde $x^* \in R^n$ je stacionárním bodem funkce $F \in C^2 : D \rightarrow R$, která vyhovuje předpokladům F4 a F5. Pak platí

$$\alpha_i = -\frac{d_i^T g_i}{d_i^T G^* d_i} (1 + o(1))$$

a

$$F_{i+1} - F_i = -\frac{1}{2} \frac{(d_i^T g_i)^2}{d_i^T G^* d_i} (1 + o(1)).$$

Důkaz Podle věty 5 platí

$$g_i = G^* e_i + o(\|e_i\|),$$

což s použitím předpokladů F4 a F5 dává $g_i \sim e_i$, takže podle poznámky 37 platí $\|s_i\| = O(\|e_i\|) = O(\|g_i\|)$. Dále z (S1b) plyne $s_i^T g_i \sim \|s_i\| \|g_i\|$. Použijeme-li tyto vztahy a větu 5, můžeme psát

$$\frac{d_i^T g_{i+1}}{d_i^T g_i} = \frac{s_i^T g_{i+1}}{s_i^T g_i} = 1 + \frac{s_i^T G^* s_i + o(\|s_i\|^2)}{s_i^T g_i} = 1 + \alpha_i \frac{d_i^T G^* d_i}{d_i^T g_i} + o(1),$$

(neboť $\|s_i\|^2 / s_i^T g_i \sim \|s_i\|^2 / \|s_i\| \|g_i\| = O(1)$), takže z $d_i^T g_{i+1} / d_i^T g_i = o(1)$ plyne

$$\alpha_i = -\frac{d_i^T g_i}{d_i^T G^* d_i} (1 + o(1)).$$

Podle věty 5 platí

$$F_{i+1} - F_i = \alpha_i d_i^T g_i + \frac{1}{2} \alpha_i^2 d_i^T G^* d_i + o(\|s_i\|^2) = \alpha_i d_i^T g_i + \frac{1}{2} \alpha_i^2 d_i^T G^* d_i + o(\|e_i\|^2).$$

Dosadíme-li do tohoto vyjádření vztah pro asymptoticky přesný výběr délky kroku, dostaneme

$$F_{i+1} - F_i = -\frac{(d_i^T g_i)^2}{d_i^T G^* d_i} (1 + o(1)) + \frac{1}{2} \frac{(d_i^T g_i)^2}{d_i^T G^* d_i} (1 + o(1)) + o(\|e_i\|^2) = -\frac{1}{2} \frac{(d_i^T g_i)^2}{d_i^T G^* d_i} (1 + o(1)),$$

neboť podle předpokladů F4 a F5 platí $s_i^T G^* s_i \sim \|s_i\|^2$ a tudíž

$$\frac{(d_i^T g_i)^2}{d_i^T G^* d_i} = \frac{(s_i^T g_i)^2}{s_i^T G^* s_i} \sim \frac{\|s_i\|^2 \|g_i\|^2}{\|s_i\|^2} \sim \|e_i\|^2$$

(připomeňme že $(1 + o(1))^2 = 1 + o(1)$). □

Poznámka 41. Asymptoticky přesný výběr délky kroku dostaneme, vybíráme-li délku kroku pomocí kvadratické nebo kubické interpolace (věta 26).

Lemma 8. *Nechť B je symetrická pozitivně definitní matice. Vyhovují-li vektory $u \in R^n$ a $v \in R^n$ podmínce*

$$\frac{(u^T v)^2}{u^T u v^T v} \leq \varepsilon^2, \quad (55)$$

kde $0 \leq \varepsilon \leq 1$, platí

$$\frac{(u^T B v)^2}{u^T B u v^T B v} \leq \left(\frac{\kappa(B) - 1 + (\kappa(B) + 1)\varepsilon}{\kappa(B) + 1 + (\kappa(B) - 1)\varepsilon} \right)^2, \quad (56)$$

kde $\kappa(B)$ je spektrální číslo podmíněnosti matice B .

Důkaz Nechť vektory $u \in R^n$ a $v \in R^n$ vyhovují podmínce (55). Bez újmy na obecnosti budeme předpokládat, že $\|u\| = 1$, $\|v\| = 1$ a budeme používat označení $V = [u, v]$. Nechť vektor w je lineární kombinací vektorů u a v , přičemž $\|w\| = 1$ a $u^T w = 0$. Pak existují čísla α a β taková, že

$$v = \alpha u + \beta w$$

a přihlédneme-li k tomu, že $\|u\| = 1$ a $\|w\| = 1$, platí $u^T v = \alpha$ a $v^T v = \alpha^2 + \beta^2$. Z nerovnosti (55) pak plyne

$$\alpha^2 \leq \varepsilon^2$$

a předpoklad $\|v\| = 1$ dává

$$\alpha^2 + \beta^2 = 1.$$

Položme $W = [u, w]$. Pak zřejmě platí $V = WM$, kde

$$M = \begin{bmatrix} 1, & \alpha \\ 0, & \beta \end{bmatrix}.$$

Jelikož $V^T B V = M^T W^T B W M$, můžeme psát

$$\kappa(V^T B V) \leq \kappa(M^T M) \kappa(W^T B W).$$

Jelikož vektor w byl zvolen tak, aby platilo $W^T W = I$, dostaneme

$$\frac{x^T W^T B W x}{x^T x} = \frac{x^T W^T B W x}{x^T W^T W x} = \frac{y^T B y}{y^T y},$$

kde $y = Wx$, takže nutně $\underline{\lambda}(W^T B W) = \underline{\lambda}(B)$, $\bar{\lambda}(W^T B W) = \bar{\lambda}(B)$ a

$$\kappa(W^T B W) = \frac{\bar{\lambda}(W^T B W)}{\underline{\lambda}(W^T B W)} = \frac{\bar{\lambda}(B)}{\underline{\lambda}(B)} = \kappa(B).$$

Jelikož $\alpha^2 + \beta^2 = 1$, platí

$$M^T M = \begin{bmatrix} 1, & \alpha \\ \alpha, & 1 \end{bmatrix},$$

takže $\underline{\lambda}(M^T M) = 1 - |\alpha|$ a $\bar{\lambda}(M^T M) = 1 + |\alpha|$, což spolu s $\alpha^2 \leq \varepsilon^2$ dává

$$\kappa(M^T M) = \frac{\bar{\lambda}(M^T M)}{\underline{\lambda}(M^T M)} = \frac{1 + |\alpha|}{1 - |\alpha|} \leq \frac{1 + \varepsilon}{1 - \varepsilon}.$$

Můžeme tedy psát

$$\kappa(V^T B V) \leq \kappa(M^T M) \kappa(W^T B W) \leq \kappa(B) \frac{1 + \varepsilon}{1 - \varepsilon}.$$

Nechť $\underline{\lambda}$ a $\bar{\lambda}$ jsou vlastní čísla matice $V^T B V$ seřazená podle velikosti. Pak platí

$$\det(V^T B V) = \underline{\lambda} \bar{\lambda} = \underline{\lambda}^2 \kappa(V^T B V).$$

Z nerovnosti $(\sqrt{u^T B u} - \sqrt{v^T B v})^2 \geq 0$ plyne, že

$$\sqrt{u^T B u v^T B v} \leq \frac{1}{2}(u^T B u + v^T B v) = \frac{1}{2} \text{Tr}(V^T B V) = \frac{1}{2}(\lambda + \bar{\lambda}) = \frac{1}{2}\lambda(1 + \kappa(V^T B V)).$$

Můžeme tedy psát

$$\begin{aligned} \frac{(u^T B v)^2}{u^T B u v^T B v} &= 1 - \frac{\det(V^T B V)}{u^T B u v^T B v} \leq 1 - \frac{4\kappa(V^T B V)}{(1 + \kappa(V^T B V))^2} \\ &= \left(\frac{\kappa(V^T B V) - 1}{\kappa(V^T B V) + 1} \right)^2 \leq \left(\frac{\kappa(B) \frac{1 + \varepsilon}{1 - \varepsilon} - 1}{\kappa(B) \frac{1 + \varepsilon}{1 - \varepsilon} + 1} \right)^2 \\ &= \left(\frac{\kappa(B) - 1 + (\kappa(B) + 1)\varepsilon}{\kappa(B) + 1 + (\kappa(B) - 1)\varepsilon} \right)^2 \end{aligned}$$

(funkce $(t - 1)/(t + 1)$ je pro kladná t rostoucí). □

Důsledek 1. Jsou-li splněny předpoklady lemmatu 8 s $\varepsilon = 0$ (takže u a v jsou ortogonální), platí

$$\frac{(u^T B v)^2}{u^T B u v^T B v} \leq \left(\frac{\kappa(B) - 1}{\kappa(B) + 1} \right)^2,$$

Tato nerovnost se nazývá Wielandtovou nerovností.

Lemma 9. *Nechť B je symetrická pozitivně definitní matice. Vyhovují-li vektory $u \in R^n$ a $v \in R^n$ podmínce*

$$\frac{(u^T v)^2}{u^T u v^T v} \geq 1 - \varepsilon^2, \quad (57)$$

kde $0 \leq \varepsilon \leq 1$, platí

$$\frac{(u^T v)^2}{u^T B u v^T B^{-1} v} \geq \frac{4\kappa(B)(1 - \varepsilon^2)}{(\kappa(B) + 1 + (\kappa(B) - 1)\varepsilon)^2}, \quad (58)$$

kde $\kappa(B)$ je spektrální číslo podmíněnosti matice B .

Důkaz Nechť vektory $u \in R^n$ a $v \in R^n$ vyhovují podmínce (57). Položme $w = B H v$, kde

$$H = B^{-1} - u(u^T B u)^{-1} u^T.$$

Pak platí

$$u^T w = u^T B (B^{-1} - u(u^T B u)^{-1} u^T) v = u^T v - u^T B u (u^T B u)^{-1} u^T v = 0,$$

takže vektory u a w jsou ortogonální. Zvolme v R^n ortonormální bázi v_i , $1 \leq i \leq n$, tak, aby platilo $v_1 = u/\|u\|$ a $v_2 = w/\|w\|$. Pak lze psát

$$v = \sum_{i=1}^n (v_i^T v) v_i$$

a

$$v^T v = \sum_{i=1}^n (v_i^T v)^2 \geq (v_1^T v)^2 + (v_2^T v)^2 = \frac{(u^T v)^2}{u^T u} + \frac{(w^T v)^2}{w^T w},$$

neboli

$$\frac{(w^T v)^2}{w^T w} \leq v^T v - \frac{(u^T v)^2}{u^T u} = \frac{u^T u v^T v - (u^T v)^2}{u^T u},$$

takže

$$\frac{(w^T v)^2}{w^T w v^T v} \leq 1 - \frac{(u^T v)^2}{u^T u v^T v} \leq \varepsilon^2,$$

a použijeme-li lemma 8, dostaneme

$$\frac{(w^T B^{-1} v)^2}{w^T B^{-1} w v^T B^{-1} v} \leq \left(\frac{\kappa(B) - 1 + (\kappa(B) + 1)\varepsilon}{\kappa(B) + 1 + (\kappa(B) - 1)\varepsilon} \right)^2$$

(protože $\kappa(B^{-1}) = \kappa(B)$). Z druhé strany (vzhledem k definici matice H , vektoru w a ortogonalitě $u^T w = 0$) platí

$$\begin{aligned} w^T B^{-1} w &= w^T B^{-1} B H v = w^T H v = w^T B^{-1} v - \frac{w^T u u^T v}{u^T B u} \\ &= w^T B^{-1} v = v^T H B B^{-1} v = v^T H v \end{aligned}$$

a

$$v^T H v = v^T B^{-1} v - \frac{(u^T v)^2}{u^T B u},$$

takže

$$\begin{aligned} \frac{(u^T v)^2}{u^T B u w^T B^{-1} v} &= 1 - \frac{v^T H v}{v^T B^{-1} v} = 1 - \frac{(v^T H v)^2}{v^T H v v^T B^{-1} v} = 1 - \frac{(w^T B^{-1} v)^2}{w^T B^{-1} w v^T B^{-1} v} \\ &\geq 1 - \left(\frac{\kappa(B) - 1 + (\kappa(B) + 1)\varepsilon}{\kappa(B) + 1 + (\kappa(B) - 1)\varepsilon} \right)^2 = \frac{4\kappa(B)(1 - \varepsilon^2)}{(\kappa(B) + 1 + (\kappa(B) - 1)\varepsilon)^2}. \end{aligned}$$

□

Důsledek 2. Jsou-li splněny předpoklady lemmatu 9 s $\varepsilon = 0$ (takže u a v jsou lineárně závislé), platí

$$\frac{(u^T v)^2}{u^T B u w^T B^{-1} v} \geq \frac{4\kappa(B)}{(\kappa(B) + 1)^2}.$$

Tato nerovnost se nazývá Kantorovičovou nerovností.

Věta 19. *Nechť $x_i \in R^n$, $i \in N$, je posloupnost generovaná metodou stejnoměrně spádových směrů s asymptoticky přesným výběrem délky kroku taková, že $x_i \rightarrow x^*$, kde $x^* \in R^n$ je stacionárním bodem funkce $F \in C^2 : \mathcal{D} \rightarrow R$, která vyhovuje předpokladům F4 a F5. Pak platí*

$$\limsup_{i \rightarrow \infty} \|x_i - x^*\|^{1/i} \leq \frac{\kappa(G^*) - 1 + (\kappa(G^*) + 1)\sqrt{1 - \varepsilon_0^2}}{\kappa(G^*) + 1 + (\kappa(G^*) - 1)\sqrt{1 - \varepsilon_0^2}}. \quad (59)$$

Důkaz Podle věty 5 platí

$$\begin{aligned} F_i - F^* &= \frac{1}{2} e_i^T G^* e_i + o(\|e_i\|^2), \\ g_i &= G^* e_i + o(\|e_i\|), \end{aligned}$$

takže s použitím předpokladů F4, F5 a toho, že $\|g_i\| \sim \|e_i\|$ dostaneme

$$\begin{aligned} e_i &= (G^*)^{-1} g_i (1 + o(1)), \\ F_i - F^* &= \frac{1}{2} g_i^T (G^*)^{-1} g_i (1 + o(1)). \end{aligned}$$

Použijeme-li lemma 7 můžeme psát

$$\frac{F_{i+1} - F^*}{F_i - F^*} = 1 + \frac{F_{i+1} - F_i}{F_i - F^*} = 1 - \frac{(d_i^T g_i)^2}{d_i^T G^* d_i g_i^T (G^*)^{-1} g_i} (1 + o(1)).$$

Podle (S1b) platí $(d_i^T g_i)^2 \geq \varepsilon_0^2 \|d_i\|^2 \|g_i\|^2$ takže s použitím lemmatu 9 dostaneme

$$\frac{(d_i^T g_i)^2}{d_i^T G^* d_i g_i^T (G^*)^{-1} g_i} \geq \frac{4\kappa(G^*)\varepsilon_0^2}{(\kappa(G^*) + 1 + (\kappa(G^*) - 1)\sqrt{1 - \varepsilon_0^2})^2},$$

což po dosazení do předchozí rovnosti dává

$$\frac{F_{i+1} - F^*}{F_i - F^*} \leq \left(\frac{(\kappa(G^*) - 1 + (\kappa(G^*) + 1)\sqrt{1 - \varepsilon_0^2})}{(\kappa(G^*) + 1 + (\kappa(G^*) - 1)\sqrt{1 - \varepsilon_0^2})} \right)^2 (1 + o(1)) \triangleq \hat{q}^2(1 + o(1)).$$

K libovolnému číslu $q, \hat{q} < q < 1$, tedy existuje index $k \in N$ takový, že $(F_{i+1} - F^*)/(F_i - F^*) \leq q^2$ pro $i \geq k$. Můžeme tedy postupovat stejně jako v důkazu věty 16, takže

$$\frac{F_i - F^*}{F_k - F^*} \leq q^{2(i-k)} \quad \Rightarrow \quad \frac{\|x_i - x^*\|}{\|x_k - x^*\|} \leq \sqrt{\frac{G}{\underline{G}}} q^{i-k}$$

a podle věty 7 platí

$$\limsup_{i \rightarrow \infty} \|x_i - x^*\|^{1/i} \leq q.$$

Jelikož to platí pro libovolné číslo $q, \hat{q} < q < 1$, dokázali jsme tvrzení věty. \square

Poznámka 42. Pro metodu největšího spádu je $\varepsilon_0 = 1$, takže

$$\limsup_{i \rightarrow \infty} \|x_i - x^*\|^{1/i} \leq \frac{\kappa(G^*) - 1}{\kappa(G^*) + 1}. \quad (60)$$

Poznámka 43. Používáme-li směrové vektory $d_i = -H_i g_i$, platí

$$\limsup_{i \rightarrow \infty} \|x_i - x^*\|^{1/i} \leq \limsup_{i \rightarrow \infty} \frac{\kappa(R_i) - 1}{\kappa(R_i) + 1},$$

kde $R_i = (G^*)^{-1/2} B_i (G^*)^{-1/2}$, neboť matice R_i mají stejná vlastní čísla jako matice $\tilde{R}_i = B_i^{1/2} (G^*)^{-1} B_i^{1/2}$ a položíme-li $z_i = B_i^{1/2} d_i = -B_i^{-1/2} g_i$, můžeme stejně jako v důkazu věty 19 psát

$$\begin{aligned} \frac{F_{i+1} - F^*}{F_i - F^*} &= 1 - \frac{(d_i^T g_i)^2}{d_i^T G^* d_i g_i^T (G^*)^{-1} g_i} (1 + o(1)) \\ &= 1 - \frac{(z_i^T z_i)^2}{z_i^T \tilde{R}_i^{-1} z_i z_i^T \tilde{R}_i z_i} (1 + o(1)) \end{aligned}$$

a použitím lemmatu 9 dostaneme

$$\frac{F_{i+1} - F^*}{F_i - F^*} \leq \left(\frac{\kappa(\tilde{R}_i) - 1}{\kappa(\tilde{R}_i) + 1} \right)^2 (1 + o(1)) = \left(\frac{\kappa(R_i) - 1}{\kappa(R_i) + 1} \right)^2 (1 + o(1)).$$

Poznámka 44. Metoda největšího spádu používá směrový vektor $d_i = -g_i$, $i \in N$, takže platí (S1b), přičemž můžeme volit $\varepsilon_0 = 1$. Z toho je vidět, že metoda největšího spádu má výborné vlastnosti z hlediska teorie vyložené v oddílech 2.2 a 2.3. Je globálně konvergentní, přičemž asymptotická rychlost konvergence uvedená ve větě 19 je optimální (platí $\varepsilon_0 = 1$). Přesto je tato metoda neúčinná. Je to způsobeno tím, že nejsou splněny podmínky pro víceřadovou kvadratickou konvergenci (metoda největšího spádu obvykle nenajde minimum kvadratické funkce po konečném počtu kroků), ani podmínky pro superlineární konvergenci (posloupnost g_i , $i \in N$, obvykle nekonverguje k vlastnímu vektoru matice G^* , takže neplatí (62)). Přitom odhad (60) je realistický, jak je ukázáno v následujícím příkladu.

Příklad 4. Uvažujeme kvadratickou funkci $F(x) = (1/2)x^T Gx$, kde $x \in R^2$ a G je pozitivně definitní matice. Nech $\underline{\lambda}, \bar{\lambda}$ jsou vlastní čísla matice G příslušná ortonormálním vlastním vektorům \underline{v}, \bar{v} a nech $\kappa = \kappa(G) = \bar{\lambda}/\underline{\lambda}$. Zvolme počáteční bod $x_1 \in R^2$ tak, že $x_1 = c_1(\underline{v} + \nu_1 \bar{v})$, kde $\nu_1^2 \kappa^2 = 1$. Pak platí

$$g_1 = Gx_1 = c_1 \underline{\lambda} (\underline{v} + \nu_1 \bar{v}),$$

takže

$$\alpha_1 = \frac{g_1^T g_1}{g_1^T G g_1} = \frac{c_1^2 \underline{\lambda}^2 (1 + \nu_1^2 \kappa^2)}{c_1^2 \underline{\lambda}^3 (1 + \nu_1^2 \kappa^3)} = \frac{2}{\underline{\lambda}(\kappa + 1)}.$$

Tato hodnota realizuje (pro kvadratickou funkci) přesný výběr délky kroku, takže

$$x_2 = x_1 - \alpha_1 g_1 = c_1 (\underline{v} + \nu_1 \bar{v}) - \frac{2c_1}{\kappa + 1} (\underline{v} + \nu_1 \kappa \bar{v}) = c_1 \frac{\kappa - 1}{\kappa + 1} (\underline{v} - \nu_1 \bar{v}) = c_2 (\underline{v} + \nu_2 \bar{v}),$$

kde $c_2 = c_1(\kappa - 1)/(\kappa + 1)$ a $\nu_2 = -\nu_1$. Platí tedy

$$\frac{\|e_2\|}{\|e_1\|} = \frac{\|x_2\|}{\|x_1\|} = \frac{c_2 \sqrt{1 + \nu_2^2}}{c_1 \sqrt{1 + \nu_1^2}} = \frac{\kappa - 1}{\kappa + 1}.$$

Jelikož $\nu_2^2 \kappa^2 = \nu_1^2 \kappa^2 = 1$, můžeme pokračovat dále, takže nakonec dostaneme

$$\frac{\|e_{i+1}\|}{\|e_i\|} = \frac{\kappa - 1}{\kappa + 1}, \quad \forall i \in N.$$

Pokud $\kappa \gg 1$, je rychlost konvergence velmi pomalá (například při $\kappa = 1000$ se chyba sníží o čtyři řády zhruba po 4600 iteračních krocích). V každém iteračním kroku platí

$$g_i = Gx_i = c_i \underline{\lambda} (\underline{v} + \nu_i \kappa \bar{v})$$

a

$$\alpha_i = \frac{2}{\underline{\lambda}(\kappa + 1)},$$

takže

$$\|s_i\| = \alpha_i \|g_i\| = \frac{2}{\underline{\lambda}(\kappa + 1)} c_i \underline{\lambda} \sqrt{1 + \nu_i^2 \kappa^2} = \frac{2\sqrt{2}}{\kappa + 1} c_i.$$

Z posledního výrazu je patrné, že při $\kappa \gg 1$ se délka kroku neúměrně zkracuje faktorem $\kappa + 1$. Tento jev se projeví i při minimalizaci obecné nekvadratické funkce v oblastech, kde $\kappa(G(x)) \gg 1$, například v okolí dna strmého údolí.

Nyní se budeme zabývat superlineární konvergencí metod spádových směrů, které určují směrový vektor přibližným řešením soustavy rovnic $B_i d_i = -g_i$. Budeme používat označení

$$\omega_i = \frac{B_i d_i + g_i}{\|g_i\|}, \quad \vartheta_i = \frac{(B_i - G_i) d_i}{\|d_i\|} \quad (61)$$

a budeme předpokládat, že konstanty ε_1 a ε_2 v podmínkách (S2)–(S3) vyhovují nerovnostem uvedeným v poznámce 23, tedy že platí $0 < \varepsilon_1 < 1/2$, $\varepsilon_1 < \varepsilon_2 < 1$ a v případě podmínky (S3b) též $1/2 < \varepsilon_2 < 1$.

Věta 20. (*Superlineární konvergence*). *Nechť $x_i \in R^n$, $i \in N$, je posloupnost generovaná metodou spádových směrů taková, že $x_i \rightarrow x^*$, kde $x^* \in \mathcal{D}$ je stacionárním bodem funkce $F \in C^2 : \mathcal{D} \rightarrow R$ splňující podmínky druhého řádu pro lokální minimum (matice $G^* = G(x^*)$ je pozitivně definitní). Nechť $\omega_i \rightarrow 0$, $\vartheta_i \rightarrow 0$, neboli*

$$\lim_{i \rightarrow \infty} \frac{\|B_i d_i + g_i\|}{\|g_i\|} = 0, \quad \lim_{i \rightarrow \infty} \frac{\|(B_i - G_i) d_i\|}{\|d_i\|} = 0, \quad (62)$$

a nechť $\alpha_i = 1$, kdykoliv tato hodnota vyhovuje podmínkám (S2)–(S3). Pak existuje index $k \in N$ takový, že $\alpha_i = 1 \forall i \geq k$, a posloupnost x_i , $i \in N$, konverguje superlineárně k bodu $x^ \in R^n$.*

Důkaz (a) Nechť $0 < \underline{G} < \underline{\lambda}(G^*) \leq \bar{\lambda}(G^*) < \bar{G}$. Ukážeme, že existuje index $k_1 \in N$ takový, že

$$\frac{1}{\bar{G}} \|g_i\| \leq \|d_i\| \leq \frac{1}{\underline{G}} \|g_i\| \quad (63)$$

pro $i \geq k_1$. Použijeme-li označení (61), můžeme psát

$$G_i d_i = (B_i d_i + g_i) - (B_i - G_i) d_i - g_i = \omega_i \|g_i\| - \vartheta_i \|d_i\| - g_i, \quad (64)$$

takže

$$\begin{aligned} (\bar{\lambda}(G_i) + \|\vartheta_i\|) \|d_i\| &\geq (1 - \|\omega_i\|) \|g_i\|, \\ (\underline{\lambda}(G_i) - \|\vartheta_i\|) \|d_i\| &\leq (1 + \|\omega_i\|) \|g_i\|. \end{aligned}$$

neboli

$$\frac{1 - \|\omega_i\|}{\bar{\lambda}(G_i) + \|\vartheta_i\|} \|g_i\| \leq \|d_i\| \leq \frac{1 + \|\omega_i\|}{\underline{\lambda}(G_i) - \|\vartheta_i\|} \|g_i\|. \quad (65)$$

Jelikož $\|\vartheta_i\| \rightarrow 0$, $\|\omega_i\| \rightarrow 0$ (podle (62)) a $\underline{\lambda}(G_i) \rightarrow \underline{\lambda}(G^*) > \underline{G}$, $\bar{\lambda}(G_i) \rightarrow \bar{\lambda}(G^*) < \bar{G}$, existuje index $k_1 \in N$ takový, že pro $i \geq k_1$ platí

$$\frac{1}{\bar{G}} \leq \frac{1 - \|\omega_i\|}{\bar{\lambda}(G_i) + \|\vartheta_i\|}, \quad \frac{1 + \|\omega_i\|}{\underline{\lambda}(G_i) - \|\vartheta_i\|} \leq \frac{1}{\underline{G}},$$

což spolu s (65) dává (63).

(b) Ukážeme, že existuje index $k_2 \geq k_1$ takový, že $-d_i^T g_i \geq (\underline{G}/\bar{G}) \|d_i\| \|g_i\|$ pro $i \geq k_2$. Z definice vektorů ω_i , ϑ_i (vztah (61)) a z (63) plyne, že

$$\begin{aligned} -d_i^T g_i &= d_i^T (G_i d_i + (B_i - G_i) d_i - (B_i d_i + g_i)) \geq (\underline{\lambda}(G_i) - \|\vartheta_i\|) \|d_i\|^2 - \|\omega_i\| \|d_i\| \|g_i\| \\ &\geq \frac{1}{\bar{G}} (\underline{\lambda}(G_i) - \|\vartheta_i\| - \bar{G} \|\omega_i\|) \|d_i\| \|g_i\| \end{aligned}$$

a jelikož $\|\omega_i\| \rightarrow 0$, $\|\vartheta_i\| \rightarrow 0$ (podle (62)) a $\underline{\lambda}(G_i) \rightarrow \underline{\lambda}(G^*) > \underline{G}$, existuje index $k_2 \geq k_1$ takový, že $-d_i^T g_i \geq (\underline{G}/\bar{G}) \|d_i\| \|g_i\|$ pro $i \geq k_2$.

(c) Ukážeme, že existuje index $k \geq k_2$ takový, že pro $i \geq k$ hodnota $\alpha_i = 1$ vyhovuje podmínkám (S2)–(S3). Označme

$$\eta_i = \frac{d_i^T g_i + d_i^T G_i d_i}{d_i^T g_i}. \quad (66)$$

Použijeme-li (b), dostaneme

$$|\eta_i| = \frac{|d_i^T g_i + d_i^T G_i d_i|}{|d_i^T g_i|} \leq \frac{\bar{G} \|d_i\| \|g_i + G_i d_i\|}{\underline{G} \|d_i\| \|g_i\|} \leq \frac{\bar{G}}{\underline{G}} \left(\frac{\|g_i + B_i d_i\|}{\|g_i\|} + \frac{\|(B_i - G_i) d_i\|}{\|g_i\|} \right)$$

pro $i \geq k_1$, takže podle (62) a (a) platí $|\eta_i| \rightarrow 0$. Nyní použijeme větu 5, podle které

$$F(x_i + d_i) - F(x_i) = d_i^T g_i + \frac{1}{2} d_i^T G_i d_i + o(\|d_i\|^2),$$

$$d_i^T g(x_i + d_i) = d_i^T g_i + d_i^T G_i d_i + o(\|d_i\|^2).$$

Můžeme tedy psát

$$\begin{aligned} \lim_{i \rightarrow \infty} \frac{F(x_i + d_i) - F(x_i)}{d_i^T g_i} &= \frac{1}{2} + \lim_{i \rightarrow \infty} \left(\frac{1}{2} \eta_i + o(1) \right) = \frac{1}{2}, \\ \lim_{i \rightarrow \infty} \frac{d_i^T g(x_i + d_i)}{d_i^T g_i} &= \lim_{i \rightarrow \infty} (\eta_i + o(1)) = 0, \end{aligned}$$

neboť $|d_i^T g_i| \sim \|d_i\|^2$ podle (a) a (b). Protože $0 < \varepsilon_1 < 1/2$ a $\varepsilon_1 < \varepsilon_2 < 1$ (v případě podmínky (S3b) též $1/2 < \varepsilon_2 < 1$), existuje index $k \geq k_2$ takový, že (S2) a (S3) (s $\alpha_i = 1$) platí pro $i \geq k$.

(d) Podle (c) pro $i \geq k$ platí $s_i = d_i$, neboli $g_{i+1} = g(x_i + d_i)$, a podle věty 5 lze psát

$$g(x_i + d_i) = g_i + G_i d_i + o(\|d_i\|).$$

Použijeme-li (45), (46) a (63), dostaneme

$$\begin{aligned} \frac{\|x_{i+1} - x^*\|}{\|x_i - x^*\|} &\leq \frac{\overline{G} \|g_{i+1}\|}{\underline{G} \|g_i\|} \\ &\leq \frac{\overline{G}}{\underline{G}} \left(\frac{\|g(x_i + d_i) - g_i - G_i d_i\|}{\|g_i\|} + \frac{\|G_i d_i - B_i d_i\|}{\|g_i\|} + \frac{\|B_i d_i + g_i\|}{\|g_i\|} \right) \\ &\leq \frac{\overline{G}}{\underline{G}} \left(\frac{o(\|d_i\|)}{\underline{G} \|d_i\|} + \frac{\|(B_i - G_i) d_i\|}{\underline{G} \|d_i\|} + \frac{\|B_i d_i + g_i\|}{\|g_i\|} \right), \end{aligned}$$

takže podle (62) platí

$$\lim_{i \rightarrow \infty} \frac{\|x_{i+1} - x^*\|}{\|x_i - x^*\|} = 0.$$

□

Podmínky (62) splňuje přesná Newtonova metoda, kdy $\vartheta_i = 0$ a $\omega_i = 0$, $i \in N$. Pro nepřesnou Newtonovu metodu, kdy $\vartheta_i = 0$ a $\omega_i \neq 0$, je třeba zajistit, aby platilo $\omega_i \rightarrow 0$. V případě diferenční verze Newtonovy metody obvykle neplatí $\vartheta_i \rightarrow 0$, ale tato hodnota bývá velmi malá. Nejsou tedy splněny podmínky pro superlineární konvergenci, nicméně metoda konverguje velmi rychle lineárně. Abychom mohli studovat konvergenční vlastnosti metod, pro které neplatí (62), ale veličiny ϑ_i a ω_i jsou dostatečně malé, ukážeme, že tyto metody lze považovat za nepřesné Newtonovy metody, kdy $\|G_i d_i + g_i\|/\|g_i\| \leq \overline{\omega}'$, přičemž $\overline{\omega}' < 1$. Abychom zjednodušili argumentaci, budeme ve smyslu poznámky 7 předpokládat, že funkce $F \in \mathcal{C}^2 : \mathcal{D} \rightarrow R$ vyhovuje předpokladům F4 a F5 s $\mathcal{D} = R^n$.

Věta 21. *Nechť $x_i \in R^n$, $i \in N$, je posloupnost generovaná metodou spádových směrů taková, že $x_i \rightarrow x^*$, kde $x^* \in \mathcal{D}$ je stacionárním bodem funkce $F \in \mathcal{C}^2 : \mathcal{D} \rightarrow R$, která vyhovuje předpokladům F4 a F5. Nechť $\|\omega_i\| \leq \overline{\omega}$ a $\|\vartheta_i\| \leq \overline{\vartheta}$, $i \in N$, kde $\overline{\omega} < 1$ a $\overline{\vartheta} < (1 - \overline{\omega}) \underline{G}/2$. Pak pro $i \in N$ platí*

$$\frac{\|G_i d_i + g_i\|}{\|g_i\|} \leq \overline{\omega}' < 1, \quad \text{kde} \quad \overline{\omega}' = \frac{\overline{\omega} \underline{G} + \overline{\vartheta}}{\underline{G} - \overline{\vartheta}}. \quad (67)$$

Důkaz Jelikož $B_i d_i = (B_i d_i + g_i) - g_i$, můžeme psát $\|B_i d_i\| \leq (1 + \|\omega_i\|)\|g_i\|$, takže dostaneme

$$(1 + \|\omega_i\|)\|g_i\| \geq \|B_i d_i\| \geq \|G_i d_i\| - \|(B_i - G_i) d_i\| \geq (\underline{G} - \|\vartheta_i\|)\|d_i\| > 0, \quad (68)$$

neboť podle předpokladu platí $\|\vartheta_i\| \leq \overline{\vartheta} < \underline{G}(1 - \overline{\omega})/2 < \underline{G}$. Označme $\omega'_i = (G_i d_i + g_i)/\|g_i\|$. Ze vztahu

$$\|G_i d_i + g_i\| \leq \|B_i d_i + g_i\| + \|(B_i - G_i) d_i\|$$

dostaneme $\|\omega'_i\| \leq \|\omega_i\| + \|\vartheta_i\|\|d_i\|/\|g_i\|$, což spolu s (68) dává

$$\|\omega'_i\| \leq \|\omega_i\| + \frac{1 + \|\omega_i\|}{\underline{G} - \|\vartheta_i\|} \|\vartheta_i\| = \frac{\|\omega_i\| \underline{G} + \|\vartheta_i\|}{\underline{G} - \|\vartheta_i\|} \leq \frac{\overline{\omega} \underline{G} + \overline{\vartheta}}{\underline{G} - \overline{\vartheta}} = \overline{\omega}',$$

neboť $\|\omega_i\| \leq \overline{\omega} < 1$ a $\|\vartheta_i\| \leq \overline{\vartheta}$. Jelikož $\overline{\vartheta} < (1 - \overline{\omega}) \underline{G}/2$, platí

$$\overline{\omega}' = \frac{\overline{\omega} \underline{G} + \overline{\vartheta}}{\underline{G} - \overline{\vartheta}} < \frac{\overline{\omega} + (1 - \overline{\omega})/2}{1 - (1 - \overline{\omega})/2} = \frac{\overline{\omega} + 1}{1 + \overline{\omega}} = 1$$

□

Věta 22. Nechť $x_i \in R^n$, $i \in N$, je posloupnost generovaná metodou spádových směrů taková, že $x_i \rightarrow x^*$, kde $x^* \in \mathcal{D}$ je stacionárním bodem funkce $F \in C^2 : \mathcal{D} \rightarrow R$ splňující postačující podmínky druhého řádu pro lokální minimum (matice $G^* = G(x^*)$ je pozitivně definitní). Nechť pro $i \in N$ platí

$$\frac{\|B_i d_i + g_i\|}{\|g_i\|} \leq \bar{\omega}, \quad \frac{\|(B_i - G_i)d_i\|}{\|d_i\|} \leq \bar{\vartheta}, \quad (69)$$

kde

$$\bar{\omega} \leq \frac{1}{1 + \kappa + \kappa/\bar{\eta}} < \frac{1}{1 + \kappa} < 1, \quad \bar{\vartheta} \leq \frac{1 - (1 + \kappa + \kappa/\bar{\eta})\bar{\omega}}{2 + \kappa + \kappa/\bar{\eta}} \underline{G} < \frac{1 - (1 + \kappa)\bar{\omega}}{2 + \kappa} \underline{G} < \frac{1 - \bar{\omega}}{2} \underline{G}, \quad (70)$$

přičemž $0 < \bar{\eta} < \min(1 - 2\varepsilon_1, \varepsilon_2) < 1$ a $\kappa = \bar{G}/\underline{G} \geq 1$, a necht' $\alpha_i = 1$, kdykoliv tato hodnota vyhovuje podmínkám (S2)–(S3). Pak existuje index $k \in N$ takový, že $\alpha_i = 1$, $i \geq k$, a posloupnost x_i , $i \in N$, konverguje lineárně k bodu $x^* \in R^n$ s asymptotickou rychlostí alespoň $\bar{\omega}' = (\bar{\omega}\underline{G} + \bar{\vartheta})/(\underline{G} - \bar{\vartheta})$.

Důkaz Nechť $0 < \underline{G} < \underline{\lambda}(G^*) \leq \bar{\lambda}(G^*) < \bar{G}$. Jelikož $\underline{\lambda}(G_i) \rightarrow \underline{\lambda}(G^*) > \underline{G}$ a $\bar{\lambda}(G_i) \rightarrow \bar{\lambda}(G^*) < \bar{G}$, existuje index $k_1 \in N$ takový, že $\underline{G} \leq \underline{\lambda}(G_i) \leq \bar{\lambda}(G_i) \leq \bar{G} \forall i \geq k_1$. Jelikož podle předpokladu (70) platí $\bar{\omega} < 1$ a $\bar{\vartheta} < (1 - \bar{\omega})\underline{G}/2$, můžeme používat vztah (67).

(a) Ukážeme, že pro $i \geq k_1$ platí

$$\frac{1 - \bar{\omega}'}{\underline{G}} \|g_i\| \leq \|d_i\| \leq \frac{1 + \bar{\omega}'}{\underline{G}} \|g_i\|, \quad (71)$$

kde $0 \leq \bar{\omega}' < 1$ je číslo definované v (67). Zřejmě $G_i d_i = (G_i d_i + g_i) - g_i$. Použijeme-li (67), můžeme psát

$$\bar{G}\|d_i\| \geq \|G_i d_i\| \geq \|g_i\| - \|G_i d_i + g_i\| \geq (1 - \bar{\omega}')\|g_i\|,$$

$$\underline{G}\|d_i\| \leq \|G_i d_i\| \leq \|g_i\| + \|G_i d_i + g_i\| \leq (1 + \bar{\omega}')\|g_i\|.$$

Spojíme-li obě tyto nerovnosti, dostaneme po úpravě (71).

(b) Ukážeme, že pro $i \geq k_1$ platí $\cos \theta_i > 0$. Použijeme-li (71), dostaneme

$$\begin{aligned} -d_i^T g_i &= d_i^T G_i d_i - d_i^T (G_i d_i + g_i) \geq \underline{G}\|d_i\|^2 - \bar{\omega}'\|d_i\|\|g_i\| \geq \left(\underline{G} \frac{1 - \bar{\omega}'}{\underline{G}} - \bar{\omega}' \right) \|d_i\|\|g_i\| \\ &\geq \frac{1}{\kappa} (1 - (1 + \kappa)\bar{\omega}') \|d_i\|\|g_i\|, \end{aligned} \quad (72)$$

takže $\cos \theta_i > 0$, pokud $\bar{\omega}' < 1/(1 + \kappa)$. Použijeme-li definici čísla $\bar{\omega}'$ (vzorec (67)), můžeme nerovnost $\bar{\omega}' < 1/(1 + \kappa)$ zapsat ve tvaru

$$\frac{\bar{\omega}\underline{G} + \bar{\vartheta}}{\underline{G} - \bar{\vartheta}} < \frac{1}{1 + \kappa} \Leftrightarrow (2 + \kappa)\bar{\vartheta} < \underline{G}(1 - (1 + \kappa)\bar{\omega}),$$

což platí právě tehdy, když

$$\bar{\omega} < \frac{1}{1 + \kappa}, \quad \bar{\vartheta} < \frac{1 - (1 + \kappa)\bar{\omega}}{2 + \kappa} \underline{G}.$$

Tyto nerovnosti plynou z předpokladu (70).

(c) Nechť η_i , $i \in N$, jsou veličiny určené vzorcem (66). Budeme hledat postačující podmínku pro to, aby platilo $\|\eta_i\| \leq \bar{\eta}$, $i \in N$. Podle (67) platí

$$\|\eta_i\| = \frac{|d_i^T g_i + d_i^T G_i d_i|}{|d_i^T g_i|} \leq \frac{\kappa \bar{\omega}' \|d_i\|\|g_i\|}{(1 - (1 + \kappa)\bar{\omega}') \|d_i\|\|g_i\|} = \frac{\kappa \bar{\omega}'}{1 - (1 + \kappa)\bar{\omega}'},$$

takže nerovnost $\|\eta_i\| < \bar{\eta}$ je splněna tehdy, když

$$\frac{\kappa \bar{\omega}'}{1 - (1 + \kappa) \bar{\omega}'} \leq \bar{\eta} \quad \Leftrightarrow \quad (\kappa + \bar{\eta}(1 + \kappa)) \bar{\omega}' \leq \bar{\eta},$$

neboli

$$\bar{\omega}' \leq \frac{\bar{\eta}}{\kappa + (1 + \kappa) \bar{\eta}} = \frac{1}{(1 + \kappa) + \kappa/\bar{\eta}}.$$

Použijeme-li (67), dostaneme

$$\frac{\bar{\omega} \underline{G} + \bar{\vartheta}}{\underline{G} - \bar{\vartheta}} \leq \frac{\bar{\eta}}{\kappa + (1 + \kappa) \bar{\eta}} \quad \Leftrightarrow \quad \bar{\vartheta}(\kappa + \bar{\eta}(2 + \kappa)) \leq \underline{G}(\bar{\eta} - \bar{\omega}(\kappa + \bar{\eta}(1 + \kappa))).$$

Tato podmínka je splněna právě tehdy, když

$$\bar{\omega} \leq \frac{1}{1 + \kappa + \kappa/\bar{\eta}}, \quad \bar{\vartheta} \leq \frac{1 - (1 + \kappa + \kappa/\bar{\eta}) \bar{\omega}}{2 + \kappa + \kappa/\bar{\eta}} \underline{G},$$

což jsou nerovnosti použité v předpokladu (70). Podobně jako v části (c) důkazu věty 20, můžeme psát

$$\lim_{i \rightarrow \infty} \frac{F(x_i + d_i) - F(x_i)}{d_i^T g_i} = \frac{1}{2} + \lim_{i \rightarrow \infty} \left(\frac{1}{2} \eta_i + o(1) \right) \geq \frac{1}{2} (1 - \bar{\eta}),$$

$$\lim_{i \rightarrow \infty} \frac{d_i^T g(x_i + d_i)}{d_i^T g_i} = \lim_{i \rightarrow \infty} (\eta_i + o(1)) \leq \bar{\eta},$$

a jelikož $\bar{\eta} < \min(1 - 2\varepsilon_1, \varepsilon_2)$, existuje index $k_2 \geq k_1$ takový, že (S2) a (S3) (s $\alpha_i = 1$) platí pro $i \geq k_2$.

(d) Podle (c) pro $i \geq k_2$ platí $s_i = d_i$, neboli $g_{i+1} = g(x_i + d_i)$, a podle věty 5 lze psát $g(x_i + d_i) = g_i + G_i d_i + o(\|d_i\|)$. Použijeme-li (45), (46) a (71), dostaneme

$$\begin{aligned} \lim_{i \rightarrow \infty} \frac{\|g_{i+1}\|}{\|g_i\|} &\leq \lim_{i \rightarrow \infty} \left(\frac{\|g(x_i + d_i) - g_i - G_i d_i\|}{\|g_i\|} + \frac{\|G_i d_i + g_i\|}{\|g_i\|} \right) \\ &\leq \lim_{i \rightarrow \infty} \left(\frac{2 o(\|d_i\|)}{\underline{G} \|d_i\|} + \frac{\|G_i d_i + g_i\|}{\|g_i\|} \right) = \lim_{i \rightarrow \infty} \frac{\|G_i d_i + g_i\|}{\|g_i\|} \leq \bar{\omega}' \end{aligned}$$

(neboť $1 + \bar{\omega}' < 2$). K libovolnému číslu q , $\bar{\omega}' < q < 1$, tedy existuje index $k \geq k_2$ takový, že $\|g_{i+1}\|/\|g_i\| \leq q$ pro $i \geq k$. Můžeme tedy postupovat stejně jako v důkazu věty 16, takže

$$\frac{\|g_i\|}{\|g_k\|} \leq q^{i-k} \quad \Rightarrow \quad \frac{\|x_i - x^*\|}{\|x_k - x^*\|} \leq \frac{\bar{G}}{\underline{G}} q^{i-k}$$

a podle věty 7 platí

$$\limsup_{i \rightarrow \infty} \|x_i - x^*\|^{\frac{1}{i}} \leq q.$$

Jelikož to platí pro libovolné číslo q , $\bar{\omega}' < q < 1$, konverguje posloupnost x_i , $i \in N$, lineárně k bodu $x^* \in R^n$ s asymptotickou rychlostí alespoň $\bar{\omega}'$. \square

Poznámka 45. Teoretický význam věty 22 spočívá v tom, že dává odhad asymptotické rychlosti konvergence pro zadané horní meze $0 \leq \bar{\omega} < 1$ a $0 \leq \bar{\vartheta} < (1 - \bar{\omega}) \underline{G}/2$. Praktický význam nerovností (70), které zajišťují, aby platilo $\alpha_i = 1$ pro $i \geq k_2$, je však malý, neboť tyto nerovnosti jsou značně nadhodnocené (v jejich odvození bereme vždy ten nejhorší případ). To znamená, že odhad $\bar{\omega}'$ obvykle platí i pro mnohem větší hodnoty $\bar{\omega}$ a $\bar{\vartheta}$. O maticích B_i , $i \in N$, nepředpokládáme nic jiného, než že platí (69), takže věta 22 je vhodná zejména k vyšetřování diferenčních verzí Newtonovy metody, kdy umíme nalézt hodnotu $\bar{\vartheta}$ pro kterou platí $\|B_i - G_i\| \leq \bar{\vartheta}$, $i \in N$ (poznámka 336).

2.4 Výběr délky kroku

V tomto oddílu se budeme zabývat implementací metod spádových směrů, jejichž iterační krok má tvar $x_{i+1} = x_i + \alpha_i d_i$. Popíšeme několik algoritmů pro výběr délky kroku. Tyto algoritmy jsou vnitřními cykly iteračních metod spádových směrů, takže jimi generované veličiny by měly mít dva indexy (vnější a vnitřní). Abychom zjednodušili symboliku, budeme vnější index vynechávat. Budeme tedy psát $\underline{\alpha}_j \leq \alpha_j \leq \bar{\alpha}_j$, $j \in N$, kde α_1 je počáteční délka kroku. Při popisu vnitřních cyklů budeme vynechávat i vnitřní index a použijeme označení $\varphi(\alpha) = F(x + \alpha d)$ a $\varphi'(\alpha) = d^T g(x + \alpha d)$. Podmínky (S2a), (S3a), (S3b), zapíšeme ve tvaru

$$\varphi(\alpha) - \varphi(0) \leq \varepsilon_1 \alpha \varphi'(0), \quad (73)$$

$$\varepsilon_2 \varphi'(0) \leq \varphi'(\alpha) \leq \varepsilon_3 |\varphi'(0)|, \quad (74)$$

$$\varphi(\alpha) - \varphi(0) \geq \varepsilon_2 \alpha \varphi'(0). \quad (75)$$

Nejprve budeme předpokládat, že známe derivaci $\varphi'(\alpha)$ pro libovolnou hodnotu $\alpha \geq 0$ a popíšeme algoritmus, který používá Wolfovo podmínku (73) a (74). Tento algoritmus pracuje se dvěma hodnotami $\underline{\alpha}$ a $\bar{\alpha}$, kde $0 \leq \underline{\alpha} < \bar{\alpha}$.

Algoritmus 1. Data $\varphi(0) = F(x)$, $\varphi'(0) = d^T g(x)$, $0 < \beta_1 < \beta_2 < 1 < \gamma_1 < \gamma_2$, $0 < \varepsilon_1 < \varepsilon_2 < 1$, $\varepsilon_3 \geq 0$.

Krok 1 Položíme $\bar{\alpha} := 0$. Zvolíme počáteční délku kroku $\alpha > 0$ a vypočteme hodnoty $\varphi(\alpha)$, $\varphi'(\alpha)$.

Krok 2 Položíme $\underline{\alpha} := \bar{\alpha}$ a $\bar{\alpha} := \alpha$. Jsou-li splněny podmínky (73) a (74), ukončíme výpočet s $\alpha_i = \alpha$. Není-li splněna podmínka (73) nebo platí-li $\varphi'(\alpha) > \varepsilon_3 |\varphi'(0)|$, přejdeme na krok 4.

Krok 3 Určíme hodnotu α pomocí extrapolace (poznámka 47) tak, aby platilo $\gamma_1 \bar{\alpha} \leq \alpha \leq \gamma_2 \bar{\alpha}$. Vypočteme hodnoty $\varphi(\alpha)$, $\varphi'(\alpha)$ a přejdeme na krok 2.

Krok 4 Určíme hodnotu α pomocí interpolace (poznámka 47) tak, aby platilo $\beta_1(\bar{\alpha} - \underline{\alpha}) \leq (\alpha - \underline{\alpha}) \leq \beta_2(\bar{\alpha} - \underline{\alpha})$, a vypočteme hodnoty $\varphi(\alpha)$, $\varphi'(\alpha)$.

Krok 5 Jsou-li splněny podmínky (73) a (74), ukončíme výpočet s $\alpha_i = \alpha$. Není-li splněna podmínka (73) nebo platí-li $\varphi'(\alpha) > \varepsilon_3 |\varphi'(0)|$, položíme $\bar{\alpha} := \alpha$, v opačném případě položíme $\underline{\alpha} := \alpha$. Přejdeme na krok 4.

Poznámka 46. Počáteční výběr délky kroku. Pokud $d_i \sim g_i$, což je případ většiny efektivních metod, je výhodné volit $\alpha \sim 1$. Pro superlineárně konvergentní metody volíme $\alpha = 1$. U metod sdružených gradientů volíme $\alpha = \min(1, 2(F_i - F_{i-1})/d_i^T g_i)$ (pokud $i = 1$, pokládáme $\alpha = \min(1, 2(F_i - F)/d_i^T g_i)$).

Věta 23. Jsou-li splněny předpoklady F1 a F3 najde algoritmus 1 délku kroku vyhovující podmínkám (S2a) a (S3a) po konečném počtu kroků.

Důkaz Necht α_j , $j \in N$, je posloupnost hodnot generovaná algoritmem 1. Pak pro $j \in N$ platí

$$\varphi(\underline{\alpha}_j) - \varphi(0) \leq \varepsilon_1 \underline{\alpha}_j \varphi'(0), \quad \varphi'(\underline{\alpha}_j) < \varepsilon_2 \varphi'(0), \quad (76)$$

takže z předpokladu F1 (podobně jako v důkazu lemmatu 4) plyne

$$\underline{\alpha}_j \leq \frac{F - \varphi(0)}{\varepsilon_1 \varphi'(0)}. \quad (77)$$

(a) V první fázi algoritmu určujeme novou hodnotu tak, že $\bar{\alpha}_{j+1} \geq \gamma_1 \bar{\alpha}_j$, kde $\bar{\alpha}_1 > 0$. Jelikož $\gamma_1 > 1$, dostaneme po konečném počtu extrapolací hodnotu která je větší než mez uvedená na pravé straně nerovnosti (77). První fáze algoritmu tedy obsahuje konečný počet kroků.

(b) Ve druhé fázi algoritmu platí buď $\varphi(\bar{\alpha}_j) - \varphi(0) > \varepsilon_1 \bar{\alpha}_j \varphi'(0)$ nebo $\varphi'(\bar{\alpha}_j) > \varepsilon_3 |\varphi'(0)|$. Předpokládejme nejprve, že $\varphi(\bar{\alpha}_j) - \varphi(0) > \varepsilon_1 \bar{\alpha}_j \varphi'(0)$. Pak označíme-li $\tilde{\alpha}_j > \underline{\alpha}_j$ největší číslo takové, že

$$\varphi(\alpha) - \varphi(0) \leq \varepsilon_1 \alpha \varphi'(0) \quad \forall \underline{\alpha}_j \leq \alpha \leq \tilde{\alpha}_j,$$

platí $\underline{\alpha}_j \leq \tilde{\alpha}_j < \bar{\alpha}_j$, a podobně jako v důkazu lemmatu 4 lze psát $\varphi'(\tilde{\alpha}_j) \geq \varepsilon_1 \varphi'(0)$. Použijeme-li tuto nerovnost spolu s druhou nerovností v (76) a s předpokladem F3, dostaneme

$$\varepsilon_1 \varphi'(0) \leq \varphi'(\tilde{\alpha}_j) \leq \varphi'(\underline{\alpha}_j) + (\tilde{\alpha}_j - \underline{\alpha}_j) \bar{G} \|d\|^2 < \varepsilon_2 \varphi'(0) + (\tilde{\alpha}_j - \underline{\alpha}_j) \bar{G} \|d\|^2 < \varepsilon_2 \varphi'(0) + (\bar{\alpha}_j - \underline{\alpha}_j) \bar{G} \|d\|^2,$$

takže

$$\bar{\alpha}_j - \underline{\alpha}_j > \frac{\varepsilon_1 - \varepsilon_2}{\bar{G} \|d\|^2} \varphi'(0) = \frac{\varepsilon_2 - \varepsilon_1}{\bar{G} \|d\|^2} |\varphi'(0)|. \quad (78)$$

Pokud $\varphi'(\bar{\alpha}_j) > \varepsilon_3 |\varphi'(0)|$, můžeme s použitím F3 psát

$$\varepsilon_3 |\varphi'(0)| < \varphi'(\bar{\alpha}_j) \leq \varphi'(\underline{\alpha}_j) + (\bar{\alpha}_j - \underline{\alpha}_j) \bar{G} \|d\|^2 < \varepsilon_2 \varphi'(0) + (\bar{\alpha}_j - \underline{\alpha}_j) \bar{G} \|d\|^2,$$

takže

$$\bar{\alpha}_j - \underline{\alpha}_j > \frac{\varepsilon_2 + \varepsilon_3}{\bar{G} \|d\|^2} |\varphi'(0)| > \frac{\varepsilon_2 - \varepsilon_1}{\bar{G} \|d\|^2} |\varphi'(0)|$$

a je opět splněna nerovnost (78). Ve druhé fázi algoritmu, určujeme nový interval tak, že $\bar{\alpha}_{j+1} - \underline{\alpha}_{j+1} \leq \max(1 - \beta_1, \beta_2)(\bar{\alpha}_j - \underline{\alpha}_j)$. Jelikož $\max(1 - \beta_1, \beta_2) < 1$, dostaneme po konečném počtu interpolací interval, který je menší než mez uvedená na pravé straně nerovnosti (78). Druhá fáze algoritmu tedy obsahuje konečný počet kroků. \square

Je-li splněna podmínka (S1b) (stejněměrná spádovost) a vyhovuje-li funkce F předpokladům F4 a F5, můžeme předchozí tvrzení podstatně zesílit (budeme to potřebovat pro důkaz asymptotické přesnosti výběru délky kroku).

Věta 24. *Uvažujme algoritmus 1 s počáteční délkou kroku $\delta_1 \|g\|/\|d\| \leq \alpha_1 \leq \delta_2 \|g\|/\|d\|$, kde konstanty δ_1 a δ_2 nezávisí na vnějším indexu. Nechť je splněna podmínka (S1b) a nechť funkce $F \in \mathcal{C}^2 : \mathcal{D} \rightarrow \mathbb{R}$ vyhovuje předpokladům F4 a F5. Pak existují konstanty c_1 a c_2 nezávislé na vnějším indexu takové, že*

$$c_1 \|g\|/\|d\| \leq \bar{\alpha}_j - \underline{\alpha}_j \leq \bar{\alpha}_j \leq c_2 \|g\|/\|d\|$$

$\forall j \in \mathbb{N}$. V tomto případě existuje číslo $k \in \mathbb{N}$ nezávislé na vnějším indexu takové, že počet kroků algoritmu 1 nepřekročí k .

Důkaz V prvním kroku algoritmu platí $\underline{\alpha}_j = 0$ a $\bar{\alpha}_j = \alpha_1$, takže lze položit $c_1 = \delta_1$ a $c_2 = \delta_2$. V dalších krocích algoritmu (pro $j > 1$) použijeme nerovnosti uvedené v důkazu věty 23.

(a) V první fázi algoritmu využijeme toho, že podle předpokladu F5 můžeme \underline{F} nahradit F^* v (77), což s použitím nerovnosti (50) a nerovnosti (S1b) (zapsané ve tvaru $-\varphi'(0) \geq \varepsilon_0 \|d\| \|g\|$) dává

$$\bar{\alpha}_j - \underline{\alpha}_j \leq \bar{\alpha}_j \leq \gamma_2 \underline{\alpha}_j \leq \gamma_2 \frac{F^* - F}{\varepsilon_1 \varphi'(0)} \leq -\frac{\gamma_2 \|g\|^2}{\varepsilon_1 \bar{G} \varphi'(0)} \leq \frac{\gamma_2}{\varepsilon_0 \varepsilon_1 \bar{G}} \frac{\|g\|}{\|d\|}.$$

S druhé strany víme že $\underline{\alpha}_j \geq \gamma_1^{j-2} \alpha_1$ a $\bar{\alpha}_j - \underline{\alpha}_j \geq (\gamma_1 - 1) \underline{\alpha}_j$. Platí tedy

$$\bar{\alpha}_j \geq \bar{\alpha}_j - \underline{\alpha}_j \geq (\gamma_1 - 1) \gamma_1^{j-2} \alpha_1 \geq (\gamma_1 - 1) \delta_1 \|g\|/\|d\|.$$

Můžeme tedy položit $c_1 = \delta_1 \min(1, \gamma_1 - 1)$ a $c_2 = \gamma_2/(\varepsilon_0 \varepsilon_1 \bar{G})$. Jelikož $\bar{\alpha}_j \geq \gamma_1^{j-1} \alpha_1 \geq \gamma_1^{j-1} \delta_1 \|g\|/\|d\|$ a $\gamma_1 > 1$, existuje index $k_1 \in \mathbb{N}$ takový, že $\bar{\alpha}_j \geq c_2 \|g\|/\|d\| \forall j \geq k_1$, takže první fáze skončí po nejvýše k_1 krocích.

(b) Ve druhé fázi algoritmu se již $\bar{\alpha}_j$ nevětšuje, takže s použitím (78) a (a) můžeme psát

$$\varepsilon_0 \frac{\varepsilon_2 - \varepsilon_1}{\bar{G}} \frac{\|g\|}{\|d\|} \leq \frac{\varepsilon_1 - \varepsilon_2}{\bar{G} \|d\|^2} \varphi'(0) \leq \bar{\alpha}_j - \underline{\alpha}_j \leq \bar{\alpha}_j \leq \max\left(\frac{\gamma_2}{\varepsilon_0 \varepsilon_1 \bar{G}}, \delta_2\right) \frac{\|g\|}{\|d\|}.$$

Můžeme tedy položit $c_1 = \varepsilon_0(\varepsilon_2 - \varepsilon_1)/\bar{G}$ a $c_2 = \max(\gamma_2/(\varepsilon_0 \varepsilon_1 \bar{G}), \delta_2)$. Označme j_2 index kroku, ve kterém začíná druhá fáze algoritmu. Jelikož pro $j \geq j_2$ platí

$$\bar{\alpha}_j - \underline{\alpha}_j \leq \max(1 - \beta_1, \beta_2)^{j-j_2} (\bar{\alpha}_{j_2} - \underline{\alpha}_{j_2}) \leq \max(1 - \beta_1, \beta_2)^{j-j_2} c_2 \|g\|/\|d\|$$

a $\max(1 - \beta_1, \beta_2) < 1$, existuje číslo $k_2 \in \mathbb{N}$ takové, že $\bar{\alpha}_j - \underline{\alpha}_j \leq c_1 \|g\| / \|d\| \forall j \geq j_2 + k_2$, takže druhá fáze skončí po nejvýše k_2 krocích.

(c) Podle (a) a (b) existuje číslo $k \leq k_1 + k_2$ nezávislé na vnějším indexu takové, že počet kroků algoritmu 1 nepřekročí k . \square

Poznámka 47. Hodnotu α použitou v algoritmu 1 můžeme určit pomocí interpolace či extrapolace tak, že zvolíme vhodnou interpolační funkci $\varphi(\alpha)$, stanovíme její parametry tak, aby platilo $\varphi(\underline{\alpha}) = F(x + \underline{\alpha}d)$, $\varphi'(\underline{\alpha}) = d^T g(x + \underline{\alpha}d)$, $\varphi(\bar{\alpha}) = F(x + \bar{\alpha}d)$, $\varphi'(\bar{\alpha}) = d^T g(x + \bar{\alpha}d)$, a pak určíme hodnotu α řešením rovnice $\varphi'(\alpha) = 0$.

(a) Kvadratická interpolace (dvě funkční hodnoty). Hodnotu α určíme jako minimum kvadratické funkce

$$\varphi(\alpha) = a(\alpha - \underline{\alpha})^2 + b(\alpha - \underline{\alpha}) + c \quad (79)$$

pomocí hodnot $\varphi(\underline{\alpha})$, $\varphi'(\underline{\alpha})$, $\varphi(\bar{\alpha})$.

(b) Kvadratická interpolace (dvě derivace). Hodnotu α určíme jako minimum kvadratické funkce (79) pomocí hodnot $\varphi(\underline{\alpha})$, $\varphi'(\underline{\alpha})$, $\varphi'(\bar{\alpha})$.

(c) Kubická interpolace. Hodnotu α určíme jako minimum kubické funkce

$$\varphi(\alpha) = a(\alpha - \underline{\alpha})^3 + b(\alpha - \underline{\alpha})^2 + c(\alpha - \underline{\alpha}) + d \quad (80)$$

pomocí hodnot $\varphi(\underline{\alpha})$, $\varphi'(\underline{\alpha})$, $\varphi(\bar{\alpha})$, $\varphi'(\bar{\alpha})$.

(d) Homogenní interpolace. Hodnotu α určíme jako minimum homogenní funkce

$$\varphi(\alpha) = a(\alpha - \underline{\alpha})^r + b(\alpha - \underline{\alpha}) + c, \quad (81)$$

kde $r > 1$ je neznámý parametr, pomocí hodnot $\varphi(\underline{\alpha})$, $\varphi'(\underline{\alpha})$, $\varphi(\bar{\alpha})$, $\varphi'(\bar{\alpha})$.

(e) Kónická interpolace. Hodnotu α určíme jako minimum kónické funkce

$$\varphi(\alpha) = \frac{a(\alpha - \underline{\alpha})^2 + b(\alpha - \underline{\alpha}) + c}{(d(\alpha - \underline{\alpha}) + 1)^2} \quad (82)$$

pomocí hodnot $\varphi(\underline{\alpha})$, $\varphi'(\underline{\alpha})$, $\varphi(\bar{\alpha})$, $\varphi'(\bar{\alpha})$.

Věta 25. Označme

$$A = \frac{\varphi(\bar{\alpha}) - \varphi(\underline{\alpha})}{(\bar{\alpha} - \underline{\alpha})\varphi'(\underline{\alpha})}, \quad B = \frac{\varphi'(\bar{\alpha})}{\varphi'(\underline{\alpha})}.$$

Kvadratickou interpolaci (a) lze použít pouze tehdy, když $A < 1$. Pak platí

$$\alpha - \underline{\alpha} = \frac{\bar{\alpha} - \underline{\alpha}}{2(1 - A)}, \quad (83)$$

kde $\underline{\alpha} < \alpha < \bar{\alpha}$, pokud $A < 1/2$, a $\bar{\alpha} < \alpha$, pokud $1/2 < A < 1$.

Kvadratickou interpolaci (b) lze použít pouze tehdy, když $B < 1$. Pak platí

$$\alpha - \underline{\alpha} = \frac{\bar{\alpha} - \underline{\alpha}}{1 - B}, \quad (84)$$

kde $\underline{\alpha} < \alpha < \bar{\alpha}$, pokud $B < 0$, a $\bar{\alpha} < \alpha$, pokud $0 < B < 1$.

Kubickou interpolaci (c) lze použít pouze tehdy, když $D^2 - 3C \geq 0$ a $D + \sqrt{D^2 - 3C} > 0$, kde

$$C = (B - 1) - 2(A - 1) = B - 2A + 1, \quad D = (B - 1) - 3(A - 1) = B - 3A + 2. \quad (85)$$

Pak platí

$$\alpha - \underline{\alpha} = \frac{\bar{\alpha} - \underline{\alpha}}{D + \sqrt{D^2 - 3C}}, \quad (86)$$

kde $\underline{\alpha} < \alpha < \bar{\alpha}$, pokud $D + \sqrt{D^2 - 3C} > 1$, a $\bar{\alpha} < \alpha$, pokud $0 < D + \sqrt{D^2 - 3C} < 1$.

Homogenní interpolaci (d) lze použít pouze tehdy, když $B < 1$ a $(A - 1)/(B - A) > 0$. Pak platí

$$\alpha - \underline{\alpha} = \left(\frac{1}{1 - B} \right)^{\frac{A-1}{B-A}} (\bar{\alpha} - \underline{\alpha}). \quad (87)$$

Kónickou interpolaci (e) lze použít pouze tehdy, když $A^2 - B \geq 0$, $l(\bar{\alpha}) > 0$ a $1 - Bl^3(\bar{\alpha}) > 0$, kde

$$l(\bar{\alpha}) = d(\bar{\alpha} - \underline{\alpha}) + 1 = \frac{1}{A + \sqrt{A^2 - B}}. \quad (88)$$

Pak platí

$$\alpha - \underline{\alpha} = \frac{\bar{\alpha} - \underline{\alpha}}{1 - Bl^3(\bar{\alpha})}, \quad (89)$$

kde $\underline{\alpha} < \alpha < \bar{\alpha}$, pokud $B < 0$, a $\bar{\alpha} < \alpha$, pokud $B > 0$.

Důkaz (a) Derivujeme-li funkci (79), dostaneme

$$\varphi'(\alpha) = 2a(\alpha - \underline{\alpha}) + b, \quad \varphi''(\alpha) = 2a, \quad (90)$$

takže tato funkce je minimální, pokud

$$\alpha - \underline{\alpha} = -\frac{b}{2a} \quad \text{a} \quad a > 0. \quad (91)$$

Zřejmě $\varphi(\underline{\alpha}) = c$ a $\varphi'(\underline{\alpha}) = b < 0$, takže

$$A = \frac{\varphi(\bar{\alpha}) - \varphi(\underline{\alpha})}{(\bar{\alpha} - \underline{\alpha})\varphi'(\underline{\alpha})} = \frac{a(\bar{\alpha} - \underline{\alpha})^2 + b(\bar{\alpha} - \underline{\alpha})}{(\bar{\alpha} - \underline{\alpha})b} = \frac{a}{b}(\bar{\alpha} - \underline{\alpha}) + 1,$$

což po dosazení do (83) dává (91), přičemž $\varphi''(\alpha) = 2a > 0$, pokud $A < 1$.

(b) Použijeme-li (79) a (90), dostaneme

$$B = \frac{\varphi'(\bar{\alpha})}{\varphi'(\underline{\alpha})} = \frac{2a(\bar{\alpha} - \underline{\alpha}) + b}{b} = \frac{2a}{b}(\bar{\alpha} - \underline{\alpha}) + 1,$$

což po dosazení do (84) dává (91), přičemž $\varphi''(\alpha) = 2a > 0$, pokud $B < 1$.

(c) Derivujeme-li funkci (80), dostaneme

$$\varphi'(\alpha) = 3a(\alpha - \underline{\alpha}) + 2b(\alpha - \underline{\alpha}) + c, \quad \varphi''(\alpha) = 6a(\alpha - \underline{\alpha}) + 2b, \quad (92)$$

takže tato funkce je minimální, pokud

$$\alpha - \underline{\alpha} = \frac{-b \pm \sqrt{b^2 - 3ac}}{3a} \quad \text{a} \quad 6a(\alpha - \underline{\alpha}) + 2b = \pm 2\sqrt{b^2 - 3ac} \geq 0.$$

Musíme tedy použít horní znaménko, takže platí

$$\alpha - \underline{\alpha} = \frac{-b + \sqrt{b^2 - 3ac}}{3a} = \frac{-b/c - \sqrt{(b/c)^2 - 3a/c}}{3a/c} = \frac{1}{-b/c + \sqrt{(b/c)^2 - 3a/c}} \quad (93)$$

neboť $c = \varphi'(\underline{\alpha}) < 0$ (druhý výraz je praktičtější, neboť je-li funkce $\varphi(\alpha)$ konvexní, platí $b = \varphi''(\underline{\alpha}) \geq 0$ a nemůže dojít k odečítání dvou blízkých čísel). Označme

$$C = \frac{a}{c}(\bar{\alpha} - \underline{\alpha})^2, \quad D = -\frac{b}{c}(\bar{\alpha} - \underline{\alpha}). \quad (94)$$

Dosadíme-li tyto výrazy do (86), dostaneme po úpravě (93). Použijeme-li (80) a (92), můžeme psát

$$\begin{aligned} A &= \frac{\varphi(\bar{\alpha}) - \varphi(\underline{\alpha})}{(\bar{\alpha} - \underline{\alpha})\varphi'(\underline{\alpha})} = \frac{a}{c}(\bar{\alpha} - \underline{\alpha})^2 + \frac{b}{c}(\bar{\alpha} - \underline{\alpha}) + 1 \\ B &= \frac{\varphi'(\bar{\alpha})}{\varphi'(\underline{\alpha})} = 3\frac{a}{c}(\bar{\alpha} - \underline{\alpha})^2 + 2\frac{b}{c}(\bar{\alpha} - \underline{\alpha}) + 1, \end{aligned}$$

takže

$$A - 1 = C - D, \quad B - 1 = 3C - 2D,$$

což dává (85).

(d) Derivujeme-li funkci (82), dostaneme

$$\varphi'(\alpha) = ar(\alpha - \underline{\alpha})^{r-1} + b, \quad \varphi''(\alpha) = ar(r-1)(\alpha - \underline{\alpha})^{r-2}, \quad (95)$$

takže tato funkce je minimální, pokud

$$(\alpha - \underline{\alpha})^{r-1} = -\frac{b}{ar}, \quad ar(r-1) \geq 0. \quad (96)$$

Použijeme-li (81) a (95), můžeme psát

$$\begin{aligned} A &= \frac{\varphi(\bar{\alpha}) - \varphi(\underline{\alpha})}{(\bar{\alpha} - \underline{\alpha})\varphi'(\underline{\alpha})} = \frac{a(\bar{\alpha} - \underline{\alpha})^r + b(\bar{\alpha} - \underline{\alpha})}{(\bar{\alpha} - \underline{\alpha})b} = \frac{a}{b}(\bar{\alpha} - \underline{\alpha})^{r-1} + 1, \\ B &= \frac{\varphi'(\bar{\alpha})}{\varphi'(\underline{\alpha})} = \frac{ar(\bar{\alpha} - \underline{\alpha})^{r-1} + b}{b} = \frac{ar}{b}(\bar{\alpha} - \underline{\alpha})^{r-1} + 1, \end{aligned}$$

odkud plyne

$$r = \frac{B-1}{A-1}, \quad r-1 = \frac{B-A}{A-1}$$

a

$$\frac{(\bar{\alpha} - \underline{\alpha})^{r-1}}{1-B} = -\frac{b}{ar},$$

což spolu s (96) dává

$$\alpha - \underline{\alpha} = \left(-\frac{b}{ar}\right)^{\frac{1}{r-1}} = \left(\frac{1}{1-B}\right)^{\frac{1}{r-1}} (\bar{\alpha} - \underline{\alpha}) = \left(\frac{1}{1-B}\right)^{\frac{A-1}{B-A}} (\bar{\alpha} - \underline{\alpha}).$$

kde $\underline{\alpha} < \alpha < \bar{\alpha}$, pokud $B < 0$, a $\bar{\alpha} < \alpha$, pokud $0 < B < 1$.

(e) Derivujeme-li funkci (82), dostaneme

$$\begin{aligned} \varphi'(\alpha) &= \frac{(2a - bd)(\alpha - \underline{\alpha}) + (b - 2cd)}{(d(\alpha - \underline{\alpha}) + 1)^3} \\ \varphi''(\alpha) &= \frac{-2d(2a - bd)(\alpha - \underline{\alpha}) + (2a - bd) - 3d(b - 2cd)}{(d(\alpha - \underline{\alpha}) + 1)^4}, \end{aligned} \quad (97)$$

takže tato funkce je minimální, pokud

$$\alpha - \underline{\alpha} = -\frac{b - 2cd}{2a - bd} \quad (98)$$

a

$$\varphi''(\alpha) = \frac{(2a - bd)(-2d(\alpha - \underline{\alpha}) + 1 + 3d(\alpha - \underline{\alpha}))}{(d(\alpha - \underline{\alpha}) + 1)^4} = \frac{2a - bd}{(d(\alpha - \underline{\alpha}) + 1)^3} \geq 0.$$

Nechť $\underline{\alpha} < \alpha$. Pak podle (98) platí $2a - bd > 0$, neboť $b - 2cd = \varphi'(\underline{\alpha}) < 0$, takže nerovnost $\varphi''(\alpha) > 0$ je splněna právě tehdy, když $l(\alpha) = d(\alpha - \underline{\alpha}) + 1 > 0$. Použijeme-li (82) a (97), můžeme psát

$$\begin{aligned} A &= \frac{\varphi(\bar{\alpha}) - \varphi(\underline{\alpha})}{(\bar{\alpha} - \underline{\alpha})\varphi'(\underline{\alpha})} = \frac{(a - cd^2)(\bar{\alpha} - \underline{\alpha}) + (b - 2cd)}{(b - 2cd)(d(\bar{\alpha} - \underline{\alpha}) + 1)^2} \\ B &= \frac{\varphi'(\bar{\alpha})}{\varphi'(\underline{\alpha})} = \frac{(2a - bd)(\bar{\alpha} - \underline{\alpha}) + (b - 2cd)}{(b - 2cd)(d(\bar{\alpha} - \underline{\alpha}) + 1)^3}. \end{aligned}$$

Platí tedy

$$2A - Bl(\bar{\alpha}) = \frac{d(b - 2cd)(\bar{\alpha} - \underline{\alpha}) + (b - 2cd)}{(b - 2cd)l^2(\bar{\alpha})} = \frac{1}{l(\bar{\alpha})},$$

kde $l(\bar{\alpha}) = d(\bar{\alpha} - \underline{\alpha}) + 1$, což vede na rovnici $Bl^2(\bar{\alpha}) - 2Al(\bar{\alpha}) + 1 = 0$, která má řešení (88). Podmínka $l(\bar{\alpha}) > 0$ je nutná k tomu, aby funkce $\varphi(\alpha)$ byla spojitá na intervalu $\underline{\alpha} \leq \alpha \leq \bar{\alpha}$. Z výrazu pro B plyne, že

$$1 - Bl^3(\bar{\alpha}) = -\frac{2a - bd}{b - 2cd}(\bar{\alpha} - \underline{\alpha}),$$

což po dosazení do (89) dává (98). Podmínka $1 - Bl^3(\bar{\alpha}) > 0$ je nutná k tomu aby platilo $\underline{\alpha} < \alpha$. Zbývá ještě ověřit podmínku $\varphi''(\alpha) > 0$, neboli $l(\alpha) > 0$. Použijeme-li vzorec (89), dostaneme

$$l(\alpha) = d(\alpha - \underline{\alpha}) + 1 = \frac{l(\bar{\alpha})(1 - Bl^2(\bar{\alpha}))}{1 - Bl^3(\bar{\alpha})}.$$

Jelikož předpokládáme, že $l(\bar{\alpha}) > 0$ a $1 - Bl^3(\bar{\alpha}) > 0$, stačí ověřit podmínku $1 - Bl^2(\bar{\alpha}) > 0$, neboli $(A + \sqrt{A^2 - B})^2 - B > 0$. Ale

$$(A + \sqrt{A^2 - B})^2 - B = 2(A\sqrt{A^2 - B} + A^2 - B) = 2(A + \sqrt{A^2 - B})\sqrt{A^2 - B} > 0,$$

neboť předpokládáme, že $A^2 - B > 0$ a $l(\bar{\alpha}) > 0$. □

K určení nové hodnoty α používáme obvykle adaptivní strategii. Zvolíme vhodnou (obvykle kubickou) interpolační funkci a snažíme se použít příslušný interpolační vzorec. Pokud nejsou splněny požadované podmínky (například $D^2 - 3C \geq 0$ a $D + \sqrt{D^2 - 3C} > 0$ pro kubickou interpolaci) použijeme jednodušší interpolační funkci (podle pořadí uvedeného v poznámce 47). V obecném případě bývá kubická interpolace nejefektivnější. Homogenní nebo kónická interpolace se používá pouze tehdy, má-li minimalizovaná funkce speciální silně nekvalitativní chování (nelze-li použít homogenní nebo kónickou interpolaci, přecházíme na kubickou interpolaci). Pokud nelze použít ani kvadratickou interpolaci (neplatí $A < 1$ nebo $B < 1$), použijeme půlení intervalu $\alpha - \underline{\alpha} = (\bar{\alpha} - \underline{\alpha})/2$ v případě interpolace, nebo zdvojnásobování intervalu $\alpha - \underline{\alpha} = 2(\bar{\alpha} - \underline{\alpha})$ v případě extrapolace. Popsaná adaptivní strategie se používá i v ostatních algoritmech uvedených v tomto oddílu.

Následující věta ukazuje, že použití kvadratické nebo kubické interpolace implikuje asymptoticky přesný výběr délky kroku

Věta 26. *Nechť jsou splněny předpoklady věty 24. Pak je-li délka kroku v algoritmu 1 spočtena podle některého ze vzorců (83), (84), (86), je výběr délky kroku asymptoticky přesný.*

Důkaz V důkazu budeme používat symboly $o(\xi_i)$, $O(\xi_i)$, relaci $u_i \sim v_i$ a pravidla uvedená v poznámce 12. Jelikož podle předpokladů F4 a F5 platí $d_i^T G^* d_i \sim \|d_i\|^2$ a z (S1b) plyne $d_i^T g_i \sim \|d_i\| \|g_i\|$, dostaneme $\alpha_i^* \sim \|g_i\|/\|d_i\|$, kde

$$\alpha_i^* = -\frac{d_i^T g_i}{d_i^T G^* d_i}.$$

Podle věty 24 platí $\bar{\alpha}_i \sim \|g_i\|/\|d_i\|$, $\bar{\alpha}_i - \underline{\alpha}_i \sim \|g_i\|/\|d_i\|$, takže $\underline{\alpha}_i = O(\|g_i\|/\|d_i\|)$, $\bar{\alpha}_i = O(\|g_i\|/\|d_i\|)$ a tedy $\underline{\alpha}_i/\alpha_i^* = O(1)$, $\bar{\alpha}_i/\alpha_i^* = O(1)$. Použijeme-li větu 5, dostaneme úpravou výrazů A_i , B_i , uvedených ve

věť 25, vztahy

$$\begin{aligned}
A_i &= \frac{F(x_i + \bar{\alpha}_i d_i) - F(x_i + \underline{\alpha}_i d_i)}{(\bar{\alpha}_i - \underline{\alpha}_i) d_i^T g(x_i + \underline{\alpha}_i d_i)} = \frac{d_i^T g_i(x_i + \underline{\alpha}_i d_i) + \frac{1}{2}(\bar{\alpha}_i - \underline{\alpha}_i) d_i^T G^* d_i + \frac{1}{2}(\bar{\alpha}_i - \underline{\alpha}_i) \|d_i\|^2 o(1)}{d_i^T g_i(x_i + \underline{\alpha}_i d_i)} \\
&= 1 + \frac{1}{2} \frac{(\bar{\alpha}_i - \underline{\alpha}_i) d_i^T G^* d_i + (\bar{\alpha}_i - \underline{\alpha}_i) \|d_i\|^2 o(1)}{d_i^T g_i + \underline{\alpha}_i d_i^T G^* d_i + \underline{\alpha}_i \|d_i\|^2 o(1)} = 1 - \frac{1}{2} \frac{(\bar{\alpha}_i - \underline{\alpha}_i)/\alpha_i^* + o(1)}{1 - \underline{\alpha}_i/\alpha_i^* + o(1)}, \\
B_i &= \frac{d_i^T g(x_i + \bar{\alpha}_i d_i)}{d_i^T g(x_i + \underline{\alpha}_i d_i)} = \frac{d_i^T g_i + \bar{\alpha}_i d_i^T G^* d_i + \bar{\alpha}_i \|d_i\|^2 o(1)}{d_i^T g_i + \underline{\alpha}_i d_i^T G^* d_i + \underline{\alpha}_i \|d_i\|^2 o(1)} = \frac{1 - \bar{\alpha}_i/\alpha_i^* + o(1)}{1 - \underline{\alpha}_i/\alpha_i^* + o(1)},
\end{aligned}$$

takže

$$\begin{aligned}
1 - A_i &= \frac{1}{2} \frac{(\bar{\alpha}_i - \underline{\alpha}_i)/\alpha_i^* + o(1)}{1 - \underline{\alpha}_i/\alpha_i^* + o(1)} = \frac{1}{2} \frac{(\bar{\alpha}_i/\alpha_i^* - \underline{\alpha}_i/\alpha_i^*)(1 + o(1))}{(1 - \underline{\alpha}_i/\alpha_i^*)(1 + o(1))} = \frac{1}{2} \frac{\bar{\alpha}_i - \underline{\alpha}_i}{\alpha_i^* - \underline{\alpha}_i} (1 + o(1)), \\
1 - B_i &= \frac{(\bar{\alpha}_i - \underline{\alpha}_i)/\alpha_i^* + o(1)}{1 - \underline{\alpha}_i/\alpha_i^* + o(1)} = \frac{(\bar{\alpha}_i/\alpha_i^* - \underline{\alpha}_i/\alpha_i^*)(1 + o(1))}{1 - \underline{\alpha}_i/\alpha_i^* + o(1)} = \frac{\bar{\alpha}_i - \underline{\alpha}_i}{\alpha_i^* - \underline{\alpha}_i} (1 + o(1))
\end{aligned}$$

(předpokládáme, že $\alpha_i^* \neq \underline{\alpha}_i$, neboť pro $\underline{\alpha}_i$ neplatí (S3a), zatímco $d_i^T g(x_i + \alpha_i^* d_i)/d_i^T g_i \rightarrow 0$). Dosadíme-li tyto výrazy do (83) a (84), dostaneme

$$\alpha_i = \underline{\alpha}_i + \frac{\alpha_i^* - \underline{\alpha}_i}{\bar{\alpha}_i - \underline{\alpha}_i} \frac{\bar{\alpha}_i - \underline{\alpha}_i}{1 + o(1)} = \underline{\alpha}_i + (\alpha_i^* - \underline{\alpha}_i)(1 + o(1)) = \alpha_i^*(1 + o(1)), \quad (99)$$

neboť $\underline{\alpha}_i/\alpha_i^* = O(1)$, takže výběr délky kroku používající vzorce (83) a (84) je asymptoticky přesný. Nyní vyšetříme vzorec (86). Použijeme-li vztahy (99) a (99), dostaneme

$$\begin{aligned}
C_i &= 2(1 - A_i) - (1 - B_i) = \frac{\bar{\alpha}_i - \underline{\alpha}_i}{\alpha_i^* - \underline{\alpha}_i} (1 + o(1)) - \frac{\bar{\alpha}_i - \underline{\alpha}_i}{\alpha_i^* - \underline{\alpha}_i} (1 + o(1)) = o(1) \\
D_i &= 3(1 - A_i) - (1 - B_i) = \frac{3}{2} \frac{\bar{\alpha}_i - \underline{\alpha}_i}{\alpha_i^* - \underline{\alpha}_i} (1 + o(1)) - \frac{\bar{\alpha}_i - \underline{\alpha}_i}{\alpha_i^* - \underline{\alpha}_i} (1 + o(1)) = \frac{1}{2} \frac{\bar{\alpha}_i - \underline{\alpha}_i}{\alpha_i^* - \underline{\alpha}_i} (1 + o(1)),
\end{aligned}$$

Platí tedy

$$\begin{aligned}
D_i + \sqrt{D_i^2 - 3C_i} &= \frac{1}{2} \frac{\bar{\alpha}_i - \underline{\alpha}_i}{\alpha_i^* - \underline{\alpha}_i} (1 + o(1)) + \sqrt{\frac{1}{4} \left(\frac{\bar{\alpha}_i - \underline{\alpha}_i}{\alpha_i^* - \underline{\alpha}_i} \right)^2 (1 + o(1))^2 + o(1)} \\
&= \frac{1}{2} \frac{\bar{\alpha}_i - \underline{\alpha}_i}{\alpha_i^* - \underline{\alpha}_i} (1 + o(1)) + \frac{1}{2} \frac{\bar{\alpha}_i - \underline{\alpha}_i}{\alpha_i^* - \underline{\alpha}_i} \sqrt{(1 + o(1))^2 + \left(\frac{\alpha_i^* - \underline{\alpha}_i}{\bar{\alpha}_i - \underline{\alpha}_i} \right)^2 o(1)} \\
&= \frac{\bar{\alpha}_i - \underline{\alpha}_i}{\alpha_i^* - \underline{\alpha}_i} (1 + o(1)),
\end{aligned}$$

neboť $(\alpha_i^* - \underline{\alpha}_i)/(\bar{\alpha}_i - \underline{\alpha}_i) = O(1)$. Dosadíme-li tento výraz do (86), dostaneme (99). \square

Poznámka 48. Je-li kromě předpokladů F4 a F5 splněn i předpoklad F6, můžeme místo věty 5 použít větu 6 a tudíž místo $o(1)$ psát $O(\|e_i\|)$. Dostaneme tak kvalitnější odhady

$$\frac{d_i^T g_{i+1}}{d_i^T g_i} = O(\|e_i\|), \quad \alpha_i = -\frac{d_i^T g_i}{d_i^T G^* d_i} (1 + O(\|e_i\|)).$$

Není-li gradient minimalizované funkce zadán analyticky a je třeba ho určovat numericky, není výhodné počítat směrovou derivaci $\varphi'(\alpha)$ kdykoliv $\alpha > 0$. Používáme pouze derivaci $\varphi'(0)$, definovanou pomocí numericky spočteného gradientu $g(x)$, a funkční hodnoty $\varphi(0)$, $\varphi(\underline{\alpha})$, $\varphi(\bar{\alpha})$, kde $0 \leq \underline{\alpha} < \bar{\alpha}$. Tento případ je uvažován v následujícím algoritmu, který pracuje se dvěma hodnotami $\underline{\alpha}$ a $\bar{\alpha}$, kde $0 \leq \underline{\alpha} < \bar{\alpha}$.

Algoritmus 2. Data $\varphi(0) = F(x)$, $\varphi'(0) = d^T g(x)$, $0 < \beta_1 < \beta_2 < 1 < \gamma_1 < \gamma_2$, $0 < \varepsilon_1 < 1/2 < \varepsilon_2 < 1$.

Krok 1 Položíme $\bar{\alpha} := 0$. Zvolíme počáteční délku kroku $\alpha > 0$ a vypočteme hodnotu $\varphi(\alpha)$.

Krok 2 Položíme $\underline{\alpha} := \bar{\alpha}$ a $\bar{\alpha} := \alpha$. Jsou-li splněny podmínky (73) a (75), ukončíme výpočet s $\alpha_i = \alpha$. Není-li splněna podmínka (73), přejdeme na krok 4.

Krok 3 Určíme hodnotu α pomocí extrapolace (poznámka 49) tak, aby platilo $\gamma_1 \bar{\alpha} \leq \alpha \leq \gamma_2 \bar{\alpha}$. Vypočteme hodnotu $\varphi(\alpha)$ a přejdeme na krok 2.

Krok 4 Určíme hodnotu α pomocí interpolace (poznámka 49) tak, aby platilo $\beta_1(\bar{\alpha} - \underline{\alpha}) \leq (\alpha - \underline{\alpha}) \leq \beta_2(\bar{\alpha} - \underline{\alpha})$, a vypočteme hodnotu $\varphi(\alpha)$.

Krok 5 Jsou-li splněny podmínky (73) a (75), ukončíme výpočet s $\alpha_i = \alpha$. Není-li splněna podmínka (73), položíme $\bar{\alpha} := \alpha$, v opačném případě položíme $\underline{\alpha} := \alpha$. Přejdeme na krok 4.

Věta 27. Jsou-li splněny předpoklady F1 a F3 najde algoritmus 2 délku kroku vyhovující podmínkám (S2a) a (S3b) po konečném počtu kroků.

Důkaz Nechť α_j , $j \in N$, je posloupnost hodnot generovaná algoritmem 2. Pak pro $j \in N$ platí

$$\varphi(\underline{\alpha}_j) - \varphi(0) < \varepsilon_2 \underline{\alpha}_j \varphi'(0),$$

takže z předpokladu F1 (podobně jako v důkazu lemmatu 4) plyne

$$\underline{\alpha}_j \leq \frac{F - \varphi(0)}{\varepsilon_2 \varphi'(0)}. \quad (100)$$

(a) V první fázi algoritmu určujeme novou hodnotu tak, že $\bar{\alpha}_{j+1} \geq \gamma_1 \bar{\alpha}_j$, kde $\bar{\alpha}_1 > 0$. Jelikož $\gamma_1 > 1$, dostaneme po konečném počtu extrapolací hodnotu která je větší než mez uvedená na pravé straně první nerovnosti v (100). První fáze algoritmu tedy obsahuje konečný počet kroků.

(b) Ve druhé fázi algoritmu platí

$$\varphi(\bar{\alpha}_j) - \varphi(0) > \varepsilon_1 \bar{\alpha}_j \varphi'(0). \quad (101)$$

Označíme-li $\tilde{\alpha}_j \geq \underline{\alpha}_j$ největší číslo takové, že

$$\varphi(\alpha) - \varphi(0) \leq \varepsilon_2 \alpha \varphi'(0) \quad \forall \underline{\alpha}_j \leq \alpha \leq \tilde{\alpha}_j,$$

platí $\underline{\alpha}_j < \tilde{\alpha}_j < \bar{\alpha}_j$ a

$$\varphi(\tilde{\alpha}_j) - \varphi(0) = \varepsilon_2 \tilde{\alpha}_j \varphi'(0). \quad (102)$$

Podobně jako v důkazu lemmatu 4 lze psát $\varphi'(\tilde{\alpha}_j) \geq \varepsilon_2 \varphi'(0)$. Použijeme-li tuto nerovnost spolu předpokladem F3, dostaneme

$$\varepsilon_2 \varphi'(0) \leq \varphi'(\tilde{\alpha}_j) \leq \varphi'(0) + \tilde{\alpha}_j \bar{G} \|d\|^2,$$

neboli

$$\tilde{\alpha}_j \geq \frac{\varepsilon_2 - 1}{\bar{G} \|d\|^2} \varphi'(0) = \tilde{\alpha}_j \geq \frac{1 - \varepsilon_2}{\bar{G} \|d\|^2} |\varphi'(0)|. \quad (103)$$

Předpokládejme nejprve, že $\varphi(\bar{\alpha}_j) \leq \varphi(\tilde{\alpha}_j)$. Nechť $\hat{\alpha}_j$ je hodnota, pro kterou platí

$$\varphi(0) + \varepsilon_1 \hat{\alpha}_j \varphi'(0) = \varphi(\tilde{\alpha}_j) = \varphi(0) + \varepsilon_2 \tilde{\alpha}_j \varphi'(0). \quad (104)$$

Jelikož $\varphi(\bar{\alpha}_j) \leq \varphi(\tilde{\alpha}_j)$, musí platit $\hat{\alpha}_j \leq \bar{\alpha}_j$. Použijeme-li (104), dostaneme $\varepsilon_1 \hat{\alpha}_j = \varepsilon_2 \tilde{\alpha}_j$, neboli

$$\hat{\alpha}_j = \frac{\varepsilon_2}{\varepsilon_1} \tilde{\alpha}_j. \quad (105)$$

což spolu s (103) dává

$$\bar{\alpha}_j - \underline{\alpha}_j > \hat{\alpha}_j - \tilde{\alpha}_j = \frac{\varepsilon_2 - \varepsilon_1}{\varepsilon_1} \tilde{\alpha}_j \geq \frac{(\varepsilon_2 - \varepsilon_1)(1 - \varepsilon_2)}{\varepsilon_1 \bar{G} \|d\|^2} |\varphi'(0)|. \quad (106)$$

Předpokládejme nyní, že $\varphi(\bar{\alpha}_j) > \varphi(\tilde{\alpha}_j)$, takže $\hat{\alpha}_j > \bar{\alpha}_j$. Použijeme-li vztahy (101) a (102), dostaneme

$$\begin{aligned}\varphi(\bar{\alpha}_j) - \varphi(\tilde{\alpha}_j) &= (\varphi(0) + \varepsilon_1 \tilde{\alpha}_j \varphi'(0) - \varphi(\tilde{\alpha}_j)) - (\varphi(0) + \varepsilon_1 \tilde{\alpha}_j \varphi'(0) - \varphi(\bar{\alpha}_j)) \\ &> (\varepsilon_1 - \varepsilon_2) \tilde{\alpha}_j \varphi'(0) + (\bar{\alpha}_j - \tilde{\alpha}_j) \varepsilon_1 \varphi'(0).\end{aligned}\quad (107)$$

Podle věty o střední hodnotě platí

$$\varphi(\bar{\alpha}_j) - \varphi(\tilde{\alpha}_j) = \varphi'(\alpha'_j)(\bar{\alpha}_j - \tilde{\alpha}_j), \quad (108)$$

kde $\tilde{\alpha}_j \leq \alpha'_j \leq \bar{\alpha}_j$. Jelikož $\varphi'(0) < 0$ a $\varphi'(\alpha'_j) > 0$, musí existovat hodnota $0 < \alpha^* < \alpha'_j$ taková, že $\varphi(\alpha^*) = \varepsilon_1 \varphi'(0)$. Pak podle předpokladu F3 dostaneme

$$\varphi'(\alpha'_j) \leq \varepsilon_1 \varphi'(0) + (\alpha'_j - \alpha^*) \bar{G} \|d\|^2 \leq \varepsilon_1 \varphi'(0) + \hat{\alpha}_j \bar{G} \|d\|^2.$$

Použijeme-li tento vztah spolu s (107) a (108), můžeme psát

$$(\bar{\alpha}_j - \tilde{\alpha}_j) \varepsilon_1 \varphi'(0) + (\bar{\alpha}_j - \tilde{\alpha}_j) \hat{\alpha}_j \bar{G} \|d\|^2 > (\varepsilon_1 - \varepsilon_2) \tilde{\alpha}_j \varphi'(0) + (\bar{\alpha}_j - \tilde{\alpha}_j) \varepsilon_1 \varphi'(0),$$

což spolu s (105) dává

$$\bar{\alpha}_j - \underline{\alpha}_j > \bar{\alpha}_j - \tilde{\alpha}_j > \frac{(\varepsilon_2 - \varepsilon_1) \tilde{\alpha}_j}{\hat{\alpha}_j \bar{G} \|d\|^2} |\varphi'(0)| = \frac{(\varepsilon_2 - \varepsilon_1) \varepsilon_1}{\varepsilon_2 \bar{G} \|d\|^2} |\varphi'(0)|. \quad (109)$$

Ve druhé fázi algoritmu, určujeme nový interval tak, že $\bar{\alpha}_{j+1} - \underline{\alpha}_{j+1} \leq \max(1 - \beta_1, \beta_2)(\bar{\alpha}_j - \underline{\alpha}_j)$. Jelikož $\max(1 - \beta_1, \beta_2) < 1$, dostaneme po konečném počtu interpolací interval, který je menší než obě meze v (106) a (109) (obvykle $0 < \varepsilon_1 < 1/2$ a $1/2 < \varepsilon_2 \leq (1 - \varepsilon_1)$, takže mez v (106) je ta menší). Druhá fáze algoritmu tedy obsahuje konečný počet kroků. \square

Věta 28. *Uvažujme algoritmus 2 s počáteční délkou kroku $\delta_1 \|g\|/\|d\| \leq \alpha_1 \leq \delta_2 \|g\|/\|d\|$, kde konstanty δ_1 a δ_2 nezávisí na vnějším indexu. Nechť je splněna podmínka (S1b) a nechť funkce $F \in \mathcal{C}^2 : \mathcal{D} \rightarrow \mathbb{R}$ vyhovuje předpokladům F4 a F5. Pak existují konstanty c_1 a c_2 nezávislé na vnějším indexu takové, že*

$$c_1 \|g\|/\|d\| \leq \bar{\alpha}_j - \underline{\alpha}_j \leq \bar{\alpha}_j \leq c_2 \|g\|/\|d\|$$

$\forall j \in \mathbb{N}$. V tomto případě existuje číslo $k \in \mathbb{N}$ nezávislé na vnějším indexu takové, že počet kroků algoritmu 1 nepřekročí k .

Důkaz Důkaz této věty je prakticky stejný jako důkaz věty 24. Místo nerovnosti (78) se použije nerovnost (106) nebo nerovnost (109). \square

Poznámka 49. Hodnotu α použitou v algoritmu 2 můžeme určit pomocí interpolace či extrapolace tak, že zvolíme vhodnou interpolační funkci $\varphi(\alpha)$, stanovíme její parametry tak, aby platilo $\varphi(\underline{\alpha}) = F(x + \underline{\alpha}d)$, $\varphi(\bar{\alpha}) = F(x + \bar{\alpha}d)$ a $\varphi'(0) = d^T g(x)$, a pak určíme hodnotu α řešením rovnice $\varphi'(\alpha) = 0$.

(a) Kvadratická interpolace (dvě funkční hodnoty). Hodnotu α určíme jako minimum kvadratické funkce

$$\varphi(\alpha) = a\alpha^2 + b\alpha + c \quad (110)$$

pomocí hodnot $\varphi(\underline{\alpha})$, $\varphi(\bar{\alpha})$ a $\varphi'(0)$. Tuto možnost používáme tehdy, jsou-li k dispozici pouze dvě hodnoty $0 = \underline{\alpha} < \bar{\alpha}$. Postup je stejný jako v případě (a) v poznámce 47.

(b) Kvadratická interpolace (tři funkční hodnoty). Hodnotu α určíme jako minimum kvadratické funkce (110) pomocí hodnot $\varphi(0)$, $\varphi(\underline{\alpha})$, $\varphi(\bar{\alpha})$ a $\varphi'(0)$. Tuto možnost lze použít pouze tehdy, když $0 < \underline{\alpha} < \bar{\alpha}$.

(c) Kubická interpolace. Hodnotu α určíme jako minimum kubické funkce

$$\varphi(\alpha) = a\alpha^3 + b\alpha^2 + c\alpha + d \quad (111)$$

pomocí hodnot $\varphi(0)$, $\varphi(\underline{\alpha})$, $\varphi(\bar{\alpha})$ a $\varphi'(0)$. Tuto možnost lze použít pouze tehdy, když $0 < \underline{\alpha} < \bar{\alpha}$.

Věta 29. Označme

$$\underline{A} = \frac{\varphi(\underline{\alpha}) - \varphi(0)}{\underline{\alpha}\varphi'(0)}, \quad \overline{A} = \frac{\varphi(\overline{\alpha}) - \varphi(0)}{\overline{\alpha}\varphi'(0)}, \quad \underline{B} = \frac{\underline{A} - 1}{\underline{\alpha}}, \quad \overline{B} = \frac{\overline{A} - 1}{\overline{\alpha}}.$$

Kvadratickou interpolaci (a) lze použít pouze tehdy, když $\overline{A} < 1$. Pak platí (83) s \overline{A} místo A . Kvadratickou interpolaci (b) lze použít pouze tehdy, když $\underline{A} - \overline{A} > 0$. Pak platí

$$\alpha = \frac{\overline{\alpha} - \underline{\alpha}}{2(\underline{A} - \overline{A})}, \quad (112)$$

kde $0 < \alpha < \overline{\alpha}$, pokud $\underline{A} - \overline{A} > (1 - \underline{\alpha}/\overline{\alpha})/2$ a $\overline{\alpha} < \alpha$, pokud $0 < \underline{A} - \overline{A} < (1 - \underline{\alpha}/\overline{\alpha})/2$.

Kubickou interpolaci (c) lze použít pouze tehdy, když $D^2 - 3C \geq 0$ a $D + \sqrt{D^2 - 3C} > 0$, kde

$$C = (\overline{B} - \underline{B})(\overline{\alpha} - \underline{\alpha}), \quad D = \overline{B}\underline{\alpha} - \underline{B}\overline{\alpha}. \quad (113)$$

Pak platí

$$\alpha = \frac{\overline{\alpha} - \underline{\alpha}}{D + \sqrt{D^2 - 3C}}, \quad (114)$$

kde $0 < \alpha < \overline{\alpha}$, pokud $D + \sqrt{D^2 - 3C} > 1 - \underline{\alpha}/\overline{\alpha}$, a $\overline{\alpha} < \alpha$, pokud $0 < D + \sqrt{D^2 - 3C} < 1 - \underline{\alpha}/\overline{\alpha}$.

Důkaz (a) Tento případ je uvažován v části (a) důkazu věty (25).

(b) Derivujeme-li funkci (110), dostaneme

$$\varphi'(\alpha) = 2a\alpha + b, \quad \varphi''(\alpha) = 2a, \quad (115)$$

takže tato funkce je minimální, pokud

$$\alpha = -\frac{b}{2a} \quad \text{a} \quad a > 0. \quad (116)$$

Zřejmě $\varphi(0) = c$ a $\varphi'(0) = b < 0$, což s použitím (110) a (115) dává

$$\underline{A} = \frac{\varphi(\underline{\alpha}) - \varphi(0)}{\underline{\alpha}\varphi'(0)} = \frac{a}{b}\underline{\alpha} + 1, \quad \overline{A} = \frac{\varphi(\overline{\alpha}) - \varphi(0)}{\overline{\alpha}\varphi'(0)} = \frac{a}{b}\overline{\alpha} + 1. \quad (117)$$

Platí tedy

$$\frac{a}{b} = \frac{\overline{A} - \underline{A}}{\overline{\alpha} - \underline{\alpha}},$$

což po dosazení do (116) dává (112), přičemž $a > 0$, pokud $\underline{A} - \overline{A} > 0$.

(c) Derivujeme-li funkci (111), dostaneme

$$\varphi'(\alpha) = 3a\alpha^2 + 2b\alpha + c, \quad \varphi''(\alpha) = 6a\alpha + 2b, \quad (118)$$

což jsou vztahy (92) pro $\underline{\alpha} = 0$. Tato funkce je podle (93) minimální, pokud

$$\alpha = \frac{1}{-b/c + \sqrt{(b/c)^2 - 3a/c}} \quad (119)$$

Podle (118) platí $\varphi'(0) = c$ a použijeme-li (111), můžeme psát

$$\underline{A} = \frac{a\underline{\alpha}^2 + b\underline{\alpha} + c}{c}, \quad \overline{A} = \frac{a\overline{\alpha}^2 + b\overline{\alpha} + c}{c}, \quad \underline{B} = \frac{\underline{A} - 1}{\underline{\alpha}} = \frac{a\underline{\alpha} + b}{c}, \quad \overline{B} = \frac{\overline{A} - 1}{\overline{\alpha}} = \frac{a\overline{\alpha} + b}{c},$$

takže

$$C = (\overline{B} - \underline{B})(\overline{\alpha} - \underline{\alpha}) = \frac{a}{c}(\overline{\alpha} - \underline{\alpha})^2, \quad D = \overline{B}\underline{\alpha} - \underline{B}\overline{\alpha} = -\frac{b}{c}(\overline{\alpha} - \underline{\alpha}).$$

Dosadíme-li tyto výrazy do (114), dostaneme po úpravě (119). □

Věta 30. *Nechť jsou splněny předpoklady věty 28. Pak je-li délka kroku v algoritmu 2 spočtena podle některého ze vzorců (112), (114), je výběr délky kroku asymptoticky přesný.*

Důkaz V důkazu použijeme stejné značení a stejné úvahy jako v důkazu věty 26. Použijeme-li větu 5, dostaneme úpravou výrazů \bar{A}_i , \underline{A}_i , \bar{B}_i , \underline{B}_i , uvedených ve větě 29, vztahy

$$\begin{aligned}\bar{A}_i &= \frac{F(x_i + \bar{\alpha}_i d_i) - F(x_i)}{\bar{\alpha}_i d_i^T g(x_i)} = \frac{\bar{\alpha}_i d_i^T g_i + \frac{1}{2} \bar{\alpha}_i^2 d_i^T G^* d_i + \bar{\alpha}_i^2 \|d\|^2 o(1)}{\bar{\alpha}_i d_i^T g_i} \\ &= 1 - \frac{\bar{\alpha}_i}{2\alpha_i^*} + o(1) = 1 - \frac{\bar{\alpha}_i}{2\alpha_i^*} (1 + o(1)), \\ \underline{A}_i &= \frac{F(x_i + \underline{\alpha}_i d_i) - F(x_i)}{\underline{\alpha}_i d_i^T g(x_i)} = \frac{\underline{\alpha}_i d_i^T g_i + \frac{1}{2} \underline{\alpha}_i^2 d_i^T G^* d_i + \underline{\alpha}_i^2 \|d\|^2 o(1)}{\underline{\alpha}_i d_i^T g_i} \\ &= 1 - \frac{\underline{\alpha}_i}{2\alpha_i^*} + o(1) = 1 - \frac{\underline{\alpha}_i}{2\alpha_i^*} (1 + o(1)),\end{aligned}$$

neboť $\underline{\alpha}_i/\alpha_i^* = O(1)$ a $\bar{\alpha}_i/\alpha_i^* = O(1)$, takže

$$\underline{A}_i - \bar{A}_i = \frac{\bar{\alpha}_i - \underline{\alpha}_i}{2\alpha_i^*} (1 + o(1)).$$

Dosadíme-li tento vztah do (112), dostaneme

$$\alpha_i = \frac{\alpha_i^*}{\bar{\alpha}_i - \underline{\alpha}_i} \frac{\bar{\alpha}_i - \underline{\alpha}_i}{1 + o(1)} = \alpha_i^* (1 + o(1)), \quad (120)$$

takže výběr délky kroku používající vzorec (112) je asymptoticky přesný. Nyní vyšetříme vzorec (114). Použijeme-li vztahy pro \bar{A}_i a \underline{A}_i , dostaneme

$$\begin{aligned}\bar{B}_i &= \frac{\bar{A}_i - 1}{\bar{\alpha}_i} = -\frac{1}{2\alpha_i^*} (1 + o(1)), \\ \underline{B}_i &= \frac{\underline{A}_i - 1}{\underline{\alpha}_i} = -\frac{1}{2\alpha_i^*} (1 + o(1)).\end{aligned}$$

Můžeme tedy psát

$$\begin{aligned}C_i &= \bar{B}_i(\bar{\alpha}_i - \underline{\alpha}_i) - \underline{B}_i(\bar{\alpha}_i - \underline{\alpha}_i) = -\frac{\bar{\alpha}_i - \underline{\alpha}_i}{2\alpha_i^*} (1 + o(1)) + \frac{\bar{\alpha}_i - \underline{\alpha}_i}{2\alpha_i^*} (1 + o(1)) = o(1), \\ D_i &= \bar{B}_i \underline{\alpha}_i - \underline{B}_i \bar{\alpha}_i = -\frac{\underline{\alpha}_i}{2\alpha_i^*} (1 + o(1)) + \frac{\bar{\alpha}_i}{2\alpha_i^*} (1 + o(1)) = \frac{\bar{\alpha}_i - \underline{\alpha}_i}{2\alpha_i^*} (1 + o(1)),\end{aligned}$$

takže podobným způsobem jako v důkazu věty 26 dostaneme

$$D_i + \sqrt{D_i^2 - 3C_i} = \frac{\bar{\alpha}_i - \underline{\alpha}_i}{\alpha_i^*} (1 + o(1)),$$

což po dosazení do (114) dává (120). □

V algoritmu 2 může nastat případ, kdy minimum funkce $\varphi(\alpha)$ leží v intervalu $0 < \alpha < \underline{\alpha}$. V tomto případě hodnota získaná pomocí kvadratické nebo kubické interpolace může být menší než $\underline{\alpha}$ a upravená hodnota $\alpha = \underline{\alpha} + \beta_1(\bar{\alpha} - \underline{\alpha})$ může znehodnotit interpolaci a zpomalit konvergenci. Proto je výhodnější upravovat hodnotu α tak, aby platilo $\underline{\alpha}/2 \leq \alpha \leq \underline{\alpha} + \beta_2(\bar{\alpha} - \underline{\alpha})$.

Zvolíme-li Armijův výběr délky kroku, není třeba používat extrapolaci a algoritmus 2 se značně zjednoduší. Dostaneme tak následující algoritmus, který pracuje pouze s jednou hodnotou $\bar{\alpha} > 0$ (neboť $\underline{\alpha} = 0$), používá kvadratickou interpolaci (83) (s \bar{A} místo A), a má podobné vlastnosti jako algoritmus 2 (platí pro něj věta 27, věta 28 a věta 30).

Algoritmus 3. Data $\varphi(0) = F(x)$, $\varphi'(0) = d^T g(x)$, $0 < \beta_1 < \beta_2 < 1$, $0 < \varepsilon_1 < 1/2$.

Krok 1 Položíme $\bar{\alpha} := 0$. Zvolíme počáteční délku kroku $\alpha > 0$ a vypočteme hodnotu $\varphi(\alpha)$.

Krok 2 Položíme $\bar{\alpha} := \alpha$. Je-li splněna podmínka (73), ukončíme výpočet s $\alpha_i = \alpha$.

Krok 3 Určíme hodnotu α pomocí interpolace (poznámka 49) tak, aby platilo $\beta_1 \bar{\alpha} \leq \alpha \leq \beta_2 \bar{\alpha}$, vypočteme hodnotu $\varphi(\alpha)$ a přejdeme na krok 2.

Algoritmus 2 není vhodný k přesnější lokalizaci minima, neboť je-li $\alpha > 0$ lokálním minimem funkce $\varphi(\alpha)$, nemusí být splněna podmínka (75). V tomto případě je vhodnější použít algoritmus 4, který pracuje se třemi hodnotami $\underline{\alpha}$, α' , $\bar{\alpha}$, kde $0 \leq \underline{\alpha} \leq \alpha' < \bar{\alpha}$, a používá zastavovací kritérium

$$\bar{\alpha} - \underline{\alpha} \leq \varepsilon_3 \frac{\bar{\alpha} + \underline{\alpha}}{2}, \quad (121)$$

kde $0 < \varepsilon_3 < 1$. Tento algoritmus lze použít i tehdy, není-li gradient zadán v žádném bodě $x \in R^n$, takže neznáme derivaci $\varphi'(0)$ vystupující Goldsteinově podmínce (73) a (75).

Algoritmus 4. Data $\varphi(0) = F(x)$, $0 < \beta_1 < \beta_2 < 1 < \gamma_1 < \gamma_2$, $0 < \varepsilon_1 < \varepsilon_2 < 1$, $0 < \varepsilon_3 < 1$.

Krok 1 Položíme $\alpha' := 0$, $\bar{\alpha} := 0$. Zvolíme počáteční délku kroku $\alpha > 0$ a vypočteme hodnotu $\varphi(\alpha)$.

Krok 2 Položíme $\underline{\alpha} := \alpha'$, $\alpha' := \bar{\alpha}$ a $\bar{\alpha} := \alpha$. Platí-li $\varphi(\alpha) \geq \varphi(\bar{\alpha})$, přejdeme na krok 4.

Krok 3 Určíme hodnotu α pomocí extrapolace (poznámka 50) tak, aby platilo $\gamma_1 \bar{\alpha} \leq \alpha \leq \gamma_2 \bar{\alpha}$. Vypočteme hodnotu $\varphi(\alpha)$ a přejdeme na krok 2.

Krok 4 Určíme hodnotu α pomocí interpolace (poznámka 50) tak, aby platilo $\beta_1(\bar{\alpha} - \underline{\alpha}) \leq (\alpha - \underline{\alpha}) \leq \beta_2(\bar{\alpha} - \underline{\alpha})$, a vypočteme hodnotu $\varphi(\alpha)$.

Krok 5 Je-li splněna podmínka (121), ukončíme výpočet s $\alpha_i = \alpha$. Pokud $\alpha \leq \alpha'$ a $\varphi(\alpha) \leq \varphi(\alpha')$, položíme $\bar{\alpha} := \alpha'$ a $\alpha := \alpha'$. Pokud $\alpha \leq \alpha'$ a $\varphi(\alpha) > \varphi(\alpha')$, položíme $\underline{\alpha} := \alpha$. Pokud $\alpha > \alpha'$ a $\varphi(\alpha) \leq \varphi(\alpha')$, položíme $\underline{\alpha} := \alpha'$ a $\alpha' := \alpha$. Pokud $\alpha > \alpha'$ a $\varphi(\alpha) > \varphi(\alpha')$, položíme $\bar{\alpha} := \alpha'$. Přejdeme na krok 4.

Algoritmus 4 není zcela obecný, neboť je třeba předpokládat existenci lokálního minima funkce $\varphi(\alpha)$. Pokud $\varphi(\alpha) = \exp(-\alpha)$ a $\alpha > \bar{\alpha}$, platí $\varphi(\alpha) < \varphi(\bar{\alpha})$ a nelze ukončit první fázi výpočtu (algoritmus 2 v tomto případě najde hodnotu $\alpha > 0$, splňující Goldsteinovu podmínku (73) a (75)). Proto je třeba klást na funkci $F(x)$ dodatečná omezení, například koercivitu, kdy $\lim_{\|x\| \rightarrow \infty} F(x) = \infty$, nebo platnost předpokladů F4 a F5, které jsou použity v následující větě.

Věta 31. Uvažujme algoritmus 4 s počáteční délkou kroku $\delta_1 \|g\|/\|d\| \leq \alpha_1 \leq \delta_2 \|g\|/\|d\|$, kde konstanty δ_1 a δ_2 nezávisí na vnějším indexu. Nechť je splněna podmínka (S1b) a nechť funkce $F \in C^2 : \mathcal{D} \rightarrow R$ vyhovuje předpokladům F4 a F5. Pak existují konstanty c_1 a c_2 nezávislé na vnějším indexu takové, že

$$c_1 \|g\|/\|d\| \leq \bar{\alpha}_j - \underline{\alpha}_j \leq \bar{\alpha}_j \leq c_2 \|g\|/\|d\|$$

$\forall j \in N$. V tomto případě existuje číslo $k \in N$ nezávislé na vnějším indexu takové, že počet kroků algoritmu 1 nepřekročí k .

Důkaz Jelikož $\varphi'(0) = g^T d$ a $\varphi''(\tilde{\alpha}) = d^T G(x + \tilde{\alpha}d)$, můžeme podle (S1b), F4 a F5 psát

$$\varepsilon_0 \|g\| \|d\| \leq |\varphi'(0)| \leq \|g\| \|d\|, \quad \underline{G} \|d\|^2 \leq \varphi''(\tilde{\alpha}) \leq \bar{G} \|d\|^2. \quad (122)$$

Je-li $\alpha^* > 0$ minimem funkce $\varphi(\alpha)$, platí

$$\varphi'(\alpha^*) = \varphi'(0) + \alpha^* \varphi''(\tilde{\alpha}) = 0 \quad \Rightarrow \quad \alpha^* = \frac{|\varphi'(0)|}{\varphi''(\tilde{\alpha})},$$

kde $0 < \tilde{\alpha} < \alpha^*$, což s použitím (122) dává

$$\frac{\varepsilon_0 \|g\|}{\underline{G} \|d\|} \leq \alpha^* \leq \frac{\|g\|}{\underline{G} \|d\|}. \quad (123)$$

Nechť $\bar{\alpha} > 0$ je hodnota pro kterou platí $\varphi(\alpha) = \varphi(0)$, takže

$$\varphi(\bar{\alpha}) - \varphi(0) = \bar{\alpha} \varphi'(0) + \frac{1}{2} \bar{\alpha}^2 \varphi''(\bar{\alpha}) = 0,$$

kde $0 < \tilde{\alpha} < \bar{\alpha}$, což s použitím (122) dává

$$\bar{\alpha} = \frac{2|\varphi'(0)|}{\varphi''(\bar{\alpha})} \leq \frac{2\|g\|}{\underline{G}\|d\|}. \quad (124)$$

(a) Důkaz týkající se první fáze algoritmu je prakticky stejný jako část (a) důkazu věty 24. Místo nerovnosti $\underline{\alpha}_j \leq \|g\|/(\varepsilon_0 \varepsilon_1 \underline{G} \|d\|)$ se použije nerovnost $\underline{\alpha}_j \leq 2\|g\|/(\underline{G}\|d\|)$, která plyne z (124).

(b) Zřejmě $\bar{\alpha}_j \geq \alpha^*$, kde hodnota $\alpha^* > 0$ vyhovuje nerovnosti (123). Není-li splněna podmínka (121), platí

$$\bar{\alpha}_j - \underline{\alpha}_j > \frac{\varepsilon_3}{2} (\bar{\alpha}_j + \underline{\alpha}_j) \geq \frac{\varepsilon_3}{2} \alpha^* \geq \frac{\varepsilon_0 \varepsilon_3 \|g\|}{2\underline{G}\|d\|}.$$

Použijeme-li tuto nerovnost místo nerovnosti (78), můžeme pokračovat jako v části (b) důkazu věty 24. \square

Poznámka 50. Hodnotu α použitou v algoritmu 4 můžeme určit pomocí interpolace či extrapolace tak, že zvolíme vhodnou interpolační funkci $\varphi(\alpha)$, stanovíme její parametry tak, aby platilo $\varphi(\underline{\alpha}) = F(x + \underline{\alpha}d)$, $\varphi(\alpha') = F(x + \alpha'd)$, $\varphi(\bar{\alpha}) = F(x + \bar{\alpha}d)$ (případně $\varphi(0) = F(x)$ nebo $\varphi'(0) = d^T g(x)$) a pak určíme hodnotu α řešením rovnice $\varphi'(\alpha) = 0$.

(a) Kvadratická interpolace (dvě funkční hodnoty). Hodnotu α určíme jako minimum kvadratické funkce (110) pomocí hodnot $\varphi(\underline{\alpha})$, $\varphi(\bar{\alpha})$ a $\varphi'(0)$. Tuto možnost používáme tehdy, známe-li derivaci $\varphi'(0)$ a platí-li $0 = \underline{\alpha} = \alpha' < \bar{\alpha}$. Postup je stejný jako v případě (a) v poznámce 47.

(b) Kvadratická interpolace (tři funkční hodnoty). Hodnotu α určíme jako minimum kvadratické funkce (110) pomocí hodnot $\varphi(\underline{\alpha})$, $\varphi(\alpha')$, $\varphi(\bar{\alpha})$. Tuto možnost lze použít pouze tehdy, když $0 \leq \underline{\alpha} < \alpha' < \bar{\alpha}$.

(c) Kubická interpolace (tři funkční hodnoty). Hodnotu α určíme jako minimum kubické funkce (111) pomocí hodnot $\varphi(\underline{\alpha})$, $\varphi(\alpha')$, $\varphi(\bar{\alpha})$ a $\varphi'(0)$. Tuto možnost lze použít pouze tehdy, známe-li derivaci $\varphi'(0)$ a platí-li $0 < \underline{\alpha} < \alpha' < \bar{\alpha}$.

(d) Kubická interpolace (čtyři funkční hodnoty). Hodnotu α určíme jako minimum kubické funkce (111) pomocí hodnot $\varphi(0)$, $\varphi(\underline{\alpha})$, $\varphi(\alpha')$, $\varphi(\bar{\alpha})$. Tuto možnost lze použít pouze tehdy, když $0 < \underline{\alpha} < \alpha' < \bar{\alpha}$.

Věta 32. Pro $0 < \underline{\alpha} < \alpha' < \bar{\alpha}$ označme

$$\underline{A} = \frac{\varphi(\alpha') - \varphi(\underline{\alpha})}{\alpha' - \underline{\alpha}}, \quad \bar{A} = \frac{\varphi(\bar{\alpha}) - \varphi(\alpha')}{\bar{\alpha} - \alpha'}, \quad A' = \frac{\varphi(\alpha') - \varphi(0)}{\alpha'},$$

$$\underline{B} = \frac{\underline{A} - A'}{\underline{\alpha}}, \quad \bar{B} = \frac{\bar{A} - A'}{\bar{\alpha}}.$$

Kvadratickou interpolaci (a) lze použít pouze tehdy, když $\bar{A} < 1$. Pak platí (83) s \bar{A} místo A .

Kvadratickou interpolaci (b) lze použít pouze tehdy, když $\bar{A}(\alpha' + \underline{\alpha}) - \underline{A}(\bar{\alpha} + \alpha') > 0$ a $\bar{A} - \underline{A} > 0$. Pak platí

$$\alpha = \frac{\bar{A}(\alpha' + \underline{\alpha}) - \underline{A}(\bar{\alpha} + \alpha')}{2(\bar{A} - \underline{A})}. \quad (125)$$

Kubickou interpolaci (c) lze použít pouze tehdy, když $D^2 - 3C \geq 0$ a $D + \sqrt{D^2 - 3C} > 0$, kde

$$C = \frac{(\overline{B} - \underline{B})(\overline{\alpha} - \underline{\alpha})}{\varphi'(0)}, \quad D = \frac{\overline{B}(\alpha' + \underline{\alpha}) - \underline{B}(\overline{\alpha} + \alpha')}{\varphi'(0)}. \quad (126)$$

Pak platí (114).

Kubickou interpolaci (d) lze použít pouze tehdy, když $D^2 - 3C \geq 0$ a $D + \sqrt{D^2 - 3C} > 0$, kde

$$C = \frac{(\overline{B} - \underline{B})(\overline{\alpha} - \underline{\alpha})}{c}, \quad D = \frac{\overline{B}(\alpha' + \underline{\alpha}) - \underline{B}(\alpha' + \overline{\alpha})}{c} \quad (127)$$

a

$$c = A' - \frac{\overline{B} - \underline{B}}{\overline{\alpha} - \underline{\alpha}} \alpha'^2 + \frac{\overline{B}(\alpha' + \underline{\alpha}) - \underline{B}(\alpha' + \overline{\alpha})}{\overline{\alpha} - \underline{\alpha}} \alpha'.$$

Pak platí (114).

Důkaz (a) Tento případ je uvažován v části (a) důkazu věty (25).

(b) Dosazením do (110) dostaneme

$$\varphi(\alpha') - \varphi(\underline{\alpha}) = a(\alpha'^2 - \underline{\alpha}^2) + b(\alpha' - \underline{\alpha}), \quad \varphi(\overline{\alpha}) - \varphi(\alpha') = a(\overline{\alpha}^2 - \alpha'^2) + b(\overline{\alpha} - \alpha'),$$

takže

$$\underline{A} = \frac{\varphi(\alpha') - \varphi(\underline{\alpha})}{\alpha' - \underline{\alpha}} = a(\alpha' + \underline{\alpha}) + b, \quad \overline{A} = \frac{\varphi(\overline{\alpha}) - \varphi(\alpha')}{\overline{\alpha} - \alpha'} = a(\overline{\alpha} + \alpha') + b.$$

Můžeme tedy psát

$$\overline{A} - \underline{A} = a(\overline{\alpha} - \underline{\alpha}), \quad \overline{A}(\alpha' + \underline{\alpha}) - \underline{A}(\overline{\alpha} + \alpha') = -b(\overline{\alpha} - \underline{\alpha}),$$

což po dosazení do (125) dává (116), přičemž $a > 0$, když $\overline{A} - \underline{A} > 0$, a $b < 0$, když $\overline{A}(\alpha' + \underline{\alpha}) - \underline{A}(\overline{\alpha} + \alpha') > 0$.

(c) Dosazením do (111) dostaneme

$$\underline{A} = a(\alpha'^2 + \alpha' \underline{\alpha} + \underline{\alpha}^2) + b(\alpha' + \underline{\alpha}) + c, \quad \overline{A} = a(\overline{\alpha}^2 + \overline{\alpha} \alpha' + \alpha'^2) + b(\overline{\alpha} + \alpha') + c$$

a $A' = a\alpha'^2 + b\alpha' + c$, takže

$$\underline{B} = \frac{\underline{A} - A'}{\underline{\alpha}} = a(\alpha' + \underline{\alpha}) + b, \quad \overline{B} = \frac{\overline{A} - A'}{\overline{\alpha}} = a(\overline{\alpha} + \alpha') + b,$$

a tedy

$$\overline{B} - \underline{B} = a(\overline{\alpha} - \underline{\alpha}), \quad \overline{B}(\alpha' + \underline{\alpha}) - \underline{B}(\overline{\alpha} + \alpha') = -b(\overline{\alpha} - \underline{\alpha}).$$

Jelikož $c = \varphi'(0)$, můžeme psát

$$C = \frac{(\overline{B} - \underline{B})(\overline{\alpha} - \underline{\alpha})}{\varphi'(0)} = \frac{a}{c}(\overline{\alpha} - \underline{\alpha})^2, \quad D = \frac{\overline{B}(\alpha' + \underline{\alpha}) - \underline{B}(\overline{\alpha} + \alpha')}{\varphi'(0)} = -\frac{b}{c}(\overline{\alpha} - \underline{\alpha}),$$

což po dosazení do (114) dává (119).

(d) Jako v části (c) dostaneme $A' = a\alpha'^2 + b\alpha' + c$ a

$$\overline{B} - \underline{B} = a(\overline{\alpha} - \underline{\alpha}), \quad \overline{B}(\alpha' + \underline{\alpha}) - \underline{B}(\overline{\alpha} + \alpha') = -b(\overline{\alpha} - \underline{\alpha}),$$

což dohromady dává

$$c = A' - \frac{\overline{B} - \underline{B}}{\overline{\alpha} - \underline{\alpha}} \alpha'^2 + \frac{\overline{B}(\alpha' + \underline{\alpha}) - \underline{B}(\overline{\alpha} + \alpha')}{\overline{\alpha} - \underline{\alpha}} \alpha',$$

takže jako v (c) dostaneme

$$C = \frac{(\overline{B} - \underline{B})(\overline{\alpha} - \underline{\alpha})}{c} = \frac{a}{c}(\overline{\alpha} - \underline{\alpha})^2, \quad D = \frac{\overline{B}(\alpha' + \underline{\alpha}) - \underline{B}(\overline{\alpha} + \alpha')}{c} = -\frac{b}{c}(\overline{\alpha} - \underline{\alpha}),$$

což po dosazení do (114) dává (119). □

Věta 33. *Nechť jsou splněny předpoklady věty 31. Pak je-li délka kroku v algoritmu 4 spočtena podle vzorce (125), je výběr délky kroku asymptoticky přesný.*

Důkaz V důkazu použijeme stejné značení a stejné úvahy jako v důkazu věty 26. Použijeme-li větu 5, dostaneme úpravou výrazů \bar{A}_i , \underline{A}_i , uvedených ve větě 32, vztahy

$$\begin{aligned}\underline{A}_i &= \frac{F(x_i + \underline{\alpha}_i d_i) - F(x_i + \alpha'_i d_i)}{\underline{\alpha}_i - \alpha'_i} = d_i^T g(x_i + \alpha'_i d_i) + \frac{1}{2}(\underline{\alpha}_i - \alpha'_i) d_i^T G^* d_i + (\underline{\alpha}_i - \alpha'_i) \|d_i\|^2 o(1) \\ &= d_i^T g_i + \frac{1}{2}(\underline{\alpha}_i + \alpha'_i) d_i^T G^* d_i + (\underline{\alpha}_i + \alpha'_i) \|d_i\|^2 o(1), \\ \bar{A}_i &= \frac{F(x_i + \bar{\alpha}_i d_i) - F(x_i + \alpha'_i d_i)}{\bar{\alpha}_i - \alpha'_i} = d_i^T g(x_i + \alpha'_i d_i) + \frac{1}{2}(\bar{\alpha}_i - \alpha'_i) d_i^T G^* d_i + (\bar{\alpha}_i - \alpha'_i) \|d_i\|^2 o(1) \\ &= d_i^T g_i + \frac{1}{2}(\bar{\alpha}_i + \alpha'_i) d_i^T G^* d_i + (\bar{\alpha}_i + \alpha'_i) \|d_i\|^2 o(1),\end{aligned}$$

takže

$$\begin{aligned}\frac{\bar{A}_i - \underline{A}_i}{d_i^T g_i} &= \frac{1}{2}(\bar{\alpha}_i - \underline{\alpha}_i) \frac{d_i^T G^* d_i}{d_i^T g_i} + o(1) = -\frac{\bar{\alpha}_i - \underline{\alpha}_i}{2\alpha_i^*} (1 + o(1)), \\ \frac{\bar{A}_i(\underline{\alpha}_i + \alpha'_i) - \underline{A}_i(\bar{\alpha}_i + \alpha'_i)}{d_i^T g_i} &= (\underline{\alpha}_i - \alpha'_i) - (\bar{\alpha}_i - \alpha'_i) + \bar{\alpha}_i o(1) = -(\bar{\alpha}_i - \underline{\alpha}_i)(1 + o(1)).\end{aligned}$$

Dosadíme-li tyto vztahy do (125), dostaneme

$$\alpha_i = \frac{\bar{A}_i(\underline{\alpha}_i + \alpha'_i) - \underline{A}_i(\bar{\alpha}_i + \alpha'_i)}{2(\bar{A}_i - \underline{A}_i)} = \frac{\alpha_i^*(\bar{\alpha}_i - \underline{\alpha}_i)(1 + o(1))}{(\bar{\alpha}_i - \underline{\alpha}_i)(1 + o(1))} = \alpha_i^*(1 + o(1)),$$

takže výběr délky kroku používající vzorec (125) je asymptoticky přesný. \square

Poznámka 51. Je-li funkce $\varphi(\alpha)$ nediferencovatelná, nebo má-li nevhodné chování v okolí minima, není účelné používat polynomiální interpolaci. V tomto případě je výhodnější měnit délku intervalu v poměru zlatého řezu. Výhodou toto postupu (oproti metodě půlení intervalu) je rovnoměrné zvětšování nebo zmenšování intervalu s koeficientem $(\sqrt{5} + 1)/2$ nebo $(\sqrt{5} - 1)/2$. V tomto případě v první fázi výpočtu pokládáme

$$\alpha = \bar{\alpha} + \frac{(\sqrt{5} + 1)}{2}(\bar{\alpha} - \alpha')$$

a ve druhé fázi používáme hodnotu $\alpha = \underline{\alpha} + \bar{\alpha} - \alpha'$.

2.5 Nemonotonné metody spádových směrů

Zatím jsme se zabývali pouze metodami, kde posloupnost F_i , $i \in N$, byla nerostoucí. Někdy je výhodné (zejména ve spojení s Newtonovou metodou) používat nemonotonné metody spádových směrů, kdy posloupnost F_i , $i \in N$, není nerostoucí. V definici nemonotonních metod spádových směrů se místo hodnot F_i , $i \in N$, používají čísla $\bar{F}_i \geq F_i$, $i \in N$, jejichž výběr je určen konkrétní metodou. Poznamenejme, že pro tato čísla platí $\bar{F}_i \leq \bar{F}$, $\forall i \in N$ (kde $\bar{F} = F_1$), takže opět $x_i \in \mathcal{D}_F(\bar{F}) \subset \mathcal{D} \forall i \in N$

Definice 22. Řekneme, že délka kroku $\alpha_i > 0$, $i \in N$, splňuje nemonotonní Armijovu podmínku, jestliže existuje číslo $0 < \varepsilon_1 < 1$ (nezávislé na indexu $i \in N$) takové, že

$$F_{i+1} - \bar{F}_i \leq \varepsilon_1 \alpha_i d_i^T g_i. \quad (\text{S2b})$$

Řekneme, že délka kroku $\alpha_i > 0$, $i \in N$, splňuje nemonotonní Wolfovo podmínku, jestliže existují čísla $0 < \varepsilon_1 < \varepsilon_2 < 1$ a $\varepsilon_3 \geq 0$ (nezávislá na indexu $i \in N$) taková, že platí (S2b) a

$$\varepsilon_2 d_i^T g_i \leq d_i^T g_{i+1} \leq \varepsilon_3 |d_i^T g_i|. \quad (\text{S3a})$$

Řekneme, že délka kroku $\alpha_i > 0$, $i \in N$, splňuje nemonotonní Goldsteinovu podmínku, jestliže existují čísla $0 < \varepsilon_1 < \varepsilon_2 < 1$ (nezávislá na indexu $i \in N$) taková, že platí (S2b) a

$$F_{i+1} - F_i \geq \varepsilon_2 \alpha_i d_i^T g_i. \quad (\text{S3b})$$

Poznámka 52. Nemonotonní Armijova podmínka (S2b) je součástí zbylých dvou nemonotonní podmínek. Samostatně ji lze použít v nemonotonním Armijově výběru délky kroku. V tomto případě je $\alpha_i > 0$ prvním členem vyhovující podmínce (S2b) v posloupnosti α_i^j , $j \in N$, takové, že $\underline{\alpha} \|g_i\| / \|d_i\| \leq \alpha_i^1 \leq \bar{\alpha} \|g_i\| / \|d_i\|$, a

$$\underline{\beta} \alpha_i^j \leq \alpha_i^{j+1} \leq \bar{\beta} \alpha_i^j \quad \forall j \in N,$$

kde $0 < \underline{\alpha} \leq \bar{\alpha}$ a $0 < \underline{\beta} \leq \bar{\beta} < 1$ jsou konstanty nezávislé na indexu $i \in N$.

Definice 23. Řekneme, že základní optimalizační metoda $x_{i+1} = x_i + \alpha_i d_i$, $i \in N$, je nemonotonní metodou spádových směrů, jestliže směrové vektory $d_i \in R^n$, $i \in N$, splňují podmínku (S1a) a délky kroku $\alpha_i > 0$, $i \in N$, splňují podmínku (S2b) a některou z podmínek (S3a), (S3b). Řekneme, že základní optimalizační metoda $x_{i+1} = x_i + \alpha_i d_i$, $i \in N$, je nemonotonní metodou stejnoměrně spádových směrů, je-li nemonotonní metodou spádových směrů a platí-li (S1b).

Poznámka 53. Pro každou nemonotonní metodou spádových směrů platí rovnice (32), neboť podmínky (S3a), (S3b) jsou stejné jako v případě monotonních metod spádových směrů. Rovnici (33) je třeba nahradit vztahem

$$F_{i+1} - \bar{F}_i \leq -\frac{\varepsilon_1 \varepsilon_4 (d_i^T g_i)^2}{G \|d_i\|^2} = -\frac{\varepsilon_1 \varepsilon_4}{G} \cos^2 \theta_i \|g_i\|^2. \quad (128)$$

Nejprve vyšetříme jednoduchou nemonotonní metodu spádových směrů, pro kterou platí

$$\bar{F}_i = \max\{F_j : i - \min(m, i) + 1 \leq j \leq i\}, \quad (129)$$

kde číslo m udává počet funkčních hodnot použitých k určení \bar{F}_i .

Věta 34. (Globální konvergence metody (129)) Nechť funkce $F \in C^2 : \mathcal{D} \rightarrow R$ splňuje předpoklady F1 a F3. Pak nemonotonní metoda stejnoměrně spádových směrů definovaná vztahem (129) je globálně konvergentní.

Důkaz (a) Z (S2b) a (129) vyplývá, že posloupnost \bar{F}_i , $i \in N$, je nerostoucí. Platí totiž

$$\bar{F}_{i+1} = \max\{F_{j+1} : i - \min(m, i) + 1 \leq j \leq i\} \leq \max(\bar{F}_i, F_{i+1}) \leq \max(\bar{F}_i, \bar{F}_i - \varepsilon_1 \alpha_i d_i^T g_i) = \bar{F}_i.$$

Použijeme-li navíc (S1b) a (128) vidíme, že pro libovolné indexy $k \in N$ a $1 \leq j \leq m$ platí

$$F_{km+j} \leq \bar{F}_{km+j-1} - \frac{\varepsilon_1 \varepsilon_4 (d_{km+j-1}^T g_{km+j-1})^2}{G \|d_{km+j-1}\|^2} \leq \bar{F}_{km} - \frac{\varepsilon_0 \varepsilon_1 \varepsilon_4}{G} \|g_{km+j-1}\|^2$$

a s použitím (129) dostaneme

$$\bar{F}_{km+m} = \max_{1 \leq j \leq m} F_{km+j} \leq \bar{F}_{km} - \frac{\varepsilon_0 \varepsilon_1 \varepsilon_4}{G} \min_{1 \leq j \leq m} \|g_{km+j-1}\|^2,$$

čili

$$\bar{F}_{(k+1)m} - \bar{F}_{km} \leq -\frac{\varepsilon_0 \varepsilon_1 \varepsilon_4}{G} \|g_{j(k)}\|^2.$$

kde $\|g_{j(k)}\| = \min_{1 \leq j \leq m} \|g_{km+j-1}\|$.

(b) Podle (a) platí

$$\frac{\varepsilon_0 \varepsilon_1 \varepsilon_4}{\overline{G}} \sum_{k=1}^{\infty} \|g_{j(k)}\|^2 \leq \sum_{k=1}^{\infty} (\overline{F}_{km} - \overline{F}_{(k+1)m}) = \overline{F}_m - \lim_{k \rightarrow \infty} \overline{F}_{(k+1)m} \leq \overline{F}_m - \underline{F} < \infty,$$

takže $\lim_{k \rightarrow \infty} \|g_{j(k)}\| = 0$ a tedy $\liminf_{i \rightarrow \infty} \|g_i\| = 0$. \square

Nyní vyšetříme nemonotonní metodu spádových směrů, kde se čísla \overline{F}_i , $i \in N$, určují rekurentně tak, že $\overline{n}_1 = 1$, $\overline{F}_1 = F_1$ a

$$\overline{n}_{i+1} = \lambda \overline{n}_i + 1, \quad \overline{F}_{i+1} = \frac{\lambda \overline{n}_i \overline{F}_i + F_{i+1}}{\overline{n}_{i+1}} \quad (130)$$

pro $i \in N$, kde $0 \leq \lambda \leq 1$.

Poznámka 54. Pokud $\lambda = 0$, platí $\overline{n}_i = 1$ a $\overline{F}_i = F_i$ pro $i \in N$. Pokud $\lambda = 1$, platí $\overline{n}_i = i$ a

$$\overline{F}_i = \frac{1}{i} \sum_{j=1}^i F_j$$

pro $i \in N$. V obecném případě platí $1 \leq \overline{n}_i \leq i$ a

$$F_{i+1} \leq \overline{F}_{i+1} \leq \overline{F}_i \leq \frac{1}{i} \sum_{j=1}^i F_j$$

pro $i \in N$, neboť z (S2b) plyne $F_{i+1} \leq \overline{F}_i$, což spolu s (130) dává

$$\begin{aligned} F_{i+1} &= \frac{\lambda \overline{n}_i + 1}{\overline{n}_{i+1}} F_{i+1} \leq \frac{\lambda \overline{n}_i \overline{F}_i + F_{i+1}}{\overline{n}_{i+1}} = \overline{F}_{i+1}, \\ \overline{F}_{i+1} &= \frac{\lambda \overline{n}_i \overline{F}_i + F_{i+1}}{\overline{n}_{i+1}} \leq \frac{\lambda \overline{n}_i + 1}{\overline{n}_{i+1}} \overline{F}_i = \overline{F}_i. \end{aligned}$$

Jelikož funkce

$$\begin{aligned} \overline{n}_{i+1}(\lambda) &= \lambda \overline{n}_i + 1, \\ \overline{F}_{i+1}(\lambda) &= \frac{\lambda \overline{n}_i \overline{F}_i + F_{i+1}}{\lambda \overline{n}_i + 1} \end{aligned}$$

(kde $F_{i+1} \leq \overline{F}_i$) jsou pro $i \in N$ neklesající, dostaneme $F_{i+1} \leq \overline{F}_{i+1}(1) = (1/i) \sum_{j=1}^i F_j$.

Věta 35. (Globální konvergence metody (130)) Nechť funkce $F \in \mathcal{C}^2 : \mathcal{D} \rightarrow R$ splňuje předpoklady F1 a F3. Pak nemonotonní metoda spádových směrů definovaná rekurentními vztahy (130) je globálně konvergentní, pokud

$$\sum_{i=1}^{\infty} \frac{\cos^2 \theta_i}{i} = \infty.$$

Důkaz Podle (128) platí

$$F_{i+1} \leq \overline{F}_i - \frac{\varepsilon_1 \varepsilon_4 \cos^2 \theta_i}{\overline{G}} \|g_i\|^2,$$

což spolu s (130) dává

$$\overline{F}_{i+1} = \frac{\lambda \overline{n}_i \overline{F}_i + F_{i+1}}{\overline{n}_{i+1}} \leq \frac{\lambda \overline{n}_i + 1}{\overline{n}_{i+1}} \overline{F}_i - \frac{\varepsilon_1 \varepsilon_4 \cos^2 \theta_i}{\overline{n}_{i+1} \overline{G}} \|g_i\|^2 = \overline{F}_i - \frac{\varepsilon_1 \varepsilon_4 \cos^2 \theta_i}{\overline{n}_{i+1} \overline{G}} \|g_i\|^2.$$

Jelikož podle předpokladu F1 a poznámky 54 platí $\bar{F}_{i+1} \geq F_{i+1} \geq \underline{F}$, můžeme psát

$$\frac{\varepsilon_1 \varepsilon_4}{\bar{G}} \sum_{i=1}^{\infty} \frac{\cos^2 \theta_i}{\bar{n}_{i+1}} \|g_i\|^2 \leq \sum_{i=1}^{\infty} (\bar{F}_i - \bar{F}_{i+1}) \leq \bar{F}_1 - \underline{F}.$$

Dostaneme tedy

$$\frac{1}{2} \sum_{i=1}^{\infty} \frac{\cos^2 \theta_i}{i} \|g_i\|^2 \leq \sum_{i=1}^{\infty} \frac{\cos^2 \theta_i}{\bar{n}_{i+1}} \|g_i\|^2 \leq \frac{(\bar{F}_1 - \underline{F})\bar{G}}{\varepsilon_1 \varepsilon_4} < \infty,$$

neboť podle poznámky 54 platí $\bar{n}_{i+1} \leq i+1 \leq 2i$. Z poslední nerovnosti dostaneme dokazované tvrzení postupem uvedeným v důkazu věty 11. \square

Poznámka 55. Podmínka použitá ve větě 35 je mnohem silnější než podmínka vystupující ve větě 11. Je však splněna pro nemonotonné metody stejnoměrně spádových směrů, kdy $\cos \theta_i \geq \varepsilon_0 \forall i \in N$. Jestliže kromě $\cos \theta_i \geq \varepsilon_0 \forall i \in N$ platí též $0 \leq \lambda < 1$, dá se dokázat, že $\lim_{i \rightarrow \infty} \|g_i\| = 0$.

Poznámka 56. Realizace nemonotónních metod spádových směrů se příliš neliší od realizace standardních metod spádových směrů. Stačí počítat hodnoty \bar{F}_i , $i \in N$, a v algoritmu 1 nahradit podmínku (S2a) podmínkou (S2b).

Poznámka 57. Jsou-li splněny podmínky pro superlineární konvergenci (62) a pokládáme-li $\alpha_i = 1$, kdykoliv tato hodnota vyhovuje podmínkám (S2b) a (S3), jsou nemonotonné metody spádových směrů superlineárně konvergentní. Plyne to z části (c) důkazu věty 20 a z toho, že slabší podmínky (S2b) a (S3) jsou splněny pokud platí (S2a) a (S3). Proto se nemonotonné metody spádových směrů používají zejména ve spojení s Newtonovou metodou.

2.6 Využití směrů se zápornou křivostí

Newtonovu metodu nemůžeme bez dalších úprav realizovat jako metodu spádových směrů, neboť matice G_i nemusí být pozitivně definitní, takže směrový vektor $d_i = -G_i^{-1}g_i$ nemusí být spádový. Metody spádových směrů hledají nižší hodnotu minimalizované funkce na polopřímce $x_i(\alpha) = x_i + \alpha d_i$. Nahradíme-li tuto polopřímku vhodnou křivkou $x_i(\alpha)$ začínající v bodě x_i , můžeme dosáhnout toho, že $F(x_i(\alpha_i)) < F(x_i)$, pro nějakou hodnotu $\alpha_i > 0$. Ke konstrukci této křivky se používají směry se zápornou křivostí.

Definice 24. Dvojici vektorů $(d_i, z_i) \in R^n \times R^n$ nazveme spádovým párem pro funkci $F \in C^2 : \mathcal{D} \rightarrow R$ v bodě x_i , jestliže

$$\begin{aligned} d_i &= 0, & \text{pokud } g_i &= 0, \\ g_i^T d_i &< 0, & \text{pokud } g_i &\neq 0 \text{ a } G_i \succeq 0, \\ g_i^T d_i &\leq 0, & \text{pokud } g_i &\neq 0 \text{ a } G_i \not\succeq 0, \\ z_i &= 0, & \text{pokud } G_i &\succeq 0, \\ g_i^T z_i &\leq 0 \text{ a } z_i^T G_i z_i < 0, & \text{pokud } G_i &\not\succeq 0 \end{aligned}$$

(spádový pár je nulový, je-li bod x_i lokálním minimem funkce F). Vektor d_i se nazývá spádovým směrem a vektor z_i je směrem se zápornou křivostí pro funkci F v bodě x_i .

Definice 25. Spádový pár $(d_i, z_i) \in R^n \times R^n$ nazveme přijatelným spádovým párem, jestliže existují čísla $0 < \varepsilon_0 \leq 1$, $0 < \underline{d} \leq \bar{d}$ taková, že pro $i \in N$ platí

$$-g_i^T d_i \geq \varepsilon_0 \|g_i\| \|d_i\|, \quad \underline{d} \|g_i\| \leq \|d_i\| \leq \bar{d} \|g_i\|, \quad (131)$$

a čísla $0 < \delta_0 \leq 1$, $0 < \underline{z} \leq \bar{z}$ taková, že pro $G_i \not\succeq 0$ platí

$$z_i^T G_i z_i \leq \delta_0 \lambda(G_i) \|z_i\|^2, \quad \underline{z} \leq \|z_i\| \leq \bar{z}. \quad (132)$$

Poznámka 58. Místo podmínky (131) se často používá podmínka

$$-g_i^T d_i \geq \underline{d} \|g_i\|^2, \quad \|d_i\| \leq \bar{d} \|g_i\|. \quad (133)$$

Tato podmínka implikuje (131), neboť je-li splněna platí

$$-g_i^T d_i \geq \underline{d} \|g_i\|^2 \geq \frac{\underline{d}}{\bar{d}} \|g_i\| \|d_i\| \triangleq \varepsilon_0 \|g_i\| \|d_i\|$$

a protože $\|g_i\| \|d_i\| \geq -g_i^T d_i \geq \underline{d} \|g_i\|^2$, můžeme psát $\|d_i\| \geq \underline{d} \|g_i\|$.

Poznámka 59. Z (131) plyne, že $g_i = 0$ a $d_i = 0$, pokud $g_i^T d_i = 0$ a také $g_i \rightarrow 0$ a $d_i \rightarrow 0$, pokud $g_i^T d_i \rightarrow 0$. Je-li splněn předpoklad F2, jsou normy vektorů g_i a d_i shora omezené. Z (132) plyne, že $\min(0, \underline{\lambda}(G_i)) = 0$, pokud $z_i^T G_i z_i = 0$, a také $\min(0, \underline{\lambda}(G_i)) \rightarrow 0$, pokud $z_i^T G_i z_i \rightarrow 0$, přičemž normy vektorů z_i jsou shora omezené.

Máme-li spádový pár (d_i, z_i) , můžeme definovat spádovou křivku

$$x_i(\alpha) = x_i + s_i(\alpha), \quad s_i(\alpha) = \varphi_1(\alpha) d_i + \varphi_2(\alpha) z_i, \quad (134)$$

kde $\varphi_1(\alpha)$, $\varphi_2(\alpha)$ jsou neklesající funkce definované pro $\alpha \geq 0$ takové, že $\varphi_1(0) = \varphi_2(0) = 0$. Délka kroku $\alpha_i > 0$ se volí tak, aby byla splněna zobecněná Goldsteinova podmínka

$$\varepsilon_2 \tilde{Q}_i(\alpha_i) \leq \tilde{F}_i(\alpha_i) - \tilde{F}_i(0) \leq \varepsilon_1 \tilde{Q}_i(\alpha_i), \quad (135)$$

kde $\tilde{F}_i(\alpha) = F(x_i(\alpha)) = F(x_i + \varphi_1(\alpha) d_i + \varphi_2(\alpha) z_i)$ a

$$\tilde{Q}_i(\alpha) = \tilde{F}_i'(0) \alpha + \frac{1}{2} \min(0, \tilde{F}_i''(0)) \alpha^2. \quad (136)$$

Lemma 10. Necht dvojice vektorů (d_i, z_i) je spádovým párem (v bodě x_i) pro funkci $F \in \mathcal{C}^2 : \mathcal{D} \rightarrow \mathcal{R}$ splňující předpoklad F1 a necht $0 < \varepsilon_1 < \varepsilon_2 < 1$. Pak, platí-li buď $\tilde{F}_i'(0) < 0$ nebo $\tilde{F}_i'(0) = 0$ a $\tilde{F}_i''(0) < 0$, existuje číslo $\alpha_i > 0$ splňující zobecněnou Goldsteinovu podmínku (135).

Důkaz Pokud $\tilde{F}_i'(0) < 0$, platí $\tilde{Q}_i(\alpha) = \tilde{F}_i'(0) \alpha + o(\alpha)$ a použijeme-li jeden člen Taylorova rozvoje, dostaneme $\tilde{F}_i(\alpha) - \tilde{F}_i(0) = \tilde{F}_i'(0) \alpha + o(\alpha)$, takže

$$\frac{\tilde{F}_i(\alpha) - \tilde{F}_i(0)}{\tilde{Q}_i(\alpha)} = \frac{\tilde{F}_i'(0) \alpha (1 + o(1))}{\tilde{F}_i'(0) \alpha (1 + o(1))} = 1 + o(1).$$

Pokud $\tilde{F}_i'(0) = 0$ a $\tilde{F}_i''(0) < 0$, platí $\tilde{Q}_i(\alpha) = (1/2) \tilde{F}_i''(0) \alpha^2$ a použijeme-li dva členy Taylorova rozvoje, dostaneme $\tilde{F}_i(\alpha) - \tilde{F}_i(0) = (1/2) \tilde{F}_i''(0) \alpha^2 + o(\alpha^2)$, takže

$$\frac{\tilde{F}_i(\alpha) - \tilde{F}_i(0)}{\tilde{Q}_i(\alpha)} = \frac{\tilde{F}_i''(0) \alpha^2 (1 + o(1))}{\tilde{F}_i''(0) \alpha^2} = 1 + o(1).$$

V obou případech tedy platí $(\tilde{F}_i(\alpha) - \tilde{F}_i(0)) / \tilde{Q}_i(\alpha) \rightarrow 1$, pokud $\alpha \rightarrow 0$. Existuje tedy číslo $\tilde{\alpha}_i > 0$ takové, že $\tilde{F}_i(\alpha_i) - \tilde{F}_i(0) < \varepsilon_1 \tilde{Q}_i(\alpha_i)$, pokud $\alpha < \tilde{\alpha}_i$. Jsou-li splněny podmínky lemmatu, je výraz $\tilde{Q}_i(\alpha)$ záporný pro libovolnou hodnotu $\alpha > 0$ a platí $\tilde{Q}_i(\alpha) \rightarrow -\infty$, pokud $\alpha \rightarrow \infty$. Pokud by platilo $\tilde{F}_i(\alpha) - \tilde{F}_i(0) < \varepsilon_1 \tilde{Q}_i(\alpha) \forall \alpha > 0$, dostali bychom $\tilde{F}_i(\alpha) \rightarrow -\infty$ pro $\alpha \rightarrow \infty$, což je ve sporu s předpokladem F1. Jelikož funkce $\tilde{F}_i(\alpha)$ je spojitá, existuje délka kroku $\alpha_i \geq \tilde{\alpha}_i$ taková, že $\tilde{F}_i(\alpha_i) - \tilde{F}_i(0) = \varepsilon_1 \tilde{Q}_i(\alpha_i)$. Tato délka kroku splňuje zobecněnou Goldsteinovu podmínku (135). \square

Jelikož $\tilde{F}_i(\alpha) = F(x_i(\alpha)) = F(x_i + \varphi_1(\alpha) d_i + \varphi_2(\alpha) z_i)$, platí

$$\begin{aligned} \tilde{F}_i'(0) &= g_i^T (\varphi_1'(0) d_i + \varphi_2'(0) z_i), \\ \tilde{F}_i''(0) &= g_i^T (\varphi_1''(0) d_i + \varphi_2''(0) z_i) + (\varphi_1'(0) d_i + \varphi_2'(0) z_i)^T G_i (\varphi_1'(0) d_i + \varphi_2'(0) z_i). \end{aligned}$$

Je-li x_i sedlovým bodem funkce F , platí $g_i = 0$ a $G_i \not\equiv 0$, takže $z_i^T G_i z_i < 0$ (definice 24). Podmínky lemmatu 10 jsou v tomto případě splněny, pokud $\varphi_1'(0) = 0$. Pak ale v libovolném bodě x_i platí

$$\begin{aligned}\tilde{F}_i'(0) &= \varphi_2'(0)g_i^T z_i, \\ \tilde{F}_i''(0) &= g_i^T(\varphi_1''(0)d_i + \varphi_2''(0)z_i) + (\varphi_2'(0))^2 z_i^T G_i z_i.\end{aligned}$$

Jestliže $g_i \neq 0$ a $G_i \succeq 0$, je podle definice 24 $g_i^T d_i < 0$, $g_i^T z_i \leq 0$ a $z_i^T G_i z_i = 0$, takže podmínky lemmatu 10 jsou splněny, pokud $\varphi_2'(0) > 0$, $\varphi_1''(0) > 0$ a $\varphi_2''(0) \geq 0$. Nejjednodušší křivkou tohoto typu je křivka

$$x_i(\alpha) = x_i + s_i(\alpha), \quad s_i(\alpha) = \alpha^2 d_i + \alpha z_i, \quad (137)$$

pro kterou platí $\varphi_1'(0) = 0$, $\varphi_1''(0) = 1$, $\varphi_2'(0) = 1$, $\varphi_2''(0) = 0$. Křivku (137) lze s výhodou použít v okolí sedlového bodu. Pokud $G_i \succeq 0$, platí $z_i = 0$, takže $\tilde{F}'(0) = 0$, což znevýhodňuje použití této křivky v oblasti, kde je funkce F konvexní. V případě, že $G_i \succeq 0$, je výhodnější volit křivku

$$x_i(\alpha) = x_i + s_i(\alpha), \quad s_i(\alpha) = \alpha d_i + \alpha^2 z_i. \quad (138)$$

Velmi praktickým způsobem použití směrů se zápornou křivostí, kdy není nutné definovat spádovou křivku, je volba mezi dvěma spádovými polopřímkami. V tomto případě pokládáme $x_i(\alpha) = x_i + s_i(\alpha)$, přičemž

$$s_i(\alpha) = \alpha d_i, \quad \text{pokud } g_i^T z_i + \frac{1}{2} z_i^T G_i z_i > \underline{c} \frac{g_i^T d_i}{\|d_i\|}, \quad (139)$$

$$s_i(\alpha) = \alpha z_i, \quad \text{pokud } g_i^T z_i + \frac{1}{2} z_i^T G_i z_i \leq \underline{c} \frac{g_i^T d_i}{\|d_i\|}, \quad (140)$$

kde $\underline{c} > 0$ je vhodná konstanta. Označíme-li $N_1 = \{i \in N : s_i(\alpha) = \alpha d_i\}$ a $N_2 = \{i \in N : s_i(\alpha) = \alpha z_i\}$, můžeme v dalších úvahách formálně pokládat $z_i = 0$, pokud $i \in N_1$, a $d_i = 0$, pokud $i \in N_2$.

K určení délky kroku $\alpha_i > 0$ pro spádové křivky (137), (138) a polopřímky (139), (140) se používá zobecněná Goldsteinova podmínka s funkcí

$$Q_i(s_i(\alpha)) = g_i^T s_i(\alpha) + \frac{1}{2} \min(0, s_i^T(\alpha) G_i s_i(\alpha)). \quad (141)$$

Definice 26. Řekneme, že délka kroku $\alpha_i > 0$, $i \in N$, splňuje zobecněnou Goldsteinovu podmínku s funkcí (141), existují-li čísla $0 < \varepsilon_1 < \varepsilon_2 < 1$ (nezávislá na indexu $i \in N$) taková, že

$$\varepsilon_2 Q_i(s_i(\alpha_i)) \leq F(x_i + s_i(\alpha_i)) - F(x_i) \leq \varepsilon_1 Q_i(s_i(\alpha_i)) \quad (142)$$

Definice 27. Optimalizační metodu, jejíž iterační krok má tvar $x_{i+1} = x_i + s_i(\alpha_i)$, kde vektor $s_i(\alpha)$ je určen podle (137) nebo (138) nebo (139)–(140), přičemž dvojice vektorů (d_i, z_i) je spádovým párem pro funkci $F \in \mathcal{C}^2 : \mathcal{D} \rightarrow \mathbb{R}$ v bodě x_i , a kde délka kroku $\alpha_i > 0$ se vybírá tak, aby byla splněna zobecněná Goldsteinova podmínka (142), nazveme metodou spádových párů. Jsou-li spádové páry přijatelné, nazveme tuto metodu metodou přijatelných spádových párů.

V dalším výkladu se omezíme na metodu spádových párů, kde vektor $s_i(\alpha)$ je určen podle (139)–(140). Budeme přitom používat výsledky uvedené v práci [95]

Lemma 11. Nechť dvojice vektorů (d_i, z_i) je spádovým párem (v bodě x_i) pro funkci $F \in \mathcal{C}^2 : \mathcal{D} \rightarrow \mathbb{R}$ splňující předpoklad F1 a nechť vektor $s_i(\alpha)$ je určen podle (139)–(140). Pak pro libovolná čísla $0 < \varepsilon_1 < \varepsilon_2 < 1$ existuje délka kroku $\alpha_i > 0$ splňující zobecněnou Goldsteinovu podmínku (142).

Důkaz (a) Nechť $i \in N_1$, takže $s_i(\alpha) = \alpha d_i$, kde $g_i^T d_i < 0$. Pak

$$Q_i(s_i(\alpha)) = \alpha g_i^T d_i + \frac{1}{2} \alpha^2 \min(0, d_i^T G_i d_i) = \alpha g_i^T d_i + o(\alpha)$$

a použijeme-li dva členy Taylorova rozvoje, dostaneme

$$F(x_i + s_i(\alpha)) - F(x_i) = \alpha g_i^T d_i + o(\alpha)$$

Platí tedy

$$\lim_{\alpha \rightarrow 0} \frac{F(x_i + s_i(\alpha)) - F(x_i)}{Q_i(s_i(\alpha))} = 1. \quad (143)$$

(b) Necht $i \in N_2$, takže $s_i(\alpha) = \alpha z_i$, kde $z_i^T G_i z_i < 0$. Pak

$$Q_i(s_i(\alpha)) = \alpha g_i^T z_i + \frac{1}{2} \alpha^2 \min(0, z_i^T G_i z_i) = \alpha g_i^T z_i + \frac{1}{2} \alpha^2 z_i^T G_i z_i$$

a použijeme-li tři členy Taylorova rozvoje, dostaneme

$$F(x_i + s_i(\alpha)) - F(x_i) = \alpha g_i^T z_i + \frac{1}{2} \alpha^2 z_i^T G_i z_i + o(\alpha^2).$$

Platí tedy opět (143).

(c) Použijeme-li stejnou argumentaci jako v důkazu lemmatu 10, zjistíme, že existuje délka kroku $\alpha_i > 0$ splňující zobecněnou Goldsteinovu podmínku (142). □

Věta 36. *Necht $x_i \in R^n$, $i \in N$, je posloupnost generovaná metodou přijatelných spádových párů (139)–(140). aplikovanou na funkci funkci $F \in C^2 : \mathcal{D} \rightarrow R$ splňující předpoklady F1, F2, F4 a F6. Pak platí*

$$\lim_{i \rightarrow \infty} \|g(x_i)\| = 0, \quad \lim_{i \rightarrow \infty} \min(0, \underline{\lambda}(G_i)) = 0.$$

Důkaz (a) Dokážeme nejprve, že $\|g_i\| \xrightarrow{N'_1} 0$. Předpokládejme naopak, že existují číslo $\underline{\varepsilon} > 0$ a nekonečná množina $N'_1 \subset N_1$ tak, že $\|g_i\| \geq \underline{\varepsilon} \forall i \in N'_1$. Použijeme-li (141) a (142), dostaneme

$$F(x_i + s_i(\alpha_i)) - F(x_i) \leq \varepsilon_1 \alpha_i g_i^T d_i$$

a podle předpokladu F1 platí, že $F(x_i + s_i(\alpha_i)) - F(x_i) \rightarrow 0$, takže nutně $\alpha_i |g_i^T d_i| \xrightarrow{N'_1} 0$. Jelikož (131) implikuje nerovnost $|g_i^T d_i| \geq \varepsilon_0 \|g_i\| \|d_i\| \geq \underline{d} \varepsilon_0 \underline{\varepsilon}^2$, musí platit $\alpha_i \xrightarrow{N'_1} 0$. Použijeme-li větu o střední hodnotě pro $s_i(\alpha) = \alpha d_i$ spolu s předpokladem F4, dostaneme

$$F(x_i + s_i(\alpha_i)) - F(x_i) = \alpha_i g_i^T (d_i + \theta s_i(\alpha_i)) d_i \leq \alpha_i g_i^T d_i + \alpha_i \|d_i\| \overline{G} \|\theta \alpha_i d_i\|,$$

kde $0 \leq \theta \leq 1$, takže podle (142) platí

$$\varepsilon_2 \geq \frac{F(x_i + s_i(\alpha_i)) - F(x_i)}{Q_i(s_i(\alpha_i))} \geq 1 + \frac{\alpha_i \|d_i\| \overline{G} \|\theta \alpha_i d_i\|}{\alpha_i g_i^T d_i} \geq 1 - \frac{\alpha_i \overline{G} \underline{d}}{\varepsilon_0}$$

(neboť $Q_i(s_i(\alpha_i)) \leq \alpha_i g_i^T d_i$), což je ve sporu s tím, že $\alpha_i \xrightarrow{N'_1} 0$.

(b) Dokážeme nyní, že $\|g_i\| \xrightarrow{N'_2} 0$. Předpokládejme naopak, že existují číslo $\underline{\varepsilon} > 0$ a nekonečná množina $N'_2 \subset N_2$ tak, že $\|g_i\| \geq \underline{\varepsilon} \forall i \in N'_2$. Použijeme-li (141) a (142), dostaneme

$$F(x_i + s_i(\alpha_i)) - F(x_i) \leq \varepsilon_1 \left(\alpha_i g_i^T z_i + \frac{1}{2} \alpha_i^2 z_i^T G_i z_i \right)$$

a podle předpokladu F1 platí, že $F(x_i + s_i(\alpha_i)) - F(x_i) \rightarrow 0$, takže buď $\alpha_i \xrightarrow{N'_2} 0$ nebo $g_i^T z_i + (1/2) z_i^T G_i z_i \xrightarrow{N'_2} 0$ (oba dva členy $g_i^T z_i$ a $(1/2) z_i^T G_i z_i$ jsou nekladné). Podle (131) a (140) pro $i \in N_2$ platí

$$\left| g_i^T z_i + \frac{1}{2} z_i^T G_i z_i \right| \geq \underline{c} \frac{|g_i^T d_i|}{\|d_i\|} \geq \underline{c} \varepsilon_0 \|g_i\| \geq \underline{c} \varepsilon_0 \underline{\varepsilon},$$

takže nutně $\alpha_i \xrightarrow{N'_i} 0$. Použijeme-li větu o střední hodnotě pro $s_i(\alpha) = \alpha z_i$ spolu s předpokladem F6, dostaneme

$$F(x_i + s_i(\alpha)) - F(x_i) = \alpha g_i^T z_i + \frac{1}{2} \alpha^2 z_i^T G(x_i + \theta s_i(\alpha)) z_i \leq \alpha g_i^T z_i + \frac{1}{2} \alpha^2 z_i^T G_i z_i + \frac{1}{2} \alpha^2 \|z_i\|^2 \bar{L} \|\theta \alpha z_i\|,$$

kde $0 \leq \theta \leq 1$, takže podle (142) a (140) platí

$$\varepsilon_2 \geq \frac{F(x_i + s_i(\alpha_i)) - F(x_i)}{Q_i(s_i(\alpha_i))} \geq 1 + \frac{\frac{1}{2} \alpha_i^2 \|z_i\|^2 \bar{L} \|\theta \alpha_i z_i\|}{\alpha_i g_i^T z_i + \frac{1}{2} \alpha_i^2 z_i^T G_i z_i} \geq 1 + \frac{\alpha_i^3 \|z_i\|^3 \bar{L}}{2 \alpha_i^2 (g_i^T z_i + \frac{1}{2} z_i^T G_i z_i)} \geq 1 - \frac{\alpha_i \bar{L} \bar{z}^3}{2c \varepsilon_0 \underline{\varepsilon}}$$

(předpokládáme bez újmy na obecnosti, že $\alpha_i \leq 1$, takže $\alpha_i^2 \leq \alpha_i$), což je ve sporu s tím, že $\alpha_i \xrightarrow{N'_i} 0$.

(c) Nechť bod x^* je hromadným bodem posloupnosti x_i , $i \in N$ (podle předpokladu F2 takový bod existuje). Ukážeme, že $G(x^*) \succeq 0$. Nechť $x_i \xrightarrow{N'} x^*$, kde $N' \subset N$, a nechť $G(x^*) \not\succeq 0$, takže $\lambda^* = \lambda(G(x^*)) < 0$. Pak $\lambda_i \triangleq \lambda(G_i) \xrightarrow{N'} \lambda^* < 0$ a podle (a) a (b) platí $g_i \xrightarrow{N'} 0$. Existuje tedy index $k \in N'$ takový, že $\lambda_i \leq \lambda^*/2$ a $c \|g_i\| \leq -\delta_0 \lambda^*/4$, pokud $i \in N'$ a $i \geq k$, takže podle (132) platí

$$c \frac{g_i^T d_i}{\|d_i\|} \geq -c \|g_i\| \geq \delta_0 \lambda^*/4 \geq \delta_0 \lambda_i/2 \geq (1/2) z_i^T G_i z_i \geq g_i^T z_i + (1/2) z_i^T G_i z_i,$$

neboli $i \in N_2$, pokud $i \in N'$ a $i \geq k$. Tak jako v (b) pro $i \in N' \cap N_2$ platí

$$\varepsilon_2 \geq \frac{F(x_i + s_i(\alpha_i)) - F(x_i)}{Q_i(s_i(\alpha_i))} \geq 1 + \frac{\alpha_i^3 \|z_i\|^3 \bar{L}}{2 \alpha_i^2 (g_i^T z_i + \frac{1}{2} z_i^T G_i z_i)} \geq 1 - \frac{\alpha_i \bar{L} \bar{z}^3}{|z_i^T G_i z_i|},$$

neboli

$$\alpha_i \geq \frac{(1 - \varepsilon_2) |z_i^T G_i z_i|}{\bar{L} \bar{z}^3},$$

což spolu s (141) a (142) dává

$$F(x_{i+1}) - F(x_i) \leq \varepsilon_1 \frac{1}{2} \alpha_i^2 z_i^T G_i z_i \leq \frac{\varepsilon_1 (1 - \varepsilon_2)^2 (z_i^T G_i z_i)^3}{2 \bar{L}^2 \bar{z}^6} \leq \frac{\varepsilon_1 (1 - \varepsilon_2)^2 (\delta_0 \lambda^*)^3 \bar{z}^6}{16 \bar{L}^2 \bar{z}^6} \triangleq -\Delta.$$

Jelikož $F(x_i) \xrightarrow{N'} F(x^*)$, existuje index $k' \in N'$, $k' \geq k$ takový, že $F(x_i) - F(x^*) \leq \Delta/2$, pokud $i \in N'$ a $i \geq k'$. Pak platí

$$F(x_{i+1}) - F(x^*) = F(x_{i+1}) - F(x_i) + F(x_i) - F(x^*) \leq -\Delta + \frac{\Delta}{2} = -\frac{\Delta}{2} < 0,$$

pokud $i \in N'$ a $i \geq k'$, takže bod x^* není hromadným bodem posloupnosti x_i , $i \in N$. \square

2.7 Maticové rozklady pro symetrické indefinitní matice

Spádové páry lze určit pomocí rozkladů symetrických indefinitních matic. Tyto rozklady lze získat vhodnou modifikací Choleského rozkladu.

Definice 28. *Nechť B je symetrická pozitivně definitní matice. Choleského rozkladem matice B rozumíme vyjádření*

$$B = R^T R,$$

kde R je regulární horní trojúhelníková matice.

Choleského rozklad lze odvodit induktivně metodou vroubení.

Věta 37. *Nechť $B_{k-1} = R_{k-1}^T R_{k-1}$ a*

$$B_k = \begin{bmatrix} B_{k-1}, & b_k \\ b_k^T, & \beta_k \end{bmatrix}, \quad R_k = \begin{bmatrix} R_{k-1}, & r_k \\ 0, & \rho_k \end{bmatrix},$$

kde matice B_k je pozitivně definitní. Pak $B_k = R_k^T R_k$ právě tehdy, když

$$R_{k-1}^T r_k = b_k, \quad \rho_k^2 = \beta_k - r_k^T r_k > 0. \quad (144)$$

Nové prvky matice R (prvky vektoru r_k a číslo ρ_k) jsou shora omezeny číslem $\sqrt{\beta_k}$.

Důkaz Platí

$$R_k^T R_k = \begin{bmatrix} R_{k-1}^T, & 0 \\ r_k^T, & \rho_k \end{bmatrix} \begin{bmatrix} R_{k-1}, & r_k \\ 0, & \rho_k \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} R_{k-1}^T R_{k-1}, & R_{k-1}^T r_k \\ r_k^T R_{k-1}, & r_k^T r_k + \rho_k^2 \end{bmatrix},$$

takže $R_k^T R_k = B_k$ právě tehdy, platí-li (144). Zbývá dokázat, že $\beta_k - r_k^T r_k > 0$. Z (144) plyne, že $\beta_k - r_k^T r_k = \beta_k - b_k^T B_{k-1}^{-1} b_k$. Lze snadno dokázat (například vynásobením matic B_k a B_k^{-1} nebo blokovou eliminací), že

$$B_k^{-1} = \begin{bmatrix} B_{k-1}, & b_k \\ b_k^T, & \beta_k \end{bmatrix}^{-1} = \begin{bmatrix} B_{k-1}^{-1} + \frac{B_{k-1}^{-1} b_k b_k^T B_{k-1}^{-1}}{\beta_k - b_k^T B_{k-1}^{-1} b_k}, & \frac{B_{k-1}^{-1} b_k}{\beta_k - b_k^T B_{k-1}^{-1} b_k} \\ \frac{b_k^T B_{k-1}^{-1}}{\beta_k - b_k^T B_{k-1}^{-1} b_k}, & \frac{1}{\beta_k - b_k^T B_{k-1}^{-1} b_k} \end{bmatrix}. \quad (145)$$

Jelikož matice B_k^{-1} je (stejně jako matice B_k) pozitivně definitní, musí být její poslední diagonální prvek kladný, takže $\beta_k - r_k^T r_k > 0$. Zbytek tvrzení plyne bezprostředně z (144). \square

Poznámka 60. Choleského rozklad pozitivně definitní matice je stabilní v tom smyslu, že i když matice R_{k-1} může mít malé prvky na hlavní diagonále, jsou prvky matice R_k shora omezené odmocninou z maximálního diagonálního prvku matice B_k , takže není nutné provádět permutace řádků a sloupců.

Poznámka 61. Vztahy uvedené ve větě 37 lze použít rekurentně tak, že položíme $R_1 = [B_{11}]$ a pro $1 < k \leq n$ pokládáme

$$R_k = \begin{bmatrix} R_{k-1}, & r_k \\ 0, & \rho_k \end{bmatrix},$$

kde $R_{k-1}^T r_k = b_k = Z_{k-1}^T B e_k$ a $\rho_k^2 = \beta_k - r_k^T r_k = e_k^T B e_k - r_k^T r_k$ (e_k je k -tý sloupec jednotkové matice řádu n a matice $Z_{k-1} = [e_1, \dots, e_{k-1}]$ obsahuje prvních $k-1$ sloupců jednotkové matice řádu n).

Popíšeme nyní postup, který je pro praktické použití výhodnější než způsob popsany v poznámce 61. Předně, tak jako v důkazu věty 37, lze pro $j > k$ psát

$$\begin{bmatrix} B_{k-1}^T, & b_j \\ b_k^T, & \beta_j \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} R_{k-1}^T, & 0 \\ r_k^T, & \rho_k \end{bmatrix} \begin{bmatrix} R_{k-1}, & r_j \\ 0, & \rho_j \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} R_{k-1}^T R_{k-1}, & R_{k-1}^T r_j \\ r_k^T R_{k-1}, & r_k^T r_j + \rho_k \rho_j \end{bmatrix},$$

takže

$$R_{k-1}^T r_j = Z_{k-1}^T B e_j,$$

$$\begin{aligned} \rho_k \rho_j &= \beta_j - r_k^T r_j = e_j^T B e_j - e_k^T B Z_{k-1} (R_{k-1}^T R_{k-1})^{-1} Z_{k-1}^T B e_j \\ &= e_k^T (B - B Z_{k-1} (Z_{k-1}^T B Z_{k-1})^{-1} Z_{k-1}^T B) e_j = e_k^T \bar{B} e_j, \end{aligned}$$

kde

$$\bar{B} = B - B Z_{k-1} (Z_{k-1}^T B Z_{k-1})^{-1} Z_{k-1}^T B. \quad (146)$$

Prvky k -tého řádku matice R_k lze tedy spočítat podle vzorců $\rho_k^2 = e_k^T \bar{B}_k e_k$ a

$$\rho_j = \frac{e_k^T \bar{B}_k e_j}{\rho_k}, \quad k < j \leq n \quad (147)$$

Zřejmě $Z_{k-1}^T \bar{B}_k = \bar{B}_k Z_{k-1} = 0$, takže matice \bar{B}_k má prvních $k-1$ řádků a $k-1$ sloupců nulových. Stačí tedy počítat a ukládat pouze její prvky s indexy většími než $n-k+1$. Tyto prvky lze určovat rekurentně podle následujícího lemmatu.

Lemma 12. Platí $\bar{B}_1 = B$ a

$$\bar{B}_k = \bar{B}_{k-1} - \frac{\bar{B}_{k-1} e_k e_k^T \bar{B}_{k-1}}{e_k^T \bar{B}_{k-1} e_k}$$

pro $1 < k \leq n$.

Důkaz Označme $C_k = (Z_k^T B Z_k)^{-1}$. Pak podle (145) platí

$$C_k = \begin{bmatrix} C_{k-1} + \frac{C_{k-1} Z_{k-1}^T B e_k e_k^T B Z_{k-1} C_{k-1}}{e_k^T \bar{B}_{k-1} e_k}, & \frac{C_{k-1} Z_{k-1}^T B e_k}{e_k^T \bar{B}_{k-1} e_k} \\ \frac{e_k^T B Z_{k-1} C_{k-1}}{e_k^T \bar{B}_{k-1} e_k}, & \frac{1}{e_k^T \bar{B}_{k-1} e_k} \end{bmatrix}$$

a jelikož $Z_k = [Z_{k-1}, e_k]$, můžeme psát

$$\begin{aligned} \bar{B}_k &= B - B Z_k C_k Z_k^T B \\ &= B - B Z_{k-1} \left(C_{k-1} - \frac{C_{k-1} Z_{k-1}^T B e_k e_k^T B Z_{k-1} C_{k-1}}{e_k^T \bar{B}_{k-1} e_k} \right) Z_{k-1}^T B \\ &\quad + \frac{B Z_{k-1} C_{k-1} Z_{k-1}^T B e_k e_k^T B}{e_k^T \bar{B}_{k-1} e_k} + \frac{B e_k e_k^T B Z_{k-1} C_{k-1} Z_{k-1}^T B}{e_k^T \bar{B}_{k-1} e_k} - \frac{B e_k e_k^T B}{e_k^T \bar{B}_{k-1} e_k} \\ &= \bar{B}_{k-1} - \frac{(B - B Z_{k-1} C_{k-1} Z_{k-1}^T B) e_k e_k^T (B - B Z_{k-1} C_{k-1} Z_{k-1}^T B)}{e_k^T \bar{B}_{k-1} e_k} \\ &= \bar{B}_{k-1} - \frac{\bar{B}_{k-1} e_k e_k^T \bar{B}_{k-1}}{e_k^T \bar{B}_{k-1} e_k}. \end{aligned}$$

□

Dosavadní úvahy tvoří základ následujícího algoritmu.

Algoritmus 5.

Krok 1 Položíme $\bar{B} := B$ a $k := 1$.

Krok 2 Jestliže $k > n$, ukončíme výpočet.

Krok 3 Nechť $\rho_k^2 := \bar{B}_{kk}$. Položíme $R_{kk} := \rho_k$ a vypočteme hodnoty $R_{kj} := \bar{B}_{kj} / \rho_k$, $k+1 \leq j \leq n$, a $\bar{B}_{ij} := \bar{B}_{ij} - \bar{B}_{ik} R_{kj}$, $k+1 \leq i \leq n$, $k+1 \leq j \leq n$. Položíme $k := k+1$ a přejdeme na krok 2.

Poznámka 62. Místo rozkladu $B = R^T R$ se často používá ekvivalentní rozklad $B = LDL^T$, kde D je pozitivně definitní diagonální matice a L je dolní trojúhelníková matice s jednotkami na hlavní diagonále. Platí $R = D^{1/2} L^T$ a $L = R^T D^{-1/2}$, kde matice $D^{1/2}$ obsahuje diagonální prvky matice R . Algoritmus rozkladu $B = LDL^T$ se liší od algoritmu 5 pouze tím, že se v kroku 3 pokládá $D_{kk} := \rho_k^2$, $L_{ik} := \bar{B}_{ik} / \rho_k$, $k+1 \leq i \leq n$, a $\bar{B}_{ij} := \bar{B}_{ij} - L_{ik} \bar{B}_{kj}$, $k+1 \leq i \leq n$, $k+1 \leq j \leq n$.

Není-li matice B pozitivně definitní, není zaručeno, že $\beta_k - r_k^T r_k > 0$ v (144) a Choleského rozklad nelze použít. Přičteme-li k matici B pozitivně semidefinitní diagonální matici E tak, aby matice $B + E$ byla pozitivně definitní, lze na tuto matici aplikovat Choleského rozklad. Proces, který automaticky určuje vhodnou matici E a provádí Choleského rozklad matice $B + E$ se nazývá Gillovým-Murrayovým rozkladem matice B (je popsán v práci [88]).

Definice 29. Necht B je symetrická matice. Gillův-Murrayův rozklad matice B má tvar

$$B + E = R^T R,$$

kde R je regulární horní trojúhelníková matice a E je pozitivně semidefinitní diagonální matice (je-li matice B pozitivně definitní, lze položit $E = 0$).

Označme E_{k-1} matici, která má prvních $k-1$ diagonálních prvků stejných jako matice E a ostatní prvky jsou nulové (obsahuje tedy již spočtené prvky matice E). Gillův-Murrayův rozklad se liší od Choleského rozkladu pouze tím, že $\rho_k^2 = e_k^T \bar{B}_k e_k + E_{kk}$, kde nyní

$$\bar{B}_k = B + E_{k-1} - (B + E_{k-1})Z_{k-1}(Z_{k-1}^T(B + E_{k-1})Z_{k-1})^{-1}Z_{k-1}^T(B + E_{k-1})$$

(takže, jako v důkazu věty 37, platí $e_k^T \bar{B}_k e_k = B_{kk} - e_k^T R^T R e_k$) a E_{kk} je k -tý diagonální prvek matice E . Tento prvek určujeme tak, že pokládáme

$$\rho_k^2 = \max(|e_k^T \bar{B}_k e_k|, \gamma_k^2 / \beta^2, \delta^2),$$

kde

$$\gamma_k = \max_{k+1 \leq j \leq n} |e_k^T \bar{B}_k e_j|.$$

Pak

$$E_{kk} = \rho_k^2 - e_k^T \bar{B}_k e_k = \rho_k^2 - B_{kk} + e_k^T R^T R e_k.$$

Parametry β a δ vybíráme tak, aby platilo $\beta^2 > |B_{kk}|$, $1 \leq k \leq n$, a $\delta^2 \geq 0$ (obvykle $\delta^2 \approx \varepsilon_M$, kde ε_M je relativní přesnost zobrazení čísla v počítači). Pokud $\delta^2 = 0$, může se stát, že $\rho_k = 0$. V tom případě však platí $e_k^T \bar{B}_k Z_{k-1} = 0$, takže lze položit $e_k^T R Z_{k-1} = 0$ (k -tý řádek matice R je nulový).

Algoritmus 6. Data $\delta \geq 0$.

Krok 1 Položíme $\bar{B} := B$. Zvolíme číslo $\beta^2 > |\bar{B}_{kk}|$, $1 \leq k \leq n$, a položíme $k := 1$.

Krok 2 Jestliže $k > n$, ukončíme výpočet.

Krok 3 Určíme číslo $\gamma_k = \max_{k+1 \leq j \leq n} |\bar{B}_{kj}|$. Necht $\rho_k^2 := \max(|\bar{B}_{kk}|, \gamma_k^2 / \beta^2, \delta^2)$. Položíme $R_{kk} := \rho_k$ a vypočteme hodnoty $R_{kj} := \bar{B}_{kj} / \rho_k$, $k+1 \leq j \leq n$ (pokud $\rho_k = 0$, položíme $R_{kj} := 0$, $k+1 \leq j \leq n$) a $\bar{B}_{ij} := \bar{B}_{ij} - \bar{B}_{ki} R_{kj}$, $k+1 \leq i \leq n$, $k+1 \leq j \leq n$. Položíme $k := k+1$ a přejdeme na krok 2.

Spádový směr $d \in R^n$ lze určit řešením soustavy rovnic $R^T R s + g = 0$, neboť matice $R^T R$ je pozitivně definitní. Ukážeme nyní, jak lze Gillův-Murrayův rozklad použít k určení směru se zápornou křivostí.

Věta 38. Necht $B + E = R^T R$ je Gillův-Murrayův rozklad s parametry $\beta > |B_{kk}|$, $1 \leq k \leq n$, a $\delta = 0$. Necht

$$e_l^T \bar{B}_l e_l = \min_{1 \leq k \leq n} e_k^T \bar{B}_k e_k$$

a necht $z \in R^n$ je vektor určený řešením rovnice $Rz = e_l$ (e_l je l -tý sloupec jednotkové matice). Není-li matice B pozitivně semidefinitní, platí

$$z^T B z = \frac{e_l^T \bar{B}_l e_l}{\rho_l^2} < 0.$$

Důkaz Z rovnice $Rz = e_l$ plyne, že $z_l = 1/\rho_l$. Platí tedy

$$\begin{aligned} z^T B z &= z^T (B + E) z - z^T E z \leq z^T R^T R z - z_l^2 E_{ll} = \\ &= e_l^T e_l - E_{ll}/\rho_l^2 = \frac{\rho_l^2 - E_{ll}}{\rho_l^2} = \frac{e_l^T \bar{B}_l e_l}{\rho_l^2}. \end{aligned}$$

Není-li matice B pozitivně semidefinitní, musí existovat index $1 \leq k \leq n$ takový, že $E_{kk} \neq 0$, neboli $\rho_k^2 \neq e_k^T \bar{B}_k e_k$. Mohou nastat dva případy. Buď $\rho_k^2 = |e_k^T \bar{B}_k e_k| \neq e_k^T \bar{B}_k e_k$, takže $e_k^T \bar{B}_k e_k < 0$ a tedy $e_l^T \bar{B}_l e_l < 0$, nebo $\rho_k^2 = \gamma_k^2/\beta^2$. Ve druhém případě musí existovat index $k+1 \leq j \leq n$ takový, že $\gamma_k = |e_k^T \bar{B}_k e_j|$, takže

$$|R_{kj}| = \frac{|e_k^T \bar{B}_k e_j|}{\rho_k} = \frac{\gamma_k}{\gamma_k/\beta} = \beta,$$

což dává

$$e_k^T \bar{B}_k e_k = \rho_k^2 - E_{kk} = B_{kk} - e_k^T R^T R e_k \leq B_{kk} - \beta^2 \leq |B_{kk}| - \beta^2 < 0.$$

□

Nevýhodou Gillova-Murrayova rozkladu je skutečnost, že se mění matice B , takže nelze získat řešení původní soustavy rovnic, což je potřeba například při výpočtu optimálního lokálně omezeného kroku (oddíl 6.2). Také získaný spádový pár není přijatelný (neplatí (131)). Výhodnější vlastnosti má Bunchův-Parlettův rozklad, popsáný v práci [24].

Definice 30. *Bunchův-Parlettův rozklad matice B má tvar*

$$PBP^T = LDL^T,$$

kde P je permutační matice a

$$L = \begin{bmatrix} I, & 0, & \dots, & 0 \\ L_{21}, & I, & \dots, & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ L_{m1}, & L_{m2}, & \dots, & I \end{bmatrix}, \quad D = \begin{bmatrix} D_{11}, & 0, & \dots, & 0 \\ 0, & D_{22}, & \dots, & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0, & 0, & \dots, & D_{mm} \end{bmatrix}.$$

Tedy L je dolní trojúhelníková matice s jednotkovými bloky na diagonále a D je blokově diagonální matice (bloky mají rozměr 1×1 nebo 2×2).

Výhodou Bunchova-Parlettova rozkladu je skutečnost, že se rozkládá přímo matice B k níž se nepřičítá žádná korekční matice E . Nevýhodou je nutnost permutací, bez nichž již není možné zajistit, aby absolutní hodnoty nově vznikajících prvků byly shora omezené.

Předpokládejme nejprve, že předem známe permutace i velikosti jednotlivých bloků. Pak lze rozklad provést podle vzorců uvedených v poznámce 62. Tedy $\bar{B}^{(1)} = PBP^T$ a

$$\begin{aligned} D_{kk} &= \bar{B}_{kk}^{(k)} \\ L_{ik} &= \bar{B}_{ik}^{(k)} D_{kk}^{-1}, & k+1 \leq i \leq m, \\ \bar{B}_{ij}^{k+1} &= \bar{B}_{ij}^{(k)} - L_{ik} \bar{B}_{kj}^{(k)}, & k+1 \leq i \leq m, \quad k+1 \leq j \leq m, \end{aligned} \tag{148}$$

kde horní index udává pořadové číslo kroku a dolní indexy odpovídají jednotlivým blokům velikosti 1×1 nebo 2×2 (matice $\bar{B}^{(k)}$ má podobný význam jako matice \bar{B}_k v (146)).

Permutace i velikosti jednotlivých bloků se vybírají tak aby docházelo k co nejmenšímu nárůstu absolutních hodnot nově vznikajících prvků. Způsob, jakým se to provádí budeme demonstrovat v případě, že $k = 1$, přičemž horní index (1) budeme vynechávat a horní index (2) nahradíme symbolem $+$. Označme

$$\alpha = \frac{\beta}{\gamma}, \quad \beta = \max_i |\bar{B}_{ii}|, \quad \gamma = \max_{i,j} |\bar{B}_{ij}|. \quad (149)$$

Dolní indexy jsou nyní indexy prvků matice \bar{B} , nikoliv jejích bloků (rozdělení na bloky ještě neznáme).

Lemma 13. *Nechť $|\bar{B}_{kl}| = \gamma$. Pak platí*

$$|\bar{B}_{kk}\bar{B}_{ll} - \bar{B}_{kl}^2| \geq \gamma^2 - \beta^2.$$

Důkaz Zřejmě $\gamma^2 \geq \beta^2$, takže $\gamma^2 - \beta^2 \geq 0$. Jelikož podle předpokladu a podle (149) platí $|\bar{B}_{kl}| = \gamma$, $|\bar{B}_{kk}| \leq \beta$, $|\bar{B}_{ll}| \leq \beta$, dostaneme nerovnost uvedenou v lemmatu. \square

Lemma 14. *Nechť $|\bar{B}_{kk}| = \beta$. Eliminujeme-li blok 1×1 obsahující prvek \bar{B}_{kk} , platí*

$$\frac{\gamma^+}{\gamma} \leq 1 + \frac{1}{\alpha}$$

Důkaz Použijeme-li (148), dostaneme

$$|\bar{B}_{ij}^+| = |\bar{B}_{ij} - \bar{B}_{ik}\bar{B}_{kk}^{-1}\bar{B}_{kj}| \leq \gamma + \frac{\gamma^2}{\beta} = \gamma \left(1 + \frac{1}{\alpha}\right)$$

pro $i \neq k, j \neq k$, neboť $|\bar{B}_{kk}| = \beta$. \square

Lemma 15. *Nechť $|\bar{B}_{kl}| = \gamma > \beta$. Eliminujeme-li blok 2×2 obsahující prvky $\bar{B}_{kk}, \bar{B}_{kl}, \bar{B}_{lk}, \bar{B}_{ll}$, platí*

$$\frac{\gamma^+}{\gamma} \leq 1 + \frac{2}{1 - \alpha}$$

Důkaz Použijeme-li (148) a Cramerovo pravidlo, dostaneme

$$L_{ik} = \frac{\bar{B}_{ik}\bar{B}_{ll} - \bar{B}_{il}\bar{B}_{lk}}{\bar{B}_{kk}\bar{B}_{ll} - (\bar{B}_{kl})^2}, \quad L_{il} = \frac{\bar{B}_{il}\bar{B}_{kk} - \bar{B}_{ik}\bar{B}_{kl}}{\bar{B}_{kk}\bar{B}_{ll} - (\bar{B}_{kl})^2} \quad (150)$$

a

$$\bar{B}_{ij}^+ = \bar{B}_{ij} - L_{ik}\bar{B}_{kj} - L_{il}\bar{B}_{lj}$$

pro $i \neq k, i \neq l, j \neq k, j \neq l$. Podle lemmatu 13 platí

$$|\bar{B}_{kk}\bar{B}_{ll} - (\bar{B}_{kl})^2| \geq \gamma^2 - \beta^2 > 0,$$

takže

$$|L_{ik}| \leq \frac{\gamma\beta + \gamma^2}{\gamma^2 - \beta^2} = \frac{\alpha + 1}{1 - \alpha^2} = \frac{1}{1 - \alpha}, \quad |L_{il}| \leq \frac{\gamma\beta + \gamma^2}{\gamma^2 - \beta^2} = \frac{1 + \alpha}{1 - \alpha^2} = \frac{1}{1 - \alpha}$$

a

$$|\bar{B}_{ij}^+| \leq \gamma + \gamma(|L_{ik}| + |L_{il}|) \leq \gamma \left(1 + \frac{2}{1 - \alpha}\right).$$

\square

Označme

$$\varphi_1(\alpha) = 1 + \frac{1}{\alpha}, \quad \varphi_2(\alpha) = 1 + \frac{2}{1-\alpha}.$$

Protože eliminace bloku 2×2 odpovídá dvěma eliminacím bloků 1×1 , budeme blok 2×2 vybírat tehdy, když $\varphi_2(\alpha) < \varphi_1^2(\alpha)$. Funkce $\varphi_1^2(\alpha)$ je klesající na intervalu $0 < \alpha \leq 1$, funkce $\varphi_2(\alpha)$ je rostoucí na intervalu $0 \leq \alpha < 1$ a rovnice $\varphi_2(\alpha) = \varphi_1^2(\alpha)$, neboli

$$4\alpha^2 - \alpha - 1 = 0,$$

má řešení $\alpha^* = (1 + \sqrt{17})/8$. Pokud $\alpha < \alpha^*$, použijeme blok 2×2 . V opačném případě použijeme blok 1×1 .

Dosavadní úvahy můžeme shrnout ve formě algoritmu.

Algoritmus 7. Data $\alpha^* = (1 + \sqrt{17})/8$.

Krok 1 Položíme $\bar{B} := B$ a $k := 1$.

Krok 2 Jestliže $k > n$, ukončíme výpočet.

Krok 3 Vypočteme čísla $\beta_k = \max_{k \leq i \leq n} |\bar{B}_{ii}|$, $\gamma_k = \max_{k \leq i, j \leq n} |\bar{B}_{ij}|$ a položíme $\alpha_k = \beta_k/\gamma_k$. Pokud $\alpha_k < \alpha^*$, přejdeme na krok 5. V opačném případě přejdeme na krok 4.

Krok 4 Nechť i je index takový, že $|\bar{B}_{ii}| = \beta_k$. Upravíme matici \bar{B} a nově vytvářenou matici L tak, že vyměníme sloupec a řádek s indexem i za sloupec a řádek s indexem k . Položíme $D_{kk} := \bar{B}_{kk}$, $L_{ik} := \bar{B}_{ik}/D_{kk}$, $k+1 \leq i \leq n$, a $\bar{B}_{ij} := \bar{B}_{ij} - L_{ik}\bar{B}_{kj}$, $k+1 \leq i \leq n$, $k+1 \leq j \leq n$. Položíme $k := k+1$ a přejdeme na krok 2.

Krok 5 Nechť i, j , jsou indexy takové, že $|\bar{B}_{ij}| = \gamma_k$. Upravíme matici \bar{B} a nově vytvářenou matici L tak, že vyměníme sloupce a řádky s indexy i, j za sloupce a řádky s indexy $k, l = k+1$. Položíme $D_{kk} := \bar{B}_{kk}$, $D_{kl} := \bar{B}_{kl}$, $D_{lk} := \bar{B}_{lk}$, $D_{ll} := \bar{B}_{ll}$, vypočteme matice L_{ik}, L_{il} , $k+1 \leq i \leq n$, podle (150) a položíme $\bar{B}_{ij} := \bar{B}_{ij} - L_{ik}\bar{B}_{kj} - L_{il}\bar{B}_{lj}$, $k+1 \leq i \leq n$, $k+1 \leq j \leq n$. Položíme $k := k+2$ a přejdeme na krok 2.

Známe-li Bunchův-Parlettův rozklad matice B , lze řešení $d \in R^n$ soustavy rovnic $Bd + g = 0$ získat pomocí řešení Pd soustavy rovnic $LDL^T(Pd) + Pg = 0$ tak, že položíme $d = P^T(Pd)$. Změníme-li matici D tak, aby byla pozitivně definitní (například tak, že její diagonální prvky nahradíme maximy z jejich absolutních hodnot a čísla $\delta > 0$ a ostatní prvky nahradíme nulami), dostaneme řešením získané soustavy rovnic spádový směr $d \in R^n$. Ukážeme nyní, jak lze Bunchův-Parlettův rozklad použít k určení směru se zápornou křivostí.

Věta 39. Nechť $LDL^T = PBP^T$ je Bunchův-Parlettův rozklad. Nechť $v_i = 0$, pokud $\lambda(D_{ii}) \geq 0$, a nechť v_i je normalizovaný vlastní vektor příslušný $\lambda(D_{ii})$, pokud $\lambda(D_{ii}) < 0$. Nechť $L^T Pz = v$, kde $v^T = [v_1, \dots, v_m]$. Není-li matice B pozitivně semidefinitní, platí

$$z^T Bz = \sum_{\lambda(D_{ii}) < 0} \lambda(D_{ii}) < 0.$$

Důkaz Z rovnice $L^T Pz = v$ dostaneme

$$z^T Bz = z^T P^T LDL^T Pz = v^T Dv = \sum_{i=1}^m v_i^T D_{ii} v_i = \sum_{\lambda(D_{ii}) < 0} \lambda(D_{ii}).$$

Není-li matice B pozitivně semidefinitní, existuje alespoň jeden blok D_{kk} matice D , který není pozitivně semidefinitní, takže $\lambda(D_{kk}) < 0$. Platí tedy

$$z^T Bz = \sum_{\lambda(D_{ii}) < 0} \lambda(D_{ii}) \leq \lambda(D_{kk}) < 0.$$

□

Zbývá ukázat, jak se počítají vlastní čísla $\underline{\lambda}(D_{ii})$ a vlastní vektory v_i , $1 \leq i \leq m$. Jestliže $D_{ii} = [a_i]$ (blok 1×1), platí $\underline{\lambda}(D_{ii}) = a_i$ a $v_i = [0]$, pokud $a_i \geq 0$, nebo $v_i = [1]$, pokud $a_i < 0$. Necht

$$D_{ii} = \begin{bmatrix} a_i & b_i \\ b_i & c_i \end{bmatrix}$$

(blok 2×2). Pak platí $v_i \parallel w_i$, kde

$$\begin{aligned} \underline{\lambda}(D_{ii}) &= \frac{1}{2} \left(c_i + a_i - \sqrt{(c_i - a_i)^2 + 4b_i^2} \right), \\ w_i &= \frac{1}{2} \begin{bmatrix} 2b_i \\ c_i - a_i - \sqrt{(c_i - a_i)^2 + 4b_i^2} \end{bmatrix}, \end{aligned}$$

takže $v_i = 0$, pokud $a_i \geq 0$, $c_i \geq 0$, $a_i c_i - b_i^2 \geq 0$, nebo $v_i = w_i / \|w_i\|$, v opačném případě. Můžeme se o tom přesvědčit řešením charakteristické rovnice $\det(D_{ii} - \lambda I) = 0$ a následným řešením rovnice $D_{ii} w_i = \underline{\lambda}(D_{ii}) w_i$, kde za první prvek vektoru w_i volíme číslo b_i .

Kromě rozkladů indefinitních matic lze k určení spádových párů použít i některé iterační metody, jak je ukázáno v oddílu 6.7.

2.8 Metody sdružených směrů

Ukazuje se, že je účelné navrhovat metody spádových směrů tak, aby našly minimum ryze konvexní kvadratické funkce po konečném počtu kroků (obvykle po n krocích, kde n je počet proměnných). Takové metody obvykle konvergují n -krokově Q-superlineárně a podle věty 9 též R-superlineárně. Tuto podmínku splňují metody založené na sdruženosti směrových vektorů.

Definice 31. Necht $G \in R^{n \times n}$ je symetrická pozitivně definitní matice. Jestliže $d_j^T G d_i = 0$, $1 \leq j < i \leq n$, řekneme, že vektory $d_i \in R^n$, $1 \leq i \leq n$, jsou vzájemně sdružené vzhledem k matici G (nebo vzájemně G -ortogonální).

Lemma 16. Nenulové vzájemně G -ortogonální vektory jsou lineárně nezávislé.

Důkaz Necht vektory $d_i \in R^n$, $1 \leq i \leq k$, kde $1 \leq k \leq n$, jsou vzájemně G -ortogonální a necht

$$\sum_{j=1}^k \alpha_j d_j = 0.$$

Pak podle definice 31 pro libovolný index $1 \leq i \leq k$ platí

$$\alpha_i d_i^T G d_i = d_i^T G \sum_{j=1}^k \alpha_j d_j = 0$$

a jelikož $d_i \neq 0$ a $G \succ 0$, dostaneme $\alpha_i = 0$. □

Lemma 17. Necht $d_i \in R^n$, $1 \leq i \leq n$, jsou nenulové vzájemně G -ortogonální vektory. Pak $G^{-1} = H$, kde

$$H = \sum_{j=1}^n \frac{d_j d_j^T}{d_j^T G d_j}.$$

Důkaz Podle definice 31 pro libovolný index $1 \leq i \leq n$ platí

$$H G d_i = \sum_{j=1}^n \frac{d_j^T G d_i}{d_j^T G d_j} d_j = d_i.$$

Jelikož vektory $d_i \in R^n$, $1 \leq i \leq n$, jsou podle lemmatu 16 lineárně nezávislé, dostaneme $HG = I$, neboli $G^{-1} = H$. \square

Nyní ukážeme, jak lze použít nenulové vzájemně G -ortogonální spádové směry d_i , $1 \leq i \leq n$, k nalezení minima kvadratické funkce

$$Q(x) = \frac{1}{2}(x - x^*)^T G(x - x^*) \quad (151)$$

s pozitivně definitní maticí G .

Věta 40. (*Kvadratické ukončení*) *Nechť x_i , $i \in N$, je posloupnost generovaná metodou spádových směrů s přesným výběrem délky kroku (platí $d_i^T g_{i+1} = 0$, $i \in N$) aplikovaná na ryze konvexní kvadratickou funkci (151). Pak, jsou-li vektory d_i , $1 \leq i \leq n$, vzájemně G -ortogonální, existuje index $m \leq n$ takový, že $g_{m+1} = 0$ a $x_{m+1} = x^*$.*

Důkaz Předpokládejme, že $g_i \neq 0$, $1 \leq i \leq n$ (není-li tato podmínka splněna, platí $g_{m+1} = 0$ a $x_{m+1} = x^*$ pro nějaký index $m < n$). Dokážeme indukcí, že pro libovolný index $1 \leq i \leq n$ platí

$$d_j^T g_{i+1} = 0, \quad 1 \leq j \leq i. \quad (152)$$

Nechť pro nějaký index $1 \leq i < n$ platí $d_j^T g_i = 0$, $1 \leq j < i$ (indukční předpoklad). Pak můžeme psát $d_j^T g_{i+1} = d_j^T g_i + d_j^T y_i = 0$ pro $1 \leq j < i$ (neboť podle indukčního předpokladu platí $d_j^T g_i = 0$ a použijeme-li G -ortogonalitu směrových vektorů, dostaneme $d_j^T y_i = d_j^T (g_{i+1} - g_i) = \alpha_i d_j^T G d_i = 0$). Pro přesný výběr délky kroku platí $d_i^T g_{i+1} = 0$, takže $d_j^T g_{i+1} = 0$ pro $1 \leq j \leq i$, čímž je indukční krok dokončen. Směrové vektory d_i , $1 \leq i \leq n$, jsou podle (S1a) nenulové a podle lemmatu 16 lineárně nezávislé, takže z (152) plyne $g_{n+1} = 0$ a jelikož pro kvadratickou funkci (151) platí $g_{n+1} = g(x_{n+1}) = G(x_{n+1} - x^*)$, dostaneme $x_{n+1} = x^*$. \square

Nyní ukážeme, jak lze použít sdruženost směrových vektorů v případě, že minimalizovaná funkce není kvadratická. Zavedeme proto pojem cyklických (nebo cyklicky přerušovaných) metod sdružených směru. Jelikož budeme vyšetřovat asymptotickou rychlost konvergence, budeme předpokládat, že posloupnost x_i , $i \in N$, konverguje k bodu $x^* \in R^n$ (takže $\|e_i\| \rightarrow 0$, kde $e_i = x_i - x^*$) a označíme

$$M = \{l \in N : l = nk + \underline{l}, k \geq 0\},$$

kde $\underline{l} \in N$ (tak jako v poznámce 16 budeme často předpokládat, že $\underline{l} = 1$).

Definice 32. *Řekneme, že metoda spádových směrů je cyklickou metodou sdružených směrů, jestliže*

$$d_j^T y_i = y_j^T d_i = o(\|e_l\|^2) \quad \forall l \leq j < i < l + n, \quad l \in M,$$

což znamená že

$$\lim_{l \rightarrow \infty} \frac{d_j^T y_i}{\|e_l\|^2} = \lim_{l \rightarrow \infty} \frac{y_j^T d_i}{\|e_l\|^2} = 0, \quad \forall l \leq j < i < l + n.$$

Poznámka 63. V dalších úvahách se omezíme na metody, které (a) jsou metodami stejnoměrně spádových směrů (definice 17), (b) jsou metodami gradientního typu (definice 20), (c) jsou cyklickými metodami sdružených směrů (definice 32), (d) výběr délky kroku je asymptoticky přesný (definice 21), (e) aplikujeme-li tyto metody (odstartované z bodu x_l , $l \in M$) na ryze konvexní kvadratickou funkci (151) a používáme-li přesný výběr délky kroku, jsou směrové vektory d_i , $l \leq i < l + n - 1$, G -ortogonální.

Poznámka 64. Při vyšetřování asymptotické rychlosti konvergence budeme porovnávat dva iterační procesy získané stejnou cyklickou metodou sdružených směrů, základní iterační proces

$$x_{i+1} = x_i + \alpha_i d_i, \quad i \in N,$$

s asymptoticky přesným výběrem délky kroku, použitý pro minimalizaci funkce $F(x)$, a referenční iterační proces

$$\bar{x}_{i+1} = \bar{x}_i + \bar{\alpha}_i \bar{d}_i, \quad i \in N,$$

s přesným výběrem délky kroku, použitý pro minimalizaci kvadratické funkce

$$Q(x) = F(x^*) + \frac{1}{2}(x - x^*)^T G^*(x - x^*), \quad (153)$$

která má v bodě x^* stejnou hodnotu, gradient a Hessovu matici jako funkce F . Veličiny spjaté se základním iteračním procesem budeme označovat prostými symboly $x_i, g_i, \alpha_i, d_i, e_i = x_i - x^*, s_i = x_{i+1} - x_i = \alpha_i d_i, y_i = g_{i+1} - g_i$ a veličiny spjaté s referenčním iteračním procesem budeme označovat symboly s pruhem $\bar{x}_i, \bar{g}_i, \bar{\alpha}_i, \bar{d}_i, \bar{e}_i = \bar{x}_i - x^*, \bar{s}_i = \bar{x}_{i+1} - \bar{x}_i = \alpha_i \bar{d}_i, \bar{y}_i = \bar{g}_{i+1} - \bar{g}_i$. Referenční proces budeme cyklicky restartovat v bodech $x_l \in R^n, l \in M$, tak, že $\bar{x}_l = x_l, \bar{e}_l = e_l$. Dále budeme předpokládat, že směrové vektory jsou vybírány takovým způsobem, že pro $l \in M$ a $l \leq i < l + n$ platí

$$\bar{d}_i = d_i(1 + o(1)) \quad (154)$$

(v oddílu 3.3 je ukázáno, že tuto podmínku splňují metody sdružených gradientů).

Lemma 18. *Nechť $x_i \in R^n, i \in N$, je posloupnost získaná cyklickou metodou sdružených směrů, která vyhovuje podmínkám uvedeným v poznámce 63. Nechť $x_i \rightarrow x^*$, kde $x^* \in R^n$ je stacionárním bodem funkce $F: R^n \rightarrow R$ vyhovující předpokladům F4 a F5. Nechť $\bar{x}_i \in R^n, i \in N$, je posloupnost získaná referenčním iteračním procesem uvedeným v poznámce 64, pro který platí (154). Nechť $e_i \sim e_l$ pro $l \in M$ a $l \leq i < l + n$. Pak $e_i - \bar{e}_i = o(\|e_l\|)$ pro $l \in M$ a $l \leq i \leq l + n$.*

Důkaz Důkaz provedeme indukcí. Dokážeme navíc, že pro $l \in M$ a $l \leq i < l + n$ platí

$$\bar{e}_i = e_i(1 + o(1)), \quad \bar{g}_i = g_i(1 + o(1)), \quad \bar{\alpha}_i = \alpha_i(1 + o(1)). \quad (155)$$

Na začátku cyklu je $\bar{e}_l = e_l$, takže $\bar{e}_l = e_l(1 + o(1))$ a $e_l - \bar{e}_l = o(\|e_l\|)$. Podle věty 5 platí $\bar{g}_l = g_l + o(\|e_l\|) = g_l(1 + o(1))$ a použijeme-li (155) a lemma 7, můžeme psát

$$\bar{\alpha}_l = -\frac{\bar{d}_l^T \bar{g}_l}{\bar{d}_l^T G^* \bar{d}_l} = -\frac{d_l^T g_l(1 + o(1))^2}{d_l^T G^* d_l(1 + o(1))^2} = \alpha_l(1 + o(1)),$$

neboť hodnota $\bar{\alpha}_l = -\bar{d}_l^T \bar{g}_l / \bar{d}_l^T G^* \bar{d}_l$ realizuje pro kvadratickou funkci $Q(x)$ přesný výběr délky kroku a z asymptotické přesnosti výběru délky kroku plyne $-d_l^T g_l / d_l^T G^* d_l = \alpha_l(1 + o(1))$. Předpokládejme nyní, že $e_i - \bar{e}_i = o(\|e_l\|)$ a (155) platí pro $l \leq i < l + n - 1$ (indukční předpoklad).

(a) Z předpokladu (b) uvedeného v poznámce 63 plyne $d_i \sim g_i$ a předpoklady F4, F5 spolu s větou 5 implikují $g_i \sim e_i$, což spolu s $e_i \sim e_l$ dává $d_i \sim g_i \sim e_i \sim e_l$. Podobně dostaneme $d_{i+1} \sim g_{i+1} \sim e_{i+1} \sim e_l$. Použijeme-li předpoklady F4, F5 a lemma 7, můžeme psát $\alpha_i \sim 1$. Podle indukčních předpokladů a (154) platí

$$\bar{e}_{i+1} = \bar{e}_i + \bar{\alpha}_i \bar{d}_i = e_i(1 + o(1)) + \alpha_i d_i(1 + o(1))^2 = e_{i+1}(1 + o(1)).$$

Podobně dostaneme

$$\bar{g}_{i+1} = \bar{g}_i + \bar{\alpha}_i G^* \bar{d}_i = g_i(1 + o(1)) + \alpha_i G^* d_i(1 + o(1))^2 = (g_i + \alpha_i G^* d_i)(1 + o(1)) = g_{i+1}(1 + o(1)),$$

neboť podle věty 5 lze psát $g_{i+1} = g_i + \alpha_i G^* d_i + \alpha_i d_i o(1)$ a jak jsme ukázali platí $\alpha_i d_i \sim e_l \sim g_{i+1}$.

(b) Použijeme-li (155) a lemma 7, můžeme psát

$$\bar{\alpha}_{i+1} = -\frac{\bar{d}_{i+1}^T \bar{g}_{i+1}}{\bar{d}_{i+1}^T G^* \bar{d}_{i+1}} = -\frac{d_{i+1}^T g_{i+1}(1 + o(1))^2}{d_{i+1}^T G^* d_{i+1}(1 + o(1))^2} = -\frac{d_{i+1}^T g_{i+1}}{d_{i+1}^T G^* d_{i+1}}(1 + o(1)) = \alpha_{i+1}(1 + o(1)),$$

neboť $\bar{\alpha}_{i+1} = -\bar{d}_{i+1}^T \bar{g}_{i+1} / \bar{d}_{i+1}^T G^* \bar{d}_{i+1}$ realizuje pro kvadratickou funkci $Q(x)$ přesný výběr délky kroku a z asymptotické přesnosti výběru délky kroku plyne $-d_{i+1}^T g_{i+1} / d_{i+1}^T G^* d_{i+1} = \alpha_{i+1}(1 + o(1))$.

(c) Nechť $l \leq i < l + n$. Pak podle indukčních předpokladů platí

$$\bar{e}_{i+1} = \bar{e}_i + \bar{\alpha}_i \bar{d}_i = e_i(1 + o(1)) + \alpha_i d_i(1 + o(1))^2 = (e_i + \alpha_i d_i)(1 + o(1)) = e_{i+1} + o(\|e_l\|),$$

neboť $\|e_i\| \sim \|e_l\|$, $\alpha_i \sim 1$ a $d_i \sim g_i \sim e_i \sim e_l$. Všimněme si, že k důkazu vztahu $e_{l+n} - \bar{e}_{l+n} = o(\|e_l\|)$ nepotřebujeme, aby platilo $\|e_{l+n}\| \sim \|e_l\|$. \square

Poznámka 65. Tvrzení lemmatu 18 platí, pokud $\|e_i\| \sim \|e_l\|$ pro $l \leq i < l+n$. Jestliže $\|e_i\| \sim \|e_l\|$ pouze pro $l \leq i < l+m$, kde $m < n$, můžeme psát $e_i - \bar{e}_i = o(\|e_l\|)$ pro $l \leq i \leq l+m$ (plyne to z induktivní povahy důkazu).

Věta 41. (*n-kroková superlineární konvergence*) *Nechť $x_i \in R^n$, $i \in N$, je posloupnost získaná cyklickou metodou sdružených směrů vyhovující podmínkám uvedeným v poznámce 63, pro kterou platí (154). Nechť $x_i \rightarrow x^*$, kde $x^* \in R^n$ je stacionárním bodem funkce $F \in C^2 : D \rightarrow R$ vyhovující předpokladům F4 a F5. Pak platí*

$$\lim_{l \xrightarrow{M} \infty} \frac{\|x_{l+n} - x^*\|}{\|x_l - x^*\|} = 0.$$

Důkaz Uvažujme, tak jako v lemmatu 18, dva iterační procesy (základní a referenční). Ukážeme, že $e_{l+n} = o(\|e_l\|)$, $l \in M$. Mohou nastat dva případy:

(a) Nechť pro nějaké přirozené číslo $1 \leq m < n$ neplatí $e_{l+m} \sim e_l$, $l \in M$. Protože podle poznámky 37 platí $e_{l+m} = O(\|e_l\|)$, musí být splněna podmínka $e_{l+m} = o(\|e_l\|)$. Jelikož $e_{l+n} = O(\|e_{l+m}\|)$ (poznámka 37), můžeme psát $e_{l+n} = O(\|e_{l+m}\|) = o(\|e_l\|)$, $l \in M$.

(b) Podle podmínky (e) uvedené v poznámce 63 a podle věty 40 existuje přirozené číslo $1 \leq m \leq n$ takové, že $\bar{e}_{l+m} = 0$, $l \in M$. Použijeme-li tvrzení lemmatu 18 (které podle poznámky 65 platí pro $l \leq i \leq l+m$), dostaneme

$$\|e_{l+m}\| \leq \|\bar{e}_{l+m}\| + \|e_{l+m} - \bar{e}_{l+m}\| = o(\|e_l\|).$$

Jelikož $e_{l+n} = O(\|e_{l+m}\|)$ (poznámka 37), platí $\|e_{l+n}\| = O(\|e_{l+m}\|) = o(\|e_l\|)$, $l \in M$. \square

Poznámka 66. Podle věty 9 a poznámky 17 je cyklická metoda sdružených směrů vyhovující předpokladům věty 41 R-superlineárně konvergentní.

Větu 41 lze použít pro různé třídy cyklických metod sdružených směrů, které vyhovují jejím předpokladům. V oddílu 3.3 (věta 56) je ukázáno, že těmto předpokladům vyhovují cyklicky přerušované metody sdružených gradientů. Větu 41 by bylo možné aplikovat i na cyklicky přerušované metody s proměnnou metrikou. To však není nutné, neboť metody s proměnnou metrikou jsou Q-superlineárně konvergentní i bez přerušování iteračního procesu (věta 112).

Věta 40 neplatí, nepoužíváme-li přesný výběr délky kroku. V tomto případě je možné metody sdružených směrů korigovat použitím následující věty.

Věta 42. *Nechť $\bar{x}_{i+1} = \bar{x}_i + \bar{\alpha}_i \bar{d}_i$, $x_{i+1} = x_i + \alpha_i d_i$, $i \in N$, jsou dva iterační procesy aplikované na kvadratickou funkci (151), které vycházejí ze stejného bodu $\bar{x}_1 = x_1$ a ve kterých se používají stejné nenulové G-ortogonální směrové vektory $\bar{d}_i = d_i$, $1 \leq i \leq n$, přičemž čísla $\bar{\alpha}_i$ se určují pomocí přesného výběru délky kroku a $\alpha_i \neq 0$. Pak pro $1 \leq i \leq n$ platí*

$$\bar{x}_{i+1} = x_{i+1} - \sum_{j=1}^i \frac{s_j^T g_{j+1}}{y_j^T s_j} s_j, \quad \bar{s}_i = s_i - \frac{s_i^T g_{i+1}}{y_i^T s_i} s_i = -\frac{s_i^T g_i}{y_i^T s_i} s_i, \quad (156)$$

$$\bar{g}_{i+1} = g_{i+1} - \sum_{j=1}^i \frac{s_j^T g_{j+1}}{y_j^T s_j} y_j, \quad \bar{y}_i = y_i - \frac{s_i^T g_{i+1}}{y_i^T s_i} y_i = -\frac{s_i^T g_i}{y_i^T s_i} y_i. \quad (157)$$

Důkaz Jelikož směrové vektory d_i , $1 \leq i \leq n$, jsou nenulové a $\alpha_i \neq 0$, platí $s_i = \alpha_i d_i \neq 0$ takže $y_i^T s_i = s_i^T G s_i \neq 0$, $1 \leq i \leq n$, a jmenovatele v dokazovaných vztazích jsou nenulové. Jelikož pro kvadratickou funkci (151) platí $y_i = G s_i$, $1 \leq i \leq n$, a matice G je pozitivně definitní, jsou rovnosti (156) ekvivalentní rovnostem (157). Stačí tedy dokázat rovnosti (157). Důkaz provedeme indukcí. Předpokládejme, že pro nějaký index $i \leq n$ platí

$$\bar{g}_i = g_i - \sum_{j=1}^{i-1} \frac{s_j^T g_{j+1}}{y_j^T s_j} y_j$$

(platí to zcela jistě pro $i = 1$, neboť $\bar{x}_1 = x_1$ a tedy i $\bar{g}_1 = g_1$). Protože $\bar{d}_i = d_i$ a $s_i \neq 0$, existuje číslo λ_i takové, že $\bar{s}_i - s_i = \lambda_i s_i$ a tedy $\bar{y}_i - y_i = \lambda_i y_i$. Použijeme-li indukční předpoklad, dostaneme

$$\bar{g}_{i+1} = \bar{g}_i + \bar{y}_i = g_i - \sum_{j=1}^{i-1} \frac{s_j^T g_{j+1}}{y_j^T s_j} y_j + y_i + (\bar{y}_i - y_i) = g_{i+1} - \sum_{j=1}^{i-1} \frac{s_j^T g_{j+1}}{y_j^T s_j} y_j + \lambda_i y_i. \quad (158)$$

Jelikož parametr $\bar{\alpha}_i$ určujeme pomocí přesného výběru délky kroku, musí platit $\bar{d}_i^T \bar{g}_{i+1} = 0$, což spolu s $\bar{d}_i = d_i$ a (158) dává

$$\bar{d}_i^T \bar{g}_{i+1} = d_i^T g_{i+1} - \sum_{j=1}^{i-1} \frac{s_j^T g_{j+1}}{y_j^T s_j} d_i^T y_j + \lambda_i d_i^T y_i = d_i^T g_{i+1} + \lambda_i d_i^T y_i = 0,$$

neboť z G -ortogonalitě směrůvektořů plyne $d_i^T y_j = d_i^T G s_j = \alpha_j d_i^T G d_j = 0$, $1 \leq j \leq i-1$. Platí tedy

$$\lambda_i = -\frac{d_i^T g_{i+1}}{d_i^T y_i} = -\frac{s_i^T g_{i+1}}{y_i^T s_i},$$

neboť $s_i = \alpha_i d_i$ a $\alpha_i \neq 0$. Dosadíme-li tuto hodnotu do (158), dostaneme první rovnost v (157). Ze vztahu $\bar{y}_i - y_i = \lambda_i y_i$ pak plyne druhá rovnost v (157). \square

Větu 42 můžeme využít dvojnásobem. Jelikož většina metod sdružených směrů generuje G -ortogonální směrůvektořy pomocí vektorů g_{i+1} , s_i a y_i , můžeme tyto vektory nahradit vektory \bar{g}_{i+1} , \bar{s}_i a \bar{y}_i určenými podle vzorců (156) a (157). Pak G -ortogonalita směrůvektořů nezávisí na výběru délky kroku. V případě metod s proměnnou metrikou z Broydenovy třídy, popsané v oddílu 4.1, není nutné nahrařovat vektory s a y . Z vyjádření (336) a (359) plyne, že matice H_+ a B_+ se nezmění, vynásobíme-li vektory s a y stejným číslem a tedy také nahradíme-li je vektory \bar{s} a \bar{y} . Matice H_+ a B_+ určené metodou s proměnnou metrikou z Broydenovy třídy jsou tedy invariantní vůči korekcím (156) a (157). Podobnou vlastnost má metoda sdružených gradientů Hestenesa a Stiefela, popsaná v oddílu 3.1, kde vektor $(y_i^T g_{i+1} / y_i^T d_i) d_i = (y_i^T g_{i+1} / y_i^T s_i) s_i$, přičítaný k záporně vzatému gradientu, se nezmění, použijeme-li místo vektorů s a y vektory \bar{s} a \bar{y} . V těchto případech není nutné korigovat vektory s a y , je však nutné korigovat vektor g_{i+1} , pokud chceme splnit předpoklady věty 42. Máme-li k dispozici metodu sdružených směrů, která generuje G -ortogonální směrůvektořy nezávisle na výběru délky kroku, například metodu s proměnnou metrikou z Davidonovy třídy vyšetřované v oddílu 4.9, stačí po n standardních krocích použít korekční krok tvaru (156). V tomto případě pokládáme $x_{n+2} = x_{n+1} + \alpha_{n+1} d_{n+1}$, kde $\alpha_{n+1} = 1$ a $d_{n+1} = \bar{x}_{n+1} - x_{n+1}$. Vektor d_{n+1} lze určit rekurentním postupem tak, že $d_{n+1} = v_{n+1}$, kde

$$v_1 = 0 \quad \text{a} \quad v_{i+1} = v_i - \frac{s_i^T g_{i+1}}{y_i^T s_i} s_i \quad \text{pro} \quad 1 \leq i \leq n.$$

Poznamenejme, že tyto korekce mají spíše teoretický význam, neboť v případech kdy minimalizovaná funkce není kvadratická, nezlepšují efektivitu metod sdružených směrů.

Věta 40 zaručuje, že metody sdružených směrů s přesným výběrem délky kroku naleznou minimum ryze konvexní kvadratické funkce po konečném počtu kroků. Metody sdružených směrů lze však zobecnit tak, že naleznou minimum složitějších funkcí po konečném počtu kroků. Takovými funkcemi jsou například zobecněné kvadratické funkce.

Definice 33. *Zobecněnou kvadratickou funkcí nazveme funkci $F : R^n \rightarrow R$ určenou vzorcem*

$$F(x) = \varphi(Q(x)), \quad (159)$$

kde $Q : R^n \rightarrow R$ je kvadratická funkce s pozitivně definitní maticí \tilde{G} , tvaru

$$Q(x) = Q(x^*) + \frac{1}{2}(x - x^*)^T \tilde{G}(x - x^*), \quad (160)$$

a $\varphi : R \rightarrow R$ je spojitá funkce diferencovatelná pro $Q > Q(x^*)$ taková, že

$$Q > Q(x^*) \quad \Rightarrow \quad \frac{\partial \varphi(Q)}{\partial Q} > 0. \quad (161)$$

Zobecněná kvadratická funkce (159) má podobné vlastnosti jako kvadratická funkce $Q(x)$.

Věta 43. Bod $x^* \in R^n$ je globálním minimem zobecněné kvadratické funkce (159).

Důkaz. Jelikož $\tilde{G} > 0$, je bod $x^* \in R$ globálním minimem kvadratické funkce (160), takže $Q(x) \geq Q(x^*)$, $\forall x \in R^n$. Označme $Q^* = Q(x^*)$ a $F^* = F(x^*)$. Jestliže $Q = Q^*$, pak podle (159) je také $F = F^*$. Jestliže $Q > Q^*$ můžeme použít větu o střední hodnotě, takže

$$F - F^* = \frac{\partial \varphi(Q^* + \lambda(Q - Q^*))}{\partial Q} (Q - Q^*),$$

kde $0 < \lambda < 1$. Jelikož $Q > Q^* = 0$ a $0 < \lambda < 1$, je také $Q^* + \lambda(Q - Q^*) > Q^* = 0$ takže podle (161) platí $\partial \varphi(Q^* + \lambda(Q - Q^*)) / \partial Q > 0$, což spolu s $Q - Q^* > 0$ dává $F - F^* > 0$. Dokázali jsme tedy, že $F(x) \geq F(x^*)$, $\forall x \in R^n$, takže bod $x^* \in R^n$ je globálním minimem zobecněné kvadratické funkce (159). \square

Při vyšetřování metod sdružených směrů, které naleznou minimum zobecněné kvadratické funkce (159) po konečném počtu kroků, budeme používat označení

$$\sigma(x) = \frac{\partial \varphi(Q(x))}{\partial Q}, \quad (162)$$

takže $\sigma(x) > 0$, pokud $x \neq x^*$. Derivujeme-li vztah (159) pro $x \neq x^*$, dostaneme

$$g(x) = \sigma(x)\tilde{g}(x), \quad \tilde{g}(x) = \tilde{G}(x - x^*). \quad (163)$$

Známe-li hodnotu $\sigma(x)$, můžeme z gradientu $g(x)$ zobecněné kvadratické funkce $F(x)$ určit gradient $\tilde{g}(x)$ kvadratické funkce $Q(x)$. Navíc z $d^T g(x) = 0$ plyne $d^T \tilde{g}(x) = 0$, takže přesný výběr délky kroku realizovaný pomocí zobecněné kvadratické funkce $F(x)$ dává stejný výsledek jako přesný výběr délky kroku realizovaný pomocí kvadratické funkce $Q(x)$. Z těchto úvah plyne, že nahradíme-li ve vzorcích používaných v oddílech 3.1 a 4.1 vektor $g(x)$ vektorem $\tilde{g} = g(x)/\sigma(x)$, dostaneme metody sdružených směrů, které naleznou minimum kvadratické funkce $Q(x)$ po konečném počtu kroků. Podle věty 25 je minimum kvadratické funkce $Q(x)$ totožné s minimem zobecněné kvadratické funkce $F(x)$. Dostaneme tedy metody sdružených směrů, které naleznou minimum zobecněné kvadratické funkce $F(x)$ po konečném počtu kroků.

Hlavním problémem při realizaci metod sdružených směrů pro zobecněné kvadratické funkce je určit hodnotu $\sigma(x)$. Dříve než přejdeme k obecnému případu, vyšetříme dva speciální typy zobecněných kvadratických funkcí, pro které je možné určit podíl hodnot σ_+ a σ pomocí hodnot a gradientů funkce (159) v bodech x_+ a x . Budeme přitom používat označení $b_+ = (x_+ - x)^T g_+$, $b = (x_+ - x)^T g$ a

$$A = \frac{F_+ - F}{b}, \quad B = \frac{b_+}{b}. \quad (164)$$

Věta 44. Necht Q , Q_+ a \tilde{g} , \tilde{g}_+ jsou hodnoty a gradienty kvadratické funkce (160) v bodech $x \in R^n$, $x_+ \in R^n$. Pak platí

$$2(Q_+ - Q) = (x_+ - x)^T \tilde{g}_+ + (x_+ - x)^T \tilde{g}. \quad (165)$$

Důkaz. Podle (160) platí

$$Q = Q^* + \frac{1}{2}(x - x^*)^T \tilde{g}, \quad Q_+ = Q^* + \frac{1}{2}(x_+ - x^*)^T \tilde{g}_+,$$

neboť $\tilde{g} = \tilde{G}(x - x^*)$ a $\tilde{g}_+ = \tilde{G}(x_+ - x^*)$. Můžeme tedy psát

$$\begin{aligned} 2(Q_+ - Q) &= (x_+ - x^*)^T \tilde{g}_+ - (x - x^*)^T \tilde{g} \\ &= (x_+ - x)^T \tilde{g}_+ + (x - x^*)^T \tilde{G}(x_+ - x^*) - (x - x_+)^T \tilde{g} - (x_+ - x^*)^T \tilde{G}(x - x^*) \\ &= (x_+ - x)^T \tilde{g}_+ + (x_+ - x)^T \tilde{g}. \end{aligned}$$

□

Nejprve budeme předpokládat, že

$$F(x) = F(x^*) + a_1 Q(x) + a_2 Q^2(x), \quad (166)$$

kde $a_1 \geq 0$ a $a_2 > 0$.

Věta 45. *Uvažujme zobecněnou kvadratickou funkci tvaru (166), kde $a_1 \geq 0$ a $a_2 > 0$. Pak podíl $t = \sigma_+/\sigma$ je kořenem kvadratické rovnice*

$$t^2 - (4A - B - 1)t + B = 0. \quad (167)$$

Důkaz. Derivujeme-li vztah (166), dostaneme $g(x) = (a_1 + 2a_2 Q(x))\tilde{g}(x)$, takže podle (163) platí

$$\sigma(x) = a_1 + 2a_2 Q(x), \quad (168)$$

což s použitím (166) dává

$$\sigma^2(x) = a_1^2 + 4a_1 a_2 Q(x) + 4a_2^2 Q^2(x) = a_1^2 + 4a_2(a_1 Q(x) + a_2 Q^2(x)) = a_1^2 + 4a_2(F(x) - F(x^*)),$$

takže

$$\sigma_+^2 - \sigma^2 = 4a_2(F_+ - F) \quad \Rightarrow \quad a_2 = \frac{\sigma_+^2 - \sigma^2}{4(F_+ - F)}. \quad (169)$$

Podle (168) můžeme psát

$$Q(x) = \frac{\sigma(x) - a_1}{2a_2},$$

takže s použitím (165) dostaneme

$$2 \left(\frac{\sigma_+ - a_1}{2a_2} - \frac{\sigma - a_1}{2a_2} \right) = \frac{b_+}{\sigma_+} + \frac{b}{\sigma} \quad \Rightarrow \quad \frac{\sigma_+ - \sigma}{a_2} = \frac{b_+}{\sigma_+} + \frac{b}{\sigma}.$$

Dosadíme-li do této rovnice vyjádření (169), můžeme psát

$$\frac{4(F_+ - F)}{\sigma_+ + \sigma} = \frac{b_+}{\sigma_+} + \frac{b}{\sigma},$$

neboli

$$4(F_+ - F) = \left(1 + \frac{\sigma}{\sigma_+}\right) \left(b_+ + \frac{\sigma_+}{\sigma} b\right),$$

což po dosazení $t = \sigma_+/\sigma$ a po úpravě využívající vztahy (164) dává (167). □

Při rozboru rovnice (167) se omezíme pouze na případ, kdy platí $b < 0 \leq b_+$ a $F_+ < F$, takže $A > 0$ a $B \leq 0$ (tyto podmínky lze obvykle splnit při výběru délky kroku). Pak obdržíme

$$(4A - B - 1)^2 - 4B \geq 0,$$

takže rovnice (167) má reálné kořeny. Rovnice (167) má právě jeden kladný kořen, pokud platí $B < 0$, nebo $B = 0$ a $4A - B - 1 > 0$.

Dále budeme předpokládat, že

$$F(x) = F(x^*) + a_1 Q^p(x), \quad (170)$$

kde $a_1 > 0$ a $p > 1$.

Věta 46. Uvažujme zobecněnou kvadratickou funkci tvaru (170), kde $a_1 > 0$ a $p > 1$. Nechť $q = p/(p-1)$. Pak podíl $t = \sigma_+/\sigma$ je kořenem nelineární rovnice

$$t^{q+1} + (B - 2Ap)t^q - (1 - 2Ap)t - B = 0. \quad (171)$$

Důkaz. Derivujeme-li vztah (170), dostaneme

$$g(x) = a_1 p Q^{p-1}(x) \tilde{g}(x),$$

takže podle (163) platí

$$\sigma(x) = a_1 p Q^{p-1}(x). \quad (172)$$

Hodnotu $Q(x)$ můžeme určit řešením rovnice (170). Platí

$$Q(x) = \left(\frac{F(x) - F(x^*)}{a_1} \right)^{1/p}.$$

Dosadíme-li tento vztah do (172), dostaneme

$$\sigma(x) = a_1 p \left(\frac{F(x) - F(x^*)}{a_1} \right)^{(p-1)/p},$$

takže

$$\left(\frac{\sigma_+}{\sigma} \right)^q = \frac{F_+ - F(x^*)}{F - F(x^*)}. \quad (173)$$

Porovnáme-li vztahy (170) a (172), můžeme psát

$$Q(x) = \frac{p(F(x) - F(x^*))}{\sigma(x)},$$

což spolu s (165) dává

$$2p \left(\frac{F_+ - F(x^*)}{\sigma_+} - \frac{F - F(x^*)}{\sigma} \right) = \frac{b_+}{\sigma_+} + \frac{b}{\sigma},$$

neboli

$$2p \left(\frac{F_+ - F(x^*)}{F - F(x^*)} - \frac{\sigma_+}{\sigma} \right) = \frac{1}{F - F(x^*)} \left(b_+ + b \frac{\sigma_+}{\sigma} \right). \quad (174)$$

Ale

$$\frac{F_+ - F(x^*)}{F - F(x^*)} = 1 + \frac{F_+ - F}{F - F(x^*)}, \quad \Rightarrow \quad \frac{F_+ - F}{F - F(x^*)} = \frac{F_+ - F(x^*)}{F - F(x^*)} - 1.$$

Dosadíme-li tento vztah spolu s (173) do (174), dostaneme

$$2p(F_+ - F) \left(\left(\frac{\sigma_+}{\sigma} \right)^q - \frac{\sigma_+}{\sigma} \right) = \left(\left(\frac{\sigma_+}{\sigma} \right)^q - 1 \right) \left(b_+ + b \frac{\sigma_+}{\sigma} \right),$$

což po dosazení $t = \sigma_+/\sigma$ a po úpravě využívající vztahy (164) dává (171). \square

Rovnice (171) má triviální řešení $t = 1$. Nás zajímá pouze netriviální řešení $t \neq 1$. Omezíme se opět na případ, kdy platí $b < 0 \leq b_+$ a $F_+ < F$, takže $A > 0$ a $B \leq 0$. Označme $\psi(t)$ levou stranu rovnice (171). Pak platí $\psi'(1) = (1 + B - 2A)q$, kde $q > 1$, neboť $p > 1$. Předpokládejme, že buď $B < 0$, nebo $2Ap > 1$. Pak pro dostatečně malé i dostatečně velké hodnoty parametru t platí $\psi(t) > 0$. Mohou tedy nastat tyto případy:

- (a) Jestliže $2A - B - 1 < 0$, má rovnice (171) netriviální řešení $0 < t < 1$.
- (b) Jestliže $2A - B - 1 = 0$, není zaručena existence netriviálního řešení.
- (c) Jestliže $2A - B - 1 > 0$, má rovnice (171) netriviální řešení $t > 1$.

Rovnici (171) musíme řešit numericky (například metodou půlení intervalu).

V obecném případě, kdy neznáme tvar funkce $\varphi : R \rightarrow R$ v (159), nemůžeme použít lemma 44, neboť neznáme explicitní vyjádření pro hodnotu kvadratické funkce $Q : R^n \rightarrow R$. V tomto případě nestačí k určení podílu hodnot σ_+ a σ pouze hodnoty a gradienty funkce $F : R^n \rightarrow R$ v bodech x_+ a x . Platí však tato věta.

Věta 47. *Uvažujme zobecněnou kvadratickou funkci definovanou vztahem (159). Nechť $x_- = x + \alpha_-d$ a $x_+ = x + \alpha_+d$ jsou dva různé body takové, že gradienty g_- a g_+ jsou lineárně nezávislé. Pak platí*

$$\frac{\sigma}{\sigma_-} = \frac{\|g_+\|^2 g^T g_- - g_-^T g_+ g^T g_+}{\|g_+\|^2 - (g_-^T g_+)^2} \frac{\alpha_+ - \alpha_-}{\alpha_+}, \quad (175)$$

$$\frac{\sigma}{\sigma_+} = \frac{\|g_-\|^2 g^T g_+ - g_-^T g_+ g^T g_-}{\|g_+\|^2 - (g_-^T g_+)^2} \frac{\alpha_- - \alpha_+}{\alpha_-}. \quad (176)$$

Důkaz. Použijeme-li vzorec (163), můžeme psát $g = \sigma \tilde{g}$ a

$$g_- = \sigma_- \tilde{g}_- = \sigma_- (\tilde{g} + \alpha_- \tilde{G}d), \quad g_+ = \sigma_+ \tilde{g}_+ = \sigma_+ (\tilde{g} + \alpha_+ \tilde{G}d).$$

Platí tedy

$$\frac{g_-}{\sigma_-} - \frac{g}{\sigma} = \alpha_- \tilde{G}d, \quad \frac{g_+}{\sigma_+} - \frac{g}{\sigma} = \alpha_+ \tilde{G}d,$$

takže

$$\left(\frac{g_-}{\sigma_-} - \frac{g}{\sigma} \right) \alpha_+ = \left(\frac{g_+}{\sigma_+} - \frac{g}{\sigma} \right) \alpha_-. \quad (177)$$

Vynásobíme-li tuto rovnost skalárně vektory g_- a g_+ , dostaneme soustavu rovnic

$$\begin{aligned} \|g_-\|^2 \frac{\alpha_+}{\sigma_-} - (g_-)^T g_+ \frac{\alpha_-}{\sigma_+} &= \frac{\alpha_+ - \alpha_-}{\sigma} (g_-)^T g, \\ -(g_+)^T g_- \frac{\alpha_+}{\sigma_-} + \|g_+\|^2 \frac{\alpha_-}{\sigma_+} &= \frac{\alpha_- - \alpha_+}{\sigma} (g_+)^T g, \end{aligned}$$

kteřá má řešení (175)–(176). Determinant této soustavy je nenulový, neboť vektory g_- a g_+ jsou lineárně nezávislé. □

Poznámka 67. Rovnice (177) ukazuje, že pro zobecněnou kvadratickou funkci jsou gradienty g , g_- a g_+ , určené v bodech x , x_- a x_+ ležících na přímce, lineárně závislé. Podmínka

$$\det([g, g_-, g_+]^T [g, g_-, g_+]) \approx 0$$

může sloužit k ověření vhodnosti zobecněné kvadratické funkce jako modelu pro obecnou nelineární funkci. Vzorce (175)–(176) můžeme použít pouze tehdy, platí-li $\sigma/\sigma_- > 0$ a $\sigma/\sigma_+ > 0$.

Pro zobecněnou kvadratickou funkci můžeme snadno realizovat přesný výběr délky kroku.

Věta 48. *Nechť jsou splněny předpoklady věty 47, přičemž $d^T g_-/\sigma_- \neq d^T g/\sigma \neq 0$. Pak podmínka $d^T g_+ = 0$ je splněna právě tehdy, když*

$$\frac{\alpha_+}{\alpha_-} = \frac{1}{1 - \frac{\sigma}{\sigma_-} \frac{d^T g_-}{d^T g}}. \quad (178)$$

Důkaz. Vynásobíme-li rovnici (177) skalárně vektorem d , dostaneme

$$\left(\frac{d^T g_-}{\sigma_-} - \frac{d^T g}{\sigma}\right) \alpha_+ = \left(\frac{d^T g_+}{\sigma_+} - \frac{d^T g}{\sigma}\right) \alpha_-,$$

takže podmínka $d^T g_+ = 0$ je splněna právě tehdy, platí-li (178). \square

Metody sdružených směrů pro zobecněné kvadratické funkce jsou účinné, je-li minimalizovaná funkce zobecněnou kvadratickou funkcí. Pro obecné minimalizované funkce se tato výhoda obvykle neprojeví a vzhledem k tomu, že rovnice (175)–(176) obsahují několik skalárních součinů, je výhodnější používat standardní metody sdružených směrů. Totéž platí i pro další metody sdružených směrů, které umožňují nalézt minimum ještě složitějších funkcí po konečném počtu kroků. Například v práci [50], je popsána metoda, která nalezne minimum konické funkce po konečném počtu kroků a v práci [131] metoda, která nalezne minimum zobecněné konické funkce po konečném počtu kroků.

3 Metody sdružených gradientů

Metody sdružených gradientů jsou nejjednoduššími metodami spádových směrů založenými na principu konjugovanosti. Princip konjugovanosti, použitý také u metod s proměnnou metrikou, má za následek podstatné urychlení konvergence oproti metodě největšího spádu. První lineární metodu sdružených gradientů pro řešení soustavy lineárních rovnic se symetrickou pozitivně definitní maticí (neboli pro minimalizaci ryze konvexní kvadratické funkce) popsali Hestenes a Stiefel v práci [109]. První nelineární metodu sdružených gradientů publikovali Fletcher a Reeves v práci [77]. Nelineární metoda sdružených gradientů se od lineární metody liší tím, že se místo přesného výběru délky kroku, definovaného vzorcem v němž se vyskytuje Hessova matice, používá nepřesný výběr délky kroku, založený na splnění některé z Wolfeho podmínek (poznámka 24), a tím, že se gradienty minimalizované funkce vyčíslují, místo toho, aby se počítaly rekurentně. Nepřesný výběr délky kroky způsobuje, že se porušuje sdruženost směrových vektorů, což otvírá možnosti pro různé modifikace základních vzorců.

3.1 Základní metody sdružených gradientů

Definice 34. Řekneme, že metoda spádových směrů (definice 19) je metodou sdružených gradientů, jestliže

$$d_1 = -g_1 \quad a \quad d_{i+1} = -g_{i+1} + \beta_i d_i \quad \text{pro } i \in N, \quad (179)$$

kde parametr β_i se vybírá tak, aby směrové vektory d_i , $1 \leq i \leq n$, byly sdružené (nebo G -ortogonální, podmínka (183)), aplikujeme-li tuto metodu na ryze konvexní kvadratickou funkci (151) a používáme-li přesný výběr délky kroku.

Označme $s_i = x_{i+1} - x_i = \alpha_i d_i$ a $y_i = g_{i+1} - g_i$. Pak pro kvadratickou funkci (151) platí $y_i = Gs_i$ a podmínku G -ortogonality vektorů d_i, d_{i+1} lze zapsat ve tvaru $\alpha_i d_i^T G d_{i+1} = y_i^T d_{i+1} = 0$ (předpokládáme, že $\alpha_i \neq 0$). Odtud prostřednictvím (179) dostaneme rovnici $\beta_i y_i^T d_i - y_i^T g_{i+1} = 0$, neboli

$$\beta_i = \frac{y_i^T g_{i+1}}{y_i^T d_i}. \quad (180)$$

Ukážeme, že tato volba již zaručuje vzájemnou G -ortogonalitu směrových vektorů d_i , $1 \leq i \leq n$, a nalezení minima ryze konvexní kvadratické funkce (151) po konečném počtu kroků (je-li výběr délky kroku přesný).

Věta 49. (Kvadratické ukončení) Nechť x_i , $i \in N$, je posloupnost generovaná metodou sdružených gradientů (179) a (180) s přesným výběrem délky kroku (platí $d_i^T g_{i+1} = 0$, $i \in N$) aplikovaná na ryze konvexní kvadratickou funkci (151). Pak existuje index $m \leq n$ takový, že $g_{m+1} = 0$ a $x_{m+1} = x^*$.

Důkaz Předpokládejme, že $g_i \neq 0$, $1 \leq i \leq n$ (není-li tato podmínka splněna, platí $g_{m+1} = 0$ a $x_{m+1} = x^*$ pro nějaký index $m < n$). Dokážeme indukcí, že pro libovolný index $1 \leq i \leq n$ je $d_i \neq 0$, $\alpha_i > 0$, přičemž platí

$$d_j^T g_{i+1} = 0, \quad 1 \leq j \leq i, \quad (181)$$

$$g_j^T g_{i+1} = 0, \quad 1 \leq j \leq i, \quad (182)$$

$$d_j^T G d_i = 0, \quad 1 \leq j < i, \quad (183)$$

$$d_j^T y_i = y_j^T d_i = 0 \quad 1 \leq j < i. \quad (184)$$

Rovnosti (183) a (184) jsou ekvivalentní, neboť pro kvadratickou funkci (151) platí

$$y_i = g_{i+1} - g_i = G(x_{i+1} - x_i) = Gs_i = \alpha_i G d_i$$

a $\alpha_i > 0$ podle předpokladu. Z (182) plyne, že nenulové gradienty g_i , $1 \leq i \leq n$, jsou vzájemně ortogonální, tudíž lineárně nezávislé, takže nutně $g_{n+1} = 0$ a $x_{n+1} = x^*$. Pro $i = 1$ je $d_1^T g_1 = -g_1^T g_1 < 0$, takže $d_1 \neq 0$

a $\alpha_1 > 0$. Necht' pro nějaký index $1 \leq i < n$ platí $d_j \neq 0$, $\alpha_j > 0$, pro $1 \leq j \leq i$, a $d_j^T g_i = 0$, $g_j^T g_i = 0$, $d_j^T G d_i = d_j^T y_i = y_j^T d_i = 0$, pro $1 \leq j < i$ (indukční předpoklad).

(a) Zřejmě $d_j^T g_{i+1} = d_j^T g_i + d_j^T y_i = 0$ pro $1 \leq j < i$ (neboť podle indukčního předpokladu pro $1 \leq j < i$ platí $d_j^T g_i = 0$ a $d_j^T y_i = 0$). Z přesného výběru délky kroku plyne, že $d_i^T g_{i+1} = 0$. Platí tedy $d_j^T g_{i+1} = 0$ pro $1 \leq j \leq i$.

(b) Použijeme-li (179), dostaneme

$$\begin{aligned} g_1 &= -d_1, \\ g_j &= -d_j + \beta_{j-1} d_{j-1}, \quad 1 < j \leq i, \end{aligned}$$

takže podle (a) platí

$$\begin{aligned} g_1^T g_{i+1} &= -d_1^T g_{i+1} = 0, \\ g_j^T g_{i+1} &= -d_j^T g_{i+1} + \beta_{j-1} d_{j-1}^T g_{i+1} = 0, \quad 1 < j \leq i. \end{aligned}$$

(c) Použijeme-li (179) a (a) dostaneme

$$d_{i+1}^T g_{i+1} = -g_{i+1}^T g_{i+1} + \beta_i d_i^T g_{i+1} = -g_{i+1}^T g_{i+1} < 0,$$

takže $d_{i+1} \neq 0$ a $\alpha_{i+1} > 0$. Z (179) a (b) plyne, že

$$y_j^T d_{i+1} = -y_j^T g_{i+1} + \beta_j y_j^T d_i = -y_j^T g_{i+1} = -(g_{j+1} - g_j)^T g_{i+1} = 0$$

pro $1 \leq j < i$ (neboť podle indukčního předpokladu pro $1 \leq j < i$ platí $y_j^T d_i = 0$). Dále podle (179) a (180) platí

$$y_i^T d_{i+1} = -y_i^T g_{i+1} + \frac{y_i^T g_{i+1}}{y_i^T d_i} y_i^T d_i = 0,$$

takže $y_j^T d_{i+1} = 0$ (a tedy také $d_j^T y_{i+1} = 0$ a $d_j^T G d_{i+1} = 0$) pro $1 \leq j \leq i$. Tím je indukční krok dokončen \square

Poznámka 68. Z rovností $d_j^T g_{i+1} = 0$, $1 \leq j \leq i$, vyplývá, že bod x_{i+1} realizuje minimum ryze konvexní kvadratické funkce (151) na podprostoru generovaném vektory d_j , $1 \leq j \leq i$.

Poznámka 69. Používáme-li přesný výběr délky kroku, platí $g_{i+1}^T d_i = 0$, takže

$$(y_i - s_i)^T g_{i+1} = y_i^T g_{i+1} - \alpha_i d_i^T g_{i+1} = y_i^T g_{i+1},$$

a podle (179) můžeme psát

$$y_i^T d_i = g_{i+1}^T d_i - g_i^T d_i = -g_i^T d_i = g_i^T g_i - \beta_{i-1} g_i^T d_{i-1} = g_i^T g_i$$

(jelikož předpokládáme, že $g_i^T d_i < 0$, píšeme obvykle $|g_i^T d_i|$ místo $-g_i^T d_i$). Je-li navíc minimalizovaná funkce kvadratická, platí (182), takže

$$y_i^T g_{i+1} = g_{i+1}^T g_{i+1} - g_i^T g_{i+1} = g_{i+1}^T g_{i+1}.$$

Odtud plyne, že ve vzorci (180) můžeme použít tři různé jmenovatele a tři různé čitatele, aniž bychom porušili platnost věty 49. Dostaneme tak devět základních metod sdružených gradientů.

$$\beta_i^{HS} = \frac{y_i^T g_{i+1}}{y_i^T d_i}, \quad \beta_i^{PR} = \frac{y_i^T g_{i+1}}{g_i^T g_i}, \quad \beta_i^{LS} = \frac{y_i^T g_{i+1}}{|g_i^T d_i|} \quad (185)$$

(HS – Hestenes a Stiefel [109], PR – Polak, Ribière [179] a Polyak [181], LS – Liu a Storey [125]),

$$\beta_i^{DY} = \frac{g_{i+1}^T g_{i+1}}{y_i^T d_i}, \quad \beta_i^{FR} = \frac{g_{i+1}^T g_{i+1}}{g_i^T g_i}, \quad \beta_i^{CD} = \frac{g_{i+1}^T g_{i+1}}{|g_i^T d_i|} \quad (186)$$

(DY – Dai a Yuan [45], FR – Fletcher a Reeves [77], CD – conjugate descent [72]),

$$\beta_i^{HP} = \frac{(y_i - s_i)^T g_{i+1}}{y_i^T d_i}, \quad \beta_i^{PP} = \frac{(y_i - s_i)^T g_{i+1}}{g_i^T g_i}, \quad \beta_i^{LP} = \frac{(y_i - s_i)^T g_{i+1}}{|g_i^T d_i|} \quad (187)$$

(Perryho verze metod HS, PR, LS [178], jejichž důmyslnější odvození je uvedeno v oddílu 3.4). Tyto metody můžeme rozdělit do tří skupin podle použitého čitatele. Metody první skupiny (HS, PR, LS) jsou výhodnější pro praktické použití, ale nejsou bez nutných úprav globálně konvergentní. Metody druhé skupiny (DY, FR, CD) jsou za určitých předpokladů (kladených na výběr délky kroku) globálně konvergentní, ale hůře zachovávají sdruženost směrových vektorů v případě, že nepoužíváme přesný výběr délky kroku a minimalizovaná funkce není kvadratická. Metody třetí skupiny (HP, PP, LP) mají podobné vlastnosti jako metody první skupiny. Metody patřící do téže skupiny se svými vlastnostmi příliš neliší až na to, že jmenovatel $g_i^T g_i$ není obecně souměřitelný s ostatními jmenovateli, což činí potíže v důkazech globální konvergence. Poznamenejme, že je-li splněna slabá Wolfeho podmínka, jsou hodnoty (186) kladné.

Poznámka 70. Nechť H je symetrická pozitivně definitní matice. Položme $\tilde{x} = H^{-1/2}x$ a $\tilde{F}(\tilde{x}) = F(x)$, takže $\tilde{g}(\tilde{x}) = H^{1/2}g(x)$ a $\tilde{G}(\tilde{x}) = H^{1/2}G(x)H^{1/2}$. Aplikujeme-li metodu sdružených gradientů na funkci $\tilde{F}(\tilde{x})$ a vrátíme-li se k původním proměnným, dostaneme

$$d_1 = -Hg_1 \quad \text{a} \quad d_{i+1} = -Hg_{i+1} + \beta_i d_i \quad \text{pro} \quad i \in N,$$

kde

$$\begin{aligned} \beta_i^{PHS} &= \frac{y_i^T H g_{i+1}}{y_i^T d_i}, & \beta_i^{PPR} &= \frac{y_i^T H g_{i+1}}{g_i^T H g_i}, & \beta_i^{PLS} &= \frac{y_i^T H g_{i+1}}{|g_i^T d_i|}, \\ \beta_i^{PDY} &= \frac{g_{i+1}^T H g_{i+1}}{y_i^T d_i}, & \beta_i^{PFR} &= \frac{g_{i+1}^T H g_{i+1}}{g_i^T H g_i}, & \beta_i^{PCD} &= \frac{g_{i+1}^T H g_{i+1}}{|g_i^T d_i|}, \\ \beta_i^{PHP} &= \frac{(Hy_i - s_i)^T g_{i+1}}{y_i^T d_i}, & \beta_i^{PPP} &= \frac{(Hy_i - s_i)^T g_{i+1}}{g_i^T H g_i}, & \beta_i^{PLP} &= \frac{(Hy_i - s_i)^T g_{i+1}}{|g_i^T d_i|}, \end{aligned}$$

Metody, které používají tyto vzorce se nazývají předpokládanými metodami sdružených gradientů. Pro tyto metody platí všechny věty, které jsme zatím dokázali (splňuje-li funkce $F(x)$ předpoklady F1–F3, případně F4–F6, splňuje tyto předpoklady i funkce $\tilde{F}(\tilde{x})$). Je však třeba psát $\tilde{g} = H^{1/2}g$ místo g a $\tilde{d} = H^{-1/2}d$ místo d , takže vzorce (181), (183), (184) zůstanou beze změny, ale pro $1 < i \leq n$ místo (182) platí

$$g_j^T H g_{i+1} = 0, \quad 1 \leq j < i.$$

Poznámka 71. Podobný postup lze použít k odvození škálovaných metod sdružených gradientů. Nahradíme-li v předchozích vzorcích maticí H maticí $\gamma_i I$, dostaneme

$$d_1 = -g_1 \quad \text{a} \quad d_{i+1} = -\gamma_i(g_{i+1} - \beta_i d_i) \quad \text{pro} \quad i \in N,$$

kde

$$\begin{aligned} \beta_i^{SHS} &= \frac{y_i^T g_{i+1}}{y_i^T d_i}, & \beta_i^{SPR} &= \frac{y_i^T g_{i+1}}{\gamma_{i-1} g_i^T g_i}, & \beta_i^{SLS} &= \frac{y_i^T g_{i+1}}{|g_i^T d_i|}, \\ \beta_i^{SDY} &= \frac{g_{i+1}^T g_{i+1}}{y_i^T d_i}, & \beta_i^{SFR} &= \frac{g_{i+1}^T g_{i+1}}{\gamma_{i-1} g_i^T g_i}, & \beta_i^{SCD} &= \frac{g_{i+1}^T g_{i+1}}{|g_i^T d_i|}, \\ \beta_i^{SHP} &= \frac{p_i^T g_{i+1}}{y_i^T d_i}, & \beta_i^{SPP} &= \frac{p_i^T g_{i+1}}{\gamma_{i-1} g_i^T g_i}, & \beta_i^{SLP} &= \frac{p_i^T g_{i+1}}{|g_i^T d_i|}. \end{aligned}$$

kde $p_i = y_i - s_i/\gamma_i$. Vzorce ve jmenovatelích plynou z toho, že v případě přesného výběru délky kroku platí

$$y_i^T d_i = g_{i+1}^T d_i - g_i^T d_i = -g_i^T d_i = \gamma_{i-1} g_i^T (g_i - \beta_{i-1} g_{i-1}) = \gamma_{i-1} g_i^T g_i.$$

Poznámka 72. Abychom dokázali globální konvergenci škálovaných metod sdružených gradientů, předpokládáme existenci čísel $0 < \underline{\gamma} \leq \bar{\gamma}$ takových, že $\underline{\gamma} \leq \gamma_i \leq \bar{\gamma}$. Obvykle tato čísla zvolíme předem a pokud hodnota škálovacího parametru uvedené nerovnosti nespĺňuje, pokládáme $\gamma_i = 1$. Pro škálování se nejčastěji používají hodnoty

$$\gamma_i = \frac{y_i^T s_i}{y_i^T y_i}, \quad \gamma_i = \frac{s_i^T s_i}{y_i^T s_i}, \quad \gamma_i = \sqrt{\frac{s_i^T s_i}{y_i^T y_i}},$$

(poznámka 163). Takto škálované metody se nazývají spektrálními metodami sdružených gradientů [12]. Jelikož $y_i = g(x_{i+1}) - g(x_i)$ a $s_i = x_{i+1} - x_i$, platí $y_i = \tilde{G}_i s_i$ a $s_i = \tilde{G}_i^{-1} y_i$, kde

$$\tilde{G}_i = \int_0^1 G(x_i + \lambda s_i) d\lambda. \quad (188)$$

Jsou-li splněny předpoklady F4 a F5, můžeme psát

$$\begin{aligned} \underline{G} \|y_i\|^2 &\leq y_i^T s_i \leq \bar{G} \|y_i\|^2, \\ \frac{1}{\bar{G}} \|s_i\|^2 &\leq y_i^T s_i \leq \frac{1}{\underline{G}} \|s_i\|^2, \end{aligned}$$

takže spektrální škálovací parametry vyhovují nerovnostem $\underline{G} \leq \gamma_i \leq \bar{G}$.

3.2 Globální konvergence základních metod sdružených gradientů

Při vyšetřování globální konvergence metod sdružených gradientů lze místo podmínky (39) použít podmínku (38) (neboli $\sum_{i=1}^{\infty} 1/\|d_i\|^2 = \infty$). Platí tato obecná věta [40].

Věta 50. *Nechť funkce $F : \mathcal{D} \rightarrow \mathbb{R}$ splňuje předpoklady F1 a F3. Pak metoda sdružených gradientů (179), která generuje směrové vektory splňující podmínku (S1a) a používá délky kroku splňující zobecněnou Wolfeho podmínku je globálně konvergentní, platí-li (38).*

Důkaz Vztah (179) můžeme zapsat ve tvaru $d_{i+1} + g_{i+1} = \beta_i d_i$, což po umocnění dává

$$\|d_{i+1}\|^2 + 2g_{i+1}^T d_{i+1} + \|g_{i+1}\|^2 = \beta_i^2 \|d_i\|^2$$

a jelikož podle (S1a) platí $g_{i+1}^T d_{i+1} < 0$, dostaneme

$$\|d_{i+1}\|^2 \geq \beta_i^2 \|d_i\|^2 - \|g_{i+1}\|^2. \quad (189)$$

Použijeme-li znovu (179) můžeme psát

$$g_{i+1}^T d_{i+1} - \beta_i g_{i+1}^T d_i = -\|g_{i+1}\|^2,$$

což spolu s (S2a), kde $\varepsilon_3 \geq \varepsilon_2$, dává

$$|g_{i+1}^T d_{i+1}| + \varepsilon_3 |\beta_i| |g_i^T d_i| \geq \|g_{i+1}\|^2$$

a po umocnění dostaneme

$$\begin{aligned} \|g_{i+1}\|^4 &\leq (g_{i+1}^T d_{i+1})^2 + 2\varepsilon_3 |\beta_i| |g_{i+1}^T d_{i+1}| |g_i^T d_i| + \varepsilon_3^2 \beta_i^2 (g_i^T d_i)^2 \\ &\leq (g_{i+1}^T d_{i+1})^2 + \beta_i^2 (g_i^T d_i)^2 + \varepsilon_3^2 (g_{i+1}^T d_{i+1})^2 + \varepsilon_3^2 \beta_i^2 (g_i^T d_i)^2, \end{aligned}$$

neboť pro libovolná dvě reálná čísla a a b platí $a^2 + b^2 \geq 2ab$. Poslední nerovnost převedeme na tvar

$$(g_{i+1}^T d_{i+1})^2 + \beta_i^2 (g_i^T d_i)^2 \geq \frac{1}{1 + \varepsilon_3^2} \|g_{i+1}\|^4,$$

což spolu s (189) dává

$$\begin{aligned}
\frac{(g_{i+1}^T d_{i+1})^2}{\|d_{i+1}\|^2} + \frac{(g_i^T d_i)^2}{\|d_i\|^2} &= \frac{1}{\|d_{i+1}\|^2} \left((g_{i+1}^T d_{i+1})^2 + \frac{\|d_{i+1}\|^2}{\|d_i\|^2} (g_i^T d_i)^2 \right) \\
&\geq \frac{1}{\|d_{i+1}\|^2} \left((g_{i+1}^T d_{i+1})^2 + \beta_i^2 (g_i^T d_i)^2 - \frac{(g_i^T d_i)^2}{\|d_i\|^2} \|g_{i+1}\|^2 \right) \\
&\geq \frac{1}{\|d_{i+1}\|^2} \left(\frac{1}{1 + \varepsilon_3^2} \|g_{i+1}\|^4 - \frac{(g_i^T d_i)^2}{\|d_i\|^2} \|g_{i+1}\|^2 \right) \\
&= \frac{\|g_{i+1}\|^2}{\|d_{i+1}\|^2} \left(\frac{1}{1 + \varepsilon_3^2} \|g_{i+1}\|^2 - \frac{(g_i^T d_i)^2}{\|d_i\|^2} \right).
\end{aligned}$$

Předpokládejme, že platí (38) a neplatí $\liminf_{i \rightarrow \infty} \|g_i\| = 0$. Pak existuje číslo $\varepsilon > 0$ takové, že $\|g_i\| \geq \varepsilon$, $i \in N$, a předchozí nerovnost lze zapsat ve tvaru

$$\frac{(g_{i+1}^T d_{i+1})^2}{\|d_{i+1}\|^2} + \frac{(g_i^T d_i)^2}{\|d_i\|^2} \geq \frac{\varepsilon^2}{\|d_{i+1}\|^2} \left(\frac{\varepsilon^2}{1 + \varepsilon_3^2} - \frac{(g_i^T d_i)^2}{\|d_i\|^2} \right).$$

Protože podle (34) platí $(g_i^T d_i)^2 / \|d_i\|^2 \rightarrow 0$, existuje index $k \in N$ takový, že $(g_i^T d_i)^2 / \|d_i\|^2 \leq \varepsilon^2 / (2 + 2\varepsilon_3^2)$ což spolu s předchozí nerovností a (34) dává

$$\frac{\varepsilon^4}{2(1 + \varepsilon_3^2)} \sum_{i=k}^{\infty} \frac{1}{\|d_{i+1}\|^2} < \infty.$$

To je však ve sporu s předpokladem (38). □

Poznámka 73. Věta 50 je velmi obecná, ale vyžaduje platnost podmínky (S1a), kterou metody sdružených gradientů obecně nesplňují. Vztah (S1a) se obvykle dokazuje tak, že se dokáže silnější nerovnost (35). Pak, důkaz toho, že (38) implikuje globální konvergenci je triviální (poznámka 30). Platí-li navíc (37), plyne globální konvergence z poznámky 29 a není třeba používat větu 50.

Použití věty 50 pro konkrétní metody sdružených gradientů není zcela přímočaré a je třeba vyšetřovat jednotlivé případy samostatně. Jak již bylo poznamenáno (poznámka 69), jsou metody (186) za určitých předpokladů (kladených na výběr délky kroku) globálně konvergentní bez jakýchkoliv úprav. Nejprve dokážeme globální konvergenci metody DY. Větu zformulujeme tak, aby zahrnovala poněkud širší třídu metod sdružených gradientů.

Věta 51. (Globální konvergence metody DY [45]). *Nechť funkce $F : \mathcal{D} \rightarrow \mathbb{R}$ splňuje předpoklady F1 a F3. Pak metoda sdružených gradientů (179) s výběrem délky kroku splňujícím slabou Wolfeho podmínku je globálně konvergentní, pokud*

$$\beta_i = \lambda_i \beta_i^{DY} = \lambda_i \frac{g_{i+1}^T g_{i+1}}{y_i^T d_i}, \quad -\frac{1 - \varepsilon_2}{1 + \varepsilon_2} \leq \lambda_i \leq 1, \quad i \in N. \quad (190)$$

Důkaz (a) Dokážeme nejprve, že

$$|\beta_i| \leq \frac{g_{i+1}^T d_{i+1}}{g_i^T d_i} \quad (191)$$

$\forall i \in N$. Použijeme-li (179) a vztah $y_i = g_{i+1} - g_i$, můžeme psát

$$\begin{aligned}
g_{i+1}^T d_{i+1} &= -g_{i+1}^T g_{i+1} + \beta_i g_{i+1}^T d_i \\
&= \frac{-g_{i+1}^T g_{i+1} (g_{i+1} - g_i)^T d_i + \lambda_i g_{i+1}^T g_{i+1} g_{i+1}^T d_i}{y_i^T d_i} \\
&= -(1 - \lambda_i) \frac{g_{i+1}^T g_{i+1} g_{i+1}^T d_i}{y_i^T d_i} + \frac{g_{i+1}^T g_{i+1} g_i^T d_i}{y_i^T d_i},
\end{aligned}$$

což s použitím (S3a), kde $\varepsilon_3 = \infty$, dává

$$\begin{aligned} \frac{g_{i+1}^T d_{i+1}}{g_i^T d_i} &= |\lambda_i| \frac{g_{i+1}^T g_{i+1}}{y_i^T d_i} + (1 - |\lambda_i|) \frac{g_{i+1}^T g_{i+1}}{y_i^T d_i} - (1 - \lambda_i) \frac{g_{i+1}^T g_{i+1}}{y_i^T d_i} \frac{g_{i+1}^T d_i}{g_i^T d_i} \\ &\geq |\beta_i| + \left(1 - |\lambda_i| - (1 - \lambda_i) \varepsilon_2 \frac{g_i^T d_i}{g_i^T d_i}\right) \frac{g_{i+1}^T g_{i+1}}{y_i^T d_i} \geq |\beta_i|, \end{aligned}$$

neboť $y_i^T d_i > 0$ a pro $-(1 - \varepsilon_2)/(1 + \varepsilon_2) \leq \lambda_i \leq 1$ platí $(1 - |\lambda_i| - (1 - \lambda_i) \varepsilon_2) \geq 0$. Z (191) plyne indukci, že směrové vektory d_i , $i \in N$, jsou spádové (pokud gradienty g_i , $i \in N$, jsou nenulové). Platí totiž $g_1^T d_1 = -g_1^T g_1 < 0$ a předpokládáme-li, že $g_i^T d_i < 0$, dává (191) $g_{i+1}^T d_{i+1} \leq |\beta_i| g_i^T d_i < 0$, pokud $\beta_i \neq 0$. Jestliže $\beta_i = 0$, dostaneme podle (179) $g_{i+1}^T d_{i+1} = -g_{i+1}^T g_{i+1} < 0$.

(b) Zapišeme-li (179) ve tvaru $d_{i+1} + g_{i+1} = \beta_i d_i$, dostaneme umocněním, převedením dvou členů na pravou stranu a použitím nerovnosti (191) vztah

$$\|d_{i+1}\|^2 = \beta_i^2 \|d_i\|^2 - 2g_{i+1}^T d_{i+1} - \|g_{i+1}\|^2 \leq \left(\frac{g_{i+1}^T d_{i+1}}{g_i^T d_i}\right)^2 \|d_i\|^2 - 2g_{i+1}^T d_{i+1} - \|g_{i+1}\|^2,$$

neboli

$$\begin{aligned} \frac{\|d_{i+1}\|^2}{(g_{i+1}^T d_{i+1})^2} &= \frac{\|d_i\|^2}{(g_i^T d_i)^2} - \frac{2}{g_{i+1}^T d_{i+1}} - \frac{\|g_{i+1}\|^2}{(g_{i+1}^T d_{i+1})^2} \\ &= \frac{\|d_i\|^2}{(g_i^T d_i)^2} - \left(\frac{1}{\|g_{i+1}\|} + \frac{\|g_{i+1}\|}{g_{i+1}^T d_{i+1}}\right)^2 + \frac{1}{\|g_{i+1}\|^2} \\ &\leq \frac{\|d_i\|^2}{(g_i^T d_i)^2} + \frac{1}{\|g_{i+1}\|^2}. \end{aligned}$$

Protože $\|d_1\|^2/(g_1^T d_1)^2 = 1/\|g_1\|^2$, dává předchozí nerovnost

$$\frac{\|d_i\|^2}{(g_i^T d_i)^2} \leq \sum_{j=1}^i \frac{1}{\|g_j\|^2} \quad \forall i \in N.$$

Předpokládejme, že neplatí $\liminf_{i \rightarrow \infty} \|g_i\| = 0$. Pak nutně existuje konstanta $\underline{\varepsilon} > 0$ taková, že $\|g_i\| \geq \underline{\varepsilon}$ $\forall i \in N$, takže

$$\frac{\|d_i\|^2}{(g_i^T d_i)^2} \leq \frac{i}{\underline{\varepsilon}^2} \quad \forall i \in N,$$

neboli

$$\sum_{i=1}^{\infty} \frac{(g_i^T d_i)^2}{\|d_i\|^2} \geq \sum_{i=1}^{\infty} \frac{\underline{\varepsilon}^2}{i} = \infty,$$

neboť harmonická řada je divergentní. To je však ve sporu s nerovností (34) uvedenou v poznámce 28. \square

Nyní se budeme zabývat důkazem globální konvergence metody FR. Opět budeme vyšetřovat poněkud širší třídu metod sdružených gradientů.

Věta 52. (Globální konvergence metody FR [2]). *Nechť funkce $F : \mathcal{D} \rightarrow \mathbb{R}$ splňuje předpoklady F1 a F3. Pak metoda sdružených gradientů (179) s výběrem délky kroku splňujícím silnou Wolfeho podmínku je globálně konvergentní, pokud*

$$\beta_i = \lambda_i \beta_i^{FR} = \lambda_i \frac{\|g_{i+1}\|^2}{\|g_i\|^2}, \quad |\lambda_i| \leq 1, \quad i \in N. \quad (192)$$

Důkaz (a) (Al-Baali) Dokážeme indukci nerovnost

$$0 < 1 - \frac{\varepsilon_2}{1 - \varepsilon_2} \leq -\frac{g_i^T d_i}{\|g_i\|^2} \leq 1 + \frac{\varepsilon_2}{1 - \varepsilon_2}. \quad (193)$$

Pro $i = 1$ nerovnost platí, neboť $d_1 = -g_1$ a tedy $-g_1^T d_1 / \|g_1\|^2 = 1$. Předpokládejme, že nerovnost platí pro nějaký index $i \in N$. Zapišeme-li (179) ve tvaru $d_{i+1} + g_{i+1} = \beta_i d_i$, můžeme psát

$$\frac{g_{i+1}^T d_{i+1}}{\|g_{i+1}\|^2} + 1 = \beta_i \frac{g_{i+1}^T d_i}{\|g_{i+1}\|^2} = \lambda_i \frac{g_{i+1}^T d_i}{\|g_i\|^2}.$$

Podle (S3a) platí $|g_{i+1}^T d_i| \leq -\varepsilon_2 g_i^T d_i$ a z indukčního předpokladu (pravá část nerovnosti) plyne $-g_i^T d_i / \|g_i\|^2 \leq 1 + \varepsilon_2 / (1 - \varepsilon_2)$. Použijeme-li tyto vztahy spolu s předchozí rovností, dostaneme

$$\left| \frac{g_{i+1}^T d_{i+1}}{\|g_{i+1}\|^2} + 1 \right| \leq -\varepsilon_2 |\lambda_i| \frac{g_i^T d_i}{\|g_i\|^2} \leq -\varepsilon_2 \frac{g_i^T d_i}{\|g_i\|^2} \leq \varepsilon_2 \left(1 + \frac{\varepsilon_2}{1 - \varepsilon_2} \right) = \frac{\varepsilon_2}{1 - \varepsilon_2}$$

(první nerovnost plyne z (S3a), druhá z toho, že $|\lambda_i| \leq 1$ a třetí z indukčního předpokladu). Tím je indukční krok dokončen (stačí odstranit absolutní hodnotu). Snadno se přesvědčíme, že platí $1 - \varepsilon_2 / (1 - \varepsilon_2) > 0$, pokud $0 < \varepsilon_2 < 1/2$, takže směrové vektory d_i , $i \in N$, jsou spádové a platí (35) s $\underline{d} = (1 - 2\varepsilon_2) / (1 - \varepsilon_2)$, což podle poznámky 29 implikuje nerovnost (36).

(b) Použijeme-li levou část podmínky (S3a) a levou část nerovnosti (193), dostaneme

$$|d_i^T g_{i+1}| \leq -\varepsilon_2 d_i^T g_i \leq \varepsilon_2 \left(1 + \frac{\varepsilon_2}{1 - \varepsilon_2} \right) \|g_i\|^2 = \frac{\varepsilon_2}{1 - \varepsilon_2} \|g_i\|^2.$$

Použijeme-li tuto nerovnost spolu s (179), můžeme psát

$$\begin{aligned} \|d_{i+1}\|^2 &\leq \|g_{i+1}\|^2 + 2|\beta_i| |d_i^T g_{i+1}| + \beta_i^2 \|d_i\|^2 \\ &\leq \|g_{i+1}\|^2 + \frac{2\varepsilon_2}{1 - \varepsilon_2} |\beta_i| \|g_i\|^2 + \beta_i^2 \|d_i\|^2 \\ &= \|g_{i+1}\|^2 + \frac{2\varepsilon_2}{1 - \varepsilon_2} |\lambda_i| \|g_{i+1}\|^2 + \lambda_i^2 \frac{\|g_{i+1}\|^4}{\|g_i\|^4} \|d_i\|^2 \\ &\leq \|g_{i+1}\|^2 + \frac{2\varepsilon_2}{1 - \varepsilon_2} \|g_{i+1}\|^2 + \frac{\|g_{i+1}\|^4}{\|g_i\|^4} \|d_i\|^2 \\ &= \frac{1 + \varepsilon_2}{1 - \varepsilon_2} \|g_{i+1}\|^2 + \frac{\|g_{i+1}\|^4}{\|g_i\|^4} \|d_i\|^2, \end{aligned}$$

neboť $|\lambda_i| \leq 1$. Předpokládejme, že neplatí

$$\liminf_{i \rightarrow \infty} \|g_i\| = 0.$$

Pak existuje konstanta $\underline{\varepsilon} > 0$ taková, že $\|g_i\| \geq \underline{\varepsilon} \forall i \in N$, takže z předchozí nerovnosti plyne

$$\frac{\|d_{i+1}\|^2}{\|g_{i+1}\|^4} \leq \frac{1 + \varepsilon_2}{1 - \varepsilon_2} \frac{1}{\underline{\varepsilon}^2} + \frac{\|d_i\|^2}{\|g_i\|^4} \leq \frac{1 + \varepsilon_2}{1 - \varepsilon_2} \frac{i + 1}{\underline{\varepsilon}^2}$$

(předpokládáme bez újmy na obecnosti, že $\underline{\varepsilon}^2 \|d_1\|^2 / \|g_1\|^4 \leq (1 + \varepsilon_2) / (1 - \varepsilon_2)$). Můžeme tedy psát

$$\sum_{i=1}^{\infty} \frac{\|g_i\|^4}{\|d_i\|^2} \geq \frac{1 - \varepsilon_2}{1 + \varepsilon_2} \underline{\varepsilon}^2 \sum_{i=1}^{\infty} \frac{1}{i} = \infty,$$

což je ve sporu s nerovností (36) uvedenou v poznámce 29. □

Poznámka 74. Věta 52 vyžaduje silnější předpoklady než věta 51. Je třeba, aby byla splněna silná Wolfeho podmínka a aby navíc platilo $\varepsilon_2 < 1/2$. Samotnou nerovnost (193) však můžeme zobecnit tak, že ji lze použít i za poněkud slabších předpokladů. Jestliže $|\lambda_i| \leq \bar{\varepsilon}_2/\varepsilon_2$, kde $0 < \varepsilon_2 < \bar{\varepsilon}_2 < 1/2$, postupem použitým v části (a) důkazu věty 52 dostaneme

$$0 < 1 - \frac{\bar{\varepsilon}_2}{1 - \bar{\varepsilon}_2} \leq -\frac{g_i^T d_i}{\|g_i\|^2} \leq 1 + \frac{\bar{\varepsilon}_2}{1 - \bar{\varepsilon}_2}. \quad (194)$$

Pokud $\varepsilon_2 \approx 1/10$ (což je doporučená hodnota) a $\bar{\varepsilon}_2 \approx 1/2$, platí tato nerovnost i pro $|\lambda_i| \approx 5$ (λ_i je koeficient v (192)). V důkazu globální konvergence však nerovnost $|\lambda_i| \leq \bar{\varepsilon}_2/\varepsilon_2$ použít nelze. Chceme-li připustit hodnoty $|\lambda_i| > 1$, je třeba pro $i \in N$ spolu s $|\lambda_i| \leq \bar{\varepsilon}_2/\varepsilon_2$ splnit podmínku

$$\|g_i\|^2 \sum_{j=1}^{i-1} \prod_{k=j}^{i-1} \lambda_k^2 \leq \bar{c} i$$

pro nějakou hodnotu $\bar{c} > 0$ [39].

V předpokladech věty 52 můžeme silnou Wolfeho podmínku nahradit zobecněnou Wolfeho podmínkou s $0 \leq \varepsilon_3 < 1/2$. Pro metodu FR to nemá žádný praktický význam. Zobecněná Wolfeho podmínka s $\varepsilon_3 = 0$ je však podstatná pro důkaz globální konvergence metody CD.

Věta 53. (Globální konvergence metody CD [44]). *Nechť funkce $F : \mathcal{D} \rightarrow \mathbb{R}$ splňuje předpoklady F1 a F3. Pak metoda sdružených gradientů (179) s výběrem délky kroku splňujícím zobecněnou Wolfeho podmínku s $\varepsilon_3 = 0$, je globálně konvergentní, pokud*

$$\beta_i = \lambda_i \beta_i^{CD} = \lambda_i \frac{\|g_{i+1}\|^2}{|g_i^T d_i|}, \quad 0 \leq \lambda_i \leq 1, \quad i \in N. \quad (195)$$

Důkaz (a) Použijeme-li (179), (195) a (S3a) s $\varepsilon_3 = 0$ (takže $g_{i+1}^T d_i \leq 0$), dostaneme

$$-g_{i+1}^T d_{i+1} = g_{i+1}^T g_{i+1} - \lambda_i \frac{g_{i+1}^T g_{i+1}}{|g_i^T d_i|} g_{i+1}^T d_i \geq g_{i+1}^T g_{i+1}, \quad (196)$$

takže směrové vektory d_i , $i \in N$, jsou spádové a platí (35) s $\underline{d} = 1$, což podle poznámky 29 implikuje nerovnost (36).

(b) Použijeme-li vztahy (180), (195) a podmínku $0 \leq \lambda_i \leq 1$, dostaneme

$$\begin{aligned} \|d_{i+1}\|^2 &= \left(-g_{i+1} + \lambda_i \frac{\|g_{i+1}\|^2}{|g_i^T d_i|} d_i \right)^T \left(-g_{i+1} + \lambda_i \frac{\|g_{i+1}\|^2}{|g_i^T d_i|} d_i \right) \\ &= \|g_{i+1}\|^2 - 2\lambda_i \frac{\|g_{i+1}\|^2}{|g_i^T d_i|} g_{i+1}^T d_i + \lambda_i^2 \frac{\|g_{i+1}\|^4}{|g_i^T d_i|^2} \|d_i\|^2 \\ &\leq \|g_{i+1}\|^2 + 2\varepsilon_2 \|g_{i+1}\|^2 + \frac{\|g_{i+1}\|^4}{|g_i^T d_i|^2} \|d_i\|^2 \end{aligned}$$

a protože podle (196) platí $|g_i^T d_i| \geq \|g_i\|^2$, dostaneme

$$\frac{\|d_{i+1}\|^2}{\|g_{i+1}\|^4} \leq \frac{1 + 2\varepsilon_2}{\|g_{i+1}\|^2} + \frac{\|d_i\|^2}{\|g_i\|^4}. \quad (197)$$

Předpokládejme, že neplatí

$$\liminf_{i \rightarrow \infty} \|g_i\| = 0.$$

Pak existuje konstanta $\underline{\varepsilon} > 0$ taková, že $\|g_i\| \geq \underline{\varepsilon} \forall i \in N$, takže z předchozí nerovnosti plyne

$$\frac{\|d_{i+1}\|^2}{\|g_{i+1}\|^4} \leq \frac{1+2\varepsilon_2}{\underline{\varepsilon}^2} + \frac{\|d_i\|^2}{\|g_i\|^4} \leq \frac{1+2\varepsilon_2}{\underline{\varepsilon}^2}(i+1)$$

(předpokládáme bez újmy na obecnosti, že $\underline{\varepsilon}^2 \|d_1\|^2 / \|g_1\|^4 \leq 1+2\varepsilon_2$). Můžeme tedy psát

$$\sum_{i=1}^{\infty} \frac{\|g_i\|^4}{\|d_i\|^2} \geq \frac{\underline{\varepsilon}^2}{1+2\varepsilon_2} \sum_{i=1}^{\infty} \frac{1}{i} = \infty,$$

což je ve sporu s nerovností (36) uvedenou v poznámce 29. \square

Poznámka 75. Podmínka $\varepsilon_3 = 0$ v (S3a) je nutná. Pro libovolnou hodnotu $\varepsilon_3 > 0$ lze nalézt funkci $F : R^n \rightarrow R$ a počáteční bod $x_1 \in R^n$ tak, že metoda CD nekonverguje [44]. Potíž spočívá v tom, že metoda CD s $g_{i+1}^T d_i > 0$ sice splňuje nerovnost (35) s $\underline{d} = 1 - \varepsilon_2$, ale druhý člen na pravé straně nerovnosti (197) je třeba vynásobit koeficientem $1/(1 - \varepsilon_2) > 1$. Posloupnost $\|d_i\|^2 / \|g_i\|^4$ pak pro $\|g_i\| \geq \underline{\varepsilon}$ roste rychleji než geometrická posloupnost s koeficientem větším než jedna, takže platí (36).

Poznámka 76. Jak již bylo zmíněno v poznámce 69, dávají metody (185) a (187) lepší praktické výsledky než metody (186). Vlastnosti metod (185) a (187) lze zlepšit tím, že vyloučíme záporné hodnoty, takže dostaneme

$$\beta_i^{HS+} = \max(0, \beta_i^{HS}), \quad \beta_i^{PR+} = \max(0, \beta_i^{PR}), \quad \beta_i^{LS+} = \max(0, \beta_i^{LS}). \quad (198)$$

$$\beta_i^{HP+} = \max(0, \beta_i^{HP}), \quad \beta_i^{PP+} = \max(0, \beta_i^{PP}), \quad \beta_i^{LP+} = \max(0, \beta_i^{LP}). \quad (199)$$

Teoretické důvody pro vyloučení záporných hodnot jsou vysvětleny v oddílu 3.5. Metody (185) a (187) lze též kombinovat s metodami (186) tak, že je použijeme pouze tehdy splňují-li předpoklady vět o globální konvergenci, tedy

$$\begin{aligned} -\frac{1-\varepsilon_2}{1+\varepsilon_2} &\leq \frac{\beta_i^{HS}}{\beta_i^{DY}} \leq 1, & -1 &\leq \frac{\beta_i^{PR}}{\beta_i^{FR}} \leq 1, & 0 &\leq \frac{\beta_i^{LS}}{\beta_i^{CD}} \leq 1, \\ -\frac{1-\varepsilon_2}{1+\varepsilon_2} &\leq \frac{\beta_i^{HP}}{\beta_i^{DY}} \leq 1, & -1 &\leq \frac{\beta_i^{PP}}{\beta_i^{FR}} \leq 1, & 0 &\leq \frac{\beta_i^{LP}}{\beta_i^{CD}} \leq 1 \end{aligned}$$

(je-li splněna slabá Wolfeho podmínka, jsou hodnoty (186) kladné). Nejsou-li tyto nerovnosti splněny použijeme odpovídající metodu z (186), tedy β_i^{DY} , β_i^{FR} , β_i^{CD} . Také lze položit

$$\begin{aligned} \beta_i^{HSC+} &= \max(0, \min(\beta_i^{HS}, \beta_i^{DY})), & \beta_i^{HPC+} &= \max(0, \min(\beta_i^{HP}, \beta_i^{DY})), \\ \beta_i^{PRC+} &= \max(0, \min(\beta_i^{PR}, \beta_i^{FR})), & \beta_i^{PPC+} &= \max(0, \min(\beta_i^{PP}, \beta_i^{FR})), \\ \beta_i^{LSC+} &= \max(0, \min(\beta_i^{LS}, \beta_i^{CD})), & \beta_i^{LPC+} &= \max(0, \min(\beta_i^{LP}, \beta_i^{CD})). \end{aligned} \quad (200)$$

Z předchozích vět je zřejmé, že kombinované metody jsou globálně konvergentní za stejných předpokladů jako metody DY, FR, CD.

Poznámka 77. Globální konvergenci metod (185) a (187) lze zajistit pomocí přerušování iteračního procesu. Pokud není splněna podmínka $-g_{i+1}^T d_{i+1} \geq \varepsilon_0 \|g_{i+1}\| \|d_{i+1}\|$, kde $\varepsilon_0 > 0$, pokládáme $d_{i+1} = -g_{i+1}$ (což odpovídá hodnotě $\beta_i = 0$). Podle poznámky 34 jsou takto upravené metody globálně konvergentní. Praktické zkušenosti ukazují, že zvolíme li číslo ε_0 dostatečně malé, dochází k přerušování iteračního procesu pouze výjimečně a takto upravené metody jsou velmi efektivní.

3.3 Asymptotická rychlost konvergence

Metoda sdružených gradientů s přesným výběrem délky kroku najde minimum kvadratické funkce po nejvýše n krocích (věta 49). Neplatí to však jestliže (a) výběr délky kroku není přesný, (b) funkce není kvadratická, (c) Hessova matice je špatně podmíněná a projevují se zaokrouhlovací chyby. Pak je třeba pokračovat ve výpočtu. Aby byly i nadále splněny předpoklady věty 49, je třeba iterační proces přerušit (položít $d_{n+1} = -g_{n+1}$). Přerušování iteračního procesu je též nutné pro vyšetřování asymptotické rychlosti konvergence. V dalších úvahách se budeme zabývat cyklicky přerušovanými metodami sdružených gradientů, pro které jsou splněny předpoklady věty 41.

Definice 35. Řekneme, že základní optimalizační metoda je cyklicky přerušovanou metodou sdružených gradientů, jestliže platí $d_i = -g_i$ pro $i \in M$ a $d_i = -g_i + \beta_{i-1}d_{i-1}$ pro $i \notin M$, kde parametr β_i je určen některým ze vzorců (185)–(187) a $M = \{l \in N : l = nk + l, k \geq 0\}$ a $l \in N$.

Nejprve ukážeme, že cyklicky přerušovaná metoda sdružených gradientů, kde parametr β_i se vybírá tak, aby byla splněna nerovnost (194), je metodou stejnoměrně spádových směrů gradientního typu.

Věta 54. Nechť $x_i \in R^n$, $i \in N$, je posloupnost získaná cyklicky přerušovanou metodou sdružených gradientů s výběrem délky kroku splňujícím silnou Wolfeho podmínku, přičemž platí

$$|\beta_i| \leq \frac{\bar{\varepsilon}_2 \|g_{i+1}\|^2}{\varepsilon_2 \|g_i\|^2}, \quad (201)$$

kde $0 < \varepsilon_2 < \bar{\varepsilon}_2 < 1/2$. Nechť $x_i \rightarrow x^*$, kde $x^* \in R^n$ je stacionárním bodem funkce $F : \mathcal{D} \rightarrow R$ vyhovující předpokladům F4 a F5. Pak jsou směrové vektory d_i , $i \in N$, stejnoměrně spádové a platí $d_i \sim g_i$.

Důkaz Připomeňme, že je-li splněna podmínka (201), platí podle poznámky 74 nerovnost (194).

(a) Zřejmě $\|e_i\| = O(\|e_{i-1}\|)$ (poznámka 37) a $\|g_{i-1}\| \sim \|e_{i-1}\|$ (věta 5), takže $\|g_i\| = O(\|g_{i-1}\|)$. Existuje tedy konstanta $c > 0$ taková, že

$$\frac{\|g_i\|}{\|g_{i-1}\|} \leq c \frac{\varepsilon_2}{\bar{\varepsilon}_2} \quad \forall i \notin M.$$

Nechť $i \notin M$. Pak podle (201) platí

$$\|d_i\| \leq \|g_i\| + |\beta_{i-1}| \|d_{i-1}\| \leq \|g_i\| + \frac{\bar{\varepsilon}_2}{\varepsilon_2} \frac{\|g_i\|^2}{\|g_{i-1}\|^2} \|d_{i-1}\|,$$

takže

$$\frac{\|d_i\|}{\|g_i\|} \leq 1 + \frac{\bar{\varepsilon}_2}{\varepsilon_2} \frac{\|g_i\|}{\|g_{i-1}\|} \frac{\|d_{i-1}\|}{\|g_{i-1}\|} \leq 1 + c \frac{\|d_{i-1}\|}{\|g_{i-1}\|}.$$

Nechť $k = \sup\{j \in M, j \leq i\}$. Protože $d_k = -g_k$, platí $\|d_k\|/\|g_k\| = 1$, takže rekurentním použitím poslední nerovnosti dostaneme

$$\frac{\|d_i\|}{\|g_i\|} \leq \sum_{j=0}^{i-k} c^j \leq \sum_{j=0}^n c^j \triangleq \bar{c}.$$

(b) Použijeme-li nerovnost (194) (pravou část) dostaneme

$$-\frac{d_i^T g_i}{\|g_i\|^2} \geq 1 - \frac{\bar{\varepsilon}_2}{1 - \bar{\varepsilon}_2} = \frac{1 - 2\bar{\varepsilon}_2}{1 - \bar{\varepsilon}_2},$$

což spolu s (a) dává

$$-\frac{d_i^T g_i}{\|d_i\| \|g_i\|} = -\frac{d_i^T g_i}{\|g_i\|^2} \frac{\|g_i\|}{\|d_i\|} \geq -\frac{1}{\bar{c}} \frac{d_i^T g_i}{\|g_i\|^2} \geq \frac{1}{\bar{c}} \frac{1 - 2\bar{\varepsilon}_2}{1 - \bar{\varepsilon}_2} = \frac{\underline{c}}{\bar{c}},$$

kde $\underline{c} = (1 - 2\bar{\varepsilon}_2)/(1 - \bar{\varepsilon}_2) > 0$, takže $-d_i^T g_i \geq \varepsilon_0 \|d_i\|/\|g_i\|$, kde $\varepsilon_0 = \underline{c}/\bar{c} > 0$.

(c) Použitím nerovnosti (194) a Schwarzovy nerovnosti dostaneme

$$\|d_i\| \|g_i\| \geq -d_i^T g_i \geq \frac{1 - 2\bar{\varepsilon}_2}{1 - \bar{\varepsilon}_2} \|g_i\|^2,$$

což dává $\|d_i\| \geq \underline{c} \|g_i\|$. Jelikož z (a) plyne $\|d_i\| \leq \bar{c} \|g_i\|$, platí $d_i \sim g_i$. \square

Nyní budeme vyšetřovat cyklicky přerušované metody sdružených gradientů s asymptoticky přesným výběrem délky kroku takové, že

$$\beta_i = \frac{g_{i+1}^T g_{i+1}}{g_i^T g_i} (1 + o(1)) \quad (202)$$

(pokud $\beta_i \neq 0$). Z (202) plyne existence indexu $\underline{l} \in M$ takového, že nerovnost (201) platí pro $i \geq \underline{l}$. Protože vyšetřujeme asymptotické chování iteračního procesu, budeme pro jednoduchost předpokládat, že $\underline{l} = 1$ (v opačném případě lze posunout indexy, aniž by se změnilo asymptotické chování uvažované posloupnosti). Pak jsou splněny předpoklady věty 54 a uvažovaná metoda je metodou stejnoměrně spádových směrů gradientního typu.

V dalším výkladu budeme předpokládat, že $e_i \neq 0$ a $g_i \neq 0$, $i \in N$, neboť v opačném případě iterační proces končí ve stacionárním bodě. Dále budeme předpokládat, že

$$\|e_i\| \sim \|e_l\| \quad \forall l \leq i < l + n, \quad l \in M.$$

Pokud pro nějaký index $l \leq i < l + n$ neplatí $\|e_i\| \sim \|e_l\|$, pak nutně $\|e_i\| = o(\|e_l\|)$ (jelikož podle poznámky 37 je $\|e_i\| = O(\|e_l\|)$), takže rychlost konvergence je vyšší než lineární (tato úvaha je precizována v důkazu věty 41).

Věta 55. *Nechť $x_i \in R^n$, $i \in N$, je posloupnost získaná cyklicky přerušovanou metodou sdružených gradientů s asymptoticky přesným výběrem délky kroku, pro kterou platí (202). Nechť $x_i \rightarrow x^*$, kde $x^* \in R^n$ je stacionárním bodem funkce $F \in C^2 : \mathcal{D} \rightarrow R$ vyhovující předpokladům F4 a F5. Nechť $\|e_i\| \sim \|e_l\|$ pro $l \in M$ a $l \leq i < l + n$. Pak jsou splněny podmínky (a)-(e) uvedené v poznámce 63.*

Důkaz Podle předpokladu platí $e_i \neq 0$, $g_i \neq 0$ a $e_i \sim e_l$ pro $l \in M$ a $l \leq i < l + n$ a z předpokladů F4, F5 a věty 5 plyne, že $g_i \sim e_i$ pro $l \in M$ a $l \leq i < l + n$. Důkaz provedeme indukcí. Ukážeme, že pro $l \in M$ a $l \leq i < l + n$ platí

$$d_i \sim g_i, \quad \alpha_i \sim 1, \quad \beta_i \sim 1, \quad (203)$$

$$-d_i^T g_i = g_i^T g_i (1 + o(1)) \quad (204)$$

(ze vztahů (203) a (204) plyne platnost podmínek (a) a (b) uvedených v poznámce 63), a že pro $l \in M$ a $l \leq j < i < l + n$ platí

$$d_j^T g_i = o(\|e_l\|^2), \quad (205)$$

$$g_j^T g_i = o(\|e_l\|^2), \quad (206)$$

$$d_j^T G^* d_i = o(\|e_l\|^2), \quad (207)$$

$$d_j^T y_i = y_j^T d_i = o(\|e_l\|^2), \quad (208)$$

(z (208) plyne platnost podmínky (c) uvedené v poznámce 63, podmínka (d) je předpokladem dokazované věty a podmínka (e) plyne z věty 49). Na začátku cyklu platí $d_l = -g_l \sim g_l$ a $-d_l^T g_l = g_l^T g_l = g_l^T g_l (1 + o(1))$. Z předpokladů F4, F5 a lemmatu 7 plyne, že $\alpha_l \sim 1$. Dále není co dokazovat. Nechť (203)–(208) platí pro $l \leq i < l + n - 1$ (indukční předpoklad).

(a) Důkaz vztahu (205). Podle (205) a (208) platí

$$d_j^T g_{i+1} = d_j^T g_i + d_j^T y_i = o(\|e_l\|^2)$$

pro $l \leq j < i$. Z definice 21 a z (204) plyne, že

$$d_i^T g_{i+1} = d_i^T g_i o(1) = o(\|g_i\|^2) = o(\|e_i\|^2) = o(\|e_l\|^2).$$

Platí tedy $d_j^T g_{i+1} = o(\|e_l\|^2)$ pro $l \leq j \leq i$.

(b) Důkaz vztahu (206). Zřejmě

$$\begin{aligned} g_l &= -d_l, \\ g_j &= -d_j + \beta_{j-1} d_{j-1} \quad \forall l < j \leq i, \end{aligned}$$

takže podle (a) a (202) platí

$$\begin{aligned} g_l^T g_{i+1} &= -d_l^T g_{i+1} = o(\|e_l\|^2), \\ g_j^T g_{i+1} &= -d_j^T g_{i+1} + \beta_{j-1} d_{j-1}^T g_{i+1} = o(\|e_l\|^2) \quad \forall l < j \leq i. \end{aligned}$$

(c) Důkaz vztahů (203). Z relací $g_{i+1} \sim e_{i+1} \sim e_l$ a $g_i \sim e_i \sim e_l$ plyne $g_{i+1} \sim g_i$, takže podle (202) platí $\beta_i \sim 1$. Z definice 21 a z (203)–(204) pak dostaneme

$$\begin{aligned} d_{i+1}^T d_{i+1} &= (-g_{i+1} + \beta_i d_i)^T (-g_{i+1} + \beta_i d_i) = g_{i+1}^T g_{i+1} - 2\beta_i g_{i+1}^T d_i + \beta_i^2 d_i^T d_i \\ &\sim g_{i+1}^T g_{i+1} + g_i^T g_i o(1) + g_i^T g_i \sim g_{i+1}^T g_{i+1} \end{aligned}$$

(používáme relaci $g_{i+1} \sim g_i$). Z předpokladů F4, F5 a lemmatu 7 plyne, že $\alpha_{i+1} \sim \|g_{i+1}\|/\|d_{i+1}\|$, což spolu s $d_{i+1} \sim g_{i+1}$ dává $\alpha_{i+1} \sim 1$.

(d) Důkaz vztahu (204). Z definice 21 a vztahů (203), (204) plyne, že

$$-g_{i+1}^T d_{i+1} = g_{i+1}^T g_{i+1} - \beta_i g_{i+1}^T d_i = g_{i+1}^T g_{i+1} + g_i^T d_i o(1) = g_{i+1}^T g_{i+1} + o(\|g_i\|^2) = g_{i+1}^T g_{i+1} (1 + o(1))$$

(používáme relaci $g_{i+1} \sim g_i$).

(e) Důkaz vztahů (207) a (208). Použijeme-li (203), (208) a (b), dostaneme

$$y_j^T d_{i+1} = \beta_i y_j^T d_i - y_j^T g_{i+1} = o(\|e_l\|^2) + (g_j - g_{j+1})^T g_{i+1} = o(\|e_l\|^2)$$

pro $1 \leq j < i$ a podle (185) platí

$$y_i^T d_{i+1} = -y_i^T g_{i+1} + \frac{y_i^T g_{i+1}}{y_i^T d_i} y_i^T d_i = 0,$$

což dohromady dává $y_j^T d_{i+1} = o(\|e_l\|^2)$ pro $1 \leq j \leq i$. Použijeme-li větu 5, můžeme pro $1 \leq j \leq i$ psát

$$y_j = g_{j+1} - g_j = G^* s_j + o(\|s_j\|) = \alpha_j G^* d_j + \alpha_j o(\|d_j\|) = \alpha_j G^* d_j + o(\|e_l\|),$$

takže

$$d_j^T G^* d_{i+1} = \frac{1}{\alpha_j} y_j^T d_{i+1} + \frac{\|d_{i+1}\|}{\alpha_j} o(\|e_l\|) = o(\|e_l\|^2),$$

neboť podle (203) platí $\alpha_j \sim 1$ a podle (d) je $d_{i+1} \sim g_{i+1} \sim e_{i+1} \sim e_l$. Použijeme-li znovu větu 5, dostaneme

$$y_{i+1} = g_{i+2} - g_{i+1} = G^* s_{i+1} + o(\|s_{i+1}\|) = \alpha_{i+1} G^* d_{i+1} + \alpha_{i+1} o(\|d_{i+1}\|) = \alpha_{i+1} G^* d_{i+1} + o(\|e_l\|),$$

takže

$$d_j^T y_{i+1} = \alpha_{i+1} d_j^T G^* d_{i+1} + \|d_j\| o(\|e_l\|) = o(\|e_l\|^2),$$

neboť podle (203) platí $d_j \sim g_j \sim e_j \sim e_l$ a podle (d) je $\alpha_{i+1} \sim 1$. □

Poznámka 78. Podmínka (202) je zcela jistě splněna pro metodu FR. Platí však i pro jiné metody sdružených gradientů. Dokážeme její platnost pro metodu HS. Protože $g_{i+1} \sim e_{i+1} \sim e_l$, můžeme podle části (b) předchozího důkazu psát

$$y_i^T g_{i+1} = g_{i+1}^T g_{i+1} - g_i^T g_{i+1} = g_{i+1}^T g_{i+1} + o(\|e_l\|^2) = g_{i+1}^T g_{i+1} + o(\|g_{i+1}\|^2) = g_{i+1}^T g_{i+1} (1 + o(1)).$$

Z definice 21 a z (204) plyne, že $y_i^T d_i = -g_i^T d_i(1 + o(1)) = g_i^T g_i(1 + o(1))$. Po dosazení dostaneme

$$\beta_i = \frac{y_i^T g_{i+1}}{y_i^T d_i} = \frac{g_{i+1}^T g_{i+1} (1 + o(1))}{g_i^T g_i (1 + o(1))} = \frac{g_{i+1}^T g_{i+1}}{g_i^T g_i} (1 + o(1)).$$

Lemma 19. *Nechť jsou splněny předpoklady věty 55. Nechť $\bar{x}_i \in R^n$, $i \in N$, je posloupnost získaná referenčním iteračním procesem uvedeným v poznámce 64. Pak $e_i - \bar{e}_i = o(\|e_l\|)$ pro $l \in M$ a $l \leq i \leq l+n$.*

Důkaz Dokážeme indukci, že pro $l \in M$ a $1 \leq i < l+n$ platí (154), (155) a

$$\bar{\beta}_i = \beta_i(1 + o(1)), \quad (209)$$

takže dokazované tvrzení plyne bezprostředně z lemmatu 18. Na začátku cyklu platí $\bar{e}_l = e_l$, $\bar{g}_l = g_l$, $\bar{d}_l = d_l$, takže jako v důkazu lemmatu 18 lze psát $\bar{e}_l = e_l(1 + o(1))$, $\bar{g}_l = g_l(1 + o(1))$, $\bar{d}_l = d_l(1 + o(1))$ a $\bar{\alpha}_l = \alpha_l(1 + o(1))$. Předpokládejme, že (154), (155) a (209) platí pro $l \leq i < l+n-1$ (indukční předpoklad).

(a) Jelikož podle věty 55 platí $\alpha_i \sim 1$, $d_i \sim g_i \sim e_i \sim e_l$ a $d_{i+1} \sim g_{i+1} \sim e_{i+1} \sim e_l$, můžeme stejným postupem jako v částech (a) a (b) důkazu lemmatu 18 dokázat, že platí (155).

(b) Podle (a) a indukčních předpokladů platí

$$\bar{y}_i = \bar{g}_{i+1} - \bar{g}_i = g_{i+1}(1 + o(1)) - g_i(1 + o(1)) = y_i + o(\|e_l\|) = y_i(1 + o(1)),$$

neboť z předpokladů F4 a F5 plyne

$$y_i = \int_0^1 G(x_i + ts_i) s_i dt \sim s_i = \alpha_i d_i \sim e_l.$$

Můžeme tedy psát

$$\bar{\beta}_i = \frac{\bar{y}_i^T \bar{g}_{i+1}}{\bar{d}_i^T \bar{y}_i} = \frac{y_i^T g_{i+1} (1 + o(1))^2}{d_i^T y_i (1 + o(1))^2} = \frac{y_i^T g_{i+1}}{d_i^T y_i} (1 + o(1)) = \beta_i (1 + o(1)).$$

(c) Podle (b) a indukčních předpokladů platí

$$\begin{aligned} \bar{d}_{i+1} &= -\bar{g}_{i+1} + \bar{\beta}_i \bar{d}_i = -g_{i+1}(1 + o(1)) + \beta_i d_i (1 + o(1))^2 \\ &= -g_{i+1} + \beta_i d_i + o(\|e_l\|) = d_{i+1} (1 + o(1)). \end{aligned}$$

□

Věta 56. (*n-kroková superlineární konvergence*) *Nechť $x_i \in R^n$, $i \in N$, je posloupnost získaná cyklicky přerušovanou metodou sdružených gradientů s asymptoticky přesným výběrem délky kroku. Nechť $x_i \rightarrow x^*$, kde $x^* \in R^n$ je stacionárním bodem funkce $F \in C^2 : \mathcal{D} \rightarrow R$ vyhovující předpokladům F4 a F5. Pak platí*

$$\lim_{l \xrightarrow{M} \infty} \frac{\|x_{l+n} - x^*\|}{\|x_l - x^*\|} = 0.$$

Důkaz Tvrzení věty 56 je bezprostředním důsledkem lemmatu 19 a věty 41. □

Poznámka 79. Podle věty 9 a poznámky 17 je cyklicky přerušovaná metoda sdružených gradientů s asymptoticky přesným výběrem délky kroku R-superlineárně konvergentní.

Nyní se budeme věnovat odhadu asymptotické rychlosti konvergence metody sdružených gradientů ve vnitřních krocích každého cyklu.

Lemma 20. *Nechť jsou splněny předpoklady věty 49. Nechť $g_i \neq 0$ pro nějaký index $1 \leq i \leq n$. Pak platí*

$$\frac{Q(x_{i+1}) - Q(x^*)}{Q(x_1) - Q(x^*)} \leq \max_{1 \leq k \leq n} P_i^2(\lambda_k), \quad (210)$$

kde $P_i(\lambda)$ je libovolný polynom stupně i takový, že $P_i(0) = 1$, a λ_k , $1 \leq k \leq n$, jsou vlastní čísla matice G seřazená vzestupně.

Důkaz (a) Dokážeme indukcí, že pro $1 \leq j \leq i$ platí $g_j \in \mathcal{K}_j$ a $d_j \in \mathcal{K}_j$, kde

$$\mathcal{K}_j = \text{span}\{g_1, Gg_1, \dots, G^{j-1}g_1\}$$

je Krylovův podprostor stupně j generovaný maticí G a vektorem g_1 . Pro $j = 1$ je to zřejmé. Nechť tedy $g_{j-1} \in \mathcal{K}_{j-1}$ a $d_{j-1} \in \mathcal{K}_{j-1}$. Protože pro každou kvadratickou funkci $x_j = x_{j-1} + \alpha_{j-1}d_{j-1}$ implikuje $g_j = g_{j-1} + \alpha_{j-1}Gd_{j-1}$ a protože podle indukčního předpokladu platí

$$g_{j-1} \in \mathcal{K}_{j-1}, \quad Gd_{j-1} \in \text{span}\{Gg_1, G^2g_1, \dots, G^{j-1}g_1\} \subset \mathcal{K}_j,$$

dostaneme $g_j \in \mathcal{K}_j$. Podle (179) lze psát $d_j = -g_j + \beta_{j-1}d_{j-1}$. Protože podle indukčního předpokladu platí $d_{j-1} \in \mathcal{K}_{j-1} \subset \mathcal{K}_j$ a jak jsme právě dokázali $g_j \in \mathcal{K}_j$, dostaneme $d_j \in \mathcal{K}_j$

(b) Podle (a) platí

$$\begin{aligned} x_{i+1} - x^* &= x_1 - x^* + \sum_{j=1}^i \alpha_j d_j = x_1 - x^* + p_{i-1}^*(G)g_1 \\ &= x_1 - x^* + p_{i-1}^*(G)G(x_1 - x^*) = (I + Gp_{i-1}^*(G))(x_1 - x^*), \end{aligned}$$

kde $p_{i-1}^*(\lambda)$ je nějaký polynom stupně $i-1$ proměnné λ a výraz $p_{i-1}^*(G)$ dostaneme dosazením matice G za λ (matice $p_{i-1}^*(G)$ a G komutují). Označme $P_i^*(\lambda) = 1 + \lambda p_{i-1}^*(\lambda)$, takže $P_i^*(\lambda)$ je polynom stupně i proměnné λ takový, že $P_i^*(0) = 1$. Jelikož podle poznámky 49 bod $x_{i+1} = x_1 + P_i^*(G)(x_1 - x^*)$ realizuje minimum ryze konvexní kvadratické funkce Q na \mathcal{K}_i , platí

$$\begin{aligned} Q(x_{i+1}) - Q(x^*) &= \frac{1}{2}(x_{i+1} - x^*)^T G(x_{i+1} - x^*) = \frac{1}{2}(x_1 - x^*)^T P_i^*(G)G P_i^*(G)(x_1 - x^*) \\ &\leq \frac{1}{2}(x_1 - x^*)^T P_i(G)G P_i(G)(x_1 - x^*) \end{aligned}$$

pro libovolný polynom P_i stupně i takový, že $P_i(0) = 1$. Nechť λ_k a v_k $1 \leq k \leq n$ jsou (nezáporná) vlastní čísla a (ortonormální) vlastní vektory matice G a necht

$$x_1 - x^* = \sum_{k=1}^n \gamma_k v_k.$$

Pak

$$Q(x_1) - Q(x^*) = \frac{1}{2}(x_1 - x^*)^T G(x_1 - x^*) = \frac{1}{2} \left(\sum_{k=1}^n \gamma_k v_k \right)^T G \left(\sum_{k=1}^n \gamma_k v_k \right) = \frac{1}{2} \sum_{k=1}^n \gamma_k^2 \lambda_k$$

a

$$\begin{aligned} Q(x_{i+1}) - Q(x^*) &\leq \frac{1}{2}(x_1 - x^*)^T P_i(G)G P_i(G)(x_1 - x^*) \\ &= \frac{1}{2} \left(\sum_{k=1}^n P_i(\lambda_k) \gamma_k v_k \right)^T G \left(\sum_{k=1}^n P_i(\lambda_k) \gamma_k v_k \right) \\ &= \frac{1}{2} \sum_{k=1}^n P_i^2(\lambda_k) \gamma_k^2 \lambda_k \leq \frac{1}{2} \max_{1 \leq k \leq n} P_i^2(\lambda_k) \sum_{k=1}^n \gamma_k^2 \lambda_k. \end{aligned}$$

Po vydělení dostaneme (210). □

Věta 57. *Nechť jsou splněny předpoklady věty 49. Nechť $g_i \neq 0$ pro nějaký index $1 \leq i \leq n$. Pak platí*

$$\frac{Q(x_{i+1}) - Q(x^*)}{Q(x_1) - Q(x^*)} \leq \left(\frac{\lambda_{m+1-i} - \lambda_1}{\lambda_{m+1-i} + \lambda_1} \right)^2, \quad (211)$$

kde λ_k , $1 \leq k \leq m$, jsou různá vlastní čísla matice G seřazená vzestupně.

Důkaz Podle lemmatu 20 platí

$$\frac{Q(x_{i+1}) - Q(x^*)}{Q(x_1) - Q(x^*)} \leq \max_{1 \leq k \leq n} P_i^2(\lambda_k)$$

pro libovolný polynom $P_i(\lambda)$ stupně nanejvýš i takový, že $P_i(0) = 1$. Zvolíme polynom $P_i(\lambda)$ tak, aby měl kořeny $\lambda'_{m+1-i} = (\lambda_1 + \lambda_{m+1-i})/2$ a λ_{m+1-j} , $1 \leq j \leq i-1$. Tento polynom stupně i má i kladných reálných kořenů, takže jeho kořeny a stacionární body se střídají. Jelikož $P_i(0) = 1$, $P_i(\lambda'_{m+1-i}) = 0$ a $\lambda'_{m+1-i} > 0$, je tento polynom klesající a konvexní až do svého prvního minima a pak roste až do následujícího kořenu $\lambda_{m+2-i} > \lambda_{m+1-i}$. Lze tedy usoudit, že $P_i(\lambda)$ leží v intervalu $0 \leq \lambda \leq \lambda'_{m+1-i}$ pod a v intervalu $\lambda'_{m+1-i} \leq \lambda \leq \lambda_{m+2-i}$ nad přímkou spojující body $[0, 1]^T$ a $[\lambda'_{m+1-i}, 0]^T$. Z toho důvodu pro $\lambda_1 \leq \lambda \leq \lambda_{m+1-i}$ platí

$$|P_i(\lambda)| \leq \left| 1 - \frac{\lambda}{\lambda'_{m+1-i}} \right| = \left| 1 - \frac{2\lambda}{\lambda_1 + \lambda_{m+1-i}} \right|. \quad (212)$$

Výraz na pravé straně (212) nabývá v intervalu $\lambda_1 \leq \lambda \leq \lambda_{m+1-i}$ maxima $|\lambda_{m+1-i} - \lambda_1|/|\lambda_{m+1-i} + \lambda_1|$ (pro $\lambda = \lambda_1$ a $\lambda = \lambda_{m+1-i}$). Platí tedy

$$\begin{aligned} \max_{1 \leq k \leq m} P_i^2(\lambda_k) &= \max_{1 \leq k \leq m+1-i} P_i^2(\lambda_k) \leq \max_{\lambda_1 \leq \lambda \leq \lambda_{m+1-i}} P_i^2(\lambda) \\ &\leq \max_{\lambda_1 \leq \lambda \leq \lambda_{m+1-i}} \left(1 - \frac{2\lambda}{\lambda_1 + \lambda_{m+1-i}} \right)^2 = \left(\frac{\lambda_{m+1-i} - \lambda_1}{\lambda_{m+1-i} + \lambda_1} \right)^2, \end{aligned}$$

což spolu s (210) dává (211). □

Důsledek 3. *Metoda sdružených gradientů s přesným výběrem délky kroku nalezne minimum ryze konvexní kvadratické funkce po nejvýše m krocích, kde m je počet různých vlastních čísel matice G .*

Důkaz Položíme-li v (211) $i = m$, dostaneme $Q(x_{m+1}) - Q(x^*) \leq 0$. Jelikož $Q(x_{m+1}) - Q(x^*) \geq 0$, musí platit $Q(x_{m+1}) = Q(x^*)$, což pro ryze konvexní kvadratickou funkci znamená, že $x_{m+1} = x^*$. □

Věta 58. *Nechť jsou splněny předpoklady věty 49. Nechť $g_i \neq 0$ pro nějaký index $1 \leq i \leq n$. Pak platí*

$$\frac{Q(x_{i+1}) - Q(x^*)}{Q(x_1) - Q(x^*)} \leq 4 \left(\frac{\sqrt{\kappa(G)} - 1}{\sqrt{\kappa(G)} + 1} \right)^{2i}. \quad (213)$$

Důkaz Podle lemmatu 20 platí

$$\frac{Q(x_{i+1}) - Q(x^*)}{Q(x_1) - Q(x^*)} \leq \max_{1 \leq k \leq n} (P_i(\lambda_k))^2$$

pro libovolný polynom $P_i(\lambda)$ stupně nanejvýš i takový, že $P_i(0) = 1$. Zvolíme polynom $P_i(\lambda)$ tak, aby minimalizoval hodnotu

$$\max_{\lambda_1 \leq \lambda \leq \lambda_n} |P_i(\lambda)|.$$

Tuto vlastnost má Čebyševův polynom transformovaný na interval $\lambda_1 \leq \lambda \leq \lambda_n$ a normovaný tak, aby nabýval hodnoty 1 pro $\lambda = 0$, tedy polynom

$$P_i(\lambda) = \frac{T_i\left(\frac{\lambda_n + \lambda_1 - 2\lambda}{\lambda_n - \lambda_1}\right)}{T_i\left(\frac{\lambda_n + \lambda_1}{\lambda_n - \lambda_1}\right)},$$

kde $T_i(\xi)$ je klasický Čebyševův polynom, pro který platí $|T_i(\xi)| \leq 1$, pokud $|\xi| \leq 1$, a

$$T_i(\xi) = \frac{1}{2}((\xi + \sqrt{\xi^2 - 1})^i + (\xi - \sqrt{\xi^2 - 1})^i),$$

pokud $|\xi| \geq 1$. Jelikož pro $\lambda_1 \leq \lambda \leq \lambda_n$ platí $|(\lambda_n + \lambda_1 - 2\lambda)/(\lambda_n - \lambda_1)| \leq 1$, můžeme psát

$$\max_{\lambda_1 \leq \lambda \leq \lambda_n} |P_i(\lambda)| \leq \frac{1}{T_i\left(\frac{\lambda_n + \lambda_1}{\lambda_n - \lambda_1}\right)}.$$

Zbývá tedy vyčíslit hodnotu na pravé straně poslední nerovnosti. Označme $\xi = (\lambda_n + \lambda_1)/(\lambda_n - \lambda_1)$. Zřejmě $|\xi| \geq 1$, takže

$$\begin{aligned} T_i(\xi) &= \frac{1}{2}((\xi + \sqrt{\xi^2 - 1})^i + (\xi - \sqrt{\xi^2 - 1})^i) \geq \frac{1}{2}(\xi + \sqrt{\xi^2 - 1})^i \\ &= \frac{1}{2} \frac{1}{2^i} (\sqrt{\xi + 1} + \sqrt{\xi - 1})^{2i}, \end{aligned}$$

neboť

$$(\sqrt{\xi + 1} + \sqrt{\xi - 1})^2 = 2(\xi + \sqrt{\xi^2 - 1}).$$

Dosadíme-li $\xi = (\lambda_n + \lambda_1)/(\lambda_n - \lambda_1)$, dostaneme

$$\begin{aligned} T_i\left(\frac{\lambda_n + \lambda_1}{\lambda_n - \lambda_1}\right) &\geq \frac{1}{2} \left(\sqrt{\frac{\lambda_n}{\lambda_n - \lambda_1}} + \sqrt{\frac{\lambda_1}{\lambda_n - \lambda_1}} \right)^{2i} = \frac{1}{2} \left(\frac{(\sqrt{\lambda_n} + \sqrt{\lambda_1})^2}{\lambda_n - \lambda_1} \right)^i \\ &= \frac{1}{2} \left(\frac{\sqrt{\lambda_n} + \sqrt{\lambda_1}}{\sqrt{\lambda_n} - \sqrt{\lambda_1}} \right)^i. \end{aligned}$$

Platí tedy

$$\begin{aligned} \frac{Q(x_{i+1}) - Q(x^*)}{Q(x_1) - Q(x^*)} &\leq \left(\max_{1 \leq k \leq n} |P_i(\lambda_k)| \right)^2 \leq \left(\frac{1}{T_i\left(\frac{\lambda_n + \lambda_1}{\lambda_n - \lambda_1}\right)} \right)^2 \\ &\leq 4 \left(\frac{\sqrt{\lambda_n} - \sqrt{\lambda_1}}{\sqrt{\lambda_n} + \sqrt{\lambda_1}} \right)^{2i} = 4 \left(\frac{\sqrt{\kappa(G)} - 1}{\sqrt{\kappa(G)} + 1} \right)^{2i}. \end{aligned}$$

□

Poznámka 80. Použijeme-li odhad (213) spolu s (43) a (44), dostaneme

$$\frac{\|x_{i+1} - x^*\|}{\|x_1 - x^*\|} \leq 2\sqrt{\kappa(G)} \left(\frac{\sqrt{\kappa(G)} - 1}{\sqrt{\kappa(G)} + 1} \right)^i$$

pro $1 \leq i \leq n$.

Poznámka 81. Větu 58 lze snadno zobecnit tak, aby platila pro předpokmíněnou metodu sdružených gradientů. Podle poznámky 70 stačí použít $\kappa(H^{1/2}GH^{1/2})$ místo $\kappa(G)$. Pokud $H \approx G^{-1}$, může být $\kappa(H^{1/2}GH^{1/2})$ mnohem menší než $\kappa(G)$, a konvergence se velmi urychlí.

Věta 59. (*Asymptotický odhad*) Nechť jsou splněny předpoklady věty 55. Pak pro $l \in M$ a $l \leq i < l + n$ platí

$$\frac{\|x_i - x^*\|}{\|x_l - x^*\|} \leq 2\sqrt{\kappa(G^*)} \left(\frac{\sqrt{\kappa(G^*)} - 1}{\sqrt{\kappa(G^*)} + 1} \right)^{i-l} + o(1),$$

takže posloupnost x_i , $l \leq i < l + n$, konverguje k bodu $x^* \in R^n$ (alespoň) lineárně s asymptotickou rychlostí

$$q = \frac{\sqrt{\kappa(G^*)} - 1}{\sqrt{\kappa(G^*)} + 1}.$$

Důkaz Zvolme $l \in M$ tak, aby pro $i \geq l$ docházelo k přerušování iteračního procesu vždy po n krocích. Nechť $M = 2\sqrt{\kappa(G^*)}$ a q je kvocient uvedený ve větě 59. Pak podle poznámky 80 pro $l \leq i \leq l + n$ platí

$$\|\bar{x}_i - x^*\| \leq Mq^{i-l}\|\bar{x}_l - x^*\| = Mq^{i-l}\|x_l - x^*\|.$$

Použijeme-li lemma ??, můžeme pro $l \leq i \leq l + n$ psát

$$\|x_i - \bar{x}_i\| = o(\|x_l - x^*\|) = \|x_l - x^*\|o(1).$$

Platí tedy

$$\frac{\|x_i - x^*\|}{\|x_l - x^*\|} \leq \frac{\|\bar{x}_i - x^*\|}{\|x_l - x^*\|} + \frac{\|x_i - \bar{x}_i\|}{\|x_l - x^*\|} \leq Mq^{i-l} + o(1).$$

□

Poznámka 82. Věta 59 se týká pouze vnitřních iterací každého cyklu. Celkově je cyklicky přerušovaná metoda sdružených gradientů s asymptoticky přesným výběrem délky kroku R-superlineárně konvergentní (poznámka 79).

Poznámka 83. Odhad $(\sqrt{\kappa} - 1)/(\sqrt{\kappa} + 1)$ je mnohem příznivější než odhad $(\kappa - 1)/(\kappa + 1)$ platný pro metodu největšího spádu jak ukazuje tato tabulka, ve které je uveden počet iterací potřebný k dosažení požadované přesnosti ε .

Problém	SD	CG
$\kappa = 10^2, \varepsilon = 10^{-4}$	460	46
$\kappa = 10^4, \varepsilon = 10^{-6}$	69077	690
$\kappa = 10^6, \varepsilon = 10^{-8}$	9210340	9210

3.4 Spádové metody sdružených gradientů

Abychom zlepšili účinnost metod sdružených gradientů můžeme vztah (179) různě upravovat. Obvykle se to provádí tak, že se přidávají výrazy úměrné $d_i^T g_{i+1}$, které v případě přesného výběru délky kroku vymizí a tvrzení věty 49 zůstane zachováno. Snažíme se přitom, aby byla splněna podmínka (35).

Definice 36. Metodu sdružených gradientů, která generuje směrové vektory $d_i \in R^n$, $i \in N$, splňující podmínku (35), neboť

$$-d_i^T g_i \geq \underline{d}\|g_i\|^2, \quad i \in N, \quad (214)$$

kde $\underline{d} > 0$, nazveme spádovou metodou sdružených gradientů. Je-li navíc splněna podmínka $\|d_i\| \leq \bar{d}\|g_i\|$ (takže podle poznámky 29 platí (S1b) s $\varepsilon_0 = \underline{d}/\bar{d}$), řekneme že jde o stejnoměrně spádovou metodu sdružených gradientů.

Jednou z možností jak splnit podmínku (214) je nahradit vektor d_i v (179) jeho průmětem do ortogonálního doplňku podprostoru generovaného gradientem g_{i+1} , tedy položit $d_1 = -g_1$ a

$$d_{i+1} = -g_{i+1} + \beta_i P_{i+1} d_i, \quad P_{i+1} = \left(I - \frac{g_{i+1} g_{i+1}^T}{g_{i+1}^T g_{i+1}} \right), \quad i \in N. \quad (215)$$

Pak platí

$$g_{i+1}^T d_{i+1} = -g_{i+1}^T g_{i+1}, \quad (216)$$

neboť $g_{i+1}^T P_{i+1} = 0$. Dostaneme tak metodu popsanou v [235].

Věta 60. *Uvažujme metodu sdružených gradientů danou předpisem*

$$d_1 = -g_1 \quad a \quad d_{i+1} = - \left(1 + \beta_i \frac{g_{i+1}^T d_i}{g_{i+1}^T g_{i+1}} \right) g_{i+1} + \beta_i d_i \quad \text{pro } i \in N, \quad (217)$$

kde β_i je některá z hodnot (185)–(187). Pak pro tuto metodu platí tvrzení věty 49 a je splněna rovnost (216).

Důkaz Provádíme-li přesný výběr délky kroku, platí $g_{i+1}^T d_i = 0$. Vztah (217) tedy přejde na (179) a vlastnost kvadratického ukončení zůstane zachována. Vztah (217) je pouze jiným vyjádřením vztahu (215), takže platí (216). \square

Dosadíme-li hodnotu β_i^{CD} do (217), dostaneme $d_{i+1} = -\vartheta_i^{CD} g_{i+1} + \beta_i^{CD} d_i$, kde $\vartheta_i^{CD} = y_i^T d_i / |g_i^T d_i|$ a $\beta_i^{CD} = g_{i+1}^T g_{i+1} / |g_i^T d_i|$. Podobným způsobem lze modifikovat i metodu FR, když ve jmenovateli obou vztahů nahradíme výraz $|g_i^T d_i|$ skalárním součinem $g_i^T g_i$. Tyto modifikace, uvedené v [236], dovolují značně oslabit podmínky pro globální konvergenci metod FR a CD.

Věta 61. *Uvažujme modifikované metody DY, FR, CD dané předpisem*

$$d_1 = -g_1 \quad a \quad d_{i+1} = -\vartheta_i g_{i+1} + \beta_i d_i \quad \text{pro } i \in N, \quad (218)$$

kde hodnoty β_i^{DY} , β_i^{FR} , β_i^{CD} jsou určeny podle (186) a

$$\vartheta_i^{DY} = \frac{y_i^T d_i}{y_i^T d_i} = 1, \quad \vartheta_i^{FR} = \frac{y_i^T d_i}{g_i^T g_i}, \quad \vartheta_i^{CD} = \frac{y_i^T d_i}{|g_i^T d_i|}. \quad (219)$$

Pak pro tyto modifikované metody platí tvrzení věty 49. Splňuje-li funkce $F : \mathcal{D} \rightarrow \mathbb{R}$ předpoklady F1 a F3 a používáme-li při výběru délky kroku zobecněnou Wolfeho podmínku, jsou tyto metody globálně konvergentní (v případě modifikované metody DY stačí použít slabou Wolfeho podmínku).

Důkaz Provádíme-li přesný výběr délky kroku, platí $y_i^T d_i = -g_i^T d_i = g_i^T g_i$ (poznámka 69), což spolu s (219) dává $\vartheta_i^{DY} = \vartheta_i^{FR} = \vartheta_i^{CD} = 1$. Vztah (218) tedy přejde na (179) a vlastnost kvadratického ukončení zůstane zachována. Nyní dokážeme globální konvergenci.

(a) Jelikož $\vartheta_i^{DY} = 1$, metoda DY se použitím (218) nezmění, takže globální konvergence plyne z věty 51.

(b) Pro modifikovanou metodu FR platí

$$g_{i+1}^T d_{i+1} = -y_i^T d_i \frac{g_{i+1}^T g_{i+1}}{g_i^T g_i} + \frac{g_{i+1}^T g_{i+1}}{g_i^T g_i} g_{i+1}^T d_i = \frac{g_{i+1}^T g_{i+1}}{g_i^T g_i} g_i^T d_i < 0.$$

Jelikož $g_1^T d_1 = -g_1^T g_1$, postupným dosazováním do předchozího vztahu (indukcí) dostaneme rovnost (216). Modifikovaná metoda FR je tedy totožná s modifikovanou metodou CD a pro obě tyto metody je splněna rovnost (216).

(c) Uvažujme modifikovanou metodu CD. Jelikož je splněna rovnost (216), jsou směrové vektory d_i , $i \in N$, spádové a platí (214) s $\underline{d} = 1$, což podle poznámky 29 implikuje nerovnost (36). Protože při výběru délky

kroku používáme zobecněnou Wolfeho podmínku (kde bez újmy na obecnosti předpokládáme, že $\varepsilon_3 \geq \varepsilon_2$), platí

$$0 < y_i^T d_i = g_{i+1}^T d_i - g_i^T d_i \leq \varepsilon_3 |g_i^T d_i| - g_i^T d_i = (1 + \varepsilon_3) |g_i^T d_i|, \quad (220)$$

neboli $\vartheta_i \leq 1 + \varepsilon_3$. Použijeme-li tento odhad spolu se vztahy (216), (218), (219), můžeme psát

$$\begin{aligned} \|d_{i+1}\|^2 &= \left(-\vartheta_i g_{i+1} + \frac{\|g_{i+1}\|^2}{|g_i^T d_i|} d_i \right)^T \left(-\vartheta_i g_{i+1} + \frac{\|g_{i+1}\|^2}{|g_i^T d_i|} d_i \right) \\ &= \vartheta_i^2 \|g_{i+1}\|^2 - 2\vartheta_i \frac{\|g_{i+1}\|^2}{|g_i^T d_i|} g_{i+1}^T d_i + \frac{\|g_{i+1}\|^4}{|g_i^T d_i|^2} \|d_i\|^2 \\ &\leq (1 + \varepsilon_3)^2 \|g_{i+1}\|^2 + 2\varepsilon_2(1 + \varepsilon_3) \|g_{i+1}\|^2 + \frac{\|g_{i+1}\|^4}{|g_i^T d_i|^2} \|d_i\|^2, \end{aligned}$$

neboli

$$\frac{\|d_{i+1}\|^2}{\|g_{i+1}\|^4} \leq \frac{(1 + \varepsilon_3)(1 + 2\varepsilon_2 + \varepsilon_3)}{\|g_{i+1}\|^2} + \frac{\|d_i\|^2}{\|g_i\|^4}.$$

Předpokládejme, že neplatí

$$\liminf_{i \rightarrow \infty} \|g_i\| = 0.$$

Pak existuje konstanta $\underline{\varepsilon} > 0$ taková, že $\|g_i\| \geq \underline{\varepsilon} \forall i \in N$, takže z předchozí nerovnosti plyne

$$\frac{\|d_{i+1}\|^2}{\|g_{i+1}\|^4} \leq \frac{(1 + \varepsilon_3)(1 + 2\varepsilon_2 + \varepsilon_3)}{\underline{\varepsilon}^2} + \frac{\|d_i\|^2}{\|g_i\|^4} \leq \frac{(1 + \varepsilon_3)(1 + 2\varepsilon_2 + \varepsilon_3)}{\underline{\varepsilon}^2} (i + 1)$$

(předpokládáme bez újmy na obecnosti, že $\underline{\varepsilon}^2 \|d_1\|^2 / \|g_1\|^4 \leq (1 + \varepsilon_3)(1 + 2\varepsilon_2 + \varepsilon_3)$). Můžeme tedy psát

$$\sum_{i=1}^{\infty} \frac{\|g_i\|^4}{\|d_i\|^2} \geq \frac{\underline{\varepsilon}^2}{(1 + \varepsilon_3)(1 + 2\varepsilon_2 + \varepsilon_3)} \sum_{i=1}^{\infty} \frac{1}{i} = \infty,$$

což je ve sporu s nerovností (36) uvedenou v poznámce 29. □

Poznámka 84. Z věty 61 plyne, že modifikace (218) dovoluje značně oslabit podmínky pro globální konvergenci metod FR a CD. Stačí, vybíráme-li délku kroku pomocí zobecněné Wolfeho podmínky, kde $\varepsilon_3 \geq 0$ je libovolně velké, ale konečné číslo. Tato podmínka se příliš neliší od slabé Wolfeho podmínky, kde $\varepsilon_3 = \infty$.

Vztah (218) lze také použít ke zlepšení konjugovanosti směrových vektorů v metodách PR a LS.

Věta 62. Uvažujme modifikované metody HS, PR, LS dané předpisem

$$d_1 = -g_1 \quad a \quad d_{i+1} = -\vartheta_i g_{i+1} + \beta_i d_i \quad pro \quad i \in N,$$

kde hodnoty β_i^{HS} , β_i^{PR} , β_i^{LS} jsou určeny podle (185) a

$$\vartheta_i^{HS} = \frac{y_i^T d_i}{y_i^T d_i} = 1, \quad \vartheta_i^{PR} = \frac{y_i^T d_i}{g_i^T g_i}, \quad \vartheta_i^{LS} = \frac{y_i^T d_i}{|g_i^T d_i|}. \quad (221)$$

Pak pro tyto modifikované metody platí tvrzení věty 49 a navíc

$$y_i^T d_{i+1} = 0 \quad pro \quad i \in N. \quad (222)$$

Důkaz Tak jako v důkazu věty 61 platí $\vartheta_i^{HS} = \vartheta_i^{PR} = \vartheta_i^{LS} = 1$, používáme-li přesný výběr déky kroku. Vztah (218) tedy přejde na (179) a vlastnost kvadratického ukončení zůstane zachována. Metoda HS, pro kterou platí (222), se nezmění. V případě metod PR a LS dostaneme

$$\begin{aligned} y_i^T d_{i+1} &= -\frac{y_i^T d_i}{g_i^T g_i} y_i^T g_{i+1} + \frac{y_i^T g_{i+1}}{g_i^T g_i} y_i^T d_i = 0, \\ y_i^T d_{i+1} &= -\frac{y_i^T d_i}{|g_i^T d_i|} y_i^T g_{i+1} + \frac{y_i^T g_{i+1}}{|g_i^T d_i|} y_i^T d_i = 0. \end{aligned}$$

□

Použitím vzorců (218) a (221) nelze zajistit spádovost směrových vektorů modifikovaných metod HS, PR, LS. To umožňuje obecný vztah (217), získaný použitím symetrické projekční matice. Můžeme však použít i nesymetrickou projekční matici, tedy položit $d_1 = -g_1$ a

$$d_{i+1} = -g_{i+1} + \beta_i \tilde{P}_{i+1} d_i, \quad \tilde{P}_{i+1} = \left(I - \frac{p_i g_{i+1}^T}{g_{i+1}^T p_i} \right), \quad i \in N, \quad (223)$$

kde p_i je libovolný vektor takový, že $g_{i+1}^T p_i \neq 0$. Pak platí (216), neboť $g_{i+1}^T \tilde{P}_{i+1} = 0$.

Věta 63. *Uvažujme metodu sdružených gradientů danou předpisem*

$$d_1 = -g_1 \quad a \quad d_{i+1} = -g_{i+1} + \beta_i d_i - \zeta_i p_i \quad pro \quad i \in N, \quad (224)$$

kde β_i je některá z hodnot (185)–(187), $g_{i+1}^T p_i \neq 0$ a

$$\zeta_i = \beta_i \frac{g_{i+1}^T d_i}{g_{i+1}^T p_i}. \quad (225)$$

Pak pro tuto metodu platí tvrzení věty 49 a je splněna rovnost (216).

Důkaz Provádíme-li přesný výběr délky kroku, platí $g_{i+1}^T d_i = 0$, takže $\zeta_i = 0$ podle (225). Vztah (224) tedy přejde na (179) a vlastnost kvadratického ukončení zůstane zachována. Vztah (224) s parametrem (225) je pouze jiným vyjádřením vztahu (223), takže platí (216). □

Zbývá ukázat, jak se volí vektor p_i . Volby $p_i = s_i$ a $p_i = g_i$ jsou nevhodné, neboť v případě přesného výběru déky kroku platí $g_{i+1}^T s_i = 0$ a podle věty 49 se snažíme o to, aby platilo $g_{i+1}^T g_i = 0$. Volba $p_i = g_{i+1}$ byla použita v (215). Pokud používáme parametry (185) a (186), je výhodné volit $p_i = y_i$ [237]. Pro metody HS, PR, LS pak dosazením (185) do (225) dostaneme

$$\zeta_i^{HS} = \frac{g_{i+1}^T d_i}{y_i^T d_i}, \quad \zeta_i^{PR} = \frac{g_{i+1}^T d_i}{g_i^T g_i}, \quad \zeta_i^{LS} = \frac{g_{i+1}^T d_i}{|g_i^T d_i|}. \quad (226)$$

Použijeme-li parametry (187) a položíme-li $p_i = y_i - s_i$, dostaneme stejné metody, jako když použijeme parametry (185) a položíme $p_i = y_i$.

Další spádové metody sdružených gradientů lze získat použitím následujícího lemmatu.

Lemma 21. *Nechť $d_+ = -\vartheta g_+ + \beta d$, kde $0 < \underline{\vartheta} \leq \vartheta \leq \bar{\vartheta}$ a*

$$\beta = g_+^T z - \frac{\lambda}{\vartheta} z^T z g_+^T d, \quad (227)$$

kde $z \in R^n$ je libovolný nenulový vektor a $1/4 < \underline{\lambda} \leq \lambda \leq \bar{\lambda}$. Pak platí

$$-g_+^T d_+ \geq \underline{d} \|g_+\|^2, \quad \underline{d} = \underline{\vartheta} \left(1 - \frac{1}{4\underline{\lambda}} \right) > 0. \quad (228)$$

Důkaz Podle předpokladu platí

$$-g_+^T d_+ = \vartheta g_+^T g_+ - \beta g_+^T d = \vartheta g_+^T g_+ - g_+^T z g_+^T d + \frac{\lambda}{\vartheta} z^T z (g_+^T d)^2. \quad (229)$$

Dosadíme-li do vztahu

$$|u^T v| \leq \|u\| \|v\| \leq \frac{1}{2} (\|u\|^2 + \|v\|^2) \quad (230)$$

(první část plyne ze Schwarzovy nerovnosti a druhá z nerovnosti (20)) vektory

$$u = \sqrt{\frac{\vartheta}{2\lambda}} g_+, \quad v = \sqrt{\frac{2\lambda}{\vartheta}} (g_+^T d) z,$$

dostaneme

$$|g_+^T d g_+^T z| \leq \frac{1}{2} \left(\frac{\vartheta}{2\lambda} g_+^T g_+ + \frac{2\lambda}{\vartheta} z^T z (g_+^T d)^2 \right),$$

což po dosazení do (229) dává

$$-g_+^T d_+ \geq \vartheta g_+^T g_+ - \frac{\vartheta}{4\lambda} g_+^T g_+ - \frac{\lambda}{\vartheta} z^T z (g_+^T d)^2 + \frac{\lambda}{\vartheta} z^T z (g_+^T d)^2 = \vartheta \left(1 - \frac{1}{4\lambda} \right) \|g_+\|^2 \geq \underline{d} \|g_+\|^2.$$

Jelikož $\underline{\vartheta} > 0$ a $\underline{\lambda} > 1/4$, platí $\underline{d} = \underline{\vartheta}(1 - 1/(4\underline{\lambda})) > 0$. \square

Poznámka 85. Nahradíme-li ve vzorci $d_+ = -\vartheta g_+ + \beta d$ hodnotu (227) hodnotou $\beta = -(\lambda/\vartheta) z^T z g_+^T d$, dostaneme

$$-g_+^T d_+ = \vartheta g_+^T g_+ + \frac{\lambda}{\vartheta} z^T z (g_+^T d)^2 \geq \underline{\vartheta} g_+^T g_+,$$

takže odpovídající metoda sdružených gradientů je spádová bez ohledu na velikost parametru $\lambda > 0$. Z tohoto důvodu je někdy výhodnější používat místo (227) hodnotu $\beta = \max(0, g_+^T z) - (\lambda/\vartheta) z^T z g_+^T d$.

Poznámka 86. Provádíme-li přesný výběr délky kroku (takže $g_+^T d = 0$), druhý člen v (227) odpadne. Proto je výhodné volit vektor z tak, aby první člen odpovídal některé základní metodě sdružených gradientů (pak platí tvrzení věty 49). Nechť $\vartheta = 1$. Dosadíme-li do (227) po řadě $z = y/y^T d$, $z = y/g^T g$, $z = y/|g^T d|$, dostaneme spádové modifikace metod (185), pro které

$$\beta^{HSD} = \beta^{HS} - \lambda \frac{y^T y g_+^T d}{(y^T d)^2}, \quad \beta^{PRD} = \beta^{PR} - \lambda \frac{y^T y g_+^T d}{(g^T g)^2}, \quad \beta^{LSD} = \beta^{LS} - \lambda \frac{y^T y g_+^T d}{(g^T d)^2}. \quad (231)$$

Dosadíme-li do (227) po řadě $z = g_+/y^T d$, $z = g_+/g^T g$, $z = g_+/|g^T d|$, dostaneme spádové modifikace metod (186), pro které

$$\beta^{DYD} = \beta^{DY} - \lambda \frac{g_+^T g_+ g_+^T d}{(y^T d)^2}, \quad \beta^{FRD} = \beta^{FR} - \lambda \frac{g_+^T g_+ g_+^T d}{(g^T g)^2}, \quad \beta^{CDD} = \beta^{CD} - \lambda \frac{g_+^T g_+ g_+^T d}{(g^T d)^2}. \quad (232)$$

Dosadíme-li do (227) po řadě $z = (y - s)/y^T d$, $z = (y - s)/g^T g$, $z = (y - s)/|g^T d|$, dostaneme spádové modifikace metod (187), pro které

$$\beta^{HPD} = \beta^{HP} - \lambda \frac{p^T p g_+^T d}{(y^T d)^2}, \quad \beta^{PPD} = \beta^{PP} - \lambda \frac{p^T p g_+^T d}{(g^T g)^2}, \quad \beta^{LPD} = \beta^{LP} - \lambda \frac{p^T p g_+^T d}{(g^T d)^2}, \quad (233)$$

kde $p = y - s$. Volíme-li parametr ϑ podle (219), dostaneme podobným způsobem

$$\beta^{HSD} = \beta^{HS} - \lambda \frac{y^T y g_+^T d}{(y^T d)^2}, \quad \beta^{PRD} = \beta^{PR} - \lambda \frac{y^T y g_+^T d}{y^T d g^T g}, \quad \beta^{LSD} = \beta^{LS} - \lambda \frac{y^T y g_+^T d}{y^T d |g^T d|}, \quad (234)$$

$$\beta^{DYD} = \beta^{DY} - \lambda \frac{g_+^T g_+ g_+^T d}{(y^T d)^2}, \quad \beta^{FRD} = \beta^{FR} - \lambda \frac{g_+^T g_+ g_+^T d}{y^T d g^T g}, \quad \beta^{CDD} = \beta^{CD} - \lambda \frac{g_+^T g_+ g_+^T d}{y^T d |g^T d|}, \quad (235)$$

$$\beta^{HPD} = \beta^{HP} - \lambda \frac{p^T p g_+^T d}{(y^T d)^2}, \quad \beta^{PPD} = \beta^{PP} - \lambda \frac{p^T p g_+^T d}{y^T d g^T g}, \quad \beta^{LPD} = \beta^{LP} - \lambda \frac{p^T p g_+^T d}{y^T d |g^T d|}. \quad (236)$$

Splňují-li parametry $\vartheta > 0$ a $\lambda > 0$ předpoklady lemmatu 21, jsou všechny uvedené metody spádové (definice 36).

Poznámka 87. Ve vzorcích (231)–(235) se vyskytuje parametr $\lambda > 1/4$. Ukazuje se, že je vhodné volit jeho hodnotu v intervalu $1/2 \leq \lambda \leq 2$ (raději v jeho dolní části, například $\lambda = 1/2$). Položíme-li $\lambda = 2$, odpovídá první vzorec v (231) metodě Hagera a Zhanga [105].

$$\beta_i^{HZ} = \frac{y_i^T g_{i+1}}{y_i^T d_i} - 2 \frac{y_i^T y_i d_i^T g_{i+1}}{(y_i^T d_i)^2}. \quad (237)$$

Základní metody sdružených gradientů lze také kombinovat tak, že volíme

$$\beta_i = \frac{\lambda_i^1 g_{i+1}^T y_i + \lambda_i^2 g_{i+1}^T g_{i+1}}{\mu_i^1 y_i^T d_i + \mu_i^2 g_i^T g_i - \mu_i^3 g_i^T d_i} = \frac{g_{i+1}^T (g_{i+1} - \lambda_i^1 g_i)}{\mu_i^1 y_i^T d_i + \mu_i^2 g_i^T g_i - \mu_i^3 g_i^T d_i} = \frac{g_{i+1}^T \tilde{y}_i}{\mu_i^1 y_i^T d_i + \mu_i^2 g_i^T g_i - \mu_i^3 g_i^T d_i}, \quad (238)$$

kde $\lambda_i^1, \lambda_i^2, \mu_i^1, \mu_i^2, \mu_i^3$ jsou nezáporná čísla taková, že $\lambda_i^1 + \lambda_i^2 = 1$, $\mu_i^1 + \mu_i^2 + \mu_i^3 = 1$, a kde $\tilde{y}_i = g_{i+1} - \lambda_i^1 g_i$. Metody tohoto typu nejsou citlivé na výběr parametrů $\mu_i^1, \mu_i^2, \mu_i^3$. Proto se omezíme pouze na jmenovatele, které se vyskytují ve vzorcích (185)–(186). Pak lze výsledné metody chápat jako konvexní kombinace odpovídajících si metod z (185)–(186). Položíme-li $\lambda_i^1 = 1$, dostaneme metody (185). Položíme-li $\lambda_i^1 = 0$, dostaneme metody (186).

Poznámka 88. Jednou z možností je volba $\lambda_i^1 = \min(1, \|g_{i+1}\|/\|g_i\|)$, která vede k modifikacím

$$\beta_i^{HSW} = \frac{g_{i+1}^T \tilde{y}_i}{y_i^T d_i}, \quad \beta_i^{PRW} = \frac{g_{i+1}^T \tilde{y}_i}{g_i^T g_i}, \quad \beta_i^{LSW} = \frac{g_{i+1}^T \tilde{y}_i}{|g_i^T d_i|}, \quad (239)$$

kde $\tilde{y}_i = g_{i+1} - \min(1, \|g_{i+1}\|/\|g_i\|)g_i$. Také se používá volba $\lambda_i^1 = \|g_{i+1}\|/\|g_i\|$ (pro kterou obecně neplatí $\lambda_i^1 \leq 1$), která vede k modifikacím

$$\begin{aligned} \beta_i^{HSW} &= \frac{\|g_{i+1}\|^2 - \frac{\|g_{i+1}\|}{\|g_i\|} g_{i+1}^T g_i}{y_i^T d_i}, \\ \beta_i^{PRW} &= \frac{\|g_{i+1}\|^2 - \frac{\|g_{i+1}\|}{\|g_i\|} g_{i+1}^T g_i}{g_i^T g_i}, \\ \beta_i^{LSW} &= \frac{\|g_{i+1}\|^2 - \frac{\|g_{i+1}\|}{\|g_i\|} g_{i+1}^T g_i}{|g_i^T d_i|} \end{aligned} \quad (240)$$

(W - Wei, Yao a Liu [225]).

Věta 64. Hodnoty určené vzorci (240) vyhovují nerovnostem $0 \leq \beta_i^{HSW} \leq 2\beta_i^{DY}$, $0 \leq \beta_i^{PRW} \leq 2\beta_i^{FR}$, $0 \leq \beta_i^{LSW} \leq 2\beta_i^{CD}$. Předpokládejme, že je splněna silná Wolfeho podmínka. Jestliže $\varepsilon_2 < 1/2$, je metoda LSW spádová (platí (214) s $\underline{d} > 0$). Jestliže $\varepsilon_2 < 1/3$, je metoda HSW spádová. Jestliže $\varepsilon_2 < 1/4$, je metoda PRW spádová.

Důkaz (a) Jelikož

$$\|g_{i+1}\|^2 - \frac{\|g_{i+1}\|}{\|g_i\|} g_{i+1}^T g_i = \|g_{i+1}\|^2 \left(1 - \frac{g_{i+1}^T g_i}{\|g_{i+1}\| \|g_i\|}\right)$$

a podle Schwarzovy nerovnosti platí $|g_{i+1}^T g_i| \leq \|g_{i+1}\| \|g_i\|$, můžeme psát

$$0 \leq \|g_{i+1}\|^2 - \frac{\|g_{i+1}\|}{\|g_i\|} g_{i+1}^T g_i \leq 2\|g_{i+1}\|^2, \quad (241)$$

odkud plynou nerovnosti $0 \leq \beta_i^{HSW} \leq 2\beta_i^{DY}$, $0 \leq \beta_i^{PRW} \leq 2\beta_i^{FR}$, $0 \leq \beta_i^{LSW} \leq 2\beta_i^{CD}$.

(b) Použijeme-li (179), (186) a (a) (pro metody LSW a CD) spolu s (S3a), dostaneme

$$g_{i+1}^T d_{i+1} \leq -\|g_{i+1}\|^2 + 2 \frac{\|g_{i+1}\|^2}{|g_i^T d_i|} |g_{i+1}^T d_i| \leq -(1 - 2\varepsilon_2) \|g_{i+1}\|^2,$$

a jelikož $\varepsilon_2 < 1/2$, platí (214) s $\underline{d} = (1 - 2\varepsilon_2) > 0$.

(c) Použijeme-li (179), (186) a (a) (pro metody HSW a DY) spolu s nerovností

$$y_i^T d_i = g_{i+1}^T d_i - g_i^T d_i \geq (\varepsilon_2 - 1) g_i^T d_i = (1 - \varepsilon_2) |g_i^T d_i|$$

(která plyne z (S3a)), dostaneme

$$g_{i+1}^T d_{i+1} \leq -\|g_{i+1}\|^2 + 2 \frac{\|g_{i+1}\|^2}{y_i^T d_i} |g_{i+1}^T d_i| \leq -\|g_{i+1}\|^2 + \frac{2\|g_{i+1}\|^2 |g_{i+1}^T d_i|}{(1 - \varepsilon_2) |g_i^T d_i|} \leq -\left(1 - \frac{2\varepsilon_2}{1 - \varepsilon_2}\right) \|g_{i+1}\|^2,$$

a jelikož $\varepsilon_2 < 1/3$, platí (214) s $\underline{d} = (1 - 2\varepsilon_2)/(1 - \varepsilon_2) = (1 - 3\varepsilon_2)/(1 - \varepsilon_2) > 0$

(d) Použijeme-li (186) a (a) (pro metody PRW a FR), dostaneme

$$|\beta_i^{PRW}| \leq 2\beta_i^{FR} = \frac{\tilde{\varepsilon}_2}{\varepsilon_2} \frac{\|g_{i+1}\|^2}{\|g_i\|^2}.$$

kde $0 < \varepsilon_2 < 2\varepsilon_2 = \tilde{\varepsilon}_2 < 1/2$ (neboť $\varepsilon_2 < 1/4$), takže podle poznámky 74 platí nerovnost (194), neboli $d_{i+1}^T g_{i+1} \leq -\underline{d} \|g_{i+1}\|$, kde $\underline{d} = (1 - 2\tilde{\varepsilon}_2)/(1 - \tilde{\varepsilon}_2) = (1 - 4\varepsilon_2)/(1 - 2\varepsilon_2) > 0$. \square

Poznámka 89. Jelikož $\min(1, \|g_{i+1}\|/\|g_i\|) \leq \|g_{i+1}\|/\|g_i\|$, platí věta 65 i pro metody s parametry (239).

Konvergenční vlastnosti metod HSW, PRW, LSW lze zlepšit úpravou jmenovatelů v (240). Dostaneme tak metody HSH, PRH, LSH, studované v [113], jejichž parametry jsou určeny vztahy

$$\begin{aligned} \beta_i^{HSH} &= \frac{\|g_{i+1}\|^2 - \frac{\|g_{i+1}\|}{\|g_i\|} g_{i+1}^T g_i}{y_i^T d_i + \mu_i \max(0, g_{i+1}^T d_i)}, \\ \beta_i^{PRH} &= \frac{\|g_{i+1}\|^2 - \frac{\|g_{i+1}\|}{\|g_i\|} g_{i+1}^T g_i}{g_i^T g_i + \mu_i \max(0, g_{i+1}^T d_i)}, \\ \beta_i^{LSH} &= \frac{\|g_{i+1}\|^2 - \frac{\|g_{i+1}\|}{\|g_i\|} g_{i+1}^T g_i}{|g_i^T d_i| + \mu_i \max(0, g_{i+1}^T d_i)}, \end{aligned} \quad (242)$$

kde $\mu_i > 0$ je volný parametr (H - Huang a Lin [113]). Ve jmenovatelích můžeme výraz $\max(0, g_{i+1}^T d_i)$ nahradit absolutní hodnotou $|g_{i+1}^T d_i|$. Teoretické vlastnosti metody se tím nezmění [113]. Numerické testy ukazují, že původní vzorce (242) jsou výhodnější.

Věta 65. *Hodnoty určené vzorci (242) vyhovují nerovnostem $0 \leq \beta_i^{HSH} \leq 2\beta_i^{DY}$, $0 \leq \beta_i^{PRH} \leq 2\beta_i^{FR}$, $0 \leq \beta_i^{LSH} \leq 2\beta_i^{CD}$. Jestliže $\mu_i \geq \underline{\mu} > 2$, $i \in N$, platí (214) s $\underline{d} = (1 - 2/\underline{\mu}) > 0$.*

Důkaz (a) Nerovnosti pro parametry β_i^{HSH} , β_i^{PRH} , β_i^{LSH} , plynou z věty 65, neboť porovnáním (242) s (240) dostaneme $0 \leq \beta_i^{HSH} \leq \beta_i^{HSW}$, $0 \leq \beta_i^{PRH} \leq \beta_i^{PRW}$, $0 \leq \beta_i^{LSH} \leq \beta_i^{LSW}$.

(b) Označme $\beta_i \geq 0$ libovolnou z hodnot (242). Pak platí

$$g_{i+1}^T d_{i+1} = -g_{i+1}^T g_{i+1} + \beta_i g_{i+1}^T d_i.$$

Pokud $g_{i+1}^T d_i \leq 0$, je druhý člen v této rovnosti, záporný, takže $g_{i+1}^T d_{i+1} \leq -g_{i+1}^T g_{i+1} \leq -(1-2/\underline{\mu}) g_{i+1}^T g_{i+1}$. V opačném případě použitím (241) a (242) dostaneme

$$\beta_i \leq \frac{\|g_{i+1}\|^2 - \frac{\|g_{i+1}\|}{\|g_i\|} g_{i+1}^T g_i}{\mu_i g_{i+1}^T d_i} \leq \frac{2\|g_{i+1}\|^2}{\mu_i g_{i+1}^T d_i},$$

takže

$$g_{i+1}^T d_{i+1} = -g_{i+1}^T g_{i+1} + \beta_i g_{i+1}^T d_i \leq -\left(1 - \frac{2}{\underline{\mu}}\right) g_{i+1}^T g_{i+1} \leq -\left(1 - \frac{2}{\underline{\mu}}\right) g_{i+1}^T g_{i+1}.$$

□

Jak již bylo zmíněno, můžeme do vzorce (179) přidat členy, které vymizí, pokud $d_i^T g_{i+1} = 0$. Jednou z možností je použít vztah $d_{i+1} = -H_{i+1} g_{i+1}$, kde H_{i+1} je matice, která vznikne z jednotkové matice pomocí aktualizace BFGS (vzorec (338) uvedený v oddílu 4.1). V tomto případě platí

$$H_{i+1} = \gamma_i \left(I + \left(\frac{y_i^T y_i}{y_i^T s_i} + \frac{\rho_i}{\gamma_i} \right) \frac{1}{y_i^T s_i} s_i s_i^T - \frac{1}{y_i^T s_i} (y_i s_i^T + s_i y_i^T) \right), \quad (243)$$

kde $s_i = x_{i+1} - x_i = \alpha_i d_i$ a $y_i = g_{i+1} - g_i$, takže

$$d_{i+1} = -H_{i+1} g_{i+1} = -\gamma_i \left(g_{i+1} + \left(\frac{y_i^T y_i}{y_i^T s_i} + \frac{\rho_i}{\gamma_i} \right) \frac{s_i^T g_{i+1}}{y_i^T s_i} s_i - \frac{s_i^T g_{i+1}}{y_i^T s_i} y_i - \frac{y_i^T g_{i+1}}{y_i^T s_i} s_i \right). \quad (244)$$

Pokud $d_i^T g_{i+1} = 0$, dostaneme

$$d_{i+1} = -\gamma_i \left(g_{i+1} - \frac{y_i^T g_{i+1}}{y_i^T d_i} d_i \right),$$

což je směrový vektor škálované metody Hestense a Stiefela (poznámka 71). Matice H_{i+1} je pozitivně definitní, takže směrový vektor d_{i+1} je spádový i když $d_i^T g_{i+1} \neq 0$. Tato myšlenka tvoří podklad pro metody s proměnnou metrikou s omezenou pamětí a bude dále rozvíjena v oddílu 9.1.

Předpokládejme nyní, že $\gamma_i = 1$ a $\rho_i = 1$. Vynecháme-li ve vzorci (244) všechny členy obsahující výraz $s_i^T g_{i+1}$, dostaneme metodu HS. Můžeme však postupovat také tak, že vynecháme pouze některé členy. Vynecháme-li v (244) člen úměrný y_i a první člen úměrný s_i , dostaneme Perryho modifikaci metody HS s parametrem

$$\beta_i^{HP} = \frac{(y_i - s_i)^T g_{i+1}}{y_i^T d_i}.$$

Tuto metodu můžeme zobecnit tím, že využijeme i ostatní jmenovatele. Dostaneme tak metody HP, PP, LP s parametry uvedenými v (187).

Matice (243) splňuje kvazinevtonovskou podmínku $H_{i+1} y_i = \rho_i s_i$, takže platí

$$-y_i^T d_{i+1} = y_i^T H_{i+1} g_{i+1} = \rho_i s_i^T g_{i+1},$$

zatímco pro metodu HS je splněna podmínka $-y_i^T d_{i+1} = 0$. Nabízí se tedy myšlenka, upravit metodu HS co nejjednodušším způsobem tak, aby platilo $-y_i^T d_{i+1} = \rho_i s_i^T g_{i+1}$, kde $\rho_i > 0$. Použijeme-li vztah (179), dostaneme $-y_i^T d_{i+1} = y_i^T g_{i+1} - \beta_i y_i^T d_i$, takže $-y_i^T d_{i+1} = \rho_i s_i^T g_{i+1}$ platí pro

$$\beta_i^{DL} = \frac{y_i^T g_{i+1} - \rho_i s_i^T g_{i+1}}{y_i^T d_i} = \beta_i^{HS} - \rho_i \frac{s_i^T g_{i+1}}{y_i^T d_i} \quad (245)$$

(DL – Dai a Liao [42]). Poznamenejme, že pokud položíme $\rho_i = \lambda y_i^T y_i / y_i^T s_i$ dostaneme metodu HSD uvedenou v (231).

Poznámka 90. Vzorec (245) se velmi podobá prvnímu vzorci v (231) (oba vzorce dávají stejnou hodnotu, pokud $\rho = \lambda y^T y / y^T s$). Proto se nabízí zobecnění vycházející ze zbylých vzorců v (231). Dostaneme tak metody

$$\beta^{HSL} = \beta^{HS} - \rho \frac{g_+^T s}{y^T d}, \quad \beta^{PRL} = \beta^{PR} - \rho \frac{g_+^T s}{g^T g}, \quad \beta^{LSL} = \beta^{LS} - \rho \frac{g_+^T s}{|g^T d|} \quad (246)$$

(zřejmě $\beta^{HSL} = \beta^{DL}$). Dosadíme-li do β^{HSL} , β^{PRL} , β^{LSL} hodnoty $\rho = \lambda y^T y / y^T s$, $\rho = \lambda y^T y / g^T g$, $\rho = \lambda y^T y / |g^T d|$, dostaneme metody HSD, PRD, LSD. Metody HSL, PRL, LSL jsou tedy spádové, pokud $\rho \geq \lambda y^T y / y^T s$, $\rho \geq \lambda y^T y / g^T g$, $\rho \geq \lambda y^T y / |g^T d|$, kde $\lambda > 1/4$.

Poznámka 91. Parametr $\rho_i > 0$ lze vybírat různým způsobem. Tak jako v oddílu 4.4 můžeme použít různé modely minimalizované funkce (vzorce (464), (465), (467)) nebo inverzní škálování, kdy

$$\rho_i = \lambda_i \frac{y_i^T y_i}{y_i^T s_i}, \quad \rho_i = \lambda_i \frac{y_i^T s_i}{s_i^T s_i}, \quad \rho_i = \lambda_i \sqrt{\frac{y_i^T y_i}{s_i^T s_i}}, \quad (247)$$

Dai a Liao používají konstantní hodnotu $\rho_i = 0.1$. Numerické testy ukazují, že používáme-li konstantní hodnotu, je výhodnější pokládat $\rho_i = 1$, což odpovídá standardní kvazinevtonovské podmínce $H_{i+1} y_i = s_i$.

Poznámka 92. Pokud $\gamma_i = 1$ a $\rho_i = 1$ můžeme vzorec (244) zapsat ve tvaru

$$\begin{aligned} d_{i+1} &= -g_{i+1} + \left(\frac{y_i^T g_{i+1}}{y_i^T s_i} - \frac{y_i^T y_i s_i^T g_{i+1}}{(y_i^T s_i)^2} \right) s_i - \frac{s_i^T g_{i+1}}{y_i^T s_i} (s_i - y_i) \\ &= -g_{i+1} + \beta_i^{HSD} d_i - \zeta_i^{HS} (s_i - y_i). \end{aligned} \quad (248)$$

Dostáváme tak metodu, která se od metody HSD s $\lambda = 1$ liší pouze přidáním dalšího členu. Tento člen se od posledního členu v (224) (kde $\beta_i = \beta_i^{HS}$ a $\zeta_i = \zeta_i^{HS}$) liší tím, že vektor y_i je nahražen vektorem $s_i - y_i$. Metoda, která používá směrové vektory (248) je ekvivalentní jednokrokové metodě BFGS s omezenou pamětí a je tedy globálně konvergentní (věta 188). Vzorec (248) můžeme zobecnit tím že využijeme i ostatní jmenovatele. Dostaneme tak metody tvaru

$$d_1 = -g_1 \quad \text{a} \quad d_{i+1} = -g_{i+1} + \beta_i d_i - \zeta_i (s_i - y_i) \quad \text{pro} \quad i \in N, \quad (249)$$

kde za β_i a ζ_i dosazujeme postupně β_i^{HSD} , β_i^{PRD} , β_i^{LSD} z (231) a ζ_i^{HS} , ζ_i^{PR} , ζ_i^{LS} z (226).

V dalším výkladu budeme předpokládat, že $\gamma_i = 1$ a obecně $\rho_i \neq 1$ (případ $\rho_i = 1$. nevylučujeme) Za těchto předpokladů lze vzorec (244) zapsat ve tvaru

$$d_{i+1} = -g_{i+1} + \left(\frac{y_i^T g_{i+1}}{y_i^T s_i} - \left(\frac{y_i^T y_i}{y_i^T s_i} + \rho_i \right) \frac{s_i^T g_{i+1}}{y_i^T s_i} \right) s_i + \frac{s_i^T g_{i+1}}{y_i^T s_i} y_i. \quad (250)$$

Motivování tímto postupem, budeme vyšetřovat metodu, která používá vzorce

$$d_1 = -g_1 \quad \text{a} \quad d_{i+1} = -g_{i+1} + \beta_i^{KD} d_i + \zeta_i^{KD} y_i, \quad (251)$$

kde

$$\beta_i^{KD} = \frac{y_i^T g_{i+1}}{y_i^T d_i} - \left(\frac{y_i^T y_i}{y_i^T d_i} + \alpha_i \rho_i \right) \frac{d_i^T g_{i+1}}{y_i^T d_i}, \quad \zeta_i^{KD} = \mu_i \frac{d_i^T g_{i+1}}{y_i^T d_i} \quad (252)$$

(KD - Kou a Dai [118]), přičemž $0 < \underline{\rho} \leq \rho_i \leq \bar{\rho}$ a $0 \leq \mu_i \leq 1$, $i \in N$ (v (250) platí $\mu_i = 1$, $i \in N$).

Lemma 22. Nechť $d_+ = -g_+ + \beta d + \zeta z$, přičemž

$$\beta = g_+^T z - (\lambda + 1) z^T z g_+^T d, \quad \zeta = \mu g_+^T d, \quad (253)$$

kde $z \in R^n$ je libovolný nenulový vektor a $0 \leq \underline{\lambda} \leq \lambda \leq \bar{\lambda}$, $0 \leq \mu \leq \bar{\mu} \leq 1$. Pak, pokud $\underline{\lambda} > 0$ nebo $\bar{\mu} < 1$, platí

$$-g_+^T d_+ \geq \underline{d} \|g_+\|^2, \quad \underline{d} = 1 - \frac{(1 + \bar{\mu})^2}{4(1 + \underline{\lambda})} > 0. \quad (254)$$

Důkaz Podle předpokladu platí

$$\begin{aligned} -g_+^T d_+ &= g_+^T g_+ - \beta g_+^T d - \zeta g_+^T z = g_+^T g_+ - g_+^T z g_+^T d + (\lambda + 1) z^T z (g_+^T d)^2 - \mu g_+^T d g_+^T z \\ &= g_+^T g_+ + (\lambda + 1) z^T z (g_+^T d)^2 - (1 + \mu) g_+^T d g_+^T z. \end{aligned} \quad (255)$$

Dosadíme-li do vztahu (230) vektory

$$u = \frac{1 + \mu}{\sqrt{2(1 + \lambda)}} g_+, \quad v = \sqrt{2(1 + \lambda)} g_+^T d z,$$

dostaneme

$$|(1 + \mu) g_+^T d g_+^T z| \leq \frac{1}{2} \left(\frac{(1 + \mu)^2}{2(1 + \lambda)} g_+^T g_+ + 2(1 + \lambda) z^T z (g_+^T d)^2 \right),$$

což po dosazení do (255) dává

$$\begin{aligned} -g_+^T d_+ &\geq g_+^T g_+ + (1 + \lambda) z^T z (g_+^T d)^2 - \frac{(1 + \mu)^2}{4(1 + \lambda)} g_+^T g_+ - (1 + \lambda) z^T z (g_+^T d)^2 \\ &= \left(1 - \frac{(1 + \mu)^2}{4(1 + \lambda)} \right) \|g_+\|^2 \geq \underline{d} \|g_+\|^2. \end{aligned}$$

Pokud $\underline{\lambda} > 0$ nebo $\bar{\mu} < 1$, platí $\underline{d} = 1 - (1 + \bar{\mu})^2 / (4 + 4\underline{\lambda}) > 0$. \square

Věta 66. Uvažujme metodu sdružených gradientů danou předpisem (251)–(252), kde $0 \leq \underline{\rho} \leq \rho_i \leq \bar{\rho}$ a $0 \leq \underline{\mu}_i \leq \bar{\mu} \leq 1$. Pak pro tuto metodu platí tvrzení věty 49 a je-li $\bar{\mu} < 1$ je tato metoda spádová (platí (214)). Splňuje-li funkce $F : \mathcal{D} \rightarrow \mathbb{R}$ předpoklad F4 je tato metoda spádová i tehdy, když $\underline{\rho} > 0$ a $\bar{\mu} = 1$.

Důkaz Provádíme-li přesný výběr délky kroku, platí $g_{i+1}^T d_i = 0$, takže $\beta_i^{KD} = \beta_i^{HS}$ a $\zeta_i^{KD} = 0$. Metoda (251)–(252) je tedy ekvivalentní metodě HS a vlastnost kvadratického ukončení zůstane zachována. Položíme-li

$$\rho_i = \lambda_i \frac{y_i^T y_i}{y_i^T s_i}, \quad \alpha_i \rho_i = \lambda_i \frac{y_i^T y_i}{y_i^T d_i}, \quad z_i = \frac{y_i}{y_i^T d_i},$$

lze (252) zapsat ve tvaru (253) a pokud $\bar{\mu} < 1$, je podle lemmatu 22 splněna nerovnost (254) s $\underline{d} > 0$. Splňuje-li funkce $F : \mathcal{D} \rightarrow \mathbb{R}$ předpoklad F4, můžeme užitím (261) psát

$$\underline{\lambda} = \underline{\rho} \frac{y_i^T s_i}{y_i^T y_i} \geq \frac{\underline{\rho}}{\bar{G}} > 0,$$

takže podle lemmatu 22 platí (254) s $\underline{d} > 0$. \square

Rekurentní vztah (251) obsahuje tři členy. Proto je účelné hledat dvoučlenný vztah, který by co nejlépe aproximoval (251). Nechť $\beta_i = \beta_i^{KD}$ a $\zeta_i = \zeta_i^{KD}$. Položme $\beta_i^{DK} = \beta_i + \delta_i$ a hledejme δ_i tak, aby vektor $(\beta_i + \delta_i)d_i$ byl so nejbližší k $\beta_i d_i + \zeta_i y_i$. To nastane tehdy, je-li výraz $\|\delta_i d_i - \zeta_i y_i\|^2$ minimální. Jelikož

$$\|\delta_i d_i - \zeta_i y_i\|^2 = \delta_i^2 \|d_i\|^2 - 2\delta_i \zeta_i d_i^T y_i + \zeta_i^2 \|y_i\|^2,$$

získáme derivováním rovnici $2\delta_i \|d_i\|^2 - 2\zeta_i d_i^T y_i = 0$, takže podle (252), kde $\mu_i = 1$, platí

$$\delta_i = \zeta_i \frac{d_i^T y_i}{d_i^T d_i} = \zeta_i^{KD} \frac{d_i^T y_i}{d_i^T d_i} = \frac{d_i^T g_{i+1}}{d_i^T d_i}.$$

Dostaneme tak rekurentní vztah

$$d_1 = -g_1 \quad \text{a} \quad d_{i+1} = -g_{i+1} + \beta_i^{DK} d_i, \quad (256)$$

kde

$$\beta_i^{DK} = \frac{y_i^T g_{i+1}}{y_i^T d_i} - \left(\frac{y_i^T y_i}{y_i^T d_i} + \alpha_i \rho_i \right) \frac{d_i^T g_{i+1}}{y_i^T d_i} + \frac{d_i^T g_{i+1}}{d_i^T d_i} \quad (257)$$

(DK - Dai a Kou [41]), přičemž $0 < \underline{\rho} \leq \rho_i \leq \bar{\rho}$.

Věta 67. Uvažujme metodu sdružených gradientů danou předpisem (256)–(257), kde $\rho_i > 0$ je některá z hodnot (247). Pak pro tuto metodu platí tvrzení věty 49 a pokud $\lambda_i \geq 1$, je tato metoda spádová (používáme-li první hodnotu z (247), stačí aby byla splněna nerovnost $\lambda_i \geq \underline{\lambda}$, kde $\underline{\lambda} > 1/4$).

Důkaz Provádíme-li přesný výběr délky kroku, platí $g_{i+1}^T d_i = 0$, takže $\beta_i^{DK} = \beta_i^{HS}$. Metoda (256)–(257) je tedy ekvivalentní metodě HS a vlastnost kvadratického ukončení zůstane zachována. Označme $\rho_i^{(1)}$, $\rho_i^{(2)}$, $\rho_i^{(3)}$ hodnoty uvedené v (247).

(a) Jestliže $\rho_i = \rho_i^{(1)}$, pak podle (256)–(257) a lemmatu 21, platí

$$\begin{aligned} -g_{i+1}d_{i+1} &= g_{i+1}^T g_{i+1} - \left(\frac{y_i^T g_{i+1}}{y_i^T d_i} - \left(\frac{y_i^T y_i}{y_i^T d_i} + \alpha_i \rho_i^{(1)} \right) \frac{d_i^T g_{i+1}}{y_i^T d_i} + \frac{d_i^T g_{i+1}}{d_i^T d_i} \right) g_{i+1}^T d_i \\ &= g_{i+1}^T g_{i+1} - \left(\frac{y_i^T g_{i+1}}{y_i^T d_i} - \lambda_i \frac{y_i^T y_i d_i^T g_{i+1}}{(y_i^T d_i)^2} \right) d_i^T g_{i+1} + \frac{d_i^T d_i y_i^T y_i - (y_i^T d_i)^2}{y_i^T d_i d_i^T d_i} \frac{(d_i^T g_{i+1})^2}{y_i^T d_i} \\ &\geq g_{i+1}^T g_{i+1} - \left(\frac{y_i^T g_{i+1}}{y_i^T d_i} - \frac{y_i^T y_i d_i^T g_{i+1}}{(y_i^T d_i)^2} \right) d_i^T g_{i+1} \geq \left(1 - \frac{1}{4} \right) g_{i+1}^T g_{i+1}. \end{aligned}$$

(b) Jestliže $\rho_i = \rho_i^{(2)}$, pak podle (256)–(257) a lemmatu 21, platí

$$\begin{aligned} -g_{i+1}d_{i+1} &= g_{i+1}^T g_{i+1} - \left(\frac{y_i^T g_{i+1}}{y_i^T d_i} - \left(\frac{y_i^T y_i}{y_i^T d_i} + \alpha_i \rho_i^{(2)} \right) \frac{d_i^T g_{i+1}}{y_i^T d_i} + \frac{d_i^T g_{i+1}}{d_i^T d_i} \right) g_{i+1}^T d_i \\ &= g_{i+1}^T g_{i+1} - \left(\frac{y_i^T g_{i+1}}{y_i^T d_i} - \frac{y_i^T y_i d_i^T g_{i+1}}{(y_i^T d_i)^2} \right) d_i^T g_{i+1} + (\lambda_i - 1) \frac{(d_i^T g_{i+1})^2}{d_i^T d_i} \\ &\geq g_{i+1}^T g_{i+1} - \left(\frac{y_i^T g_{i+1}}{y_i^T d_i} - \frac{y_i^T y_i d_i^T g_{i+1}}{(y_i^T d_i)^2} \right) d_i^T g_{i+1} \geq \left(1 - \frac{1}{4} \right) g_{i+1}^T g_{i+1}. \end{aligned}$$

(c) Jelikož $\rho_i^{(3)} = \sqrt{\rho_i^{(1)} \rho_i^{(2)}}$, jsou splněny nerovnosti $\min(\rho_i^{(1)}, \rho_i^{(2)}) \leq \rho_i^{(3)} \leq \max(\rho_i^{(1)}, \rho_i^{(2)})$, takže pro $\rho_i = \rho_i^{(3)}$ podle (a) a (b) platí

$$\begin{aligned} -g_{i+1}d_{i+1} &= g_{i+1}^T g_{i+1} - \left(\frac{y_i^T g_{i+1}}{y_i^T d_i} - \left(\frac{y_i^T y_i}{y_i^T d_i} + \alpha_i \rho_i^{(3)} \right) \frac{d_i^T g_{i+1}}{y_i^T d_i} + \frac{d_i^T g_{i+1}}{d_i^T d_i} \right) g_{i+1}^T d_i \\ &\geq g_{i+1}^T g_{i+1} - \left(\frac{y_i^T g_{i+1}}{y_i^T d_i} - \left(\frac{y_i^T y_i}{y_i^T d_i} + \alpha_i \min(\rho_i^{(1)}, \rho_i^{(2)}) \right) \frac{d_i^T g_{i+1}}{y_i^T d_i} + \frac{s_i^T g_{i+1}}{s_i^T d_i} \right) g_{i+1}^T d_i \\ &\geq g_{i+1}^T g_{i+1} - \left(\frac{y_i^T g_{i+1}}{y_i^T d_i} - \frac{y_i^T y_i d_i^T g_{i+1}}{(y_i^T d_i)^2} \right) d_i^T g_{i+1} \geq \left(1 - \frac{1}{4} \right) g_{i+1}^T g_{i+1}. \end{aligned}$$

□

3.5 Globální konvergence spádových metod sdružených gradientů

Při vyšetřování globální konvergence spádových metod sdružených gradientů budeme předpokládat, že směrové vektory lze vyjádřit ve tvaru

$$d_1 = -g_1 \quad a \quad d_{i+1} = d_{i+1}^{(1)} + \beta_i^{(2)} d_i \quad \text{pro } i \in N. \quad (258)$$

Nejprve budeme dokazovat globální konvergenci v případě že minimalizovaná funkce je stejnoměrně silně konvexní (platí předpoklad F5).

Lemma 23. Uvažujme spádovou metodu sdružených gradientů (definice 36), pro kterou platí (258), kde

$$\|d_{i+1}^{(1)}\| \leq C_1 \|g_{i+1}\| \quad |\beta_i^{(2)}| \leq C_2 \frac{\|g_{i+1}\|}{\|d_i\|}, \quad i \in N \quad (259)$$

(konstanty $C_1 > 0$ a $C_2 > 0$ nezávisejí na indexu $i \in N$). Pak, splňuje-li funkce $F : \mathcal{D} \rightarrow \mathbb{R}$ předpoklady $F1$ a $F3$ a vybíráme-li délku kroku pomocí slabé Wolfoho podmínky, je tato metoda stejnoměrně spádová a tudíž globálně konvergentní.

Důkaz Použijeme-li vztah (258) a nerovnosti (259), dostaneme

$$\|d_{i+1}\| \leq \|d_{i+1}^{(1)}\| + |\beta_i^{(2)}| \|d_i\| \leq C_1 \|g_{i+1}\| + C_2 \frac{\|g_{i+1}\|}{\|d_i\|} \|d_i\| = \bar{d} \|g_{i+1}\|,$$

kde $\bar{d} = C_1 + C_2$. Protože je splněna podmínka (214), je podle poznámky 29 uvažovaná metoda stejnoměrně spádová (platí (S1b) s $\varepsilon_0 = \bar{d}/\bar{d}$), takže podle poznámky 31 dostaneme $\|g_i\| \rightarrow 0$. \square

Lemma 23 použijeme k vyšetřování globální konvergence spádových metod sdružených gradientů odvozených ze základních metod definovaných vztahy (185), (186), (187). Metody DY, FR, CD hůře zachovávají sdruženost směrových vektorů a ortogonalitu gradientů. Proto budeme hodnoty (186) používat pouze tehdy, když

$$|g_{i+1}^T g_i| \leq \eta g_{i+1}^T g_{i+1}, \quad (260)$$

kde $0 < \eta < 1$ (v opačném případě položíme $\beta_i = 0$). V tomto případě budeme psát (186)+(260) místo (186). Pokud použijeme zobecněnou Wolfoho podmínku, budeme bez újmy na obecnosti předpokládat, že $\varepsilon_3 \geq \varepsilon_2$.

Lemma 24. *Uvažujme spádovou metodu sdružených gradientů používající při výběru délky kroku zobecněnou Wolfoho podmínku takovou, že platí (216). Označme β_i některou z hodnot (185), (186)+(260), (187). Pak splňuje-li funkce $F : \mathcal{D} \rightarrow \mathbb{R}$ předpoklady $F1$, $F4$, $F5$, existuje konstanta $C_2 > 0$ taková, že platí $|\beta_i| \leq C_2 \|g_{i+1}\|/\|d_i\|$. V případě hodnot β_i^{HS} , β_i^{DY} , β_i^{HP} stačí použít slabou Wolfoho podmínku. Podmínku (216) potřebujeme pouze tehdy, používáme-li hodnoty β_i^{PR} , β_i^{FR} , β_i^{PP} . V ostatních případech stačí je-li splněna podmínka (214).*

Důkaz Jelikož $y_i = \tilde{G}_i s_i$, kde \tilde{G}_i je matice určená vzorcem (188), můžeme s použitím předpokladů $F4$ a $F5$ psát

$$\|y_i\| = \|\tilde{G}_i s_i\| \leq \bar{G} \|s_i\|, \quad y_i^T s_i = s_i^T \tilde{G}_i s_i \geq \underline{G} \|s_i\|^2. \quad (261)$$

(a) Použijeme-li Schwarzovu nerovnost a první nerovnost v (261), dostaneme

$$\begin{aligned} |y_i^T g_{i+1}| &\leq \|y_i\| \|g_{i+1}\| \leq \bar{G} \|s_i\| \|g_{i+1}\|, \\ |(y_i - s_i)^T g_{i+1}| &\leq \|y_i\| \|g_{i+1}\| + \|s_i\| \|g_{i+1}\| \leq (\bar{G} + 1) \|s_i\| \|g_{i+1}\|. \end{aligned}$$

Platí-li (260), můžeme psát $|y_i^T g_{i+1}| = |(g_{i+1} - g_i)^T g_{i+1}| \geq g_{i+1}^T g_{i+1} - |g_i^T g_{i+1}| \geq (1 - \eta) g_{i+1}^T g_{i+1}$, takže

$$g_{i+1}^T g_{i+1} \leq \frac{1}{1 - \eta} |y_i^T g_{i+1}| \leq \frac{\bar{G}}{1 - \eta} \|s_i\| \|g_{i+1}\|. \quad (262)$$

(b) Podle druhé nerovnosti v (261) platí

$$y_i^T d_i = \frac{1}{\alpha_i} y_i^T s_i \geq \frac{1}{\alpha_i} \underline{G} \|s_i\|^2 = \underline{G} \|s_i\| \|d_i\|.$$

Vzhledem k tomu, že je splněna nerovnost (S3a), kde $\varepsilon_3 \geq \varepsilon_2$, můžeme tak jako v (220) psát

$$(1 + \varepsilon_3) |g_i^T d_i| \geq |g_{i+1}^T d_i| + |g_i^T d_i| \geq y_i^T d_i$$

a je-li splněna podmínka (216) platí $g_i^T g_i = |g_i^T d_i|$.

(c) Použijeme-li nerovnosti uvedené v (a) a (b), vidíme, že pro libovolnou hodnotu β_i , určenou podle vzorců (185), (186)+(260), (187), platí

$$|\beta_i| \leq C_2 \frac{\|g_{i+1}\|}{\|d_i\|}, \quad C_2 = \frac{(1 + \varepsilon_3)(\bar{G} + 1)}{(1 - \eta)\underline{G}}. \quad (263)$$

V případě metod HS, DY, HP odpadne faktor $1 + \varepsilon_3$ (stačí slabá Wolfeho podmínka). V případě parametrů (185) a (187) odpadne faktor $1/(1 - \eta)$ (nepoužíváme nerovnost (260)). Podmínka (216) implikuje rovnost $g_i^T g_i = |g_i^T d_i|$. Používáme-li ve vzorcích (185)–(187) jmenovatele $y_i^T s_i$ nebo $|g_i^T d_i|$, stačí když je splněna podmínka (214). \square

Věta 68. *Uvažujme metodu sdružených gradientů danou předpisem (217), kde β_i je některá z hodnot (185), (186)+(260), (187). Pak, splňuje-li funkce $F : \mathcal{D} \rightarrow \mathbb{R}$ předpoklady $F1, F4, F5$ a používáme-li při výběru délky kroku zobecněnou Wolfeho podmínku, je tato metoda stejnoměrně spádová a tedy globálně konvergentní. Pokud $\beta_i = \beta_i^{HS}$, $\beta_i = \beta_i^{DY}$, $\beta_i = \beta_i^{HP}$, stačí použít slabou Wolfeho podmínku.*

Důkaz Položme

$$d_{i+1}^{(1)} = - \left(1 + \beta_i \frac{g_{i+1}^T d_i}{g_{i+1}^T g_{i+1}} \right) g_{i+1}, \quad \beta_i^{(2)} = \beta_i,$$

kde β_i je některá z hodnot (185), (186)+(260), (187). Podle lemmatu 24 platí $|\beta_i| \leq C_2 \|g_{i+1}\| / \|d_i\|$, takže

$$\|d_{i+1}^{(1)}\| \leq \left(1 + C_2 \frac{\|g_{i+1}\| \|g_{i+1}\| \|d_i\|}{\|d_i\| \|g_{i+1}\|^2} \right) \|g_{i+1}\| = C_1 \|g_{i+1}\|,$$

kde $C_1 = 1 + C_2$. Jsou tedy splněny předpoklady lemmatu 23, takže uvažovaná metoda je stejnoměrně spádová a tudíž globálně konvergentní. \square

Věta 69. *Uvažujme metodu sdružených gradientů danou předpisem (224), kde β_i je některá z hodnot (185), (186)+(260) a ζ_i je hodnota určená vztahem (225) s $p_i = y_i$. Pak, splňuje-li funkce $F : \mathcal{D} \rightarrow \mathbb{R}$ předpoklady $F1, F4, F5$ a používáme-li při výběru délky kroku zobecněnou Wolfeho podmínku, je tato metoda stejnoměrně spádová a tedy globálně konvergentní. Pokud $\beta_i = \beta_i^{HS}$, $\beta_i = \beta_i^{DY}$, $\beta_i = \beta_i^{HP}$, stačí použít slabou Wolfeho podmínku.*

Důkaz (a) Položme

$$d_{i+1}^{(1)} = -g_{i+1} - \zeta_i y_i, \quad \beta_i^{(2)} = \beta_i,$$

kde β_i je některá z hodnot (185) a ζ_i je hodnota určená podle vzorce (225) s $p_i = y_i$, takže platí (226). Ukážeme, že hodnoty (226) splňují nerovnost $|\zeta_i| \leq C \|g_{i+1}\| / \|s_i\|$. Použijeme-li nerovnost $|g_{i+1}^T d_i| \leq \|g_{i+1}\| \|d_i\|$ spolu s nerovnostmi uvedenými v části (b) důkazu lemmatu 24, vidíme, že pro libovolnou hodnotu ζ_i , určenou podle vzorců (226), platí

$$|\zeta_i| \leq C \frac{\|g_{i+1}\|}{\|s_i\|}, \quad C = \frac{1 + \varepsilon_3}{\underline{G}}.$$

(b) Nechť β_i je některá z hodnot (186)+(260) a ζ_i je hodnota určená podle vzorce (225) s $p_i = y_i$. Podle (262) platí $g_{i+1}^T g_{i+1} / |g_{i+1}^T y_i| \leq 1/(1 - \eta)$, takže s použitím (186), (225) s $p_i = y_i$ a (226) dostaneme

$$|\zeta_i^{DY}| \leq \frac{|\zeta_i^{HS}|}{1 - \eta}, \quad |\zeta_i^{FR}| \leq \frac{|\zeta_i^{PR}|}{1 - \eta}, \quad |\zeta_i^{CD}| \leq \frac{|\zeta_i^{LS}|}{1 - \eta}, \quad (264)$$

což podle (a) dává

$$|\zeta_i| \leq C \frac{\|g_{i+1}\|}{\|s_i\|}, \quad C = \frac{1 + \varepsilon_3}{(1 - \eta)\underline{G}}.$$

(c) Použijeme-li (a), (b) a první nerovnost v (261), můžeme psát

$$\|d_{i+1}^{(1)}\| \leq \|g_{i+1}\| + |\zeta_i| \|y_i\| \leq \|g_{i+1}\| + C \frac{\|g_{i+1}\|}{\|s_i\|} \|y_i\| \leq (1 + C\bar{G}) \|g_{i+1}\| = C_1 \|g_{i+1}\|,$$

kde $C_1 = 1 + C\bar{G}$. Jelikož podle lemmatu 24 platí (263), jsou splněny předpoklady lemmatu 23, takže uvažovaná metoda je stejnoměrně spádová a tudíž globálně konvergentní. \square

Lemma 25. *Uvažujme spádovou metodu sdružených gradientů používající při výběru délky kroku zobecněnou Wolfeho podmínku. Označme β_i některou z hodnot (231), (232)+(260), (233), (234), (235)+(260), (236) (kromě hodnot β_i^{PRD} , β_i^{FRD} , β_i^{PPD}), kde $0 \leq \lambda_i \leq \bar{\lambda}$. Pak, splňuje-li funkce $F : \mathcal{D} \rightarrow \mathbb{R}$ předpoklady F1, F4, F5, existuje konstanta $C > 0$ taková, že platí $|\beta_i| \leq C \|g_{i+1}\| / \|d_i\|$. V případě hodnot β_i^{HSD} , β_i^{DYD} , β_i^{HPD} stačí použít slabou Wolfeho podmínku.*

Důkaz (a) Použijeme-li druhou nerovnost v (261), můžeme psát

$$\begin{aligned} y_i^T y_i = \|y_i\|^2 &\leq \bar{G}^2 \|s_i\|^2, \\ p_i^T p_i = \|y_i - s_i\|^2 &\leq (\bar{G} + 1)^2 \|s_i\|^2. \end{aligned}$$

Platí-li (260), můžeme podle (262) psát $\|g_{i+1}\| \leq \bar{G} \|s_i\| / (1 - \eta)$, takže

$$g_{i+1}^T g_{i+1} \leq \frac{\bar{G}^2}{(1 - \eta)^2} \|s_i\|^2$$

(b) Použijeme-li nerovnosti uvedené v části (b) důkazu lemmatu 24, dostaneme

$$\begin{aligned} (y_i^T d_i)^2 &\geq \underline{G}^2 \|s_i\|^2 \|d_i\|^2, \\ y_i^T d_i |g_i^T d_i| &\geq \frac{1}{1 + \varepsilon_3} (y_i^T d_i)^2 \geq \frac{1}{1 + \varepsilon_3} \underline{G}^2 \|s_i\|^2 \|d_i\|^2. \\ (g_i^T d_i)^2 &\geq \frac{1}{(1 + \varepsilon_3)^2} (y_i^T d_i)^2 \geq \frac{1}{(1 + \varepsilon_3)^2} \underline{G}^2 \|s_i\|^2 \|d_i\|^2 \end{aligned}$$

(c) Uvažované hodnoty parametru β_i obsahují dva členy. První člen nabývá hodnot (185), (186)+(260), (187) a jeho absolutní hodnota splňuje podle lemmatu 24 nerovnost (263). Použijeme-li (a), (b) a nerovnost $|g_{i+1}^T d_i| \leq \|g_{i+1}\| \|d_i\|$, můžeme podobným způsobem omezit druhý člen výrazem $\bar{\lambda} C_2^2 \|g_{i+1}\| / \|d_i\|$, kde C_2 je konstanta použitá ve vzorci (263). Sečteme-li nerovnosti pro oba členy, dostaneme

$$|\beta_i| \leq C \frac{\|g_{i+1}\|}{\|d_i\|}, \quad C = C_2 + \bar{\lambda} C_2^2, \quad C_2 = \frac{(1 + \varepsilon_3)(\bar{G} + 1)}{(1 - \eta)\underline{G}}. \quad (265)$$

V případě metod HSD, DYD, HPD odpadne faktor $1 + \varepsilon_3$ (stačí slabá Wolfeho podmínka). V případě parametrů (231), (233), (234), (236) odpadne faktor $1/(1 - \eta)$ (nepoužíváme nerovnost (260)). \square

V lemmatu 25 neuvažujeme hodnoty β_i^{PRD} , β_i^{FRD} a β_i^{PPD} . Je to proto, že absolutní hodnotu podílu $|g_{i+1}^T d_i| / |g_i^T g_i|$ nelze shora ohraničit, neboť nemáme k dispozici nerovnost opačnou k (214) (například rovnost (216)).

Věta 70. *Uvažujme metodu sdružených gradientů danou předpisem (218), kde:*

- (a) β_i je některá z hodnot (231), (232)+(260), (233) (kromě hodnot β_i^{PRD} , β_i^{FRD} , β_i^{PPD}), kde $1/4 < \underline{\lambda} \leq \lambda \leq \bar{\lambda}$ a $\vartheta_i = 1$.
- (b) β_i je některá z hodnot (234), (235)+(260), (236) (kromě hodnot β_i^{PRD} , β_i^{FRD} , β_i^{PPD}), kde $1/4 < \underline{\lambda} \leq \lambda \leq \bar{\lambda}$ a ϑ_i je odpovídající hodnota určená podle (221).

Pak, splňuje-li funkce $F : \mathcal{D} \rightarrow \mathbb{R}$ předpoklady F1, F4, F5 a používáme-li při výběru délky kroku zobecněnou Wolfeho podmínku, je tato metoda stejnoměrně spádová a tedy globálně konvergentní. Pokud $\beta_i = \beta_i^{HSD}$, $\beta_i = \beta_i^{DYD}$, $\beta_i = \beta_i^{HPD}$, stačí použít slabou Wolfeho podmínku.

Důkaz Položme

$$d_{i+1}^{(1)} = -\vartheta_i g_{i+1}, \quad \beta_i^{(2)} = \beta_i,$$

kde β_i je některá z hodnot uvedených v dokazovaném tvrzení. Podle lemmatu 21 je splněna nerovnost (228), takže uvažovaná metoda je spádová.

(a) Jelikož $\vartheta_i = 1$, můžeme psát $\|d_{i+1}^{(1)}\| = \|g_{i+1}\|$ a podle lemmatu 25 platí $|\beta_i^{(2)}| \leq C\|g_{i+1}\|/\|d_i\|$. Jsou tedy splněny předpoklady lemmatu 23, takže uvažovaná metoda je stejnoměrně spádová a tudíž globálně konvergentní.

(b) Zřejmě $\vartheta_i^{HS} = 1$. Stačí tedy vyšetřit případ, kdy $\vartheta_i = \vartheta_i^{LS}$. Je-li splněna zobecněná Wolfeho podmínka, můžeme tak jako v (220) psát

$$(1 - \varepsilon_2)|g_i^T d_i| \leq |g_i^T d_i| - |g_{i+1}^T d_i| \leq y_i^T d_i \leq |g_i^T d_i| + |g_{i+1}^T d_i| \leq (1 + \varepsilon_3)|g_i^T d_i|$$

(předpokládáme, že $\varepsilon_3 \geq \varepsilon_2$) a pokud $\vartheta_i = y_i^T d_i / |g_i^T d_i|$, platí $0 < (1 - \varepsilon_2) \leq \vartheta_i \leq (1 + \varepsilon_3)$, takže $\|d_{i+1}^{(1)}\| = \vartheta_i \|g_{i+1}\| \leq (1 + \varepsilon_3)\|g_{i+1}\|$. Jelikož platí i (265), jsou splněny předpoklady lemmatu 23, takže uvažovaná metoda je stejnoměrně spádová a tudíž globálně konvergentní. \square

Věta 71. *Uvažujme metodu sdružených gradientů danou předpisem (251)–(252), kde $0 < \underline{\rho} \leq \rho_i \leq \bar{\rho}$ a $0 \leq \mu_i \leq \bar{\mu} \leq 1$. Pak, splňuje-li funkce $F : \mathcal{D} \rightarrow R$ předpoklady F1, F4, F5 a používáme-li při výběru délky kroku slabou Wolfeho podmínku, je tato metoda stejnoměrně spádová a tedy globálně konvergentní.*

Důkaz Položme

$$d_{i+1}^{(1)} = -g_{i+1} - \zeta_i^{KD} y_i, \quad \beta_i^{(2)} = \beta_i^{KD},$$

kde β_i^{KD} a ζ_i^{KD} jsou hodnoty určené podle vzorce (252). Druhý vzorec v (252) se liší od prvního vzorce v (226) pouze tím, že parametr ζ_i je vynásoben číslem $\mu_i \leq 1$. Existuje tedy konstanta $C_1 > 0$ taková, že $\|d_{i+1}^{(1)}\| \leq C_1\|g_{i+1}\|$. Položme $\alpha_i \rho_i = \lambda_i y_i^T y_i / y_i^T d_i$. Pak první vzorec v (252) se od prvního vzorce v (231) liší pouze tím, že hodnota $\lambda_i > 0$ je nahrazena hodnotou $\lambda_i + 1 > 1$. Podle lemmatu 25 tedy existuje konstanta $C > 0$ taková, že $|\beta_i^{(2)}| \leq C\|g_{i+1}\|/\|d_i\|$. Jsou tedy splněny předpoklady lemmatu 23, takže uvažovaná metoda je stejnoměrně spádová a tudíž globálně konvergentní. \square

Věta 72. *Uvažujme metodu sdružených gradientů danou předpisem (256)–(257), kde $\rho_i > 0$ je některá z hodnot (247) s $\lambda_i \geq 1$. Pak, splňuje-li funkce $F : \mathcal{D} \rightarrow R$ předpoklady F1, F4, F5 a používáme-li při výběru délky kroku slabou Wolfeho podmínku, je tato metoda stejnoměrně spádová a tedy globálně konvergentní.*

Důkaz Položme

$$d_{i+1}^{(1)} = -g_{i+1}, \quad \beta_i^{(2)} = \beta_i^{DK},$$

kde β_i^{DK} je hodnota určená podle vzorce (257). Tato hodnota se od hodnoty β_i^{KD} liší tím, že obsahuje nový člen, pro který platí

$$\left| \frac{d_i^T g_{i+1}}{d_i^T d_i} \right| \leq \frac{\|d_i\| \|g_{i+1}\|}{\|d_i\|^2} = \frac{\|g_{i+1}\|}{\|d_i\|}.$$

Použijeme-li odhad $|\beta_i^{KD}| \leq C\|g_{i+1}\|/\|d_i\|$, získaný v důkazy věty 71, dostaneme

$$|\beta_i^{(2)}| \leq |\beta_i^{KD}| + \frac{\|g_{i+1}\|}{\|d_i\|} \leq (C + 1) \frac{\|g_{i+1}\|}{\|d_i\|}.$$

Jelikož $\|d_{i+1}^{(1)}\| = \|g_{i+1}\|$, jsou splněny předpoklady lemmatu 23, takže uvažovaná metoda je stejnoměrně spádová a tudíž globálně konvergentní. \square

Poznámka 93. Věty, které jsme zatím dokázali vyžadují, aby byl splněn předpoklad F5 (existence konstanty $\underline{G} > 0$), takže je lze použít pouze pro konvexní funkce. Z důkazu těchto vět je zřejmé, že předpoklad F5 slouží pouze k tomu, aby byla splněna druhá nerovnost v (261). Jednou z možností jak tento předpoklad obejít, je zvolit malé číslo $\tau > 0$ a položit $\beta_i = 0$, pokud $y_i^T s_i < \tau \|s_i\|^2$. Další možností, použitelnou v případech, kdy vzorec pro β_i obsahuje ve jmenovateli výraz $y_i^T d_i$, je nahradit vektor $y_i = g_{i+1} - g_i$ vektorem $\tilde{y}_i = y_i + \tau_i s_i$, kde $\tau_i = \max(0, \tau - y_i^T s_i / s_i^T s_i)$. Je-li splněna slabá Wolfeho podmínka, platí $y_i^T s_i > 0$, takže $\tau - y_i^T s_i / s_i^T s_i \leq \tau_i \leq \tau$ a

$$\tilde{y}_i^T s_i = y_i^T s_i + \tau_i \|s_i\|^2 \geq \frac{y_i^T s_i}{s_i^T s_i} \|s_i\|^2 + \left(\tau - \frac{y_i^T s_i}{s_i^T s_i} \right) \|s_i\|^2 = \tau \|s_i\|^2.$$

Jelikož $\tilde{y}_i = (\tilde{G}_i + \tau_i I)s_i$, můžeme psát

$$\|\tilde{y}_i\| \leq \|\tilde{G}_i + \tau_i I\| \|s_i\| \leq (\overline{G} + \underline{\tau}) \|s_i\|.$$

Vektory $\tilde{y}_i = y_i + \tau_i s_i$, $i \in N$, tedy splňují nerovnosti (261) a použijeme-li je v metodách HS, HSD, HSL, HP, HPD, HPL, KD a DK, platí všechna dokázaná tvrzení i pro nekonvexní funkce (v důkazech místo \underline{G} a \overline{G} používáme $\underline{\tau}$ a $\overline{G} + \underline{\tau}$). Místo konstanty $\underline{\tau}$ můžeme použít proměnnou hodnotu $\underline{\tau}_i = \bar{\tau} \min(1, \|g_i\|)$, kde $\bar{\tau} > 0$. Protože důkaz globální konvergence provádíme sporem a předpokládáme, že $\|g_i\| > \underline{\varepsilon}$, platí v tomto případě $\underline{\tau}_i \geq \underline{\tau}$, kde $\underline{\tau} = \bar{\tau} \min(1, \underline{\varepsilon})$. Poznamenejme, že použitím vektoru \tilde{y}_i sice zaručíme globální konvergenci některých metod sdružených gradientů i pro nekonvexní funkce, porušíme tím však předpoklady věty 49, čímž přijdeme o vlastnost kvadratického ukončení. Nicméně, zvolíme-li číslo $\underline{\tau}$ dostatečně malé, změna vektoru y_i se téměř nikdy neprojeví. Tato praktická zkušenost ukazuje, že globální konvergence bývá porušena pouze výjimečně a lze ji zaručit i jednodušším způsobem než změnou vektoru y_i , například podle poznámky 34.

Nyní opustíme předpoklad F5 a budeme se snažit upravit spádové metody sdružených gradientů tak, aby byly globálně konvergentní za slabších předpokladů F1, F2, F3. Pro tento účel je klíčové následující tvrzení, jehož důkaz je modifikací důkazů podobných tvrzení uvedených v [85] a [105].

Lemma 26. *Uvažujme spádovou metodu sdružených gradientů se směrovými vektory (258) a výběrem délky kroku splňujícím slabou Wolfeho podmínku. Předpokládejme že funkce $F : \mathcal{D} \rightarrow \mathbb{R}$ splňuje podmínky F1, F2 (kde $\overline{F} \geq F(x_i)$, $i \in N$), F3 a že $g_i \geq \underline{\varepsilon}$, $i \in N$, kde číslo $\underline{\varepsilon} > 0$ nezávisí na indexu $i \in N$. Pak existují-li konstanty $C_1 > 0$, $C_2 > 0$ takové, že*

$$\|d_{i+1}^{(1)}\| \leq C_1, \quad 0 < \beta_i^{(2)} \leq C_2 \|s_i\|, \quad i \in N, \quad (266)$$

platí

$$\sum_{i=1}^{\infty} \frac{1}{\|d_i\|^2} = \infty. \quad (267)$$

Důkaz (a) Ukážeme, že platí

$$\sum_{i=1}^{\infty} \|u_{i+1} - u_i\|^2 < \infty, \quad u_i = \frac{d_i}{\|d_i\|} = \frac{s_i}{\|s_i\|}, \quad i \in N. \quad (268)$$

Označme

$$w_{i+1} = \frac{d_{i+1}^{(1)}}{\|d_{i+1}\|}, \quad \delta_i = \frac{\|d_i\|}{\|d_{i+1}\|} \beta_i^{(2)} \geq 0. \quad (269)$$

Pak použitím (258) dostaneme

$$u_{i+1} = \frac{d_{i+1}}{\|d_{i+1}\|} = w_{i+1} + \delta_i u_i. \quad (270)$$

Jelikož $\|u_{i+1}\| = \|u_i\| = 1$, můžeme psát

$$\|u_{i+1} - \delta_i u_i\|^2 = 1 - 2\delta_i u_{i+1}^T u_i + \delta_i^2, \quad \|\delta_i u_{i+1} - u_i\| = \delta_i^2 - 2\delta_i u_{i+1}^T u_i + 1,$$

takže podle (270) platí

$$\|w_{i+1}\| = \|u_{i+1} - \delta_i u_i\| = \|\delta_i u_{i+1} - u_i\|,$$

což spolu s (269) a nerovností $\|d_{i+1}^{(1)}\| \leq C_1$, dává

$$\begin{aligned} \|u_{i+1} - u_i\| &\leq (1 + \delta_i) \|u_{i+1} - u_i\| = \|(1 + \delta_i)u_{i+1} - (1 + \delta_i)u_i\| \\ &\leq \|u_{i+1} - \delta_i u_i\| + \|\delta_i u_{i+1} - u_i\| = 2\|w_{i+1}\| \leq 2C_1 \frac{1}{\|d_{i+1}\|} \end{aligned}$$

a použijeme-li nerovnost (36), která platí pro libovolnou spádovou metodu sdružených gradientů s výběrem délky kroku splňujícím slabou Wolfeho podmínku, dostaneme

$$\sum_{i=1}^{\infty} \|u_{i+1} - u_i\|^2 \leq 4C_1^2 \sum_{i=1}^{\infty} \frac{1}{\|d_{i+1}\|^2} \leq 4C_1^2 \sum_{i=1}^{\infty} \frac{1}{\|d_i\|^2} \leq \frac{4C_1^2}{\underline{\varepsilon}^4} \sum_{i=1}^{\infty} \frac{\|g_i\|^4}{\|d_i\|^2} < \infty$$

(b) Označme D diametr množiny $\mathcal{D}_F(\bar{F})$, která je podle předpokladu F2 omezená. Ukážeme, že ke každému číslu $m \in \mathbb{N}$ existuje index $\underline{i} \in \mathbb{N}$ takový, že

$$\sum_{j=\underline{i}}^{\underline{i}+m-1} \|s_j\| \leq 2D, \quad (271)$$

pokud $i \geq \underline{i}$. Necht $m \in \mathbb{N}$. Zřejmě

$$x_{i+m} - x_i = \sum_{j=i}^{\underline{i}+m-1} (x_{j+1} - x_j) = \sum_{j=i}^{\underline{i}+m-1} s_j = \sum_{j=i}^{\underline{i}+m-1} \|s_j\| u_j = \sum_{j=i}^{\underline{i}+m-1} \|s_j\| u_i + \sum_{j=i}^{\underline{i}+m-1} \|s_j\| (u_j - u_i),$$

takže

$$\sum_{j=i}^{\underline{i}+m-1} \|s_j\| = \sum_{j=i}^{\underline{i}+m-1} \|s_j\| \|u_i\| \leq \|x_{i+m} - x_i\| + \sum_{j=i}^{\underline{i}+m-1} \|s_j\| \|u_j - u_i\| \leq D + \sum_{j=i}^{\underline{i}+m-1} \|s_j\| \|u_j - u_i\|. \quad (272)$$

Podle (a) existuje index $\underline{i} \in \mathbb{N}$ takový, že

$$\sum_{i=\underline{i}}^{\infty} \|u_{i+1} - u_i\|^2 \leq \frac{1}{4m}, \quad (273)$$

takže pro $i \geq \underline{i}$ a $i \leq j < i + m$ použitím nerovnosti (21) dostaneme

$$\|u_j - u_i\| \leq \sum_{k=i}^{j-1} \|u_{k+1} - u_k\| \leq \sqrt{j-i} \left(\sum_{k=i}^{j-1} \|u_{k+1} - u_k\|^2 \right)^{1/2} \leq \sqrt{m} \left(\frac{1}{4m} \right)^{1/2} = \frac{1}{2},$$

což po dosazení do (272) dává (271).

(c) Předpokládejme nyní, že $m \geq 2\sqrt{2}C_2D$ a \underline{i} je index, pro který platí (273). Použijeme-li (258), (266) a nerovnost (21), můžeme pro $i \in \mathbb{N}$ psát

$$\|d_{i+1}\|^2 \leq (\|d_{i+1}^{(1)}\| + \beta_i^{(2)} \|d_i\|)^2 \leq 2\|d_{i+1}^{(1)}\|^2 + 2(\beta_i^{(2)})^2 \|d_i\|^2 \leq 2C_1^2 + 2C_2^2 \|s_i\|^2 \|d_i\|^2 = c_0 + c_i \|d_i\|^2,$$

kde $c_0 = 2C_1^2$ a $c_i = 2C_2^2 \|s_i\|^2$, takže pro $l > \underline{i}$ indukci dostaneme

$$\|d_l\|^2 \leq c_0 + c_{l-1} \|d_{l-1}\|^2 \leq c_0 + c_{l-1} (c_0 + c_{l-2} \|d_{l-2}\|^2) \leq \dots \leq c_0 \left(\sum_{i=\underline{i}}^l \prod_{j=i}^{l-1} c_j \right) + \|d_{\underline{i}}\|^2 \prod_{j=\underline{i}}^{l-1} c_j. \quad (274)$$

Použijeme-li nerovnost (20), vztah (271) a nerovnost $m \geq 2\sqrt{2}C_2D$, můžeme pro $i \geq \underline{i}$ psát

$$\begin{aligned} \prod_{j=i}^{\underline{i}+m-1} c_j &= \prod_{j=i}^{\underline{i}+m-1} 2C_2^2 \|s_j\|^2 = \left(\prod_{j=i}^{\underline{i}+m-1} \sqrt{2}C_2 \|s_j\| \right)^2 \\ &\leq \left(\frac{1}{m} \sum_{j=i}^{\underline{i}+m-1} \sqrt{2}C_2 \|s_j\| \right)^{2m} \leq \left(\frac{2\sqrt{2}C_2D}{m} \right)^{2m} \leq 1. \end{aligned}$$

Nechť $\underline{i} + (k' - 1)m \leq i < \underline{i} + k'm$, kde $1 \leq k' \leq k$. Pak opakovaným použitím předchozí nerovnosti pro $l = \underline{i} + km$ dostaneme

$$\prod_{j=i}^{l-1} c_j = \prod_{j=i}^{\underline{i}+k'm-1} c_j \prod_{j=\underline{i}+k'm}^{\underline{i}+k'm-1} c_j \leq \prod_{j=i}^{\underline{i}+k'm-1} c_j = \prod_{j=i}^{\underline{i}+k'm-1} 2C_2^2 \|s_j\|^2 \leq \prod_{j=i}^{\underline{i}+k'm-1} 2C_2^2 D^2 \leq (2C_2^2 D^2)^m$$

(předpokládáme bez újmy na obecnosti, že $2C_2^2 D^2 \geq 1$), což po dosazení do (274) dává

$$\|d_i\|^2 \leq 2C_1^2(l - \underline{i} + 1)(2C_2^2 D^2)^m + (2C_2^2 D^2)^m \|d_{\underline{i}}\|^2 \triangleq K_2(l - \underline{i} + 1) + K_1 \leq (K_1 + K_2)l.$$

Můžeme tedy psát

$$\sum_{i=1}^{\infty} \frac{1}{\|d_i\|^2} \geq \sum_{k=1}^{\infty} \frac{1}{\|d_{\underline{i}+km}\|^2} \geq \sum_{k=1}^{\infty} \frac{1}{(K_1 + K_2)(\underline{i} + km)} \geq \frac{1}{(K_1 + K_2)(\underline{i} + m)} \sum_{k=1}^{\infty} \frac{1}{k} = \infty.$$

□

Poznámka 94. Lemma 26 je velmi užitečným prostředkem pro dokazování globální konvergence spádových metod sdružených gradientů. Důkaz se provádí sporem. Ukáže se, že z předpokladu $\|g_i\| \geq \varepsilon$, $i \in N$, plynou nerovnosti (266). Pak podle lematu 26 platí (267), což pokud $\|g_i\| \geq \varepsilon$, $i \in N$, je ve sporu s nerovností (36).

Lemma 27. Uvažujme spádovou metodu sdružených gradientů používající při výběru délky kroku slabou Wolfeho podmínku, předpokládejme že funkce $F : \mathcal{D} \rightarrow R$ splňuje podmínky F1, F2, F3 a označme β_i některou z hodnot (185), (186)+(260), (187). Pak, pokud $g_i \geq \varepsilon$, $i \in N$, existuje konstanta $C_2 > 0$ taková, že $|\beta_i| \leq C_2 \|s_i\|$, $i \in N$.

Důkaz Podle předpokladů F2, F3 existují čísla $\bar{g} > 0$ a $\bar{G} > 0$ taková že, $\|g_{i+1}\| \leq \bar{g}$, $\|g_i\| \leq \bar{g}$ a $\|y_i\| = \|g(x_i + s_i) - g(x_i)\| \leq \bar{G} \|s_i\|$.

(a) Použijeme-li uvedené nerovnosti a nerovnost (262), dostaneme

$$\begin{aligned} |y_i^T g_{i+1}| &\leq \|y_i\| \|g_{i+1}\| \leq \bar{g} \bar{G} \|s_i\| \\ g_{i+1}^T g_{i+1} &\leq \frac{1}{1-\eta} |y_i^T g_{i+1}| \leq \frac{\bar{g} \bar{G}}{1-\eta} \|s_i\| \\ |(y_i - s_i)^T g_{i+1}| &\leq \|y_i\| \|g_{i+1}\| + \|s_i\| \|g_{i+1}\| \leq \bar{g}(\bar{G} + 1) \|s_i\|. \end{aligned}$$

(b) Podle předpokladu platí $\|g_i\| \geq \varepsilon$, takže

$$g_i^T g_i \geq \varepsilon^2$$

a použijeme-li (214), dostaneme

$$|g_i^T d_i| = -g_i^T d_i \geq \underline{d} g_i^T g_i \geq \underline{d} \varepsilon^2.$$

Jelikož používáme slabou Wolfeho podmínku, můžeme psát

$$y_i^T d_i = g_{i+1}^T d_i - g_i^T d_i \geq (\varepsilon_2 - 1) g_i^T d_i = (1 - \varepsilon_2) |g_i^T d_i| \geq (1 - \varepsilon_2) \underline{d} \varepsilon^2.$$

(c) Použijeme-li nerovnosti uvedené v (a) a (b), vidíme, že pro libovolnou hodnotu β_i , určenou podle vzorců (185), (186)+(260), (187), platí

$$|\beta_i| \leq C_2 \|s_i\|, \quad C_2 = \frac{\bar{g}(\bar{G} + 1)}{(1 - \eta)(1 - \varepsilon_2) \underline{d} \varepsilon^2}. \quad (275)$$

V případě parametrů (185) a (187) odpadne faktor $1/(1 - \eta)$. □

Právě dokázaná tvrzení nevyžadují, aby byl splněn předpoklad F5. Jistou komplikací je však požadavek nezápornosti čísla $\beta_i^{(2)}$. Nechť

$$\beta_i = \beta_i^+ + \beta_i^-, \quad \beta_i^+ = \max(0, \beta_i), \quad \beta_i^- = \min(0, \beta_i).$$

Pak lze položit $\beta_i^{(2)} = \beta_i^+$ a člen $\beta_i^- d_i$ zahrnout do vektoru $d_{i+1}^{(1)}$. Jelikož chceme, aby platilo $\|d_{i+1}^{(1)}\| \leq C_1$, je třeba, aby existovala konstanta $C > 0$ taková, že $|\beta_i^-| \leq C/\|d_i\|$ (pokud $\|g_i\| \geq \underline{\varepsilon}$). To lze zajistit tak, že místo β_i použijeme hodnotu

$$\beta_i' = \max(\underline{\beta}_i, \beta_i), \quad 0 \leq -\underline{\beta}_i \leq \frac{C}{\|d_i\|}, \quad (276)$$

Nejjednodušším způsobem je zvolit $\underline{\beta}_i = 0$, takže (podobně jako v (198)) $\beta_i' = \beta_i^+ = \max(0, \beta_i)$. V práci [105] se používá hodnota

$$\underline{\beta}_i = -\frac{1}{\|d_i\| \min(\gamma, \|g_i\|)}. \quad (277)$$

kde γ je vhodná konstanta (pak $C = 1/\min(\gamma, \underline{\varepsilon})$). V dalším výkladu budeme pro jednoduchost předpokládat, že $\underline{\beta}_i = 0$, takže $\beta_i' = \beta_i^+ = \max(0, \beta_i)$. Tento předpoklad, vhodný pro praktické výpočty, nikterak nesnižuje obecnost následujících úvah, neboť volba (276) neporuší platnost předpokladů lemmatu 26.

Věta 73. *Uvažujme metodu sdružených gradientů danou předpisem (217), kde $\beta_i = \beta_i^+$ je některá z hodnot (186)+(260), (198), (199). Pak, splňuje-li funkce $F : \mathcal{D} \rightarrow \mathbb{R}$ předpoklady F1, F2, F3 a používáme-li při výběru délky kroku zobecněnou Wolfeho podmínku, je tato metoda globálně konvergentní.*

Důkaz Položme

$$d_{i+1}^{(1)} = -\left(1 + \beta_i^+ \frac{g_{i+1}^T d_i}{g_{i+1}^T g_{i+1}}\right) g_{i+1}, \quad \beta_i^{(2)} = \beta_i^+,$$

kde β_i^+ je některá z hodnot (186)+(260), (198), (199) a předpokládejme, že $g_i \geq \underline{\varepsilon}$, $i \in N$. Použijeme-li vztahy (S3a), (216) a předpoklady F2, F3, dostaneme

$$|g_{i+1}^T d_i| \leq \varepsilon_3 |g_i^T d_i| = \varepsilon_3 g_i^T g_i \leq \varepsilon_3 \bar{g}^2 \quad (278)$$

Podle lemmatu 27 platí $|\beta_i^+| \leq |\beta_i| \leq C_2 \|s_i\|$, což spolu s (278) dává

$$\|d_{i+1}^{(1)}\| \leq \left(1 + |\beta_i^+| \frac{|g_{i+1}^T d_i|}{g_{i+1}^T g_{i+1}}\right) \|g_{i+1}\| \leq \left(1 + C_2 D \frac{\varepsilon_3 \bar{g}^2}{\underline{\varepsilon}^2}\right) \bar{g} \triangleq C_1.$$

Jsou tedy splněny předpoklady lemmatu 23, takže platí (267), což je podle poznámky 94 ve sporu s nerovností (36). \square

Věta 74. *Uvažujme metodu sdružených gradientů danou předpisem (224), kde $\beta_i = \beta_i^+$ je některá z hodnot (186)+(260), (198) a ζ_i je hodnota určená vztahem (225) s $p_i = y_i$, přičemž $\zeta_i = 0$, pokud $\beta_i^+ = 0$. Pak, splňuje-li funkce $F : \mathcal{D} \rightarrow \mathbb{R}$ předpoklady F1, F2, F3 a používáme-li při výběru délky kroku zobecněnou Wolfeho podmínku, je tato metoda globálně konvergentní.*

Důkaz Položme

$$d_{i+1}^{(1)} = -g_{i+1} - \zeta_i y_i, \quad \beta_i^{(2)} = \beta_i^+$$

a předpokládejme, že $g_i \geq \underline{\varepsilon}$, $i \in N$.

(a) Nechť β_i^+ je některá z hodnot (198) a ζ_i je hodnota určená podle vzorce (225) s $p_i = y_i$, přičemž $\zeta_i = 0$, pokud $\beta_i^+ = 0$. Pak, pokud $\zeta_i \neq 0$, platí (226), Nerovnost (278) spolu s nerovnostmi uvedenými v části (b) důkazu lemmatu 27 implikují, že pro libovolnou hodnotu ζ_i , určenou podle vzorců (226), platí

$$|\zeta_i| \leq \frac{\varepsilon_3 \bar{g}^2}{(1 - \varepsilon_2) \underline{\varepsilon}^2}. \quad (279)$$

(b) Necht' β_i^+ je některá z hodnot (186)+(260), a ζ_i je hodnota určená podle vzorce (225) s $p_i = y_i$, přičemž $\zeta_i = 0$, pokud $\beta_i^+ = 0$. Pak, pokud $\zeta_i \neq 0$, použitím nerovností (264) a (279) dostaneme

$$|\zeta_i| \leq C, \quad C = \frac{\varepsilon_3 \bar{g}^2}{(1-\eta)(1-\varepsilon_2)\underline{d}\underline{\varepsilon}^2}.$$

(c) Použijeme-li (a) a (b), můžeme psát

$$\|d_{i+1}^{(1)}\| \leq \|g_{i+1}\| + |\zeta_i| \|y_i\| \leq \|g_{i+1}\| + C \|g_{i+1} - g_i\| \leq (1+2C)\bar{g} \triangleq C_1.$$

Jelikož podle lemmatu 27 platí $|\beta_i^+| \leq |\beta_i| \leq C_2 \|s_i\|$, jsou splněny předpoklady lemmatu 23, takže platí (267), což je podle poznámky 94 ve sporu s nerovností (36). \square

Lemma 28. *Uvažujme spádovou metodu sdružených gradientů používající při výběru délky kroku slabou Wolfeho podmínku, předpokládejme že funkce $F : \mathcal{D} \rightarrow \mathbb{R}$ splňuje podmínky F1, F2, F3 a označme β_i některou z hodnot (231), (232)+(260), (233), (234), (235)+(260), (236) (kromě hodnot β_i^{PRD} , β_i^{FRD} , β_i^{PPD}), kde $0 \leq \lambda_i \leq \bar{\lambda}$. Pak, pokud $g_i \geq \underline{\varepsilon}$, $i \in N$, existuje konstanta $C > 0$ taková, že $|\beta_i| \leq C \|s_i\|$, $i \in N$.*

Důkaz (a) Použijeme-li nerovnosti $\|g_{i+1}\| \leq \bar{g}$, $\|g_i\| \leq \bar{g}$, $\|y_i\| = \|g(x_i + s_i) - g(x_i)\| \leq \bar{G} \|s_i\|$, $\|s_i\| \leq D$ a nerovnost (262), dostaneme

$$\begin{aligned} \|y_i\|^2 &= \|g_{i+1} - g_i\| \|y_i\| \leq 2\bar{g}\bar{G} \|s_i\|, \\ g_{i+1}^T g_{i+1} &\leq \frac{\bar{g}\bar{G}}{1-\eta} \|s_i\|, \end{aligned}$$

$$\|y_i - s_i\|^2 = \|g_{i+1} - g_i - s_i\| \|y_i - s_i\| \leq (2\bar{g} + D)(\bar{G} + 1) \|s_i\|$$

(b) Použijeme-li (S3a), můžeme psát

$$g_{i+1}^T d_i \geq \varepsilon_2 g_i^T d_i = -\varepsilon_2 y_i^T d_i + \varepsilon_2 g_{i+1}^T d_i,$$

neboli $(1-\varepsilon_2)g_{i+1}^T d_i \geq -\varepsilon_2 y_i^T d_i$, což po úpravě dává

$$g_{i+1} d_i \geq -\frac{\varepsilon_2}{1-\varepsilon_2} y_i^T d_i.$$

Jelikož $g_i^T d_i < 0$, můžeme psát $g_{i+1}^T d_i = y_i^T d_i + g_i^T d_i \leq y_i^T d_i$, což spolu s předchozí nerovností dává

$$\left| \frac{g_{i+1}^T d_i}{y_i^T d_i} \right| \leq \max\left(\frac{\varepsilon_2}{1-\varepsilon_2}, 1\right).$$

Podle (S3a) navíc platí $|g_{i+1}^T d_i / g_i^T d_i| \leq \varepsilon_3$.

(c) Uvažované hodnoty parametru β_i obsahují dva členy. První člen nabývá hodnot (185), (186)+(260), (187) a jeho absolutní hodnota splňuje podle lemmatu 24 nerovnost (275). Druhý člen je λ násobkem součinu dvou zlomků. První zlomek lze podle (a) a podle části (b) důkazu lemmatu 27 omezit výrazem $C_a \|s_i\|$, kde

$$C_a = \frac{(2\bar{g} + D)(\bar{G} + 1)}{(1-\eta)(1-\varepsilon_2)\underline{d}\underline{\varepsilon}^2}.$$

Druhý zlomek lze podle (b) omezit konstantou

$$C_b = \max\left(\frac{\varepsilon_2}{1-\varepsilon_2}, 1, \varepsilon_3\right).$$

Platí tedy

$$|\beta_i| \leq C \|s_i\|, \quad C = C_2 + \bar{\lambda} C_a C_b, \quad C_2 = \frac{\bar{g}(\bar{G} + 1)}{(1-\eta)(1-\varepsilon_2)\underline{d}\underline{\varepsilon}^2}. \quad (280)$$

□

V lemmatu 28 neuvažujeme hodnoty β_i^{PRD} , β_i^{FRD} a β_i^{PPD} . Je to proto, že absolutní hodnotu podílu $|g_i^T d_i|/g_i^T g_i$ nelze shora ohraničit, neboť nemáme k dispozici nerovnost opačnou k (214) (například rovnost (216)).

Věta 75. Uvažujme metodu sdružených gradientů danou předpisem $d_{i+1} = \vartheta_i g_{i+1} + \beta_i^+ d_i$, $\beta_i^+ = \max(0, \beta_i)$, kde:

- (a) β_i je některá z hodnot (231), (232)+(260), (233) (kromě hodnot β_i^{PRD} , β_i^{FRD} , β_i^{PPD}), kde $1/4 < \underline{\lambda} \leq \lambda \leq \bar{\lambda}$ a $\vartheta_i = 1$.
(b) β_i je některá z hodnot (234), (235)+(260), (236) (kromě hodnot β_i^{PRD} , β_i^{FRD} , β_i^{PPD}), kde $1/4 < \underline{\lambda} \leq \lambda \leq \bar{\lambda}$ a ϑ_i je odpovídající hodnota určená podle (221), přičemž $\vartheta_i = 1$, pokud $\beta_i^+ = 0$.

Pak, splňuje-li funkce $F : \mathcal{D} \rightarrow R$ předpoklady $F1$, $F2$, $F3$ a používáme-li při výběru délky kroku zobecněnou Wolfeho podmínku, je tato metoda globálně konvergentní. Pokud $\beta_i = \beta_i^{HSD}$, $\beta_i = \beta_i^{DYD}$, $\beta_i = \beta_i^{HPD}$, stačí použít slabou Wolfeho podmínku.

Důkaz Položme

$$d_{i+1}^{(1)} = -\vartheta_i g_{i+1}, \quad \beta_i^{(2)} = \beta_i^+,$$

kde $\beta_i^+ = \max(0, \beta_i)$ a β_i je některá z hodnot uvedených v dokazovaném tvrzení, a předpokládáme, že $g_i \geq \underline{\varepsilon}$, $i \in N$. Podle lemmatu 21 je splněna nerovnost (228), takže uvažovaná metoda je spádová.

(a) Jelikož $\vartheta_i = 1$, můžeme psát $\|d_{i+1}^{(1)}\| = \|g_{i+1}\|$ a podle lemmatu 28 platí $|\beta_i^{(2)}| \leq C\|s_i\|$. Jsou tedy splněny předpoklady lemmatu 26, takže uvažovaná metoda je globálně konvergentní.

(b) Zřejmě $\vartheta_i^{HS} = 1$. Stačí tedy vyšetřit případ, kdy $\vartheta_i = \vartheta_i^{LS}$. Použijeme-li stejný postup jako v části (b) důkazu věty 70, dostaneme $0 < (1 - \varepsilon_2) \leq \vartheta_i \leq (1 + \varepsilon_3)$, takže $\|d_{i+1}^{(1)}\| = \vartheta_i \|g_{i+1}\| \leq (1 + \varepsilon_3)\bar{g}$. Jelikož platí i (280), jsou splněny předpoklady lemmatu 26, takže uvažovaná metoda je globálně konvergentní. □

Věta 76. Uvažujme metodu sdružených gradientů danou předpisem

$$d_1 = -g_1 \quad \text{a} \quad d_{i+1} = -g_{i+1} + \max(0, \beta_i^{KD}) d_i - \zeta_i^{KD} y_i,$$

kde $0 < \underline{\rho} \leq \rho_i \leq \bar{\rho}$ a $0 \leq \mu_i \leq \bar{\mu} \leq 1$. Pak, splňuje-li funkce $F : \mathcal{D} \rightarrow R$ předpoklady $F1$, $F2$, $F3$ a používáme-li při výběru délky kroku slabou Wolfeho podmínku, je tato metoda globálně konvergentní.

Důkaz Položme

$$d_{i+1}^{(1)} = -g_{i+1} - \zeta_i^{KD} y_i, \quad \beta_i^{(2)} = \max(0, \beta_i^{KD}),$$

kde β_i^{KD} a ζ_i^{KD} jsou hodnoty určené podle vzorce (252), a předpokládáme, že $g_i \geq \underline{\varepsilon}$, $i \in N$. Druhý vzorec v (252) se liší od prvního vzorce v (226) pouze tím, že parametr ζ_i je vynásoben číslem $\mu_i \leq 1$. Podle (279) tedy existuje konstanta $C_1 > 0$ taková, že $\|d_{i+1}^{(1)}\| \leq C_1$. Položme $\alpha_i \rho_i = \lambda_i y_i^T y_i / y_i^T d_i$. Pak první vzorec v (252) se od prvního vzorce v (231) liší pouze tím, že hodnota $\lambda_i > 0$ je nahrazena hodnotou $\lambda_i + 1 > 1$. Podle lemmatu 28 tedy existuje konstanta $C > 0$ taková, že $|\beta_i^{(2)}| \leq C\|s_i\|$. Jsou tedy splněny předpoklady lemmatu 26, takže uvažovaná metoda je globálně konvergentní. □

Věta 77. Uvažujme metodu sdružených gradientů danou předpisem

$$d_1 = -g_1 \quad \text{a} \quad d_{i+1} = -g_{i+1} + \max(0, \beta_i^{DK}) s_i,$$

kde $\rho_i > 0$ je některá z hodnot (247) s $\lambda_i \geq 1$. Pak, splňuje-li funkce $F : \mathcal{D} \rightarrow R$ předpoklady $F1$, $F4$, $F5$ a používáme-li při výběru délky kroku slabou Wolfeho podmínku, je tato metoda globálně konvergentní.

Důkaz Položme

$$d_{i+1}^{(1)} = -g_{i+1}, \quad \beta_i^{(2)} = \max(0, \beta_i^{DK}),$$

kde β_i^{DK} je hodnota určená podle vzorce (257), a předpokládáme, že $g_i \geq \underline{\varepsilon}$, $i \in N$. Hodnota β_i^{DK} se od hodnoty β_i^{KD} liší tím, že obsahuje nový člen, pro který platí

$$\left| \frac{d_i^T g_{i+1}}{d_i^T d_i} \right| = \left| \frac{s_i^T g_{i+1}}{y_i^T d_i} \right| \frac{y_i^T s_i}{s_i^T s_i} \leq \frac{\bar{g} \|s_i\|}{y_i^T d_i} \bar{G} \leq \frac{\bar{g} \bar{G}}{(1 - \varepsilon_2) \underline{d} \underline{\varepsilon}^2} \|s_i\| \triangleq C_3 \|s_i\|$$

(používáme nerovnosti z části (b) důkazu lemmatu 27). Použijeme-li odhad $|\beta_i^{KD}| \leq C \|s_i\|$, získaný v důkazu věty 76, dostaneme

$$|\beta_i^{(2)}| \leq |\beta_i^{KD}| + \left| \frac{d_i^T g_{i+1}}{d_i^T d_i} \right| \leq (C + C_3) \|s_i\|.$$

Jelikož $\|d_{i+1}^{(1)}\| = \|g_{i+1}\| \leq \bar{g}$, jsou splněny předpoklady lemmatu 26, takže uvažovaná metoda je globálně konvergentní. \square

3.6 Implementace metod sdružených gradientů

Existuje řada dalších modifikací základních metod sdružených gradientů, z nichž některé se jen nepatrně liší od modifikací uvedených v oddílu 3.4 a jiné, ač teoreticky podložené, nejsou efektivní pro praktické výpočty. Jedna z poměrně účinných úprav, založená na myšlenkách podobných těm, které vedou na (242), používá parametry

$$\begin{aligned} \beta_i^{HSY} &= \frac{\|g_{i+1}\|^2 - |g_{i+1}^T g_i|}{y_i^T d_i + \mu_i \max(0, g_{i+1}^T d_i)}, \\ \beta_i^{PRY} &= \frac{\|g_{i+1}\|^2 - |g_{i+1}^T g_i|}{g_i^T g_i + \mu_i \max(0, g_{i+1}^T d_i)}, \\ \beta_i^{LSY} &= \frac{\|g_{i+1}\|^2 - |g_{i+1}^T g_i|}{|g_i^T d_i| + \mu_i \max(0, g_{i+1}^T d_i)} \end{aligned} \quad (281)$$

(Y – Yu, Zhao, Wei [233]). Použití absolutní hodnoty v čitatelích je podstatné. Odstraníme-li absolutní hodnotu, dostaneme metody (185) s upravenými jmenovateli, které jsou méně účinné než metody (185) s původními jmenovateli.

Další metody sdružených gradientů lze získat použitím zobecněných kvazinevtonovských podmínek. Zobecněné kvazinevtonovské podmínky jsou podrobně studovány v oddílu 4.8. Zde uvedeme pouze základní myšlenky. Ukážeme, jak lze zobecnit metodu DL, která byla odvozena pomocí standardní kvazinevtonovské podmínky $H_{i+1} y_i = s_i$.

Poznámka 95. Jednou z možností je použít kvazinevtonovskou podmínku $H_{i+1} \tilde{y}_i = s_i$, kde $\tilde{y}_i = y_i + \tau_i s_i$. Pak

$$d_1 = -g_1 \quad \text{a} \quad d_{i+1} = -g_{i+1} + \tilde{\beta}_i^{DL} d_i \quad \text{pro} \quad i \in N,$$

kde

$$\tilde{\beta}_i^{DL} = \frac{\tilde{y}_i^T g_{i+1} - s_i^T g_{i+1}}{\tilde{y}_i^T d_i} = \tilde{\beta}_i^{HS} - \frac{s_i^T g_{i+1}}{\tilde{y}_i^T d_i} \quad (282)$$

Abychom dostali vhodné korekce, můžeme (tak jako v poznámce 188) použít některou z hodnot

$$\tau_i = \frac{2(F_i - F_{i+1}) + s_i^T g_{i+1} + s_i^T g_i}{\|s_i\|^2}, \quad (283)$$

$$\tau_i = \frac{6(F_i - F_{i+1}) + 3(s_i^T g_{i+1} + s_i^T g_i)}{\|s_i\|^2}. \quad (284)$$

Poznamenejme, že jmenovatel $s_i^T \tilde{y}_i$ v (282) je kladný, pokud $\tau_i > -s_i^T y_i / s_i^T s_i$, takže je výhodné parametr τ_i zvětšit (například položit $\tau_i = 0$), není-li tato nerovnost splněna.

Poznámka 96. Další možností je použít vícekrokovou kvazinevtonovskou podmínku $H_{i+1}\hat{y}_i = \hat{s}_i$, kde $\hat{y}_i = y_i + \lambda_i y_{i-1}$, $\hat{s}_i = s_i + \lambda_i s_{i-1}$ a $\lambda_i = 1/(\tau_i(\tau_i + 2))$ (poznámka 189). Pak

$$d_1 = -g_1 \quad \text{a} \quad d_{i+1} = -g_{i+1} + \hat{\beta}_i^{DL} d_i \quad \text{pro} \quad i \in N,$$

kde

$$\hat{\beta}_i^{DL} = \frac{\hat{y}_i^T g_{i+1} - \hat{s}_i^T g_{i+1}}{\hat{y}_i^T d_i} = \hat{\beta}_i^{HS} - \frac{\hat{s}_i^T g_{i+1}}{\hat{y}_i^T d_i}. \quad (285)$$

Parametr τ_i lze volit například podle vzorce $\tau_i = \|s_{i-1}\|/\|s_i\|$.

Poznámka 97. Účinnost metod sdružených gradientů lze zvýšit vhodným přerušováním iteračního procesu. Přerušování se provádí tak, že se po výpočtu směrového vektoru testuje splnění předepsané podmínky. Není-li tato podmínka splněna, nahradí se vypočtený směrový vektor záporně vzatým gradientem (což odpovídá volbě $\beta_i = 0$). Velmi vhodné je použít podmínku stejnoměrné spádovosti (S1b) a iterační proces přerušit, pokud neplatí

$$-g_{i+1}^T d_{i+1} \geq \varepsilon_0 \|g_{i+1}\| \|d_{i+1}\|, \quad (286)$$

kde $\varepsilon_0 > 0$ je nějaké malé číslo (například $\varepsilon_0 = 10^{-8}$). V poznámce 77 je uvedeno, že takto upravená metoda sdružených gradientů je globálně konvergentní, aniž by k přerušování docházelo příliš často. Používáme-li parametry (186), (232), (235), je výhodné testovat ortogonalitu gradientů. V tomto případě se iterační proces přerušit, pokud neplatí

$$|g_i^T g_{i+1}| \leq \eta_2 \|g_{i+1}\| \|g_i\|. \quad (287)$$

kde hodnota η_2 závisí na zvolené Wolfeho podmínce. Také je možné testovat sdruženost směrových vektorů. V tomto případě se iterační proces přerušit, pokud neplatí

$$|y_i^T d_{i+1}| \leq \eta_1 \|d_{i+1}\| \|y_i\|, \quad (288)$$

kde hodnota η_1 závisí na zvolené Wolfeho podmínce. Je-li počet proměnných dostatečně velký, vyplatí se v případě parametrů (186), (232), (235) iterační proces přerušovat vždy po n krocích, počítaných od posledního přerušování (pak jsou splněny předpoklady věty 41).

Poznámka 98. Metody sdružených gradientů jsou velmi citlivé na výběr délky kroku. Použití slabé Wolfeho podmínky se standardními parametry $\varepsilon_1 = 0.0001$, $\varepsilon_2 = 0.9$ a $\varepsilon_3 = \infty$ je neefektivní. Mnohem výhodnější je používat silnou Wolfeho podmínku s parametry $\varepsilon_1 = 0.0001$ a $\varepsilon_3 = \varepsilon_2 = 0.1$. Kromě toho velmi záleží na volbě počáteční délky kroku α_i^1 . Je výhodné pokládat

$$\alpha_i^1 = \min(1, 2(F_i - F_{i-1})/d_i^T g_i, 2(\underline{F} - F_i)/d_i^T g_i),$$

kde \underline{F} je dolní odhad pro minimální hodnotu funkce F . Další hodnoty α_i^j , $j > 1$, se určují pomocí kubické extrapolace nebo interpolace. Metody sdružených gradientů negenerují tak kvalitní směrové vektory jako Newtonova metoda nebo metody s proměnnou metrikou a zaokrouhlovací chyby způsobují, že je někdy obtížné získat řešení s požadovanou přesností. Proto je třeba výběr délky kroku upravit použitím složitějších zastavovacích kritérií než jsou Wolfeho podmínky. Velmi efektivní proceduru pro výběr délky kroku, která je součástí programu CG-DESCENT, vyvinuli Hager a Zhang [106]. Tato procedura byla použita při testování metod sdružených gradientů v oddílu 3.7.

Algoritmus metody sdružených gradientů lze popsat zhruba takto:

Algoritmus 8. Data $\varepsilon_0 = 10^{-8}$, $\varepsilon_1 = 10^{-4}$, $\varepsilon_2 = 10^{-1}$, $\eta_1 = 0.05$, $\eta_2 = 0.5$, $\underline{\varepsilon} > 0$.

Krok 1 Zvolíme počáteční odhad $x_1 \in R^n$, vypočteme $F_1 := F(x_1)$, $g_1 := g(x_1)$ a položíme $i := 1$.

Krok 2 Pokud $\|g_i\| \leq \underline{\varepsilon}$ ukončíme výpočet. V opačném případě určíme směrový vektor pomocí zvolené metody sdružených gradientů a rozhodneme o přerušování iteračního procesu podle pokynů uvedených v poznámce 97. Rozhodneme-li se pro škálování, určíme škálovací koeficient $\gamma_i > 0$ podle poznámky 71 (obvykle se škálování neprovádí, takže $\gamma_i = 1$). Pokud $\gamma_i \neq 1$ vynásobíme směrový vektor d_i číslem γ_i .

Krok 3 Určíme délku kroku α_i tak aby byla splněna silná Wolfeho podmínka. Položíme $x_{i+1} := x_i + \alpha_i d_i$, vypočteme $F_{i+1} := F(x_{i+1})$, $g_{i+1} := g(x_{i+1})$.

Krok 4 Zvětšíme i o 1 a přejdeme na krok 2.

3.7 Numerické porovnání metod sdružených gradientů

V tomto oddílu uvedeme výsledky numerických testů, jejichž cílem je ukázat účinnost jednotlivých metod sdružených gradientů. Vybrali jsme pouze modifikace, které se jevíly nejučinnější. Ostatní metody byly také testovány, ale výsledky těchto testů nejsou uvedeny ve výsledných tabulkách.

K testování metod sdružených gradientů bylo použito 73 testovacích úloh s 10000 proměnnými (TEST12 z oddílu 1.5), které jsou uvedeny v [6] a lze je stáhnout z camo.ici.ro/neculai/ansoft.htm. Výsledky testů jsou prezentovány v první tabulce, která obsahuje celkové počty iterací NIT, funkčních hodnot NFV, gradientů NFG, jakož i celkový čas výpočtu. K výběru délky kroku byla použita procedura převzatá z programu CG-DESCENT.

K označení jednotlivých metod sdružených gradientů byly zvoleny řetězce znaků, kde M značí typ metody (za M se dosazuje HS, PR, LS, DY, FR, CD, HP, PP, LP) a kde význam ostatních znaků je uveden v následujícím seznamu

- M - Základní metody (179), (185), (186), (187).
- MS - Spádové metody používající vzorec (217).
- MI - Modifikované metody používající vzorce (218), (219), (221).
- MT - Spádové metody používající vzorce (224), (225), (226).
- MD - Spádové metody používající vzorce (179), (231), (232), (233).
- MDI - Modifikované spádové metody používající vzorce (218), (219), (221), (234), (235), (236).
- ML - Metody typu Dai-Liao používající vzorce (179), (246).
- MM - Modifikované metody používající vzorce (179), (242)

Znaménko + značí, že se hodnota β_i nahraňuje číslem $\max(0, \beta_i)$.

Testovací úlohy z [6] jsou sice rozsáhlé, ale méně obtížné. Proto jsme použili další sadu 73 testovacích funkcí o 1000 proměnných (TEST25 z oddílu 1.5), které jsou uvedeny v [144] (9 úloh ze sbírky TEST25 bylo vynecháno, protože je některá z testovaných metod nevyřešila). Výsledky nových testů jsou uvedeny v druhé tabulce, jejíž obsah má podobný význam jako obsah předchozí tabulky. V druhé tabulce nejsou uvedeny metody DY, FR, CD a jejich modifikace, neboť nedokázaly nalézt řešení všech 73 problémů.

Metoda	Metody typu HS		Metody typu PR		Metody typu LS	
	NIT - NFV - NFG	čas	NIT - NFV - NFG	čas	NIT - NFV - NFG	čas
M	73500 - 146562 - 82875	45.5	97522 - 153458 - 94111	52.5	90844 - 182707 - 98993	59.2
M+	64776 - 130153 - 70449	42.2	99012 - 199048 - 105904	52.2	109072 - 217871 - 122362	59.1
MS+	64267 - 127877 - 69952	39.4	81135 - 162484 - 85922	46.9	98472 - 197386 - 104029	54.6
MI+	64776 - 130153 - 70449	42.2	59242 - 118194 - 64077	37.5	92908 - 185231 - 97328	49.8
MT+	54197 - 109310 - 60435	38.2	78887 - 154099 - 98045	48.4	60850 - 122040 - 65886	38.4
MD+	63923 - 128143 - 69497	42.0	93105 - 187343 - 99545	51.3	70265 - 140260 - 74808	41.7
MDI+	63923 - 128143 - 69497	42.0	71623 - 140667 - 91332	46.0	83138 - 161521 - 101357	49.0
ML+	65197 - 130629 - 71040	42.2	76842 - 148778 - 97018	46.3	77947 - 156497 - 83805	46.3
MM	62598 - 124900 - 67430	39.0	63481 - 126236 - 68753	38.6	63597 - 126651 - 68208	37.7
Metoda	Metody typu DY		Metody typu FR		Metody typu CD	
	NIT - NFV - NFG	čas	NIT - NFV - NFG	čas	NIT - NFV - NFG	čas
M	72624 - 145100 - 78735	47.1	81152 - 162513 - 85939	48.0	87805 - 176088 - 92754	63.7
MS	85372 - 161985 - 105303	57.9	84886 - 170639 - 89805	68.1	69839 - 140434 - 74992	42.2
MI	72624 - 145100 - 78735	47.1	70155 - 141153 - 75368	49.1	83105 - 166870 - 88196	49.6
MT	85249 - 169741 - 95273	51.1	84001 - 175873 - 97099	63.8	88634 - 184105 - 102816	76.1
MD+	84267 - 170722 - 90918	52.5	82341 - 164020 - 88737	61.3	75449 - 151144 - 80078	46.6
MDI+	84267 - 170722 - 90918	52.5	81187 - 164149 - 87045	66.3	80027 - 161857 - 86512	55.1
Metoda	Metody typu HP		Metody typu PP		Metody typu LP	
	NIT - NFV - NFG	čas	NIT - NFV - NFG	čas	NIT - NFV - NFG	čas
M	94217 - 189553 - 105896	99.9	98579 - 195634 - 112126	52.3	89764 - 168900 - 115584	55.3
M+	75175 - 150631 - 81148	46.9	65729 - 132372 - 72109	40.6	85626 - 164338 - 106336	48.9
MS+	63356 - 126299 - 67971	39.6	65561 - 131168 - 70887	41.6	84874 - 170016 - 90408	50.0
MI+	75175 - 150631 - 81148	47.0	66181 - 133055 - 76592	43.6	68377 - 136899 - 73861	43.8
MT+	53245 - 107591 - 59446	39.3	77128 - 155885 - 84388	54.2	73569 - 147557 - 78856	44.7
MD+	67298 - 134304 - 72828	43.8	68450 - 138780 - 76567	44.3	68501 - 138216 - 75175	43.7
MDI+	67298 - 134304 - 72828	43.8	71206 - 143152 - 80100	47.7	69167 - 138243 - 75678	44.9

Tabulka 1: TEST12 – 73 úloh

Metoda	Metody typu HS		Metody typu PR		Metody typu LS	
	NIT - NFV - NFG	čas	NIT - NFV - NFG	čas	NIT - NFV - NFG	čas
M	180415 - 356820 - 189289	44.3	192559 - 378024 - 205888	48.9	183373 - 358893 - 198523	47.6
M+	177404 - 350275 - 187121	44.3	193256 - 380830 - 205681	47.6	168082 - 332005 - 178585	37.8
MS+	172989 - 341748 - 181636	44.2	176074 - 347721 - 185784	44.5	178542 - 350962 - 189409	46.0
MI+	177404 - 350275 - 187121	44.4	188245 - 369774 - 202312	48.3	177415 - 350384 - 187819	45.9
MT+	169096 - 333431 - 176767	38.7	166449 - 328628 - 175692	35.0	171611 - 335298 - 184615	38.6
MD+	184723 - 363463 - 195516	47.8	196565 - 386410 - 209068	49.1	179928 - 355002 - 189560	44.9
MDI+	184723 - 363463 - 195516	47.8	180829 - 356770 - 190564	45.4	182770 - 359600 - 194898	47.4
ML+	180151 - 356348 - 189308	44.5	169269 - 335000 - 179524	37.2	177867 - 351356 - 189243	45.0
MM	172571 - 338998 - 183992	45.3	187137 - 369122 - 201579	47.4	186313 - 367725 - 198195	45.5
Metoda	Metody typu HP		Metody typu PP		Metody typu LP	
	NIT - NFV - NFG	čas	NIT - NFV - NFG	čas	NIT - NFV - NFG	čas
M	177550 - 350250 - 188436	45.2	181377 - 357178 - 194646	46.9	190279 - 374119 - 203658	47.5
M+	170130 - 336539 - 178231	43.5	170629 - 336368 - 182559	37.7	198182 - 387620 - 213258	50.0
MS+	181742 - 358446 - 191016	45.5	181792 - 358098 - 191930	47.5	179386 - 353043 - 190938	45.8
MI+	170130 - 336539 - 178231	43.5	171369 - 338888 - 180437	44.1	177134 - 350693 - 184418	44.0
MT+	169960 - 336307 - 178765	39.5	166228 - 328024 - 176246	35.4	171784 - 335591 - 185189	38.4
MD+	187718 - 370074 - 198195	47.3	184662 - 367014 - 195265	45.8	187866 - 371548 - 197882	46.0
MDI+	187718 - 370074 - 198195	47.3	188003 - 369635 - 202390	48.8	190851 - 374267 - 203765	50.3

Tabulka 2: TEST25 – 73 úloh

Z údajů uvedených v těchto tabulkách lze vyvodit několik závěrů:

- Metody typu HS se zdají být poněkud účinnější než metody typu PR a LS. Metody typu DY, FR a CD se svou výkonností příliš neliší, což platí i pro metody typu HP, PP a LP.
- Metody typu HS se zdají být poněkud účinnější než metody HP. Metody PR a PP se svou výkonností příliš neliší, což platí i pro metody typu LS a LP.
- Metody typu DY, FR a CD dávají horší výsledky než ostatní metody. Testy uvedené v první tabulce vyžadovaly častější přerušování iteračního procesu, zejména kvůli ztrátě konjugovanosti. Tyto metody nevyřešily tři problémy ze sbírky použité k sestavení druhé tabulky (proto nejsou v této tabulce obsaženy).
- Modifikace M+ dává většinou lepší výsledky než základní metoda (s výjimkou PR a LS). Ještě lepší výsledky dává modifikace MS+ (opět s výjimkou PR a LS) a zejména modifikace MT+, která se zdá být nejefektivnější.
- Modifikace MS a MT nejsou vhodné pro metody DY, FR, a CD. Pro tyto metody se vyplácí používat modifikaci MI.
- Pro velmi rozsáhlé úlohy jsou metody sdružených gradientů poměrně spolehlivé a účinné.

3.8 Předpodmíněná metoda sdružených gradientů pro řešení soustav lineárních rovnic

Podle vět 49 a 58 je metoda sdružených gradientů zvláště vhodná k hledání minima ryze konvexní kvadratické funkce nebo, což je totéž, pro řešení soustavy lineárních rovnic se symetrickou pozitivně definitní maticí. Nyní budeme uvažovat kvadratickou funkci

$$Q(d) = g^T d + \frac{1}{2} d^T B d, \quad (289)$$

kteřá se používá k určení směrového vektoru v metodách spádových směrů (i v metodách s lokálně omezeným krokem popsanych v páté kapitole). V poznámce 70 jsme ukázali, že metodu sdružených gradientů lze předpokládat tak, že se místo kvadratické funkce $Q(d)$ minimalizuje kvadratická funkce

$$\tilde{Q}(\tilde{d}) = \tilde{g}^T \tilde{d} + \frac{1}{2} \tilde{d}^T \tilde{B} \tilde{d}, \quad (290)$$

kde $\tilde{d} = C^{1/2} d$, $\tilde{g} = C^{-1/2} g$ a $\tilde{B} = C^{-1/2} B C^{-1/2}$ (v poznámce 70 bylo použito označení $H = C^{-1}$). Matice C se vybírá tak, aby soustava lineárních rovnic $\tilde{B} \tilde{d} = -\tilde{g}$, definující minimum kvadratické funkce $\tilde{Q}(\tilde{d})$, byla co nejlépe podmíněná. Pokud $C \approx B$, platí $\tilde{B} \approx I$ a $\kappa(\tilde{B}) \approx 1$, což podle věty 58 zaručuje rychlou konvergenci metody.

Definice 37. *Nechť $B \in R^{n \times n}$, $C \in R^{n \times n}$ jsou symetrické pozitivně definitní matice a $g \in R^n$. Pak iterační proces používající rekurentní vztahy*

$$d_1 = 0, \quad g_1 = g, \quad p_1 = -C^{-1} g$$

a

$$\begin{aligned} q_i &= B p_i, & \alpha_i &= -p_i^T g_i / p_i^T q_i, \\ d_{i+1} &= d_i + \alpha_i p_i, & g_{i+1} &= g_i + \alpha_i q_i, \\ \beta_i &= g_{i+1}^T C^{-1} g_{i+1} / g_i^T C^{-1} g_i, & p_{i+1} &= -C^{-1} g_{i+1} + \beta_i p_i \end{aligned}$$

pro $1 \leq i \leq n$, nazveme předpodmíněnou metodou sdružených gradientů (s předpodmiňovačem C) pro řešení soustavy lineárních rovnic $Bd = -g$.

Poznámka 99. Některé vlastnosti nepředpodmíněné metody sdružených gradientů jsou ukázány v důkazu věty 49 (vztahy (181)–(183)). Analogické vztahy pro předpodmíněnou metodu sdružených gradientů

dostaneme formálně tak, že místo d , g , p , q a B dosazujeme $\tilde{d} = C^{1/2}d$, $\tilde{g} = C^{-1/2}g$, $\tilde{p} = C^{1/2}p$, $\tilde{q} = C^{-1/2}q$ a $\tilde{B} = C^{-1/2}BC^{-1/2}$. Platí

$$p_j^T g_i = 0, \quad (291)$$

$$g_j^T C^{-1} g_i = 0, \quad (292)$$

$$p_j^T B p_i = 0 \quad (293)$$

pro $1 \leq j < i \leq m$, kde m je index takový, že $p_i^T B p_i > 0$ pro $1 \leq i \leq m$. Tento postup budeme používat i nadále. Nejprve zformulujeme a dokážeme tvrzení pro $C = I$ a pak jako důsledek uvedeme tvrzení pro $C \neq I$.

Poznámka 100. Z definice 37 plyne, že

$$g_i = B d_i + g, \quad \text{kde} \quad d_i = \sum_{j=1}^{i-1} \alpha_j p_j, \quad (294)$$

což spolu s (291) dává

$$d_i^T (B d_i + g) = d_i^T g_i = \sum_{j=1}^{i-1} \alpha_j p_j^T g_i = 0. \quad (295)$$

Poznámka 101. Použijeme-li vztah (291), dostaneme $g_i^T C^{-1} g_i = (\beta_i p_{i-1} - p_i)^T g_i = -p_i^T g_i$, takže

$$\alpha_i = \frac{g_i^T C^{-1} g_i}{p_i^T B p_i}. \quad (296)$$

Tuto hodnotu budeme používat při vyšetřování vlastností předpokládaných metod sdružených gradientů. Pro praktické použití je však výhodnější hodnota uvedená v definici 37, která je méně citlivá na vliv zaokrouhlovacích chyb. Hodnota α_i realizuje přesný výběr délky kroku, neboť z definice 37 a vztahu (291) plyne

$$p_i^T g_{i+1} = p_i^T g_i + \alpha_i p_i^T q_i = p_i^T g_i - \frac{p_i^T g_i}{p_i^T q_i} p_i^T q_i = 0.$$

Jelikož podle definice 37 a vztahu (291) platí

$$-p_i^T g_i = -p_i^T \left(g + \sum_{j=1}^{i-1} \alpha_j B p_j \right) = -p_i^T g,$$

můžeme psát

$$\alpha_i = -\frac{p_i^T g_i}{p_i^T B p_i} = -\frac{p_i^T g}{p_i^T B p_i}. \quad (297)$$

Nejprve dokážeme monotonnost změny některých důležitých skalárních veličin (vzorec (301) je uveden v práci [43]). Budeme přitom používat označení $d_i(\alpha) = d_i + \alpha p_i$ pro $0 \leq \alpha \leq \alpha_i$, takže $d_{i+1} = d_i(\alpha_i)$.

Věta 78. *Aplikujeme-li předpokládanou metodu sdružených gradientů s $C = I$ na kvadratickou funkci $Q(d)$ a platí-li $g_j^T g_j > 0$, $p_j^T B p_j > 0$ pro $1 \leq j \leq i$, můžeme pro $0 < \alpha < \alpha_i$ psát*

$$Q(d_{i+1}) < Q(d_i(\alpha)) < Q(d_i), \quad (298)$$

$$g^T d_{i+1} < g^T d_i(\alpha) < g^T d_i, \quad (299)$$

$$\|d_{i+1}\| > \|d_i(\alpha)\| > \|d_i\|, \quad (300)$$

$$\frac{g^T d_{i+1}}{\|g\| \|d_{i+1}\|} > \frac{g^T d_i(\alpha)}{\|g\| \|d_i(\alpha)\|} > \frac{g^T d_i}{\|g\| \|d_i\|}. \quad (301)$$

Důkaz (a) Platí

$$\begin{aligned}
Q(d_i(\alpha)) &= g^T(d_i + \alpha p_i) + \frac{1}{2}(d_i + \alpha p_i)^T B(d_i + \alpha p_i) \\
&= Q(d_i) + \alpha(g + Bd_i)^T p_i + \frac{1}{2}\alpha^2 p_i^T B p_i \\
&= Q(d_i) - \alpha g_i^T g_i + \frac{1}{2}\alpha^2 p_i^T B p_i,
\end{aligned}$$

neboť $g + Bd_i = g_i$ podle (294) a $g_i^T p_i = -g_i^T g_i + \beta_{i-1} g_i^T p_{i-1} = -g_i^T g_i$ podle (291). Jelikož $p_i^T B p_i > 0$, je kvadratická funkce $Q(d_i(\alpha))$ ryze konvexní. Její derivace $Q'(d_i(\alpha)) = -g_i^T g_i + \alpha p_i^T B p_i$ je záporná pro $0 \leq \alpha < \alpha_i$ a nulová pro $\alpha = \alpha_i$, takže funkce $Q(d_i(\alpha))$ klesá pro $0 \leq \alpha < \alpha_i$ a nabývá svého minima pro $\alpha = \alpha_i$. Pro $\alpha = \alpha_i$ podle (296) s $C = I$ platí

$$\begin{aligned}
Q(d_{i+1}) &= Q(d_i) - \alpha_i g_i^T g_i + \frac{1}{2}\alpha_i^2 p_i^T B p_i = Q(d_i) - \frac{(g_i^T g_i)^2}{p_i^T B p_i} + \frac{1}{2} \frac{(g_i^T g_i)^2}{p_i^T B p_i} \\
&= Q(d_i) - \frac{1}{2} \frac{(g_i^T g_i)^2}{p_i^T B p_i}.
\end{aligned}$$

(b) Jelikož z (291)–(292) plyne

$$g_j^T p_i = -g_j^T g_i + \beta_{i-1} g_j^T p_{i-1} = \left(\prod_{k=j}^{i-1} \beta_k \right) g_j^T p_j = -\frac{g_i^T g_i}{g_j^T g_j} g_j^T (g_j - \beta_{j-1} p_{j-1}) = -g_i^T g_i$$

pro $1 \leq j < i$ a jelikož $g = g_1$, můžeme psát

$$g^T d_i(\alpha) = g^T d_i + \alpha g^T p_i = g^T d_i - \alpha g_i^T g_i.$$

Tato lineární funkce klesá pro $\alpha \geq 0$.

(c) Použijeme-li vztah (294), dostaneme

$$\begin{aligned}
d_i(\alpha)^T d_i(\alpha) &= (d_i + \alpha p_i)^T (d_i + \alpha p_i) = d_i^T d_i + \alpha^2 p_i^T p_i + 2\alpha d_i^T p_i \\
&= d_i^T d_i + \alpha^2 p_i^T p_i + 2\alpha \sum_{j=1}^{i-1} \alpha_j p_j^T p_i \\
&= d_i^T d_i + \alpha^2 p_i^T p_i + 2\alpha g_i^T g_i \sum_{j=1}^{i-1} \frac{p_j^T p_j}{p_j^T B p_j},
\end{aligned}$$

neboť pro $1 \leq j < i$ platí $\alpha_j = g_j^T g_j / p_j^T B p_j$ a

$$p_j^T p_i = p_j^T (-g_i + \beta_{i-1} p_{i-1}) = \beta_{i-1} p_j^T p_{i-1} = \left(\prod_{k=j}^{i-1} \beta_k \right) p_j^T p_j = \frac{g_i^T g_i}{g_j^T g_j} p_j^T p_j.$$

Tato kvadratická funkce roste pro $\alpha \geq 0$.

(d) Pro $1 \leq j \leq i$ můžeme psát

$$\frac{p_j}{\|g_j\|^2} = -\frac{g_j}{\|g_j\|^2} + \frac{p_{j-1}}{\|g_{j-1}\|^2} = -\sum_{k=1}^j \frac{g_k}{\|g_k\|^2},$$

takže

$$\begin{aligned}
-d_i(\alpha) &= -\sum_{j=1}^{i-1} \alpha_j p_j - \alpha p_i = \sum_{j=1}^{i-1} \alpha_j \|g_j\|^2 \left(\sum_{k=1}^j \frac{g_k}{\|g_k\|^2} \right) + \alpha \|g_i\|^2 \left(\sum_{k=1}^i \frac{g_k}{\|g_k\|^2} \right) \\
&= \alpha_1 \|g_1\|^2 \left(\frac{g_1}{\|g_1\|^2} \right) + \alpha_2 \|g_2\|^2 \left(\frac{g_1}{\|g_1\|^2} + \frac{g_2}{\|g_2\|^2} \right) + \cdots + \alpha \|g_i\|^2 \left(\frac{g_1}{\|g_1\|^2} + \frac{g_2}{\|g_2\|^2} + \cdots + \frac{g_i}{\|g_i\|^2} \right) \\
&= \sum_{j=1}^i \left(\sum_{k=j}^{i-1} \alpha_k \|g_k\|^2 + \alpha \|g_i\|^2 \right) \frac{g_j}{\|g_j\|^2}.
\end{aligned}$$

Použijeme-li (292) s $C = I$, dostaneme

$$d_i^T(\alpha) d_i(\alpha) = \sum_{j=1}^i \left(\sum_{k=j}^{i-1} \alpha_k \|g_k\|^2 + \alpha \|g_i\|^2 \right)^2 \frac{1}{\|g_j\|^2}$$

a

$$-g^T d_i(\alpha) = \sum_{k=1}^{i-1} \alpha_k \|g_k\|^2 + \alpha \|g_i\|^2,$$

takže

$$\frac{d_i^T(\alpha) d_i(\alpha)}{(g^T d_i(\alpha))^2} = \sum_{j=1}^i \left(\frac{\sum_{k=j}^{i-1} \alpha_k \|g_k\|^2 + \alpha \|g_i\|^2}{\sum_{k=1}^{i-1} \alpha_k \|g_k\|^2 + \alpha \|g_i\|^2} \right)^2 \frac{1}{\|g_j\|^2}.$$

Nyní použijeme toho, že racionální funkce $\varphi(t) = (a+t)/(b+t)$ je pro $a < b$ rostoucí (můžeme se o tom přesvědčit derivováním). Pro $0 < \alpha < \alpha_i$ tedy platí

$$\frac{\sum_{k=j}^i \alpha_k \|g_k\|^2}{\sum_{k=1}^i \alpha_k \|g_k\|^2} > \frac{\sum_{k=j}^{i-1} \alpha_k \|g_k\|^2 + \alpha \|g_i\|^2}{\sum_{k=1}^{i-1} \alpha_k \|g_k\|^2 + \alpha \|g_i\|^2} > \frac{\sum_{k=j}^{i-1} \alpha_k \|g_k\|^2}{\sum_{k=1}^{i-1} \alpha_k \|g_k\|^2},$$

což po dosazení dává

$$\frac{d_{i+1}^T d_{i+1}}{(g^T d_{i+1})^2} > \frac{d_i(\alpha)^T d_i(\alpha)}{(g^T d_i(\alpha))^2} > \frac{d_i^T d_i}{(g^T d_i)^2}$$

Bezprostředním použitím této nerovnosti dostaneme (301). □

Důsledek 4. *Aplikujeme-li předpokládanou metodu sdružených gradientů s pozitivně definitní maticí C na kvadratickou funkci $Q(d)$ a platí-li $g_j^T C^{-1} g_j > 0$, $p_j^T B p_j > 0$ pro $1 \leq j \leq i$, můžeme pro $0 < \alpha < \alpha_i$ psát*

$$Q(d_{i+1}) < Q(d_i(\alpha)) < Q(d_i),$$

$$g^T d_{i+1} < g^T d_i(\alpha) < g^T d_i,$$

$$\|d_{i+1}\|_C > \|d_i(\alpha)\|_C > \|d_i\|_C, \tag{302}$$

$$\frac{g^T d_{i+1}}{\|g\|_D \|d_{i+1}\|_C} > \frac{g^T d_i(\alpha)}{\|g\|_D \|d_i(\alpha)\|_C} > \frac{g^T d_i}{\|g\|_D \|d_i\|_C}, \tag{303}$$

kde $\|d\|_C^2 = d^T C d$ a $\|g\|_D^2 = g^T C^{-1} g$ (norma $\|\cdot\|_D$ je duální k normě $\|\cdot\|_C$).

Důkaz Stačí použít substituce uvedené v poznámce 99. □

Věta 79. *Jsou-li splněny předpoklady věty 78, platí*

$$-Q(d_{i+1}) \geq \frac{1}{2} \frac{\|g\|^2}{\|B\|}, \quad -g^T d_{i+1} \geq \frac{\|g\|^2}{\|B\|}, \quad \|d_{i+1}\| \geq \frac{\|g\|}{\|B\|}. \quad (304)$$

Je-li navíc matice B pozitivně definitní, platí

$$\|d_{i+1}\| \leq \frac{1}{\underline{\lambda}(B)} \|g\|, \quad -\frac{g^T d_{i+1}}{\|g\| \|d_{i+1}\|} \geq \frac{1}{\sqrt{\kappa(B)}}. \quad (305)$$

Důkaz (a) Protože

$$d_2 = d_1 + \alpha_1 p_1 = \frac{g_1^T g_1}{p_1^T B p_1} p_1 = -\frac{g^T g}{g^T B g} g,$$

platí

$$\begin{aligned} -Q(d_2) &= \frac{(g^T g)^2}{g^T B g} - \frac{1}{2} \frac{(g^T g)^2 g^T B g}{(g^T B g)^2} = \frac{1}{2} \frac{(g^T g)^2}{g^T B g} \geq \frac{1}{2} \frac{\|g\|^2}{\|B\|}, \\ -g^T d_2 &= \frac{(g^T g)^2}{g^T B g} \geq \frac{\|g\|^2}{\|B\|}, \quad \|d_2\| = \frac{g^T g}{g^T B g} \|g\| \geq \frac{\|g\|}{\|B\|}, \end{aligned}$$

takže podle (298)–(300) dostaneme (304).

(b) Je-li matice B pozitivně definitní, platí $p_j^T B p_j > 0$, kdykoliv $\|g_j\| > 0$, neboť z (291) plyne

$$p_j^T p_j = (-g_j + \beta_{j-1} p_{j-1})^T (-g_j + \beta_{j-1} p_{j-1}) = g_j^T g_j + \beta_{j-1}^2 p_{j-1}^T p_{j-1} \geq g_j^T g_j,$$

neboli $\|p_j\| \geq \|g_j\|$. Podle věty 49 existuje index $m \leq n$ takový, že $\|g_j\| > 0$ pro $1 \leq j \leq m$ a $g_{m+1} = 0$. Podle (300)–(301) můžeme pro $i \leq m$ psát

$$\|d_{i+1}\| \leq \|d_{m+1}\|, \quad \frac{g^T d_{i+1}}{\|g\| \|d_{i+1}\|} \leq \frac{g^T d_{m+1}}{\|g\| \|d_{m+1}\|}. \quad (306)$$

Jelikož $g_{m+1} = g + B d_{m+1} = 0$, je vektor d_{m+1} řešením soustavy rovnic $g + B d = 0$, takže lze psát $\|g\| = \|B d_{m+1}\| \geq \underline{\lambda}(B) \|d_{m+1}\|$, a podle věty 10 platí

$$-\frac{g^T d_{m+1}}{\|g\| \|d_{m+1}\|} \geq \frac{1}{\sqrt{\kappa(B)}}.$$

Po dosazení těchto vztahů do (306) dostaneme (305). □

Důsledek 5. *Jsou-li splněny předpoklady důsledku 4, platí*

$$-Q(d_{i+1}) \geq \frac{1}{2} \frac{\|g\|^2}{\kappa(C) \|B\|}, \quad -g^T d_{i+1} \geq \frac{\|g\|^2}{\kappa(C) \|B\|}, \quad \|d_{i+1}\| \geq \frac{\|g\|}{\kappa(C) \|B\|}. \quad (307)$$

Je-li navíc matice B pozitivně definitní, platí

$$\|d_{i+1}\| \leq \frac{\sqrt{\kappa(C)}}{\underline{\lambda}(B)} \|g\|, \quad -\frac{g^T d_{i+1}}{\|g\| \|d_{i+1}\|} \geq \frac{1}{\kappa(C) \sqrt{\kappa(B)}}. \quad (308)$$

Důkaz (a) Podobně jako v důkazu věty 79 dostaneme

$$-Q(d_2) = -\tilde{Q}(\tilde{d}_2) = \frac{1}{2} \frac{(\tilde{g}^T \tilde{g})^2}{\tilde{g}^T \tilde{B} \tilde{g}} \geq \frac{1}{2} \frac{\|\tilde{g}\|^2}{\|\tilde{B}\|} \geq \frac{1}{2} \frac{g^T C^{-1} g}{\|C^{-1}\| \|B\|} \geq \frac{1}{2} \frac{\|g\|^2}{\kappa(C) \|B\|},$$

$$-g^T d_2 = -\tilde{g}^T \tilde{d}_2 = \frac{(\tilde{g}^T \tilde{g})^2}{\tilde{g}^T \tilde{B} \tilde{g}} \geq \frac{\|g\|^2}{\kappa(C) \|B\|},$$

$$\|d_2\| \geq \frac{1}{\sqrt{\|C\|}} \|\tilde{d}_2\| \geq \frac{1}{\sqrt{\|C\|}} \frac{\|\tilde{g}\|}{\|\tilde{B}\|} \geq \frac{1}{\kappa(C)} \frac{\|g\|}{\|B\|},$$

což spolu s (298)–(300) dává (307).

(b) Jelikož pro $1 \leq i \leq m$ platí

$$\lambda(C) \|d_{i+1}\|^2 \leq d_{i+1}^T C d_{i+1} \leq \bar{\lambda}(C) \|d_{i+1}\|^2, \quad \frac{1}{\lambda(C)} \|g\|^2 \leq g^T C^{-1} g \leq \frac{1}{\lambda(C)} \|g\|^2$$

a tedy

$$\frac{1}{\kappa(C)} \|g\|^2 \|d_{i+1}\|^2 \leq g^T C^{-1} g d_{i+1}^T C d_{i+1} \leq \kappa(C) \|g\|^2 \|d_{i+1}\|^2,$$

můžeme podle (302)–(303) psát

$$\|d_{i+1}\|^2 \leq \frac{1}{\lambda(C)} d_{i+1}^T C d_{i+1} \leq \frac{1}{\lambda(C)} d_{m+1}^T C d_{m+1} \leq \kappa(C) \|d_{m+1}\|^2$$

a

$$\frac{(g^T d_{i+1})^2}{\|g\|^2 \|d_{i+1}\|^2} \geq \frac{1}{\kappa(C)} \frac{(g^T d_{i+1})^2}{g^T C^{-1} g d_{i+1}^T C d_{i+1}} \geq \frac{1}{\kappa(C)} \frac{(g^T d_{m+1})^2}{g^T C^{-1} g d_{m+1}^T C d_{m+1}} \geq \frac{1}{\kappa^2(C)} \frac{(g^T d_{m+1})^2}{\|g\|^2 \|d_{m+1}\|^2}.$$

Protože vektor d_{m+1} je řešením soustavy rovnic $g + B d = 0$, můžeme pokračovat stejným způsobem jako v důkazu věty 79. \square

Poznámka 102. Je-li matice C vybrána tak, že $\kappa(\tilde{B}) \leq \kappa(B)$ (což je účelem předpokmínění), můžeme nerovnost (308) nahradit nerovností

$$-\frac{g^T d_{i+1}}{\|g\| \|d_{i+1}\|} \geq \frac{1}{\sqrt{\kappa(B) \kappa(C)}},$$

neboť podle věty 79 platí

$$\begin{aligned} \frac{(g^T d_{i+1})^2}{\|g\|^2 \|d_{i+1}\|^2} &\geq \frac{1}{\kappa(C)} \frac{(g^T d_{i+1})^2}{g^T C^{-1} g d_{i+1}^T C d_{i+1}} = \frac{1}{\kappa(C)} \frac{(\tilde{g}^T \tilde{d}_{i+1})^2}{\tilde{g}^T \tilde{g} \tilde{d}_{i+1}^T \tilde{d}_{i+1}} \\ &\geq \frac{1}{\kappa(C)} \frac{(\tilde{g}^T \tilde{d}_{i+1})^2}{\tilde{g}^T \tilde{g} \tilde{d}_{m+1}^T \tilde{d}_{m+1}} \geq \frac{1}{\kappa(C) \kappa(\tilde{B})} \geq \frac{1}{\kappa(C) \kappa(B)} \end{aligned}$$

Zatím jsme se zabývali případem, kdy $p_j^T B p_j > 0$, $1 \leq j \leq i$. Nyní vyšetříme případ, kdy $p_j^T B p_j > 0$, $1 \leq j \leq i-1$ a $p_i^T B p_i \leq 0$.

Věta 80. Aplikujeme-li předpokmíněnou metodu sdružených gradientů s $C = I$ na kvadratickou funkci $Q(d)$ a platí-li $g_j^T g_j > 0$, $p_j^T B p_j > 0$ pro $1 \leq j \leq i-1$ a $g_i^T g_i > 0$, $p_i^T B p_i \leq 0$ můžeme pro $\alpha > 0$ psát

$$Q(d_i(\alpha)) < Q(d_i), \quad (309)$$

$$g^T d_i(\alpha) < g^T d_i, \quad (310)$$

$$\|d_i(\alpha)\| > \|d_i\|, \quad (311)$$

$$\frac{g^T d_i(\alpha)}{\|g\| \|d_i(\alpha)\|} > \frac{g^T d_i}{\|g\| \|d_i\|}. \quad (312)$$

Důkaz Podobně jako v části (a) důkazu věty 78 platí

$$Q(d_i(\alpha)) = Q(d_i) - \alpha g_i^T g_i + \frac{1}{2} \alpha^2 p_i^T B p_i \leq Q(d_i) - \alpha g_i^T g_i$$

neboť $p_i^T B p_i \leq 0$. Lineární funkce na pravé straně této nerovnosti klesá pro $\alpha \geq 0$. Zbytek důkazu je totožný s částmi (b)–(d) důkazu věty 78, neboť se v těchto částech nepoužívá výraz $p_i^T B p_i$. \square

Věta 80 má velký význam při vyšetřování nepřesných metod s lokálně omezeným krokem (oddíl 6.3), neboť ukazuje, že funkce $Q(d_i + \alpha p_i)$ klesá a norma $\|d_i + \alpha p_i\|$ roste se vzrůstající hodnotou parametru α i v případě, že $p_i^T B p_i < 0$ (pokud $p_j^T B p_j > 0$ pro $1 \leq j \leq i-1$). Hodnota funkce $Q(d_i + \alpha p_i)$ se tedy sníží, zvětšíme-li hodnotu parametru $\alpha > 0$ tak, aby platilo $\|d_i + \alpha p_i\| = \Delta$. Ve větě 80 je podstatné, že $\alpha > 0$. V dalším kroku metody sdružených gradientů bychom totiž dostali $\alpha_i = g_i^T C^{-1} g_i / p_i^T B p_i < 0$.

Používáme-li metodu sdružených gradientů pro výpočet směrového vektoru v metodách spádových směrů, je třeba výpočet ukončit pokud neplatí $p_i^T B p_i \geq \underline{c} p_i^T p_i$, kde \underline{c} je vhodně zvolená malá hodnota (v opačném případě bychom mohli dostat nevhodný směrový vektor, například takový, který by nebyl spádový). Jelikož podmínka $p_i^T B p_i \geq \underline{c} p_i^T p_i$ nemusí být splněna pro všechny indexy $1 \leq i \leq m$, nemůžeme použít nerovnosti (308). Platí však tato věta [200].

Věta 81. *Aplikujeme-li předpokmíněnou metodu sdružených gradientů s pozitivně definitní maticí C na kvadratickou funkci $Q(d)$ a jsou-li splněny nerovnosti $p_j^T B p_j \geq \underline{c} p_j^T p_j$ pro $1 \leq j \leq i$, platí (307) a*

$$\|d_{i+1}\| \leq \frac{n}{\underline{c}} \|g\|, \quad -\frac{g^T d_{i+1}}{\|g\| \|d_{i+1}\|} \geq \frac{\underline{c}}{n\kappa(C)\|B\|}. \quad (313)$$

Důkaz Nerovnosti (307) plynou bezprostředně z důsledku 5, neboť k jejich odvození není třeba předpokládat pozitivní definitnost matice B . Použijeme-li (297), dostaneme

$$d_{i+1} = \sum_{j=1}^i \alpha_j p_j = - \sum_{j=1}^i \frac{p_j^T g}{p_j^T B p_j} p_j = - \sum_{j=1}^i \frac{p_j p_j^T}{p_j^T B p_j} g,$$

takže

$$\|d_{i+1}\| \leq \sum_{j=1}^i \frac{\|p_j p_j^T\|}{p_j^T B p_j} \|g\| = \sum_{j=1}^i \frac{p_j^T p_j}{p_j^T B p_j} \|g\| \leq \frac{n}{\underline{c}} \|g\|.$$

Spojíme-li tuto nerovnost s druhou nerovností v (307), dostaneme

$$-\frac{g^T d_{i+1}}{\|d_{i+1}\| \|g\|} \geq \frac{\|g\|^2}{\kappa(C)\|B\|} \frac{\underline{c}}{n\|g\|^2} = \frac{\underline{c}}{n\kappa(C)\|B\|}.$$

\square

Poznámka 103. Je-li matice B pozitivně definitní, můžeme položit $\underline{c} = \underline{\lambda}(B)$, takže dostaneme

$$\|d_{i+1}\| \leq \frac{n}{\underline{\lambda}(B)} \|g\|, \quad -\frac{g^T d_{i+1}}{\|g\| \|d_{i+1}\|} \geq \frac{1}{n\kappa(B)\kappa(C)}.$$

Pokud $n < \sqrt{\kappa(C)}$, dává první nerovnost lepší odhad než odpovídající nerovnost v (308). Druhá nerovnost však dává vždy horší odhad než odpovídající nerovnost v (308).

Algoritmus předpokmíněné metody sdružených gradientů pro výpočet směrových vektorů v metodách spádových směrů lze popsat zhruba takto:

Algoritmus 9. Data $C \succ 0$, $\underline{c} > 0$, $0 < \omega < 1$, $m \geq n$ (obvykle $m = n + 3$).

Krok 1 Položíme $d := 0$, $r := -g$, $v := C^{-1}r$, $\sigma := r^T v$, $\bar{\sigma} := \sigma$, $p := r$ a $k := 1$.

Krok 2 Položíme $\rho := \sigma$, vypočteme vektor $q := Bp$ a číslo $\tau := p^T q$. Jestliže $\tau \geq \underline{c} p^T p$, přejdeme na krok 3. Pokud $k = 1$, položíme $d := -g$. Ukončíme výpočet.

Krok 3 Položíme $\alpha := \rho/\tau$. Položíme $d := d + \alpha p$, $r := r - \alpha q$, $v := C^{-1}r$ a $\sigma := r^T v$. Jestliže $\sigma \leq \omega^2 \bar{\sigma}$ nebo $k \geq m$, ukončíme výpočet.

Krok 5 Položíme $\beta := \sigma/\rho$, $p := r + \beta p$, $k := k + 1$ a přejdeme na krok 2.

Výpočet skončí buď v kroku 2 (matice B není pozitivně definitní) nebo v kroku 3 (je nalezeno řešení s požadovanou přesností nebo byl překročen povolený počet iterací).

Poznámka 104. Platí-li $\|B\| \leq \bar{B}$ a $\kappa(C) \leq \bar{\kappa}$, kde \bar{B} a $\bar{\kappa}$ jsou konstanty společné všem iteračním krokům metody spádových směrů, pak směrový vektor d , vypočtený algoritmem 9, splňuje podle věty 81 podmínku

$$-\frac{g^T d}{\|g\|\|d\|} \geq \frac{\underline{c}}{n\bar{\kappa}\bar{B}} \triangleq \varepsilon_0,$$

takže je stejnoměrně spádový a odpovídající metoda spádových směrů je globálně konvergentní. Algoritmus 9 lze tedy použít k realizaci globálně konvergentní modifikované Newtonovy metody spádových směrů.

Metodu sdružených gradientů můžeme použít k určení spádového směru a směru se zápornou křivostí v metodách spádových párů popsaných v oddílu 2.6. V tomto případě metodu sdružených gradientů přerušíme až tehdy, když $|p_i^T B p_i| < \underline{c} p_i^T p_i$. Pak položíme

$$d = + \sum_{j \in I_+} \alpha_j p_j = \sum_{j \in I_+} \frac{g_j^T C^{-1} g_j}{|p_j^T B p_j|} p_j, \quad I_+ = \{j : 1 \leq j < i, p_j^T B p_j > 0\}, \quad (314)$$

$$z = - \sum_{j \in I_-} \alpha_j p_j = \sum_{j \in I_-} \frac{g_j^T C^{-1} g_j}{|p_j^T B p_j|} p_j, \quad I_- = \{j : 1 \leq j < i, p_j^T B p_j < 0\}, \quad (315)$$

přičemž $d = 0$, pokud $I_+ = \emptyset$, a $z = 0$, pokud $I_- = \emptyset$. Jestliže $|p_1^T B p_1| < \underline{c} p_1^T p_1$ (takže $I_+ \cup I_- = \emptyset$), pokládáme $d = -g$ a $z = 0$.

Lemma 29. *Aplikujeme-li předpokládanou metodu sdružených gradientů s pozitivně definitní maticí C na kvadratickou funkci (289) a jsou-li vektory d a z určeny podle (314) a (315), kde $I_+ \cup I_- \neq \emptyset$, platí*

$$-g^T(d+z) \geq \frac{\|g\|^2}{\kappa(C)\|B\|}, \quad \|d+z\| \leq \frac{n}{\underline{c}}\|g\|. \quad (316)$$

Důkaz (a) Podobně jako v části (b) důkazu věty 78 dostaneme

$$-g^T(d+z) = - \sum_{j=1}^i |\alpha_j| g^T p_j = \sum_{j=1}^i |\alpha_j| g_j^T C^{-1} g_j,$$

takže jako v části (a) důkazu důsledku 5 platí

$$-g^T(d+z) \geq |\alpha_1| g_1^T C^{-1} g_1 = \frac{(g^T C^{-1} g)^2}{g^T C^{-1} B C^{-1} g} = \frac{(\tilde{g}^T \tilde{g})^2}{\tilde{g}^T \tilde{B} \tilde{g}} \geq \frac{\|g\|^2}{\kappa(C)\|B\|}$$

(b) Podobně jako v důkazu věty 81 dostaneme

$$d + z = \sum_{j=1}^i |\alpha_j| p_j = - \sum_{j=1}^i \frac{p_j^T g}{|p_j^T B p_j|} p_j = - \sum_{j=1}^i \frac{p_j p_j^T}{|p_j^T B p_j|} g,$$

takže

$$\|d + z\| \leq \sum_{j=1}^i \frac{\|p_j p_j^T\|}{|p_j^T B p_j|} \|g\| = \sum_{j=1}^i \frac{p_j^T p_j}{|p_j^T B p_j|} \|g\| \leq \frac{n}{\underline{c}} \|g\|.$$

□

Věta 82. *Aplikujeme-li předpokmíněnou metodu sdružených gradientů s pozitivně definitní maticí C na kvadratickou funkci (289) a jsou-li vektory d a z určeny podle (314) a (315), kde $I_+ \cup I_- \neq \emptyset$, platí*

$$-g^T d \geq \frac{3}{4} \frac{\|g\|^2}{\kappa(C)\|B\|}, \quad \|d\| \leq \frac{n}{\underline{c}} \|g\|, \quad \text{pokud } I_+ \neq \emptyset \text{ a } Q(d) \leq Q(z), \quad (317)$$

a

$$-g^T z \geq \frac{1}{4} \frac{\|g\|^2}{\kappa(C)\|B\|}, \quad \|z\| \leq \frac{n}{\underline{c}} \|g\|, \quad \text{pokud } I_- \neq \emptyset \text{ a } Q(z) \leq Q(d). \quad (318)$$

Pokud $z \neq 0$, můžeme psát

$$\frac{z^T B z}{z^T z} \leq \frac{1}{4} \frac{\underline{c}^2}{n^2 \kappa(C)\|B\|^2} \lambda(B). \quad (319)$$

Důkaz (a) Použijeme-li (314) spolu se (293) a (297), dostaneme

$$\begin{aligned} Q(d) &= g^T \left(\sum_{j \in I_+} \alpha_j p_j \right) + \frac{1}{2} \left(\sum_{j \in I_+} \alpha_j p_j \right)^T B \left(\sum_{j \in I_+} \alpha_j p_j \right) \\ &= g^T \left(\sum_{j \in I_+} \alpha_j p_j \right) + \frac{1}{2} \left(\sum_{j \in I_+} \alpha_j^2 p_j^T B p_j \right) = \left(\sum_{j \in I_+} \alpha_j g^T p_j \right) - \frac{1}{2} \left(\sum_{j \in I_+} \alpha_j g^T p_j \right) = \frac{1}{2} g^T d \end{aligned}$$

a podobně z (315) plyne

$$Q(z) = \left(\sum_{j \in I_-} |\alpha_j| g^T p_j \right) + \frac{1}{2} \left(\sum_{j \in I_-} |\alpha_j| g^T p_j \right) = \frac{3}{2} g^T z.$$

Pokud $Q(d) \leq Q(z)$, platí $g^T d \leq 3g^T z$, neboli $4g^T d \leq 3g^T(d + z)$, což spolu s první nerovností v (316) dává první nerovnost v (317). Pokud $Q(z) \leq Q(d)$, platí $3g^T z \leq g^T d$, neboli $4g^T z \leq g^T(d + z)$, což spolu s první nerovností v (316) dává první nerovnost v (318).

(b) Druhé nerovnosti v (317) a (318) jsou bezprostředním důsledkem druhé nerovnosti v (316) (plyne to z části (b) důkazu lemmatu 29).

(c) Použijeme-li (318), dostaneme

$$z^T z \leq \frac{n^2}{\underline{c}^2} \|g\|^2 \quad \text{a} \quad z^T B z = g^T z \leq -\frac{1}{4} \frac{\|g\|^2}{\kappa(C)\|B\|}$$

(vztah $z^T B z = g^T z$ je odvozen v části (a)). Platí tedy

$$\frac{z^T B z}{z^T z} \leq -\frac{1}{4} \frac{\underline{c}^2 \|B\|}{n^2 \kappa(C)\|B\|^2}$$

a jelikož $-\|B\| \leq \underline{\lambda}(B) < 0$, dostaneme (319). \square

Algoritmus předpodmíněné metody sdružených gradientů pro výpočet spádových směrů a směrů se zápornou křivostí v metodách spádových párů lze popsat zhruba takto:

Algoritmus 10. Data $C \succ 0$, $\underline{c} > 0$, $0 < \omega < 1$, $m \geq n$ (obvykle $m = n + 3$).

Krok 1 Položíme $d := 0$, $z := 0$, $r := -g$, $v := C^{-1}r$, $\sigma := r^T v$, $\bar{\sigma} := \sigma$, $p := r$ a $k := 1$.

Krok 2 Položíme $\rho := \sigma$, vypočteme vektor $q := Bp$ a číslo $\tau := p^T q$. Jestliže $|\tau| \geq \underline{c} p^T p$, přejdeme na krok 3. Pokud $k = 1$, položíme $d := -g$. Ukončíme výpočet.

Krok 3 Položíme $\alpha := \rho/\tau$. Jestliže $\alpha > 0$, položíme $d := d + \alpha p$. Jestliže $\alpha < 0$, položíme $z := z - \alpha p$. Položíme $r := r - \alpha q$, $v := C^{-1}r$ a $\sigma := r^T v$. Jestliže $\sigma \leq \omega^2 \bar{\sigma}$ nebo $k \geq m$, ukončíme výpočet.

Krok 4 Položíme $\beta := \sigma/\rho$, $p := r + \beta p$, $k := k + 1$ a přejdeme na krok 2.

Poznámka 105. Platí-li $\|B\| \leq \bar{B}$ a $\kappa(C) \leq \bar{\kappa}$, kde \bar{B} a $\bar{\kappa}$ jsou konstanty společné všem iteračním krokům metody spádových směrů, pak dvojice vektorů $(d, z) \in R^n \times R^n$, vypočtená algoritmem 10, kde $B = G(x)$, je přijatelným spádovým párem pro funkci $F \in C^2 : D \rightarrow R$ v bodě x , přičemž platí (131) a (132), kde

$$\begin{aligned} \underline{d} &= \frac{3}{4\bar{\kappa}\bar{B}}, & \bar{d} &= \frac{n}{\underline{c}}, & \varepsilon_0 &= \frac{3\underline{c}}{4n\bar{\kappa}\bar{B}} \\ \underline{z} &= \frac{1}{4\bar{\kappa}\bar{B}}, & \bar{z} &= \frac{n}{\underline{c}}, & \delta_0 &= \frac{\underline{c}^2}{4n^2\bar{\kappa}\bar{B}^2}. \end{aligned}$$

Poznámka 106. Chceme-li použít metodu sdružených gradientů k určení spádového směrového vektoru, máme tyto tři možnosti: vektor d získaný algoritmem 9, vektor d získaný algoritmem 10 a vektor $d + z$ získaný algoritmem 10. Numerické testy ukazují, že nejvýhodnější volbou je vektor d získaný algoritmem 9. Tento směrový vektor je přinejmenším stejně dobrý jako ostatní dva, ale jeho výpočet spotřebuje méně iterací metody sdružených gradientů.

Poznámka 107. Určujeme-li spádový pár metodou sdružených gradientů, můžeme podmínky (139)–(140) nahradit podmínkami

$$s_i(\alpha) = \alpha d_i, \quad \text{pokud } Q_i(z_i) > Q_i(d_i), \quad (320)$$

$$s_i(\alpha) = \alpha z_i, \quad \text{pokud } Q_i(z_i) \leq Q_i(d_i). \quad (321)$$

V důkazu věty 82 je ukázáno, že $Q_i(d_i) = (1/2)g_i^T d_i$, takže $Q_i(z_i) \leq Q_i(d_i)$ implikuje

$$Q_i(z_i) \leq \frac{1}{2}g_i^T d_i \leq \frac{d}{2} \frac{g_i^T d_i}{\|d_i\|}.$$

Tuto nerovnost můžeme použít v částech (b) a (c) důkazu věty 36 (kde položíme $\underline{c} = \underline{d}/2$).

4 Metody s proměnnou metrikou

Metody s proměnnou metrikou patří mezi neefektivnější metody pro řešení optimalizačních úloh menšího rozměru (do 250 proměnných) s hustou Hessovou maticí. Tyto metody jsou založeny na aktualizaci matic aproximujících Hessovu matici nebo její inverzi. Aktualizace mají hodnotu nanejvýš 2 a vybírají se tak, aby byla splněna standardní nebo zobecněná kvazinevtonovská podmínka, přičemž je kladen důraz na to aby metoda našla minimum ryze konvexní kvadratické funkce po konečném počtu kroků.

První metodu s proměnnou metrikou (metodu DFP) popsal Davidon ve své (prakticky nedostupné) práci z roku 1959, která v tehdejší době nebyla přijata k časopisecké publikaci. Teprve později, po vydání článku [76], se metody s proměnnou metrikou dostaly do popředí zájmu a v roce 1991 (32 let po napsání výzkumné zprávy) vyšel původní Davidonův text v prvním čísle časopisu SIAM Journal on Optimization [51]. Brzy se ukázalo, že existuje jednoparametrická třída metod s proměnnou metrikou (Broydenova třída [19]), která obsahuje metody účinnější než je metoda DFP, a pro další zvýšení účinnosti byly metody s proměnnou metrikou různě modifikovány (škálování [174] a korekce [10]).

V oddílech 4.1–4.8 se budeme zabývat základními metodami s proměnnou metrikou, patřícími do Broydenovy třídy, a jejich modifikacemi. V oddílu 4.9 budeme vyšetřovat Davidonovu třídu metod s proměnnou metrikou.

4.1 Základní vlastnosti metod s proměnnou metrikou

Definice 38. Řekneme, že metoda spádových směrů (definice 19) je metodou s proměnnou metrikou, jestliže

$$d_i = -H_i g_i, \quad (322)$$

kde H_i , $i \in N$, jsou symetrické pozitivně definitní matice konstruované podle rekurentního vztahu

$$H_{i+1} = \gamma_i (H_i + U_i M_i U_i^T), \quad (323)$$

kde $U_i \in R^{n \times 2}$, $M_i \in R^{2 \times 2}$ a $\gamma_i > 0$, a vyhovující podmínce

$$H_{i+1} y_i = \rho_i s_i, \quad (324)$$

kde $y_i = g_{i+1} - g_i$, $s_i = x_{i+1} - x_i = \alpha_i d_i$ a $\rho_i > 0$.

Poznámka 108. Matice H_{i+1} se získává z matice H_i aktualizací jejíž hodnota je nanejvýš 2. Neefektivnější metody s proměnnou metrikou patří do Broydenovy třídy, která je charakterizovaná výběrem $U_i = [s_i, H_i y_i]$. Podmínka (324) se nazývá (zobecněnou) kvazinevtonovskou podmínkou (předpokládáme, že $s_i \neq 0$ a $y_i \neq 0$, neboť v opačném případě nemá podmínka (324) smysl). Původní metody s proměnnou metrikou byly navrženy s hodnotami $\gamma_i = 1$ a $\rho_i = 1$ (bez škálování a korekce). Jelikož efektivní škálování a vhodná korekce zlepšují účinnost metod s proměnnou metrikou, budeme vyšetřovat obecný případ, kdy $\gamma_i > 0$ a $\rho_i > 0$. Škálování s $\gamma_i \neq 1$ bylo poprvé použito v práci [174] a korekce s $\rho_i \neq 1$ v práci [9].

Vývoj metod s proměnnou metrikou byl motivován tím, že tyto metody, realizované jako metody spádových směrů s přesným výběrem délky kroku, najdou minimum kvadratické funkce po konečném počtu kroků.

Věta 83. (Kvadratické ukončení) Nechť x_i $i \in N$, je posloupnost generovaná metodou s proměnnou metrikou z Broydenovy třídy s přesným výběrem délky kroku (platí $d_i^T g_{i+1} = 0$, $i \in N$) aplikovaná na ryze konvexní kvadratickou funkci (151). Pak existuje index $m \leq n$ takový, že $g_{m+1} = 0$ a $x_{m+1} = x^*$.

Důkaz Předpokládejme, že $g_i \neq 0$, $1 \leq i \leq n$ (není-li tato podmínka splněna, platí $g_{m+1} = 0$ a $x_{m+1} = x^*$ pro nějaký index $m < n$). Dokážeme indukci, že pro libovolný index $1 \leq i \leq n$ je $d_i \neq 0$, $\alpha_i > 0$, přičemž

$$H_{i+1} y_j = \lambda_i^j s_j, \quad 1 \leq j \leq i, \quad (325)$$

$$d_j^T g_{i+1} = 0, \quad 1 \leq j \leq i, \quad (326)$$

$$d_j^T G d_i = 0, \quad 1 \leq j < i, \quad (327)$$

$$d_j^T y_i = y_j^T d_i = 0, \quad 1 \leq j < i, \quad (328)$$

kde $\lambda_i^j > 0$, $1 \leq j \leq i$ (viz (329)). Rovnosti (327) a (328) jsou ekvivalentní, neboť pro kvadratickou funkci (151) platí $y_i = g_{i+1} - g_i = G(x_{i+1} - x_i) = Gs_i = \alpha_i Gd_i$ a $\alpha_i > 0$. Z (322) a (327) plyne, že vektory d_i , $1 \leq i \leq n$, jsou nenulové a vzájemně sdružené (G -ortogonální), tudíž lineárně nezávislé, takže podle (326) nutně $g_{n+1} = 0$ a $x_{n+1} = x^*$. Pro $i = 1$ je $d_1^T g_1 = -g_1^T H_1 g_1 < 0$ (matice H_1 je pozitivně definitní), takže $d_1 \neq 0$ a $\alpha_1 > 0$. Nechť pro nějaký index $1 \leq i < n$ platí $d_j \neq 0$, $\alpha_j > 0$, pro $1 \leq j \leq i$, a $H_i y_j = \lambda_i^j s_j$, $d_j^T g_i = 0$, $d_j^T Gd_i = d_j^T y_i = y_j^T d_i = 0$, pro $1 \leq j < i$ (indukční předpoklad).

(a) Použijeme-li (323), dostaneme

$$H_{i+1} y_j = \gamma_i (H_i y_j + U_i^T M_i U_i^T y_j) = \gamma_i H_i y_j = \gamma_i \lambda_i^j s_j \stackrel{\Delta}{=} \lambda_{i+1}^j s_j,$$

pro $1 \leq j < i$, neboť podle indukčního předpokladu pro $1 \leq j < i$ platí $H_i y_j = \lambda_i^j s_j$ a

$$U_i^T y_j = [s_i, H_i y_i]^T y_j = \alpha_i [d_i^T y_j, \lambda_i^j y_i^T d_j] = 0.$$

Dále podle (324) platí $H_{i+1} y_i = \rho_i s_i \stackrel{\Delta}{=} \lambda_{i+1}^i s_i$, takže $H_{i+1} y_j = \lambda_{i+1}^j s_i$, $1 \leq j \leq i$.

(b) Zřejmě $d_j^T g_{i+1} = d_j^T g_i + d_j^T y_i = 0$ pro $1 \leq j < i$ (neboť podle indukčního předpokladu pro $1 \leq j < i$ platí $d_j^T g_i = 0$ a $d_j^T y_i = 0$). Z přesného výběru délky kroku plyne, že $d_i^T g_{i+1} = 0$. Platí tedy $d_j^T g_{i+1} = 0$ pro $1 \leq j \leq i$.

(c) Podle (322) je $g_{i+1}^T d_{i+1} = -g_{i+1}^T H_{i+1} g_{i+1} < 0$ takže $d_{i+1} \neq 0$ a $\alpha_{i+1} > 0$. Použijeme-li (322) spolu s (a), (b), dostaneme

$$y_j^T d_{i+1} = -y_j^T H_{i+1} g_{i+1} = -\lambda_{i+1}^j s_j^T g_{i+1} = -\lambda_{i+1}^j \alpha_j d_j^T g_{i+1} = 0$$

pro $1 \leq j \leq i$. □

Poznámka 109. Z části (a) důkazu věty 83 plyne, že pro $1 \leq j < i \leq n$ platí

$$\lambda_i^j = \left(\prod_{k=j}^{i-1} \gamma_k \right) \frac{\rho_j}{\gamma_j}. \quad (329)$$

Důsledek 6. Nechť jsou splněny předpoklady věty 83. Pak pro $1 \leq i < n$ tvoří vektory d_i a d_{i+1} bázi v $\mathcal{L}(U_i)$ a pro $1 \leq i < j \leq n$ platí

$$H_i g_j = \left(\prod_{k=1}^{i-1} \gamma_k \right) H_1 g_j. \quad (330)$$

Důkaz (a) Nechť $1 \leq i < n$ a v je libovolný vektor takový, že $v^T U_i = v^T [s_i, H_i y_i] = 0$ (takže v leží v ortogonálním doplňku podprostoru $\mathcal{L}(U_i)$). Pak $v^T d_i = v^T s_i / \alpha_i = 0$ a podle (322) a (323) platí

$$v^T d_{i+1} = -v^T H_{i+1} g_{i+1} = -\gamma_i v^T (H_i g_i + H_i y_i) = \gamma_i v^T (d_i - H_i y_i) = 0,$$

takže vektory d_i a d_{i+1} leží v $\mathcal{L}(U_i)$, a jelikož podle (327) jsou tyto vektory lineárně nezávislé, tvoří bázi v $\mathcal{L}(U_i)$.

(b) Pro $i = 1$ je rovnost (330) zřejmá. Nechť $1 < i < j \leq n$. Podle (326) platí $d_k^T g_j = 0$ a $d_{k+1}^T g_j = 0$ $\forall 1 \leq k < i < j$, což podle (a) dává $U_k^T g_j = 0$ $\forall 1 \leq k < i < j$. Několikánásobným použitím (323) pak dostaneme

$$H_i g_j = \gamma_{i-1} H_{i-1} g_j = \cdots = \left(\prod_{k=1}^{i-1} \gamma_k \right) H_1 g_j. \quad \square$$

Ukážeme nyní, že jsou-li splněny předpoklady věty 83, generují všechny metody s proměnnou metrikou z Broydenovy třídy stejnou posloupnost bodů x_i , $i \in N$.

Věta 84. *Nechť jsou splněny předpoklady věty 83. Pak všechny metody s proměnnou metrikou z Broydenovy třídy generují stejnou posloupnost bodů x_i , $i \in N$.*

Důkaz Protože, v případě ryze konvexní kvadratické funkce, přesný výběr délky kroku určuje posloupnost bodů x_i , $i \in N$, jednoznačně, nezávisle na velikosti směrových vektorů d_i , $i \in N$, stačí dokázat že příslušné směrové vektory jsou rovnoběžné. Uvažujme iterační procesy $x_{i+1} = x_i - \alpha_i H_i g_i$ a $\bar{x}_{i+1} = \bar{x}_i - \bar{\alpha}_i \bar{H}_i \bar{g}_i$, kde $\bar{x}_1 = x_1$ a $\bar{H}_1 = H_1$, určené dvěma metodami s proměnnou metrikou (lišícími se výběrem parametrů γ_i , ρ_i a matic M_i v (323) a (324)). Důkaz provedeme indukcí. Budeme předpokládat, že pro nějaký index $1 \leq i < n$ platí $\bar{d}_j \parallel d_j$ a $\mathcal{L}(\bar{U}_j) = \mathcal{L}(U_j) \forall 1 \leq j \leq i$ (a tudíž také $\bar{s}_j = s_j$ a $\bar{y}_j = y_j \forall 1 \leq j \leq i$, neboť přesný výběr délky kroku je jednoznačný). Platí to zcela jistě pro $i = 1$, neboť $\bar{g}_1 = g_1$ a $\bar{H}_1 = H_1$, takže $\bar{d}_1 = d_1$, $\bar{s}_1 = s_1$, $\bar{y}_1 = y_1$, $\bar{H}_1 y_1 = H_1 y_1$ a $\bar{U}_1 = U_1$.

(a) Podle důsledku 6 leží vektor d_{i+1} v $\mathcal{L}(U_i)$ a podle (328) platí $d_{i+1}^T y_i = 0$. Jelikož y_i neleží v ortogonálním doplňku podprostoru $\mathcal{L}(U_i)$ (neboť platí $s_i^T y_i > 0$) a $\mathcal{L}(U_i)$ má dimenzi 2, je směr vektoru d_{i+1} jednoznačně určen podprostorem $\mathcal{L}(U_i)$ a vektorem y_i . Stejně úvahy platí pro vektor \bar{d}_{i+1} . Jelikož $\mathcal{L}(\bar{U}_i) = \mathcal{L}(U_i)$ a $\bar{y}_i = y_i$, musí platit $\bar{d}_{i+1} \parallel d_{i+1}$ a tedy $\bar{s}_{i+1} = s_{i+1}$ a $\bar{y}_{i+1} = y_{i+1}$.

(b) Nechť $1 \leq j < i + 1$. Použijeme-li vztahy (325) a (328), dostaneme $y_j^T H_{i+1} y_{i+1} = \lambda_i^j \alpha_j d_j^T y_{i+1} = 0$ a podobně $\bar{y}_j^T \bar{H}_{i+1} \bar{y}_{i+1} = 0$, což spolu s $\bar{y}_j = y_j$ a $\bar{y}_{i+1} = y_{i+1}$ dává $y_j^T \bar{H}_{i+1} y_{i+1} = 0$. Platí tedy

$$y_j^T (\bar{H}_{i+1} - \lambda_i H_{i+1}) y_{i+1} = 0, \quad 1 \leq j < i + 1 \quad (331)$$

pro libovolné číslo $\lambda_i > 0$. Nechť $i + 1 < j \leq n$. Použijeme-li (330), můžeme psát

$$H_{i+1} y_j = \left(\prod_{k=1}^i \gamma_k \right) H_1 y_j \triangleq \omega_i H_1 y_j.$$

Protože $\bar{H}_1 = H_1$, $\mathcal{L}(\bar{U}_j) = \mathcal{L}(U_j)$ a $\bar{y}_j = y_j$, $1 \leq j \leq i$, platí také

$$\bar{H}_{i+1} y_j = \bar{H}_{i+1} \bar{y}_j = \left(\prod_{k=1}^i \bar{\gamma}_k \right) \bar{H}_1 \bar{y}_j \triangleq \bar{\omega}_i \bar{H}_1 \bar{y}_j = \bar{\omega}_i H_1 y_j,$$

což spolu s předchozí rovností dává

$$y_j^T (\bar{H}_{i+1} - \lambda_i H_{i+1}) y_{i+1} = 0, \quad i + 1 < j \leq n \quad (332)$$

pro $\lambda_i = \bar{\omega}_i / \omega_i$. Vektory y_j , $1 \leq j \leq n$ jsou lineárně nezávislé a podle (328) platí $y_j^T d_{i+1} = 0$ pro $1 \leq j < i + 1$ a $i + 1 < j \leq n$. Porovnáme-li tyto rovnosti s rovnostmi (331) a (332), vidíme, že vektory d_{i+1} a $(\bar{H}_{i+1} - \lambda_i H_{i+1}) y_{i+1}$ jsou rovnoběžné, takže vektor $\bar{H}_{i+1} \bar{y}_{i+1} = \bar{H}_{i+1} y_{i+1}$ je lineární kombinací vektorů d_{i+1} a $H_{i+1} y_{i+1}$, což spolu s $\bar{d}_{i+1} \parallel d_{i+1}$ dává $\mathcal{L}(\bar{U}_{i+1}) = \mathcal{L}(U_{i+1})$. \square

Důsledek 7. *Nechť jsou splněny předpoklady věty 83. Pak metody s proměnnou metrikou z Broydenovy třídy generují stejnou posloupnost bodů x_i , $i \in N$, jako metoda sdružených gradientů předpokládající maticí H_1 .*

Důkaz Protože podle věty 84 generují všechny metody s proměnnou metrikou z Broydenovy třídy stejnou posloupnost bodů, stačí si vybrat jednu z těchto metod. Zde poněkud předběhneme výklad a vybereme metodu BFGS (vzorec (338)). Pak pro libovolný index $1 \leq i \leq n$ platí

$$H_{i+1} = \gamma_i \left(H_i + \left(\frac{y_i^T H_i y_i}{y_i^T s_i} + \frac{\rho_i}{\gamma_i} \right) \frac{1}{y_i^T s_i} s_i s_i^T - \frac{1}{y_i^T s_i} (H_i y_i s_i^T + s_i y_i^T H_i) \right).$$

Jelikož předpokládáme přesný výběr délky kroku, platí $s_i^T g_{i+1} = 0$, takže s použitím předchozího vztahu a vzorce (330) dostaneme

$$d_{i+1} = -H_{i+1} g_{i+1} = -\gamma_i \left(H_i g_{i+1} - \frac{y_i^T H_i g_{i+1}}{y_i^T s_i} s_i \right) = - \left(\prod_{k=1}^i \gamma_k \right) \left(H_1 g_{i+1} - \frac{y_i^T H_1 g_{i+1}}{y_i^T s_i} s_i \right),$$

takže směrový vektor d_{i+1} je rovnoběžný se směrovým vektorem metody sdružených gradientů předpodmíněné maticí H_1 (poznámka 70). Protože, v případě ryze konvexní kvadratické funkce, přesný výběr délky kroku určuje posloupnost bodů x_i , $i \in N$, jednoznačně, nezávisle na velikosti směrových vektorů d_i , $i \in N$, generuje metoda BFGS (a tudíž všechny metody s proměnnou metrikou z Broydenovy třídy) stejnou posloupnost bodů x_i , $i \in N$, jako metoda sdružených gradientů předpodmíněná maticí H_1 \square

Pro ryze konvexní kvadratickou funkci je nejvýhodnější volit parametry γ_i a ρ_i tak, že $\gamma_i = 1$ a $\rho_i = 1$, $i \in N$.

Věta 85. (Aproximace Hessovy matice). *Nechť jsou splněny předpoklady věty 83 s $\gamma_i = 1$ a $\rho_i = 1$, $i \in N$. Pak platí $H_{n+1} = G^{-1}$.*

Důkaz Jestliže $\gamma_i = 1$ a $\rho_i = 1$, $i \in N$, platí podle (329) $\lambda_i^j = 1$, $1 \leq j < i \leq n + 1$. Můžeme tedy psát

$$H_{n+1}y_j = s_j, \quad 1 \leq j \leq n,$$

a jelikož vektory $s_j = \alpha_j d_j$, $1 \leq j \leq n$ (a tedy i $y_j = G s_j$, $1 \leq j \leq n$) jsou podle (327) lineárně nezávislé, musí platit $H_{n+1} = G^{-1}$. \square

V předchozích větách jsme využívali toho, že minimalizovaná funkce je kvadratická. Překvapivě se dá dokázat, jak je uvedeno v práci [59], že všechny metody s proměnnou metrikou z Broydenovy třídy s přesným výběrem délky kroku, generují stejnou posloupnost bodů x_i , $i \in N$, i když minimalizovaná funkce není kvadratická.

Věta 86. *Nechť funkce $F \in C^2 : D \rightarrow R$ splňuje předpoklady (F4) a (F5). Nechť $x_{i+1} = x_i - \alpha_i H_i g_i$ a $\bar{x}_{i+1} = \bar{x}_i - \bar{\alpha}_i \bar{H}_i \bar{g}_i$, jsou iterační procesy aplikované na funkci F , určené dvěma metodami s proměnnou metrikou z Broydenovy třídy s jednoznačně určeným přesným výběrem délky kroku, které vycházejí ze stejného bodu $\bar{x}_1 = x_1$ a v kterých používáme stejnou počáteční matici $\bar{H}_1 = H_1$. Nechť $d_i^T g_i \neq 0$, $\bar{d}_i^T \bar{g}_i \neq 0$ a $\bar{\gamma}_i = \gamma_i$, $\bar{\rho}_i = \rho_i \forall i \in N$. Pak platí $\bar{x}_i = x_i$, $\bar{d}_i \|d_i$ a $\mathcal{L}(\bar{U}_i) = \mathcal{L}(U_i) \forall i \in N$.*

Důkaz Větu dokážeme indukcí. Podle předpokladu platí $\bar{x}_1 = x_1$, $\bar{g}_1 = g_1$ a $\bar{H}_1 = H_1$, což podle (322) dává $\bar{d}_1 = d_1$. Protože délka kroku je určena jednoznačně, platí $\bar{x}_2 = x_2$ a $\bar{g}_2 = g_2$, takže $\bar{s}_1 = s_1$ a $\bar{y}_1 = y_1$. Jelikož $\bar{H}_1 = H_1$, platí $\bar{H}_1 \bar{y}_1 = H_1 y_1$, což spolu s $\bar{s}_1 = s_1$ dává $\mathcal{L}(\bar{U}_1) = \mathcal{L}(U_1)$. Můžeme tedy předpokládat, že pro nějaký index $i < n$ platí $\bar{x}_i = x_i$, $\bar{d}_i \|d_i$, $\mathcal{L}(\bar{U}_i) = \mathcal{L}(U_i)$ a $\bar{H}_i v = H_i v$ pro každý vektor v z ortogonálního doplňku podprostoru $\mathcal{L}(U_i)$. Zřejmě $d_i \neq 0$, $\alpha_i \neq 0$ a $\bar{d}_i \neq 0$, $\bar{\alpha}_i \neq 0$, neboť $\bar{d}_i^T \bar{g}_i \neq 0$ a $d_i^T g_i \neq 0$. Protože délka kroku je určena jednoznačně, platí $\bar{x}_{i+1} = x_{i+1}$ a $\bar{g}_{i+1} = g_{i+1}$, takže $\bar{s}_i = s_i$ a $\bar{y}_i = y_i$.

(a) Úplně stejně jako v části (a) důkazu důsledku 6 se ukáže, že vektor d_{i+1} leží v $\mathcal{L}(U_i)$. Navíc podle (323) a (324) platí $d_{i+1}^T y_i = 0$. Vektor y_i neleží v ortogonálním doplňku podprostoru $\mathcal{L}(U_i)$, neboť $s_i^T y_i = \alpha_i d_i^T (g_{i+1} - g_i) = -\alpha_i d_i^T g_i \neq 0$. Vektor d_{i+1} je tedy, stejně jako v části (a) důkazu věty 84, jednoznačně určen podprostorem $\mathcal{L}(U_i)$ a vektorem y_i . Stejně úvahy platí pro vektor \bar{d}_{i+1} . Jelikož $\mathcal{L}(\bar{U}_i) = \mathcal{L}(U_i)$ a $\bar{y}_i = y_i$, musí platit $\bar{d}_{i+1} \|d_{i+1}$ a tedy $\bar{s}_{i+1} = s_{i+1}$ a $\bar{y}_{i+1} = y_{i+1}$.

(b) Nechť v je libovolný vektor z ortogonálního doplňku podprostoru $\mathcal{L}(U_{i+1})$ (takže platí $s_{i+1}^T v = 0$ a $y_{i+1}^T H_{i+1} v = 0$). Jelikož $d_{i+1} \neq 0$ a $\alpha_{i+1} \neq 0$ (plyne to z nerovnosti $d_{i+1}^T g_{i+1} \neq 0$), platí nutně $d_{i+1}^T v = 0$. Vektor d_{i+1} leží podle (a) v podprostoru $\mathcal{L}(U_i)$ a je kolmý k vektoru y_i , takže $d_{i+1}^T v = 0$ platí pouze tehdy, jestliže $v = w + \lambda y_i$, kde w leží v ortogonálním doplňku podprostoru $\mathcal{L}(U_i)$. Použijeme-li vztahy (323) a (324), dostaneme

$$H_{i+1}v = H_{i+1}w + \lambda H_{i+1}y_i = \gamma_i H_i w + \lambda \rho_i s_i = \bar{\gamma}_i \bar{H}_i w + \lambda \bar{\rho}_i \bar{s}_i = \bar{H}_{i+1}w + \lambda \bar{H}_{i+1} \bar{y}_i = \bar{H}_{i+1}v, \quad (333)$$

neboť $\bar{\gamma}_i = \gamma_i$, $\bar{\rho}_i = \rho_i$, $\bar{s}_i = s_i$, $\bar{y}_i = y_i$ a $\bar{H}_i w = H_i w$ pro libovolný vektor w z ortogonálního doplňku podprostoru $\mathcal{L}(U_i)$ (indukční předpoklad). Dokázali jsme tedy, že $\bar{H}_{i+1}v = H_{i+1}v$ pro libovolný vektor v z ortogonálního doplňku podprostoru $\mathcal{L}(U_{i+1})$.

(c) Nechť v je libovolný vektor z ortogonálního doplňku podprostoru $\mathcal{L}(U_{i+1})$. Jelikož podle (a) platí $\bar{s}_{i+1} = s_{i+1}$ a $\bar{y}_{i+1} = y_{i+1}$ a z (b) plyne $\bar{H}_{i+1}v = H_{i+1}v$, můžeme psát $\bar{s}_{i+1}v = 0$ a $\bar{y}_{i+1} \bar{H}_{i+1}v = 0$, takže v

leží v ortogonálním doplňku podprostoru $\mathcal{L}(\bar{U}_{i+1})$. Je tedy splněna inkluze $\mathcal{L}(\bar{U}_{i+1}) \subset \mathcal{L}(U_{i+1})$ a protože použité úvahy nezávisí na pořadí použitých metod, platí $\mathcal{L}(\bar{U}_{i+1}) = \mathcal{L}(U_{i+1})$. \square

Nyní se budeme zabývat vyšetřováním aktualizací tvaru (323). Pro zjednodušení budeme index i vynechávat a index $i + 1$ nahradíme symbolem $+$. Nejprve uvedeme několik pomocných tvrzení týkajících se těchto aktualizací.

Lemma 30. *Nechť $U \in R^{n \times m}$, $V \in R^{n \times m}$. Pak:*

- (a) *Matice UV^T má stejná nenulová vlastní čísla jako matice V^TU .*
- (b) *Platí $\text{Tr } UV^T = \text{Tr } V^TU$.*
- (c) *Matice $I + UV^T$ má stejná nejednotková vlastní čísla jako matice $I + V^TU$.*
- (d) *Platí $\det(I + UV^T) = \det(I + V^TU)$.*
- (e) *Je-li matice $I + UV^T$ regulární, platí $(I + UV^T)^{-1} = I - U(I + V^TU)^{-1}V^T$.*

Důkaz (a) Nechť $UV^T x = \lambda x$, $x \neq 0$ a $\lambda \neq 0$. Pak nutně $V^T x \neq 0$ a můžeme psát $V^T UV^T x = \lambda V^T x$, neboli $V^T U y = \lambda y$, kde $y = V^T x \neq 0$. Nechť naopak $V^T U y = \lambda y$, $y \neq 0$ a $\lambda \neq 0$. Pak nutně $U y \neq 0$ a můžeme psát $UV^T U y = \lambda U y$, neboli $UV^T x = \lambda x$, kde $x = U y \neq 0$.

(b) Stopa matice je rovna součtu jejích vlastních čísel. Tvrzení (b) tedy plyne z (a).

(c) Zřejmě $(I + UV^T)x = \lambda x$ právě tehdy, když $UV^T x = (\lambda - 1)x$, a $(I + V^T U)y = \lambda y$ právě tehdy, když $V^T U y = (\lambda - 1)y$. Tvrzení (c) tedy plyne z (a).

(d) Determinant matice je roven součinu jejích vlastních čísel. Tvrzení (d) tedy plyne z (c).

(e) Je-li matice $I + UV^T$ regulární, je podle (c) i matice $(I + V^T U)$ regulární a platí

$$(I + UV^T)(I - U(I + V^T U)^{-1}V^T) = I + UV^T - U(I + V^T U)(I + V^T U)^{-1}V^T = I.$$

\square

Lemma 30 má několik důležitých důsledků.

Důsledek 8. (Woodbury) *Nechť jsou splněny předpoklady lemmatu 30 a nechť $H \in R^{n \times n}$ je regulární matice. Pak*

$$\det(H + UV^T) = \det H \det(I + V^T H^{-1}U)$$

a je-li matice $H + UV^T$ regulární, platí

$$(H + UV^T)^{-1} = H^{-1} - H^{-1}U(I + V^T H^{-1}U)^{-1}V^T H^{-1}.$$

Důkaz Platí $H + UV^T = H(I + H^{-1}UV^T)$, takže můžeme použít (d) a (e) z lemmatu 30 (matice U se nahradí maticí $H^{-1}U$). \square

Poznámka 110. (Sherman-Morrison) Mají-li matice U a V pouze jeden sloupec (takže $U = u$ a $V = v$, kde u a v jsou vektory), můžeme předchozí vztahy zapsat ve tvaru

$$\det(H + uv^T) = \det H \det(1 + v^T H^{-1}u)$$

a

$$(H + uv^T)^{-1} = H^{-1} - \frac{H^{-1}uv^T H^{-1}}{1 + v^T H^{-1}u}.$$

Důsledek 9. *Nechť $U \in R^{n \times m}$ a $M \in R^{m \times m}$ je symetrická matice. Pak:*

- (a) Matice UMU^T má stejná nenulová vlastní čísla jako matice $MU^T U$ (nebo jako matice $U^T U M$).
- (b) Platí $\text{Tr} UMU^T = \text{Tr} MU^T U = \text{Tr} U^T U M$.
- (c) Matice $I + UMU^T$ má stejná nejednotková vlastní čísla jako matice $I + MU^T U$ (nebo jako matice $I + U^T U M$).
- (d) Platí $\det(I + UMU^T) = \det(I + MU^T U) = \det(I + U^T U M)$. Je-li matice M regulární, platí $\det(I + UMU^T) = \det M \det(M^{-1} + U^T U)$.
- (e) Jsou-li matice M a $I + UMU^T$ regulární, platí $(I + UMU^T)^{-1} = I - U(M^{-1} + U^T U)^{-1} U^T$.

Důkaz Stačí v lemmatu 30 použít UM místo V (nebo UM místo U a U místo V). Tvrzení (d) a (e) jsou jednodušší verzí důsledku 12. \square

Důsledek 10. *Nechť jsou splněny předpoklady lemmatu 30. Pak platí*

$$\|UV^T\|_F^2 = \text{Tr}(VU^T UV^T) = \text{Tr}(U^T UV^T V).$$

Jestliže $U = [u_1, u_2]$, $V = [v_1, v_2]$, dostaneme

$$\|UV^T\|_F^2 = \|u_1 v_1^T + u_2 v_2^T\|_F^2 = u_1^T u_1 v_1^T v_1 + 2u_1^T u_2 v_1^T v_2 + u_2^T u_2 v_2^T v_2.$$

Důkaz (a) Frobeniova norma matice A je definovaná vztahem $\|A\|_F^2 = \text{Tr} A^T A$, takže $\|UV^T\|_F^2 = \text{Tr}(VU^T UV^T)$. Podle důsledku 9 (b) platí $\text{Tr}(VU^T UV^T) = \text{Tr}(U^T UV^T V)$, takže $\|UV^T\|_F^2 = \text{Tr}(U^T UV^T V)$.

(b) Dosadíme-li $U = [u_1, u_2]$, $V = [v_1, v_2]$, dostaneme

$$\begin{aligned} \|u_1 v_1^T + u_2 v_2^T\|_F^2 &= \|UV^T\|_F^2 = \text{Tr}(U^T UV^T V) = \text{Tr} \begin{bmatrix} u_1^T u_1 & u_1^T u_2 \\ u_2^T u_1 & u_2^T u_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_1^T v_1 & v_1^T v_2 \\ v_2^T v_1 & v_2^T v_2 \end{bmatrix} \\ &= u_1^T u_1 v_1^T v_1 + 2u_1^T u_2 v_1^T v_2 + u_2^T u_2 v_2^T v_2. \end{aligned}$$

\square

Poznámka 111. Druhý vzorec uvedený v důsledku 10 můžeme zobecnit pomocí binomické věty. Například pro tři dvojice vektorů platí

$$\|u_1 v_1^T + u_2 v_2^T + u_3 v_3^T\|_F^2 = u_1^T u_1 v_1^T v_1 + u_2^T u_2 v_2^T v_2 + u_3^T u_3 v_3^T v_3 + 2u_1^T u_2 v_1^T v_2 + 2u_1^T u_3 v_1^T v_3 + 2u_2^T u_3 v_2^T v_3.$$

Poznámka 112. Dosadíme-li do vzorce (d) v důsledku 9 matice $U = [u, v]$ a $M = \text{diag}(\varepsilon_1, \varepsilon_2)$, kde čísla ε_1 a ε_2 (znaménka) nabývají hodnot 1 nebo -1 , dostaneme

$$\det(I + \varepsilon_1 u u^T + \varepsilon_2 v v^T) = (1 + \varepsilon_1 u^T u)(1 + \varepsilon_2 v^T v) - \varepsilon_1 \varepsilon_2 (u^T v)^2.$$

Dosadíme-li do téhož vzorce matice $U = [u, v]$ a $M = \varepsilon_1 e_1 e_2^T + \varepsilon_2 e_2 e_1^T$, kde $e_1 = [1, 0]^T$ a $e_2 = [0, 1]^T$, dostaneme

$$\det(I + \varepsilon_1 u v^T + \varepsilon_2 v u^T) = (1 + \varepsilon_1 v^T u)(1 + \varepsilon_2 u^T v) - \varepsilon_1 \varepsilon_2 u^T v,$$

takže například

$$\begin{aligned} \det(I + u v^T + v u^T) &= (1 + v^T u)^2 - u^T u v^T v, \\ \det(I + u v^T - v u^T) &= 1 - (v^T u)^2 + u^T u v^T v, \\ \det(I - u v^T - v u^T) &= (1 - v^T u)^2 - u^T u v^T v. \end{aligned}$$

Důsledek 11. *Nechť $u \in R^n$, $v \in R^n$, $v^T u \neq 0$ a*

$$P = I - \frac{u v^T}{v^T u},$$

Pak $P^2 = P$, $(I - P)^2 = I - P$, $P(I - P) = 0$ a

$$\|P\| = \|I - P\| = \frac{\|u\| \|v\|}{|v^T u|}.$$

Důkaz (a) Předpokládejme nejprve, že $v^T u = 1$. Pak $P^2 = (I - uv^T)^2 = I - 2uv^T + uv^T uv^T = I - uv^T = P$, $(I - P)^2 = I - 2P + P^2 = I - P$ a $P(I - P) = P - P = 0$. Pro libovolnou matici A platí $\|A\| = \sqrt{\lambda(AA^T)}$, kde $\lambda(AA^T)$ je největší vlastní číslo (pozitivně semidefinitní) matice AA^T . Zřejmě

$$PP^T = (I - uv^T)(I - vu^T) = I - uv^T - vu^T + v^T v uu^T = I + [u, v] \begin{bmatrix} v^T v & -1 \\ -1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} u^T \\ v^T \end{bmatrix}.$$

Podle důsledku 9 má tato matice stejná nejednotková vlastní čísla jako matice

$$I + \begin{bmatrix} v^T v & -1 \\ -1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} u^T u & 1 \\ 1 & v^T v \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} u^T uv^T v & 0 \\ -u^T u & 0 \end{bmatrix},$$

jejíž vlastní čísla jsou řešením charakteristické rovnice

$$\det \begin{bmatrix} \lambda - u^T uv^T v & 0 \\ u^T u & \lambda \end{bmatrix} = \lambda^2 - \lambda u^T uv^T v = 0.$$

Tato kvadratická rovnice má dva kořeny 0 a $u^T uv^T v \geq (v^T u)^2 = 1$, takže $\|P\| = \sqrt{u^T uv^T v} = \|u\| \|v\|$. Jelikož matice $(I - P)(I - P)^T = uv^T vu^T$ má podle lemmatu 30 stejná nenulová vlastní čísla jako matice $[u^T uv^T v]$, platí $\|I - P\| = \sqrt{u^T uv^T v} = \|u\| \|v\|$.

(b) Pokud $v^T u \neq 1$, lze předchozí postup aplikovat na matici $P = u\tilde{v}^T$, kde $\tilde{v} = v/v^T u$. □

Důsledek 12. *Nechť jsou splněny předpoklady důsledku 9 a nechť $H \in R^{n \times n}$ je regulární symetrická matice. Pak*

$$\det(H + UMU^T) = \det H \det(I + MU^T H^{-1} U) = \det H \det(I + U^T H^{-1} U M)$$

a je-li matice M regulární, platí

$$\det(H + UMU^T) = \det H \det M \det(M^{-1} + U^T H^{-1} U).$$

Jsou-li matice M a $H + UMU^T$ regulární, platí

$$(H + UMU^T)^{-1} = H^{-1} - H^{-1} U (M^{-1} + U^T H^{-1} U)^{-1} U^T H^{-1}.$$

Důkaz Označme $V = H^{-1} U M$. Jelikož $H + UMU^T = (I + UMU^T H^{-1}) H = (I + UV^T) H$, můžeme podle lemmatu 30 psát

$$\begin{aligned} \det(H + UMU^T) &= \det H \det(I + UV^T) = \det H \det(I + V^T U) \\ &= \det H \det(I + MU^T H^{-1} U) \\ (H + UMU^T)^{-1} &= H^{-1} (I + UV^T)^{-1} = H^{-1} (I - U (I + V^T U)^{-1} V^T) \\ &= H^{-1} - H^{-1} U (I + MU^T H^{-1} U)^{-1} MU^T H^{-1}. \end{aligned}$$

Je-li matice M regulární, můžeme ji vytknout před závorku (takže matice M^{-1} se po inverzi dostane za závorku). \square

Nyní se vrátíme k vyšetřování metod s proměnnou metrikou z Broydenovy třídy používajících aktualizaci $H_+ = \gamma(H + UMU^T)$, kde $U = [s, Hy]$. Budeme předpokládat, že H je symetrická pozitivně definitní matice a vektory s, y jsou nenulové (stačí předpokládat, že $y \neq 0$, neboť z $y = g_+ - g \neq 0$ plyne $s = x_+ - x \neq 0$).

Věta 87. *Nechť $H_+ = \gamma(H + UMU^T)$, kde H je symetrická pozitivně definitní matice a $U = [s, Hy]$, $s \neq 0, y \neq 0$. Pak rovnost $H_+y = \rho s$ platí právě tehdy, když*

$$M = \begin{bmatrix} \frac{1}{b} \left(\eta \frac{a}{b} + \frac{\rho}{\gamma} \right), & -\frac{\eta}{b} \\ -\frac{\eta}{b}, & \frac{\eta - 1}{a} \end{bmatrix}, \quad (334)$$

kde η je volný parametr a kde

$$a = y^T Hy, \quad b = y^T s, \quad c = s^T H^{-1} s.$$

Důkaz Označme μ_1, μ_2, μ_3 prvky matice M . Platí-li (324), můžeme podle (323) psát

$$\begin{aligned} \frac{1}{\gamma} H_+ y &= Hy + [s, Hy] \begin{bmatrix} \mu_1 & \mu_2 \\ \mu_2 & \mu_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} b \\ a \end{bmatrix} \\ &= Hy + (\mu_1 b + \mu_2 a) s + (\mu_2 b + \mu_3 a) Hy = \frac{\rho}{\gamma} s, \end{aligned}$$

takže nutně

$$\begin{aligned} \mu_1 b + \mu_2 a &= \rho/\gamma, \\ \mu_2 b + \mu_3 a &= -1. \end{aligned}$$

Jeden parametr je nadbytečný. Zvolíme $\mu_2 = -\eta/b$ a zbylé prvky μ_1, μ_3 určíme řešením uvedených rovnic, takže

$$\mu_1 = \frac{1}{b} \left(\eta \frac{a}{b} + \frac{\rho}{\gamma} \right), \quad \mu_2 = -\frac{\eta}{b}, \quad \mu_3 = \frac{\eta - 1}{a}. \quad (335)$$

Tím dostaneme matici M uvedenou ve větě 87. Z druhé strany, vynásobíme-li (323), kde matice M je dána vztahem (334), vektorem y , dostaneme (324). \square

Poznámka 113. Číslo $c = s^T H^{-1} s$ se v matici M nevyskytuje, často se však používá k určení hodnot parametrů γ a η (je to popsáno v oddílu 4.4). Realizujeme-li metody s proměnnou metrikou jako metody spádových směrů, platí $d = -Hg$, takže $s = \alpha d = -\alpha Hg$. Můžeme tedy položit $c = -\alpha s^T g$ a není třeba řešit soustavu rovnic s maticí H .

Poznámka 114. Z pozitivní definitnosti matice H a z nenulovosti vektorů s a y plyne, že $a > 0$ a $c > 0$. Vybíráme-li délku kroku podle (S3b), platí

$$b = y^T s = \alpha(g_+ - g)^T d \geq \alpha(\varepsilon_2 - 1)g^T d > 0.$$

Můžeme proto předpokládat, že $a > 0, b > 0, c > 0$. Z pozitivní definitnosti matice H a ze Schwarzovy nerovnosti plyne, že $ac - b^2 \geq 0$. Jsou-li vektory s a Hy lineárně nezávislé, platí $ac - b^2 > 0$.

Poznámka 115. V dalším textu budeme často předpokládat, že vektory s a Hy jsou lineárně nezávislé, neboli $ac - b^2 > 0$. Jsou-li vektory s a Hy lineárně závislé, má matice UMU^T hodnotu 1 a všechny aktualizace z Broydenovy třídy jsou ekvivalentní. Jestliže $Hy = \lambda s$, kde $\lambda \neq 0$, platí $a = \lambda b$ a vztah (336) lze zapsat ve tvaru

$$\frac{1}{\gamma}H_+ = H + \frac{1}{b} \left(\frac{\rho}{\gamma} - \frac{a}{b} \right) ss^T.$$

Zvolíme-li $\rho/\gamma = a/b$, lze kvazinetonovskou podmínku $H_+y = \rho s$ splnit prostým vynásobením matice H číslem $\gamma = \rho b/a$.

Poznámka 116. Vztah $H_+ = \gamma(H + UMU^T)$ můžeme roznásobit. Pak platí

$$\frac{1}{\gamma}H_+ = H + \frac{\rho}{\gamma b}ss^T - \frac{1}{a}Hy(Hy)^T + \frac{\eta}{a} \left(\frac{a}{b}s - Hy \right) \left(\frac{a}{b}s - Hy \right)^T \quad (336)$$

(Broydenova třída). Nejznámější členy Broydenovy třídy dostaneme, položíme-li $\eta = \eta^{DFP} = 0$ (metoda Davidona [51], Fletchera a Powella [76]), takže

$$\frac{1}{\gamma}H_+^{DFP} = H + \frac{\rho}{\gamma b}ss^T - \frac{1}{a}Hy(Hy)^T, \quad (337)$$

nebo $\eta = \eta^{BFGS} = 1$ (metoda Broydena [21], Fletchera [71], Goldfarba [90] a Shanno [192]), takže

$$\frac{1}{\gamma}H_+^{BFGS} = H + \left(\frac{\rho}{\gamma} + \frac{a}{b} \right) \frac{1}{b}ss^T - \frac{1}{b} (Hys^T + s(Hy)^T), \quad (338)$$

nebo $\eta = \eta^{R1} = (\rho/\gamma)/(\rho/\gamma - a/b)$ (metoda hodnoty 1 [20]), takže

$$\frac{1}{\gamma}H_+^{R1} = H + \frac{1}{(\rho/\gamma)b - a} \left(\frac{\rho}{\gamma}s - Hy \right) \left(\frac{\rho}{\gamma}s - Hy \right)^T, \quad (339)$$

nebo $\eta = \eta^H = (\rho/\gamma)/(\rho/\gamma + a/b)$ (Hoshinova metoda [111]), takže

$$\frac{1}{\gamma}H_+^H = H + \frac{2\rho}{\gamma b}ss^T - \frac{1}{(\rho/\gamma)b + a} \left(\frac{\rho}{\gamma}s + Hy \right) \left(\frac{\rho}{\gamma}s + Hy \right)^T. \quad (340)$$

Z těchto čtyř konkrétních metod jsou bez dalších úprav prakticky použitelné pouze metoda BFGS a Hoshinova metoda. Metoda DFP vyžaduje přesný výběr délky kroku nebo důsledné škálování, jinak konverguje velmi pomalu. Metoda hodnoty 1 obecně nesplňuje podmínku pro pozitivní definitnost matice H_+ (zdůvodnění je uvedeno v poznámce 122), takže může dojít ke ztrátě globální konvergence vlivem porušení podmínky spádovosti (S1a).

Poznámka 117. Při vyšetřování metod s proměnnou metrikou budeme často používat označení

$$\mu = \frac{1}{ab} \left(\eta \frac{a}{b} + (1 - \eta) \frac{\rho}{\gamma} \right). \quad (341)$$

$$\delta = \frac{\rho}{\gamma} \left(\eta \frac{c}{b} + (1 - \eta) \frac{b}{a} \right), \quad (342)$$

Přímým výpočtem se snadno přesvědčíme, že $\mu = \mu_2^2 - \mu_1\mu_3 = -\det M$, kde M je matice určená vztahem (334). Podle poznámky 120 platí $\det((1/\gamma)H_+) = \det(H + UMU^T) = \delta \det H$. Rovnost $\mu = 0$ je splněna právě tehdy, když $\eta = \eta^{R1}$. Rovnost $\delta = 0$ je splněna právě tehdy, když $\eta = \eta^*$ (vzorec (354)). Obě rovnosti $\mu = 0$, $\delta = 0$ mohou být splněny pouze tehdy, když $\rho/\gamma = b/c$.

Poznámka 118. Pro konstrukci metod s omezenou pamětí, popsanych v oddílu 9.1, je užitečný pseudo-součinnový tvar

$$\frac{1}{\gamma}H_+ = \left(I - \left(\frac{\sqrt{\eta}}{b}s + \frac{1-\sqrt{\eta}}{a}Hy \right) y^T \right) H \left(I - \left(\frac{\sqrt{\eta}}{b}s + \frac{1-\sqrt{\eta}}{a}Hy \right) y^T \right)^T + \frac{\rho}{\gamma b}ss^T \quad (343)$$

který lze použít pouze tehdy, když $\eta \geq 0$. Tento vzorec se velmi zjednoduší pro metodu BFGS, kdy $\eta = 1$ (vzorec (344) nebo (345) pro $\eta = 1$). Platí také

$$\frac{1}{\gamma}H_+ = \left(I - \frac{1}{b}sy^T \right) \left(H + \frac{\eta-1}{a}Hy(Hy)^T \right) \left(I - \frac{1}{b}ys^T \right) + \frac{\rho}{\gamma b}ss^T. \quad (344)$$

Vzorec (336) lze zapsat ve tvaru

$$\begin{aligned} \frac{1}{\gamma}H_+ &= \frac{1}{\gamma}H_+^{DFP} + \frac{\eta}{a} \left(\frac{a}{b}s - Hy \right) \left(\frac{a}{b}s - Hy \right)^T \\ &= \frac{1}{\gamma}H_+^{BFGS} + \frac{\eta-1}{a} \left(\frac{a}{b}s - Hy \right) \left(\frac{a}{b}s - Hy \right)^T \\ &= \left(I - \frac{1}{b}sy^T \right) H \left(I - \frac{1}{b}ys^T \right) + \frac{\rho}{\gamma b}ss^T + \frac{\eta-1}{a} \left(\frac{a}{b}s - Hy \right) \left(\frac{a}{b}s - Hy \right)^T, \end{aligned} \quad (345)$$

kde první část posledního řádku je pseudosoučinnový tvar pro metodu BFGS. Platí také

$$\begin{aligned} \frac{1}{\gamma}H_+ &= H - \frac{\mu}{\mu_3}ss^T + \mu_3 \left(\frac{\mu_2}{\mu_3}s + Hy \right) \left(\frac{\mu_2}{\mu_3}s + Hy \right)^T \\ &= H + \frac{\mu a}{1-\eta}ss^T - \frac{1-\eta}{a} \left(\frac{\eta a}{(1-\eta)b}s + Hy \right) \left(\frac{\eta a}{(1-\eta)b}s + Hy \right)^T, \end{aligned} \quad (346)$$

nebo

$$\begin{aligned} \frac{1}{\gamma}H_+ &= H + \mu_1 \left(s + \frac{\mu_2}{\mu_1}Hy \right) \left(s + \frac{\mu_2}{\mu_1}Hy \right)^T - \frac{\mu}{\mu_1}Hy(Hy)^T \\ &= H + \frac{1}{(\rho/\gamma)b + \eta a} \left(\left(\frac{a}{\eta b} + \frac{\rho}{\gamma} \right) s - \eta Hy \right) \left(\left(\frac{a}{\eta b} + \frac{\rho}{\gamma} \right) s - \eta Hy \right)^T \\ &\quad - \frac{\mu b^2}{(\rho/\gamma)b + \eta a} Hy(Hy)^T. \end{aligned} \quad (347)$$

nebo

$$\frac{1}{\gamma}H_+^{R1} = H + \frac{1}{(\rho/\gamma)b - a} \left(\frac{\rho}{\gamma}s - Hy \right) \left(\frac{\rho}{\gamma}s - Hy \right)^T - \frac{\mu b^2}{(\rho/\gamma)b - a} \left(\frac{a}{b}s - Hy \right) \left(\frac{a}{b}s - Hy \right)^T, \quad (348)$$

kde μ_1, μ_2, μ_3 a μ jsou čísla určená vztahy (335) a (341). První vzorec je zobecněním vztahu pro metodu DFP (používá se pro $\eta < 1$), druhý vzorec je zobecněním vztahu pro metodu BFGS (používá se pro $\eta > 0$) a třetí vzorec je zobecněním metody hodnoty 1. Tyto dvoučlenné vzorce jsou vhodné pro praktické použití, neboť vyžadují zhruba $2n^2$ aritmetických operací, zatímco tříčlenný vztah (336) vyžaduje zhruba $3n^2$ aritmetických operací. Pomocí vzorce (347) lze aktualizaci metody BFGS vyjádřit ve tvaru

$$\frac{1}{\gamma}H_+^{BFGS} = H + \frac{1}{(\rho/\gamma)b + a} \left(\left(\frac{\rho}{\gamma} + \frac{a}{b} \right) s - Hy \right) \left(\left(\frac{\rho}{\gamma} + \frac{a}{b} \right) s - Hy \right)^T - \frac{1}{(\rho/\gamma)b + a} Hy(Hy)^T, \quad (349)$$

Teoretický význam má též vzorec

$$\frac{1}{\gamma}H_+^{BFGS} = H + \frac{1}{b} \left(s \left(\frac{\rho}{\gamma}s - Hy \right)^T + \left(\frac{\rho}{\gamma}s - Hy \right) s^T \right) - \frac{1}{b} \left(\frac{\rho}{\gamma} - \frac{a}{b} \right) ss^T, \quad (350)$$

který lze získat variačním odvozením (poznámka 149). Aktualizaci metody DFP lze vyjádřit v součinném tvaru

$$\frac{1}{\gamma}H_+^{DFP} = \left(I - \frac{1}{a} \left(Hy \pm \sqrt{\frac{\rho a}{\gamma b}} s \right) y^T \right) H \left(I - \frac{1}{a} \left(Hy \pm \sqrt{\frac{\rho a}{\gamma b}} s \right) y^T \right)^T. \quad (351)$$

O správnosti všech těchto vztahů se můžeme přesvědčit jejich roznásobením a porovnáním odpovídajících si členů.

Poznámka 119. Označme

$$\mathcal{B}(H, s, y, \eta, \rho/\gamma) = H + \frac{\rho ss^T}{\gamma y^T s} - \frac{Hy(Hy)^T}{y^T Hy} + \frac{\eta}{y^T Hy} \left(\frac{y^T Hy}{y^T s} s - Hy \right) \left(\frac{y^T Hy}{y^T s} s - Hy \right)^T$$

obecnou aktualizaci z Broydenovy třídy (výraz na pravé straně rovnosti (336)). Snadno se přesvědčíme, že platí

$$H_+ = \gamma \mathcal{B}(H, s, y, \eta, \rho/\gamma) = \mathcal{B}(\gamma H, s, y, \eta, \rho).$$

Škálovat lze tedy tak, že vynásobíme matici H číslem γ a pak použijeme aktualizaci (336) s $\gamma = 1$. Tato skutečnost dává intuitivní návod na volbu škálovacího parametru. Číslo γ určujeme tak, aby vektor γHy co nejlépe aproximoval vektor ρs . Vynásobíme-li rozdíl $\gamma Hy - \rho s$ skalárně vektorem y , dostaneme nulu, pokud $\rho/\gamma = a/b$. Vynásobíme-li tento rozdíl skalárně vektorem Bs , dostaneme nulu, pokud $\rho/\gamma = b/c$. Vhodný je též geometrický průměr $\rho/\gamma = \sqrt{a/c}$. Podrobněji je výběr parametrů γ a ρ popsán v oddílu 4.4.

Lemma 31. *Nechť H je symetrická pozitivně definitní matice, $a > 0$, $b > 0$, $c > 0$ a necht H_+ je matice získaná pomocí aktualizace (336), kde $\gamma > 0$ a $\rho > 0$. Pak matice $(1/\gamma)H^{-1/2}H_+H^{-1/2}$ má $n - 2$ jednotkových vlastních čísel a zbylá dvě vlastní čísla jsou řešením kvadratické rovnice.*

$$\lambda^2 - \sigma\lambda + \delta = 0,$$

kde

$$\sigma = \frac{1}{b^2}(\eta(ac - b^2) + b^2) + \frac{\rho c}{\gamma b} = \frac{\rho c}{\gamma b} + \left(1 - \frac{\eta}{\eta^*}\right), \quad (352)$$

$$\delta = \frac{\rho}{\gamma} \frac{1}{ab}(\eta(ac - b^2) + b^2) = \frac{\rho b}{\gamma a} \left(1 - \frac{\eta}{\eta^*}\right), \quad (353)$$

přičemž

$$\eta^* = -\frac{b^2}{ac - b^2} < 0 \quad (354)$$

je kritická hodnota parametru η (pokud $ac - b^2 = 0$, můžeme položit $1/\eta^* = 0$ a $\eta^* = -\infty$).

Důkaz Podle (323) platí

$$\frac{1}{\gamma}H^{-1/2}H_+H^{-1/2} = I + H^{-1/2}UMU^TH^{-1/2}. \quad (355)$$

Tato matice má $n - 2$ jednotkových vlastních čísel odpovídajících $n - 2$ vlastním vektorům kolmým k $H^{-1/2}U$. Zbylá dvě vlastní čísla jsou podle důsledku 9 vlastními čísly matice $I + MU^TH^{-1}U$, takže pro ně musí platit $\det((1 - \lambda)I + MU^TH^{-1}U) = 0$. Použijeme-li vyjádření (334) a přihlédneme-li k tomu, že

$$U^TH^{-1}U = \begin{bmatrix} c & b \\ b & a \end{bmatrix}, \quad (356)$$

můžeme psát

$$\begin{aligned} \det((1 - \lambda)I + MU^TH^{-1}U) &= \det \left(\begin{bmatrix} 1 - \lambda & 0 \\ 0 & 1 - \lambda \end{bmatrix} + M \begin{bmatrix} c & b \\ b & a \end{bmatrix} \right) \\ &= \det \begin{bmatrix} \eta \frac{ac - b^2}{b^2} + \frac{\rho c}{\gamma b} + 1 - \lambda & \frac{\rho}{\gamma} \\ -\eta \frac{ac - b^2}{ab} - \frac{b}{a} & -\lambda \end{bmatrix} = 0, \end{aligned}$$

což po úpravě dává $\lambda^2 - \sigma\lambda + \delta = 0$ s koeficienty uvedenými v lemmatu 31. \square

Poznámka 120. Poznamenejme, že δ se jako součin vlastních čísel matice $I + MU^T H^{-1}U$ podle důsledku 9 rovná determinantu matice $(1/\gamma)H^{-1/2}H_+H^{-1/2} = I + H^{-1/2}UMU^T H^{-1/2}$. Platí tedy $\det((1/\gamma)H_+) = \delta \det H$, což lze zapsat ve tvaru.

$$\det\left(\frac{1}{\gamma}H_+\right) = \frac{\rho}{\gamma} \frac{b}{a} \left(1 - \frac{\eta}{\eta^*}\right) \det H \quad (357)$$

(pokud $ac - b^2 = 0$, můžeme položit $1/\eta^* = 0$).

Věta 88. *Nechť jsou splněny předpoklady lemmatu 31. Pak matice H_+ je pozitivně definitní právě tehdy, je-li splněna nerovnost $\eta(ac - b^2) + b^2 > 0$, neboli $\eta > \eta^*$ (pokud $ac - b^2 = 0$, můžeme položit $\eta^* = -\infty$).*

Důkaz Je třeba najít podmínku pro to, aby rovnice $\lambda^2 - \sigma\lambda + \delta$ s koeficienty uvedenými v lemmatu 31 měla kladné kořeny. Označme λ_1 a λ_2 tyto kořeny. Pak $\lambda_1 + \lambda_2 = \sigma$ a $\lambda_1\lambda_2 = \delta$ takže $\lambda_1 > 0$ a $\lambda_2 > 0$ právě tehdy, když $\sigma > 0$ a $\delta > 0$. Z definice čísel σ a δ plyne, že

$$\sigma = \frac{\gamma}{\rho} \frac{a}{b} \delta + \frac{\rho}{\gamma} \frac{c}{b}. \quad (358)$$

Jelikož předpokládáme, že $a > 0$, $b > 0$, $c > 0$, $\gamma > 0$, $\rho > 0$, platí $\sigma > 0$ kdykoliv $\delta > 0$. Z $\delta > 0$ dostaneme podmínku $\eta(ac - b^2) + b^2 > 0$, neboli $\eta > \eta^*$. \square

Poznámka 121. Ve větě 88 předpokládáme, že $b > 0$. Pokud $b = 0$, není matice H_+ definována. Pokud $b < 0$ a $\delta > 0$, plyne z důkazu věty 88, že $\sigma < 0$, takže matice H_+ není pozitivně definitní. Podmínka $b > 0$ je tedy pro pozitivní definitnost nutná. Naštěstí lze tuto podmínku snadno zajistit (poznámka 114).

Poznámka 122. Z věty 88 plyne, že matice H_+ je pozitivně definitní, pokud $\eta \geq 0$ (neboť $\eta^* < 0$). To znamená, že metoda DFP, metoda BFGS i Hoshinova metoda generují pozitivně definitní matice. Metoda hodnoty 1 tuto vlastnost nemá, neboť přímým dosazením hodnoty $\eta = (\rho/\gamma)/(\rho/\gamma - a/b)$ do výrazu pro δ zjistíme, že platí $\delta = ((\rho/\gamma)c - b)/(b - (\gamma/\rho)a)$, takže $\delta > 0$ pouze tehdy, když buď $0 < \rho/\gamma < b/c$, takže $\eta^* < \eta < 0$, nebo $a/b < \rho/\gamma$, takže $1 < \eta$ (ze Schwarzovy nerovnosti plyne, že $b/c \leq a/b$).

V některých aplikacích, například při použití metod s lokálně omezeným krokem nebo při minimalizaci s nelineárními omezeními, je velmi důležitý inverzní tvar rekurentního vztahu (336).

Věta 89. *(Aktualizace matice $B = H^{-1}$). Nechť jsou splněny předpoklady lemmatu 31. Nechť $B = H^{-1}$ a $B_+ = H_+^{-1}$. Pak platí*

$$\gamma B_+ = B + \frac{\gamma}{\rho b} y y^T - \frac{1}{c} B s (B s)^T + \frac{\beta}{c} \left(\frac{c}{b} y - B s\right) \left(\frac{c}{b} y - B s\right)^T, \quad (359)$$

kde

$$\beta \eta (ac - b^2) + (\beta + \eta) b^2 = b^2. \quad (360)$$

Důkaz Inverzí vztahu $(1/\gamma)H_+ = H + UMU^T$ podle důsledku 12 dostaneme

$$\gamma B_+ = B - BU(M^{-1} + U^T BU)^{-1}U^T B \triangleq B + VKV^T, \quad (361)$$

kde $V = [y, Bs]$ a $K \in R^{2 \times 2}$ (platí $V = BU\Pi$, kde Π je permutační matice, která vymění sloupce matice BU). Jelikož z (324) plyne $H_+ y = \rho s$, musí platit $B_+ s = (1/\rho)y$, což s použitím (361) dává

$$\gamma B_+ s = Bs + VKV^T s = Bs + [y, Bs] \begin{bmatrix} \kappa_1 & \kappa_2 \\ \kappa_2 & \kappa_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} b \\ c \end{bmatrix} = Bs + (\kappa_1 b + \kappa_2 c)y + (\kappa_2 b + \kappa_3 c)Bs = \frac{\gamma}{\rho} y,$$

takže nutně

$$\begin{aligned}\kappa_2 b + \kappa_3 c &= -1, \\ \kappa_1 b + \kappa_2 c &= \gamma/\rho.\end{aligned}$$

Jeden parametr je nadbytečný. Zvolíme $\kappa_2 = -\beta/b$ a zbylé prvky κ_1, κ_3 určíme řešením uvedených rovnic, takže

$$\kappa_1 = \frac{1}{b} \left(\beta \frac{c}{b} + \frac{\gamma}{\rho} \right), \quad \kappa_2 = -\frac{\beta}{b}, \quad \kappa_3 = \frac{\beta - 1}{c}. \quad (362)$$

Tím dostaneme

$$K = \begin{bmatrix} \frac{1}{b} \left(\beta \frac{c}{b} + \frac{\gamma}{\rho} \right), & -\frac{\beta}{b} \\ -\frac{\beta}{b}, & \frac{\beta - 1}{c} \end{bmatrix},$$

což po dasazení do (361) dává (359). Vztah (360), svazující β s η lze získat například z rovnosti

$$\Pi K \Pi^T = -(M^{-1} + U^T B U)^{-1}.$$

Jednodušší způsob je uveden v poznámce 126. □

Poznámka 123. Jelikož $Bd = -g$ (poznámka 113), lze ve vztahu (359) nahradit vektor Bs vektorem $-\alpha g$, takže odpadne maticové násobení.

Poznámka 124. (Dualita) Vztah (359) dostaneme ze vztahu (336) záměnou $\gamma \rightarrow 1/\gamma$, $\rho \rightarrow 1/\rho$, $a \rightarrow c$, $c \rightarrow a$, $s \rightarrow y$, $y \rightarrow s$, $H \rightarrow B$, $\eta \rightarrow \beta$. Metody DFP a BFGS jsou navzájem duální. Metodu DFP dostaneme pro $\beta = \beta^{DFP} = 1$, takže

$$\gamma B_+^{DFP} = B + \left(\frac{\gamma}{\rho} + \frac{c}{b} \right) \frac{1}{b} y y^T - \frac{1}{b} (B s y^T + y (B s)^T). \quad (363)$$

Metodu BFGS dostaneme pro $\beta = \beta^{BFGS} = 0$, takže

$$\gamma B_+^{BFGS} = B + \frac{\gamma}{\rho b} y y^T - \frac{1}{c} B s (B s)^T. \quad (364)$$

Metoda hodnoty 1 je samoduální, dostaneme ji pro $\beta = \beta^{R1} = (\gamma/\rho)/(\gamma/\rho - c/b)$, takže

$$\gamma B_+^{R1} = B + \frac{1}{(\gamma/\rho)b - c} \left(\frac{\gamma}{\rho} y - B s \right) \left(\frac{\gamma}{\rho} y - B s \right)^T. \quad (365)$$

Hoshinova metoda je také samoduální, dostaneme ji pro $\beta = \beta^H = (\gamma/\rho)/(\gamma/\rho + c/b)$, takže

$$\gamma B_+^H = B + \frac{2\gamma}{\rho b} y y^T - \frac{1}{(\gamma/\rho)b + c} \left(\frac{\gamma}{\rho} y + B s \right) \left(\frac{\gamma}{\rho} y + B s \right)^T. \quad (366)$$

Podobným apůsobem lze odvodit duální verze vzorců (343)–(347). Velký význam při vyšetřování globální konvergence metod s lokálně omezeným krokem (věta 138), má vztah

$$\gamma B_+ = B + \frac{1}{b} \left(\frac{\beta c}{(1-\beta)b} + \frac{\gamma}{\rho} \right) y y^T - \frac{1-\beta}{c} \left(\frac{\beta c}{(1-\beta)b} y + B s \right) \left(\frac{\beta c}{(1-\beta)b} y + B s \right)^T, \quad (367)$$

který je duální verzí vzorce (346).

Poznámka 125. Použijeme-li dualitu (poznámka 124), můžeme vzorec (359) zapsat ve tvaru

$$B_+ = \frac{1}{\gamma} \mathcal{B}(B, y, s, \beta, \gamma/\rho) = \mathcal{B}(B/\gamma, y, s, \beta, 1/\rho),$$

kde $\mathcal{B}(B, y, s, \gamma/\rho)$, je zobrazení (Broydenova třída metod s proměnnou metrikou) definované v poznámce 119. Škálovat lze tedy tak, že vynásobíme matici B číslem $1/\gamma$ a pak použijeme aktualizaci (359) s $\gamma = 1$.

Poznámka 126. Z duality lze snadno určit vztah mezi β a η . Platí totiž

$$\det(\gamma B_+) = \frac{\gamma b}{\rho c} \left(1 - \frac{\beta}{\beta^*}\right) \det B, \quad (368)$$

kde

$$\beta^* = \eta^* = -\frac{b^2}{ac - b^2} < 0, \quad (369)$$

což spolu s výrazem (357) pro $\det H_+$ a s identitami $\det B \det H = 1$, $\det B_+ \det H_+ = 1$ dává

$$\frac{b^2}{ac} \left(1 - \frac{\beta}{\beta^*}\right) \left(1 - \frac{\eta}{\eta^*}\right) = 1. \quad (370)$$

Po dosazení, roznásobení a úpravě tohoto vztahu dostaneme rovnost (360). Z rovnosti (360) plynou převodní vztahy

$$\eta = \frac{b^2(1 - \beta)}{\beta(ac - b^2) + b^2} = \frac{\beta^*(\beta - 1)}{\beta - \beta^*}, \quad (371)$$

$$\beta = \frac{b^2(1 - \eta)}{\eta(ac - b^2) + b^2} = \frac{\eta^*(\eta - 1)}{\eta - \eta^*}. \quad (372)$$

Z vyjádření (368) vyplývá, že matice B_+ je pozitivně definitní právě tehdy, když $\beta > \beta^*$. Ze vztahu (370) plyne, že pro $\eta \geq \eta^*$ platí $\beta \geq \beta^*$ a tudíž $1 - \eta/\eta^* \geq 0$ a $1 - \beta/\beta^* \geq 0$. Jestliže v tomto intervalu η roste pak β klesá a naopak, takže hodnoty $\eta = \eta^*$ a $\eta = \infty$ odpovídají hodnotám $\beta = \infty$ a $\beta = \beta^*$.

Poznámka 127. Podle (369)–(370) pro $\eta \geq 0$ platí

$$1 - \frac{\beta}{\beta^*} = \frac{ac}{b^2} \left(1 - \frac{\eta}{\eta^*}\right)^{-1} = \frac{ac}{\eta(ac - b^2) + b^2} \geq \frac{ac}{\eta ac + b^2} \geq \frac{1}{\eta + 1},$$

neboť $b^2/(ac) \leq 1$. Pokud $\eta \geq 1$ dostaneme lepší odhad

$$1 - \frac{\beta}{\beta^*} = \frac{ac}{\eta(ac - b^2) + b^2} \geq \frac{ac}{\eta ac - (\eta - 1)b^2} \geq \frac{1}{\eta}.$$

Jestliže $0 \leq \eta \leq \bar{\eta}$, kde $\bar{\eta} \geq 1$, můžeme psát

$$1 - \frac{\beta}{\beta^*} = \frac{ac}{\eta(ac - b^2) + b^2} \geq \frac{ac}{\bar{\eta}(ac - b^2) + b^2} \geq \frac{1}{\bar{\eta}}. \quad (373)$$

Nerovnost (373) se používá v důkazech globální konvergence (věta 188).

Poznámka 128. Z úvahy použité v poznámce 126 plyne, že při přechodu od vztahu (336) ke vztahu (359) provádíme záměnu $\delta \rightarrow 1/\delta$. Z důkazu věty 89 víme, že

$$-\Pi K^{-1} \Pi^T = M^{-1} + U^T B U = M^{-1}(I + M U^T B U),$$

což podle lemmatu 31 s použitím (355) dává $\det(K^{-1}) = \delta \det(M^{-1})$ (neboť $K \in R^{2 \times 2}$, takže $\det(-K^{-1}) = \det K^{-1}$). Odtud plyne, že při přechodu od vztahu (336) ke vztahu (359) provádíme záměnu $\mu \rightarrow \kappa$, kde $\kappa = \kappa_2^2 - \kappa_1 \kappa_3 = -\det K = -\det M/\delta = \mu/\delta$. Z duality plyne, že

$$\frac{1}{\delta} = \frac{\gamma}{\rho} \left(\beta \frac{a}{b} + (1 - \beta) \frac{b}{c} \right), \quad (374)$$

$$\kappa = \frac{\mu}{\delta} = \frac{1}{bc} \left(\beta \frac{c}{b} + (1 - \beta) \frac{\gamma}{\rho} \right). \quad (375)$$

Jelikož vlastní čísla matice $\gamma B^{-1/2} B_+ B^{-1/2}$ jsou převrácenými hodnotami vlastních čísel matice (355), jsou to buď jednotky nebo řešení kvadratické rovnice

$$\lambda^2 - \frac{\sigma}{\delta} \lambda + \frac{1}{\delta} = 0.$$

Z duality plyne, že

$$\frac{1}{\delta} = \frac{\gamma}{\rho} \frac{1}{bc} (\beta(ac - b^2) + b^2) = \frac{\gamma b}{\rho c} \left(1 - \frac{\beta}{\beta^*}\right), \quad (376)$$

$$\frac{\sigma}{\delta} = \frac{1}{b^2} (\beta(ac - b^2) + b^2) + \frac{\gamma a}{\rho b} = \frac{\gamma a}{\rho b} + \left(1 - \frac{\beta}{\beta^*}\right). \quad (377)$$

Poznámka 129. V tomto oddílu jsme se zabývali metodami s proměnnou metrikou tvaru (323), splňujícími kvazinevtonovskou podmínku (324). Ukážeme, že nelze obecně zkonstruovat symetrickou aktualizaci tvaru (323) splňující současně dvě kvazinevtonovské podmínky. Omezíme se přitom na případ, kdy $\gamma_i = 1$, $\rho_i = 1$, $i \in N$. Předpokládejme, že $H_+ y = s$ a $H_+ y_- = s_-$, takže $y^T H_+ y = y_-^T s$ a $y^T H_+ y_- = y_-^T s_-$. Je-li matice H_+ symetrická, dostaneme $y_-^T s = y^T s_-$, což platí, je-li minimalizovaná funkce kvadratická (kdy $y = Gs$ a $y_- = Gs_-$), nikoliv však obecně.

Poznámka 130. V následující tabulce jsou uvedeny hodnoty parametrů nejznámějších metod s proměnnou metrikou z Broydenovy třídy (OC je metoda definovaná vzorcem (443)).

	DFP	BFGS	R1	H	OC
η	0	1	$\frac{\rho b}{\rho b - \gamma a}$	$\frac{\rho b}{\rho b + \gamma a}$	$\frac{b \rho c - \gamma b}{\gamma ac - b^2}$
μ_1	$\frac{\rho}{\gamma b}$	$\frac{1}{b} \left(\frac{a}{b} + \frac{\rho}{\gamma}\right)$	$\frac{\rho}{\gamma} \frac{\rho}{\rho b - \gamma a}$	$\frac{2a}{b^2} - \frac{\rho}{\gamma} \frac{\rho}{\rho b + \gamma a}$	$\frac{a}{\gamma b} \left(\frac{\rho c - \gamma b}{ac - b^2} + \frac{\rho}{a}\right)$
μ_2	0	$-\frac{1}{b}$	$-\frac{\rho}{\rho b - \gamma a}$	$-\frac{\rho}{\rho b + \gamma a}$	$-\frac{\rho c - \gamma b}{\gamma(ac - b^2)}$
μ_3	$-\frac{1}{a}$	0	$\frac{\gamma}{\rho} \frac{\rho}{\rho b - \gamma a}$	$-\frac{\gamma}{\rho} \frac{\rho}{\rho b + \gamma a}$	$\frac{c}{\gamma a} \frac{\rho b - \gamma a}{ac - b^2}$
μ	$\frac{\rho}{\gamma ab}$	$\frac{1}{b^2}$	0	$\frac{2}{b^2} \frac{\rho b}{\rho b + \gamma a}$	$\frac{1}{b^2} \left(\frac{\rho^2 c}{\gamma^2 a} - \frac{(\rho c - \gamma b)^2}{\gamma^2 (ac - b^2)}\right)$
δ	$\frac{\rho b}{\gamma a}$	$\frac{\rho c}{\gamma b}$	$\frac{\rho}{\gamma} \frac{\rho c - \gamma b}{\rho b - \gamma a}$	$\frac{\rho}{\gamma} \frac{\rho c + \gamma b}{\rho b + \gamma a}$	$\frac{\rho^2 c}{\gamma^2 a}$
σ	$1 + \frac{\rho c}{\gamma b}$	$\frac{ac}{b^2} + \frac{\rho c}{\gamma b}$	$\frac{a}{b} \frac{\rho c - \gamma b}{\rho b - \gamma a} + \frac{\rho c}{\gamma b}$	$\frac{a}{b} \frac{\rho c + \gamma b}{\rho b + \gamma a} + \frac{\rho c}{\gamma b}$	$\frac{2 \rho c}{\gamma b}$
β	1	0	$\frac{\gamma b}{\gamma b - \rho c}$	$\frac{\gamma b}{\gamma b + \rho c}$	$\frac{b \gamma a - \rho b}{\rho ac - b^2}$
κ_1	$\frac{1}{b} \left(\frac{c}{b} + \frac{\gamma}{\rho}\right)$	$\frac{\gamma}{\rho b}$	$\frac{\gamma}{\rho} \frac{\gamma}{\gamma b - \rho c}$	$\frac{2c}{b^2} - \frac{\gamma}{\rho} \frac{\gamma}{\gamma b + \rho c}$	$\frac{c}{\rho b} \left(\frac{\gamma a - \rho b}{ac - b^2} + \frac{\gamma}{c}\right)$
κ_2	$-\frac{1}{b}$	0	$-\frac{\gamma}{\gamma b - \rho c}$	$-\frac{\gamma}{\gamma b + \rho c}$	$-\frac{\gamma a - \rho b}{\rho(ac - b^2)}$
κ_3	0	$-\frac{1}{c}$	$\frac{\rho}{\gamma} \frac{\gamma}{\gamma b - \rho c}$	$-\frac{\rho}{\gamma} \frac{\gamma}{\gamma b + \rho c}$	$\frac{a}{\rho c} \frac{\gamma b - \rho c}{ac - b^2}$
κ	$\frac{1}{b^2}$	$\frac{\gamma}{\rho bc}$	0	$\frac{2}{b^2} \frac{\gamma b}{\gamma b + \rho c}$	$\frac{1}{b^2} \left(\frac{\gamma^2 a}{\rho^2 c} - \frac{(\gamma a - \rho b)^2}{\rho^2 (ac - b^2)}\right)$
$\frac{1}{\delta}$	$\frac{\gamma a}{\rho b}$	$\frac{\gamma b}{\rho c}$	$\frac{\gamma}{\rho} \frac{\gamma a - \rho b}{\gamma b - \rho c}$	$\frac{\gamma}{\rho} \frac{\gamma a + \rho b}{\gamma b + \rho c}$	$\frac{\gamma^2 a}{\rho^2 c}$
$\frac{\sigma}{\delta}$	$\frac{ac}{b^2} + \frac{\gamma a}{\rho b}$	$1 + \frac{\gamma a}{\rho b}$	$\frac{c}{b} \frac{\gamma a - \rho b}{\gamma b - \rho c} + \frac{\gamma a}{\rho b}$	$\frac{c}{b} \frac{\gamma a + \rho b}{\gamma b + \rho c} + \frac{\gamma a}{\rho b}$	$\frac{2 \gamma a}{\rho b}$

4.2 Součinnový tvar metod s proměnnou metrikou

Zatím jsme předpokládali, že aktualizovaná matice H je vždy pozitivně definitní. V některých důležitých případech je však tato matice pozitivně semidefinitní a má hodnotu $m < n$. Pak je výhodné předpokládat, že $H = SS^T$ a $H_+ = S_+S_+^T$, kde matice $S \in R^{n \times m}$ a $S_+ \in R^{n \times m}$ mají plnou hodnotu, a matice S_+ se určuje pomocí aktualizace

$$\frac{1}{\sqrt{\gamma}}S_+ = S + p\tilde{q}^T, \quad (378)$$

kde $p \in R^n$ a $\tilde{q} \in R^m$. Tento součinnový tvar metod s proměnnou metrikou se používá zejména při minimalizaci na lineární varietě rovnoběžné s podprostorem $\mathcal{L}(S)$ dimenze $m < n$ (oddíl 18.1), nebo při realizaci posunutých metod s omezenou pamětí, kdy $H = \zeta I + SS^T$ a $m \ll n$ (oddíl 9.7). Používáme-li k minimalizaci na lineární varietě metody spádových směrů, platí $d = -Hg = -SS^Tg$, takže $d \in \mathcal{L}(S)$ (v případě posunutých metod s omezenou pamětí však tento předpoklad neplatí). Pokud $d \in \mathcal{L}(S)$, budeme předpokládat, že

$$s = S\tilde{s} \neq 0, \quad p = S\tilde{p} \neq 0$$

($s \neq 0$ plyne z toho, že $Hg = 0$ pouze tehdy, je-li bod x stacionárním bodem na lineární varietě rovnoběžné s podprostorem $\mathcal{L}(S)$ a $p \neq 0$ je záležitost volby tohoto vektoru). Dále budeme předpokládat, že

$$\tilde{y} = S^T y \neq 0, \quad \tilde{q} = S^T q \neq 0$$

($\tilde{y} \neq 0$ plyne z toho, že nerovnost $b = y^T s = y^T S\tilde{s} = \tilde{y}^T \tilde{s} > 0$ lze zajistit vhodným výběrem délky kroku a $\tilde{q} \neq 0$ je záležitost volby tohoto vektoru).

Poznámka 131. Pokud $H = SS^T$, počítáme směrový vektor $d = -Hg$ podle vzorců

$$d = S\tilde{d}, \quad \tilde{d} = -S^T g.$$

Pak $\tilde{s} = \alpha\tilde{d}$ a $\tilde{y} = S^T y$.

Poznámka 132. Pokud $p \in \mathcal{L}(S)$ (jako u metod pro minimalizaci na lineární varietě), lze vzorec (378) zapsat dvojnásobem, buď

$$\frac{1}{\sqrt{\gamma}}S_+ = S(I + \tilde{p}\tilde{q}^T), \quad (379)$$

nebo

$$\frac{1}{\sqrt{\gamma}}S_+ = (I + pq^T)S. \quad (380)$$

Pokud ale $p \notin \mathcal{L}(S)$ (jako u posunutých metod s proměnnou metrikou), jsou tyto matice různé.

V případě, že $m < n$, je pozitivně semidefinitní matice H singularní (má hodnotu $m < n$). Z tohoto důvodu nelze použít inverzní matici H^{-1} . Místo toho se používá pseudoinverzní matice H^\dagger

Definice 39. Nechť M je libovolná matice. Pak matici M^\dagger stejného typu jako M^T nazveme pseudoinverzí matice M , jsou-li matice MM^\dagger a $M^\dagger M$ symetrické a platí-li

$$MM^\dagger M = M, \quad M^\dagger MM^\dagger = M^\dagger.$$

Věta 90. Ke každé matici existuje její pseudoinverze a je určena jednoznačně.

Důkaz (a) (Existence) Nechť matice $M \in R^{n \times m}$ má hodnotu $k \leq \min(n, m)$. Je zřejmé, že tuto matici lze vyjádřit ve tvaru $M = UV^T$, kde matice $U \in R^{n \times k}$ a $V \in R^{m \times k}$ mají plnou hodnotu (hodnota součinu matic nepřevyšuje hodnotu žádného činitele). Ukážeme, že $M^\dagger = V(V^T V)^{-1}(U^T U)^{-1}U^T$. Symetrie matic $M^\dagger M$ a MM^\dagger je zřejmá. Dále platí

$$MM^\dagger M = UV^T V(V^T V)^{-1}(U^T U)^{-1}U^T UV^T = UV^T = M,$$

$$M^\dagger MM^\dagger = V(V^T V)^{-1}(U^T U)^{-1}U^T UV^T V(V^T V)^{-1}(U^T U)^{-1}U^T = V(V^T V)^{-1}(U^T U)^{-1}U^T = M^\dagger.$$

(b) (Jednoznačnost) Nechť M_1^\dagger, M_2^\dagger jsou dvě matice takové, že

$$\begin{aligned} MM_1^\dagger &= (MM_1^\dagger)^T, & MM_2^\dagger &= (MM_2^\dagger)^T, \\ M_1^\dagger M &= (M_1^\dagger M)^T, & M_2^\dagger M &= (M_2^\dagger M)^T, \\ MM_1^\dagger M &= M, & MM_2^\dagger M &= M, \\ M_1^\dagger MM_1^\dagger &= M_1^\dagger, & M_2^\dagger MM_2^\dagger &= M_2^\dagger. \end{aligned}$$

Nejdříve ukážeme, že $MM_1^\dagger = MM_2^\dagger$. Platí

$$MM_1^\dagger = (M_1^\dagger)^T M^T = (M_1^\dagger)^T M^T (M_2^\dagger)^T M^T = MM_1^\dagger (M_2^\dagger)^T M^T = MM_1^\dagger MM_2^\dagger = MM_2^\dagger$$

Úplně stejně se dokáže, že $M_1^\dagger M = M_2^\dagger M$. Použijeme-li tyto vztahy, dostaneme

$$M_1^\dagger = M_1^\dagger MM_1^\dagger = M_1^\dagger MM_2^\dagger = M_2^\dagger MM_2^\dagger = M_2^\dagger$$

.

□

Poznámka 133. Má-li matice $S \in R^{n \times m}$, $m \leq n$, plnou hodnost, lze podle definice 39 snadno ověřit, že

$$S^\dagger = (S^T S)^{-1} S^T, \quad S^\dagger S = I \quad (381)$$

$$(SS^T)^\dagger = (S^\dagger)^T S^\dagger = S(S^T S)^{-2} S^T, \quad (S^T S)^{-1} = S^\dagger (S^\dagger)^T. \quad (382)$$

Z (381) plyne, že má-li matice S plnou hodnost, má i matice S^\dagger plnou hodnost.

Poznámka 134. Nechť M je symetrická pozitivně semidefinitní matice. Pak existují matice $M^{1/2}$ a $(M^\dagger)^{1/2}$ takové, že $M^{1/2} M^{1/2} = M$ a $(M^\dagger)^{1/2} (M^\dagger)^{1/2} = M^\dagger$. Má-li matice $S \in R^{n \times m}$, $m \leq n$, plnou hodnost, lze podle definice 39 snadno ověřit, že

$$(SS^T)^{1/2} = S(S^T S)^{-1/2} S^T, \quad ((SS^T)^\dagger)^{1/2} = S(S^T S)^{-3/2} S^T. \quad (383)$$

Věta 91. Nechť matice $S \in R^{n \times m}$, $m \leq n$, má plnou hodnost a nechť $U \in R^{n \times k}$, $V \in R^{m \times k}$, $k \leq m$, jsou matice takové, že $S + UV^T$ má plnou hodnost. Pak platí

$$(S + UV^T)^\dagger = S^\dagger - S^\dagger U (I + V^T S^\dagger U)^{-1} V^T S^\dagger. \quad (384)$$

Důkaz (a) Nejprve ukážeme, že matice $I + V^T S^\dagger U$ je regulární. Předpokládejme naopak, že pro nějaký vektor $x \neq 0$ platí $(I + V^T S^\dagger U)x = 0$. Pak nutně $y = S^\dagger Ux \neq 0$. Musí tedy platit

$$S^\dagger U (I + V^T S^\dagger U)x = (S^\dagger S S^\dagger U + S^\dagger UV^T S^\dagger U)x = S^\dagger (S + UV^T)y = 0,$$

kde $y \neq 0$, což je ve sporu s předpokladem, že matice S (a tudíž i S^\dagger) a $S + UV^T$ mají plnou hodnost.

(b) Jelikož $S + UV^T$ má plnou hodnost, má i $(S + UV^T)^\dagger$ plnou hodnost a podle (381) je tato matice určena vztahem $(S + UV^T)^\dagger (S + UV^T) = I$. Protože

$$\begin{aligned} (S^\dagger - S^\dagger U (I + V^T S^\dagger U)^{-1} V^T S^\dagger) (S + UV^T) &= I + S^\dagger U (I + V^T S^\dagger U) (I + V^T S^\dagger U)^{-1} V^T \\ &\quad - S^\dagger U (I + V^T S^\dagger U)^{-1} V^T - S^\dagger UV^T S^\dagger U (I + V^T S^\dagger U)^{-1} V^T = I, \end{aligned}$$

platí $(S + UV^T)^\dagger = S^\dagger - S^\dagger U (I + V^T S^\dagger U)^{-1} V^T S^\dagger$. □

Věta 92. Nechť H je pozitivně semidefinitní matice a $U = HV$, kde $V \in R^{n \times 2}$. Pak, jsou-li matice M a $M^{-1} + V^T HV$ regulární, platí

$$(H + UMU^T)^\dagger = B - BU(M^{-1} + U^T BU)^{-1}U^T B, \quad B = H^\dagger. \quad (385)$$

Důkaz Jelikož $U = HV$, můžeme vzorec (385) zapsat ve tvaru

$$(H + HVMV^T H)^\dagger = B - BHV(M^{-1} + V^T HV)^{-1}V^T HB.$$

Platí

$$\begin{aligned} & (B - BHV(M^{-1} + V^T HV)^{-1}V^T HB) (H + HVMV^T H) \\ &= BH - BHV(M^{-1} + V^T HV)^{-1}V^T HBH + BHVMV^T H \\ & \quad - BHV(M^{-1} + V^T HV)^{-1}V^T HVMV^T H = BH, \end{aligned}$$

takže matice $(H + UMU^T)^\dagger(H + UMU^T) = BH$ je symetrická. Úplně stejným způsobem se dokáže, že matice $(H + UMU^T)(H + UMU^T)^\dagger = HB$ je symetrická. Nakonec dostaneme

$$\begin{aligned} (H + UMU^T)(H + UMU^T)^\dagger(H + UMU^T) &= (H + HVMV^T H)BH \\ &= H + HVMV^T H = H + UMU^T, \\ (H + UMU^T)^\dagger(H + UMU^T)(H + UMU^T)^\dagger &= BH(B - BHV(M^{-1} + V^T HV)^{-1}V^T HB) \\ &= B - BH(M^{-1} + V^T HV)^{-1}V^T HB \\ &= (H + UMU^T)^\dagger. \end{aligned}$$

□

Poznámka 135. Podmínka $U = [s, Hy] = HV$ je splněna, pokud $d = -Hg$. Pak $s = -\alpha Hg$, takže $V = [-\alpha g, y]$.

Poznámka 136. Použijeme-li pseudoinverzní matice S^\dagger a $B = H^\dagger$, můžeme psát

$$\tilde{y} = S^T y = S^\dagger H y, \quad \tilde{q} = S^T q = S^\dagger H q, \quad (386)$$

$$\tilde{s} = S^\dagger s = S^T B s, \quad \tilde{p} = S^\dagger p = S^T B p, \quad (387)$$

$$H y = S \tilde{y}, \quad H q = S \tilde{q}, \quad (388)$$

$$B s = (S^\dagger)^T \tilde{s}, \quad B p = (S^\dagger)^T \tilde{p}, \quad (389)$$

neboť podle (381) a (382) platí $S^\dagger H = S^\dagger S S^T = S^T$ a $S^T B = S^T (S^\dagger)^T S^\dagger = S^\dagger$. Při odvozování součinného tvaru metod s proměnnou metrikou budeme používat čísla

$$a = y^T S S^T y = \tilde{y}^T \tilde{y}, \quad b = y^T s = \tilde{y}^T \tilde{s}, \quad c = s^T (S S^T)^\dagger s = \tilde{s}^T \tilde{s}. \quad (390)$$

Nejprve je třeba zobecnit lemma 31.

Lemma 32. Nechť $H = S S^T$, kde matice $S \in R^{n \times m}$, $m \leq n$, má plnou hodnost. Nechť $(1/\gamma)H_+ = H + UMU$, kde $U = S\tilde{U} = S[\tilde{s}, \tilde{y}]$ a $M \in R^{2 \times 2}$. Pak matice $(1/\gamma)(H^\dagger)^{1/2}H_+(H^\dagger)^{1/2}$ má $n - m$ nulových vlastních čísel odpovídajících vlastním vektorům kolmým ke sloupcům matice S , $m - 2$ jednotkových vlastních čísel a dvě vlastní čísla, která jsou vlastními čísly matice $I + MU^T H^\dagger U$. Tato dvě vlastní čísla jsou řešením kvadratické rovnice.

$$\lambda^2 - \sigma \lambda + \delta = 0,$$

kde

$$\sigma = \frac{1}{b^2}(\eta(ac - b^2) + b^2) + \frac{\rho c}{\gamma b}, \quad \delta = \frac{\rho}{\gamma ab}(\eta(ac - b^2) + b^2).$$

Důkaz Použijeme-li vztahy uvedené v poznámkách 133 a 134, můžeme psát

$$\begin{aligned} (1/\gamma)(H^\dagger)^{1/2}H_+(H^\dagger)^{1/2} &= (H^\dagger)^{1/2}H(H^\dagger)^{1/2} + (H^\dagger)^{1/2}UMU^T(H^\dagger)^{1/2} \\ &= S(S^T S)^{-3/2}S^T S S^T S(S^T S)^{-3/2}S^T + (H^\dagger)^{1/2}UMU^T(H^\dagger)^{1/2} \\ &= S(S^T S)^{-1}S^T + S(S^T S)^{-3/2}S^T U M U^T S(S^T S)^{-3/2}S^T \end{aligned}$$

Je zřejmé, že $(1/\gamma)(H^\dagger)^{1/2}H_+(H^\dagger)^{1/2}v = 0$, pro každý vektor v takový, že $S^T v = 0$. Takových lineárně nezávislých vektorů je $n - m$. Zbývá vlastní čísla matice $(1/\gamma)(H^\dagger)^{1/2}H_+(H^\dagger)^{1/2}$ tedy odpovídají vlastním vektorům tvaru $v = S\tilde{v}$. Pro tyto vektory platí

$$S(S^T S)^{-1}S^T v = S(S^T S)^{-1}S^T S\tilde{v} = S\tilde{v} = v,$$

takže odpovídající vlastní čísla jsou o jedničku větší než vlastní čísla matice $(H^\dagger)^{1/2}UMU^T(H^\dagger)^{1/2}$. Podle důsledku 9 jsou to tedy jedničky nebo vlastní čísla matice $I + MU^T H^\dagger U$. Jelikož

$$U^T H^\dagger U = \tilde{U}^T S^T S(S^T S)^{-2}S^T S\tilde{U} = \tilde{U}^T \tilde{U} = \begin{bmatrix} c, & b \\ b, & a \end{bmatrix},$$

můžeme postupovat stejně jako v důkazu lemmatu 31 a získat tak vztahy pro dvě zbylá vlastní čísla matice $(1/\gamma)(H^\dagger)^{1/2}H_+(H^\dagger)^{1/2}$. \square

Ukážeme, jak musí vypadat aktualizace (378), aby byla splněna kvazinevtonovská podmínka

$$S_+ S_+^T y = \rho d. \quad (391)$$

Lemma 33. *Uvažujme aktualizaci (378), s nenulovým vektorem \tilde{q} zvoleným tak, že*

$$D^2 \triangleq (\tilde{q}^T \tilde{y})^2 + \left(\frac{\rho}{\gamma}b - a\right) \tilde{q}^T \tilde{q} > 0, \quad (392)$$

kde $\tilde{y} = S^T y$ (pokud $(\rho/\gamma)b > a$, lze volit \tilde{q} libovolně a pokud $(\rho/\gamma)b = a$, stačí aby platilo $\tilde{q}^T \tilde{y} \neq 0$). Pak kvazinevtonovská podmínka (391) je splněna právě tehdy, když

$$p = \frac{(\rho/\gamma)s - S(\tilde{y} + \tau\tilde{q})}{\tilde{q}^T(\tilde{y} + \tau\tilde{q})} = \frac{(\rho/\gamma)s - S(\tilde{y} + \tau\tilde{q})}{D}.$$

Číslo $\tau = p^T y$ se vypočte z rovnosti $\tilde{q}^T \tilde{y} + \tau \tilde{q}^T \tilde{q} = D$ (pokud $(\rho/\gamma)b = a$ a $\tilde{q}^T \tilde{y} \neq 0$, lze volit $\tau = 0$).

Důkaz Použitím vztahu (378) dostaneme

$$\frac{1}{\gamma}S_+ S_+^T = (S + p\tilde{q}^T)(S^T + \tilde{q}p^T) = SS^T + p\tilde{q}^T S^T + S\tilde{q}p^T + p\tilde{q}^T \tilde{q}p^T,$$

takže kvazinevtonovskou podmínku můžeme zapsat ve tvaru

$$S\tilde{y} + p\tilde{q}^T \tilde{y} + S\tilde{q}p^T y + p\tilde{q}^T \tilde{q}p^T y = \frac{\rho}{\gamma}s,$$

kde $\tilde{y} = S^T y$. Označíme-li $\tau = p^T y$, můžeme tuto rovnost zapsat ve tvaru

$$S(\tilde{y} + \tau\tilde{q}) + p\tilde{q}^T(\tilde{y} + \tau\tilde{q}) = \frac{\rho}{\gamma}s,$$

odkud dostaneme vztah pro p . Dosadíme-li tento vztah do rovnosti $\tau = p^T y$, můžeme psát

$$\tau^2 \tilde{q}^T \tilde{q} + 2\tau \tilde{q}^T \tilde{y} = \frac{\rho}{\gamma}b - a.$$

Z druhé strany umocněním výrazu $D = \tilde{q}^T \tilde{y} + \tau \tilde{q}^T \tilde{q}$, dostaneme

$$\tau^2(\tilde{q}^T \tilde{q})^2 + 2\tau \tilde{q}^T \tilde{y} \tilde{q}^T \tilde{q} + (\tilde{q}^T \tilde{y})^2 = D^2,$$

což porovnáním dává

$$D^2 = (\tilde{q}^T \tilde{y})^2 + \left(\frac{\rho}{\gamma} b - a \right) \tilde{q}^T \tilde{q}.$$

Tento výraz musí být kladný, což poněkud omezuje volbu vektoru \tilde{q} . Poznamenejme, že pro $\tilde{q} = \tilde{y}$ a $(\rho/\gamma)b > 0$ je tento výraz kladný, neboť v tomto případě platí $\tilde{q}^T \tilde{y} = \tilde{q}^T \tilde{q}$ a $a = \tilde{y}^T \tilde{y} = \tilde{q}^T \tilde{q}$, takže $D^2 = (\rho/\gamma)b \tilde{q}^T \tilde{q} > 0$. \square

Nyní se budeme zabývat součinným tvarem metod z Broydenovy třídy, kdy $U = [s, Hy]$. Jelikož předpokládáme, že $s = S\tilde{s}$, a podle (388) platí $Hy = S\tilde{y}$, můžeme psát

$$U = S\tilde{U} \quad \Rightarrow \quad S^\dagger U = S^\dagger S\tilde{U} = \tilde{U}, \quad (393)$$

kde $\tilde{U} = [\tilde{s}, \tilde{y}]$ (používáme vzorec (381)). Abychom dostali rekurentní vztah $S_+ S_+^T = \gamma(SS^T + UMU^T)$, je třeba aby vektor \tilde{q} v (378) byl lineární kombinací sloupců matice \tilde{U} . Je zajímavé, že v součinném tvaru lze realizovat pouze metody s proměnnou metrikou, pro které platí $\delta \geq 0$ a $\mu \geq 0$.

Lemma 34. *Nechť $U = S\tilde{U} = S[\tilde{s}, \tilde{y}]$. Uvažujme aktualizaci (378) (splňující kvazinevtonovskou podmínku (391)), kde $\tilde{q} = \tilde{U}\hat{q}$ a kde vektor $\hat{q} \in R^2$ je zvolen tak, aby byla splněna nerovnost (392). Pak existuje symetrická matice $M \in R^{2 \times 2}$ taková, že pro matici $H_+ = S_+ S_+^T$ platí $H_+ = \gamma(H + UMU^T)$, přičemž $\delta = \det(I + MU^T H^\dagger U) \geq 0$ a $\mu = -\det M \geq 0$.*

Důkaz Jestliže $\tilde{q} = \tilde{U}\hat{q}$ a $D^2 > 0$, pak podle lemmatu 33 platí

$$p = \frac{(\rho/\gamma)s - S(\tilde{y} + \tau\tilde{q})}{D} = \frac{(\rho/\gamma)s - SS^T y + \tau U\hat{q}}{D} \triangleq U\hat{p},$$

kde $\hat{p} \in R^2$. Dosadíme-li tato vyjádření do vztahu (378), můžeme psát

$$\frac{1}{\gamma} S_+ S_+^T = (S + p\hat{q}^T)(S + p\hat{q}^T)^T = SS^T + U\hat{p}\hat{q}^T U^T + U\hat{q}\hat{p}^T U^T + U\hat{p}\hat{q}^T \hat{q}\hat{p}^T U^T = SS^T + UMU^T,$$

kde

$$M = \hat{p}\hat{q}^T + \hat{q}\hat{p}^T + \hat{p}\hat{q}^T \hat{q}\hat{p}^T = [\hat{p}, \hat{q}] \begin{bmatrix} \hat{q}^T \hat{q}, & 1 \\ 1, & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \hat{p}^T \\ \hat{q}^T \end{bmatrix}.$$

Použijeme-li větu o násobení determinantů, dostaneme

$$\det M = -(\det[\hat{p}, \hat{q}])^2 \leq 0.$$

Podle lemmatu 32 se číslo δ rovná součinu vlastních čísel matice

$$(1/\gamma)(H^\dagger)^{1/2} H_+ (H^\dagger)^{1/2} = S(S^T S)^{-3/2} S^T S (I + \tilde{p}\tilde{q}^T) (I + \tilde{q}\tilde{p}^T) S^T S (S^T S)^{-3/2} S^T$$

odpovídajících vlastním vektorům z $\mathcal{L}(S)$ (používáme vztahy (379) a (383)). Tento součin je podle lemmatu 30 (c) roven determinantu matice

$$(I + \tilde{q}\tilde{p}^T) (S^T S)^{-1/2} S^T S (S^T S)^{-1/2} (I + \tilde{p}\tilde{q}^T) = (I + \tilde{q}\tilde{p}^T) (I + \tilde{p}\tilde{q}^T),$$

takže platí

$$\delta = \det(I + \tilde{p}\tilde{q}^T) \det(I + \tilde{q}\tilde{p}^T) = (1 + \tilde{q}^T \tilde{p})^2 \geq 0. \quad (394)$$

\square

Poznámka 137. Podle lemmatu 34 existuje součinnový tvar pouze pro ty metody z Broydenovy třídy, pro které $\delta \geq 0$ a $\mu \geq 0$. Ve větě 94 a důsledku 13 ukážeme, že tyto nutné podmínky jsou i podmínkami postačujícími.

Nyní ukážeme, jak lze volit vektor $\tilde{q} = \tilde{U}\hat{q}$, abychom dostali jednotlivé metody z Broydenovy třídy. Jak vyplývá z důkazu lemmatu 33, je vektor p určen vektorem \tilde{q} (existují obvykle dvě řešení). Navíc výsledná aktualizace nezávisí na normě vektoru \tilde{q} , neboť z (378) plyne, že vynásobíme-li vektor \tilde{q} nějakým číslem, stačí tímto číslem vydělit vektor p . Proto budeme hledat vektor \tilde{q} ve tvaru $\tilde{q} = \tilde{s} + \vartheta\tilde{y}$ (takže lze volit $\tilde{q} = \tilde{y}$, pokud $\vartheta = \infty$).

Věta 93. *Nechť jsou splněny předpoklady lemmatu 34 a necht' $\tilde{q} = \tilde{s} + \vartheta\tilde{y}$. Pak aktualizace (378) je ekvivalentní aktualizaci (336), pokud*

$$\frac{\rho(\vartheta b + c)^2}{\gamma D^2} = \frac{1}{ab}(\eta(ac - b^2) + b^2), \quad (395)$$

kde

$$D^2 = \frac{\rho}{\gamma}b(\vartheta^2 a + 2\vartheta b + c) - (ac - b^2). \quad (396)$$

Jestliže $\eta = 0$, je buď $\vartheta = \infty$, takže lze volit $\tilde{q} = \tilde{y}$ nebo $\vartheta = -(\gamma/\rho + c/b)/2$. V ostatních případech platí

$$\vartheta = \frac{\mu_3}{\mu_2} \pm \sqrt{\left(\frac{\gamma}{\rho} + \frac{\mu_3}{\mu_2}\right)\left(\frac{c}{b} + \frac{\mu_3}{\mu_2}\right)},$$

kde μ_2, μ_3 jsou čísla určená vztahy (335), což lze zapsat ve tvaru

$$\vartheta = \frac{b}{\eta} \left(\frac{1 - \eta}{a} \pm \frac{\gamma}{\rho} \sqrt{\delta\mu} \right),$$

kde δ a μ jsou čísla určená vztahy (342) a (341).

Důkaz Podle lemmatu 33 platí

$$1 + \tilde{q}^T \tilde{p} = 1 + q^T p = 1 + \frac{(\rho/\gamma)q^T s - \tilde{q}^T(\tilde{y} - \tau\tilde{q})}{\tilde{q}^T(\tilde{y} - \tau\tilde{q})} = \frac{\rho q^T s}{\gamma D} = \frac{\rho \tilde{q}^T \tilde{s}}{\gamma D} = \frac{\rho \vartheta b + c}{\gamma D}.$$

Použijeme-li tuto rovnost spolu se vztahy (353) a (394), dostaneme

$$\frac{\rho^2(\vartheta b + c)^2}{\gamma^2 D^2} = (1 + \tilde{q}^T \tilde{p})^2 = \delta = \frac{\rho}{\gamma} \frac{1}{ab}(\eta(ac - b^2) + b^2).$$

což po úpravě dává (395). Jelikož $\tilde{q}^T \tilde{y} = \vartheta a + b$ a $\tilde{q}^T \tilde{q} = \vartheta^2 a + 2\vartheta b + c$, dostaneme po dosazení těchto vztahů do (392) a po úpravě výraz (396). Vynásobíme-li rovnost (395) číslem aD^2 můžeme psát

$$\frac{\rho}{\gamma}a(\vartheta b + c)^2 - bD^2 = \frac{\eta}{b}D^2(ac - b^2).$$

Dosadíme-li (396) do levé strany této rovnosti, sdružíme-li odpovídající si členy a vydělíme-li vzniklou rovnicí číslem $ac - b^2$, dostaneme

$$\left(\frac{\rho}{\gamma}c + b\right) + 2\vartheta\frac{\rho}{\gamma}b = \frac{\eta}{b}D^2. \quad (397)$$

Pokud $\eta = 0$, má tato rovnice řešení $\vartheta = -(\gamma/\rho + c/b)/2$. Rovnice (395) má v tomto případě další řešení $\vartheta = \infty$, neboli $\tilde{q} = \tilde{y}$, o čemž se můžeme přesvědčit, položíme-li $\eta = 0$ a ponecháme-li v (395)–(396) pouze členy obsahující ϑ^2 . Pokud $\eta \neq 0$, dosazením (396) do (397) a dalšími úpravami dostaneme

$$b \left[\left(\frac{\rho c}{\gamma b} + 1\right) + 2\vartheta\frac{\rho}{\gamma} \right] = \eta b \left[\left(\frac{\rho c}{\gamma b} + 1\right) + 2\vartheta\frac{\rho}{\gamma} \right] + \eta a \left(\vartheta^2\frac{\rho}{\gamma} - \frac{c}{b} \right).$$

Převědeme-li všechny členy na pravou stranu, vydělíme-li vzniklou rovnici číslem $\eta a \rho / \gamma$ a použijeme-li vztah $(\eta - 1)b / (\eta a) = -\mu_3 / \mu_2$, který plyne z (335), můžeme psát

$$\frac{(\eta - 1)b}{\eta a} \left[\left(\frac{c}{b} + \frac{\gamma}{\rho} \right) + 2\vartheta \right] + \vartheta^2 - \frac{\gamma c}{\rho b} = \vartheta^2 - 2\vartheta \frac{\mu_3}{\mu_2} - \left(\frac{\mu_3}{\mu_2} \left(\frac{\gamma}{\rho} + \frac{c}{b} \right) + \frac{\gamma c}{\rho b} \right) = 0.$$

Tato kvadratická rovnice má řešení

$$\vartheta = \frac{\mu_3}{\mu_2} \pm \sqrt{\left(\frac{\mu_3}{\mu_2} \right)^2 + \frac{\mu_3}{\mu_2} \left(\frac{\gamma}{\rho} + \frac{c}{b} \right) + \frac{\gamma c}{\rho b}} = \frac{\mu_3}{\mu_2} \pm \sqrt{\left(\frac{\gamma}{\rho} + \frac{\mu_3}{\mu_2} \right) \left(\frac{c}{b} + \frac{\mu_3}{\mu_2} \right)}.$$

Poslední dokazovaný vztah plyne z toho, že

$$\frac{c}{b} + \frac{\mu_3}{\mu_2} = \frac{\eta a c + (1 - \eta)b^2}{\eta a b} = \frac{\eta(ac - b^2) + b^2}{\eta a b} = \frac{\gamma \delta}{\rho \eta}$$

a

$$\frac{\gamma}{\rho} + \frac{\mu_3}{\mu_2} = \frac{1}{\eta} \left(\eta \frac{\gamma}{\rho} + (1 - \eta) \frac{b}{a} \right) = \frac{\gamma b}{\rho a \eta} \left(\eta \frac{a}{b} + (1 - \eta) \frac{\rho}{\gamma} \right) = \frac{\gamma b^2}{\rho \eta} \mu.$$

Poznamemejme, že v uvedených vzorcích volíme obvykle znaménko +, abychom pro $0 \leq \eta \leq 1$ dostali $\vartheta \geq 0$ a $D \geq 0$. \square

Poznámka 138. Věta 93 udává způsob, jak lze k dané metodě s proměnnou metrikou (charakterizované parametrem η) nalézt součinnový tvar (378). K dané hodnotě η najdeme podle věty 93 hodnotu ϑ určující vektor \hat{q} a číslo D^2 (existují obvykle dvě řešení). Pak podle lemmatu 33 určíme vektor p (existují opět dvě řešení).

- (a) Pro metodu DFP platí $\eta = 0$, takže lze volit $\vartheta = \infty$, neboli $\tilde{q} = \tilde{y}$.
- (b) Pro metodu BFGS platí $\eta = 1$, takže $\mu_3 = 0$, což dává $\vartheta = \sqrt{\gamma c / (\rho b)}$.
- (c) Pro metodu hodnoty 1 platí $\eta = (\rho / \gamma) / (\rho / \gamma - a / b)$, takže $\mu = 0$ a $\mu_3 / \mu_2 = -\gamma / \rho$, což dává $\vartheta = -\gamma / \rho$. Metodu hodnoty 1 můžeme vyjádřit v součinnovém tvaru pouze tehdy, platí-li buď $0 < \rho / \gamma \leq b / c$, nebo $a / b \leq \rho / \gamma$ (poznámka 122).

Použití věty 93 není příliš vhodné pro explicitní vyjádření součinnového tvaru. Jinou možnost udává následující věta, uvedená v práci [49], kde symboly $\sqrt{\delta}$ a $\sqrt{\mu}$ označují libovolné hodnoty (kladné i záporné) takové, že $(\sqrt{\delta})^2 = \delta$ a $(\sqrt{\mu})^2 = \mu$.

Věta 94. *Nechť $a > 0$, $b > 0$, $c > 0$ a $ac - b^2 > 0$. Uvažujme aktualizaci (336), kde $H = SS^T$, $\rho > 0$, $\gamma > 0$. Nechť $\delta \geq 0$, $\mu \geq 0$ a buď $\delta > 0$ nebo $\mu > 0$. Nechť $s = S\tilde{s}$ a $\tilde{y} = S^T y$. Pak platí $H_+ = S_+^T S_+$, kde*

$$\frac{1}{\sqrt{\gamma}} S_+ = S + U \hat{p} \hat{q}^T \tilde{U}^T, \quad (398)$$

přičemž

$$\hat{p} \hat{q}^T = \frac{1}{\lambda} \begin{bmatrix} \frac{\rho}{\gamma} + a\sqrt{\mu} \\ \gamma \\ -1 - b\sqrt{\mu} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \sqrt{\delta} - b\sqrt{\mu} \\ -\frac{\gamma}{\rho} \sqrt{\delta} + c\sqrt{\mu} \end{bmatrix}^T \quad (399)$$

a

$$\lambda = \left(\frac{\rho}{\gamma} c - b \right) + \left(b - \frac{\gamma}{\rho} a \right) \sqrt{\delta} + (ac - b^2) \sqrt{\mu}. \quad (400)$$

Důkaz (a) Z důkazu lemmatu 34 víme, že

$$(\hat{p}_1\hat{q}_2 - \hat{q}_1\hat{p}_2)^2 = (\det[\hat{p}, \hat{q}])^2 = -\det M = \mu.$$

Použijeme-li tento výsledek můžeme psát

$$\hat{p}\hat{q}^T - \hat{q}\hat{p}^T = \begin{bmatrix} 0, & \hat{p}_1\hat{q}_2 - \hat{q}_1\hat{p}_2 \\ \hat{q}_1\hat{p}_2 - \hat{p}_1\hat{q}_2, & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0, & +\sqrt{\mu} \\ -\sqrt{\mu}, & 0 \end{bmatrix}.$$

(b) Předpokládejme nejprve, že $\delta > 0$. Použijeme-li vztah (398), dostaneme

$$\frac{1}{\gamma}S_+S_+^T = S(I + \tilde{U}\hat{p}\hat{q}^T\tilde{U}^T)(I + \tilde{U}\hat{q}\hat{p}^T\tilde{U}^T)S^T.$$

Z důkazu lemmatu 34 víme, že

$$\det(I + \tilde{U}\hat{p}\hat{q}^T\tilde{U}^T) = \sqrt{\delta},$$

takže podle lemmatu 30 (e) platí

$$(I + \tilde{U}\hat{p}\hat{q}^T\tilde{U}^T)^{-1} = I - \frac{1}{\sqrt{\delta}}\tilde{U}\hat{p}\hat{q}^T\tilde{U}^T$$

a podmínku $S_+S_+^T y = \rho s$ můžeme zapsat ve tvaru

$$(I + \tilde{U}\hat{p}\hat{q}^T\tilde{U}^T)\tilde{y} = \frac{\rho}{\gamma} \left(I - \frac{1}{\sqrt{\delta}}\tilde{U}\hat{p}\hat{q}^T\tilde{U}^T \right) \tilde{s}.$$

Vynásobíme-li tuto rovnici zleva maticí \tilde{U}^T a přihlédneme-li k tomu, že

$$\tilde{U}^T\tilde{U} = \begin{bmatrix} \tilde{s}^T\tilde{s}, & \tilde{s}^T\tilde{y} \\ \tilde{y}^T\tilde{s}, & \tilde{y}^T\tilde{y} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} c, & b \\ b, & a \end{bmatrix},$$

dostaneme

$$\begin{bmatrix} b \\ a \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} c, & b \\ b, & a \end{bmatrix} \hat{q}\hat{p}^T \begin{bmatrix} b \\ a \end{bmatrix} = \frac{\rho}{\gamma} \left(\begin{bmatrix} c \\ b \end{bmatrix} - \frac{1}{\sqrt{\delta}} \begin{bmatrix} c, & b \\ b, & a \end{bmatrix} \hat{p}\hat{q}^T \begin{bmatrix} c \\ b \end{bmatrix} \right),$$

což po úpravě dává

$$\hat{q}\hat{p}^T \begin{bmatrix} b \\ a \end{bmatrix} + \hat{p}\hat{q}^T \frac{1}{\sqrt{\delta}} \frac{\rho}{\gamma} \begin{bmatrix} c \\ b \end{bmatrix} = \frac{1}{ac - b^2} \begin{bmatrix} a, & -b \\ -b, & c \end{bmatrix} \left(\frac{\rho}{\gamma} \begin{bmatrix} c \\ b \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} b \\ a \end{bmatrix} \right) = \begin{bmatrix} \frac{\rho}{\gamma} \\ -1 \end{bmatrix}.$$

Použijeme-li nyní (a), dostaneme

$$\hat{p}\hat{q}^T \left(\begin{bmatrix} b \\ a \end{bmatrix} + \frac{1}{\sqrt{\delta}} \frac{\rho}{\gamma} \begin{bmatrix} c \\ b \end{bmatrix} \right) = \begin{bmatrix} \frac{\rho}{\gamma} + a\sqrt{\mu} \\ -1 - b\sqrt{\mu} \end{bmatrix}.$$

Z tohoto vyjádření je patrné, že vektor $\hat{p} \in R^2$ je skalárním násobkem vektoru na pravé straně poslední rovnosti. Jelikož skalární násobek můžeme zvolit libovolně, položíme

$$\hat{p} = \begin{bmatrix} \frac{\rho}{\gamma} + a\sqrt{\mu} \\ -1 - b\sqrt{\mu} \end{bmatrix}.$$

Pak pro vektor $\hat{q} \in R^2$ dostaneme rovnici

$$\hat{q}_1 \left(b + \frac{1}{\sqrt{\delta}} \frac{\rho}{\gamma} c \right) + \hat{q}_2 \left(a + \frac{1}{\sqrt{\delta}} \frac{\rho}{\gamma} b \right) = 1$$

a z (a) plyne

$$\hat{q}_1 (1 + b\sqrt{\mu}) + \hat{q}_2 \left(\frac{\rho}{\gamma} + a\sqrt{\mu} \right) = \sqrt{\mu}.$$

Řešením těchto dvou rovnic je vektor

$$\hat{q} = \frac{1}{\lambda} \begin{bmatrix} \sqrt{\delta} - b\sqrt{\mu} \\ -\frac{\gamma}{\rho}\sqrt{\delta} + c\sqrt{\mu} \end{bmatrix},$$

kde

$$\lambda = \left(\frac{\rho}{\gamma}c - b \right) + \left(b - \frac{\gamma}{\rho}a \right) \sqrt{\delta} + (ac - b^2)\sqrt{\mu}.$$

Jelikož $ac - b^2 > 0$, je alespoň jeden z výrazů $(\rho/\gamma)c - b$ a $b - (\gamma/\rho)a$ nenulový, a protože $\delta > 0$, lze vhodnou volbou znamének $\sqrt{\delta}$ a $\sqrt{\mu}$ docílit toho, že $\lambda \neq 0$ (vzorec (399) má tedy smysl).

(c) Nechť $\delta = 0$ (takže $\eta = \eta^*$) a $\mu > 0$. Jelikož podle poznámky 117 jsou $\delta(\eta)$ a $\mu(\eta)$ lineárními funkcemi parametru η , přičemž $\delta'(\eta) = (\rho/\gamma)(ac - b^2)/(ab) > 0$, existuje číslo $\bar{\eta} > \eta^*$ takové, že $\delta(\eta) > 0$ a $\mu(\eta) > 0$, pokud $\eta^* < \eta \leq \bar{\eta}$. Pro tyto hodnoty parametru η lze použít postup uvedený v (b), jehož výsledkem je vzorec (399), kde $\delta(\eta) > 0$ a $\mu(\eta) > 0$. Provedeme-li limitní přechod $\eta \rightarrow \eta^*$ dostaneme vzorec (399), kde $\delta = 0$ a $\mu > 0$. Jelikož podle předpokladu platí $ac - b^2 > 0$, můžeme vhodnou volbou znaménka $\sqrt{\mu}$ docílit toho, že $\lambda \neq 0$, takže tento vzorec má smysl.

(d) Pokud $\delta = 0$ a $\mu = 0$, musí podle poznámky 117 platit $\eta(ac - b^2) + b^2 = 0$ a $\eta(a - (\rho/\gamma)b) + (\rho/\gamma)b = 0$, což je možné jedině tehdy, když $(\rho/\gamma)c - b = 0$. Pak ale $\lambda = 0$, takže vzorec (399) nemá smysl (platí $\hat{q} = 0$ a $\lambda = 0$). \square

Obě předchozí věty obsahují poměrně komplikované výrazy. Tyto výrazy se velmi zjednoduší pro základní metody (337), (338), (339). Výsledné vzorce, které nyní odvodíme, lze nalézt také v [17].

Důsledek 13. Pro metodu DFP platí $\eta = 0$, čili $\delta = \rho b/(\gamma a)$ a $\mu = \rho/(\gamma ab)$, takže

$$\frac{1}{\sqrt{\gamma}} S_+^{DFP} = S - \frac{1}{a} \left(SS^T y \pm \sqrt{\frac{\rho a}{\gamma b}} s \right) \tilde{y}^T. \quad (401)$$

Pro metodu BFGS platí $\eta = 1$, čili $\delta = \rho c/(\gamma b)$ a $\mu = 1/b^2$, takže

$$\frac{1}{\sqrt{\gamma}} S_+^{BFGS} = S - \frac{1}{b} s \left(\tilde{y} \pm \sqrt{\frac{\rho b}{\gamma c}} \tilde{s} \right)^T. \quad (402)$$

Pro metodu hodnotí 1 platí $\eta = (\rho/\gamma)/(\rho/\gamma - a/b)$, čili $\delta = ((\rho/\gamma)c - b)/(b - (\gamma/\rho)a)$ a $\mu = 0$, takže

$$\frac{1}{\sqrt{\gamma}} S_+^{R1} = S + \frac{\sqrt{\delta} - 1}{(\rho/\gamma)^2 c - 2(\rho/\gamma)b + a} \left(\frac{\rho}{\gamma} s - SS^T y \right) \left(\frac{\rho}{\gamma} \tilde{s} - \tilde{y} \right)^T. \quad (403)$$

V těchto vzorcích je $s = S\tilde{s}$ a $SS^T y = S\tilde{y}$. Jmenovatel v posledním vzorci je vždy nenulový (i když $\delta = 0$).

Důkaz K odvození těchto vztahů můžeme použít buď větu 93 nebo větu 94. Použití věty 93 je vhodné pro metodu DFP, neboť pro $\vartheta = 0$ se potřebné výrazy velmi zjednoduší. Pro metodu BFGS musíme použít trik spočívající v tom, že kvazimewtonovská podmínka je v tomto případě splněna, pokud $\tau = -1$. Použitím této hodnoty lze obejít výpočet čísla D^2 a jeho odmocniny. Zde použijeme větu 94. Přímé dosazení do (398) není triviální a vyžaduje speciální volbu znaménka $\sqrt{\mu}$, jinak nedostaneme jednoduchá vyjádření.

(a) Pro metodu DFP lze z tabulky uvedené v poznámce 130 zjistit, že $\delta = \rho b/(\gamma a) > 0$ a $\mu = \rho/(\gamma ab) > 0$. Znaménko $\sqrt{\mu}$ budeme volit tak, aby platilo $\sqrt{\delta} = b\sqrt{\mu}$. Pak

$$\lambda = \left(\frac{\rho}{\gamma}c - b \right) + \frac{\gamma a}{\rho b} \left(\frac{\rho}{\gamma}c - b \right) \sqrt{\delta} = \left(\frac{\rho}{\gamma}c - b \right) \frac{\sqrt{\delta} + 1}{\sqrt{\delta}},$$

$$\hat{p} = \begin{bmatrix} \frac{a}{b} \left(\frac{\rho b}{\gamma a} + \sqrt{\delta} \right) \\ -1 - \sqrt{\delta} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{a}{b} \sqrt{\delta} (\sqrt{\delta} + 1) \\ -(\sqrt{\delta} + 1) \end{bmatrix}, \quad \lambda \hat{q} = \frac{1}{a} \begin{bmatrix} 0 \\ \frac{\gamma a}{\rho b} \left(\frac{\rho}{\gamma}c - b \right) \sqrt{\delta} \end{bmatrix} = \frac{1}{a} \begin{bmatrix} 0 \\ \left(\frac{\rho}{\gamma}c - b \right) \frac{1}{\sqrt{\delta}} \end{bmatrix}.$$

Po vykrácení dostaneme

$$\hat{p}\hat{q}^T = \frac{1}{a} \begin{bmatrix} \frac{a}{b} \sqrt{\delta} \\ -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}^T = -\frac{1}{a} \begin{bmatrix} \pm \sqrt{\frac{\rho a}{\gamma b}} \\ 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}^T,$$

což po dosazení do (399) dává (401).

(b) Pro metodu BFGS lze z tabulky uvedené v poznámce 130 zjistit, že $\delta = \rho c / (\gamma b) > 0$ a $\mu = 1/b^2 > 0$. Znaménko $\sqrt{\mu}$ budeme volit tak, aby platilo $\sqrt{\mu} = -1/b$. Pak

$$\begin{aligned} \lambda &= \left(\frac{\rho}{\gamma}c - b \right) + \frac{\gamma}{\rho} \left(\frac{\rho}{\gamma}b - a \right) \sqrt{\delta} - \frac{1}{b}(ac - b^2) = \frac{c}{b} \left(\frac{\rho}{\gamma}b - a \right) + \frac{\gamma}{\rho} \left(\frac{\rho}{\gamma}b - a \right) \sqrt{\delta} \\ &= \left(\frac{\rho}{\gamma}b - a \right) \frac{\gamma}{\rho} \left(\frac{\rho c}{\gamma b} + \sqrt{\delta} \right) = \left(\frac{\rho}{\gamma}b - a \right) \frac{\gamma}{\rho} \sqrt{\delta} (\sqrt{\delta} + 1), \end{aligned}$$

$$\hat{p} = \frac{1}{b} \begin{bmatrix} \frac{\rho}{\gamma}b - a \\ \frac{\gamma}{\rho} \end{bmatrix}, \quad \lambda \hat{q} = \begin{bmatrix} \sqrt{\delta} + 1 \\ -\frac{\gamma}{\rho} \left(\sqrt{\delta} + \frac{\rho c}{\gamma b} \right) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \sqrt{\delta} + 1 \\ -\frac{\gamma}{\rho} \sqrt{\delta} (\sqrt{\delta} + 1) \end{bmatrix}.$$

Po vykrácení dostaneme

$$\hat{p}\hat{q}^T = \frac{1}{b} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \frac{\rho}{\gamma} \frac{1}{\sqrt{\delta}} \\ -1 \end{bmatrix}^T = -\frac{1}{b} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \pm \sqrt{\frac{\rho b}{\gamma c}} \\ 1 \end{bmatrix}^T,$$

což po dosazení do (399) dává (402).

(c) Pro metodu hodnoty 1 lze z tabulky uvedené v poznámce 130 zjistit, že

$$\delta = \frac{\rho \frac{\rho c - b}{\gamma}}{\gamma \frac{\rho b - a}{\gamma}}$$

a $\mu = 0$, takže

$$\lambda = \left(\frac{\rho}{\gamma}c - b \right) + \frac{\gamma}{\rho} \left(\frac{\rho}{\gamma}b - a \right) \sqrt{\delta} = \frac{\gamma}{\rho} \left(\frac{\rho}{\gamma}b - a \right) \left(\frac{\rho \frac{\rho c - b}{\gamma}}{\gamma \frac{\rho b - a}{\gamma}} + \sqrt{\delta} \right) = \frac{\gamma}{\rho} \left(\frac{\rho}{\gamma}b - a \right) \sqrt{\delta} (\sqrt{\delta} + 1),$$

$$\hat{p} = \begin{bmatrix} \frac{\rho}{\gamma} \\ -1 \end{bmatrix}, \quad \lambda \hat{q} = \sqrt{\delta} \begin{bmatrix} 1 \\ -\frac{\gamma}{\rho} \end{bmatrix} = \frac{\gamma}{\rho} \sqrt{\delta} \begin{bmatrix} \frac{\rho}{\gamma} \\ -1 \end{bmatrix}.$$

Po vykrácení výrazem $\sqrt{\delta}$, umožněným spojitou závislostí δ na η , dostaneme

$$\hat{p}\hat{q}^T = \frac{\begin{bmatrix} \frac{\rho}{\gamma} \\ \frac{\rho}{\gamma} \\ -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \frac{\rho}{\gamma} \\ \frac{\rho}{\gamma} \\ -1 \end{bmatrix}^T}{\left(\frac{\rho}{\gamma}b - a\right)(\sqrt{\delta} + 1)} = \frac{\begin{bmatrix} \frac{\rho}{\gamma} \\ \frac{\rho}{\gamma} \\ -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \frac{\rho}{\gamma} \\ \frac{\rho}{\gamma} \\ -1 \end{bmatrix}^T (\sqrt{\delta} - 1)}{\left(\frac{\rho}{\gamma}b - a\right) \left(\frac{\rho}{\gamma} \frac{\rho}{\gamma} c - b - a - 1\right)} = \frac{\begin{bmatrix} \frac{\rho}{\gamma} \\ \frac{\rho}{\gamma} \\ -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \frac{\rho}{\gamma} \\ \frac{\rho}{\gamma} \\ -1 \end{bmatrix}^T (\sqrt{\delta} - 1)}{\left(\frac{\rho}{\gamma}\right)^2 c - 2\left(\frac{\rho}{\gamma}\right)b + a},$$

což po dosazení do (399) dává (403). Jmenovatel v (403) je kvadratický výraz v ρ/γ . Jeho diskriminant $b^2 - ac$ je podle předpokladu záporný, takže jmenovatel nemůže být nikdy nulový. Aby byl čítec nulový, muselo by platit $\delta = 1$, což po dosazení a po úpravě dává $(\rho/\gamma)^2 c - 2(\rho/\gamma)b + a = 0$. Tato rovnost, jak jsme právě dokázali, nemůže nastat. Jelikož $ac - b^2 > 0$, je alespoň jeden z výrazů $(\rho/\gamma)c - b$ a $(\rho/\gamma)b - a$ nenulový. Pokud $\delta = 0$, je $(\rho/\gamma)c - b = 0$ a tedy $(\rho/\gamma)b - a \neq 0$, což zajišťuje existenci metody hodnoty 1 (konečnost hodnoty parametru η) v případě, že $\delta = 0$. \square

Poznámka 139. Ve větě 94 jsme předpokládali, že buď $\delta > 0$ nebo $\mu > 0$, neboť v opačném případě není matice $\hat{p}\hat{q}^T$ vystupující v (398) definovaná. I v tomto případě je však možné vyjádřit aktualizaci (336) v součinném tvaru. Hodnota $\mu = 0$ odpovídá metodě hodnoty 1, pro kterou (po vykrácení výrazem $\sqrt{\delta}$ umožněným spojitou závislostí δ na η) platí (403). Pokud $ac - b^2 > 0$, nemůže být jmenovatel ani čítec v (403) nulový (ani když $\delta = 0$).

Poznámka 140. Vzorec (403) lze upravit tak, aby se v něm neodečítala blížká čísla. Dosadíme-li do (403) výraz pro δ a rozšíříme-li zlomek číslem $\sqrt{\delta} + 1$, vykrátí se nový čítec s původním jmenovatelem a po úpravách dostaneme

$$\frac{1}{\sqrt{\gamma}} S_+^{R1} = S + \frac{1}{\frac{\rho}{\gamma}b - a \pm \sqrt{\frac{\rho}{\gamma} \left(\frac{\rho}{\gamma}b - a\right) \left(\frac{\rho}{\gamma}c - b\right)}} \begin{pmatrix} \frac{\rho}{\gamma}s - SS^T y \\ \left(\frac{\rho}{\gamma}\tilde{s} - \tilde{y}\right)^T \end{pmatrix}.$$

V součinném tvaru lze vyjádřit také vztah (359). Z praktických důvodů se inverzní součinný vztah používá pouze v případě, že matice B je regulární, tedy v případě, že $m \geq n$ (potřebujeme řešit soustavu $Bs + g = 0$).

Poznámka 141. Má-li matice $S \in R^{n \times m}$, $m \geq n$, plnou hodnot, lze použitím definice 39 snadno ověřit, že

$$S^\dagger = S^T(SS^T)^{-1}, \quad (SS^T)^{-1} = (S^\dagger)^T S^\dagger.$$

Položíme-li $A = S^\dagger \in R^{m \times n}$, platí

$$B = H^{-1} = (SS^T)^{-1} = (S^\dagger)^T S^\dagger = A^T A$$

a použijeme-li (393) dostaneme

$$AU = \tilde{U} \quad \Rightarrow \quad A^T \tilde{U} = A^T AU = BU. \quad (404)$$

Předpokládejme, že $B = A^T A$ a $B_+ = A_+^T A_+$, kde matice $A \in R^{m \times n}$ a $A_+ \in R^{m \times n}$ mají plnou hodnotu a $m \geq n$. To nastává například tehdy, když $F(x) = (1/2)f^T(x)f(x)$ (minimalizace součtu čtverců), a matice A aproximuje Jacobiovu matici zobrazení $f : R^n \rightarrow R^m$.

Věta 95. Necht' $a > 0$, $b > 0$, $c > 0$ a $ac - b^2 > 0$. Uvažujme aktualizaci (359), kde $B = A^T A$, $\rho > 0$, $\gamma > 0$. Necht' $\delta \geq 0$, $\mu \geq 0$ a buď $\delta > 0$ nebo $\mu > 0$. Necht' $\tilde{s} = As$ a $\tilde{y} = A(A^T A)^{-1}y$ (takže $y = A^T \tilde{y}$). Pak platí $B_+ = A_+^T A_+$, kde

$$\sqrt{\gamma}A_+ = A - \frac{1}{\sqrt{\delta}} \tilde{U} \hat{p}\hat{q}^T (BU)^T, \quad (405)$$

přičemž \hat{p} a \hat{q} jsou vektory vystupující ve větě 94. Vektory $\tilde{s} = As$ a $\tilde{y} = A(A^T A)^{-1}y$ vyhovují vztahům $S\tilde{s} = s$ a $\tilde{y} = S^T y$, takže čísla a, b, c lze určovat podle vzorců (390).

Důkaz Podle (380) platí

$$\frac{1}{\gamma} S_+ S_+^T = (I + pq^T) S S^T (I + qp^T),$$

což s použitím lemmatu 30 (e), vztahu (394) a rovnosti $q^T p = \tilde{q}^T \tilde{p}$ dává

$$\gamma A_+^T A_+ = (I + qp^T)^{-1} A^T A (I + pq^T)^{-1} = \left(I - \frac{1}{\sqrt{\delta}} qp^T \right) A^T A \left(I - \frac{1}{\sqrt{\delta}} pq^T \right).$$

Můžeme tedy psát

$$\sqrt{\gamma} A_+ = A \left(I - \frac{1}{\sqrt{\delta}} pq^T \right) = A - \frac{1}{\sqrt{\delta}} \tilde{U} \tilde{p} \tilde{q}^T (BU)^T,$$

neboť podle (404) platí $Ap = AU\hat{p}$ a $q = A\tilde{q} = A^T \tilde{U} \hat{q} = BU\hat{q}$. Zřejmě

$$\begin{aligned} S\tilde{s} &= SAs = SS^\dagger s = SS^T (SS^T)^{-1} s = s, \\ \tilde{y} &= A(A^T A)^{-1} y = S^T (SS^T)^{-1} SS^T y = S^T y, \end{aligned}$$

takže $a = \tilde{y}^T \tilde{y}$, $b = \tilde{y}^T \tilde{s}$, $c = \tilde{s}^T \tilde{s}$. □

Poznámka 142. Použijeme-li matice $\hat{p}^T \hat{q}$ získané v důkazu důsledku 13, zjistíme, že pro metodu DFP platí

$$\sqrt{\gamma} A_+^{DFP} = A - \frac{1}{b} \left(\tilde{s} \pm \sqrt{\frac{\gamma b}{\rho a}} \tilde{y} \right) y^T, \quad (406)$$

pro metodu BFGS platí

$$\sqrt{\gamma} A_+^{BFGS} = A - \frac{1}{c} \tilde{s} \left(A^T As \pm \sqrt{\frac{\gamma c}{\rho b}} y \right)^T \quad (407)$$

a pro metodu hodnosti 1 platí

$$\sqrt{\gamma} A_+^{R1} = A + \frac{1/\sqrt{\delta} - 1}{(\gamma/\rho)^2 a - 2(\gamma/\rho)b + c} \left(\frac{\gamma}{\rho} \tilde{y} - \tilde{s} \right) \left(\frac{\gamma}{\rho} y - A^T As \right)^T, \quad (408)$$

kde $1/\delta = (\gamma/\rho)((\gamma/\rho)a - b)/((\gamma/\rho)b - c)$. Vzorec (408) lze upravit na tvar

$$\sqrt{\gamma} A_+^{R1} = A + \frac{1}{\frac{\gamma}{\rho} b - c \pm \sqrt{\frac{\gamma}{\rho} \left(\frac{\gamma}{\rho} b - c \right) \left(\frac{\gamma}{\rho} a - b \right)}} \left(\frac{\gamma}{\rho} \tilde{y} - \tilde{s} \right) \left(\frac{\gamma}{\rho} y - A^T As \right)^T.$$

Ve všech těchto vzorcích je $y = A^T \tilde{y}$ a $A^T As = A^T \tilde{s}$ (neboť $\tilde{s} = As$). Poznamenejme, že pro minimalizaci součtu čtverců má praktický význam pouze metoda BFGS, která používá jediný redukováný vektor $\tilde{s} = As$. Ostatní metody potřebují navíc vektor $\tilde{y} = A(A^T A)^{-1}y$, takže je nutné invertovat matici $A^T A$.

Součinnový tvar $H = SS^T$, kde $S \in R^{n \times m}$ a $m \leq n$, lze modifikovat tak, že se místo matice S používá matice Z , jejíž sloupce tvoří ortonormální bázi v $\mathcal{L}(S)$.

Věta 96. Nechť $H = SS^T$, kde matice $S \in R^{n \times m}$, $m \leq n$, má plnou hodnost, a $Z \in R^{n \times m}$ je matice jejíž sloupce tvoří bázi v $\mathcal{L}(S)$. Pak platí $H = Z(Z^T BZ)^{-1} Z^T$, kde $B = H^\dagger$.

Důkaz Jelikož sloupce matice Z tvoří bázi v $\mathcal{L}(S)$, existuje čtvercová regulární matice M taková, že $S = ZM$. Platí tedy

$$SS^T = ZMM^T Z^T.$$

Použitím definice 39 se snadno ověří, že $S^\dagger = M^{-1}Z^\dagger$ (neboť $Z^\dagger Z = I$ podle (381)). Protože podle (382) platí $(SS^T)^\dagger = (S^\dagger)^T S^\dagger$, můžeme psát

$$Z^T(SS^T)^\dagger Z = Z^T(S^\dagger)^T S^\dagger Z = Z^T(M^{-1}Z^\dagger)^T M^{-1}Z^\dagger Z = (MM^T)^{-1}, \quad (409)$$

takže

$$Z(Z^T BZ)^{-1} Z^T = Z(Z^T(SS^T)^\dagger Z)^{-1} Z^T = ZMM^T Z = SS^T = H$$

□

Poznámka 143. V předchozí větě nejsou kladeny žádné požadavky na výběr matice Z , takže lze položit $Z = S$. V tomto případě $M = I$, takže podle (409) platí $S^T B S = S^T(SS^T)^\dagger S = I$ (sloupce matice S jsou B -ortonormální). Odtud plyne, že $H = S(S^T B S)^{-1} S^T = SS^T$.

Poznámka 144. V dalším textu budeme používat redukované matice $\tilde{B} = Z^T B Z$ a $\tilde{H} = \tilde{B}^{-1}$. Směrový vektor $d = -Hg$ se vypočte podle vzorců

$$d = Z\tilde{d}, \quad \tilde{d} = -\tilde{H}\tilde{g}, \quad \tilde{g} = Z^T g$$

(vektor \tilde{d} lze také získat řešením soustavy rovnic $\tilde{B}\tilde{d} = -\tilde{g}$). Pak $\tilde{s} = \alpha\tilde{d}$ a $\tilde{y} = Z^T y$. Poznamenejme, že v těchto vzorcích se používá pouze redukováná matice \tilde{H} (nebo \tilde{B}) a matice Z jejíž sloupce tvoří bázi v $\mathcal{L}(S)$.

Lemma 35. *Matice \tilde{B} a \tilde{H} jsou pozitivně definitní.*

Důkaz Podle (409) platí $\tilde{B} = (MM^T)^{-1}$, kde M je čtvercová regulární matice, takže matice MM^T je pozitivně definitní. Odtud plyne pozitivní definitnost matic \tilde{B} a \tilde{H} . □

Nyní budeme předpokládat, že matice Z má ortonormální sloupce, takže $Z^T Z = I$. Použitím definice 39 snadno ověříme, že v tomto případě platí $Z^\dagger = Z^T$.

Lemma 36. *Nechť $Z^T Z = I$ a $\tilde{H} = \tilde{B}^{-1} = (Z^T B Z)^{-1}$, kde $B = H^\dagger = (SS^T)^\dagger$. Pak platí $\tilde{H} = Z^T H Z$ a $B = Z\tilde{B}Z^T$.*

Důkaz Podle (409) platí $\tilde{B} = (MM^T)^{-1}$, takže $\tilde{H} = \tilde{B}^{-1} = MM^T$. Pokud $Z^T Z = I$, můžeme psát

$$Z^T H Z = Z^T S S^T Z = Z^T (Z M M^T Z^T) Z = M M^T = \tilde{H}.$$

Jelikož $Z^T Z = I$, platí $Z^\dagger = Z^T$, takže podobně jako v důkazu věty 96 lze psát $S^\dagger = M^{-1}Z^\dagger = M^{-1}Z^T$. Platí tedy

$$B = (SS^T)^\dagger = (S^\dagger)^T S^\dagger = (M^{-1}Z^T)^T M^{-1}Z^T = Z(MM^T)^{-1}Z^T = Z\tilde{B}Z^T.$$

□

Používáme-li vyjádření $H = Z\tilde{H}Z^T$, matice Z se nemění. Místo toho se aktualizuje matice $\tilde{H} \in R^{m \times m}$.

Věta 97. *Nechť $H = Z\tilde{H}Z^T$, $M \in R^{2 \times 2}$ a*

$$\frac{1}{\gamma}\tilde{H}_+ = \tilde{H} + \tilde{U}M\tilde{U}, \quad \tilde{U} = [\tilde{s}, \tilde{H}\tilde{y}].$$

Pak pro matici $H_+ = Z\tilde{H}_+Z^T$ platí

$$\frac{1}{\gamma}H_+ = H + UMU, \quad U = [s, Hy].$$

Důkaz Podle předpokladu platí

$$\frac{1}{\gamma}H_+ = \frac{1}{\gamma}Z\tilde{H}_+Z^T = Z\tilde{H}Z^T + Z\tilde{U}M\tilde{U}Z^T.$$

Ale $Z\tilde{H}Z^T = H$ a $Z\tilde{U} = [Z\tilde{s}, Z\tilde{H}Z^T y] = [s, Hy] = U$. Platí tedy $(1/\gamma)H_+ = H + UMU$. \square

Poznámka 145. Metody s proměnnou metrikou, které používají redukované matice \tilde{H} nebo \tilde{B} a redukované gradienty \tilde{g} se nazývají metodami redukovaných gradientů. Tyto metody používají v prvním iteračním kroku libovolnou pozitivně definitní matici \tilde{H} nebo \tilde{B} , například jednotkovou matici, která se v dalších iteračních krocích aktualizuje podle vzorců

$$\frac{1}{\gamma}\tilde{H}_+ = \tilde{H} + \frac{\rho}{\gamma b}\tilde{s}\tilde{s}^T - \frac{1}{a}\tilde{H}\tilde{y}(\tilde{H}\tilde{y})^T + \frac{\eta}{a}\left(\frac{a}{b}\tilde{s} - \tilde{H}\tilde{y}\right)\left(\frac{a}{b}\tilde{s} - \tilde{H}\tilde{y}\right)^T,$$

nebo

$$\gamma\tilde{B}_+ = \tilde{B} + \frac{\gamma}{\rho b}\tilde{y}\tilde{y}^T - \frac{1}{c}\tilde{B}\tilde{s}(\tilde{B}\tilde{s})^T + \frac{\beta}{c}\left(\frac{c}{b}\tilde{y} - \tilde{B}\tilde{s}\right)\left(\frac{c}{b}\tilde{y} - \tilde{B}\tilde{s}\right)^T,$$

kde podle lemmatu 36 platí

$$\begin{aligned} a &= y^T H y = y^T Z \tilde{H} Z^T y = \tilde{y}^T \tilde{H} \tilde{y}, \\ b &= y^T s = y^T Z \tilde{s} = \tilde{y}^T \tilde{s}, \\ c &= s^T B s = s^T Z^T (Z \tilde{B} Z^T) Z \tilde{s} = \tilde{s}^T \tilde{B} \tilde{s}. \end{aligned}$$

Poznámka 146. V předchozím výkladu jsme narazili na jistá omezení, která musí splňovat některé významné metody z Broydenovy třídy. Proto se definují různé části této třídy.

- (a) Semidefinitní metody, kdy $\delta \geq 0$, takže $\eta \geq \eta^*$ a $\beta \geq \beta^*$.
- (b) Rozložitelné metody, kdy $\delta \geq 0$ a $\mu \geq 0$. Dosazením za μ se snadno přesvědčíme, že pokud $b/c \leq \rho/\gamma \leq a/b$, je každá semidefinitní metoda rozložitelná. Označme η^{R1} hodnotu odpovídající metodě hodnoti 1. Pokud $0 < \rho/\gamma \leq b/c$, jsou rozložitelné ty metody pro něž $\eta \geq \eta^{R1}$, kde $\eta^* < \eta^{R1} < 0$. Pokud $a/b \leq \rho/\gamma$, jsou rozložitelné ty metody pro něž $\eta^* \leq \eta \leq \eta^{R1}$, kde $\eta^{R1} > 1$.
- (c) Perfektní metody, kdy $\eta \geq 0$ a $\beta^* \leq \beta \leq 1$.
- (d) Omezené metody, kdy $0 \leq \eta \leq 1$ a $0 \leq \beta \leq 1$. Tyto metody jsou též rozložitelné a perfektní.

Metody DFP, BFGS a Hoshinova metoda jsou omezené. Metoda hodnoti 1 je semidefinitní pouze tehdy, když buď $0 < \rho/\gamma \leq b/c$ nebo $a/b \leq \rho/\gamma$. V tomto případě je tato metoda rozložitelná a jestliže $a/b \leq \rho/\gamma$ i perfektní. Metoda hodnoti 1 není nikdy omezená.

Poznámka 147. Metody, které nejsou perfektní, jsou obvykle málo efektivní. Proto je účelné metodu hodnoti 1 kombinovat s metodou BFGS tak, že pokládáme $\eta = \eta^{R1+}$, kde

$$\eta^{R1+} = \max(1, \eta^{R1}) \quad (410)$$

Numerické experimenty ukazují, že zhruba čtvrtina iteračních kroků této modifikované metody používá hodnotu $\eta = \eta^{R1}$. Ve zbylých iteracích se používá hodnota $\eta = \eta^{BFGS} = 1$.

4.3 Variační odvození metod s proměnnou metrikou

Velmi zajímavý způsob jak lze získat metody s proměnnou metrikou spočívá v použití minimalizačního principu [90], [99]. V tomto případě hledáme minimum maticové funkce $\psi : R^{n \times n} \rightarrow R$ na množině symetrických matic splňujících kvazinetonovskou podmínku. O funkci $\psi(X)$ předpokládáme, že je symetrická (platí $\psi(X^T) = \psi(X)$) a ryze konvexní. V tomto případě je stacionární bod Lagrangeovy funkce jediným řešením dané úlohy.

Lemma 37. Necht $\psi(X)$ je symetrická ryze konvexní maticová funkce. Pak matice $X^* \in R^{n \times n}$ minimalizuje funkci $\psi(X)$ na množině symetrických matic řádu n splňujících podmínku $Xp = q$ právě tehdy existuje-li vektor Lagrangeových multiplikátorů $u \in R^n$ takový, že

$$\frac{\partial \psi(X^*)}{\partial X} = up^T + pu^T. \quad (411)$$

Zde $\partial \psi(X)/\partial X$ označuje matici, která má prvky $\partial \psi(X)/\partial x_{kl}$, $1 \leq k \leq n$, $1 \leq l \leq n$ (x_{kl} jsou prvky matice X).

Důkaz Lagrangeova funkce uvažované úlohy má tvar

$$L(X, u, V) = \psi(X) + 2 \sum_{i=1}^n u_i \left(q_i - \sum_{j=1}^n x_{ij} p_j \right) + \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n v_{ij} (x_{ij} - x_{ji})$$

(poslední člen zajišťuje symetrii matice X). Podmínky optimality mají tvar

$$\begin{aligned} \frac{\partial L(X, u, V)}{\partial x_{kl}} &= \frac{\partial \psi(X)}{\partial x_{kl}} - 2u_k p_l + v_{kl} - v_{lk} = 0, \\ \frac{\partial L(X, u, V)}{\partial x_{lk}} &= \frac{\partial \psi(X)}{\partial x_{lk}} - 2u_l p_k + v_{lk} - v_{kl} = 0, \end{aligned}$$

kde k, l je libovolná dvojice indexů. Sečteme-li obě rovnosti a použijeme-li symetrii funkce $\psi(X)$, dostaneme

$$2 \frac{\partial \psi(X)}{\partial x_{kl}} - 2u_k p_l - 2u_l p_k = 0,$$

což maticově zapsáno dává (411), a jelikož funkce $\psi(X)$ je ryze konvexní, dostaneme tvrzení lematu. \square

Pro variační odvození metod s proměnou metrikou se nejčastěji používá Frobeniova norma matice. V tomto případě má funkce $\psi(x)$ tvar $\psi(x) = (1/2)\|X\|_F^2 = (1/2)\text{Tr} X^T X$.

Lemma 38. Funkce $\psi(X) = (1/2)\|X\|_F^2$ je symetrická a ryze konvexní na $R^{n \times n}$.

Důkaz Symetrie je zřejmá. Necht $X_1 \in R^{n \times n}$, $X_2 \in R^{n \times n}$, $X_1 \neq X_2$ a $X = \lambda_1 X_1 + \lambda_2 X_2$, kde $\lambda_1 > 0$, $\lambda_2 > 0$ a $\lambda_1 + \lambda_2 = 1$. Pak platí

$$\begin{aligned} \|X\|_F^2 &= \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n (e_i^T X e_j)^2 = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n (\lambda_1 e_i^T X_1 e_j + \lambda_2 e_i^T X_2 e_j)^2 \\ &< \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n (\lambda_1 (e_i^T X_1 e_j)^2 + \lambda_2 (e_i^T X_2 e_j)^2) = \lambda_1 \|X_1\|_F^2 + \lambda_2 \|X_2\|_F^2, \end{aligned}$$

neboť druhá mocnina je ryze konvexní (platí $s^2(x^2)/dx^2 = 2 > 0$). \square

Lemma 39. Symetrická matice X^* má minimální Frobeniovu normu na množině symetrických matic řádu n splňujících podmínku $Xp = q$ právě tehdy, když

$$X^* = \frac{1}{p^T p} (pq^T + qp^T) - \frac{q^T p}{(p^T p)^2} pp^T. \quad (412)$$

Důkaz Jelikož pro funkci

$$\psi(x) = \frac{1}{2} \|X\|_F^2 = \frac{1}{2} \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n x_{ij}^2$$

lze psát $\partial\psi(X)/\partial X = X$, musí podle lemmatu 37 platit $X^* = up^T + pu^T$. Z podmínky $X^*p = q$ dostaneme $up^T p + pu^T p = q$, neboli

$$u = \frac{1}{p^T p}(q - u^T p p),$$

takže

$$u^T p = \frac{1}{p^T p}(q^T p - u^T p p^T p),$$

neboli $2u^T p = q^T p/p^T p$, což dává

$$u = \frac{1}{p^T p} \left(q - \frac{1}{2} \frac{q^T p}{p^T p} p \right).$$

Dosadíme-li tento vektor do vztahu $X^* = up^T + pu^T$ a uvážíme-li konvexitu funkce $\psi(X)$, dostaneme tvrzení lemmatu. \square

Věta 98. *Nechť W je symetrická pozitivně definitní matice. Pak symetrická matice H_+ minimalizuje Frobeniovu normu $\|W^{-1/2}((1/\gamma)\tilde{H} - H)W^{-1/2}\|_F$ na množině symetrických matic \tilde{H} řádu n splňujících kvazinevtonovskou podmínku*

$$\left(\frac{1}{\gamma} \tilde{H} - H \right) y = \frac{\rho}{\gamma} s - Hy$$

právě tehdy, když

$$\frac{1}{\gamma} H_+ = H + \frac{Wy((\rho/\gamma)s - Hy)^T + ((\rho/\gamma)s - Hy)(Wy)^T}{y^T Wy} - \frac{((\rho/\gamma)s - Hy)^T y}{y^T Wy} \frac{Wy(Wy)^T}{y^T Wy}. \quad (413)$$

Důkaz Položme $X = W^{-1/2}((1/\gamma)\tilde{H} - H)W^{-1/2}$ a $w = (\rho/\gamma)s - Hy$. Jelikož kvazinevtonovskou podmínku lze zapsat ve tvaru

$$W^{-1/2} \left(\frac{1}{\gamma} \tilde{H} - H \right) W^{-1/2} W^{1/2} y = W^{-1/2} w,$$

neboli $Xp = q$, kde $p = W^{1/2}y$ a $q = W^{-1/2}w$, můžeme použít lemma 39, podle kterého

$$\begin{aligned} X^* &= \frac{1}{p^T p}(pq^T + qp^T) - \frac{q^T p}{(p^T p)^2} pp^T \\ &= \frac{1}{y^T Wy}(W^{1/2}y w^T W^{-1/2} + W^{-1/2}w y^T W^{1/2}) - \frac{w^T y}{(y^T Wy)^2} W^{1/2}y y^T W^{1/2}. \end{aligned}$$

Jelikož $X^* = W^{-1/2}((1/\gamma)H_+ - H)W^{-1/2}$, platí $W^{1/2}X^*W^{1/2} = (1/\gamma)H_+ - H$, odkud plyne tvrzení věty. \square

Poznámka 148. Zvolíme-li matici W tak, aby platilo $Wy = s$, přejde vzorec (413) na vztah (350). Metoda BFGS tedy minimalizuje Frobeniovu normu $\|W^{-1/2}((1/\gamma)H_+ - H)W^{-1/2}\|_F$, pokud $Wy = s$.

Je zřejmé, že metoda získaná aktualizací (413) patří do Broydenovy třídy právě tehdy, je-li vektor Wy lineární kombinací vektorů s a Hy . Protože aktualizace (413) nezávisí na normě vektoru Wy , budeme předpokládat, že $Wy = s + \vartheta Hy$.

Věta 99. *Nechť jsou splněny předpoklady věty 98 a nechť $Wy = s + \vartheta Hy$. Pak aktualizace (413) je ekvivalentní aktualizaci (336), pokud*

$$\eta = \frac{b(b - \vartheta^2 a \rho / \gamma)}{(b + \vartheta a)^2}. \quad (414)$$

Jestliže $\eta = 1$, je buď $\vartheta = 0$, takže $Wy = s$, nebo $\vartheta = -2/(a/b + \rho/\gamma)$. V ostatních případech platí

$$\vartheta = \frac{\mu_2 \pm \sqrt{\mu}}{\mu_1} = \frac{b}{a} \frac{1 - \eta}{\eta \pm b\sqrt{\mu}}, \quad (415)$$

kde μ je hodnota určená vztahem (341).

Důkaz Položme $Wy = s + \vartheta Hy$ a označme $w = (\rho/\gamma)s - Hy$. Pak lze psát

$$\frac{1}{\gamma} H_+ = H + \frac{Wyw^T + w(Wy)^T}{y^T Wy} - \frac{w^T y}{y^T Wy} \frac{Wy(Wy)^T}{y^T Wy}, \quad (416)$$

přičemž $y^T Wy = b + \vartheta a$ a $w^T y = (\rho/\gamma)b - a$. Nyní porovnáme členy s maticí $Hy(Hy)^T$ v (336) a v (416) (v (336) je u této matice koeficient $\mu_3 = (\eta - 1)/a$). Každý z výrazů Wyw^T , $w(Wy)^T$, $Wy(Wy)^T$ přispívá jednou maticí $Hy(Hy)^T$, takže podle (416) platí

$$-\frac{2\vartheta}{b + \vartheta a} - \vartheta^2 \frac{(\rho/\gamma)b - a}{(b + \vartheta a)^2} = \frac{\eta - 1}{a},$$

neboli

$$\eta = \frac{(b + \vartheta a)^2 - 2\vartheta a(b + \vartheta a) - \vartheta^2 a((\rho/\gamma)b - a)}{(b + \vartheta a)^2} = \frac{b(b - \vartheta^2 a \rho/\gamma)}{(b + \vartheta a)^2}$$

(vzorec (414)), což po vynásobení jmenovatelem dává

$$\eta(b^2 + 2\vartheta ab + \vartheta^2 a^2) = b^2 - \vartheta^2 \frac{\rho}{\gamma} ab.$$

Pokud $\eta = 1$, po vydělení číslem ab dostaneme

$$2\vartheta + \vartheta^2 \left(\frac{a}{b} + \frac{\rho}{\gamma} \right) = 0,$$

takže buď $\vartheta = 0$, nebo $\vartheta = -2/(a/b + \rho/\gamma)$. V obecném případě po vydělení číslem ab^2 , dostaneme

$$\frac{\eta - 1}{a} + 2\frac{\eta}{b}\vartheta + \frac{1}{b} \left(\eta \frac{a}{b} + \frac{\rho}{\gamma} \right) \vartheta^2 = \mu_3 - 2\mu_2\vartheta + \mu_1\vartheta^2 = 0, \quad (417)$$

kde μ_1, μ_2, μ_3 jsou čísla určená vztahy (335). Tato kvadratická rovnice má řešení

$$\vartheta = \frac{\mu_2 \pm \sqrt{\mu_2^2 - \mu_1\mu_3}}{\mu_1} = \frac{\mu_2 \pm \sqrt{\mu}}{\mu_1} = \frac{b}{a} \frac{1 - \eta}{\eta \pm b\sqrt{\mu}},$$

kde $\mu = \mu_2^2 - \mu_1\mu_3$ je hodnota určená vztahem (341). Poslední rovnost lze získat dosazením výrazů (335) a (341) za μ_1, μ_2 a μ . Jednodušší způsob dostaneme řešením kvadratické rovnice pro $1/\vartheta$, která se od (417) liší prohozením koeficientů μ_1 a μ_3 , takže

$$\frac{1}{\vartheta} = \frac{\mu_2 \mp \sqrt{\mu_2^2 - \mu_1\mu_3}}{\mu_3} = \frac{\mu_2 \mp \sqrt{\mu}}{\mu_3} = \frac{a}{b} \frac{\eta \pm b\sqrt{\mu}}{1 - \eta}.$$

Poznamemejme, že ve vzorci (415) volíme obvykle znaménko $+$, abychom pro $0 \leq \eta \leq 1$ dostali $\vartheta \geq 0$ a $y^T Wy = b + \vartheta a > 0$. \square

Poznámka 149. Věta 99 udává způsob, jak lze k dané metodě s proměnnou metrikou (charakterizované parametrem η) nalézt aktualizaci tvaru (413). K dané hodnotě η najdeme podle věty 99 hodnotu ϑ určující vektor Wy (existují obvykle dvě řešení).

- (a) Pro metodu DFP platí $\eta = 0$ a $\mu = \rho/(\gamma ab)$, takže $\vartheta = \sqrt{\gamma b/(\rho a)}$ (volíme kladnou hodnotu, aby byla splněna nerovnost $y^T W y > 0$).
- (b) Pro metodu BFGS platí $\eta = 1$, takže lze volit $\vartheta = 0$, neboli $W y = s$.
- (c) Pro metodu hodnoty 1 platí $\eta = (\rho/\gamma)/(\rho/\gamma - a/b)$, takže $\mu = 0$ a $\mu_2/\mu_1 = -\gamma/\rho$, což dává $\vartheta = -\gamma/\rho$.

Poznámka 150. Analogický postup lze použít pro aktualizaci matice B . Nechť W je symetrická pozitivně definitní matice. Pak symetrická matice B_+ minimalizuje Frobeniovu normu $\|W^{-1/2}(\gamma\tilde{B} - B)W^{-1/2}\|_F$ na množině symetrických matic \tilde{B} řádu n splňujících kvazinetonovskou podmínku

$$(\gamma\tilde{B} - B)s = \frac{\gamma}{\rho}y - Bs$$

právě tehdy, když

$$\gamma B_+ = B + \frac{Ws((\gamma/\rho)y - Bs)^T + ((\gamma/\rho)y - Bs)(Ws)^T}{s^T W s} - \frac{((\gamma/\rho)y - Bs)^T s}{s^T W s} \frac{Ws(Ws)^T}{s^T W s}. \quad (418)$$

Poznámka 151. Zvolíme-li matici W tak, aby platilo $Ws = y$, přejde vzorec (418) na vztah duální k (350). Metoda DFP tedy minimalizuje Frobeniovu normu $\|W^{-1/2}(\gamma B_+ - BH)W^{-1/2}\|_F$, pokud $Ws = y$.

Poznámka 152. Zvolíme-li matici W tak že $Ws = y + \vartheta Bs$, je aktualizace (418) ekvivalentní aktualizaci (359), pokud

$$\beta = \frac{b(b - \vartheta^2 c \gamma / \rho)}{(b + \vartheta c)^2}. \quad (419)$$

Jestliže $\beta = 1$, je buď $\vartheta = 0$, takže lze volit $Ws = y$, nebo $\vartheta = -2/(c/b + \gamma/\rho)$. V ostatních případech platí

$$\vartheta = \frac{b}{c} \frac{1 - \beta}{\beta \pm b\sqrt{\kappa}}, \quad (420)$$

kde $\kappa = \mu/\delta$ je hodnota určená vztahem (375). Poznamenejme, že ve vzorci (420) volíme obvykle znaménko $+$, abychom pro $0 \leq \beta \leq 1$ dostali $\vartheta \geq 0$ a $s^T W s = b + \vartheta c > 0$.

- (a) Pro metodu DFP platí $\beta = 1$, takže lze volit $\vartheta = 0$, neboli $Ws = y$.
- (b) Pro metodu BFGS platí $\beta = 0$ a $\kappa = \gamma/(\rho bc)$, takže $\vartheta = \sqrt{\rho b/(\gamma c)}$ (volíme kladnou hodnotu, aby byla splněna nerovnost $s^T W s > 0$).
- (c) Pro metodu hodnoty 1 platí $\beta = (\gamma/\rho)/(\gamma/\rho - c/b)$ a $\kappa = 0$, takže $\vartheta = -\rho/\gamma$.

Poznamenejme, že aktualizaci (418) používají strukturované metody s proměnnou metrikou pro minimalizaci součtu čtverců (vzorec (754)).

Poznámka 153. Zvolíme-li $W = I$, dostaneme metodu, která nepatří do Broydenovy třídy a která se nazývá Powellovou symetrizací Broydenovy metody. Platí

$$\gamma B_+^{PSB} = B + \frac{s((\gamma/\rho)y - Bs)^T + ((\gamma/\rho)y - Bs)s^T}{s^T s} - \frac{((\gamma/\rho)y - Bs)^T s}{s^T s} \frac{ss^T}{s^T s}.$$

Metoda PSB nezaručuje pozitivní definitnost matice B_+ , takže nemusí globálně konvergovat. Přesto je této, obecně velmi neefektivní, metodě věnována velká publicita, která souvisí s její příbuzností s některými metodami pro řídké úlohy (věta 248).

Kromě Frobeniovy normy lze použít i jiná minimalizační kritéria. Velmi se osvědčila funkce $\psi(X) = \text{Tr } X - \ln \det X$ definovaná na množině symetrických pozitivně definitních matic. Nechť λ_i , $1 \leq i \leq n$, jsou vlastní čísla symetrické pozitivně definitní matice X . Pak platí

$$\text{Tr } X - \ln \det X = \sum_{i=1}^n \lambda_i + \sum_{i=1}^n \ln \lambda_i^{-1},$$

takže minimalizací této funkce lze zajistit, že vlastní čísla matice X nebudou ani příliš malá ani příliš velká. Je důležité, že použití této funkce vede na aktualizaci s nejméně dvěma korekčními členy [73].

Lemma 40. *Funkce $\psi(X) = \text{Tr } X - \ln \det X$ je symetrická a ryze konvexní na množině symetrických pozitivně definitních matic.*

Důkaz (a) Symetrie je zřejmá, plyne z rovností $\text{Tr}(X^T) = \text{Tr } X$ a $\det(X^T) = \det X$.

(b) Ukážeme nejprve, že funkce $\ln \det X$ je ryze konkávní na množině symetrických pozitivně definitních matic. Nechť $X_1 \succ 0$, $X_2 \succ 0$, $X_1 \neq X_2$ a $X = \lambda_1 X_1 + \lambda_2 X_2$, kde $\lambda_1 > 0$, $\lambda_2 > 0$ a $\lambda_1 + \lambda_2 = 1$. Pak matice X a $X_2^{-1/2} X_1 X_2^{-1/2}$ jsou pozitivně definitní a existuje regulární čtvercová matice W (jejímiž sloupci jsou ortonormální vlastní vektory matice $X_2^{-1/2} X_1 X_2^{-1/2}$) taková, že $W^T X_2^{-1/2} X_1 X_2^{-1/2} W = D$ a $W^T W = I$, kde $D = \text{diag}(\delta_1, \dots, \delta_n)$ je pozitivně definitní diagonální matice. Pak, položíme-li $V = X_2^{-1/2} W$, platí $V^T X_1 V = D$, $V^T X_2 V = I$ a

$$V^T X V = \lambda_1 V^T X_1 V + \lambda_2 V^T X_2 V = \lambda_1 D + \lambda_2 I,$$

kde $D \neq I$ (neboť $X_1 \neq X_2$). Zřejmě

$$\begin{aligned} \ln \det X_1 + 2 \ln \det V &= \ln \det(V^T X_1 V) = \ln \det D = \sum_{i=1}^n \ln \delta_i, \\ \ln \det X_2 + 2 \ln \det V &= \ln \det(V^T X_2 V) = \ln \det I = 0, \end{aligned}$$

a jelikož funkce logaritmus je ryze konkávní, můžeme psát

$$\begin{aligned} \ln \det X + 2 \ln \det V &= \ln \det(V^T X V) = \ln \det(\lambda_1 D + \lambda_2 I) = \sum_{i=1}^n \ln(\lambda_1 \delta_i + \lambda_2) \\ &> \sum_{i=1}^n (\lambda_1 \ln \delta_i + \lambda_2 \ln 1) = \lambda_1 \ln \det D + \lambda_2 \ln \det I \\ &= \lambda_1 \ln \det(V^T X_1 V) + \lambda_2 \ln \det(V^T X_2 V) \\ &= \lambda_1 \ln \det X_1 + \lambda_2 \ln \det X_2 + 2 \ln \det V, \end{aligned}$$

což dává $\ln \det(\lambda_1 X_1 + \lambda_2 X_2) = \ln \det X > \lambda_1 \ln \det X_1 + \lambda_2 \ln \det X_2$.

(c) Jelikož funkce $\text{Tr } X$ je lineární (a tudíž konvexní) a funkce $\ln \det X$ je ryze konkávní, je funkce $\psi(X) = \text{Tr } X - \ln \det X$ ryze konvexní. \square

Lemma 41. *Nechť $\psi(X) = \text{Tr } X - \ln \det X$. Pak, pokud $\det X > 0$, platí*

$$\frac{\partial \psi(X)}{\partial X} = I - (X^{-1})^T.$$

Důkaz (a) Vztah $\partial \text{Tr } X / \partial X = I$, je zřejmý.

(b) Dokážeme nejprve, že $\partial \ln \det X / \partial X = (X^{-1})^T$. Použijeme-li Shermanův-Morrisonův vzorec, uvedený v poznámce 110, dostaneme

$$\frac{\partial \det X}{\partial x_{kl}} = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{\det(X + te_k e_l^T) - \det X}{t} = \det X \lim_{t \rightarrow 0} \frac{1 + te_l^T X^{-1} e_k - 1}{t} = \det X e_l^T X^{-1} e_k,$$

takže

$$\frac{\partial \ln \det X}{\partial x_{kl}} = \frac{1}{\det X} \frac{\partial \det X}{\partial x_{kl}} = e_l^T X^{-1} e_k, \quad (421)$$

neboli $\partial \ln \det X / \partial X = (X^{-1})^T$.

(c) Spojíme-li oba výsledky dohromady, dostaneme $\partial \psi(X) / \partial X = I - (X^{-1})^T$. \square

Lemma 42. *Symetrická matice X^* minimalizuje funkci $\psi(X) = \text{Tr } X - \ln \det X$ na množině symetrických pozitivně definitních matic řádu n splňujících podmínku $Xp = q$ právě tehdy, když*

$$(X^*)^{-1} = I - \frac{1}{q^T p} (pq^T + qp^T) + \frac{1}{p^T q} pp^T + \frac{q^T q}{(p^T q)^2} pp^T. \quad (422)$$

Důkaz Jelikož podle lemmatu 41 lze psát $\partial \psi(X) / \partial X = I - (X^{-1})^T$ a matice X^* je symetrická, musí podle lemmatu 37 platit $(X^*)^{-1} = I - up^T - pu^T$. Z podmínky $(X^*)^{-1}q = p$ dostaneme $p = q - up^T q - pu^T q$, neboli

$$u = \frac{1}{p^T q} (q - p - u^T q p),$$

takže

$$u^T q = \frac{1}{p^T q} (q^T q - p^T q - u^T q p^T q),$$

neboli $2u^T q = q^T q / p^T q - 1$, což dává

$$u = \frac{1}{p^T q} \left(q - p - \frac{1}{2} \left(\frac{q^T q}{p^T q} - 1 \right) p \right) = \frac{1}{p^T q} \left(q - \frac{1}{2} \left(\frac{q^T q}{p^T q} + 1 \right) p \right).$$

Dosadíme-li tento vektor do vztahu $(X^*)^{-1} = I - up^T - pu^T$ a uvážíme-li konvexitu funkce $\psi(X)$, dostaneme tvrzení lemmatu. \square

Věta 100. *Symetrická matice $H_+ = B_+^{-1}$ minimalizuje funkci $\psi((1/\gamma)H^{-1/2}\tilde{H}H^{-1/2})$ na množině symetrických matic \tilde{H} řádu n splňujících kvazinevtonovskou podmínku $\tilde{H}y = \rho s$ právě tehdy, když*

$$\gamma B_+ = B - \frac{1}{b} (y(Bs)^T + Bsy^T) + \frac{1}{b} \left(\frac{\gamma}{\rho} + \frac{c}{b} \right) yy^T,$$

kde $B = H^{-1}$, $a = y^T Hy$, $b = y^T s$, $c = s^T Bs$.

Důkaz Položme $X = (1/\gamma)H^{-1/2}\tilde{H}H^{-1/2}$. Jelikož kvazinevtonovskou podmínku lze zapsat ve tvaru

$$\frac{1}{\gamma} H^{-1/2} \tilde{H} H^{-1/2} H^{1/2} y = \frac{\rho}{\gamma} H^{-1/2} s,$$

neboli $Xp = q$, kde $p = H^{1/2}y$ a $q = (\rho/\gamma)H^{-1/2}s$, můžeme použít lemma 42, podle kterého

$$\begin{aligned} (X^*)^{-1} &= I - \frac{1}{q^T p} (pq^T + qp^T) + \frac{1}{p^T q} pp^T + \frac{q^T q}{(p^T q)^2} pp^T \\ &= I - \frac{\gamma}{\rho b} \left(\frac{\rho}{\gamma} H^{1/2} y s^T H^{-1/2} + \frac{\rho}{\gamma} H^{-1/2} s y^T H^{1/2} \right) \\ &\quad + \frac{\gamma}{\rho b} H^{1/2} y y^T H^{1/2} + \left(\frac{\gamma}{\rho b} \right)^2 \frac{\rho^2 c}{\gamma^2} H^{1/2} y y^T H^{1/2} \\ &= I - \frac{1}{b} (H^{1/2} y s^T H^{-1/2} + H^{-1/2} s y^T H^{1/2}) + \frac{1}{b} \left(\frac{\gamma}{\rho} + \frac{c}{b} \right) H^{1/2} y y^T H^{1/2}. \end{aligned}$$

Jelikož $(X^*)^{-1} = \gamma B^{-1/2} B_+ B^{-1/2}$, platí $B^{1/2} (X^*)^{-1} B^{1/2} = \gamma B_+$, odkud plyne tvrzení věty. \square

Poznámka 154. Podle věty 100 minimalizuje metoda DFP funkci $\psi(X) = \text{Tr } X - \ln \det X$, pokud $X = (1/\gamma) H^{-1/2} \tilde{H} H^{-1/2}$ a $\tilde{H} y = \rho s$.

Poznámka 155. Analogický postup lze použít pro aktualizaci matice H . Symetrická matice $B_+ = H_+^{-1}$ minimalizuje funkci $\gamma B^{-1/2} \tilde{B} B^{-1/2}$ na množině symetrických matic \tilde{B} řádu n splňujících kvazinevtonovskou podmínku $\tilde{B} s = (1/\rho) y$ právě tehdy, když

$$\gamma H_+ = H - \frac{1}{b} (s(Hy)^T + Hy s^T) + \frac{1}{b} \left(\frac{\rho}{\gamma} + \frac{a}{b} \right) s s^T,$$

kde $H = B^{-1}$ a $a = y^T H y$, $b = y^T s$, $c = s^T B s$.

Poznámka 156. Podle poznámky 155 minimalizuje metoda BFGS funkci $\psi(X) = \text{Tr } X - \ln \det X$, pokud $X = \gamma B^{-1/2} \tilde{B} B^{-1/2}$ a $\tilde{B} s = (1/\rho) y$.

Minimalizační postup lze použít i k odvození součinnového tvaru metod s proměnnou metrikou. V tomto případě dostaneme vyjádření, které je obecnější než (398) a které obsahuje i aktualizace hodnoty 2. Toto vyjádření je odvozeno v práci [213]. Abychom mohli použít variační princip, zapíšeme kvazinevtonovskou podmínku ve tvaru

$$\frac{1}{\sqrt{\gamma}} S_+^T y = \tilde{z}, \quad \frac{1}{\sqrt{\gamma}} S_+ \tilde{z} = \frac{\rho}{\gamma} s, \quad \tilde{z}^T \tilde{z} = \frac{\rho}{\gamma} b, \quad (423)$$

kde $\tilde{z} \in R^m$ je volitelný vektor (parametr). Poznamenejme, že poslední rovnost, která je důsledkem prvních dvou rovností, je jediným omezením kladeným na volbu vektoru \tilde{z} .

Věta 101. *Nechť W je symetrická pozitivně definitní matice. Pak Frobeniova norma $\|W^{-1/2}(S_+/\sqrt{\gamma} - S)\|_F$ je minimální na množině všech matic splňujících kvazinevtonovskou podmínku (423) právě tehdy, platí-li*

$$\frac{1}{\sqrt{\gamma}} S_+ = S - \frac{W y}{y^T W y} \tilde{y}^T + \left(\frac{\rho}{\gamma} s - z + y^T z \frac{W y}{y^T W y} \right) \frac{\tilde{z}^T}{\tilde{z}^T \tilde{z}}, \quad \tilde{z}^T \tilde{z} = \frac{\rho}{\gamma} b. \quad (424)$$

kde $\tilde{y} = S^T y$ a $z = S \tilde{z}$.

Důkaz Označme $X = S_+/\sqrt{\gamma}$. Nutnost dokážeme pomocí Lagrangeovy funkce

$$\begin{aligned} L &= \frac{1}{2} \left\| W^{-1/2} (X - S) \right\|_F^2 + \tilde{u}^T (X^T y - \tilde{z}) + v^T \left(X \tilde{z} - \frac{\rho}{\gamma} s \right) \\ &= \sum_{i=1}^m \left[\frac{1}{2} (x_i - s_i)^T W^{-1} (x_i - s_i) + \tilde{u}_i y^T x_i + \tilde{z}_i v^T x_i \right] - \tilde{u}^T \tilde{z} - \frac{\rho}{\gamma} v^T s, \end{aligned}$$

kde $S = [s_1, \dots, s_m]$ a $X = [x_1, \dots, x_m]$. Derivováním Langrangeovy funkce dostaneme

$$\frac{\partial L}{\partial x_i} = W^{-1} (x_i - s_i) + \tilde{u}_i y + \tilde{z}_i v.$$

Podmínka pro stacionaritu Langrangeovy funkce má tedy tvar $W^{-1}(x_i - s_i) + \tilde{u}_i y + \tilde{z}_i v = 0$, $1 \leq i \leq m$, neboli

$$X - S = -W y \tilde{u}^T - W v \tilde{z}^T.$$

Použitím první podmínky z (423) dostaneme

$$X^T y = S^T y - y^T W y \tilde{u} - v^T W y \tilde{z} = \tilde{z} \quad \Rightarrow \quad \tilde{u} = \frac{1}{y^T W y} (S^T y - (1 + v^T W y) \tilde{z}),$$

což po dosazení do předchozí rovnosti dává

$$X - S = -\frac{Wy}{y^T W y} \tilde{y}^T + w \tilde{z}^T,$$

kde $w \in R^n$ je zatím neznámý vektor (jednoznačně určený vektorem v). Užitím druhé podmínky z (423) dostaneme

$$X \tilde{z} = S \tilde{z} - y^T S \tilde{z} \frac{Wy}{y^T W y} + \tilde{z}^T \tilde{z} w = \frac{\rho}{\gamma} s \quad \Rightarrow \quad w = \frac{1}{\tilde{z}^T \tilde{z}} \left(\frac{\rho}{\gamma} s - z + y^T z \frac{Wy}{y^T W y} \right),$$

což po dosazení do předchozí rovnosti (s využitím vztahu $X = S_+/\sqrt{\gamma}$) dává (424). Postačitelnost plyne z konvexity Frobeniovy normy. \square

Poznámka 157. Zvolíme-li matici W tak, aby platilo $Wy = (\rho/\gamma)s - z$, výraz (424) se velmi zjednoduší. Po dosazení a úpravě dostaneme

$$\frac{1}{\sqrt{\gamma}} S_+ = S - \frac{(\rho/\gamma)s - z}{(\rho/\gamma)b - y^T z} (\tilde{y} - \tilde{z})^T. \quad (425)$$

Pokud $\tilde{z} = \pm \sqrt{\rho b / (\gamma c)} \tilde{s}$, dostaneme metodu BFGS (vzorec (402)). Zvolíme-li matici W tak, aby platilo $Wy = z$, dostaneme $(y^T z / y^T W y) Wy = z$ a výraz (424) se zjednoduší na

$$\frac{1}{\sqrt{\gamma}} S_+ = S - \frac{z \tilde{y}^T}{y^T z} + \frac{s \tilde{z}^T}{y^T s}. \quad (426)$$

Pokud $\tilde{z} = \pm \sqrt{\rho b / (\gamma a)} \tilde{y}$, dostaneme metodu DFP (vzorec (401)).

Nyní ukážeme, jak lze volit vektory Wy a \tilde{z} , abychom dostali jednotlivé metody z Broydenovy třídy. Za tímto účelem budeme předpokládat, že $Wy = Hv$, kde $v \in R^n$. V tomto případě platí $y^T Hv = y^T Wy \neq 0$ (neboť matice W je pozitivně definitní) a vzorec (424) lze zapsat ve tvaru

$$\frac{1}{\sqrt{\gamma}} S_+ = S - \frac{Hv}{y^T Hv} y^T S + \left(\frac{\rho}{\gamma} s - z + y^T z \frac{Hv}{y^T Hv} \right) \frac{\tilde{z}^T}{\tilde{z}^T \tilde{z}}. \quad (427)$$

Věta 102. Necht H_+ je symetrická matice určená podle (336), kde $H = SS^T$, $s = -\alpha Hg$, $a > 0$, $b > 0$, $c > 0$ a $\eta \geq 0$ (takže $\delta > 0$). Necht $B = H^\dagger = S(S^T S)^{-1} S^T$ a S_+ je matice určená podle (424) nebo (427), kde

$$Wy = Hv = \frac{\sqrt{\eta}}{b} s + \frac{1 - \sqrt{\eta}}{a} Hy, \quad \tilde{z} = \frac{\rho}{\gamma} \frac{b}{\sqrt{\delta}} S^T B Wy = \frac{\rho}{\gamma} \frac{b}{\sqrt{\delta}} S^T B Hv \quad (428)$$

a kde $\sqrt{\eta}$ a $\sqrt{\delta}$ jsou libovolné hodnoty (kladné i záporné) takové, že $(\sqrt{\eta})^2 = \eta$ a $(\sqrt{\delta})^2 = \delta$ (δ je číslo definované vzorcem (342)). Pak platí $H_+ = S_+ S_+^T$.

Důkaz (a) Položme $\tilde{z} = \vartheta S^T B Hv$, kde hodnota ϑ se vybírá tak, aby platilo $\tilde{z}^T \tilde{z} = (\rho/\gamma)b$ (vztah (423)). Jelikož $\tilde{z}^T \tilde{z} = \vartheta^2 v^T H v$ (neboť podle definice 39 platí $H B H B H = H$), je tato hodnota dána výrazem

$$\vartheta^2 = \frac{\rho}{\gamma} \frac{b}{v^T H v}. \quad (429)$$

Speciální volbu $\tilde{z} = \vartheta S^T B Hv$ používáme proto, že se tím velmi zjednoduší aktualizace (427), neboť v tomto případě platí $z = S \tilde{z} = \vartheta H v$, takže

$$y^T z \frac{Hv}{y^T H v} - z = \vartheta \frac{y^T H v}{y^T H v} H v - \vartheta H v = 0. \quad (430)$$

(b) Jelikož norma vektoru Hv neovlivní tvar aktualizace (427), budeme předpokládat, že $y^T Hv = 1$. Položíme-li

$$Hv = \frac{\alpha_1}{b}s + \frac{\alpha_2}{a}Hy \quad (431)$$

(což lze, neboť $s = -\alpha Hg$), pak z $y^T Hv = 1$ plyne $\alpha_1 + \alpha_2 = 1$. Dále platí

$$v^T Hv = v^T H B H v = \frac{\alpha_1^2}{b^2}c + 2\frac{\alpha_1\alpha_2}{ab}b + \frac{\alpha_2^2}{a^2}a = \frac{\alpha_1^2(ac - b^2) + b^2}{ab^2}$$

(používáme vztah $\alpha_1 + \alpha_2 = 1$). Dosadíme-li tento výsledek do (429), dostaneme

$$\vartheta^2 = \frac{\rho}{\gamma} \frac{b}{v^T Hv} = \frac{\rho}{\gamma} \frac{ab^3}{\alpha_1^2(ac - b^2) + b^2} \quad (432)$$

(c) Nyní využijeme toho, že vektory \tilde{z} a Hv , uvedené v (a) a (b), umožňují zapsat aktualizaci (427) ve velmi jednoduchém tvaru

$$\frac{1}{\sqrt{\gamma}}S_+ = S - Hvy^T S + \frac{\vartheta}{b}sv^T HBS \quad (433)$$

(používáme rovnost (430), poslední rovnost v (423) a vztah $y^T Hv = 1$). Položíme-li $H = SS^T$, $H_+ = S_+S_+^T$ a použijeme-li vzorec (433), dostaneme po roznásobení

$$\begin{aligned} \frac{1}{\gamma}H_+ &= H - (Hvy^T H + Hyv^T H) + \frac{\vartheta}{b}(sv^T H + Hvs^T) + aHvv^T H - \frac{\vartheta}{b}(sv^T H + Hvs^T) + \frac{\vartheta^2}{b^2}v^T H v s s^T \\ &= H - (Hvy^T H + Hyv^T H) + aHvv^T H + \frac{\vartheta^2}{b^2}v^T H v s s^T. \end{aligned} \quad (434)$$

Jelikož vektor Hv je lineární kombinací vektorů s a Hy , můžeme tuto aktualizaci vyjádřit ve tvaru $(1/\gamma)H_+ = H + U M U^T$, kde použité matice mají stejný význam jako ve větě 87. K určení parametru η stačí porovnat koeficienty u $Hyy^T H$ v obou vyjádřeních. Podle věty 87 se tento koeficient rovná $(\eta - 1)/a$ a dosazením vektoru $Hv = (\alpha_1/b)s + (\alpha_2/a)Hy$ do (434) dostaneme hodnotu $\alpha_2^2/a - 2\alpha_2/a$. Musí tedy platit

$$\frac{\alpha_2^2}{a} - 2\frac{\alpha_2}{a} = \frac{\eta - 1}{a},$$

neboli $\alpha_2^2 = (1 - \alpha_2)^2 = \alpha_2^2 - 2\alpha_2 + 1 = \eta$. Dosadíme-li čísla $\alpha_1 = \sqrt{\eta}$ a $\alpha_2 = 1 - \alpha_1 = 1 - \sqrt{\eta}$ do (431), dostaneme první rovnost v (428). Použijeme-li vztahy $\alpha_1^2 = \eta$ a (353), můžeme vzorec (432) zapsat ve tvaru

$$\vartheta^2 = \frac{\rho}{\gamma} \frac{ab^3}{\eta(ac - b^2) + b^2} = \left(\frac{\rho}{\gamma}\right)^2 \frac{b^2}{\delta} \Rightarrow \vartheta = \frac{\rho}{\gamma} \frac{b}{\sqrt{\delta}}.$$

Dosadíme-li získanou hodnotu do vztahu $\tilde{z} = \vartheta S B H v$, dostaneme druhou rovnost v (428). \square

Důsledek 14. *Nechť jsou splněny předpoklady věty 102 a nechť*

$$\frac{1}{\sqrt{\gamma}}S_+ = S - \left(\frac{\sqrt{\eta}}{b}s + \frac{1 - \sqrt{\eta}}{a}Hy\right)\tilde{y}^T + \frac{\rho}{\gamma} \frac{1}{\sqrt{\delta}}s \left(\frac{\sqrt{\eta}}{b}\tilde{s} + \frac{1 - \sqrt{\eta}}{a}\tilde{y}\right)^T \quad (435)$$

kde $\sqrt{\eta}$ a $\sqrt{\delta}$ jsou libovolné hodnoty (kladné i záporné) takové, že $(\sqrt{\eta})^2 = \eta$ a $(\sqrt{\delta})^2 = \delta$. Pak platí $H_+ = S_+S_+^T$.

Důkaz Dokazovaný vztah dostaneme prostým dosazením vektoru Hv a čísla ϑ , uvedených ve větě 102 a jejím důkazu, do vzorce (433) a použitím vztahů (386)–(387). \square

Poznámka 158. Věta 102 používá jiné předpoklady než věta 94, nerovnost $\mu \geq 0$ je nahrazena nerovností $\eta \geq 0$ (pak také $\delta \geq 0$). Vztah (435) lze tedy použít pro každou perfektní metodu z Broydenovy třídy. Na druhé straně matice $(1/\sqrt{\gamma})S_+ - S$ v (435) má obecně hodnotu 2, takže (435) vyžaduje více numerických operací než (398). Pro metody DFP a BFGS dávají oba vzorce stejné výsledky, dosazení do (435) je však nesrovnatelně jednodušší. Dosadíme-li do (435) $\eta = 0$ a $\delta = \rho b/(\gamma a)$, dostaneme

$$\frac{1}{\sqrt{\gamma}}S_+^{DFP} = S - \frac{1}{a}S S^T y \tilde{y}^T \pm \frac{1}{a}\sqrt{\frac{\rho a}{\gamma b}}s \tilde{y}^T = S - \frac{1}{a}\left(SS^T y \pm \sqrt{\frac{\rho a}{\gamma b}}s\right)\tilde{y}^T,$$

což je vztah (401). Dosadíme-li do (435) $\eta = 1$ a $\delta = \rho c/(\gamma b)$, dostaneme

$$\frac{1}{\sqrt{\gamma}}S_+^{BFGS} = S - \frac{1}{b}s \tilde{y}^T \pm \frac{1}{b}\sqrt{\frac{\rho b}{\gamma c}}s \tilde{s}^T = S - \frac{1}{b}s\left(\tilde{y} \pm \sqrt{\frac{\rho b}{\gamma c}}\tilde{s}\right)^T,$$

což je vztah (402). Je také zajímavé porovnat vzorec (435) s pseudosoučinným vzorcem (343) uvedeným v poznámce 118.

Poznámka 159. Variačním postupem použitým v důkazu věty 101 lze odvodit i rekurentní vztahy pro aktualizaci matice $A = S^\dagger$, které jsou zobecněním vztahů uvedených v poznámce 142. V tomto případě minimalizujeme Frobeniovu normu $\|W^{-1/2}(\sqrt{\gamma}A_+ - A)^T\|_F$ na množině všech matic splňujících kvazinewtonovskou podmínku

$$\sqrt{\gamma}A_+s = \tilde{z}, \quad \sqrt{\gamma}A_+^T\tilde{z} = \frac{\gamma}{\rho}y, \quad \tilde{z}^T\tilde{z} = \frac{\gamma}{\rho}b, \quad (436)$$

kde $\tilde{z} \in R^m$ je volitelný vektor (parametr). Provedeme-li v důkazu věty 101 záměnu $S_+ \rightarrow A_+^T$, $S \rightarrow A^T$, $s \rightarrow y$, $y \rightarrow s$, $\gamma \rightarrow 1/\gamma$, $\rho \rightarrow 1/\rho$, dokážeme vztah

$$\sqrt{\gamma}A_+^T = A^T - \frac{Ws}{s^T Ws}\tilde{s}^T + \left(\frac{\gamma}{\rho}y - z + s^T z \frac{Ws}{s^T Ws}\right)\frac{\tilde{z}^T}{\tilde{z}^T\tilde{z}}, \quad \tilde{z}^T\tilde{z} = \frac{\gamma}{\rho}b, \quad (437)$$

kde $\tilde{s} = As$ a $z = A^T\tilde{z}$. Zvolíme-li matici W tak, aby platilo $Ws = (\gamma/\rho)y - z$, dostaneme po úpravě

$$\sqrt{\gamma}A_+^T = A^T - \frac{(\gamma/\rho)y - z}{(\gamma/\rho)b - s^T z}(\tilde{s} - \tilde{z})^T \quad (438)$$

což je duální analogie vzorce (425). Pokud $\tilde{z} = \pm\sqrt{\gamma b/(\gamma a)}\tilde{y}$, dostaneme metodu DFP (vzorec (406)). Zvolíme-li matici W tak, aby platilo $Ws = z$, dostaneme $(s^T z/s^T Ws)Ws = z$ a výraz (437) se zjednoduší na

$$\sqrt{\gamma}A_+^T = A^T - \frac{z\tilde{s}^T}{s^T z} + \frac{y\tilde{z}^T}{s^T y}, \quad (439)$$

což je duální analogie vzorce (426). Pokud $\tilde{z} = \pm\sqrt{\rho b/(\gamma c)}\tilde{s}$, dostaneme metodu BFGS (vzorec (407)). Stejnými úvahami jako v důkazu důsledku 14 se odvodí vztah

$$\sqrt{\gamma}A_+ = A - \tilde{s}\left(\frac{\sqrt{\beta}}{b}y + \frac{1 - \sqrt{\beta}}{c}A^T As\right)^T + \frac{\gamma}{\rho}\sqrt{\delta}\left(\frac{\sqrt{\beta}}{b}\tilde{y} + \frac{1 - \sqrt{\beta}}{c}\tilde{s}\right)y^T, \quad (440)$$

kde $\tilde{s} = As$ a $\tilde{y} = A(A^T A)^{-1}y$, který je duální analogií vztahu (435) (δ je číslo definované vzorcem (374)). Vztah (440) je v poněkud odlišné podobě uveden v práci [230].

Aktualizace založené na splnění kvazinewtonovské podmínky (436) se používají zejména tehdy je-li minimalizovaná funkce součtem čtverců tvaru (729) a matice A aproximuje její Jacobiou matici $J(x)$. V tomto případě je obvykle $m \geq n$ a matice $A^T A$ je regulární. Tento přístup má význam zejména tehdy, nahražíme-li normální soustavu rovnic $Bd = A^T Ad = -J^T f = -g$ lineární úlohou nejmenších čtverců $Ad \approx f$. Tyto dva způsoby jsou ekvivalentní pouze tehdy, platí-li $A^T f = J^T f = g$, což aktualizace (437)–(440) nezaručují. Aktualizace, která rovnost $A^T f = J^T f = g$ zaručuje je popsána v oddílu 8.2.

4.4 Výběr parametrů (škálování a korekce)

Zatím jsme se zabývali různými vyjádřeními a základními vlastnostmi metod s proměnnou metrikou. Nyní je třeba ukázat, jak se volí podíl ρ/γ a parametr η . Vhodná volba podílu ρ/γ může mít vliv na asymptotickou rychlost konvergence diskutovanou v poznámce 43. Úvahy tohoto typu se poprvé objevily v práci [174], odkud pochází následující věta.

Věta 103. *Nechť \tilde{G} je matice taková, že $\tilde{G}s = y$, tedy například*

$$\tilde{G} = \int_0^1 G(x + \lambda s) d\lambda. \quad (441)$$

Označme $R = \tilde{G}^{-1/2} B \tilde{G}^{-1/2}$ a $R'_+ = \tilde{G}^{-1/2} B_+ \tilde{G}^{-1/2}$. Pak jestliže $0 \leq \beta \leq 1$ a $b/a \leq \gamma/\rho \leq c/b$, platí $\kappa(R'_+) \leq \kappa(R)$.

Důkaz Označme $z = \tilde{G}^{1/2}s$, takže $y = \tilde{G}^{1/2}z$. Vynásobíme-li (359) zleva i zprava maticí $\tilde{G}^{-1/2}$, můžeme psát

$$\gamma R'_+ = R + \frac{\gamma}{\rho b} z z^T - \frac{1}{c} R z (R z)^T + \frac{\beta}{c} \left(\frac{c}{b} z - R z \right) \left(\frac{c}{b} z - R z \right)^T, \quad (442)$$

kde $b = z^T z$ a $c = z^T R z$. Transformací kvazinevtonovské podmínky dostaneme $R'_+ z = (1/\rho)z$, takže matice R'_+ má vlastní číslo $1/\rho$ příslušné vlastnímu vektoru z . Vlastní vektory $v \in R^n$ příslušné vlastním číslům $\lambda \neq 1/\rho$ matice R'_+ můžeme volit tak, aby platilo $v^T z = 0$ a $v^T v = 1$. Potom z (442) plyne, že

$$\lambda = v^T R'_+ v = \frac{1}{\gamma} v^T R v + \frac{1}{\gamma} \frac{\beta - 1}{c} (v^T R z)^2 \leq \frac{1}{\gamma} v^T R v \leq \frac{1}{\gamma} \|R\|$$

(neboť $\beta - 1 \leq 0$). Můžeme tedy psát $\|R'_+\| \leq \max(1/\rho, \|R\|/\gamma)$. Protože $c = z^T R z$ a $b = z^T z$, platí $c/b = z^T R z / z^T z \leq \|R\|$, takže pro $\gamma/\rho \leq c/b$ dostaneme $1/\rho \leq \|R\|/\gamma$. Platí tedy $\|R'_+\| \leq \|R\|/\gamma$. Nyní můžeme použít dualitu (poznámka 124) a provést stejnou úvahu pro matici $(R'_+)^{-1}$ (v tomto případě se používá nerovnost $\rho/\gamma \leq a/b$). Dostaneme tak $\|(R'_+)^{-1}\| \leq \gamma \|R^{-1}\|$. Spojením obou nerovností dostaneme dokazované tvrzení \square

Poznámka 160. Pokud $\gamma = 1$, $\rho = 1$ a $0 \leq \beta \leq 1$, lze postupem použitým v důkazu věty 103 ukázat, že platí

$$\|R'_+\| \leq \max(1, \|R\|), \quad \|(R'_+)^{-1}\| \leq \max(1, \|R^{-1}\|),$$

a označíme-li $\tilde{\kappa} = \max(1, \|R\|) \max(1, \|R^{-1}\|)$, $\tilde{\kappa}'_+ = \max(1, \|R'_+\|) \max(1, \|(R'_+)^{-1}\|)$, dostaneme $\tilde{\kappa}'_+ \leq \tilde{\kappa}$.

Podle věty 103 je vhodné volit podíl ρ/γ tak, aby byla splněna nerovnost $b/c \leq \rho/\gamma \leq a/b$. V tomto případě platí $\mu \geq 0$ pro libovolnou hodnotu parametru η (poznámka 146). Metoda hodnoty 1 však vyžaduje, aby $0 < \rho/\gamma < b/c$ nebo $a/b < \rho/\gamma$ (poznámka 122), neboť jinak není matice H_+ pozitivně definitní. Interval $0 < \rho/\gamma < b/c$ je nevhodný, neboť v tomto případě $\eta^{R1} < 0$. Zbývá tedy interval $a/b < \rho/\gamma$. Pak $\eta^{R1} > 1$ a metoda hodnoty 1 patří mezi perfektní metody s proměnnou metrikou. Bližší podrobnosti týkající se volby podílu ρ/γ jsou uvedeny v poznámce 163.

K volbě parametru η lze použít různé minimalizační principy. Nejvíce se ujal princip spočívající v minimalizaci čísla podmíněnosti matice $(1/\gamma)H^{-1/2}H_+H^{-1/2}$, použitý v pracích [49] a [175].

Lemma 43. *Nechť jsou splněny předpoklady lemmatu 31 a nechť vektory s a $H y$ jsou lineárně nezávislé (takže $ac - b^2 > 0$). Pak pro $\eta > \eta^*$ platí:*

- (a) *Kořeny $\lambda(\eta) \leq \bar{\lambda}(\eta)$ kvadratické rovnice $\lambda^2 - \sigma\lambda + \delta = 0$ jsou rostoucími funkcemi parametru η .*
- (b) *Podmínka $0 < \lambda(\eta) \leq 1 \leq \bar{\lambda}(\eta)$ je splněna právě tehdy, když $\mu \geq 0$.*
- (c) *Podíl $\bar{\lambda}(\eta)/\lambda(\eta)$ nabývá svého minima právě tehdy, když*

$$\eta = \eta^{OC} = \frac{bc(\rho/\gamma - b/c)}{ac - b^2} > \eta^*. \quad (443)$$

Důkaz (a) Podle lemmatu 31 jsou čísla $\underline{\lambda}(\eta)$ a $\bar{\lambda}(\eta)$ vlastními čísly matice

$$\frac{1}{\gamma}H^{-1/2}H_+H^{-1/2} = \frac{1}{\gamma}H^{-1/2}H_+^{DFP}H^{-1/2} + \frac{\eta}{a}H^{-1/2}\left(\frac{a}{b}s - Hy\right)\left(\frac{a}{b}s - Hy\right)^T H^{-1/2} \triangleq W + \eta ww^T$$

(použili jsme první rovnost v (345)). Nechť $\eta_2 > \eta_1$. Je-li $v_1 \in R^n$, $\|v_1\| = 1$, vlastním vektorem matice $W + \eta_1 ww^T$ příslušným vlastnímu číslu $\bar{\lambda}(\eta_1)$, platí

$$\bar{\lambda}(\eta_1) = v_1^T(W + \eta_1 ww^T)v_1 < v_1^T(W + \eta_2 ww^T)v_1 \leq \bar{\lambda}(\eta_2).$$

Je-li $v_2 \in R^n$, $\|v_2\| = 1$, vlastním vektorem matice $W + \eta_2 ww^T$ příslušným vlastnímu číslu $\underline{\lambda}(\eta_2)$, platí

$$\underline{\lambda}(\eta_2) = v_2^T(W + \eta_2 ww^T)v_2 > v_2^T(W + \eta_1 ww^T)v_2 \geq \bar{\lambda}(\eta_1).$$

(b) Podle (323) platí

$$(1/\gamma)H^{-1/2}H_+H^{-1/2} = I + H^{-1/2}UMU^T H^{-1/2},$$

takže podmínka $0 < \underline{\lambda}(\eta) \leq 1 \leq \bar{\lambda}(\eta)$ je splněna právě tehdy, leží-li nula mezi nejmenším a největším vlastním číslem matice $H^{-1/2}UMU^T H^{-1/2}$, což nastává právě tehdy, platí-li $\det M = -\mu \leq 0$.

(c) Poznamenejme, že diskriminant kvadratické rovnice $\lambda^2 - \sigma\lambda + \delta = 0$ je kladný, neboť s použitím (358) dostaneme

$$\sigma^2 - 4\delta = \left(\frac{\gamma a}{\rho b}\delta + \frac{\rho c}{\gamma b}\right)^2 - 4\delta = \left(\frac{\gamma a}{\rho b}\delta - \frac{\rho c}{\gamma b}\right)^2 + 4\frac{ac - b^2}{b^2}\delta > 0$$

(podle předpokladu platí $ac - b^2 > 0$ a $\eta > \eta^* \Rightarrow \delta > 0$). Kořeny kvadratické rovnice $\lambda^2 - \sigma\lambda + \delta = 0$ lze zapsat ve tvaru

$$\underline{\lambda} = \frac{\sigma}{2} - \sqrt{\left(\frac{\sigma}{2}\right)^2 - \delta}, \quad \bar{\lambda} = \frac{\sigma}{2} + \sqrt{\left(\frac{\sigma}{2}\right)^2 - \delta}.$$

Použijeme-li substituci

$$\omega = \frac{\sigma}{2\sqrt{\delta}},$$

dostaneme po rozšíření zlomku

$$\frac{\bar{\lambda}}{\underline{\lambda}} = \frac{\omega + \sqrt{\omega^2 - 1}}{\omega - \sqrt{\omega^2 - 1}} = \left(\omega + \sqrt{\omega^2 - 1}\right)^2,$$

takže podíl $\bar{\lambda}/\underline{\lambda}$ je minimální, je-li číslo ω minimální. Minimum tohoto čísla najdeme řešením rovnice

$$\omega' = \frac{2\sigma'\delta - \sigma\delta'}{4\delta\sqrt{\delta}} = 0,$$

neboli $2\sigma'\delta - \sigma\delta' = 0$ (neboť $\delta > 0$). Použijeme-li výrazy uvedené v lemmatu 31, dostaneme

$$\begin{aligned} 2\sigma'\delta - \sigma\delta' &= \frac{\rho}{\gamma} \frac{ac - b^2}{ab^3} (\eta(ac - b^2) + b^2) - \left(\frac{\rho}{\gamma}\right)^2 \frac{ac - b^2}{ab^3} bc \\ &= \frac{\rho}{\gamma} \frac{(ac - b^2)^2}{ab^3} \left(\eta - \frac{bc(\rho/\gamma - b/c)}{ac - b^2}\right), \end{aligned}$$

odkud plyne dokazované tvrzení. □

Věta 104. *Nechť jsou splněny předpoklady lemmatu 43. Označme $\kappa(\eta)$ spektrální číslo podmíněnosti matice $(1/\gamma)H^{-1/2}H_+H^{-1/2}$. Pak:*

- (a) Pokud $0 < \rho/\gamma < b/c$, je $\kappa(\eta)$ minimální právě tehdy, když $\eta = \max(\eta^{R1}, \eta^{OC})$.
 (b) Pokud $b/c \leq \rho/\gamma \leq a/b$, je $\kappa(\eta)$ minimální právě tehdy, když $\eta = \eta^{OC}$.
 (c) Pokud $a/b < \rho/\gamma$, je $\kappa(\eta)$ minimální právě tehdy, když $\eta = \min(\eta^{R1}, \eta^{OC})$.

Důkaz Podle Lemmatu 31 platí

$$\kappa(\eta) = \frac{\max(1, \bar{\lambda}(\eta))}{\min(1, \underline{\lambda}(\eta))}. \quad (444)$$

Jestliže $\mu \geq 0$, podle (b) lemmatu 43 platí $0 < \underline{\lambda}(\eta) \leq 1 \leq \bar{\lambda}(\eta)$, takže podle (c) lemmatu 43 je $\kappa(\eta)$ minimální, pokud $\eta = \eta^{OC}$. Jestliže $\mu < 0$, lze podle (a) lemmatu 43 oba kořeny rovnice $\lambda^2 + \sigma\lambda + \delta = 0$ současně zvětšit nebo zmenšit změnou parametru η . Podíl (444) je pak minimální, pokud $\bar{\lambda}(\eta) = 1$ nebo $\underline{\lambda}(\eta) = 1$, neboli $\mu = 0$, což odpovídá metodě hodnoty 1. Zbytek tvrzení pak plyne z poznámky 122 a poznámky 146. \square

Poznámka 161. Hodnota (443) je samoduální. Dosadíme-li ji do (360), dostaneme

$$\beta = \beta^{OC} = \frac{ab(\gamma/\rho - b/a)}{ac - b^2} > \beta^*. \quad (445)$$

Označme $\kappa(\beta)$ spektrální číslo podmíněnosti matice $\gamma B^{-1/2} B_+ B^{-1/2}$. Pak:

- (a) Pokud $0 < \gamma/\rho < b/a$, je $\kappa(\beta)$ minimální právě tehdy, když $\beta = \max(\beta^{R1}, \beta^{OC})$.
 (b) Pokud $b/a \leq \gamma/\rho \leq c/b$, je $\kappa(\beta)$ minimální právě tehdy, když $\beta = \beta^{OC}$.
 (c) Pokud $c/b < \gamma/\rho$, je $\kappa(\beta)$ minimální právě tehdy, když $\beta = \min(\beta^{R1}, \beta^{OC})$.

Poznámka 162. Položíme-li $\delta = 1$, dostaneme použitím (353) hodnotu

$$\eta = \eta^{OD} = \frac{ab(\gamma/\rho - b/a)}{ac - b^2} > \eta^*, \quad (446)$$

která je shodná s výrazem vystupujícím ve vzorci (445). Tato hodnota je samoduální. Dosadíme-li ji do (360), dostaneme

$$\beta = \beta^{OD} = \frac{bc(\rho/\gamma - b/c)}{ac - b^2} > \beta^*, \quad (447)$$

což je zase výraz vystupující ve vzorci (443).

Poznámka 163. Větu 104 lze použít k volbě parametru η . Jestliže $b/c \leq \rho/\gamma \leq a/b$, je vhodné použít hodnotu $\eta = \eta^{OC}$. Mnohem praktičtější aplikací věty 104 je však určení vhodného podílu ρ/γ pro danou hodnotu parametru η . V tomto případě z $\eta = \eta^{OC}$ plyne

$$\frac{\rho}{\gamma} = \frac{\eta(ac - b^2) + b^2}{bc} = \frac{b}{c} \left(1 - \frac{\eta}{\eta^*} \right). \quad (448)$$

Řešením rovnice $2\sigma'\delta - \sigma\delta' = 0$, kde tentokrát derivujeme podle podílu ρ/γ , se lze přesvědčit, že tato hodnota minimalizuje podíl $\bar{\lambda}/\underline{\lambda}$ pro zadanou hodnotu parametru η . Vyšetříme nyní některé konkrétní metody. Budeme přitom používat vzorce z tabulky uvedené v poznámce 130.

- (1) Pro metodu DFP platí $\eta = 0$, takže je vhodné volit $\rho/\gamma = b/c$. Pro tuto hodnotu dostaneme $\delta = b^2/(ac) > 0$.
- (2) Pro metodu BFGS platí $\eta = 1$, takže je vhodné volit $\rho/\gamma = a/b$. Pro tuto hodnotu dostaneme $\delta = ac/b^2 \geq 1$.

(3) Pro Hoshinovu metodu platí $\eta = (\rho/\gamma)/(\rho/\gamma + a/b)$, takže je vhodné volit

$$\frac{\rho}{\gamma} = \frac{\eta(ac - b^2) + b^2}{bc} = \frac{(\rho/\gamma)(ac - b^2) + b^2(\rho/\gamma + a/b)}{(\rho/\gamma + a/b)bc} = \frac{a}{b} \frac{\rho/\gamma + b/c}{\rho/\gamma + a/b},$$

což je (po vynásobení jmenovatelem $\rho/\gamma + a/b$) kvadratická rovnice, která má kladný kořen $\rho/\gamma = \sqrt{a/c}$. Pro tuto hodnotu dostaneme

$$\eta = \frac{\sqrt{a/c}}{\sqrt{a/c} + a/b} = \frac{b}{b + \sqrt{ac}}$$

$$\delta = \sqrt{a/c} \frac{\sqrt{a/c}(c/b) + 1}{\sqrt{a/c} + a/b} = \frac{a/b + \sqrt{a/c}}{\sqrt{a/c} + a/b} = 1$$

(4) Pro metodu R1 platí $\eta = (\rho/\gamma)/(\rho/\gamma - a/b)$, takže je vhodné volit

$$\frac{\rho}{\gamma} = \frac{\eta(ac - b^2) + b^2}{bc} = \frac{(\rho/\gamma)(ac - b^2) + b^2(\rho/\gamma - a/b)}{(\rho/\gamma - a/b)bc} = \frac{a}{b} \frac{\rho/\gamma - b/c}{\rho/\gamma - a/b},$$

což je (po vynásobení jmenovatelem $\rho/\gamma - a/b$) kvadratická rovnice, která má dva kladné kořeny

$$\frac{\rho}{\gamma} = \frac{a}{b} (1 + \lambda), \quad \lambda = \pm \sqrt{1 - b^2/(ac)}.$$

Pro tyto hodnoty dostaneme

$$\eta = \frac{(a/b)(1 + \lambda)}{(a/b)(1 + \lambda) - a/b} = \frac{1 + \lambda}{\lambda} = 1 + \frac{1}{\lambda} = 1 \pm \frac{1}{\sqrt{1 - b^2/(ac)}}.$$

Menší z těchto hodnot je záporná a tudíž nevhodná. Dosadíme-li získané hodnoty ρ/γ a η do (342), dostaneme

$$\begin{aligned} \delta &= \frac{1 + \lambda}{b^2} \left(\frac{1 + \lambda}{\lambda} (ac - b^2) + b^2 \right) = (1 + \lambda) \frac{ac(1 + \lambda) - b^2}{\lambda b^2} \geq (1 - |\lambda|) \left(\frac{ac}{b^2} - \frac{ac - b^2}{|\lambda| b^2} \right) \\ &= \frac{\sqrt{ac} - \sqrt{ac - b^2}}{\sqrt{ac}} \left(\frac{ac}{b^2} - \frac{\sqrt{ac}\sqrt{ac - b^2}}{b^2} \right) = \frac{(\sqrt{ac} - \sqrt{ac - b^2})^2}{b^2} \geq \frac{b^2}{4ac} > 0, \end{aligned}$$

neboť $|\lambda| = \sqrt{1 - b^2/(ac)}$, $0 \leq |\lambda| < 1$, $ac - b^2 \geq 0$, $b > 0$ a $\sqrt{ac - b^2} \leq \sqrt{ac} - b^2/(2\sqrt{ac})$. Metodu hodnoti 1 nelze škálovat pomocí standardních hodnot ρ/γ . Položíme-li $\rho/\gamma = a/b$, dostaneme $\eta = \infty$ a $\delta = \infty$. Položíme-li $\rho/\gamma = b/c$, dostaneme $\eta = \eta^*$ a $\delta = 0$. Položíme-li $\rho/\gamma = \sqrt{a/c}$, dostaneme

$$\eta = \frac{\sqrt{a/c}}{\sqrt{a/c} - a/b} = \frac{b}{b - \sqrt{ac}} < 0,$$

$$\delta = \sqrt{a/c} \frac{\sqrt{a/c}(c/b) - 1}{\sqrt{a/c} - a/b} = \frac{a/b - \sqrt{a/c}}{\sqrt{a/c} - a/b} = -1 < 0.$$

(5) Pro metodu OC podle vzorce (443) platí $\eta = bc(\rho/\gamma - b/c)/(ac - b^2)$, což dává

$$\frac{\rho}{\gamma} = \frac{\eta(ac - b^2) + b^2}{bc} = \frac{bc(\rho/\gamma - b/c) + b^2}{bc} = \frac{\rho}{\gamma} - \frac{b}{c} + \frac{b}{c} = \frac{\rho}{\gamma},$$

takže metoda OC je optimální pro jakýkoliv podíl ρ/γ splňující podmínku $b/c \leq \rho/\gamma \leq a/b$. Lze tedy použít standardní hodnoty $\rho/\gamma = a/b$, $\rho/\gamma = b/c$ a $\rho/\gamma = \sqrt{a/c}$ (pak dostaneme metody BFGS, DFP a Hoshinovu metodu). Zřejmě $\delta = (\rho/\gamma)^2 c/a > 0$.

(6) Pro metodu OD podle vzorce (446) platí $\eta = ab(\gamma/\rho - b/a)/(ac - b^2)$, takže je vhodné volit

$$\frac{\rho}{\gamma} = \frac{\eta(ac - b^2) + b^2}{bc} = \frac{ab(\gamma/\rho - b/a) + b^2}{bc} = \frac{a\gamma}{c\rho},$$

což je kvadratická rovnice, která má kladný kořen $\rho/\gamma = \sqrt{a/c}$. Pro tuto hodnotu platí

$$\eta = \frac{ab(\sqrt{c/a} - b/a)}{ac - b^2} = \frac{b(\sqrt{ac} - b)}{(\sqrt{ac} - b)(\sqrt{ac} + b)} = \frac{b}{b + \sqrt{ac}}.$$

Optimálně škálovaná metoda OD je tedy totožná s optimálně škálovanou Hoshinovou metodou. Obě používají stejný podíl $\rho/\gamma = \sqrt{a/c}$ a platí pro ně $\delta = 1$.

(7) Pro metodu VD podle vzorce (457) platí $\eta = ((\rho/\gamma)bc + b^2)/((\rho/\gamma)bc + b^2 - ac)$, takže je vhodné volit

$$\frac{\rho}{\gamma} = \frac{\eta(ac - b^2) + b^2}{bc} = \frac{((\rho/\gamma)bc + b^2)(ac - b^2) + b^2((\rho/\gamma)bc + b^2 - ac)}{((\rho/\gamma)bc + b^2 - ac)bc} = \frac{(\rho/\gamma)ac}{(\rho/\gamma)bc + b^2 - ac},$$

což je (po vynásobení jmenovatelem $(\rho/\gamma)bc + b^2 - ac$ a vydělení členem ρ/γ) lineární rovnice, která má řešení $\rho/\gamma = (2ac - b^2)/(bc)$. Pro tuto hodnotu dostaneme

$$\eta = \frac{(2ac - b^2) + b^2}{(2ac - b^2) + b^2 - ac} = 2$$

$$\delta = \frac{\rho}{\gamma} \frac{\eta(ac - b^2) + b^2}{ab} = \frac{2ac - b^2}{bc} \frac{2ac - b^2}{ab} = \frac{(2ac - b^2)^2}{ab^2c} \geq \frac{ac}{b^2} \geq 1.$$

(8) Pro metodu VL podle vzorce (461) platí $\eta = (\lambda ac - b^2)/(ac - b^2)$, kde $\lambda = \sqrt{c/a}$, takže je vhodné volit

$$\frac{\rho}{\gamma} = \frac{\lambda ac - b^2 + b^2}{bc} = \lambda \frac{a}{b} = \sqrt{\frac{ac}{b^2}}.$$

V tomto případě platí

$$\delta = \frac{\rho}{\gamma} \frac{\eta(ac - b^2) + b^2}{ab} = \frac{\rho}{\gamma} \frac{\lambda ac - b^2 + b^2}{ab} = \lambda \frac{\rho}{\gamma} \frac{a}{b} = \frac{ac}{b^2} \geq 1.$$

Pokud $\eta > 1$, což nastává u metod (7)–(8), platí podle věty 104 $\rho/\gamma > a/b$. Použití této hodnoty však není vhodné, neboť v tomto případě nejsou splněny předpoklady věty 103. Lepší praktické výsledky dává hodnota $\rho/\gamma = a/b$ (nejbližší možná hodnota z intervalu $b/c \leq \rho/\gamma \leq a/b$). Poznamenejme, že pro metodu s $\eta > 1$ a s optimální volbou podílu ρ/γ platí $\mu \geq 0$ právě tehdy, když $\eta^2 - 2\eta + \eta^* \leq 0$ (přesvědčíme se o tom dosazením optimální hodnoty podílu ρ/γ do výrazu pro μ).

Poznámka 164. Jak je ukázáno v předchozí poznámce, lze větu 104 použít k získání některých dalších metod s proměnnou metrikou. Dosadíme-li optimální hodnotu podílu ρ/γ do vztahu určujícího parametr η , dostaneme výraz, který již neobsahuje tento podíl a definuje (pro neoptimální hodnotu ρ/γ) novou metodu z Broydenovy třídy.

(a) Dosadíme-li hodnotu $\rho/\gamma = \sqrt{a/c}$ do vztahu $\eta = (\rho/\gamma)/(\rho/\gamma + a/b)$ (Hoshinova metoda), dostaneme

$$\eta = \eta^{OS} = \frac{b}{b + \sqrt{ac}}. \quad (449)$$

Tato metoda, uvedená v [175], patří mezi omezené metody s proměnnou metrikou.

- (b) Dosadíme-li hodnotu $\rho/\gamma = (a/b)(1 + \sqrt{1 - b^2/(ac)})$ do vztahu $\eta = (\rho/\gamma)/(\rho/\gamma - a/b)$ (metoda hodnoty 1), dostaneme

$$\eta = \eta^{RS} = 1 + \frac{1}{\sqrt{1 - b^2/(ac)}}. \quad (450)$$

Tato metoda, uvedená v [133], patří mezi perfektní metody s proměnnou, metrikou ale není omezená (platí $\eta > 1$).

- (c) Dosadíme-li hodnotu $\rho/\gamma = (2ac - b^2)/(bc)$ do vztahu $\eta = ((\rho/\gamma)bc + b^2)/((\rho/\gamma)bc + b^2 - ac)$ (metoda VD), dostaneme

$$\eta = \eta^{VS} = 2. \quad (451)$$

Tato metoda, uvedená v [134], patří mezi perfektní metody s proměnnou metrikou, ale není omezená (platí $\eta > 1$).

Existují další minimalizační postupy, kterými lze získat hodnotu parametru η a škálovací podíl ρ/γ . Jeden z nich je založen na minimalizaci normy $\|H^{1/2}(\gamma B_+ - B)H^{1/2}\|_F = \|\gamma H^{1/2}B_+H^{1/2} - I\|_F$. Jelikož matice $H^{1/2}B_+H^{1/2}$ a $B_+^{1/2}HB_+^{1/2}$ mají stejná vlastní čísla, platí

$$\begin{aligned} \|H^{1/2}(\gamma B_+ - B)H^{1/2}\|_F &= \|\gamma H^{1/2}B_+H^{1/2} - I\|_F = \|\gamma B_+^{1/2}HB_+^{1/2} - I\|_F \\ &= \|B_+^{1/2}(H_+ - \gamma H)B_+^{1/2}\|_F \approx \|\tilde{G}^{1/2}(H_+ - \gamma H)\tilde{G}^{1/2}\|_F, \end{aligned}$$

což zdůvodňuje použití zvolené normy.

Lemma 44. *Nechť jsou splněny předpoklady lemmatu 31. Pak platí*

$$\|H^{1/2}(\gamma B_+ - B)H^{1/2}\|_F^2 = \left(\frac{\gamma a}{\rho b}\right)^2 - 2\frac{\gamma b}{\rho c} + 1 + \left(\frac{ac}{b^2} - 1\right)^2 \left(\beta^2 + 2\beta\frac{\gamma b}{\rho c}\right) \quad (452)$$

Důkaz Použijeme-li (359), dostaneme

$$H^{1/2}(\gamma B_+ - B)H^{1/2} = \frac{\gamma}{\rho b}H^{1/2}y(H^{1/2}y)^T - \frac{1}{c}B^{1/2}s(B^{1/2}s)^T + \frac{\beta}{c}\left(\frac{c}{b}H^{1/2}y - B^{1/2}s\right)\left(\frac{c}{b}H^{1/2}y - B^{1/2}s\right)^T.$$

Podle důsledku 10 a poznámky 111 platí

$$\begin{aligned} \|H^{1/2}(\gamma B_+ - B)H^{1/2}\|_F^2 &= \left(\frac{\gamma}{\rho b}\right)^2 a^2 + \frac{1}{c^2}c^2 + \frac{\beta^2}{c^2}\left(\frac{c^2}{b^2}a - 2\frac{c}{b}b + c\right)^2 \\ &\quad - 2\frac{\gamma}{\rho b}\frac{1}{c}b^2 + 2(\gamma/\rho b)\frac{\beta}{c}\left(\frac{c}{b}a - b\right)^2 - 2\frac{1}{c}\frac{\beta}{c}\left(\frac{c}{b}b - c\right)^2 \\ &= \left(\frac{\gamma a}{\rho b}\right)^2 + 1 + \beta^2\left(\frac{ac}{b^2} - 1\right)^2 - 2\frac{\gamma b}{\rho c} + 2\beta\frac{\gamma b}{\rho c}\left(\frac{ac}{b^2} - 1\right)^2, \end{aligned}$$

což dává (452). □

Věta 105. *Nechť jsou splněny předpoklady lemmatu 43. Pak norma $\|H^{1/2}(\gamma B^+ - B)H^{1/2}\|_F$ nabývá svého minima, pokud*

$$\beta = -\frac{b^2}{2ac - b^2} \Rightarrow \eta = 2, \quad (453)$$

$$\frac{\gamma}{\rho} = \frac{bc}{2ac - b^2} \Rightarrow \frac{\rho}{\gamma} = \frac{2ac - b^2}{bc}. \quad (454)$$

Důkaz Výraz (452) je poměrně komplikovaný. Abychom zjednodušili zápis zavedeme označení $\hat{a} = a/b$, $\hat{c} = c/b$ a $\hat{\gamma} = \gamma/\rho$. Dále označíme $\Delta(\beta, \hat{\gamma}) = \|H^{1/2}(\gamma B^+ - B)H^{1/2}\|_F$. Pak lze rovnost (452) zapsat ve tvaru

$$\Delta^2(\beta, \hat{\gamma}) = (\hat{\gamma}\hat{a})^2 - 2\frac{\hat{\gamma}}{\hat{c}} + 1 + (\hat{a}\hat{c} - 1)^2 \left(\beta^2 + 2\beta\frac{\hat{\gamma}}{\hat{c}} \right).$$

Derivováním dostaneme

$$\frac{\partial \Delta^2(\beta, \hat{\gamma})}{\partial \beta} = 2(\hat{a}\hat{c} - 1)^2 \left(\beta + \frac{\hat{\gamma}}{\hat{c}} \right), \quad (455)$$

$$\frac{\partial \Delta^2(\beta, \hat{\gamma})}{\partial \hat{\gamma}} = 2\hat{a}^2\hat{\gamma} - \frac{2}{\hat{c}}(1 - \beta(\hat{a}\hat{c} - 1)^2), \quad (456)$$

takže nutné podmínky pro extrém (věta 3) mají tvar

$$\beta = -\frac{\hat{\gamma}}{\hat{c}}, \quad \hat{\gamma} = \frac{1}{\hat{a}^2\hat{c}}(1 - \beta(\hat{a}\hat{c} - 1)^2) = \frac{1}{\hat{a}^2\hat{c}} \left(1 + \frac{\hat{\gamma}}{\hat{c}}(\hat{a}\hat{c} - 1)^2 \right).$$

Poslední rovnost lze zapsat ve tvaru

$$\hat{\gamma} \left(1 - \frac{(\hat{a}\hat{c} - 1)^2}{\hat{a}^2\hat{c}^2} \right) = \frac{1}{\hat{a}^2\hat{c}} \Rightarrow \hat{\gamma} \frac{2\hat{a}\hat{c} - 1}{\hat{a}^2\hat{c}^2} = \frac{1}{\hat{a}^2\hat{c}},$$

což po úpravě dává

$$\hat{\gamma} = \frac{\hat{c}}{2\hat{a}\hat{c} - 1}, \quad \beta = -\frac{\hat{\gamma}}{\hat{c}} = -\frac{1}{2\hat{a}\hat{c} - 1}.$$

Dosadíme-li za \hat{a} , \hat{c} a $\hat{\gamma}$ příslušné podíly, dostaneme levé vztahy v (453) a (454). Levý vztah v (453) dostaneme též dosazením $\eta = 2$ do (372), což potvrzuje správnost pravého vztahu v (453). Abychom ukázali, že nalezený stacionární bod je lokálním minimem funkce $\Delta^2(\beta, \hat{\gamma})$ a tedy i funkce $\Delta(\beta, \hat{\gamma})$, vypočteme prvky Hessovy matice a její determinant. Platí

$$\begin{aligned} \frac{\partial^2 \Delta^2(\beta, \hat{\gamma})}{\partial \beta^2} &= 2(\hat{a}\hat{c} - 1)^2 > 0, & \frac{\partial^2 \Delta^2(\beta, \hat{\gamma})}{\partial \beta \partial \hat{\gamma}} &= \frac{2}{\hat{c}}(\hat{a}\hat{c} - 1)^2 > 0, & \frac{\partial^2 \Delta^2(\beta, \hat{\gamma})}{\partial \hat{\gamma}^2} &= 2\hat{a}^2 > 0, \\ \frac{\partial^2 \Delta^2(\beta, \hat{\gamma})}{\partial \beta^2} \frac{\partial^2 \Delta^2(\beta, \hat{\gamma})}{\partial \hat{\gamma}^2} - \left(\frac{\partial^2 \Delta^2(\beta, \hat{\gamma})}{\partial \beta \partial \hat{\gamma}} \right)^2 &= 4\hat{a}^2(\hat{a}\hat{c} - 1)^2 - \frac{4}{\hat{c}^2}(\hat{a}\hat{c} - 1)^4 = 4\frac{(\hat{a}\hat{c} - 1)^2}{\hat{c}^2}(2\hat{a}\hat{c} - 1) > 0, \end{aligned}$$

neboť podle předpokladu platí $\hat{a} > 0$, $\hat{c} > 0$ a $\hat{a}\hat{c} - 1 > 0$. Hessova matice je tedy pozitivně definitní, takže nalezený stacionární bod je izolovaným lokálním minimem. \square

Poznámka 165. Je-li zadán podíl γ/ρ , je funkce $\Delta^2(\beta, \hat{\gamma})$ minimální, pokud

$$\beta = \beta^{VD} = -\frac{\gamma b}{\rho c} \Rightarrow \eta = \eta^{VD} = \frac{(\rho/\gamma)bc + b^2}{(\rho/\gamma)bc + b^2 - ac}, \quad (457)$$

přičemž $\beta > \beta^*$, pokud $\gamma/\rho < bc/(ac - b^2)$ (vztah pro η plyne z (371)). Například pro $\gamma/\rho = b/a$ dostaneme $\beta = -b^2/(ac)$, čemuž odpovídá $\eta = (ac + b^2)/b^2$. Je-li zadán parametr β , je funkce $\Delta^2(\beta, \hat{\gamma})$ minimální, pokud

$$\frac{\gamma}{\rho} = \frac{b^4 - \beta(ac - b^2)^2}{a^2bc},$$

přičemž $\gamma/\rho > 0$, pokud $\beta < b^2/(ac - b^2)$. Například pro $\beta = 0$ dostaneme $\gamma/\rho = b^3/(a^2c)$, neboli $\rho/\gamma = a^2c/b^3$.

Poznámka 166. Ze vztahů (448) a (454) plyne, že pro hodnotu $\eta = \eta^{VS} = 2$ podíl $\rho/\gamma = (2ac - b^2)/(bc)$ minimalizuje nejen číslo podmíněnosti matice $(1/\gamma)H^{-1/2}H_+H^{-1/2}$ ale i normu $\|H^{1/2}(\gamma B_+ - B)H^{1/2}\|_F$.

Další postup je založen na použití nerovnosti mezi geometrickým a aritmetickým průměrem

$$\frac{1}{n}\text{Tr}(X) = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \lambda_i \geq \left(\prod_{i=1}^n \lambda_i \right)^{1/n} = (\det(X))^{1/n}$$

(lemma 2), která platí pro libovolnou symetrickou pozitivně definitní matici X s vlastními čísly $\lambda_i > 0$, $1 \leq i \leq n$. Protože rovnost nastává pouze tehdy, mají-li všechna vlastní čísla stejnou hodnotu, je účelné minimalizovat funkci

$$\frac{\text{Tr}(\gamma B^{-1/2} B_+ B^{-1/2})}{n(\det(\gamma B^{-1/2} B_+ B^{-1/2}))^{1/n}} = \frac{n-2 + \sigma/\delta}{n(1/\delta)^{1/n}}, \quad (458)$$

kde σ a δ jsou čísla určená podle vzorců (352) a (353).

Věta 106. *Hodnota β minimalizuje funkci (458) právě tehdy, platí-li*

$$\beta = \beta^* \frac{1 - (\gamma/\rho)(a/b)}{n-1}$$

Důkaz Protože platí

$$\left(\frac{n-2 + \sigma/\delta}{n(1/\delta)^{1/n}} \right)' = \frac{(\sigma/\delta)' n (1/\delta)^{1/n} - (1/\delta)^{1/n} (1/\delta)^{-1} (1/\delta)' (n-2 + \sigma/\delta)}{n^2 (1/\delta)^{2/n}},$$

je tato derivace nulová právě tehdy, když $n(\sigma/\delta)'(1/\delta) - (1/\delta)'(n-2 + \sigma/\delta) = 0$. Použijeme-li hodnoty (376) a (377), dostaneme

$$n \left(1 - \frac{\beta}{\beta^*} \right) = n-2 + \frac{\gamma a}{\rho b} + 1 - \frac{\beta}{\beta^*}$$

(neboť $(1/\delta)' = (\gamma/\rho)(b/c)(\sigma/\delta)'$), takže

$$1 - \frac{\beta}{\beta^*} = \frac{n-2 + (\gamma/\rho)(a/b)}{n-1} = 1 + \frac{(\gamma/\rho)(a/b) - 1}{n-1}, \quad (459)$$

odkud plyne tvrzení věty. □

Poznámka 167. Hodnota β uvedená ve větě 106 je obvykle velmi malá v absolutní hodnotě a příslušná metoda se tedy chová jako metoda BFGS a často jí i předčí. Odpovídající hodnotu η pak určíme ze vztahů (370) a (459) (je však vhodné nahradit tuto hodnotu nulou, vyjde-li záporná).

Odvodíme ještě jednu hodnotu parametru β , která definuje velmi efektivní metodu, překonávající všechny zatím popsané metody s proměnnou metrikou (podle výsledků testů uvedených v oddílu 4.10). Použijeme přitom funkci $\psi(X) = \text{Tr}X - \ln \det X$. Kdybychom zvolili $X = \gamma B^{-1/2} B_+ B^{-1/2}$, dostali bychom metodu BFGS (poznámka 156). Volba $X = \gamma B_+$ je nevhodná neboť získaná matice může být příliš vzdálená od B . Použijeme tedy matici $X = \gamma G^{-1/2} B_+ G^{-1/2}$, kde G je nějaká aproximace Hessovy matice minimalizované funkce. Tato myšlenka byla použita v práci [26].

Lemma 45. *Hodnota β minimalizuje funkci $\psi(\gamma G^{-1/2} B_+ G^{-1/2})$ právě tehdy když*

$$\beta = \beta^* + \frac{c}{v^T G^{-1} v},$$

kde $v = (c/b)y - Bs$.

Důkaz Použijeme-li (359), můžeme psát

$$\gamma G^{-1/2} B_+ G^{-1/2} = \tilde{B} + \frac{\gamma}{\rho} \frac{1}{b} \tilde{y} \tilde{y}^T - \frac{1}{c} \tilde{B} \tilde{s} (\tilde{B} \tilde{s})^T + \frac{\beta}{c} \tilde{v} \tilde{v}^T,$$

kde $\tilde{B} = G^{-1/2}BG^{-1/2}$, $\tilde{s} = G^{1/2}s$, $\tilde{y} = G^{-1/2}y$ a $\tilde{v} = G^{-1/2}v$, což spolu s (368) dává

$$\text{Tr}(\gamma G^{-1/2}B_+G^{-1/2}) = C_1 + \frac{\beta}{c}\tilde{v}^T\tilde{v} = C_1 + \frac{\beta}{c}v^TG^{-1}v,$$

$$\ln \det(\gamma G^{-1/2}B_+G^{-1/2}) = C_2 + \ln\left(1 - \frac{\beta}{\beta^*}\right),$$

kde C_1 a C_2 jsou nějaké konstanty. Podmínka pro extrém funkce $\psi(\gamma G^{-1/2}B_+G^{-1/2})$ má tedy tvar

$$\psi'(\gamma G^{-1/2}B_+G^{-1/2}) = \frac{1}{c}v^TG^{-1}v + \frac{1}{\beta^* - \beta} = 0,$$

což dává tvrzení lemmatu. □

Jelikož neznáme inverzi Hessovy matice, musíme použít nějakou její aproximaci. Jednou z možností je položit $G^{-1} = \lambda H$, kde λ je zatím nespecifikovaný parametr [135].

Lemma 46. *Zvolíme-li $G^{-1} = \lambda H$, dostaneme*

$$\beta = \beta^{VL} = \frac{b^2}{ac - b^2} \left(\frac{1}{\lambda} - 1\right), \quad (460)$$

$$\eta = \eta^{VL} = \frac{\lambda ac - b^2}{ac - b^2} \quad (461)$$

Důkaz Zvolíme-li $G^{-1} = \lambda H$, můžeme psát

$$\frac{v^TG^{-1}v}{c} = \frac{\lambda}{c}((c/b)y - Bs)^TH((c/b)y - Bs) = \frac{\lambda}{c} \left(\frac{c^2}{b^2}a - 2\frac{c}{b}b + c\right) = \lambda \frac{ac - b^2}{b^2}. \quad (462)$$

Použijeme-li lemma 45 a vzorec (462), dostaneme $\beta^* - \beta = \beta^*/\lambda$, neboli $1 - \beta/\beta^* = 1/\lambda$, což spolu s (369) a (371) dává (460) a (461). □

Poznámka 168. Dobré výsledky dostaneme, položíme-li $\lambda = \sqrt{c/a}$. Poněkud horší výsledky dávají volby $\lambda = b/a$ a $\lambda = c/b$. Hodnota (461) je definována pokud $ac - b^2 > 0$, v opačném případě pokládáme $\eta = 1$. Pokud je hodnota (461) záporná, pokládáme $\eta = 0$.

Zatím jsme popsali, jak lze volit parametr η a podíl ρ/γ . Nyní ukážeme jak se určují parametry ρ a γ . Parametr ρ slouží ke korekci kvadratického modelu minimalizované funkce, který odpovídá kvazinewtonovské podmínce $B_+s = y$. V této podmínce vystupují pouze gradienty g_+ a g . Korekce kvadratického modelu je založena na dodatečném použití funkčních hodnot F_+ a F . Postupuje se tak, že se pomocí funkčních hodnot a gradientů určí aproximace čísla s^TB_+s a z modifikované kvazinewtonovské podmínky $B_+s = (1/\rho)y$ (která byla zavedena v práci [112]) se vypočte hodnota

$$\rho = \frac{s^Ty}{s^TB_+s}. \quad (463)$$

Hodnota (463) se používá pouze tehdy, když $\underline{\rho} \leq \rho \leq \bar{\rho}$ (obvykle $\underline{\rho} = 0.01$ a $\bar{\rho} = 100$). V opačném případě se volí hodnota $\rho = 1$. Při výpočtu čísla s^TB_+s se používají výrazy

$$A = \frac{F_+ - F}{s^Tg}, \quad B = \frac{s^Tg_+}{s^Tg}.$$

Pro metody spádových směrů splňující slabou Wolfeho podmínku platí $s^Tg < 0$, $F_+ - F \leq \varepsilon_1 s^Tg$, a $s^Tg_+ \geq \varepsilon_2 s^Tg$, takže $A \geq \varepsilon_1 > 0$, $B \leq \varepsilon_2 < 1$ a $B - 1 < 0$.

Poznámka 169. Použijeme-li větu o střední hodnotě (tvrzení 2) ve zpětném směru, dostaneme

$$F = F_+ - s^T g_+ + \frac{1}{2} s^T G_+ s + o(\|s\|^2).$$

Zanedbáme-li člen $o(\|s\|^2)$ a aproximujeme-li $s^T G_+ s$ pomocí $s^T B_+ s$, můžeme psát

$$s^T B_+ s = 2(F - F_+ + s^T g_+),$$

což po dosazení do (463) dává

$$\rho = \frac{s^T y}{s^T B_+ s} = \frac{s^T y}{2(F - F_+ + s^T g_+)} = \frac{B - 1}{2(B - A)}. \quad (464)$$

Poznámka 170. K přesnějšímu odhadu čísla $s^T B_+ s$ můžeme použít více členů Taylorova rozvoje. Platí

$$F = F_+ - s^T g_+ + \frac{1}{2} s^T G_+ s - \frac{1}{6} s^T (T_+ s) s + o(\|s\|^3),$$

$$s^T g = s^T g_+ - s^T G_+ s + \frac{1}{2} s^T (T_+ s) s + o(\|s\|^3),$$

kde

$$s^T (T_+ s) s = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n \sum_{k=1}^n \frac{\partial^3 F(x_+)}{\partial x_i \partial x_j \partial x_k} s_i s_j s_k.$$

Zanedbáme-li člen $o(\|s\|^3)$ a aproximujeme-li $s^T G_+ s$ pomocí $s^T B_+ s$, dostaneme po úpravě

$$\begin{aligned} 6(F - F_+ + s^T g_+) &= 3s^T B_+ s - s^T (T_+ s) s, \\ 2(s^T g - s^T g_+) &= -2s^T B_+ s + s^T (T_+ s) s, \end{aligned}$$

což po sečtení dává

$$s^T B_+ s = 6(F - F_+) + 4s^T g_+ + 2s^T g,$$

takže s použitím (463) dostaneme

$$\rho = \frac{s^T y}{s^T B_+ s} = \frac{s^T y}{6(F - F_+) + 4s^T g_+ + 2s^T g} = \frac{B - 1}{4B - 6A + 2} = \frac{B - 1}{4(B - 1) - 6(A - 1)}. \quad (465)$$

Existují další způsoby, jak lze určit hodnotu parametru ρ . Označme $\varphi(\alpha) = F(x + \alpha s)$. Pak platí

$$s^T B_+ s = \frac{1}{\rho} s^T y = \frac{\alpha}{\rho} (\varphi'(\alpha) - \varphi'(0))$$

a použijeme-li aproximaci $\varphi''(\alpha) = d^T B_+ d = s^T B_+ s / \alpha^2$, můžeme psát

$$\rho = \frac{\varphi'(\alpha) - \varphi'(0)}{\alpha \varphi''(\alpha)}. \quad (466)$$

Zvolíme-li vhodný tvar funkce $\varphi(\alpha)$ a spočteme-li $\varphi'(0)$, $\varphi'(\alpha)$, $\varphi''(\alpha)$, můžeme podle předchozího vzorce určit odpovídající hodnotu parametru ρ . Pro metody spádových směrů splňující slabou Wolfeho podmínku platí $\varphi'(0) < 0$, $\varphi(\alpha) - \varphi(0) \leq \varepsilon_1 \alpha \varphi'(0)$ a $\varphi'(\alpha) \geq \varepsilon_2 \varphi'(0)$.

Poznámka 171. Jednou z možností, uvedenou v práci [10], je použití kubického modelu

$$\varphi(\alpha) = a\alpha^3 + b\alpha^2 + c\alpha + s,$$

jehož čtyři koeficienty a, b, c, s lze určit pomocí hodnot $\varphi(0), \varphi(\alpha)$ a derivací $\varphi'(0), \varphi'(\alpha)$. Pak dosazením $\varphi'(0), \varphi'(\alpha)$ a $\varphi''(\alpha) = 6a\alpha + 2b$ do (466) dostaneme vzorec (465), stejný jako v případě použití čtyř členů zpětného Taylorova rozvoje.

Poznámka 172. Velmi se osvědčilo použití homogenního modelu

$$\varphi(\alpha) = a\alpha^r + b\alpha + c,$$

kde a, b, c jsou neznáme koeficienty a $r > 1$ je neznámý exponent.

Věta 107. Uvažujme homogenní model $\varphi(\alpha) = a\alpha^r + b\alpha + c, a \neq 1$, kde délka kroku α je získána metodou spádových směrů spňující slabou Wolfeho podmínku. Pak platí

$$\rho = \frac{A-1}{B-A}, \quad (467)$$

kde

$$A = \frac{\varphi(\alpha) - \varphi(0)}{\alpha\varphi'(0)} = \frac{F_+ - F}{s^T g},$$

$$B = \frac{\varphi'(\alpha)}{\varphi'(0)} = \frac{s^T g_+}{s^T g}.$$

Pro hodnotu (467) platí $\rho > 0$ právě tehdy, odpovídá-li tato hodnota homogennímu modelu s $r > 1$.

Důkaz Zřejmě

$$\begin{aligned} \varphi'(\alpha) &= ar\alpha^{r-1} + b, \\ \varphi''(\alpha) &= ar(r-1)\alpha^{r-2} \end{aligned}$$

a protože $a \neq 0$ a $b = \varphi'(0) < 0$, můžeme psát

$$B - 1 = \frac{\varphi'(\alpha)}{\varphi'(0)} - 1 = \frac{ar\alpha^{r-1} + b}{b} - 1 = \frac{ar\alpha^{r-1}}{b},$$

$$A - 1 = \frac{\varphi(\alpha) - \varphi(0)}{\alpha\varphi'(0)} - 1 = \frac{a\alpha^r + b\alpha}{ab} - 1 = \frac{a\alpha^{r-1}}{b},$$

odkud plyne

$$r = \frac{B-1}{A-1}.$$

Dále platí

$$\begin{aligned} \frac{\alpha\varphi''(\alpha)}{\varphi'(0)} &= \frac{ar(r-1)\alpha^{r-1}}{b} = (B-1)(r-1) \\ &= (B-1) \left(\frac{B-1}{A-1} - 1 \right) = (B-1) \frac{B-A}{A-1}, \end{aligned}$$

což po dosazení do (466) dává

$$\rho = \frac{\varphi'(\alpha) - \varphi'(0)}{\varphi'(0)} \frac{\varphi'(0)}{\alpha\varphi''(\alpha)} = (B-1) \frac{A-1}{(B-1)(B-A)} = \frac{A-1}{B-A}.$$

Nyní je třeba ukázat že $\rho > 0$ platí právě tehdy když $r > 1$. Jelikož délka kroku α je získána metodou spádových směrů splňující slabou Wolfeho podmínku, platí $\varphi'(\alpha) \geq \varepsilon_2 \varphi'(0)$, takže $B \leq \varepsilon_2 < 1$ a $B - 1 < 0$. Předpokládejme nejprve, že $r = (B - 1)/(A - 1) > 1$, takže nutně $A - 1 < 0$. Můžeme tedy psát $B - 1 < A - 1$, neboli $B - A < 0$, což dává $\rho > 0$. Předpokládejme nyní, že $r = (B - 1)/(A - 1) < 1$. Pokud $A - 1 > 0$ (takže $r < 0$), dostaneme $B - 1 < A - 1$, neboli $B - A < 0$, což dává $\rho < 0$. Pokud $A - 1 < 0$ (takže $0 < r < 1$), dostaneme $B - 1 > A - 1$, neboli $B - A > 0$, což dává $\rho < 0$. Poznamenejme, že pro $r = 1$ platí $B - A = 0$, takže hodnota ρ není definována. Podobně pro $\rho = 0$ platí $A - 1 = 0$ a hodnota r není definována. \square

Parametr γ slouží ke škálování matice H , neboť aktualizace (336) s $\gamma \neq 1$ je ekvivalentní aktualizaci (336) s $\gamma = 1$ aplikované na matici γH . Důvod pro škálování poskytuje věta 103 a následující věta.

Věta 108. *Nechť $\tilde{F}(\tilde{x}) = F(T^{-1}x)$, kde T je regulární čtvercová matice. Nechť $\tilde{x}_i \in R^n$, $i \in N$, je posloupnost generovaná metodou s proměnnou metrikou z Broydenovy třídy s počáteční maticí \tilde{H}_1 aplikovanou na funkci $\tilde{F}(\tilde{x})$ a $x_i \in R^n$, $i \in N$, je posloupnost generovaná toutéž metodou s proměnnou metrikou aplikovanou na funkci $F(x)$. Pak pokud používáme stejný výběr délky kroku a pokud $H_1 = T\tilde{H}_1T^T$, platí $x_i = T\tilde{x}_i$ (metoda s proměnnou metrikou je invariantní vzhledem k lineární transformaci proměnných).*

Důkaz Snadno se dokáže (derivováním složené funkce $\tilde{F}(\tilde{x}) = F(T^{-1}x)$), že platí $\tilde{g}(\tilde{x}) = T^T g(x)$ a $\tilde{G}(\tilde{x}) = T^T G(x)T$. Ukážeme, že $H_i = T\tilde{H}_i T^T$, $\forall i \in N$ (podle předpokladu to platí pro $i = 1$). Pak

$$x_{i+1} = x_i - \alpha_i H_i g_i = T(\tilde{x}_i - \alpha_i \tilde{H}_i T^T g_i) = T(\tilde{x}_i - \alpha_i \tilde{H}_i \tilde{g}_i) = T\tilde{x}_{i+1}.$$

Důkaz provedeme indukcí. Předpokládejme, že $H = T\tilde{H}T^T$ (platí to v první iteraci). Protože $s = T\tilde{s}$ a $y = (T^T)^{-1}\tilde{y}$, můžeme psát $U = [s, Hy] = [T\tilde{s}, T\tilde{H}T^T(T^T)^{-1}\tilde{y}] = T[\tilde{s}, \tilde{H}\tilde{y}] = T\tilde{U}$, takže

$$\frac{1}{\gamma}H_+ = H + UMU^T = T\tilde{H}T^T + T\tilde{U}\tilde{M}\tilde{U}^T T^T = \frac{1}{\gamma}T\tilde{H}_+T^T.$$

\square

Poznámka 173. Zvolíme-li $T = G^{-1/2}$, platí $\tilde{G} = T^T G T = I$. Odtud plyne, že pro libovolně špatně podmíněnou úlohu, můžeme lineární transformací proměnných docílit toho, že nová úloha je dobře podmíněná a zvolíme-li vhodně počáteční matici H_1 , konverguje metoda s proměnnou metrikou velmi rychle. Proto je účelné matici H_1 a (jelikož násobení skalárem nedokáže dobře vystihnout transformaci $T\tilde{H}_1T^T$) také matice H_i v dalších iteračních krocích vhodně škálovat. Vzhledem k tomu, že aproximujeme podmínku $\tilde{G}^{-1}y = \rho s$, je výhodné volit γ tak aby $\gamma Hy \approx \rho s$, což po vynásobení zleva vektorem y^T dává $\rho/\gamma = a/b$ a po vynásobení zleva vektorem $H^{-1}s^T$ dává $\rho/\gamma = b/c$. Vhodný je také geometrický střed $\rho/\gamma = \sqrt{a/c}$.

Poznámka 174. Škálování provádíme tak, že určíme podíl ρ/γ (poznámka 163) a hodnotu parametru ρ (buď hodnotu $\rho = 1$ nebo některou z hodnot (464), (465), (467)). Pak $\gamma = \rho/(\rho/\gamma)$. Z předchozího výkladu by se mohlo zdát, že je výhodné škálovat matici H v každém iteračním kroku. To však odporuje předpokladům zaručujícím superlineární rychlost konvergence (poznámka 181). Proto se používají různé strategie škálování, kdy se hodnota $\gamma \neq 1$ používá pouze v některých iteračních krocích.

(NS) Žádné škálování. V každém iteračním kroku pokládáme $\gamma = 1$.

(PS) Počáteční škálování [193]. V prvním iteračním kroku (nebo po restartu) určíme γ tak, aby podíl ρ/γ splňoval vhodné podmínky (například $b/c \leq \rho/\gamma \leq a/b$). V ostatních iteračních krocích pokládáme $\gamma = 1$.

(IS) Intervalové škálování [148]. V prvním iteračním kroku (nebo po restartu) postupujeme stejně jako v případě (PS). V ostatních iteračních krocích testujeme zda získaná hodnota γ leží v intervalu $0 < \underline{\gamma} \leq \gamma \leq \bar{\gamma}$ (kde například $\underline{\gamma} = 1$ a $\bar{\gamma} = 6$). Neleží-li hodnota γ v tomto intervalu pokládáme $\gamma = 1$.

(CS) Řízené škálování [135]. Postupujeme v zásadě stejně jako v případě (IS). Hodnotu $\gamma = 1$ však používáme mnohem častěji. Nechť α_1 je počáteční odhad délky kroku (obvykle $\alpha_1 = 1$), nechť

$F_1 = F(x + \alpha_1 s)$, $g_1 = g(x + \alpha_1 s)$, $\lambda_1 = d^T g_1 / d^T g$, a necht $\lambda > 0$ je vhodná konstanta (například $\lambda = 0.2$). Pak hodnotu $\gamma = 1$ použijeme navíc v následujících případech (γ je původní hodnota určená podle (IS)):

- (a) Jestliže $|\lambda_1| \leq \lambda$ a $F_1 \leq F$.
- (b) Jestliže $\gamma > 1$ a buď $F_1 > F$ nebo $\lambda_1 < 0$.
- (c) Jestliže $\gamma < 1$ a $F_1 \leq F$ a $\lambda_1 > 0$.

(AS) Permanentní škálování. V každém iteračním kroku postupujeme tak jako v prvním iteračním kroku strategie (PS).

Poznámka 175. Podíly a/b , b/c a $\sqrt{a/c}$ používané při škálování lze nahradit spektrálními hodnotami uvedenými v poznámce 91 (kde $\lambda_i = 1$). Účinnost takového škálování je však nižší. Kromě škálování popsaného v poznámce 174 lze použít inverzní škálování [30]. V tomto případě určíme podíl ρ/γ a položíme $\gamma = 1$, takže $\rho = \rho/\gamma$. V tomto případě je vhodnější nahradit podíly a/b , b/c a $\sqrt{a/c}$ spektrálními hodnotami uvedenými v poznámce 91. Význam inverzního spektrálního škálování lze demonstrovat na metodě BFGS. Položíme-li v (359) $\beta = 0$, $\gamma = 1$ a $\rho = y^T s / y^T y$, dostaneme

$$B_+ = B + \frac{y^T s y y^T}{y^T y y^T s} - \frac{B s (B s)^T}{s^T B s},$$

což dává

$$\text{Tr } B_+ = \text{Tr } B + \frac{y^T s y^T y}{y^T y y^T s} - \frac{s^T B^2 s}{s^T B s} \leq \text{Tr } B + 1.$$

takže stopa symetrické pozitivně definitní matice B , a tedy ani její spektrální norma, nemohou příliš rychle narůstat.

4.5 Globální konvergence

Nyní se budeme zabývat globální konvergencí metod spádových směrů s proměnnou metrikou, jejichž iterační krok má tvar

$$x_{i+1} = x_i + \alpha_i d_i, \quad d_i = -H_i g_i \quad \Rightarrow \quad B_i s_i = -\alpha_i g_i \quad (468)$$

pro $i \in N$, kde $B_i = H_i^{-1}$, $s_i = x_{i+1} - x_i = \alpha_i d_i$ a délka kroku $\alpha_i > 0$ se určuje tak, aby byla splněna Wolfeho podmínka (S2a) a (S3a) (takže $b_i = y_i^T s_i > 0$). Důkaz globální konvergence metod s proměnnou metrikou vyžaduje, aby minimalizovaná funkce byla stejnoměrně konvexní (předpoklad F5).

Nejprve dokážeme globální konvergenci standardní metody BFGS, kdy $\gamma_i = 1$, $\rho_i = 1$ a $\beta_i = 0$, $i \in N$, takže

$$B_{i+1} = B_i + \frac{y_i y_i^T}{y_i^T s_i} - \frac{B_i s_i (B_i s_i)^T}{s_i^T B_i s_i}, \quad (469)$$

neboť myšlenku tohoto důkazu, uvedeného v [182], lze použít k důkazu globální konvergence metody BFGS pro separovatelné úlohy (věta 256).

Věta 109. *Uvažujme metodu s proměnnou metrikou (468) používající aktualizaci (469), kde matice B_1 je pozitivně definitní. Splňuje-li funkce $F : \mathcal{D} \rightarrow \mathbb{R}$ předpoklady F1, F4, F5, je tato metoda globálně konvergentní (definice 16).*

Důkaz (a) Jelikož $y_i = \tilde{G}_i s_i$ (věta 103), kde matice \tilde{G}_i vyhovuje nerovnostem v předpokladech F4, F5, a jelikož stopa je lineární maticovou funkcí a pro libovolné dva vektory $u \in \mathbb{R}^n$, $v \in \mathbb{R}^n$ platí $\text{Tr}(uv^T) = v^T u$, můžeme psát

$$\text{Tr } B_{i+1} = \text{Tr } B_i + \frac{s_i^T \tilde{G}_i^2 s_i}{s_i^T \tilde{G}_i s_i} - \frac{s_i^T B_i^2 s_i}{s_i^T B_i s_i} \leq \text{Tr } B_1 + i\bar{G} - \sum_{j=1}^i \frac{s_j^T B_j^2 s_j}{s_j^T B_j s_j},$$

což dává

$$\text{Tr } B_{i+1} \leq 2i\bar{G}, \quad \sum_{j=1}^i \frac{s_j^T B_j^2 s_j}{s_j^T B_j s_j} \leq 2i\bar{G} \quad (470)$$

(pokud volíme \bar{G} tak, aby platilo $\bar{G} \geq \text{Tr } B_1$), a podle lemmatu 2 též

$$\prod_{j=1}^i \frac{s_j^T B_j^2 s_j}{s_j^T B_j s_j} \leq (2\bar{G})^i \quad (471)$$

(b) Předpokládejme, že uvažovaná metoda není globálně konvergentní. Pak není splněna podmínka (39) a existuje tedy číslo $c > 0$ takové, že pro libovolný index $i \in N$ platí

$$\sum_{j=1}^i \cos^2 \theta_j \leq c$$

a podle lemmatu 2 též

$$\prod_{j=1}^i \cos^2 \theta_j \leq \left(\frac{c}{i}\right)^i. \quad (472)$$

Jelikož

$$\cos^2 \theta_j = \frac{(g_j^T s_j)^2}{\|g_j\|^2 \|s_j\|^2} = \frac{s_j^T B_j s_j}{s_j^T B_j^2 s_j} \frac{s_j^T B_j s_j}{s_j^T s_j}$$

(neboť $B_j s_j = -\alpha_j g_j$), můžeme podle (471) a (472) psát

$$\prod_{j=1}^i \frac{s_j^T B_j s_j}{s_j^T s_j} = \prod_{j=1}^i \frac{s_j^T B_j^2 s_j}{s_j^T B_j s_j} \cos^2 \theta_j \leq (2\bar{G})^i \left(\frac{c}{i}\right)^i = \left(\frac{2c\bar{G}}{i}\right)^i \quad (473)$$

(c) Pro metodu BFGS podle (368) (kde $\gamma_i = 1$, $\rho_i = 1$ a $\beta_i = 0$) platí

$$\frac{\det B_{i+1}}{\det B_i} = \frac{y_i^T s_i}{s_i^T B_i s_i} = \frac{s_i^T \tilde{G}_i s_i}{s_i^T B_i s_i},$$

takže s použitím vztahů (470) a (477) dostaneme

$$\prod_{j=1}^i \frac{s_j^T \tilde{G}_j s_j}{s_j^T B_j s_j} = \prod_{j=1}^i \frac{\det B_{j+1}}{\det B_j} = \frac{\det B_{i+1}}{\det B_1} \leq \frac{1}{\det B_1} \left(\frac{\text{Tr } B_{i+1}}{n}\right)^n \leq \frac{1}{\det B_1} \left(\frac{2i\bar{G}}{n}\right)^n \triangleq \tilde{c} i^n \leq \bar{c}^i, \quad (474)$$

pokud $\tilde{c} i^n < \bar{c}^i$, neboli $\log \tilde{c} + n \log i < i \log \bar{c}$, $\forall i \in N$. Tato nerovnost je splněna, pokud pro libovolný index $i \in N$ platí $\log \bar{c} \geq (\log \tilde{c} + n \log i)/i \geq \log \tilde{c} + n \log i/i$, a jelikož výraz $\log t/t$ nabývá maxima $1/e$ pro $t = e$, stačí volit $\log \bar{c} \geq \log \tilde{c} + n/e$. Spojíme-li (473) a (474), dostaneme

$$\prod_{j=1}^i \frac{s_j^T \tilde{G}_j s_j}{s_j^T s_j} = \prod_{j=1}^i \frac{s_j^T \tilde{G}_j s_j}{s_j^T B_j s_j} \frac{s_j^T B_j s_j}{s_j^T s_j} \leq \left(\frac{2c\bar{G}}{i}\right)^i,$$

a jelikož podle (F5) platí $s_j^T \tilde{G}_j s_j / s_j^T s_j \geq \underline{G}$, $j \in N$, můžeme psát

$$\underline{G}^i \leq \left(\frac{2c\bar{G}}{i}\right)^i \Rightarrow \underline{G} \leq \frac{2c\bar{G}}{i} \quad \forall i \in N,$$

což je však spor, neboť pravá strana poslední nerovnosti konverguje k nule pokud $i \rightarrow \infty$. \square

Nyní budeme vyšetřovat obecnější metody s proměnnou metrikou. Omezíme se přitom na perfektní metody z Broydenovy třídy takové, že matice B_1 je pozitivně definitní a pro $i \in N$ platí

$$0 < \underline{\gamma} \leq \gamma_i \leq \bar{\gamma}, \quad 0 < \underline{\rho} \leq \rho_i \leq \bar{\rho}, \quad (1 - \lambda)\beta_i^* \leq \beta_i \leq 1 - \lambda, \quad (475)$$

kde $0 < \lambda \leq 1$ (z poslední nerovnosti v (475) plyne vztah $1 - \beta/\beta^* \geq \lambda$). Navíc budeme předpokládat, že $\underline{\gamma} = 1$, i když lze tento předpoklad nahradit vhodnou strategií škálování (poznámka 176). Za těchto předpokladů jsou všechny matice B_i , $i \in N$, pozitivně definitní. Označíme-li $0 < \lambda_1(B_i) \leq \dots \leq \lambda_n(B_i)$ vlastní čísla symetrické pozitivně definitní matice B_i , platí

$$\|B_i\| = \lambda_n(B_i) \leq \sum_{j=1}^n \lambda_j(B_i) = \text{Tr } B_i \quad (476)$$

a použijeme-li lemma 2, dostaneme

$$\det B_i = \prod_{j=1}^n \lambda_j(B_i) \leq \left(\frac{1}{n} \sum_{j=1}^n \lambda_j(B_i) \right)^n = \left(\frac{1}{n} \text{Tr } B_i \right)^n. \quad (477)$$

K důkazu globální konvergence použijeme postup uvedený v práci [28].

Lemma 47. *Uvažujme metodu s proměnnou metrikou z Broydenovy třídy (359) takovou, že pro $i \in N$ platí (475) (zde nepotřebujeme, aby platilo $\underline{\gamma} = 1$). Nechť funkce $F : \mathcal{D} \rightarrow R$ splňuje předpoklady F4, F5. Pak:*

- (a) *Existuje konstanta \bar{C} taková, že $\text{Tr } B_{i+1} \leq \bar{C}^i$.*
- (b) *Existuje konstanta \underline{C} taková, že*

$$\prod_{j=1}^i \frac{c_j}{b_j} \geq \underline{C}^i, \quad \sum_{j=1}^i \frac{c_j}{b_j} \geq i\underline{C}.$$

Důkaz (a) Vztah (359) můžeme po roznásobení zapsat ve tvaru

$$\gamma_i B_{i+1} = B_i + \frac{\gamma_i y_i y_i^T}{\rho_i y_i^T s_i} + \beta_i \frac{s_i^T B_i s_i y_i y_i^T}{y_i^T s_i y_i^T s_i} - \frac{\beta_i}{y_i^T s_i} (B_i s_i y_i^T + y_i (B_i s_i)^T) + \frac{\beta_i - 1}{s_i^T B_i s_i} B_i s_i (B_i s_i)^T. \quad (478)$$

Využijeme-li toho, že stopa je lineární maticovou funkcí a toho, že pro libovolné dva vektory $u \in R^n$, $v \in R^n$ platí $\text{Tr}(uv^T) = v^T u$, dostaneme

$$\begin{aligned} \text{Tr } B_{i+1} &= \frac{1}{\gamma_i} \left(\text{Tr } B_i + \frac{\gamma_i y_i^T y_i}{\rho_i y_i^T s_i} + \beta_i \frac{y_i^T y_i s_i^T B_i s_i}{y_i^T s_i y_i^T s_i} - 2\beta_i \frac{y_i^T B_i s_i}{y_i^T s_i} - (1 - \beta_i) \frac{(B_i s_i)^T B_i s_i}{s_i^T B_i s_i} \right) \\ &\leq \frac{1}{\underline{\gamma}} \left(\text{Tr } B_i + \frac{y_i^T y_i s_i^T s_i}{y_i^T s_i y_i^T s_i} \|B_i\| + 2 \frac{\|y_i\| \|s_i\|}{y_i^T s_i} \|B_i\| \right) + \frac{1}{\underline{\rho}} \frac{y_i^T y_i}{y_i^T s_i} \end{aligned} \quad (479)$$

neboť $\beta_i \leq 1$. Protože $y_i = \tilde{G}_i s_i$, kde matice \tilde{G}_i vyhovuje nerovnostem v předpokladech F4, F5, můžeme psát

$$\frac{y_i^T y_i}{y_i^T s_i} = \frac{s_i^T \tilde{G}_i^2 s_i}{s_i^T \tilde{G}_i s_i} \leq \bar{G}, \quad \frac{s_i^T s_i}{y_i^T s_i} = \frac{s_i^T s_i}{s_i^T \tilde{G}_i s_i} \leq \frac{1}{\underline{G}}, \quad \frac{\|y_i\| \|s_i\|}{y_i^T s_i} = \sqrt{\frac{y_i^T y_i s_i^T s_i}{y_i^T s_i y_i^T s_i}} \leq \sqrt{\frac{\bar{G}}{\underline{G}}}. \quad (480)$$

Dosadíme-li tyto nerovnosti spolu s (476) do (479), dostaneme

$$\text{Tr } B_{i+1} \leq \frac{1}{\underline{\gamma}} \left(1 + \frac{\bar{G}}{\underline{G}} + 2\sqrt{\frac{\bar{G}}{\underline{G}}} \right) \text{Tr } B_i + \frac{\bar{G}}{\underline{\rho}} \triangleq C_1 + C_2 \text{Tr } B_i. \quad (481)$$

Označíme-li $C_3 = \max(C_1 + 1, C_2)$, můžeme psát

$$\text{Tr } B_{i+1} \leq \text{Tr } B_{i+1} + 1 \leq C_3(\text{Tr } B_i + 1) \leq C_3^i(\text{Tr } B_1 + 1) \leq C_3^i(\text{Tr } B_1 + 1)^i \triangleq \bar{C}^i.$$

(b) Použijeme-li vztahy (368) a (475), dostaneme

$$\frac{\det B_{i+1}}{\det B_i} = \left(\frac{1}{\gamma_i}\right)^n \frac{\gamma_i b_i}{\rho_i c_i} \left(1 - \frac{\beta_i}{\beta_i^*}\right) \geq \left(\frac{1}{\bar{\gamma}}\right)^n \frac{\gamma b_i}{\bar{\rho} c_i} \lambda \triangleq K \frac{b_i}{c_i}, \quad (482)$$

takže

$$\det B_{i+1} \geq K^i \prod_{j=1}^i \frac{b_j}{c_j} \det B_1 \geq K^i \prod_{j=1}^i \frac{b_j}{c_j} \frac{1}{\det H_1 + 1} \geq \left(\frac{K}{\det H_1 + 1}\right)^i \prod_{j=1}^i \frac{b_j}{c_j} \triangleq \underline{K}^i \prod_{j=1}^i \frac{b_j}{c_j}$$

Použijeme-li (477) a (a), můžeme psát

$$\det B_{i+1} \leq \left(\frac{1}{n} \text{Tr } B_{i+1}\right)^n \leq (\text{Tr } B_{i+1})^n \leq \bar{C}^{in}$$

takže

$$\frac{1}{\bar{C}^{in}} \leq \frac{1}{\det B_{i+1}} \leq \frac{1}{\underline{K}^i} \prod_{j=1}^i \frac{c_j}{b_j},$$

neboli

$$\prod_{j=1}^i \frac{c_j}{b_j} \geq \left(\frac{\underline{K}}{\bar{C}^n}\right)^i \triangleq \underline{C}^i$$

a podle lematu 2 platí

$$\sum_{j=1}^i \frac{c_j}{b_j} \geq i \left(\prod_{j=1}^i \frac{c_j}{b_j}\right)^{1/i} \geq i \underline{C}.$$

□

Věta 110. (*Globální konvergence*) Uvažujme metodu s proměnnou metrikou (468) používající aktualizaci z Broydenovy třídy (359) takovou, že pro $i \in N$ platí (475), kde $\underline{\gamma} = 1$. Splňuje-li funkce $F : \mathcal{D} \rightarrow \mathbb{R}$ předpoklady $F1, F4, F5$, je tato metoda globálně konvergentní (definice 16).

Důkaz Použijeme opět vztah (479). Protože $y_i = \tilde{G}_i s_i$ a $B_i s_i = -\alpha_i g_i$, můžeme psát

$$\frac{|y_i^T B_i s_i|}{y_i^T s_i} = \frac{|y_i^T B_i s_i| c_i}{s_i^T B_i s_i b_i} \leq \frac{\|\tilde{G}_i s_i\| \|\alpha_i g_i\| c_i}{-\alpha_i s_i^T g_i b_i} \leq \frac{\bar{G}}{\cos \theta_i} \frac{c_i}{b_i}, \quad (483)$$

$$\frac{(B_i s_i)^T B_i s_i}{s_i^T B_i s_i} = \frac{(B_i s_i)^T B_i s_i}{s_i^T B_i s_i} \frac{y_i^T s_i}{y_i^T s_i} \frac{c_i}{b_i} \geq \frac{\alpha_i^2 \|g_i\|^2 \underline{G} \|s_i\|^2 c_i}{\alpha_i^2 (s_i^T g_i)^2 b_i} = \frac{\underline{G}}{\cos^2 \theta_i} \frac{c_i}{b_i}, \quad (484)$$

neboť $y_i^T s_i \geq \underline{G} \|s_i\|^2$, což spolu s $1 \leq \gamma_i \leq \bar{\gamma}$ a $\beta_i \leq 1 - \lambda < 1$ dává

$$\begin{aligned} \text{Tr } B_{i+1} &\leq \text{Tr } B_i + \frac{1}{\rho} \frac{y_i^T y_i}{y_i^T s_i} + \beta_i \frac{y_i^T y_i}{y_i^T s_i} \frac{s_i^T B_i s_i}{y_i^T s_i} - 2\beta_i \frac{y_i^T B_i s_i}{y_i^T s_i} - (1 - \beta_i) \frac{1}{\bar{\gamma}} \frac{(B_i s_i)^T B_i s_i}{s_i^T B_i s_i} \\ &\leq \text{Tr } B_i + \frac{\bar{G}}{\rho} + \left(\bar{G} + 2 \frac{\bar{G}}{\cos \theta_i} - \frac{\lambda \underline{G}}{\bar{\gamma} \cos^2 \theta_i} \right) \frac{c_i}{b_i} = \text{Tr } B_i + \frac{\bar{G}}{\rho} + \xi_i \frac{c_i}{b_i}, \end{aligned} \quad (485)$$

kde

$$\xi_i = \bar{G} + 2 \frac{\bar{G}}{\cos \theta_i} - \frac{\lambda \underline{G}}{\bar{\gamma} \cos^2 \theta_i}.$$

Přepokládejme nyní, že uvažovaná metoda není globálně konvergentní. Pak podle věty 11 platí

$$\sum_{i=1}^{\infty} \cos^2 \theta_i < \infty,$$

takže $\cos \theta_i \rightarrow 0$ a tedy $\xi_i \rightarrow -\infty$. Existuje tedy index $k \in N$ takový, že $\xi_i < -2\bar{G}/(\underline{\rho}\underline{C}) \forall i \geq k$. Abychom důkaz formálně zjednodušili, budeme bez újmy na obecnosti předpokládat, že $k = 1$ (v opačném případě můžeme indexy posunout). Pak podle (485) a lemmatu 47 (b) platí

$$\text{Tr } B_{i+1} \leq \text{Tr } B_i + \frac{\bar{G}}{\underline{\rho}} + \xi_i \frac{c_i}{b_i} \leq \text{Tr } B_1 + i \frac{\bar{G}}{\underline{\rho}} - 2 \frac{\bar{G}}{\underline{\rho}\underline{C}} \sum_{j=1}^i \frac{c_j}{b_j} \leq \text{Tr } B_1 - i \frac{\bar{G}}{\underline{\rho}} \triangleq C_1 - iC_2.$$

Zvolíme-li index i tak aby platilo $i > C_1/C_2$, dostaneme $\text{Tr } B_{i+1} < 0$, což je spor, neboť stopa symetrické pozitivně definitní matice je kladná. \square

Poznámka 176. Podmínka $\underline{\gamma} = 1$ slouží k tomu, abychom mohli použít odhad $\text{Tr } B_{i+1} \leq C_1 - iC_2$, neboť v opačném případě bychom museli konstantu $C_1 = \text{Tr } B_1$ nahradit číslem $\text{Tr } B_1/\underline{\gamma}^i$, nebo výrazem $\text{Tr } B_1/\omega_i$, kde $\omega_i = \prod_{j=1}^i \gamma_j$, a nebyla by zaručena omezenost shora. Tento nedostatek lze odstranit vhodnou škálovací strategií. Položíme-li $\gamma_i = 1$, kdykoliv původně zvolená hodnota nevyhovuje nerovnosti $\gamma_i \omega_i \geq \underline{\omega}$, kde $\underline{\omega}$ je vhodně zvolená dolní mez, platí $\text{Tr } B_{i+1} \leq C_1 - iC_2$, kde $C_1 = \text{Tr } B_1/\underline{\omega}$ (čísla ω_i , $i \in N$, lze získat rekurentním předpisem $\omega_1 = 1$ a $\omega_{i+1} = \gamma_i \omega_i$, $i \in N$).

Poznámka 177. Věta 110 teoreticky zdůvodňuje špatné konvergenční vlastnosti metody DFP (s nepřesným výběrem délky kroku). Metoda DFP odpovídá volbě $\beta_i = 1$, $i \in N$, takže není splněn předpoklad (475). Ze vztahu (478) vymizí poslední člen a nelze použít princip důkazu.

Poznámka 178. Věta 110 je nejobecnějším tvrzením o globální konvergenci (nemodifikovaných a nerestartovaných) metod s proměnnou metrikou. Tato věta vyžaduje, aby byl splněn předpoklad F5 (existence konstanty $\underline{G} > 0$), takže ji lze použít pouze pro konvexní funkce. Z důkazu věty 110 je zřejmé, že tento požadavek slouží pouze k tomu, aby platilo $y_i^T s_i \geq \underline{G} \|s_i\|^2$. Jednou z možností jak předpoklad (F5) obejít, je zvolit malé číslo $\underline{\tau} > 0$ a matici B_i aktualizovat pouze tehdy, když $y_i^T s_i \geq \underline{\tau} \|s_i\|^2$ [?]. Další možností je postupovat jako v poznámce 93 a nahradit v aktualizaci (478) vektor $y_i = g_{i+1} - g_i$ vektorem $\tilde{y}_i = y_i + \tau_i s_i$, kde $\tau_i = \max(0, \underline{\tau} - y_i^T s_i / s_i^T s_i)$ [?]. Používáme-li slabou Wolfeho podmínku, platí $\underline{\tau} - y_i^T s_i / s_i^T s_i \leq \tau_i \leq \underline{\tau}$ a

$$\tilde{y}_i^T s_i = y_i^T s_i + \tau_i \|s_i\|^2 \geq \frac{y_i^T s_i}{s_i^T s_i} \|s_i\|^2 + \left(\underline{\tau} - \frac{y_i^T s_i}{s_i^T s_i} \right) \|s_i\|^2 = \underline{\tau} \|s_i\|^2.$$

Jelikož $\tilde{y}_i = (\tilde{G}_i + \tau_i I) s_i$, můžeme psát

$$\frac{\tilde{y}_i^T \tilde{y}_i}{\tilde{y}_i^T s_i} = \frac{\tilde{y}_i^T \tilde{y}_i}{\tilde{y}_i^T (\tilde{G}_i + \tau_i I)^{-1} \tilde{y}_i} \leq \bar{G} + \underline{\tau}.$$

Pro aktualizace s vektory $\tilde{y}_i = y_i + \tau_i s_i$, $i \in N$, jsou tedy splněny všechny nerovnosti vystupující v důkazu věty 110 (kde místo \underline{G} a \bar{G} píšeme $\underline{\tau}$ a $\bar{G} + \underline{\tau}$). Místo konstanty $\underline{\tau}$ můžeme, stejně jako v poznámce 93, použít proměnnou hodnotu $\underline{\tau}_i = \bar{\tau} \min(1, \|g_i\|)$, kde $\bar{\tau} > 0$. Protože důkaz věty 110 provádíme sporem a předpokládáme, že $\|g_i\| > \underline{\varepsilon}$, platí v tomto případě $\underline{\tau}_i \geq \bar{\tau} \min(1, \underline{\varepsilon}) \triangleq \underline{\tau}$.

Ukážeme nyní, že jsou-li splněny předpoklady věty 110, je konvergence (alespoň) lineární v tom smyslu, že platí (488). Použijeme přitom označení

$$R_i^* = G_*^{-1/2} B_i G_*^{-1/2}, \quad u_i = G_*^{1/2} s_i, \quad v_i = G_*^{-1/2} y_i, \quad (486)$$

kde $G_* = G(x^*)$, takže vzorec (478), vynásobený zleva i zprava maticí $G_*^{-1/2}$, lze zapsat ve tvaru

$$\begin{aligned}\gamma_i R_{i+1}^* &= R_i^* + \frac{\gamma_i v_i v_i^T}{\rho_i v_i^T u_i} - \frac{1}{u_i^T R_i^* u_i} R_i^* u_i (R_i^* u_i)^T + \frac{\beta_i}{u_i^T R_i^* u_i} \left(\frac{u_i^T R_i^* u_i}{v_i^T u_i} v_i - R_i^* u_i \right) \left(\frac{u_i^T R_i^* u_i}{v_i^T u_i} v_i - R_i^* u_i \right)^T \\ &= R_i^* + \frac{\gamma_i v_i v_i^T}{\rho_i v_i^T u_i} + \beta_i \frac{u_i^T R_i^* u_i}{v_i^T u_i} \frac{v_i v_i^T}{v_i^T u_i} - \frac{\beta_i}{v_i^T u_i} (R_i^* u_i v_i^T + v_i (R_i^* u_i)^T) + \frac{\beta_i - 1}{u_i^T R_i^* u_i} R_i^* u_i (R_i^* u_i)^T.\end{aligned}\quad (487)$$

Věta 111. (*Lineární konvergence*) *Nechť jsou splněny předpoklady věty 110. Pak platí $x_i \rightarrow x^*$ a*

$$\sum_{i=1}^{\infty} \|e_i\| = \sum_{i=1}^{\infty} \|x_i - x^*\| < \infty. \quad (488)$$

Důkaz (a) Funkce $F : \mathcal{D} \rightarrow R$ splňující předpoklad F5 je ryze konvexní na \mathcal{D} a má tam tedy jediný stacionární bod x^* , který je jejím globálním minimem. Jelikož posloupnost F_i , $i \in N$, je podle (S2a) nerostoucí, platí $F_i \rightarrow F^*$, $g_i \rightarrow g^*$ a $x_i \rightarrow x^*$.

(b) Zřejmě $y_i = \tilde{G}_i s_i$, kde

$$\tilde{G}_i = \int_0^1 G(x_i + \lambda s_i) d\lambda, \quad (489)$$

takže

$$v_i = G_*^{-1/2} y_i = G_*^{-1/2} \tilde{G}_i s_i = G_*^{-1/2} (G_* s_i + (\tilde{G}_i - G_*) s_i) = u_i + G_*^{-1/2} (\tilde{G}_i - G_*) G_*^{-1/2} u_i.$$

Jelikož

$$u_i^T G_*^{-1/2} (\tilde{G}_i - G_*) G_*^{-1/2} u_i \leq \|G_*^{-1}\| \|\tilde{G}_i - G_*\| u_i^T u_i,$$

a $\tilde{G}_i \rightarrow G_*$, platí $u_i^T v_i = u_i^T u_i (1 + o(1))$. Podobně platí $v_i^T v_i = u_i^T u_i (1 + o(1))$ a

$$u_i^T R_i^* v_i = u_i^T R_i^* u_i + u_i^T R_i^* G_*^{-1/2} (\tilde{G}_i - G_*) G_*^{-1/2} u_i = u_i^T R_i^* u_i (1 + o(1)). \quad (490)$$

(c) Podle poznámky 12 platí $(1 + o(1))(1 + o(1)) = 1 + o(1)$ a $(1 + o(1))/(1 + o(1)) = 1 + o(1)$. Použijeme-li první vztah v (487) pro $(1 - \lambda)\beta_i^* \leq \beta_i \leq 0$, dostaneme

$$\begin{aligned}Tr R_{i+1}^* &\leq Tr R_i^* + \frac{1}{\rho} \frac{v_i^T v_i}{v_i^T u_i} - \frac{1}{\bar{\gamma}} \frac{(R_i^* u_i)^T R_i^* u_i}{u_i^T R_i^* u_i} = Tr R_i^* + \frac{1}{\rho} (1 + o(1)) - \frac{1}{\bar{\gamma}} \frac{(R_i^* u_i)^T R_i^* u_i}{u_i^T R_i^* u_i} \\ &\leq Tr R_i^* + C_1 - \frac{1}{\bar{\gamma}} \frac{(R_i^* u_i)^T R_i^* u_i}{u_i^T R_i^* u_i},\end{aligned}$$

kde $C_1 > 0$ je nějaká konstanta (která existuje, neboť $o(1) \rightarrow 0$). Podobně, použijeme-li druhý vztah v (487) pro $0 < \beta_i \leq 1 - \lambda$, můžeme pro dostatečně velké indexy s použitím (490) psát

$$\begin{aligned}Tr R_{i+1}^* &\leq Tr R_i^* + \frac{1}{\rho} \frac{v_i^T v_i}{v_i^T u_i} + \beta_i \frac{v_i^T v_i}{v_i^T u_i} \frac{u_i^T R_i^* u_i}{v_i^T u_i} - 2\beta_i \frac{v_i^T R_i^* u_i}{v_i^T u_i} - (1 - \beta_i) \frac{1}{\bar{\gamma}} \frac{(R_i^* u_i)^T R_i^* u_i}{u_i^T R_i^* u_i} \\ &= Tr R_i^* + \frac{1}{\rho} (1 + o(1)) - \beta_i \frac{u_i^T R_i^* u_i}{u_i^T u_i} (1 + o(1)) - (1 - \beta_i) \frac{1}{\bar{\gamma}} \frac{(R_i^* u_i)^T R_i^* u_i}{u_i^T R_i^* u_i} \\ &\leq Tr R_i^* + C_2 - \frac{\lambda}{\bar{\gamma}} \frac{(R_i^* u_i)^T R_i^* u_i}{u_i^T R_i^* u_i},\end{aligned}$$

neboť $o(1) \rightarrow 0$, takže pro dostatečně velké indexy platí $1 + o(1) > 0$, a protože $\beta_i > 0$, je člen s β_i záporný a lze ho vynechat. V dalších úvahách budeme bez újmy na obecnosti předpokládat, že $1 + o(1) > 0$, $i \in N$ (v

opačném případě můžeme indexy posunout). Označíme-li $C = \max(C_1, C_2)$, lze pro $(1 - \lambda)\beta_i^* \leq \beta_i \leq 1 - \lambda$ psát

$$\begin{aligned} \text{Tr } R_{i+1}^* &\leq \text{Tr } R_i^* + C - \frac{\lambda (R_i^* u_i)^T R_i^* u_i}{\bar{\gamma} u_i^T R_i^* u_i} \leq \text{Tr } R_i^* + C - \frac{\lambda s_i^T B_i G_*^{-1} B_i s_i}{\bar{\gamma} s_i^T B_i s_i} \\ &\leq \text{Tr } R_i^* + C - \frac{\lambda G}{\bar{\gamma} G \cos^2 \theta_i} \frac{c_i}{b_i} \leq \text{Tr } R_1^* + iC - \frac{\lambda G}{\bar{\gamma} G} \sum_{j=1}^i \frac{1}{\cos^2 \theta_j} \frac{c_j}{b_j}, \end{aligned}$$

neboť podle (486) platí $(R_i^* u_i)^T R_i^* u_i = s_i^T B_i G_*^{-1} B_i s_i$ a použitím (484) dostaneme

$$\frac{s_i^T B_i G_*^{-1} B_i s_i}{s_i^T B_i s_i} = \frac{s_i^T B_i G_*^{-1} B_i s_i}{(B_i s_i)^T B_i s_i} \frac{(B_i s_i)^T B_i s_i}{s_i^T B_i s_i} \geq \frac{1}{G} \frac{G}{\cos^2 \theta_i} \frac{c_i}{b_i}.$$

Protože matice R_{i+1}^* je pozitivně definitní, platí $\text{Tr } R_{i+1}^* \geq 0$, takže

$$\sum_{j=1}^i \frac{1}{\cos^2 \theta_j} \frac{c_j}{b_j} \leq \frac{\bar{\gamma} G}{\lambda G} (\text{Tr } R_1^* + iC - \text{Tr } R_{i+1}^*) \leq \frac{\bar{\gamma} G}{\lambda G} (\text{Tr } R_1^* + C) i \triangleq \bar{C} i.$$

Použijeme-li lemma 2, dostaneme

$$\prod_{j=1}^i \frac{1}{\cos^2 \theta_j} \frac{c_j}{b_j} \leq \left(\frac{1}{i} \sum_{j=1}^i \frac{1}{\cos^2 \theta_j} \frac{c_j}{b_j} \right)^i = \bar{C}^i$$

a podle (b) lemmatu 47 platí

$$\prod_{j=1}^i \cos^2 \theta_j \geq \frac{1}{\bar{C}^i} \prod_{j=1}^i \frac{c_j}{b_j} \geq \frac{C^i}{\bar{C}^i} \triangleq \underline{c}^i.$$

Použijeme-li znovu lemma 2, můžeme psát

$$\sum_{j=1}^i \cos^2 \theta_j \geq i \left(\prod_{j=1}^i \cos^2 \theta_j \right)^{1/i} = i \underline{c},$$

takže dokazované tvrzení plyne z věty 17 a poznámky 38. \square

Poznámka 179. Ve větě 111 můžeme předpoklad F5 nahradit předpokladem použitým ve větě 14 (hromadný bod $x^* \in R^n$ posloupnosti x_i , $i \in N$, vyhovuje postačujícím podmínkám pro lokální minimum).

Platí-li (488), je možné s výhodou použít princip omezeného znehodnocení zformulovaný v následujícím lemmatu.

Lemma 48. *Nechť $x_i \in R^n$, $i \in N$, je posloupnost bodů konvergujících lineárně k bodu $x^* \in R^n$ (platí (488)) a nechť $\kappa_i \in R^n$, $i \in N$, je posloupnost kladných čísel taková, že $\kappa_{i+1} = \kappa_i(1 + O(\|e_i\|))$, kde $e_i = x_i - x^*$ (čili existuje číslo $C > 0$ takové, že $\kappa_{i+1} \leq \kappa_i(1 + C\|e_i\|)$, $i \in N$). Pak existuje konstanta $\bar{C} > 0$ taková, že $\kappa_i \leq \kappa_1 \exp(\bar{C})$, $i \in N$.*

Důkaz Podle lemmatu 2 pro $i \in N$ platí

$$\kappa_{i+1} \leq \kappa_1 \prod_{j=1}^i (1 + C\|e_j\|) \leq \kappa_1 \left(\frac{1}{i} \sum_{j=1}^i (1 + C\|e_j\|) \right)^i = \kappa_1 \left(1 + \frac{C}{i} \sum_{j=1}^i \|e_j\| \right)^i$$

a z (488) plyne existence konstanty \bar{C} takové, že

$$\sum_{j=1}^i \|e_j\| \leq \sum_{j=1}^{\infty} \|e_j\| = \frac{\bar{C}}{C}.$$

Můžeme tedy pro $i \in N$ psát

$$\kappa_{i+1} \leq \kappa_1 \left(1 + \frac{\bar{C}}{i}\right)^i.$$

V základním kurzu analýzy se dokazuje, že posloupnost tvořená pravými stranami těchto nerovností je rostoucí a má limitu $\kappa_1 \exp(\bar{C})$ (tato limita se snadno určí pomocí l'Hospitalova pravidla). Platí tedy $\kappa_i \leq \kappa_1 \exp(\bar{C})$, $i \in N$. \square

4.6 Superlineární konvergence

Nyní se budeme zabývat superlineární konvergencí metod s proměnnou metrikou. Při výkladu budeme používat výsledky uvedené v práci [102]. Jelikož superlineární konvergence vyžaduje, aby v jistém smyslu platilo $B_i \rightarrow G_i$ (věta 20), budeme předpokládat, že $\rho_i = \gamma_i = 1$, $i \in N$, a omezíme se na metody s Broydenovy třídy, pro které platí $0 \leq \beta_i \leq 1$, $i \in N$ (takže budeme předpokládat, že matice B_i , $i \in N$, jsou pozitivně definitní a tudíž regulární). Při vyšetřování superlineární konvergence budeme pracovat s maticemi R_i , $i \in N$, zavedenými ve větě 103. Budeme opět používat označení

$$R_i = \tilde{G}_i^{-1/2} B_i \tilde{G}_i^{-1/2}, \quad z_i = \tilde{G}_i^{1/2} s_i = \tilde{G}_i^{-1/2} y_i \quad (491)$$

a $R'_{i+1} = \tilde{G}_i^{-1/2} B_{i+1} \tilde{G}_i^{-1/2}$ (splňuje-li funkce $F : \mathcal{D} \rightarrow R$ předpoklady F4–F6, jsou matice \tilde{G}_i , $i \in N$, pozitivně definitní a tudíž regulární), takže vzorec (478) s $\rho_i = \gamma_i = 1$, vynásobený zleva i zprava maticí $\tilde{G}_i^{-1/2}$, lze zapsat ve tvaru

$$R'_{i+1} = R_i + \frac{z_i z_i^T}{z_i^T z_i} + \beta_i \frac{z_i^T R_i z_i}{z_i^T z_i} \frac{z_i z_i^T}{z_i^T z_i} - \frac{\beta_i}{z_i^T z_i} (R_i z_i z_i^T + z_i (R_i z_i)^T) + \frac{\beta_i - 1}{z_i^T R_i z_i} R_i z_i (R_i z_i)^T \quad (492)$$

Je však třeba mít na paměti, že $R_{i+1} = \tilde{G}_{i+1}^{-1/2} B_{i+1} \tilde{G}_{i+1}^{-1/2} \neq R'_{i+1}$.

K důkazu superlineární konvergence metod s proměnnou metrikou lze s výhodou použít Frobeniovu normu. Frobeniova norma matice M je definovaná vztahem $\|M\|_F = \sqrt{\text{Tr}(M^T M)}$. Z této definice plyne, že $\|M\| \leq \|M\|_F \leq \sqrt{n} \|M\|$. Využijeme toho, že pro libovolné matice M_1, M_2 platí $\|M_1\|_F^2 = \text{Tr}(M_1^T M_1)$, $\|M_2\|_F^2 = \text{Tr}(M_2^T M_2)$, takže

$$\|M_1 + M_2\|_F^2 = \text{Tr}((M_1 + M_2)^T (M_1 + M_2)) = \|M_1\|_F^2 + \|M_2\|_F^2 + 2\text{Tr}(M_1^T M_2). \quad (493)$$

Dále platí

$$\|uv^T\|_F^2 = \text{Tr}(vu^T uv^T) = u^T u \text{Tr}(vv^T) = u^T uv^T v. \quad (494)$$

Je-li matice M symetrická, je $\|M\|_F^2$ součtem druhých mocnin jejích vlastních čísel. Z toho plyne, že symetrické matice, které mají stejná vlastní čísla, mají stejné Frobeniovy normy.

Lemma 49. *Uvažujme aktualizaci*

$$R'_+ = R + \frac{zz^T}{z^T z} + \beta \frac{z^T R z}{z^T z} \frac{zz^T}{z^T z} - \beta \left(\frac{zz^T R}{z^T z} + \frac{Rzz^T}{z^T z} \right) + (\beta - 1) \frac{Rzz^T R}{z^T R z}$$

(vztah (492)). Pak platí

$$\begin{aligned}
\|R'_+ - I\|_F^2 &= \|R - I\|_F^2 - (1 - \beta) \left(\left(1 - \frac{z^T R^2 z}{z^T R z}\right)^2 + 2 \left(\frac{z^T R^3 z}{z^T R z} - \left(\frac{z^T R^2 z}{z^T R z}\right)^2 \right) \right) \\
&- \beta \left(\left(1 - \frac{z^T R z}{z^T z}\right)^2 + 2\beta \left(\frac{z^T R^2 z}{z^T z} - \left(\frac{z^T R z}{z^T z}\right)^2 \right) \right) \\
&- \beta(1 - \beta) \left(\left(\frac{z^T R^2 z}{z^T R z}\right)^2 - \left(\frac{z^T R z}{z^T z}\right)^2 \right). \tag{495}
\end{aligned}$$

Důkaz Aplikujeme-li pravidla (493) a (494) na vztah

$$R'_+ - I = R - I + \frac{z z^T}{z^T z} + \beta \frac{z^T R z}{z^T z} \frac{z z^T}{z^T z} - \beta \frac{z z^T R}{z^T z} - \beta \frac{R z z^T}{z^T z} + (\beta - 1) \frac{R z z^T R}{z^T R z},$$

dostaneme

$$\begin{aligned}
\|R'_+ - I\|_F^2 &= \|R - I\|_F^2 + 1 + \beta^2 \left(\frac{z^T R z}{z^T z}\right)^2 + 2\beta^2 \left(\frac{z^T R z}{z^T z}\right)^2 + (\beta - 1)^2 \left(\frac{z^T R^2 z}{z^T R z}\right)^2 \\
&+ 2 \frac{z^T R z}{z^T z} + 2\beta \left(\frac{z^T R z}{z^T z}\right)^2 - 4\beta \frac{z^T R^2 z}{z^T z} + 2(\beta - 1) \frac{z^T R^3 z}{z^T R z} \\
&- 2 - 2\beta \frac{z^T R z}{z^T z} + 4\beta \frac{z^T R z}{z^T z} - 2(\beta - 1) \frac{z^T R^2 z}{z^T R z} + 2\beta \frac{z^T R z}{z^T z} \\
&- 4\beta \frac{z^T R z}{z^T z} + 2(\beta - 1) \frac{z^T R z}{z^T z} - 4\beta^2 \left(\frac{z^T R z}{z^T z}\right)^2 \\
&+ 2\beta(\beta - 1) \left(\frac{z^T R z}{z^T z}\right)^2 + 2\beta^2 \frac{z^T R^2 z}{z^T z} - 4\beta(\beta - 1) \frac{z^T R^2 z}{z^T z} \\
&= \|R - I\|_F^2 - 1 + 2\beta \frac{z^T R z}{z^T z} - 2\beta^2 \frac{z^T R^2 z}{z^T z} - 2(\beta - 1) \frac{z^T R^2 z}{z^T R z} \\
&+ 2(\beta - 1) \frac{z^T R^3 z}{z^T R z} + \beta^2 \left(\frac{z^T R z}{z^T z}\right)^2 + (\beta - 1)^2 \left(\frac{z^T R^2 z}{z^T R z}\right)^2.
\end{aligned}$$

Stejný výsledek dostaneme roznásobením vztahu (495). □

Důsledek 15. *Jsou-li splněny předpoklady lemmatu 49 s $0 \leq \beta \leq 1$, platí $\|R'_+ - I\|_F \leq \|R - I\|_F$.*

Důkaz Použijeme-li Schwarzovu nerovnost, dostaneme

$$\begin{aligned}
\frac{z^T R^3 z}{z^T R z} - \left(\frac{z^T R^2 z}{z^T R z}\right)^2 &= \frac{z^T R^3 z z^T R z - (z^T R^2 z)^2}{(z^T R z)^2} \geq 0, \\
\frac{z^T R^2 z}{z^T z} - \left(\frac{z^T R z}{z^T z}\right)^2 &= \frac{z^T R^2 z z^T z - (z^T R z)^2}{(z^T z)^2} \geq 0, \\
\left(\frac{z^T R^2 z}{z^T R z}\right)^2 - \left(\frac{z^T R z}{z^T z}\right)^2 &= \frac{(z^T R^2 z z^T z)^2 - (z^T R z)^4}{(z^T R z z^T z)^2} \\
&= \frac{z^T R^2 z z^T z + (z^T R z)^2}{z^T R z z^T z} \frac{z^T R^2 z z^T z - (z^T R z)^2}{z^T R z z^T z} \geq 0.
\end{aligned}$$

Všechny závorky ve vztahu (495) jsou tedy nezáporné a jelikož $0 \leq \beta \leq 1$, platí $\|R'_+ - I\|_F^2 \leq \|R - I\|_F^2$. □

Poznámka 180. Vynásobíme-li vztah (336) (s $\rho = \gamma = 1$) zleva i zprava maticí $\tilde{G}^{1/2}$, dostaneme

$$(R'_+)^{-1} = R^{-1} + \frac{zz^T}{z^T z} + \eta \frac{z^T R^{-1} z}{z^T z} \frac{zz^T}{z^T z} - \eta \left(\frac{zz^T R^{-1}}{z^T z} + \frac{R^{-1} zz^T}{z^T z} \right) + (\eta - 1) \frac{R^{-1} zz^T R^{-1}}{z^T R^{-1} z}.$$

Použijeme-li stejné úvahy jako v důkazu lemmatu 49, můžeme psát

$$\begin{aligned} \|(R'_+)^{-1} - I\|_F^2 &= \|R^{-1} - I\|_F^2 - (1 - \eta) \left(\left(1 - \frac{z^T R^{-2} z}{z^T R^{-1} z} \right)^2 + 2 \left(\frac{z^T R^{-3} z}{z^T R^{-1} z} - \left(\frac{z^T R^{-2} z}{z^T R^{-1} z} \right)^2 \right) \right) \\ &\quad - \eta \left(\left(1 - \frac{z^T R^{-1} z}{z^T z} \right)^2 + 2\eta \left(\frac{z^T R^{-2} z}{z^T z} - \left(\frac{z^T R^{-1} z}{z^T z} \right)^2 \right) \right) \\ &\quad - \eta(1 - \eta) \left(\left(\frac{z^T R^{-2} z}{z^T R^{-1} z} \right)^2 - \left(\frac{z^T R^{-1} z}{z^T z} \right)^2 \right). \end{aligned} \quad (496)$$

Pokud $0 \leq \eta \leq 1$, platí $\|(R'_+)^{-1} - I\|_F \leq \|R^{-1} - I\|_F$.

V dalších úvahách budeme předpokládat, že $\|e_{i+1}\| = O(\|e_i\|)$ a $\|s_i\| = O(\|e_i\|)$, kde s_i , $i \in N$, jsou vektory použité k aktualizaci matic B_i , $i \in N$. Metody spádových směrů tuto podmínky vždy splňují (poznámka 37).

Lemma 50. *Nechť bod $x^* \in R^n$ je hromadným bodem posloupnosti $x_i \in R^n$, $i \in N$, a necht' B_i , $i \in N$, je posloupnost pozitivně definitních matic získaná aktualizacemi z Broydenovy třídy s $\rho_i = 1$, $\gamma_i = 1$ a $0 \leq \beta_i \leq 1$, přičemž $\|e_{i+1}\| = O(\|e_i\|)$ a $\|s_i\| = O(\|e_i\|)$. Pak, splňuje-li funkce $F : \mathcal{D} \rightarrow R$ předpoklady F_4 - F_6 , platí*

$$\|R_{i+1} - I\|_F + 1 = (\|R_i - I\|_F + 1)(1 + O(\|e_i\|)), \quad (497)$$

$$\|R_{i+1}^{-1} - I\|_F + 1 = (\|R_i^{-1} - I\|_F + 1)(1 + O(\|e_i\|)). \quad (498)$$

Důkaz Označme

$$\tilde{R}_i = B_i^{1/2} \tilde{G}_i^{-1} B_i^{1/2}, \quad \tilde{R}'_{i+1} = B_{i+1}^{1/2} \tilde{G}_i^{-1} B_{i+1}^{1/2}.$$

Matice \tilde{R}_i má stejná vlastní čísla jako matice R_i , neboť z $\tilde{G}_i^{-1/2} B_i \tilde{G}_i^{-1/2} x = \lambda x$, kde $x \neq 0$, plyne $B_i^{1/2} \tilde{G}_i^{-1} B_i^{1/2} y = \lambda y$, kde $y = B_i^{1/2} \tilde{G}_i^{-1/2} x \neq 0$. Platí tedy $\|\tilde{R}_i\|_F = \|R_i\|_F$ a $\|\tilde{R}_i - I\|_F = \|R_i - I\|_F$. Totéž platí pro matice \tilde{R}'_{i+1} a R'_{i+1} . Použijeme-li důsledek 15 dostaneme

$$\begin{aligned} \|R_{i+1} - I\|_F &= \|\tilde{R}_{i+1} - I\|_F \leq \|\tilde{R}_{i+1} - \tilde{R}'_{i+1}\|_F + \|\tilde{R}'_{i+1} - I\|_F \\ &= \|\tilde{R}_{i+1} - \tilde{R}'_{i+1}\|_F + \|R'_{i+1} - I\|_F \leq \|\tilde{R}_{i+1} - \tilde{R}'_{i+1}\|_F + \|R_i - I\|_F. \end{aligned}$$

Stačí tedy dokázat, že $\|\tilde{R}_{i+1} - \tilde{R}'_{i+1}\|_F = (\|R_i - I\|_F + 1)O(\|e_i\|)$. Použijeme-li vztah (499) a nerovnost (7), můžeme psát

$$\begin{aligned} \|\tilde{G}_{i+1} - \tilde{G}_i\| &= \left\| \int_0^1 G(x_{i+1} + \lambda s_{i+1}) d\lambda - \int_0^1 G(x_i + \lambda s_i) d\lambda \right\| \\ &\leq \int_0^1 \|G(x_{i+1} + \lambda s_{i+1}) - G(x_i + \lambda s_i)\| d\lambda \\ &\leq \bar{L} \int_0^1 \|e_{i+1} + \lambda s_{i+1} - e_i - \lambda s_i\| d\lambda \\ &\leq \bar{L} \left(\|e_{i+1}\| + \frac{1}{2} \|s_{i+1}\| + \|e_i\| + \frac{1}{2} \|s_i\| \right) = O(\|e_i\|), \end{aligned}$$

neboť $\|e_{i+1}\| = O(\|e_i\|)$ a $\|s_i\| = O(\|e_i\|)$ (poznámka 37), a z (8) plyne $\|\tilde{G}_{i+1}^{-1} - \tilde{G}_i^{-1}\| = O(\|e_i\|)$. Platí tedy

$$\begin{aligned} \|\tilde{R}_{i+1} - \tilde{R}'_{i+1}\| &\leq \|B_{i+1}^{1/2}(\tilde{G}_{i+1}^{-1} - \tilde{G}_i^{-1})B_{i+1}^{1/2}\| \leq \|B_{i+1}\|\|\tilde{G}_{i+1}^{-1} - \tilde{G}_i^{-1}\| \\ &= \|\tilde{G}_i^{1/2}\tilde{G}_i^{-1/2}B_{i+1}\tilde{G}_i^{-1/2}\tilde{G}_i^{1/2}\|\|\tilde{G}_{i+1}^{-1} - \tilde{G}_i^{-1}\| \leq \|\tilde{G}_i\|\|R'_{i+1}\|\|\tilde{G}_{i+1}^{-1} - \tilde{G}_i^{-1}\| \\ &\leq \bar{G}\|R'_{i+1}\|\|\tilde{G}_{i+1}^{-1} - \tilde{G}_i^{-1}\| = \|R'_{i+1}\|O(\|e_i\|). \end{aligned}$$

Ale

$$\|R'_{i+1}\| = \|I + R'_{i+1} - I\| \leq 1 + \|R'_{i+1} - I\| \leq 1 + \|R'_{i+1} - I\|_F \leq 1 + \|R_i - I\|_F,$$

takže

$$\|\tilde{R}_{i+1} - \tilde{R}'_{i+1}\|_F \leq \sqrt{n}\|\tilde{R}_{i+1} - \tilde{R}'_{i+1}\| = \|R'_{i+1}\|O(\|e_i\|) = (\|R_i - I\|_F + 1)O(\|e_i\|).$$

Jelikož z $0 \leq \beta_i \leq 1$ plyne $0 \leq \eta_i \leq 1$, lze podle poznámky 180 použít stejný postup pro posloupnost matic R_i^{-1} , $i \in N$, čímž dostaneme (498). \square

Důsledek 16. *Jsou-li splněny předpoklady lemmatu 50 a platí-li (488), existují konstanty \bar{R} a \bar{B} takové, že $\|R_i\| \leq \bar{R}$, $\|B_i\| \leq \bar{B}$, $i \in N$, a konstanty \underline{R} , \underline{B} takové, že $\|R_i^{-1}\| \leq 1/\underline{R}$ a $\|H_i\| = \|B_i^{-1}\| \leq 1/\underline{B}$. $i \in N$.*

Důkaz Jelikož $\|R_i\|_F \leq \|I\|_F + \|R_i - I\|_F \leq \sqrt{n}(\|R_i - I\|_F + 1)$ a posloupnost $\|R_i - I\|_F + 1$, $i \in N$, je podle (497) a podle lemmatu 48 omezená, je i posloupnost $\|R_i\| \leq \|R_i\|_F$, $i \in N$, omezená. Jelikož

$$\|B_i\| = \|\tilde{G}_i^{1/2}\tilde{G}_i^{-1/2}B_i\tilde{G}_i^{-1/2}\tilde{G}_i^{1/2}\| \leq \|\tilde{G}_i\|\|R_i\| \leq \bar{G}\|R_i\|,$$

je i posloupnost $\|B_i\|$, $i \in N$, omezená. Podobným způsobem z (498) a z lemmatu 48 plyne, že i posloupnosti $\|R_i^{-1}\|$ a $\|H_i\| = \|B_i^{-1}\|$ jsou omezené. \square

Věta 112. *Nechť $x_i \in R^n$, $i \in N$, je posloupnost bodů konvergujících lineárně k bodu $x^* \in R^n$ (platí (488)), kde x^* je stacionárním bodem funkce $F: \mathcal{D} \rightarrow R$ splňující předpoklady F4–F6, a necht B_i , $i \in N$, je posloupnost pozitivně definitních matic získaná aktualizacemi z Broydenovy třídy s $\rho_i = 1$, $\gamma_i = 1$ a $0 \leq \beta_i \leq 1$, přičemž $\|e_{i+1}\| = O(\|e_i\|)$ a $\|s_i\| = O(\|e_i\|)$. Pak platí*

$$\lim_{i \rightarrow \infty} \frac{\|(B_i - G_i)s_i\|}{\|s_i\|} = 0. \quad (499)$$

Důkaz Z důkazu lemmatu 50 (první nerovnost) víme, že

$$\|R_i - I\|_F - \|R'_{i+1} - I\|_F \leq \|R_i - I\|_F - \|R_{i+1} - I\|_F + \|\tilde{R}_{i+1} - \tilde{R}'_{i+1}\|_F,$$

kde $\|\tilde{R}_{i+1} - \tilde{R}'_{i+1}\|_F = (\|R_i - I\|_F + 1)O(\|e_i\|)$. Jelikož posloupnost $\|R_i - I\|_F + 1$, $i \in N$, je podle (497) a podle lemmatu 48 shora omezená, existuje konstanta $C > 0$ taková, že $\|\tilde{R}_{i+1} - \tilde{R}'_{i+1}\|_F \leq C\|e_i\|$. Použijeme-li (488), dostaneme

$$\begin{aligned} \sum_{i=1}^{\infty} (\|R_i - I\|_F - \|R'_{i+1} - I\|_F) &\leq \sum_{i=1}^{\infty} (\|R_i - I\|_F - \|R_{i+1} - I\|_F + C\|e_i\|) \\ &\leq \|R_1 - I\|_F + C \sum_{i=1}^{\infty} \|e_i\| < \infty, \end{aligned}$$

takže platí

$$\lim_{i \rightarrow \infty} (\|R_i - I\|_F - \|R'_{i+1} - I\|_F) = 0.$$

a jelikož normy $\|R_i - I\|_F$ a $\|R'_{i+1} - I\|_F \leq \|R_i - I\|_F$ jsou omezené, také

$$\lim_{i \rightarrow \infty} (\|R_i - I\|_F^2 - \|R'_{i+1} - I\|_F^2) = 0.$$

Nyní použijeme vztah (495). Protože poslední tři členy na pravé straně tohoto vztahu mají podle důsledku 15 (a jeho důkazu) stejné znaménko, musí konvergovat k nule, neboť jsme právě dokázali, že jejich součet konverguje k nule. Nechť $N = N_1 \cup N_2$, $N_1 \cap N_2 = \emptyset$ je rozklad množiny N takový, že

$$\limsup_{i \xrightarrow{N_1} \infty} \beta_i < 1, \quad \liminf_{i \xrightarrow{N_2} \infty} \beta_i > 0$$

(například $N_1 = \{i \in N : 0 \leq \beta_i \leq 1/2\}$, $N_2 = \{i \in N : 1/2 < \beta_i \leq 1\}$). Z konvergence zmíněných tří členů plyne, že

$$\begin{aligned} \lim_{i \xrightarrow{N_1} \infty} \frac{z_i^T R_i^3 z_i}{z_i^T R_i z_i} &= \lim_{i \xrightarrow{N_1} \infty} \frac{z_i^T R_i^2 z_i}{z_i^T R_i z_i} = 1, \\ \lim_{i \xrightarrow{N_2} \infty} \frac{z_i^T R_i^2 z_i}{z_i^T z_i} &= \lim_{i \xrightarrow{N_2} \infty} \frac{z_i^T R_i z_i}{z_i^T z_i} = 1, \end{aligned}$$

neboli

$$\begin{aligned} \lim_{i \xrightarrow{N_1} \infty} \frac{\|R_i^{1/2}(R_i - I)z_i\|^2}{\|R_i^{1/2}z_i\|^2} &= \lim_{i \xrightarrow{N_1} \infty} \frac{z_i^T (R_i^3 - 2R_i^2 + R_i)z_i}{z_i^T R_i z_i} = 0, \\ \lim_{i \xrightarrow{N_2} \infty} \frac{\|(R_i - I)z_i\|^2}{\|z_i\|^2} &= \lim_{i \xrightarrow{N_2} \infty} \frac{z_i^T (R_i^2 - 2R_i + I)z_i}{z_i^T z_i} = 0. \end{aligned}$$

Jelikož podle důsledku 16 platí $\|R_i\| \leq \bar{R}$ a $\|R_i^{-1}\| \leq 1/\underline{R}$, $i \in N$, můžeme obě tyto limity nahradit jedinou limitou

$$\lim_{i \rightarrow \infty} \frac{\|(R_i - I)z_i\|}{\|z_i\|} = \lim_{i \rightarrow \infty} \frac{\|(\tilde{G}_i^{-1/2} B_i \tilde{G}_i^{-1/2} - \tilde{G}_i^{-1/2} \tilde{G}_i \tilde{G}_i^{-1/2})z_i\|}{\|\tilde{G}_i^{1/2} \tilde{G}_i^{-1/2} z_i\|} = \lim_{i \rightarrow \infty} \frac{\|(\tilde{G}_i^{-1/2} (B_i - \tilde{G}_i) s_i)\|}{\|\tilde{G}_i^{1/2} s_i\|} = 0.$$

Protože $x_i \rightarrow x^*$ implikuje $G_i \rightarrow G_*$ a $\tilde{G}_i \rightarrow G_*$, dostaneme použitím předpokladů (F4) a (F5) vztah (499). \square

Věta 112 vyžaduje platnost vztahu (488). Tento vztah není přímým důsledkem aktualizací matic B_i , $i \in N$. Je třeba, aby tyto matice určovaly posloupnost x_i , $i \in N$ tak, že $B_i d_i = -g_i$, $i \in N$. Tento požadavek je obsažen v předpokladech věty 110.

Věta 113. (*Superlineární konvergence*) Nechť $x_i \in R^n$, $i \in N$, je posloupnost bodů generovaná metodou s proměnnou metrikou vyhovující předpokladům věty 110. Nechť jsou navíc splněny předpoklady lemmatu 50 ($\rho_i = 1$, $\gamma_i = 1$, $\beta_i \geq 0$, $i \in N$) a nechť $\alpha_i = 1$, kdykoliv tato hodnota vyhovuje podmínkám (S2a) a (S3a). Pak $x_i \rightarrow x^*$ superlineárně.

Důkaz Protože jsou splněny předpoklady věty 110 a tedy i věty 111, platí (488), což spolu s předpoklady lemmatu 50 implikuje platnost věty 112. Dokazované tvrzení je pak bezprostředním důsledkem věty 112 a věty 20. \square

Poznámka 181. Ve větě 113 předpokládáme, že platí $\beta_i \geq 0$ (neboli $\eta_i \leq 1$) $\forall i \in N$. Tento předpoklad nelze příliš zeslabit. Dá se pouze dokázat, že věta 113 zůstane v platnosti, pokud

$$\sum_{\substack{i=1 \\ \beta_i < 0}}^{\infty} \frac{\beta_i}{\beta_i^*} < \infty.$$

Také je nutné, aby platilo $\rho_i = 1$ a $\gamma_i = 1$, v opačném případě nelze použít princip důkazu. Podrobnějším rozбором lze ukázat, že pro $\gamma_i \neq 1$ věta 113 neplatí a to zejména proto, že volba $\alpha_i = 1$ nemá při použití škálování žádné výsadní postavení.

Podle věty 113 jsou omezené metody s proměnnou metrikou z Broydenovy třídy, kdy $0 \leq \beta_i < 1$ (nebo $0 \leq \eta_i < 1$), $i \in N$, superlineárně konvergentní za předpokladů, které se příliš neliší od předpokladů zaručujících globální konvergenci (věta 110). Je však třeba, aby platilo $B_i d_i = -g_i$ (nebo $d_i = -H_i g_i$), $i \in N$, takže jsou vyloučeny metody, kdy se soustavy rovnic $B_i d_i = -g_i$, řeší nepřesně metodou sdružených gradientů, nebo metody s lokálně omezeným krokem. Také je důležité, aby v rovnicích $B_i d_i = -g_i$, vystupovaly matice B_i , získané aktualizacemi z Broydenovy třídy, takže jsou vyloučeny metody s proměnnou metrikou pro separovatelné úlohy (oddíl 10.5). Proto dokážeme ještě větu o lokální konvergenci metod s proměnnou metrikou, která je použitelná i v uvedených nestandardních případech. Budeme přitom používat označení (486) a (491) a postup uvedený v práci [202] a použitý také v práci [102].

Lemma 51. *Nechť jsou splněny předpoklady lemmatu 50. Pak pro $i \in N$ platí*

$$\|R_{i+1}^*\| \leq \max(1, \|R_i^*\|)(1 + O(\|e_i\|)), \quad \|(R_{i+1}^*)^{-1}\| \leq \max(1, \|(R_i^*)^{-1}\|)(1 + O(\|e_i\|)),$$

kde

$$R_i^* = G_*^{-1/2} B_i G_*^{-1/2}, \quad R_{i+1}^* = G_*^{-1/2} B_{i+1} G_*^{-1/2}.$$

Důkaz Označíme-li

$$\begin{aligned} \tilde{R}_i^* &= B_i^{1/2} G_*^{-1} B_i^{1/2}, & \tilde{R}_{i+1}^* &= B_{i+1}^{1/2} G_*^{-1} B_{i+1}^{1/2}, \\ \tilde{R}_i &= B_i^{1/2} \tilde{G}_i^{-1} B_i^{1/2}, & \tilde{R}_{i+1} &= B_{i+1}^{1/2} \tilde{G}_i^{-1} B_{i+1}^{1/2}, \end{aligned}$$

lze podobně jako v důkazu lemmatu 50 psát

$$\begin{aligned} \|R_{i+1}^* - R'_{i+1}\| &= \|\tilde{R}_{i+1}^* - \tilde{R}'_{i+1}\| = \|B_{i+1}^{1/2} (G_*^{-1} - \tilde{G}_{i+1}^{-1}) B_{i+1}^{1/2}\| \leq \|B_{i+1}\| \|G_*^{-1} - \tilde{G}_{i+1}^{-1}\| \\ &= \|\tilde{G}_{i+1}^{1/2} R'_{i+1} \tilde{G}_{i+1}^{1/2}\| \|G_*^{-1} - \tilde{G}_{i+1}^{-1}\| \leq \bar{G} \|R'_{i+1}\| \|G_*^{-1} - \tilde{G}_{i+1}^{-1}\| = \|R'_{i+1}\| O(\|e_i\|), \end{aligned}$$

takže

$$\|R_{i+1}^*\| \leq \|R'_{i+1}\| + \|R_{i+1}^* - R'_{i+1}\| \leq \|R'_{i+1}\| (1 + O(\|e_i\|)).$$

Podobným způsobem dostaneme

$$\|R_i\| \leq \|R_i^*\| + \|R_i - R_i^*\| \leq \|R_i^*\| (1 + O(\|e_i\|)),$$

takže podle poznámky 160 platí

$$\|R_{i+1}^*\| \leq \|R'_{i+1}\| (1 + O(\|e_i\|)) \leq \max(1, \|R_i\|) (1 + O(\|e_i\|)) \leq \max(1, \|R_i^*\|) (1 + O(\|e_i\|)),$$

což je první dokazovaná nerovnost. Stejný postup můžeme použít pro posloupnost matic $(R_i^*)^{-1}$, $i \in N$, čímž dostaneme druhou dokazovanou nerovnost. \square

Věta 114. *(Lokální konvergence) Nechť bod $x^* \in R^n$ vyhovuje předpokladům věty 4 (postačujícím podmínkám pro lokální minimum) a v nějakém okolí bodu x^* platí (7). Uvažujme metodu spádových směrů takovou, že $\cos^2 \theta_i \leq 1/\kappa(B_i)$, kde B_i , $i \in N$, je posloupnost pozitivně definitních matic získaná aktualizacemi z Broydenovy třídy s $\rho_i = 1$, $\gamma_i = 1$ a $0 \leq \beta_i \leq 1$. Pak existuje číslo $\delta > 0$ takové, že pokud $\|e_1\| < \delta$, platí $x_i \rightarrow x^*$ a $\sum_{i=1}^{\infty} \|e_i\| < \infty$. Jestliže navíc $\|B_i d_i + g_i\|/\|g_i\| \rightarrow 0$ a $\alpha_i = 1$, kdykoliv tato hodnota vyhovuje podmínkám (S2a) a (S3a), pak $x_i \rightarrow x^*$ superlineárně.*

Důkaz Protože bod $x^* \in R^n$ vyhovuje předpokladům věty 4 a v nějakém okolí bodu x^* platí (7), existuje číslo $\varepsilon > 0$ takové, že jsou splněny předpoklady F4–F6 s $\mathcal{D} = \mathcal{B}(x^*, \varepsilon)$ (poznámka 7 a poznámka 11). V $\mathcal{B}(x^*, \varepsilon)$ jsou tedy splněny předpoklady lemmatu 50 a tedy i lemmatu 51.

(a) Z první nerovnosti v lemmatu 51 plyne existence konstanty $C > 0$ takové, že pro $i \in N$ platí $\|R_{i+1}^*\| \leq \max(1, \|R_{i+1}^*\|) \leq \max(1, \|R_i^*\|) (1 + (C/2)\|e_i\|)$. Můžeme tedy psát

$$\|R_i^*\| \leq \max(1, \|R_1^*\|) \prod_{j=1}^{i-1} \left(1 + \frac{C}{2} \|e_j\|\right) \leq \max(1, \|R_1^*\|) \exp\left(\frac{C}{2} \sum_{j=1}^{i-1} \|e_j\|\right)$$

(používáme první nerovnost v (42)), takže

$$\|B_i\| = \|G_*^{1/2} R_i^* G_*^{1/2}\| \leq \bar{G} \|R_i^*\| \leq \bar{G} \max(1, \|R_1^*\|) \exp\left(\frac{C}{2} \sum_{j=1}^{i-1} \|e_j\|\right) \triangleq \bar{B} \exp\left(\frac{C}{2} \sum_{j=1}^{i-1} \|e_j\|\right).$$

Stejným způsobem z druhé nerovnosti v lemmatu 51 dostaneme

$$\|H_i\| \leq \bar{H} \exp\left(\frac{C}{2} \sum_{j=1}^{i-1} \|e_j\|\right)$$

(konstantu C volíme tak velkou, aby byly splněny obě nerovnosti). Spojením těchto nerovností a použitím vztahu (44) dostaneme

$$\kappa_i = \kappa(B_i) = \|B_i\| \|H_i\| \leq \bar{B} \bar{H} \exp\left(C \sum_{j=1}^{i-1} \|e_j\|\right) \leq \bar{\kappa} \exp\left(C \sqrt{\frac{2}{\bar{G}}} \sum_{j=1}^{i-1} \sqrt{F_j - F^*}\right),$$

kde $\bar{\kappa} = \bar{B} \bar{H}$. Podle věty 18 a poznámky 39 tedy platí $x_i \rightarrow x^*$ a $\sum_{i=1}^{\infty} \|e_i\| < \infty$, pokud $x_1 \in \mathcal{B}(x^*, \delta)$, kde číslo δ je určeno vztahem (54).

(b) Podle (a) platí (488), takže jsou splněny předpoklady věty 112 a platí (499). Superlineární konvergence je pak bezprostředním důsledkem věty 112 a věty 20. \square

4.7 Aktualizace trojúhelníkového rozkladu

Používáme-li inverzní metody s proměnnou metrikou (359), je třeba určovat směrový vektor řešením soustavy rovnic $Bs = -g$, kde B je symetrická pozitivně definitní matice. V tomto případě je výhodné pracovat s trojúhelníkovým rozkladem $B = LDL^T$, kde L je dolní trojúhelníková matice s jednotkami na hlavní diagonále a D je pozitivně definitní diagonální matice. Pak řešení soustavy rovnic $LDL^T d = -g$ vyžaduje $O(n^2)$ operací násobení a sčítání. Ukážeme nyní, jak lze určit trojúhelníkový rozklad matice $\bar{B} = B + \sigma z z^T$ z trojúhelníkového rozkladu matice B s použitím $O(n^2)$ operací násobení a sčítání. Použijeme přitom výsledky uvedené v práci [89].

Věta 115. *Nechť L, \bar{L} jsou dolní trojúhelníkové matice s jednotkami na hlavní diagonále a D, \bar{D} jsou pozitivně definitní diagonální matice, přičemž*

$$\bar{L} \bar{D} \bar{L}^T = LDL^T + \sigma z z^T. \quad (500)$$

Nechť $l_i, \bar{l}_i, 1 \leq i \leq n$, jsou sloupce matic L, \bar{L} a $s_i, \bar{s}_i, 1 \leq i \leq n$, jsou diagonální prvky matic D, \bar{D} . Pak pro $1 \leq i \leq n$ platí

$$v_i = z_{ii}, \quad (501)$$

$$\bar{s}_i = s_i + \sigma_i v_i^2, \quad (502)$$

$$\bar{l}_i = \frac{s_i}{\bar{s}_i} l_i + \frac{\sigma_i v_i}{\bar{s}_i} z_i$$

(z_{ii} je i -tý prvek vektoru z_i), kde $\sigma_1 = \sigma, z_1 = z$ a pro $1 \leq i \leq n$ platí

$$\sigma_{i+1} = \frac{s_i}{\bar{s}_i} \sigma_i, \quad (503)$$

$$z_{i+1} = z_i - v_i l_i. \quad (504)$$

Přitom $v_i, 1 \leq i \leq n$, jsou prvky vektoru v , který je řešením soustavy rovnic $Lv = z$.

Důkaz Větu dokážeme indukcí. Předpokládejme, že pro nějaký index $i < n$ platí

$$\sum_{j=i}^n \bar{s}_j \bar{l}_j \bar{l}_j^T = \sum_{j=i}^n s_j l_j l_j^T + \sigma_i z_i z_i^T. \quad (505)$$

Zřejmě $\sigma_1 = \sigma$ a $z_1 = z$, neboť rovnost (500) lze zapsat ve tvaru

$$\sum_{j=1}^n \bar{s}_j \bar{l}_j \bar{l}_j^T = \sum_{j=1}^n s_j l_j l_j^T + \sigma z z^T.$$

Protože vektory $l_j, \bar{l}_j, i \leq j \leq n$, mají prvních $j-1$ prvků nulových, má matice (505) prvních $i-1$ sloupců nulových a její i -tý sloupec je určen vztahem $\bar{s}_i \bar{l}_i \bar{l}_i^T = s_i l_i l_i^T + \sigma_i z_i z_i^T$, což spolu s $l_{ii} = 1, \bar{l}_{ii} = 1$ dává

$$\bar{s}_i = s_i + \sigma_i z_{ii}^2, \quad (506)$$

$$\bar{l}_i = \frac{s_i}{\bar{s}_i} l_i + \frac{\sigma_i z_{ii}}{\bar{s}_i} z_i. \quad (507)$$

Vztah (507) můžeme ještě upravit. Položíme-li

$$z_{i+1} = z_i - z_{ii} l_i \quad (508)$$

a použijeme-li (506)–(508), dostaneme

$$\bar{s}_i \bar{l}_i = s_i l_i + \sigma_i z_{ii} z_i = \bar{s}_i l_i - \sigma_i z_{ii}^2 l_i + \sigma_i z_{ii} z_i = \bar{s}_i l_i + \sigma_i z_{ii} z_{i+1},$$

což dává

$$\bar{l}_i = l_i + \frac{\sigma_i z_{ii}}{\bar{s}_i} z_{i+1}. \quad (509)$$

Ukážeme nyní, že platí

$$s_i l_i l_i^T - \bar{s}_i \bar{l}_i \bar{l}_i^T + \sigma_i z_i z_i^T = \sigma_{i+1} z_{i+1} z_{i+1}^T, \quad (510)$$

kde číslo σ_{i+1} je určeno vztahem (503). Použijeme-li vztahy (506)–(509), dostaneme

$$\begin{aligned} & s_i l_i l_i^T - \bar{s}_i \bar{l}_i \bar{l}_i^T + \sigma_i z_i z_i^T \\ &= s_i l_i l_i^T - \bar{s}_i \left(l_i + \frac{\sigma_i z_{ii}}{\bar{s}_i} z_{i+1} \right) \left(l_i + \frac{\sigma_i z_{ii}}{\bar{s}_i} z_{i+1} \right)^T + \sigma_i (z_{i+1} + z_{ii} l_i) (z_{i+1} + z_{ii} l_i)^T \\ &= (s_i - \bar{s}_i) l_i l_i^T - \sigma_i z_{ii} (l_i z_{i+1}^T + z_{i+1} l_i^T) - \frac{\sigma_i^2 z_{ii}^2}{\bar{s}_i} z_{i+1} z_{i+1}^T \\ &\quad + \sigma_i z_{i+1} z_{i+1}^T + \sigma_i z_{ii} (l_i z_{i+1}^T + z_{i+1} l_i^T) + \sigma_i z_{ii}^2 l_i l_i^T \\ &= \left(\sigma_i - \frac{\sigma_i^2 z_{ii}^2}{\bar{s}_i} \right) z_{i+1} z_{i+1}^T = \sigma_{i+1} z_{i+1} z_{i+1}^T, \end{aligned}$$

kde

$$\sigma_{i+1} = \sigma_i - \frac{\sigma_i^2 z_{ii}^2}{\bar{s}_i} = \frac{\bar{s}_i - \sigma_i z_{ii}^2}{\bar{s}_i} \sigma_i = \frac{s_i}{\bar{s}_i} \sigma_i. \quad (511)$$

Platí tedy (510), kde číslo σ_{i+1} je určeno vztahem (503). Porovnáme-li vztahy (505) a (510), získáme

$$\sum_{j=i+1}^n \bar{s}_j \bar{l}_j \bar{l}_j^T = \sum_{j=i+1}^n s_j l_j l_j^T + \sigma_i z_i z_i^T,$$

čímž jsme provedli indukční krok. Podle (506) a (507) tedy platí (501) a (502) a vztahy (511) a (508) jsou totožné se vztahy (503) a (504). Zbývá dokázat, že $Lv = z$, kde $v_i = z_{ii}, 1 \leq i \leq n$. To je však velmi snadné, neboť podle (504) pro $1 \leq i \leq n$ platí

$$z_i = z - \sum_{j=1}^{i-1} v_j l_j,$$

což pro i -tý prvek $v_i = z_{ii}$ vektoru v dává stejný vzorec jako zpětný chod Gaussovy eliminační metody pro řešení soustavy rovnic $Lv = z$. \square

Důsledek 17. *Nechť jsou splněny předpoklady věty 115. Pak pro $1 \leq i \leq n$ platí*

$$\begin{aligned} v_i &= z_{ii}, \\ \bar{s}_i &= \frac{\tau_{i+1}}{\tau_i} s_i, \end{aligned} \quad (512)$$

$$\bar{l}_i = l_i + \frac{v_i}{\tau_{i+1}s_i} z_{i+1}, \quad (513)$$

kde $\tau_1 = 1/\sigma$, $z_1 = z$ a pro $1 \leq i \leq n$ platí

$$\tau_{i+1} = \tau_i + \frac{v_i^2}{s_i}, \quad (514)$$

$$z_{i+1} = z_i - v_i l_i \quad (515)$$

(přímé rekurence). *Nechť vektor v řešením soustavy rovnic $Lv = z$. Pak pro $n \geq i \geq 1$ platí*

$$\bar{s}_i = \frac{\tau_{i+1}}{\tau_i} s_i, \quad (516)$$

$$\bar{l}_i = l_i + \frac{v_i}{\tau_{i+1}s_i} z_{i+1}, \quad (517)$$

kde $\tau_{n+1} = 1/\sigma + v^T D^{-1}v$, $z_{n+1} = 0$ a pro $n \geq i \geq 1$ platí

$$\tau_i = \tau_{i+1} - \frac{v_i^2}{s_i}, \quad (518)$$

$$z_i = z_{i+1} + v_i l_i \quad (519)$$

(zpětné rekurence).

Důkaz Položme $\tau_i = 1/\sigma_i$, $1 \leq i \leq n$. Pak podle (501) a (503) pro $1 \leq i \leq n$ platí

$$\begin{aligned} \tau_{i+1} &= \tau_i \frac{\bar{s}_i}{s_i} = \tau_i \frac{s_i + \sigma_i v_i^2}{s_i} = \tau_i + \frac{v_i^2}{s_i}, \\ \bar{s}_i &= \frac{\sigma_i}{\sigma_{i+1}} s_i = \frac{\tau_{i+1}}{\tau_i} s_i, \end{aligned}$$

takže rekurentní vztahy (501)–(504) můžeme zapsat ve tvaru (512)–(515) (vzorec (513) plyne ze vzorce (509)). K odvození zpětných rekurencí aplikujeme důsledek 12, na matici (500). Dostaneme

$$\det \bar{B} = \det(LDL^T + \sigma z z^T) = \det L(D + \sigma v v^T)L^T = (1 + \sigma v^T D^{-1}v) \det B,$$

kde $Lv = z$ (jelikož trojúhelníková matice L má jednotky na hlavní diagonále, platí $\det L = 1$). Použijeme-li (512), můžeme psát

$$\frac{\tau_{n+1}}{\tau_1} = \prod_{i=1}^n \frac{\tau_{i+1}}{\tau_i} = \prod_{i=1}^n \frac{\bar{s}_i}{s_i} = \frac{\det \bar{D}}{\det D} = \frac{\det \bar{B}}{\det B} = 1 + \sigma v^T D^{-1}v,$$

což dává $\tau_{n+1} = 1/\sigma + v^T D^{-1}v$. Jelikož $\bar{l}_n = l_n = e_n$ (poslední prvek jednotkové matice řádu n), musí platit $z_{n+1} = 0$. Vztahy (518)–(519) dostaneme obrácením vztahů (514)–(515). \square

Poznámka 182. Rekurentní vztahy (501)–(504) jsou nejpřirozenější, lze je však použít pouze tehdy, když $\sigma > 0$. V případě, že $\sigma < 0$, může vlivem zaokrouhlovacích chyb dojít ke ztrátě stability (prvky \bar{s}_i mohou vycházet nulové nebo záporné). Proto se v tomto případě používají zpětné rekurence (516)–(519). Přímé rekurence (512)–(515), které lze použít pro $\sigma > 0$, mají tu výhodu, že jsou prakticky stejné jako zpětné rekurence (516)–(519), což umožňuje implementovat obě rekurence jedním algoritmem.

4.8 Modifikace a implementace metod s proměnnou metrikou

Nejprve se budeme zabývat úpravami, které umožní snížit počet operací v iteračních krocích metod s proměnnou metrikou a zvýšit tak jejich účinnost. Jednou z možností je odstranění maticového násobení při výpočtu směrového vektoru

$$d_+ = -H_+g_+ \quad (520)$$

(tím lze snížit počet operací zhruba o čtvrtinu). Použijeme-li vztahy (322)–(323) a rovnost $s = \alpha d = -\alpha Hg$, můžeme psát

$$d_+ = -H_+g_+ = -\gamma(H + UMU^T)g_+ = -\gamma(Hg + Hy + UMU^Tg_+) = \frac{\gamma}{\alpha}s - \gamma(Hy + UMU^Tg_+),$$

takže vektor d_+ lze spočítat pomocí vektorů s , Hy a sloupců matice U (v případě metod z Broydenovy třídy má matice U sloupce s , Hy). Protože vektor Hy známe z předchozího iteračního kroku, odpadá násobení maticí H_+ ve vztahu (520). Následující věta udává příslušné vzorce.

Věta 116. *Nechť H_+ je matice určená vztahem (336), kde $s = -\alpha Hg$, $\alpha > 0$ je délka kroku a matice H je pozitivně definitní. Pak vektor $d_+ = -H_+g_+$ můžeme spočítat podle vzorce*

$$\frac{1}{\gamma}d_+ = \frac{\gamma}{\rho\alpha}\delta\left(\frac{a}{b}s - Hy\right) - \frac{\rho}{\gamma}\frac{s^Tg_+}{b}s = \frac{\gamma}{\rho\alpha}\delta\left(\frac{a}{b}s - Hy\right) + \frac{\rho}{\gamma}\left(\frac{1}{\alpha}\frac{c}{b} - 1\right)s, \quad (521)$$

kde δ je číslo definované vztahem (353).

Důkaz Platí

$$s^Tg_+ = s^T(y + g) = s^Ty - s^TH^{-1}d = b - \frac{c}{\alpha}, \quad (522)$$

$$y^THg_+ = y^TH(y + g) = y^THy - y^Td = a - \frac{b}{\alpha}, \quad (523)$$

takže po dosazení do (336) dostaneme

$$\begin{aligned} \frac{1}{\gamma}d_+ &= -\frac{1}{\gamma}H_+g_+ = -Hy + \frac{1}{\alpha}s - \frac{\rho}{\gamma}\frac{s^Tg_+}{b}s + \frac{1}{a}\left(a - \frac{b}{\alpha}\right)Hy \\ &\quad - \frac{\eta}{a}\left[\frac{a}{b}\left(b - \frac{c}{\alpha}\right) - \left(a - \frac{b}{\alpha}\right)\right]\left(\frac{a}{b}s - Hy\right) \\ &= \frac{1}{\alpha}\frac{b}{a}\left(\frac{a}{b}s - Hy\right) + \frac{\eta}{\alpha}\frac{b}{a}\left(\frac{ac - b^2}{b^2}\right)\left(\frac{a}{b}s - Hy\right) - \frac{\rho}{\gamma}\frac{s^Tg_+}{b}s \\ &= \frac{1}{\alpha}\frac{b}{a}\left(1 + \frac{\eta(ac - b^2)}{b^2}\right)\left(\frac{a}{b}s - Hy\right) - \frac{\rho}{\gamma}\frac{s^Tg_+}{b}s, \end{aligned}$$

což spolu s (353) a (522) dává (521). □

Poznámka 183. Pro metodu DFP, kdy $\eta = 0$, dostaneme

$$d_+^{DFP} = \left[\frac{\gamma}{\alpha}\left(1 + \frac{\rho c}{\gamma b}\right) - \rho\right]s - \frac{\gamma b}{\alpha a}Hy. \quad (524)$$

Pro metodu BFGS, kdy $\eta = 1$, dostaneme

$$d_+^{BFGS} = \left[\frac{\gamma c}{\alpha b}\left(\frac{\rho}{\gamma} + \frac{a}{b}\right) - \rho\right]s - \frac{\gamma ac}{\alpha b^2}Hy. \quad (525)$$

Poznámka 184. Provádíme-li přesný výběr délky kroku, vymizí v (521) poslední člen, takže všechny aktualizace z Broydenovy třídy aplikované na matici H dávají rovnoběžné směrové vektory d_+ . To je v souladu s tvrzením věty 86.

Vzorec (521) lze použít pouze tehdy, když $d = -Hg$. Pokud tento předpoklad neplatí (například u metod s lokálně omezeným krokem), nemusí být splněna podmínka spádovosti $d_+^T g_+ < 0$. Odvodíme ještě jeden vzorec, uvedený v práci [220], který má příznivější vlastnosti.

Věta 117. Označme

$$p = HVg_+, \quad V = I - \frac{1}{b}ys^T. \quad (526)$$

Nechť H_+ je matice určená vztahem (336), kde $s = -\alpha Hg$, $\alpha > 0$ je délka kroku a matice H je pozitivně definitní. Pak vektor $d_+ = -H_+g_+$ můžeme spočítat podle vzorce

$$-\frac{1}{\gamma}d_+ = \frac{\rho}{\gamma} \frac{s^T g_+}{b} s + \frac{b + \eta \alpha y^T p}{b + \alpha y^T p} V^T p = \frac{\rho}{\gamma} \frac{s^T g_+}{b} s + \delta \frac{\gamma b}{\rho c} V^T p, \quad (527)$$

kde $\alpha y^T p \geq 0$ a δ je číslo určené vztahem (353).

Důkaz (a) Použijeme-li rovnosti (522) a (526), dostaneme

$$\begin{aligned} p &= HVg_+ = H \left(I - \frac{1}{b}ys^T \right) g_+ = Hg + Hy - \frac{s^T g_+}{b} Hy \\ &= -\frac{1}{\alpha} s + Hy - \left(1 - \frac{c}{\alpha b} \right) Hy = \frac{1}{\alpha} \left(\frac{c}{b} Hy - d \right), \end{aligned} \quad (528)$$

takže $Hy = (\alpha p + s)b/c$ a jelikož $V^T s = 0$, platí

$$V^T Hy = \alpha \frac{b}{c} V^T p. \quad (529)$$

(b) Použijeme-li vyjádření (344), můžeme psát

$$\begin{aligned} -\frac{1}{\gamma}d_+ &= \frac{1}{\gamma}H_+g_+ = \frac{\rho}{\gamma} \frac{s^T g_+}{b} s + V^T \left(H + \frac{\eta - 1}{a} Hy y^T H \right) Vg_+ \\ &= \frac{\rho}{\gamma} \frac{s^T g_+}{b} s + V^T p + \frac{\eta - 1}{a} V^T Hy y^T p = \frac{\rho}{\gamma} \frac{s^T g_+}{b} s + \left(1 + \alpha \frac{\eta - 1}{a} \frac{b}{c} y^T p \right) V^T p. \end{aligned}$$

Ale $a = y^T Hy = y^T (\alpha p + s)b/c = (b + \alpha y^T p)b/c$, takže

$$-\frac{1}{\gamma}d_+ = \frac{\rho}{\gamma} \frac{s^T g_+}{b} s + \left(1 + \frac{\eta - 1}{b + \alpha y^T p} \alpha y^T p \right) V^T p = \frac{\rho}{\gamma} \frac{s^T g_+}{b} s + \frac{b + \eta \alpha y^T p}{b + \alpha y^T p} V^T p.$$

(c) Použijeme-li vztah (528) a nerovnost $ac - b^2 \geq 0$ (která plyne ze Schwarzovy nerovnosti), dostaneme

$$\alpha y^T p = b \left(\frac{ac - b^2}{b^2} \right) \geq 0.$$

Dosadíme-li výraz $\alpha y^T p$ do (186) a použijeme-li (353), dostaneme

$$\frac{b + \eta \alpha y^T p}{b + \alpha y^T p} = \frac{b^2 + \eta(ac - b^2)}{ac} = \delta \frac{\gamma b}{\rho c}.$$

□

Poznámka 185. Jelikož $V^T p = V^T H V g_+$, můžeme vzorec (527) zapsat ve tvaru

$$-\frac{1}{\gamma} d_+ = \frac{\rho}{\gamma} \frac{s^T g_+}{b} s + V^T (\gamma^{BFGS} H) V g_+,$$

kde

$$\gamma^{BFGS} = \frac{b + \eta \alpha y^T p}{b + \alpha y^T p} = \delta \frac{\gamma b}{\rho c},$$

takže libovolná aktualizace z Broydenovy třídy dává stejný směrový vektor jako aktualizace BFGS škálovaná koeficientem γ^{BFGS} .

Poznámka 186. Neplatí-li $d = -Hg$, můžeme vzorec (527) upravit tak, že místo čísla $\alpha y^T p$ použijeme číslo $\tau = \max(\alpha y^T p, 0)$. Pak podle (527) platí

$$g_+^T d_+ = -\rho \frac{(s^T g_+)^2}{b} - \frac{b + \eta \tau}{b + \tau} g_+^T V^T H V g_+.$$

Pokud $s^T g_+ \neq 0$, dostaneme $g_+^T d_+ \leq -\rho (s^T g_+)^2 / b < 0$. Pokud $s^T g_+ = 0$, platí $V g_+ = g_+$, takže $g_+^T d_+ = -g_+^T H g_+ (b + \eta \tau) / (b + \tau) < 0$, neboť matice H je pozitivně definitní a $\tau \geq 0$.

Nyní popíšeme modifikaci metod s proměnnou metrikou v součinném tvaru (poznámka 131), která používá ortogonální transformace umožňující značně zjednodušit použité aktualizace (tato modifikace je studována v pracích [195] a [196]). Nechť $H = S S^T$ a $\bar{S} = S Q^T$, kde Q je čtvercová ortogonální matice (takže $Q^T Q = Q Q^T = I$). Pak

$$H = S S^T = S Q^T Q S^T = \bar{S} \bar{S}^T,$$

takže matici S_+ lze získat aktualizací matice \bar{S} . Matici Q volíme tak, aby tato aktualizace byla co nejjednodušší.

Věta 118. Nechť $H = S S^T$, $s = S \bar{s}$, $\tilde{y} = S^T y$, $a = \tilde{y}^T \tilde{y} > 0$, $b = \tilde{y}^T \bar{s} > 0$, $c = \bar{s}^T \bar{s} > 0$. Nechť $\bar{S} = S Q^T$, kde Q je ortogonální matice taková, že vektor $Q \bar{s}$ má pouze první prvek nenulový a vektor $Q \tilde{y}$ má pouze první dva prvky nenulové (tuto matici lze získat jako součin Givensových rotací sloužících k vynulování prvků uvedených vektorů). Nechť

$$\begin{aligned} \frac{1}{\sqrt{\gamma}} S_+ e_1 &= \sqrt{\frac{\rho}{\gamma b}} s \\ \frac{1}{\sqrt{\gamma}} S_+ e_2 &= \sqrt{\frac{(y^T \bar{d}_1)^2 + \eta (y^T \bar{d}_2)^2}{(y^T \bar{d}_1)^2 + (y^T \bar{d}_2)^2}} \left(\bar{d}_2 - \frac{y^T \bar{d}_2}{y^T \bar{d}_1} \bar{d}_1 \right) \\ \frac{1}{\sqrt{\gamma}} S_+ e_j &= \bar{d}_j, \quad 3 \leq j \leq n, \end{aligned}$$

kde $S_+ e_j$ je j -tý sloupec matice S_+ a $\bar{d}_j = \bar{S} e_j$, $1 \leq j \leq n$. Pak položíme-li $H_+ = S_+ S_+^T$, platí (336).

Důkaz Jelikož podle předpokladu platí $Q \bar{s} = \lambda e_1$ a $Q \tilde{y} = \lambda_1 e_1 + \lambda_2 e_2$, kde λ , λ_1 , λ_2 jsou vhodné koeficienty, můžeme psát

$$\begin{aligned} s &= S \bar{s} = S Q^T Q \bar{s} = \lambda \bar{d}_1, \\ \bar{S}^T y &= Q S^T y = Q \tilde{y} = \lambda_1 e_1 + \lambda_2 e_2, \end{aligned}$$

takže $y^T \bar{d}_1 = \lambda_1$, $y^T \bar{d}_2 = \lambda_2$ a $y^T \bar{d}_j = 0$, $3 \leq j \leq n$. Platí tedy

$$\begin{aligned} \left(I - \frac{s y^T}{y^T s} \right) \bar{d}_1 &= 0, \\ \left(I - \frac{s y^T}{y^T s} \right) \bar{d}_2 &= \bar{d}_2 - \frac{y^T \bar{d}_2}{y^T \bar{d}_1} \bar{d}_1, \\ \left(I - \frac{s y^T}{y^T s} \right) \bar{d}_j &= \bar{d}_j, \quad 3 \leq j \leq n \end{aligned}$$

a

$$Hy = \bar{S}\bar{S}^T y = \lambda_1 \bar{d}_1 + \lambda_2 \bar{d}_2 = y^T \bar{d}_1 \bar{d}_1 + y^T \bar{d}_2 \bar{d}_2,$$

což po dosazení dává

$$\begin{aligned} \frac{Hy}{y^T Hy} - \frac{s}{y^T s} &= \frac{y^T \bar{d}_1 \bar{d}_1 + y^T \bar{d}_2 \bar{d}_2}{(y^T \bar{d}_1)^2 + (y^T \bar{d}_2)^2} - \frac{\bar{d}_1}{y^T \bar{d}_1} \\ &= \frac{y^T \bar{d}_2}{(y^T \bar{d}_1)^2 + (y^T \bar{d}_2)^2} \bar{d}_2 + \frac{y^T \bar{d}_1}{(y^T \bar{d}_1)^2 + (y^T \bar{d}_2)^2} \bar{d}_1 - \frac{1}{y^T \bar{d}_1} \bar{d}_1 \\ &= \frac{y^T \bar{d}_2}{(y^T \bar{d}_1)^2 + (y^T \bar{d}_2)^2} \left(\bar{d}_2 - \frac{y^T \bar{d}_2}{y^T \bar{d}_1} \bar{d}_1 \right). \end{aligned}$$

Nyní použijeme vztah (345), podle kterého platí

$$\begin{aligned} \frac{1}{\gamma} H_+ &= \left(I - \frac{sy^T}{y^T s} \right) \bar{S}\bar{S}^T \left(I - \frac{sy^T}{y^T s} \right)^T + \frac{\rho}{\gamma} \frac{ss^T}{y^T s} \\ &\quad + y^T Hy(\eta - 1) \left(\frac{s}{y^T s} - \frac{Hy}{y^T Hy} \right) \left(\frac{s}{y^T s} - \frac{Hy}{y^T Hy} \right)^T \\ &= \left(\bar{d}_2 - \frac{y^T \bar{d}_2}{y^T \bar{d}_1} \bar{d}_1 \right) \left(\bar{d}_2 - \frac{y^T \bar{d}_2}{y^T \bar{d}_1} \bar{d}_1 \right)^T + \sum_{j=3}^n \bar{d}_j \bar{d}_j^T + \frac{\rho}{\gamma} \frac{ss^T}{y^T s} \\ &\quad + (\eta - 1) \frac{(y^T \bar{d}_2)^2}{(y^T \bar{d}_1)^2 + (y^T \bar{d}_2)^2} \left(\bar{d}_2 - \frac{y^T \bar{d}_2}{y^T \bar{d}_1} \bar{d}_1 \right) \left(\bar{d}_2 - \frac{y^T \bar{d}_2}{y^T \bar{d}_1} \bar{d}_1 \right)^T \\ &= \sum_{j=3}^n \bar{d}_j \bar{d}_j^T + \frac{(y^T \bar{d}_1)^2 + \eta(y^T \bar{d}_2)^2}{(y^T \bar{d}_1)^2 + (y^T \bar{d}_2)^2} \left(\bar{d}_2 - \frac{y^T \bar{d}_2}{y^T \bar{d}_1} \bar{d}_1 \right) \left(\bar{d}_2 - \frac{y^T \bar{d}_2}{y^T \bar{d}_1} \bar{d}_1 \right)^T + \frac{\rho}{\gamma} \frac{ss^T}{y^T s} \\ &= \frac{1}{\gamma} \sum_{j=1}^n S_+ e_j (S_+ e_j)^T = \frac{1}{\gamma} S_+ S_+^T. \end{aligned}$$

□

Poznámka 187. Z věty 118 plyne, že stačí aktualizovat pouze dva sloupce matice S . Většina operací se tedy spotřebává na výpočet matice \bar{S} . To však jsou ortogonální transformace, které jsou velmi stabilní. Poznamenejme, že ve vzorci pro $(1/\gamma)S_+ e_2$ se vyskytuje odmocnina z výrazu, který je kladný pokud $\eta \geq 0$ (pro metodu BFGS je tento výraz jednotkový).

Další modifikace metod s proměnnou metrikou používají různá zobecnění kvazinevtonovské podmínky. Jednu takovou možnost jsme již popsali v souvislosti s korekcí kvadratického modelu, kdy se kvazinevtonovská podmínka $H_+ y = s$ nahradila podmínkou $H_+ y = \rho s$. Nyní budeme vyšetřovat metody splňující zobecněnou kvazinevtonovskou podmínku $H_+ \tilde{y} = s$ (nebo $B_+ s = \tilde{y}$), kde $\tilde{y} = y + \tau s$. Tento princip lze použít k zajištění globální konvergence (poznámka 178) a také ke korekci kvadratického modelu, jak je ukázáno v práci [234] a v následující poznámce.

Poznámka 188. Nechť $B_+ s = \tilde{y}$, kde $\tilde{y} = y + \tau s$. Pak $s^T B_+ s = s^T \tilde{y} = s^T y + \tau s^T s$, takže podmínka (463) je splněna právě tehdy, když

$$\tau = \left(\frac{1}{\rho} - 1 \right) \frac{s^T y}{s^T s}.$$

Abychom dostali korekci jako v poznámce 169, stačí položit $\tau \|s\|^2 = 2(F - F_+) + s^T g_+ + s^T g$. Abychom dostali korekci jako v poznámce 170, stačí položit $\tau \|s\|^2 = 6(F - F_+) + 3(s^T g_+ + s^T g)$ (což je trojnásobek předchozí korekce). Také se používá střední hodnota $\tau \|s\|^2 = 4(F - F_+) + 2(s^T g_+ + s^T g)$. Poznamenejme, že je třeba aby platilo $s^T \tilde{y} > 0$, což je nutné k tomu aby matice B_+ byla pozitivně definitní. Tato podmínka je splněna pokud $\tau > -s^T y / s^T s$, což odpovídá hodnotě $\rho > 0$.

Kvazinevtonovská podmínka $H_+y = s$ se odvozuje z vlastností sečny. Tuto podmínku splňuje matice (441), nikoliv Hessova matice G_+ . Abychom dostali lepší aproximaci matice G_+ , je třeba vyjít z vlastností tečny [79]. Tato možnost spočívá v použití gradientů minimalizované funkce vypočtených ve více bodech, například v bodech x_-, x, x_+ , kde x_- je vektor z předchozího iteračního kroku. Těmito body se pomocí kvadratické interpolace proloží křivka

$$x(t) = at^2 + bt + c \quad (530)$$

taková, že $x(t_-) = x_-$, $x(t) = x$, $x(t_+) = x_+$. Podobná křivka se proloží gradienty g_-, g, g_+ . Podle věty o střední hodnotě platí

$$g(x(t+\delta)) - g(x(t)) = \int_0^1 G((x(t+\lambda\delta))d\lambda (x(t+\delta) - x(t)),$$

což po vydělení číslem δ a přechodem k limitě dává $g'(x(t)) = G(x(t))x'(t)$, kde čárka označuje derivování. Odtud plyne, že vhodná tečná kvazinevtonovská podmínka má tvar

$$H_+g'(x(t_+)) = x'(t_+). \quad (531)$$

Lemma 52. *Uvažujme křivku (530), kde vektory a, b, c jsou vybrány tak, že $x(t_-) = x_-$, $x(t) = x$, $x(t_+) = x_+$. Nechť $s = x_+ - x$ a $s_- = x - x_-$. Pak platí*

$$\frac{\tau+1}{\tau+2}(t_+ - t)x'(t_+) = s - \frac{1}{\tau(\tau+2)}s_- \quad (532)$$

kde $\tau = (t - t_-)/(t_+ - t)$.

Důkaz Podle (530) platí

$$\frac{s}{t_+ - t} = \frac{x_+ - x}{t_+ - t} = a(t_+ + t) + b, \quad \frac{s_-}{t - t_-} = \frac{x - x_-}{t - t_-} = a(t + t_-) + b.$$

Odečtením těchto rovností dostaneme

$$\frac{s}{t_+ - t} - \frac{s_-}{t - t_-} = a(t_+ - t_-) = a(t_+ - t)(1 + \tau). \quad (533)$$

Jelikož $x'(t) = 2at + b$, můžeme psát

$$x'(t_+) = 2at_+ + b = a(t_+ + t) + b + a(t_+ - t) = \frac{s}{t_+ - t} + a(t_+ - t),$$

což spolu s (533) dává

$$(1 + \tau)x'(t_+) = (1 + \tau)\frac{s}{t_+ - t} + \left(\frac{s}{t_+ - t} - \frac{s_-}{t - t_-}\right) = (2 + \tau)\frac{s}{t_+ - t} - \frac{s_-}{t - t_-},$$

odkud již snadnou úpravou dostaneme (532). □

Poznámka 189. Použijeme-li stejný interpolační polynom pro gradientní křivku $g(t)$, dostaneme vzorec (532), kde místo vektorů s, s_- a $x'(t_+)$ vystupují vektory y, y_- a $g'(t_+)$. Jelikož rovnost (531) lze vynásobit libovolným nenulovým číslem, můžeme tečnou kvazinevtonovskou podmínku zapsat ve tvaru

$$H_+(y - \lambda y_-) = s - \lambda s_-, \quad \lambda = \frac{1}{\tau(\tau+2)}. \quad (534)$$

Jelikož číslo τ se zachovává při lineárních transformacích parametru t , lze volit $t_+ = 1, t = 0, t_- = -\tau$. Pak platí (534), kde nyní $\tau = -t_-$.

Jednotlivé metody používající kvazinevtonovskou podmínku (534) se liší pouze výběrem parametru τ . Jednou z možností je volit ekvidistantní rozložení interpolačních uzlů. Pak $\tau = 1$, což vede na kvazinevtonovskou podmínku (534), kde $\lambda = 1/3$. Tato volba není příliš vhodná, neboť nebere v úvahu délky jednotlivých kroků. Výhodnější je volit parametr τ jako podíl norem vektorů s_- a s . Použití eukleidovských norem poněkud zlepšuje účinnost metod s proměnnou metrikou s počátečním škálováním, ale lepší výsledky dává hodnota $\tau = s_-^T B s_- / s^T B s$, kterou lze aproximovat výrazem $\tau = b_- / c$, kde $b_- = y_-^T s_-$ a $c = s^T B s = -\alpha s^T g$. V literatuře existuje celá řada dalších heuristických předpisů jak volit parametr τ , ale ty již účinnost metod s proměnnou metrikou příliš nezvyšují. Poznamenejme, že metody používající kvazinevtonovskou podmínku (534) mohou mít problém se zajištěním pozitivní definitnosti matice H_+ , neboť nutná podmínka $(s - \lambda s_-)^T (y - \lambda y_-) > 0$ nemusí být splněna a její platnost je třeba ověřovat. Pokud není tato podmínka splněna, pokládáme $\lambda = 0$.

Závěrem popíšeme základní algoritmus, kterým se realizují metody s proměnnou metrikou z Broydenovy třídy a jejich modifikace. Nejprve uvedeme několik poznámek k implementaci jednotlivých kroků tohoto algoritmu.

- (1) Výběr délky kroku: Metody s proměnnou metrikou nejsou citlivé na výběr délky kroku. Je možné použít algoritmus 1 beze změny. Volí se počáteční odhad $\alpha = 1$ nebo (zejména v počátečních iteracích) $\alpha = \min(1, 4(F - F_i) / d_i^T g_i)$.
- (2) Korekce (parametr ρ): Metody s proměnnou metrikou nejsou citlivé na volbu korekce, obvykle stačí pokládat $\rho = 1$. V případě, že provádíme škálování, se vyplácí volit některou z hodnot (464), (465), (467) upravenou tak, aby platilo $\underline{\rho} \leq \rho \leq \bar{\rho}$.
- (3) Škálování (parametr γ): Vhodné škálování značně zvyšuje účinnost metod s proměnnou metrikou, pokud volíme parametr γ tak, aby platilo $b/c \leq \rho/\gamma \leq a/b$. Škálování v každé iteraci však není účelné, je třeba používat nějakou strategii, která omezuje použití hodnoty $\gamma \neq 1$ v těch iteracích, kde je to nevhodné. Nejvíce se osvědčilo řízené nebo intervalové škálování popsané v poznámce 174.
- (4) Výběr konkrétní metody (parametr η): Praktické zkušenosti ukazují, že z jednoduchých metod je nejučinnější metoda BFGS a že metoda DFP je velmi špatná. Ačkoliv metodu BFGS lze překonat některými složitějšími metodami, například metodou, která používá hodnotu $\eta = \eta^{VL+}$, kde

$$\eta^{VL+} = \frac{\max(0, \sqrt{c/a} - b^2/(ac))}{1 - b^2/(ac)}, \quad b^2/(ac) < 1, \quad (535)$$

$$\eta^{VL+} = 1, \quad b^2/(ac) \geq 1 \quad (536)$$

(poznámka 168), korekce a škálování rozdílly mezi nimi stírají (s celkovým zlepšením účinnosti), takže lze doporučit korigovanou a škálovanou metodu BFGS.

- (5) Volba modifikace. Pokud neškálujeme nebo provádíme pouze počáteční škálování, zvyšují některé modifikace (například modifikace popsaná v poznámce 189) účinnost metod s proměnnou metrikou. Při použití řízeného škálování se tyto rozdílly stírají a naopak základní metody s proměnnou metrikou dávají lepší výsledky. Výjimku tvoří modifikace použitá ve větě 116, která šetří numerické operace a snižuje tak režii metod s proměnnou metrikou z Broydenovy třídy, aniž by zhoršovala jejich konvergenční vlastnosti.

Algoritmus metody s proměnnou metrikou lze popsat zhruba takto:

Algoritmus 11. Data $\varepsilon_1 = 10^{-4}$, $\varepsilon_2 = 0.9$, $\underline{\varepsilon} > 0$, $\underline{\rho} = 0.01$, $\bar{\rho} = 100$, $\underline{\gamma} = 0.7$, $\bar{\gamma} = 6$.

Krok 1 Zvolíme počáteční odhad $x_1 \in R^n$ a vypočteme $F_1 := F(x_1)$, $g_1 := g(x_1)$. Zvolíme počáteční symetrickou pozitivně definitní matici H_1 (obvykle $H_1 := I$) a položíme $i := 1$.

Krok 2 Pokud $\|g_i\| \leq \underline{\varepsilon}$ ukončíme výpočet. V opačném případě položíme $d_i := -H_i g_i$ a určíme délku kroku α_i použitím algoritmu 1. Položíme $x_{i+1} := x_i + \alpha_i d_i$ a vypočteme $F_{i+1} := F(x_{i+1})$, $g_{i+1} := g(x_{i+1})$.

Krok 3 Položíme $s_i := x_{i+1} - x_i$ a $y_i := g_{i+1} - g_i$. Určíme parametr ρ_i tak, že položíme $\rho_i = 1$ nebo použijeme některou z hodnot (464), (465), (467). Jestliže $\rho_i < \underline{\rho}$ nebo $\rho_i > \bar{\rho}$ položíme $\rho_i := 1$. Použijeme řízené nebo intervalové škálování (poznámka 174) s hodnotou γ_i takovou, že $b_i/a_i \leq \gamma_i/\rho_i \leq c_i/b_i$ a mezemi $\underline{\gamma} \leq \gamma \leq \bar{\gamma}$ (pro metodu BFGS volíme $\gamma_i/\rho_i = b_i/a_i$). Zvolíme parametr $\eta_i > 0$ a určíme matici \tilde{H}_{i+1} podle (336) (pro metodu BFGS volíme $\eta_i = 1$).

Krok 4 Zvětšíme i o 1 a přejdeme na krok 2.

4.9 Davidonova třída metod s proměnnou metrikou

Zatím jsme se zabývali metodami s proměnnou metrikou patřícími do Broydenovy třídy. Nyní popíšeme Davidonovu třídu metod s proměnnou metrikou studovanou v pracích [49] a [127]. Tato třída používá směrové vektory $d_i = -H_i g_i$, kde H_i , $i \in N$, jsou symetrické pozitivně definitní matice konstruované podle rekurentního vztahu

$$H_{i+1} = H_i + \tilde{U}_i \tilde{M}_i \tilde{U}_i^T, \quad (537)$$

kde $\tilde{U}_i = [u_i, s_i - H_i y_i]$ a $\tilde{M}_i \in R^{2 \times 2}$, a vyhovující podmínce

$$H_{i+1} y_i = s_i, \quad (538)$$

kde $y_i = g_{i+1} - g_i$ a $s_i = x_{i+1} - x_i$. Vektory $u_i \in R^n$, $i \in N$, se konstruují rekurentně tak, aby platilo

$$u_{i+1} \in \mathcal{L}(\tilde{U}_i), \quad u_{i+1}^T y_i = 0 \quad (539)$$

(vektor u_{i+1} je tedy lineární kombinací vektorů u_i a $s_i - H_i y_i$ a je kolmý na vektor y_i). Tuto podmínku splňuje vektor

$$u_{i+1} = y_i^T (s_i - H_i y_i) u_i - y_i^T u_i (s_i - H_i y_i) \quad (540)$$

(který budeme v dalším výkladu používat) a každý jeho násobek.

Věta 119. (Kvadratické ukončení) *Nechť x_i , $i \in N$, je posloupnost generovaná metodou s proměnnou metrikou z Davidonovy třídy s přesným výběrem délky kroku (platí $d_i^T g_{i+1} = 0 \forall i \in N$) aplikovaná na ryze konvexní kvadratickou funkci*

$$Q(x) = \frac{1}{2}(x - x^*)^T G(x - x^*).$$

Nechť $g_i \neq 0$, $1 \leq i \leq n$. Pak $g_{n+1} = 0$ a $x_{n+1} = x^$.*

Důkaz Důkaz této věty je velmi podobný důkazu věty (83). Opět se indukcí pro $1 \leq i \leq n$ dokazují vztahy (325)–(328) a navíc vztah

$$u_{i+1}^T y_j = 0, \quad 1 \leq j \leq i. \quad (541)$$

Indukční předpoklad $u_i^T y_j = 0$, $1 \leq j < i$, se používá v části (a) k důkazu toho, že $\tilde{U}_i^T y_j = 0$, $1 \leq j < i$. Indukční krok pro (541) je velmi jednoduchý. Jelikož $u_{i+1} \in \mathcal{L}(\tilde{U}_i)$ a $\tilde{U}_i^T y_j = 0$, $1 \leq j < i$, platí $u_{i+1}^T y_j = 0$, $1 \leq j < i$. Protože podle (539) platí $u_{i+1}^T y_i = 0$, dostaneme $u_{i+1}^T y_j = 0$, $1 \leq j \leq i$. \square

Věta 119 neposkytuje nic nového, co by nesplňovala i jednodušší Broydenova třída metod s proměnnou metrikou. Následující věta, uvedená v [184], však ukazuje, že za jistých předpokladů má Davidonova třída vlastnost kvadratického ukončení i bez přesného výběru délky kroku.

Věta 120. *Nechť x_i , $i \in N$, je posloupnost generovaná metodou s proměnnou metrikou z Davidonovy třídy aplikovaná na ryze konvexní kvadratickou funkci $Q(x)$. Pokud $y_i^T u_i \neq 0$ pro $1 \leq i \leq n$, platí $H_{n+1} = G^{-1}$.*

Důkaz Označme \mathcal{Z}_i , $i \in N$, podprostor vektorů $z \in R^n$ splňujících podmínky

$$GH_i z = z, \quad u_i^T z = 0.$$

Dokážeme indukci, že $\dim \mathcal{Z}_{n+1} = n$, takže $GH_{n+1} = I$ neboli $H_{n+1} = G^{-1}$. Předpokládejme, že pro nějaký index $1 < i \leq n$ platí $\dim \mathcal{Z}_i \geq i - 1$, (platí to pro $i = 2$, neboť s použitím (537), (538) a (539) dostaneme $GH_2 y_1 = G s_1 = y_1$ a $u_2^T y_1 = 0$, takže $y_1 \in \mathcal{Z}_2$ a tedy $\dim \mathcal{Z}_2 \geq 1$). Nechť $z \in \mathcal{Z}_i$. Jelikož $GH_i z = z$, můžeme psát

$$(s_i - H_i y_i)^T z = (s_i - H_i G s_i)^T z = s_i^T (z - GH_i z) = 0,$$

což spolu s $u_i^T z = 0$ dává $\tilde{U}_i^T z = 0$. Podle (537) a (539) pak platí $GH_{i+1} z = GH_i z = z$ a $u_{i+1}^T z = 0$, takže $z \in \mathcal{Z}_{i+1}$ a tedy $\mathcal{Z}_i \subset \mathcal{Z}_{i+1}$. Dále s použitím (538) a (539) dostaneme $GH_{i+1} y_i = G s_i = y_i$ a $u_{i+1}^T y_i = 0$, takže $y_i \in \mathcal{Z}_{i+1}$. Jelikož předpokládáme, že $u_i^T y_i \neq 0$, nemůže platit $y_i \in \mathcal{Z}_i$, takže $\dim \mathcal{Z}_{i+1} \geq \dim \mathcal{Z}_i + 1 \geq i$. \square

Poznámka 190. Ve větě 120 předpokládáme, že $y_i^T u_i \neq 0$, $1 \leq i \leq n$. Pokud $y_i^T u_i = 0$, platí pro tento index pouze $\dim \mathcal{Z}_{i+1} \geq \dim \mathcal{Z}_i$. Nicméně dimenze podprostoru \mathcal{Z}_{i+1} se nemůže snížit a po n krocích splňujících podmínku $y_i^T u_i \neq 0$ platí $H_{i+1} = G^{-1}$.

Při vyšetřování aktualizací metod s proměnnou metrikou z Davidonovy třídy budeme index i vynechávat a index $i + 1$ nahradíme symbolem $+$. Budeme přitom používat označení

$$\tilde{\alpha} = y^T u, \quad \tilde{\beta} = y^T (s - Hy) = b - a, \quad (542)$$

takže vztah (540) zapíšeme ve tvaru

$$u_+ = \tilde{\beta} u - \tilde{\alpha} (s - Hy). \quad (543)$$

Poznamenejme, že čísla $\tilde{\alpha}$ a $\tilde{\beta}$ nemají nic společného s parametrem délky kroku α a parametrem β ve vzorci (359). Nejprve budeme vyšetřovat aktualizace z Davidonovy třídy zapsané ve tvaru použitím v práci [127].

Věta 121. Nechť $H_+ = H + \tilde{U} \tilde{M} \tilde{U}^T$, kde H je symetrická pozitivně definitní matice a $\tilde{U} = [u, s - Hy]$, přičemž $y^T (s - Hy) \neq 0$. Pak rovnost $H_+ y = s$ platí právě tehdy, když

$$\tilde{M} = \begin{bmatrix} -\varphi \tilde{\beta}, & \varphi \tilde{\alpha} \\ \varphi \tilde{\alpha}, & \frac{1}{\tilde{\beta}} (1 - \varphi \tilde{\alpha}^2) \end{bmatrix}, \quad (544)$$

kde $\varphi = -\det \tilde{M}$ je volný parametr.

Důkaz Označme $\tilde{\mu}_1, \tilde{\mu}_2, \tilde{\mu}_3$ prvky matice \tilde{M} . Platí-li (538), můžeme podle (537) psát

$$\begin{aligned} H_+ y - s &= -(s - Hy) + [u, s - Hy] \begin{bmatrix} \tilde{\mu}_1 & \tilde{\mu}_2 \\ \tilde{\mu}_2 & \tilde{\mu}_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \tilde{\alpha} \\ \tilde{\beta} \end{bmatrix} \\ &= -(s - Hy) + (\tilde{\mu}_1 \tilde{\alpha} + \tilde{\mu}_2 \tilde{\beta}) u + (\tilde{\mu}_2 \tilde{\alpha} + \tilde{\mu}_3 \tilde{\beta}) (s - Hy) = 0, \end{aligned}$$

takže nutně

$$\begin{aligned} \tilde{\mu}_1 \tilde{\alpha} + \tilde{\mu}_2 \tilde{\beta} &= 0, \\ \tilde{\mu}_2 \tilde{\alpha} + \tilde{\mu}_3 \tilde{\beta} &= 1. \end{aligned}$$

Jeden parametr je nadbytečný. Zvolíme $\tilde{\mu}_2 = \varphi \tilde{\alpha}$ a zbylé prvky $\tilde{\mu}_1, \tilde{\mu}_3$ určíme řešením uvedených rovnic, takže

$$\tilde{\mu}_1 = -\varphi \tilde{\beta}, \quad \tilde{\mu}_2 = \varphi \tilde{\alpha}, \quad \tilde{\mu}_3 = \frac{1}{\tilde{\beta}} (1 - \varphi \tilde{\alpha}^2). \quad (545)$$

Tím dostaneme matici \tilde{M} uvedenou ve větě 121. Z druhé strany, vynásobíme-li (537), kde matice \tilde{M} je dána vztahem (544), vektorem y , dostaneme (538). \square

Poznámka 191. Vztah $H_+ = H + \tilde{U}\tilde{M}\tilde{U}^T$ můžeme roznásobit. Pak platí

$$H_+ = H + \frac{1}{\tilde{\beta}}(s - Hy)(s - Hy)^T - \frac{\varphi}{\tilde{\beta}}u_+u_+^T, \quad (546)$$

kde $u_+ = \tilde{\beta}u - \tilde{\alpha}(s - Hy)$. Zvolíme-li $\varphi = 0$, dostaneme metodu hodnoty 1 (vzorec (339) s $\gamma = 1$ a $\rho = 1$), která patří do Davidonovy třídy. Davidonovu třídu lze tedy chápat jako zobecnění metody hodnoty 1. Podstatné je, že Davidonova třída obsahuje aktualizace, které zajišťují pozitivní definitnost matice H_+ lépe než metoda R1.

Vyšetříme nyní, pro které hodnoty parametru φ je matice H_+ pozitivně definitní. Budeme přitom používat označení

$$\tilde{U}^T H^{-1} \tilde{U} = \begin{bmatrix} \tilde{a} & \tilde{b} \\ \tilde{b} & \tilde{c} \end{bmatrix}, \quad (547)$$

takže $\tilde{a} = u^T H^{-1} u$, $\tilde{b} = u^T H^{-1} (s - Hy)$, $\tilde{c} = (s - Hy)^T H^{-1} (s - Hy) = a - 2b + c$. Dále označíme

$$\begin{aligned} A &= \tilde{\beta}^2(\tilde{a}\tilde{c} - \tilde{b}^2), \\ B &= \tilde{\beta}(\tilde{\beta} + \tilde{c})(\tilde{a}\tilde{c} - \tilde{b}^2), \\ C &= (\tilde{\beta} + \tilde{c})^2(\tilde{a}\tilde{c} - \tilde{b}^2), \\ D &= (\tilde{\beta}\tilde{b} - \tilde{\alpha}\tilde{c})^2, \end{aligned} \quad (548)$$

takže

$$D = \det^2(\tilde{U}^T H^{-1} U) = \left(\det \begin{bmatrix} \tilde{\alpha} + \tilde{b} & \tilde{\beta} + \tilde{c} \\ \tilde{b} & \tilde{c} \end{bmatrix} \right)^2, \quad (549)$$

kde $U = [s, Hy]$, a

$$B = \frac{\tilde{\beta} + \tilde{c}}{\tilde{\beta}}A, \quad C = \frac{\tilde{\beta} + \tilde{c}}{\tilde{\beta}}B, \quad A - 2B + C = \tilde{c}^2(\tilde{a}\tilde{c} - \tilde{b}^2), \quad AC - B^2 = 0. \quad (550)$$

Lemma 53. *Nechť $H_+ = H + \tilde{U}\tilde{M}\tilde{U}^T$, kde H je symetrická pozitivně definitní matice, $\tilde{U} = [u, s - Hy]$ a \tilde{M} je matice určená vztahem (544), přičemž $\tilde{\beta} \neq 0$ a $\tilde{a}\tilde{c} - \tilde{b}^2 > 0$. Pak matice $H^{-1/2}H_+H^{-1/2}$ má $n - 2$ jednotkových vlastních čísel a zbylá dvě vlastní čísla $\underline{\lambda} \leq \bar{\lambda}$ jsou řešením kvadratické rovnice*

$$\lambda^2 - \sigma\lambda + \delta = 0, \quad (551)$$

kde

$$\sigma = \frac{\tilde{\beta} + \tilde{c}}{\tilde{\beta}} - \frac{\varphi}{\tilde{\beta}\tilde{c}}(A + D) + 1, \quad (552)$$

$$\delta = \frac{\tilde{\beta} + \tilde{c}}{\tilde{\beta}} - \frac{\varphi}{\tilde{\beta}\tilde{c}}(B + D). \quad (553)$$

Navíc platí $\underline{\lambda}'/\sigma' \geq 0$, $\bar{\lambda}'/\sigma' \geq 0$, kde $\underline{\lambda}'$, $\bar{\lambda}'$ jsou derivace kořenů $\underline{\lambda}$, $\bar{\lambda}$ rovnice (551) podle parametru φ a σ' je derivace čísla (552) podle parametru φ .

Důkaz. (a) Stejným způsobem jako v důkazu lemmatu 31 se ukáže, že matice

$$H^{-1/2}H_+H^{-1/2} = I + H^{-1/2}\tilde{U}\tilde{M}\tilde{U}^T H^{-1/2}$$

má $n - 2$ jednotkových vlastních čísel a zbylá dvě vlastní čísla jsou řešením rovnice

$$\det((1 - \lambda)I + \tilde{M}\tilde{U}^T H^{-1} \tilde{U}) = 0.$$

Dosadíme-li do této rovnice vyjádření (544) a (547), dostaneme po úpravě

$$\det \begin{bmatrix} 1 - \varphi(\tilde{\beta}\tilde{a} - \tilde{\alpha}\tilde{b}) - \lambda, & -\varphi(\tilde{\beta}\tilde{b} - \tilde{\alpha}\tilde{c}) \\ \frac{\varphi\tilde{\alpha}}{\tilde{\beta}}(\tilde{\beta}\tilde{a} - \tilde{\alpha}\tilde{b}) + \frac{\tilde{b}}{\tilde{\beta}}, & \frac{\varphi\tilde{\alpha}}{\tilde{\beta}}(\tilde{\beta}\tilde{b} - \tilde{\alpha}\tilde{c}) + \frac{\tilde{\beta} + \tilde{c}}{\tilde{\beta}} - \lambda \end{bmatrix} = 0,$$

což dává rovnici (551) s koeficienty

$$\begin{aligned} \sigma &= \frac{\tilde{\beta} + \tilde{c}}{\tilde{\beta}} - \frac{\varphi}{\tilde{\beta}} (\tilde{\alpha}^2\tilde{c} - 2\tilde{\alpha}\tilde{\beta}\tilde{b} + \tilde{\beta}^2\tilde{a}) + 1 \\ \delta &= \frac{\tilde{\beta} + \tilde{c}}{\tilde{\beta}} - \frac{\varphi}{\tilde{\beta}} (\tilde{\alpha}^2\tilde{c} - 2\tilde{\alpha}\tilde{\beta}\tilde{b} + \tilde{\beta}^2\tilde{a} + \tilde{\beta}(\tilde{a}\tilde{c} - \tilde{b}^2)). \end{aligned}$$

Stejný výsledek dostaneme, dosadíme-li (548) do výrazů (552) a (553).

(b) Zbývá dokázat, že $\lambda'/\sigma' \geq 0$ a $\bar{\lambda}'/\sigma' \geq 0$. Kořeny rovnice (551) lze (podobně jako v důkazu lemmatu 43) vyjádřit ve tvaru

$$\underline{\lambda} = \frac{\sigma}{2} - \sqrt{\left(\frac{\sigma}{2}\right)^2 - \delta}, \quad \bar{\lambda} = \frac{\sigma}{2} + \sqrt{\left(\frac{\sigma}{2}\right)^2 - \delta}.$$

Nechť $\underline{\lambda} \neq \bar{\lambda}$. Derivováním (551) podle parametru φ dostaneme

$$2\lambda\lambda' - \sigma'\lambda - \sigma\lambda' + \delta' = 0,$$

což po úpravě dává

$$\frac{\lambda'}{\sigma'} = \frac{1}{2\lambda - \sigma} \left(\lambda - \frac{\delta'}{\sigma'} \right) = \frac{1}{2} \left(1 + \frac{\frac{\sigma}{2} - \frac{\delta'}{\sigma'}}{\lambda - \frac{\sigma}{2}} \right).$$

Jelikož pro $\lambda = \underline{\lambda}$ a $\lambda = \bar{\lambda}$ platí $|\lambda - \sigma/2| = \sqrt{(\sigma/2)^2 - \delta}$, je zřejmé, že $\lambda'/\sigma' \geq 0$ a $\bar{\lambda}'/\sigma' \geq 0$, pokud je splněna nerovnost

$$\left| \frac{\sigma}{2} - \frac{\delta'}{\sigma'} \right| \leq \left| \lambda - \frac{\sigma}{2} \right| = \sqrt{\left(\frac{\sigma}{2}\right)^2 - \delta},$$

což po úpravě dává

$$\delta(\sigma')^2 - \sigma\sigma'\delta' + (\delta')^2 \leq 0. \quad (554)$$

Použijeme-li vztahy (552) a (553), můžeme psát

$$\begin{aligned} \sigma &= \varphi\sigma' + \frac{\tilde{\beta} + \tilde{c}}{\tilde{\beta}} + 1, \\ \delta &= \varphi\delta' + \frac{\tilde{\beta} + \tilde{c}}{\tilde{\beta}}, \end{aligned}$$

což po dosazení do (554) a po úpravě dává

$$\left(\frac{\tilde{\beta} + \tilde{c}}{\tilde{\beta}}\sigma' - \delta' \right) (\sigma' - \delta') \leq 0.$$

Podle (552) a (553) můžeme psát $\sigma' - \delta' = \tilde{a}\tilde{c} - \tilde{b}^2 > 0$, takže nerovnost (554) je ekvivalentní nerovnosti $((\tilde{\beta} + \tilde{c})/\tilde{\beta})\sigma' - \delta' \leq 0$. Použijeme-li (552), (553) a (548), dostaneme

$$\begin{aligned} \frac{\tilde{\beta} + \tilde{c}}{\tilde{\beta}}\sigma' - \delta' &= \frac{\tilde{\beta}(B + D)}{\tilde{\beta}^2\tilde{c}} - \frac{(\tilde{\beta} + \tilde{c})(A + D)}{\tilde{\beta}^2\tilde{c}} = \\ &= \frac{\tilde{\beta}B - (\tilde{\beta} + \tilde{c})A - \tilde{c}D}{\tilde{\beta}^2\tilde{c}} = -\frac{D}{\tilde{\beta}^2} \leq 0, \end{aligned} \quad (555)$$

takže platí (554) a tedy i $\underline{\lambda}'/\sigma' \geq 0$ a $\overline{\lambda}'/\sigma' \geq 0$. Podle (552), (553) jsou σ , δ a tedy i kořeny rovnice (551) spojitými funkcemi parametru φ , takže platí $\underline{\lambda}'/\sigma' \geq 0$, $\overline{\lambda}'/\sigma' \geq 0$ i když $\underline{\lambda} = \overline{\lambda}$. \square

Věta 122. *Nechť jsou splněny předpoklady lemmatu 53. Pak matice H_+ je pozitivně definitní právě tehdy, když $B + D > 0$ a $\delta > 0$.*

Důkaz. Stejným způsobem jako v důkazu věty 88 se ukáže, že matice H_+ je pozitivně definitní právě tehdy, když $\sigma > 0$ a $\delta > 0$.

(a) předpokládejme, že $\sigma > 0$ a $\delta > 0$. Ukážeme, že v tomto případě musí platit $B + D > 0$. Nechť $B + D = 0$. Pak $\delta > 0$ implikuje $\tilde{\beta}(\tilde{\beta} + \tilde{c}) > 0$ (vzorec (553)), takže podle (548) platí $B + D \geq B = \tilde{\beta}(\tilde{\beta} + \tilde{c})(\tilde{a}\tilde{c} - \tilde{b}^2) > 0$, což je ve sporu s předpokladem $B + D = 0$. Nechť $B + D < 0$. Jelikož $A + D > 0$, mají derivace σ' a δ' opačná znaménka. Předpokládejme, že $\sigma' > 0$ a $\delta' < 0$, (důkaz pro $\sigma' < 0$ a $\delta' > 0$ je úplně stejný). Pak pro dostatečně velké hodnoty parametru φ platí $\delta < 0$, takže

$$\underline{\lambda} = \frac{\sigma}{2} - \sqrt{\left(\frac{\sigma}{2}\right)^2 - \delta} < \frac{\sigma}{2} - \frac{\sigma}{2} = 0.$$

Podle lemmatu 53 však platí $\underline{\lambda}' = (\underline{\lambda}'/\sigma')\sigma' \geq 0$, takže $\underline{\lambda}$ je neklesající funkcí parametru φ a tedy $\underline{\lambda} < 0$ pro všechny hodnoty parametru φ . Odtud plyne, že matice H_+ nemůže být pozitivně definitní pro žádnou hodnotu parametru φ .

(b) Nyní dokážeme, že z $B + D > 0$ a $\delta > 0$ plyne $\sigma > 0$, takže jsou splněny nutné a postačující podmínky pro pozitivní definitnost matice H_+ . Jelikož $B + D > 0$, je podmínka $\sigma > 0$ ekvivalentní podmínce $\sigma(B + D) > 0$. Použijeme-li vztahy (548) až (553), dostaneme

$$\begin{aligned} \sigma(B + D) - \delta(A + D) &= \frac{\tilde{\beta} + \tilde{c}}{\tilde{\beta}}(B - A) + B + D = \\ &= C - B + B + D = C + D \geq 0. \end{aligned}$$

Jelikož $\delta(A + D) > 0$, platí také $\sigma(B + D) > 0$. \square

Podle věty 122 je matice H_+ pozitivně definitní právě tehdy, když $B + D > 0$ a $\delta > 0$. Podmínka $B + D > 0$ nezávisí na výběru parametru φ ale pouze na hodnotách čísel $\tilde{\alpha}$, $\tilde{\beta}$ a prvků matice (547) (odpovídá v jistém smyslu podmínce $b > 0$ použité v oddlu 4.1). Jestliže $B + D > 0$, omezuje podmínka $\delta > 0$ volbu parametru φ . Položíme-li například $\delta = 1$ v (553), dostaneme

$$\varphi = \frac{\tilde{c}^2}{B + D}. \quad (556)$$

Další hodnotu parametru φ získáme minimalizací spektrálního čísla podmíněnosti matice $H^{-1/2}H_+H^{-1/2}$.

Lemma 54. *Nechť jsou splněny předpoklady lemmatu 53. Nechť $\underline{\lambda} \leq \overline{\lambda}$ jsou kořeny kvadratické rovnice (551). Pak*

- a) *Podmínka $\underline{\lambda} \leq 1 \leq \overline{\lambda}$ je splněna právě tehdy, když $\varphi \geq 0$.*
- b) *Podíl $\overline{\lambda}/\underline{\lambda}$ nabývá svého minima (v oblasti, kde $\underline{\lambda} > 0$ a $\overline{\lambda} > 0$) právě tehdy, když*

$$\varphi = \frac{\tilde{c}^2(D - B)}{(A + D)(B + D)}. \quad (557)$$

Důkaz. (a) Stejným způsobem jako v části (b) důkazu lemmatu 43 se ukáže, že $\underline{\lambda} \leq 1 \leq \overline{\lambda}$ platí právě tehdy, když $\det \tilde{M} \leq 0$, což dává $\varphi = -\det \tilde{M} \geq 0$.

[b) Stejným způsobem jako v části (c) důkazu lemmatu 43 se ukáže, že podíl $\bar{\lambda}/\underline{\lambda}$ nabývá svého minima, pokud $2\sigma'\delta - \sigma\delta' = 0$. Ale

$$\begin{aligned} 2\sigma'\delta - \sigma\delta' &= \varphi\sigma'\delta' + \frac{\tilde{\beta} + \tilde{c}}{\tilde{\beta}}(\sigma' - \delta') + \frac{\tilde{\beta} + \tilde{c}}{\tilde{\beta}}\sigma' - \delta' \\ &= \frac{\varphi}{\tilde{\beta}^2\tilde{c}^2}(A + D)(B + D) + \frac{B - D}{\tilde{\beta}^2}, \end{aligned}$$

takže podíl $\bar{\lambda}/\underline{\lambda}$ nabývá svého minima platí-li (557). \square

Věta 123. *Nechť jsou splněny předpoklady lemmatu 53. Pak spektrální číslo podmíněnosti matice $H^{-1/2}H_+H^{-1/2}$ je minimální, pokud*

$$\varphi = \max\left(0, \frac{\tilde{c}^2(D - B)}{(A + D)(B + D)}\right). \quad (558)$$

Důkaz. Podle lemmatu 53 platí

$$\kappa(H^{-1/2}H_+H^{-1/2}) = \frac{\max(1, \bar{\lambda})}{\min(1, \underline{\lambda})}, \quad (559)$$

kde $\underline{\lambda} \leq \bar{\lambda}$ jsou kořeny kvadratické rovnice (551). Je-li splněna podmínka $\varphi \geq 0$, platí $\underline{\lambda} \leq 1 \leq \bar{\lambda}$, neboli $\max(1, \bar{\lambda})/\min(1, \underline{\lambda}) = \bar{\lambda}/\underline{\lambda}$. Podle lemmatu 54 je podíl $\bar{\lambda}/\underline{\lambda}$ minimální (v oblasti, kde $H_+ > 0$) právě tehdy, platí-li (557), takže vyhovuje-li hodnota (557) podmínce $\varphi \geq 0$, dává tato hodnota minimum výrazu (559). V opačném případě není podíl λ_2/λ_1 ekvivalentní číslu (559). Jelikož podle lemmatu 53 mají derivace $\underline{\lambda}'$ a $\bar{\lambda}'$ stejná znaménka, můžeme hodnotu čísla (559) dále snižovat a minimální hodnotu dostaneme právě tehdy, platí-li buď $\underline{\lambda} = 1$, nebo $\bar{\lambda} = 1$, což implikuje podmínku $\varphi = 0$. Spojíme-li oba případy, dostaneme (558). \square

Poznámka 192. Inverzí vztahu $H_+ = H + \tilde{U}\tilde{M}\tilde{U}^T$ podle důsledku 12 dostaneme (tak jako v důkazu věty 89) $B_+ = B + B\tilde{U}\tilde{K}\tilde{U}^TB$. Položíme-li $v = -Bu$ a $\tilde{V} = [v, y - Bs]$, můžeme psát $B_+ = B + \tilde{V}\tilde{K}\tilde{V}^T$. Dá se snadno ukázat (podobně jako v důkazu věty 121), že tato aktualizace splňuje kvazinevtonovskou podmínku $B_+s = y$, pokud

$$\tilde{K} = \begin{bmatrix} -\psi\tilde{\delta}, & \psi\tilde{\gamma} \\ \psi\tilde{\gamma}, & \frac{1}{\tilde{\delta}}(1 - \psi\tilde{\gamma}^2) \end{bmatrix}, \quad (560)$$

kde $\psi = -\det K = \varphi/\delta$ je volný parametr a

$$\tilde{\gamma} = s^T v, \quad \tilde{\delta} = s^T(y - Bs) = b - c. \quad (561)$$

Poznamenejme, že čísla $\tilde{\gamma}$ a $\tilde{\delta}$ nemají nic společného se škálovacím parametrem γ a číslem δ v (553).

Poznámka 193. Vztah $B_+ = B + \tilde{V}\tilde{K}\tilde{V}^T$ můžeme roznásobit. Pak platí

$$B_+ = B + \frac{1}{\tilde{\delta}}(y - Bs)(y - Bs)^T - \frac{\psi}{\tilde{\delta}}v_+v_+^T, \quad (562)$$

kde

$$v_+ = \tilde{\delta}v - \tilde{\gamma}(y - Bs). \quad (563)$$

Vztah (562) je duální ke vztahu (546) a lze ho z (546) dostat záměnou, $s \rightarrow y$, $y \rightarrow s$, $u \rightarrow v$, $H \rightarrow B$, $\tilde{\alpha} \rightarrow \tilde{\gamma}$, $\tilde{\beta} \rightarrow \tilde{\delta}$, $\varphi \rightarrow \psi$.

Poznámka 194. Použijeme-li (542) a (561), dostaneme po jednoduchých úpravách

$$\tilde{\gamma} = -(\tilde{\alpha} + \tilde{b}) \quad \tilde{\delta} = -(\tilde{\beta} + \tilde{c}). \quad (564)$$

Můžeme tedy psát

$$\begin{aligned} A &= (\tilde{\delta} + \tilde{c})^2(\tilde{a}\tilde{c} - \tilde{b}^2), \\ B &= \tilde{\delta}(\tilde{\delta} + \tilde{c})(\tilde{a}\tilde{c} - \tilde{b}^2), \\ C &= \tilde{\delta}^2(\tilde{a}\tilde{c} - \tilde{b}^2), \\ D &= (\tilde{\delta}\tilde{b} - \tilde{\gamma}\tilde{c})^2. \end{aligned} \quad (565)$$

Odtud je vidět, že záměna $\tilde{\alpha} \rightarrow \tilde{\gamma}$, $\tilde{\beta} \rightarrow \tilde{\delta}$ ponechá výrazy B a D beze změny ale způsobí záměnu $A \rightarrow C$, $C \rightarrow A$. Použijeme-li dualitu a vztah $\det H_+ / \det H = \det B / \det B_+$, dostaneme

$$\frac{1}{\tilde{\delta}} = \frac{\tilde{\delta} + \tilde{c}}{\tilde{\delta}} - \frac{\psi}{\tilde{\delta}\tilde{c}}(B + D). \quad (566)$$

Vektor v_+ vystupující v aktualizaci (562) a určený vztahem (563) se nerovná vektoru $-B_+u_+$. Platí však tato věta.

Věta 124. *Nechť $v = -Bu$ a v_+ je vektor určený vztahem (563). Pak platí*

$$-B_+u_+ = \frac{v_+}{\tilde{\delta}}. \quad (567)$$

Důkaz. Použijeme-li vztahy (562) a (563) spolu s (543), můžeme psát

$$\begin{aligned} B_+u_+ &= \tilde{\beta}Bu - \tilde{\alpha}B(s - Hy) + \frac{1}{\tilde{\delta}}B(s - Hy)(\tilde{\beta}\tilde{b} - \tilde{\alpha}\tilde{c}) \\ &\quad - \frac{\psi}{\tilde{\delta}}(\tilde{\delta}Bu - \tilde{\gamma}B(s - Hy))(\tilde{\beta}\tilde{\delta}\tilde{a} - \tilde{\alpha}\tilde{\delta}\tilde{b} - \tilde{\beta}\tilde{\gamma}\tilde{b} + \tilde{\alpha}\tilde{\gamma}\tilde{c}) \\ &= \frac{\tilde{\beta}}{\tilde{\delta}}(\tilde{\delta}Bu - \tilde{\gamma}B(s - Hy)) + \frac{\psi}{\tilde{\delta}}(\tilde{\delta}Bu - \tilde{\gamma}B(s - Hy))(\tilde{\alpha}^2\tilde{c} - 2\tilde{\alpha}\tilde{\beta}\tilde{b} + \tilde{\beta}^2\tilde{a} + \tilde{\beta}(\tilde{a}\tilde{c} - \tilde{b}^2)). \end{aligned}$$

Ale $\tilde{\beta} = -(\tilde{\delta} + \tilde{c})$ podle (564) a

$$\tilde{\alpha}^2\tilde{c} - 2\tilde{\alpha}\tilde{\beta}\tilde{b} + \tilde{\beta}^2\tilde{a} + \tilde{\beta}(\tilde{a}\tilde{c} - \tilde{b}^2) = \frac{B + D}{\tilde{c}},$$

jako v části (a) důkazu lemmatu 53, takže

$$B_+u_+ = -(\tilde{\delta}Bu - \tilde{\gamma}B(s - Hy)) \left(\frac{\tilde{\delta} + \tilde{c}}{\tilde{\delta}} - \frac{\psi}{\tilde{\delta}\tilde{c}}(B + D) \right),$$

což spolu s (566) dává (567). □

Dosadíme-li hodnotu (557) nebo hodnotu (558) do vztahu (546), dostaneme pozitivně definitní matici H_+ (je-li matice H pozitivně definitní a platí-li $B + D > 0$). Další vhodné hodnoty parametru φ lze získat přetransformováním rekurentního vztahu (537) na $H_+ = H + \tilde{U}\tilde{M}\tilde{U}^T$, kde $\tilde{U} = P\tilde{U} = P[s, Hy]$ a $P = \tilde{U}(\tilde{U}^T H^{-1} \tilde{U})^{-1} \tilde{U}^T H^{-1}$ (P je matice projekce do $\mathcal{L}(\tilde{U})$). Dostaneme tak aktualizace z Davidonovy třídy zapsané ve tvaru použitým v práci [49]. V tomto případě platí

$$H + \tilde{U}\tilde{M}\tilde{U}^T = H + \tilde{U}(\tilde{U}^T H^{-1} \tilde{U})^{-1} \tilde{U}^T H^{-1} \tilde{U}\tilde{M}\tilde{U}^T H^{-1} \tilde{U}(\tilde{U}^T H^{-1} \tilde{U})^{-1} \tilde{U}^T,$$

takže $H + \tilde{U}\tilde{M}\tilde{U}^T = H + \tilde{U}\tilde{M}\tilde{U}^T$, pokud

$$\tilde{M} = (\tilde{U}^T H^{-1} \tilde{U})^{-1} \tilde{U}^T H^{-1} \tilde{U}\tilde{M}\tilde{U}^T H^{-1} \tilde{U}(\tilde{U}^T H^{-1} \tilde{U})^{-1}. \quad (568)$$

Z vyjádření (568) je patrné, že matice \tilde{M} je jednoznačně určena maticí \tilde{M} . Jsou-li matice $\tilde{U}^T H^{-1} \tilde{U}$ a $\tilde{U}^T H^{-1} \tilde{U}$ regulární (platí-li $\tilde{a}\tilde{c} - \tilde{b}^2 > 0$ a $D > 0$), je matice \tilde{M} jednoznačně určena maticí \tilde{M} . Výhoda transformovaných aktualizací spočívá v tom, že mají podobné vlastnosti jako aktualizace patřící do Broydenovy třídy.

Věta 125. Nechť $H_{\pm} = H + \bar{U}\bar{M}\bar{U}^T$, kde H je symetrická pozitivně definitní matice a $\bar{U} = PU = P[s, Hy]$, kde $P = \tilde{U}(\tilde{U}^T H^{-1} \tilde{U})^{-1} \tilde{U}^T H^{-1}$ a $\tilde{U} = [u, s - Hy]$. Pak $H_{+}y = s$ platí právě tehdy, když

$$\bar{M} = \begin{bmatrix} \frac{1}{\bar{b}} \left(\bar{\eta} \frac{\bar{a}}{\bar{b}} + 1 \right), & -\frac{\bar{\eta}}{\bar{b}} \\ -\frac{\bar{\eta}}{\bar{b}}, & \frac{\bar{\eta} - 1}{\bar{a}} \end{bmatrix}, \quad (569)$$

kde $\bar{\eta}$ je volný parametr a

$$\begin{bmatrix} \bar{c} & \bar{b} \\ \bar{b} & \bar{a} \end{bmatrix} = (PU)^T H^{-1} PU = U^T H^{-1} \tilde{U} (\tilde{U}^T H^{-1} \tilde{U})^{-1} \tilde{U}^T H^{-1} U, \quad (570)$$

takže $\bar{a} = y^T PHy$, $\bar{b} = y^T Ps$, $\bar{c} = s^T H^{-1} Ps$ (čísla \bar{a} , \bar{b} , \bar{c} , která mají podobný význam jako čísla a , b , c v (356), se liší od čísel \tilde{a} , \tilde{b} , \tilde{c} v (547)).

Důkaz Jelikož $P(s - Hy) = s - Hy$ a $P\bar{U} = \bar{U}$ (neboť $s - Hy \in \mathcal{L}(U)$ a $P^2 = P$), můžeme kvazinewtonovskou podmínku zapsat ve tvaru

$$\bar{U}\bar{M}\bar{U}^T P^T y = Ps - PHy.$$

Ale

$$\begin{aligned} P^T H^{-1} P &= H^{-1} \tilde{U} (\tilde{U}^T H^{-1} \tilde{U})^{-1} \tilde{U}^T H^{-1} \tilde{U} (\tilde{U}^T H^{-1} \tilde{U})^{-1} \tilde{U}^T H^{-1} \\ &= H^{-1} \tilde{U} (\tilde{U}^T H^{-1} \tilde{U})^{-1} \tilde{U}^T H^{-1} = H^{-1} P = P^T H^{-1} \end{aligned} \quad (571)$$

takže $\bar{U}^T P^T y = \bar{U}^T P^T H^{-1} Hy = \bar{U}^T P^T H^{-1} PHy = \bar{U}^T H^{-1} PHy$, což po dosazení do kvazinewtonovské podmínky dává

$$[Ps, PHy] \begin{bmatrix} \bar{\mu}_1, & \bar{\mu}_2, \\ \bar{\mu}_2, & \bar{\mu}_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \bar{b} \\ \bar{a} \end{bmatrix} = Pd - PHy,$$

kde

$$\begin{bmatrix} \bar{c}, & \bar{b} \\ \bar{b}, & \bar{a} \end{bmatrix} = \bar{U}^T H^{-1} \bar{U} = [s, Hy]^T P^T H^{-1} P [s, Hy] = [s, Hy]^T H^{-1} [Ps, PHy].$$

Porovnáme-li koeficienty u Ps a PHy , dostaneme

$$\begin{aligned} \bar{\mu}_1 \bar{b} + \bar{\mu}_2 \bar{a} &= 1, \\ \bar{\mu}_2 \bar{b} + \bar{\mu}_3 \bar{a} &= -1. \end{aligned}$$

Jeden parametr je nadbytečný. Zvolíme $\bar{\mu}_2 = -\bar{\eta}/\bar{b}$ a zbylé prvky $\bar{\mu}_1, \bar{\mu}_3$ určíme řešením uvedených rovnic. Tím dostaneme matici \bar{M} uvedenou ve větě 125. \square

Poznámka 195. Vztah $H_{+} = H + \bar{U}\bar{M}\bar{U}^T$ můžeme roznásobit. Platí

$$H_{+} = H + \frac{1}{\bar{b}} Ps(Ps)^T - \frac{1}{\bar{a}} PHy(PHy)^T + \frac{\bar{\eta}}{\bar{a}} \left(\frac{\bar{a}}{\bar{b}} Ps - PHy \right) \left(\frac{\bar{a}}{\bar{b}} Ps - PHy \right)^T. \quad (572)$$

Pro tuto aktualizaci platí stejné úvahy jako pro aktualizaci (336). Matice H_{+} je pozitivně definitní, pokud $\bar{\eta} > \bar{\eta}^*$, kde $\bar{\eta}^* = -\bar{b}^2/(\bar{a}\bar{c} - \bar{b}^2)$. Pro $\bar{\eta} = 0$ dostaneme analogii metody DFP a pro $\bar{\eta} = 1$ dostaneme analogii metody BFGS.

Poznámka 196. Aktualizaci (572) můžeme vyjádřit v inverzním tvaru. Použije se k tomu stejný postup jako v důkazu věty 89 a rovnost $BP = P^T B$, která plyne z (571). Platí

$$B_{+} = B + \frac{1}{\bar{b}} P^T y (P^T y)^T - \frac{1}{\bar{c}} P^T Bs (P^T Bs)^T + \frac{\bar{\beta}}{\bar{c}} \left(\frac{\bar{c}}{\bar{b}} P^T y - P^T Bs \right) \left(\frac{\bar{c}}{\bar{b}} P^T y - P^T Bs \right)^T, \quad (573)$$

kde

$$\bar{\beta}\bar{\eta}(\bar{a}\bar{c} - \bar{b}^2) + (\bar{\beta} + \bar{\eta})\bar{b}^2 = \bar{b}^2.$$

Pro tuto aktualizaci platí stejné úvahy jako pro aktualizaci (359). Matice B_+ je pozitivně definitní, pokud $\bar{b} > 0$ a $\bar{\beta} > \bar{\beta}^*$, kde $\bar{\beta}^* = -\bar{b}^2/(\bar{a}\bar{c} - \bar{b}^2)$. Pro $\bar{\beta} = 0$ dostaneme analogii metody BFGS a pro $\bar{\beta} = 1$ dostaneme analogii metody DFP.

Poznámka 197. Při realizaci rekurentního vztahu (572) matici P obvykle nekonstruujeme. Místo toho určujeme přímo vektory Ps a PHy . Platí

$$P = \frac{1}{\tilde{a}\tilde{c} - \tilde{b}^2} [u, s - Hy] \begin{bmatrix} \tilde{c} & -\tilde{b} \\ -\tilde{b} & \tilde{a} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} u^T H^{-1} \\ (s - Hy)^T H^{-1} \end{bmatrix},$$

což spolu s (542) dává

$$PHy = \frac{\tilde{\beta}\tilde{a} - \tilde{\alpha}\tilde{b}}{\tilde{a}\tilde{c} - \tilde{b}^2} (s - Hy) - \frac{\tilde{\beta}\tilde{b} - \tilde{\alpha}\tilde{c}}{\tilde{a}\tilde{c} - \tilde{b}^2} u. \quad (574)$$

Dále platí

$$Ps = s - Hy + PHy, \quad (575)$$

neboť $s - Hy \in \mathcal{L}(\tilde{U})$, takže $Ps - PHy = P(s - Hy) = s - Hy$. Vztah (574) můžeme použít pouze tehdy, když $\tilde{a}\tilde{c} - \tilde{b}^2 \neq 0$. V opačném případě je vektor u rovnoběžný s vektorem $s - Hy$, takže matice projekce má tvar

$$P = \frac{(s - Hy)(s - Hy)^T H^{-1}}{(s - Hy)^T H^{-1}(s - Hy)}$$

a tedy $PHy = (\tilde{\beta}/\tilde{c})(s - Hy)$. Podobným způsobem postupujeme při realizaci rekurentního vztahu (??). Protože $P^T = H^{-1}\tilde{U}(\tilde{U}^T H^{-1}\tilde{U})^{-1}\tilde{U}^T = \tilde{V}(\tilde{V}^T B^{-1}\tilde{V})^{-1}\tilde{V}^T B^{-1}$, můžeme použít dualitu, jejíž pomocí dostaneme

$$P^T B s = \frac{\tilde{\delta}\tilde{a} - \tilde{\gamma}\tilde{b}}{\tilde{a}\tilde{c} - \tilde{b}^2} (y - By) - \frac{\tilde{\delta}\tilde{b} - \tilde{\gamma}\tilde{c}}{\tilde{a}\tilde{c} - \tilde{b}^2} v \quad (576)$$

a

$$P^T y = y - Bs + P^T Bs. \quad (577)$$

Jsou-li vektory v a $y - Bs$ lineárně závislé, platí $P^T Bs = (\tilde{\delta}/\tilde{c})(y - Bs)$.

Nyní odvodíme vztah mezi parametry φ a $\bar{\eta}$ v (546) a (572).

Lemma 55. *Nechť jsou splněny předpoklady lemmatu 53 a necht \bar{a} , \bar{b} , \bar{c} jsou hodnoty definované vztahem (570). Pak platí*

$$\bar{a} = \frac{A + D}{\tilde{c}(\tilde{a}\tilde{c} - \tilde{b}^2)} \quad \bar{b} = \frac{B + D}{\tilde{c}(\tilde{a}\tilde{c} - \tilde{b}^2)} \quad \bar{c} = \frac{C + D}{\tilde{c}(\tilde{a}\tilde{c} - \tilde{b}^2)} \quad (578)$$

a

$$\bar{a}\bar{c} - \bar{b}^2 = \frac{D}{\tilde{a}\tilde{c} - \tilde{b}^2}. \quad (579)$$

Důkaz Použijeme-li vztahy (547), (549) a (570), můžeme psát

$$\begin{aligned} \begin{bmatrix} \bar{c} & \bar{b} \\ \bar{b} & \bar{a} \end{bmatrix} &= \frac{1}{\tilde{a}\tilde{c} - \tilde{b}^2} \begin{bmatrix} \tilde{\alpha} + \tilde{b} & \tilde{\beta} + \tilde{c} \\ \tilde{\alpha} & \tilde{\beta} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \tilde{c} & -\tilde{b} \\ -\tilde{b} & \tilde{a} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \tilde{\alpha} + \tilde{b} & \tilde{\alpha} \\ \tilde{\beta} + \tilde{c} & \tilde{\beta} \end{bmatrix} \\ &= \frac{1}{\tilde{a}\tilde{c} - \tilde{b}^2} \begin{bmatrix} \tilde{\alpha}\tilde{c} - \tilde{\beta}\tilde{b} & \tilde{\beta}\tilde{a} - \tilde{\alpha}\tilde{b} + \tilde{a}\tilde{c} - \tilde{b}^2 \\ \tilde{\alpha}\tilde{c} - \tilde{\beta}\tilde{b} & \tilde{\beta}\tilde{a} - \tilde{\alpha}\tilde{b} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \tilde{\alpha} + \tilde{b} & \tilde{\alpha} \\ \tilde{\beta} + \tilde{c} & \tilde{\beta} \end{bmatrix}, \end{aligned}$$

takže

$$\begin{aligned}\bar{a} &= \frac{\tilde{\alpha}^2 \tilde{c} - 2\tilde{\alpha}\tilde{\beta}\tilde{b} + \tilde{\beta}^2 \tilde{a}}{\tilde{a}\tilde{c} - \tilde{b}^2}, \\ \bar{b} &= \frac{\tilde{\alpha}^2 \tilde{c} - 2\tilde{\alpha}\tilde{\beta}\tilde{b} + \tilde{\beta}^2 \tilde{a} + \tilde{\beta}(\tilde{a}\tilde{c} - \tilde{b}^2)}{\tilde{a}\tilde{c} - \tilde{b}^2}, \\ \bar{c} &= \frac{\tilde{\alpha}^2 \tilde{c} - 2\tilde{\alpha}\tilde{\beta}\tilde{b} + \tilde{\beta}^2 \tilde{a} + (2\tilde{\beta} + \tilde{c})(\tilde{a}\tilde{c} - \tilde{b}^2)}{\tilde{a}\tilde{c} - \tilde{b}^2}.\end{aligned}$$

Stejný výsledek dostaneme (podobně jako v části (a) důkazu lemmatu 53), dosadíme-li (548) do výrazů (578). Vztah (579) plyne bezprostředně z (547), (549) a (570). \square

Věta 126. *Nechť jsou splněny předpoklady lemmatu 53 a $B+D \neq 0$. Pak aktualizace (546) je ekvivalentní aktualizaci (572) právě tehdy, když*

$$\varphi = \frac{\tilde{c}^2 D}{(A+D)(B+D)} \left(1 - \tilde{\beta} \frac{\bar{\eta}}{\bar{b}}\right), \quad (580)$$

kde \bar{b} je číslo uvedené v (578).

Důkaz Podobně jako v oddílu 4.1 lze psát $\det H_+ / \det H = \bar{\delta}$ a z (551) plyne, že $\det H_+ / \det H = \delta$, což dohromady dává $\delta = \bar{\delta}$. Použijeme-li (553) a (353) (s pruhovanými veličinami) spolu s (578) a (579), dostaneme

$$\frac{\tilde{\beta} + \tilde{c}}{\tilde{\beta}} - \frac{\varphi}{\tilde{\beta}\tilde{c}} (B+D) = \bar{\eta} \frac{\tilde{a}\tilde{c} - \tilde{b}^2}{\tilde{a}\tilde{b}} + \frac{\bar{b}}{\tilde{a}} = \bar{\eta} \frac{\tilde{c}^2(\tilde{a}\tilde{c} - \tilde{b}^2)D}{(A+D)(B+D)} + \frac{B+D}{A+D}.$$

Platí tedy

$$\varphi \frac{B+D}{\tilde{\beta}\tilde{c}} = \frac{B}{A} - \frac{B+D}{A+D} - \bar{\eta} \frac{\tilde{c}^2(\tilde{a}\tilde{c} - \tilde{b}^2)D}{(A+D)(B+D)}$$

(neboť $(\tilde{\beta} + \tilde{c})/\tilde{\beta} = B/A$ podle (548)). Použijeme-li znovu (548), dostaneme

$$\frac{B}{A} - \frac{B+D}{A+D} = \frac{(B-A)D}{\tilde{\beta}(A+D)} = \frac{\tilde{c}D}{\tilde{\beta}(A+D)},$$

takže

$$\varphi = \frac{\tilde{c}^2}{(A+D)(B+D)} \left(1 - \bar{\eta} \frac{\tilde{\beta}\tilde{c}(\tilde{a}\tilde{c} - \tilde{b}^2)}{B+D}\right),$$

což po úpravě dává (580). \square

Poznámka 198. Použitím duality dostaneme

$$\psi = \frac{\tilde{c}^2 D}{(A+D)(B+D)} \left(1 - \bar{\delta} \frac{\tilde{\beta}}{\bar{b}}\right). \quad (581)$$

Poznámka 199. Položíme-li $\bar{\eta} = 0$ nebo $\tilde{\beta} = 1$ (analogie metody DFP), dostaneme

$$\varphi = \frac{\tilde{c}^2 D}{(A+D)(B+D)}, \quad \psi = \frac{\tilde{c}^2 D}{(B+D)^2}, \quad \delta = \frac{\bar{b}}{\bar{a}} = \frac{B+D}{A+D}.$$

Položíme-li $\bar{\eta} = 1$ nebo $\tilde{\beta} = 0$ (analogie metody BFGS), dostaneme

$$\varphi = \frac{\tilde{c}^2 D}{(B+D)^2}, \quad \psi = \frac{\tilde{c}^2 D}{(B+D)(C+D)}, \quad \delta = \frac{\bar{c}}{\bar{b}} = \frac{C+D}{B+D}.$$

Další hodnoty jsou uvedeny v následující tabulce.

$\bar{\eta}$	$\bar{\beta}$	φ	ψ	δ
0	1	$\frac{\tilde{c}^2 D}{(A+D)(B+D)}$	$\frac{\tilde{c}^2 D}{(B+D)^2}$	$\frac{B+D}{A+D}$
1	0	$\frac{\tilde{c}^2 D}{(B+D)^2}$	$\frac{\tilde{c}^2 D}{(B+D)(C+D)}$	$\frac{C+D}{B+D}$
$\frac{\bar{b}}{\bar{b}+\bar{a}}$	$\frac{\bar{b}}{\bar{b}+\bar{c}}$	$\frac{2\tilde{c}^2 D}{(A+B+2D)(B+D)}$	$\frac{2\tilde{c}^2 D}{(B+D)(B+C+2D)}$	$\frac{B+C+2D}{A+B+2D}$
$\frac{\bar{b}}{\bar{b}-\bar{a}}$	$\frac{\bar{b}}{\bar{b}-\bar{c}}$	0	0	$\frac{\tilde{\beta}+\tilde{c}}{\tilde{\beta}}$
$\frac{\bar{b}(\bar{c}-\bar{b})}{\bar{a}\bar{c}-\bar{b}^2}$	$\frac{\bar{b}(\bar{a}-\bar{b})}{\bar{a}\bar{c}-\bar{b}^2}$	$\frac{\tilde{c}^2(D-B)}{(A+D)(B+D)}$	$\frac{\tilde{c}^2(D-B)}{(B+D)(C+D)}$	$\frac{C+D}{A+D}$
$\frac{\bar{b}(\bar{a}-\bar{b})}{\bar{a}\bar{c}-\bar{b}^2}$	$\frac{\bar{b}(\bar{c}-\bar{b})}{\bar{a}\bar{c}-\bar{b}^2}$	$\frac{\tilde{c}^2}{B+D}$	$\frac{\tilde{c}^2}{B+D}$	1

Poznámka 200. Při výpočtu směrového vektoru d_+ můžeme ušetřit aritmetické operace, nahradíme-li vztah (520) vzorcem obsahujícím vektor Hy získaný při výpočtu matice H_+ . Podobným způsobem jako v důkazu věty 116 lze použitím (546) snadno ukázat, že platí

$$d_+ = -H_+g_+ = d - Hy - \frac{(s - Hy)^T g_+}{\tilde{\beta}}(s - Hy) + \varphi \frac{u_+^T g_+}{\tilde{\beta}}u_+ \quad (582)$$

Závěrem popíšeme základní algoritmus, kterým se realizují metody s proměnnou metrikou z Davidonovy třídy. Nejprve uvedeme několik poznámek k implementaci jednotlivých kroků tohoto algoritmu.

- (1) Základní kroky algoritmu (výpočet směrového vektoru a výběr délky kroku) jsou stejné jako u algoritmu realizujícího metody z Broydenovy třídy. Vztah (520) můžeme nahradit vzorcem (582).
- (2) K aktualizaci (546) potřebujeme hodnotu $\tilde{a} = u^T H^{-1}u$. Tuto hodnotu lze určit řešením soustavy lineárních rovnic, což vyžaduje $O(n^3)$ aritmetických operací. Tomu se lze vyhnout, používáme-li vektor Bu , který získáváme rekurentně tak, že položíme $v = -Bu$, vypočteme vektor v_+ podle (563), a položíme $B_+u_+ = -v_+/\delta$ (věta 124).
- (3) Jednoduché použití vztahu (543) může způsobit exponenciální nárůst normy vektoru u . Protože výsledek aktualizace (546) nezávisí na normě vektoru u , je výhodné tento vektor předem normalizovat. Děláme to tak, že před provedením aktualizace spočteme hodnoty \tilde{a} , \tilde{c} , položíme $\lambda = \sqrt{\tilde{c}/\tilde{a}}$ a vektory u , v vynásobíme číslem λ . Potom je třeba položit $\tilde{a} = \tilde{c}$.
- (4) Je účelné aktualizaci (546) vhodně škálovat (používá se počáteční nebo řízené škálování). Děláme to tak, že před provedením aktualizace spočteme hodnoty a , c podle (87), položíme $\gamma = \sqrt{c/a}$ a vynásobíme matici H a vektor u číslem γ a vektor $v = -Bu$ číslem $1/\gamma$.

Algoritmus metody s proměnnou metrikou z Davidonovy třídy lze popsat zhruba takto:

Algoritmus 12. Data $\varepsilon_1 = 10^{-4}$, $\varepsilon_2 = 0.9$, $\underline{\varepsilon} > 0$, $\gamma = 0.7$, $\bar{\gamma} = 6$.

Krok 1 Zvolíme počáteční odhad $x_1 \in \mathbb{R}^n$ a vypočteme $F_1 := F(x_1)$, $g_1 := g(x_1)$. Zvolíme počáteční symetrickou pozitivně definitní matici H_1 (obvykle $H_1 := I$) a položíme $i := 1$.

Krok 2 Pokud $\|g_i\| \leq \underline{\varepsilon}$ ukončíme výpočet. V opačném případě položíme $d_i := -H_i g_i$. Použitím algoritmu 1 najdeme novou aproximaci řešení x_{i+1} a položíme $F_{i+1} := F(x_{i+1})$, $g_{i+1} := g(x_{i+1})$.

Krok 3 Položíme $s_i := x_{i+1} - x_i$, $y_i := g_{i+1} - g_i$ a jestliže $i = 1$, položíme $u_i := H_i y_i$ a $v_i := y_i$. Vypočteme vektory $H_i y_i$, $B_i s_i := -(\|s_i\|/\|d_i\|)g_i$ a čísla $a_i := y_i^T H_i y_i$, $b_i := y_i^T s_i$, $c_i := s_i^T B_i s_i$. Rozhodneme-li se v i -té iteraci škálovat, položíme $\gamma_i := \sqrt{c_i/a_i}$, $H_i := \gamma_i H_i$, $u_i := \gamma_i u_i$, $a_i := \gamma_i a_i$, $v_i := v_i/\gamma_i$ a $c_i := c_i/\gamma_i$.

- Krok 4** Vypočteme čísla $\tilde{a}_i := -u_i^T v_i$, $\tilde{c}_i := a_i - 2b_i + c_i$ a $\lambda_i := \sqrt{\tilde{c}_i/\tilde{a}_i}$. Položíme $u_i := \lambda_i u_i$, $v_i := \lambda_i v_i$, $\tilde{a}_i = \tilde{c}_i$ a vypočteme čísla $\tilde{\alpha}_i := y_i^T u_i$, $\tilde{\beta}_i := b_i - a_i$, $\tilde{\gamma}_i := s_i^T v_i$, $\tilde{\delta}_i := b_i - c_i$ a $\tilde{b}_i := -(\tilde{\gamma}_i + \tilde{\alpha}_i)$. Vypočteme čísla A_i, B_i, C_i, D_i podle (548). Jestliže $B_i + D_i \leq 0$, přejdeme na krok 6.
- Krok 5** Zvolíme hodnotu parametru φ_i a jí odpovídající hodnotu čísla δ_i (pro analogii metody BFGS volíme $\varphi_i = \tilde{c}_i^2 D_i / (B_i + D_i)^2$ a $\delta_i = (C_i + D_i) / (B_i + D_i)$). Vypočteme vektory $u_{i+1} := \tilde{\beta}_i u_i - \tilde{\alpha}_i (s_i - H_i y_i)$, $v_{i+1} := \tilde{\delta}_i v_i - \tilde{\gamma}_i (y_i - B_i s_i)$ a matici H_{i+1} podle (546). Položíme $v_{i+1} := v_{i+1} / \delta_i$, zvětšíme i o 1 a přejdeme na krok 2.
- Krok 6** Zvolíme hodnotu parametru η_i a určíme matici H_{i+1} podle (336) (pro metodu BFGS volíme $\eta_i = 1$). Zvětšíme i o 1 a přejdeme na krok 2.

4.10 Numerické porovnání metod s proměnnou metrikou

V tomto oddílu porovnáme účinnost vybraných metod s proměnnou metrikou a jejich modifikací. Použijeme přitom soubor 91 testovacích úloh s 200 proměnnými (TEST28 z oddílu 1.5 bez úlohy 45). Nejprve porovnáme základní metody z Broydenovy třídy s různými škálovacími a korekčními strategiemi. V tabulce 3 jsou uvedeny výsledky získané těmito metodami:

- DFP - metoda Davidona, Fletchera a Powella (337),
- BFGS - metoda Broydena, Fletchera, Goldfarba a Shanna (338),
- H - Hoshinova metoda (340),
- R1+ - modifikovaná metoda hodnoty 1 (410),
- OC - optimálně podmíněná metoda používající vzorec (443) způsobem uvedeným ve větě 104,
- VS - variačně odvozená metoda (451),
- VL+ - variačně odvozená metoda (535)–(536).

Jednotlivé metody jsou realizovány bez škálování NS, s počátečním škálováním PS a s řízeným škálováním CS (poznámka 174), a to bez korekce ($\rho = 1$) nebo s homogenní korekcí (467). Pro srovnání jsou též uvedeny výsledky získané metodou sdružených gradientů CG, což je algoritmus 8, kde používáme volbu HST+ (vzorce (224), (225), (226)) a proceduru pro výběr délky kroku převzatou z programu CG-DESCENT. Metody s proměnnou metrikou (kromě metody DFP) byly realizovány jako metody spádových směrů používající slabou Wolfeho podmínku s $\varepsilon_1 = 0.0001$ a $\varepsilon_2 = 0.9$ (metoda DFP v tomto případě nespočetla třetinu úloh). Metody DFP a CG byly realizovány jako metody spádových směrů používající silnou Wolfeho podmínku s $\varepsilon_1 = 0.0001$ a $\varepsilon_2 = 0.1$.

Metoda	Bez korekce: $\rho = 1$				S korekcí: ρ podle (467)			
	NIT	NFV	selhání	čas	NIT	NFV	selhání	čas
DFP/NS	34068	77454	1	6.06	31419	71302	-	5.77
DFP/PS	44642	110644	5	9.61	41036	98867	4	9.87
DFP/CS	25441	58930	-	4.35	24534	57508	-	4.22
BFGS/NS	30177	55759	-	7.27	29857	54502	-	7.53
BFGS/PS	36268	39434	-	5.28	32800	35748	-	4.75
BFGS/CS	19428	22134	-	2.77	19292	22468	-	2.73
H/NS	34562	50457	-	6.77	35624	51457	-	7.00
H/PS	46641	48032	-	6.86	43061	44874	-	6.27
H/CS	22373	24112	-	3.13	22070	23975	-	3.07
R1+/NS	26433	52019	-	6.73	26345	51980	-	7.00
R1+/PS	24665	29378	-	3.38	24337	29265	-	3.22
R1+/CS	20653	23409	-	2.96	24913	28337	-	3.46
OC/NS	29308	45884	-	6.19	30841	47254	-	6.22
OC/PS	34766	36844	-	4.85	32573	34843	-	4.46
OC/CS	20263	22137	-	2.83	21007	23250	-	2.91
VS/NS	26608	54155	-	7.08	28096	55503	-	7.11
VS/PS	29097	33172	-	4.16	28252	32530	-	4.05
VS/CS	19821	22137	-	2.83	18950	23214	-	2.73
VL+/NS	27429	43773	-	6.17	27285	43244	-	6.05
VL+/PS	28835	31293	-	4.02	25951	28195	-	3.66
VL+/CS	18800	20678	-	2.71	17966	19923	-	2.60
CG	157391	315435	3	6.63			-	

Tabulka 3: TEST28 – 91 úloh

Tabulka 3 obsahuje celkový počet iterací NIT, celkový počet použitých funkčních hodnot NFV, počet selhání a celkový čas výpočtu. K selhání došlo, když nestačilo 8000 iterací nebo 8000 vyčíslení funkční hodnoty pro vyřešení dané úlohy. Z výsledků uvedených v této tabulce lze učinit několik závěrů.

- Metoda DFP je velmi neefektivní, používáme-li standardní výběr délky kroku založený na splnění slabé Wolfeho podmínky.
- Řízené škálování velmi zvyšuje efektivitu metod s proměnnou metrikou (podobnou vlastnost má i intervalové škálování).
- Metodu hodnoty 1 je třeba nahradit jinou metodou (například metodou BFGS) v případě, že hodnota η^{R1} nevychází kladná (dostaneme tak metodu s parametrem $\eta = \eta^{R1+}$).
- Efektivita metody BFGS může být překonána vhodnou volbou parametru η (například volbou $\eta = \eta^{VL+}$).
- Metody s proměnou metrikou jsou pro standardní (husté) úlohy menších rozměrů (do 250 proměnných) mnohem efektivnější než metoda CG. To samozřejmě neplatí pro rozsáhlé úlohy, pro které je buď nemožné nebo nevhodné pracovat s plnými maticemi.

V tabulce 4 jsou uvedeny výsledky získané testováním některých modifikací metod s proměnnou metrikou (jsou použity stejné testovací úlohy jako v předchozím případě). Byly testovány tyto metody:

- MBFGS - dvoukroková metoda BFGS využívající kvazinewtonovskou podmínku (534),
- DBFGS - analogie metody BFGS z Davidonovy třídy (poznámka 199),
- BFGS - metoda Broydena, Fletchera, Goldfarba a Shanna (338) bez korekce ($s \rho = 1$),
- VL+ - variačně odvozená metoda (535), (536) bez korekce ($s \rho = 1$),

Tyto metody (kromě metody MBFGS) používají buď základní vztah (520) nebo úsporné vzorce (521) a (582).

Metoda	Směrový vektor (520)				Směrový vektor (521) a (582)			
	NIT	NFV	selhání	čas	NIT	NFV	selhání	čas
MBFGS/NS	28015	54305	-	7.70		-		
MBFGS/PS	28640	32109	-	4.27		-		
MBFGS/CS	18248	24279	-	2.73		-		
DBFGS/NS	25117	51768	-	7.34	26150	53061	-	6.77
DBFGS/PS	29266	34218	-	4.21	30936	36104	-	3.33
DBFGS/CS	18313	23857	-	2.71	18401	23721	-	2.05
BFGS/NS	30177	55759	-	7.27	30187	55658	-	6.19
BFGS/PS	36268	39434	-	5.28	35206	37620	-	3.83
BFGS/CS	19428	22134	-	2.77	19919	22682	-	2.09
VL+/NS	27429	43773	-	6.17	27020	43996	-	5.07
VL+/PS	28835	31293	-	4.02	28412	30733	-	2.90
VL+/CS	18800	20678	-	2.71	19015	20801	-	1.99

Tabulka 4: TEST28 – 91 úloh

Z výsledků uvedených v této tabulce lze učinit několik závěrů.

- Modifikované metody MBFGS a DBFGS jsou efektivnější (měřeno počtem vyčíslených funkčních hodnot) než standardní metoda BFGS, používáme-li je bez škálování nebo s počátečním škálováním. Řízené škálování zvyšuje efektivitu všech uvedených metod, nejvíce se to však projeví u standardních metod s proměnnou metrikou, které pak dávají lepší výsledky.
- Použití úsporných vzorců (521) a (582) nezhoršuje rychlost konvergence metod s proměnnou metrikou, zvyšuje však jejich efektivitu měřenou dobou výpočtu.
- Metoda VL+ se zdá být opět nejvhodnější.

5 Metody s lokálně omezeným krokem

Newtonova metoda, realizovaná jako metoda spádových směrů, určuje směrový vektor d_i přesným nebo nepřesným řešením soustavy rovnic $B_i d_i + g_i = 0$, kde $B_i = G_i$. Je-li symetrická matice B_i pozitivně definitní, je vektor d_i globálním minimem kvadratické funkce (585) nebo jeho aproximací, čili přesným nebo nepřesným řešením úlohy

$$d_i = \arg \min_{d \in R^n} Q_i(d). \quad (583)$$

Tento přístup nelze použít, je-li matice B_i indefinitní (takže funkce $Q_i(x)$ není zdola omezená a úloha (583) nemá konečné řešení). Abychom získali konečné řešení, je třeba připojit k úloze (583) dodatečné omezení $\|d_i\| \leq \Delta_i$, kde Δ_i je poloměr nadkoule, která se nazývá oblastí přijatelnosti. Metody s lokálně omezeným krokem určují směrový vektor d_i přesným nebo nepřesným řešením úlohy

$$d_i = \arg \min_{\|d\| \leq \Delta_i} Q_i(d), \quad (584)$$

splňujícím podmínky (T1), uvedené v definici 40. Výběr délky kroku podle (T2) je velmi jednoduchý. Důležitou součástí metod s lokálně omezeným krokem je adaptivní určování poloměru oblasti přijatelnosti podle pravidel (T3).

5.1 Základní vlastnosti metod s lokálně omezeným krokem

Při výkladu metod s lokálně omezeným krokem budeme používat označení

$$Q_i(d) = g_i^T d + \frac{1}{2} d^T B_i d \quad (585)$$

pro kvadratickou funkci, která lokálně aproximuje rozdíl $F(x_i + d) - F(x_i)$ a označení

$$\omega_i(d) = \frac{B_i d + g_i}{\|g_i\|} \quad (586)$$

pro přesnost určení směrového vektoru (předpokládáme, že $\|g_i\| \neq 0$, neboť v opačném případě je bod x_i stacionárním bodem funkce F). Dále budeme používat označení

$$\rho_i(d) = \frac{F(x_i + d) - F(x_i)}{Q_i(d)} \quad (587)$$

pro podíl skutečného a předpověděného poklesu funkce F .

Definice 40. Řekneme, že základní optimalizační metoda $x_{i+1} = x_i + \alpha_i d_i$, $i \in N$, je metodou s lokálně omezeným krokem, jestliže směrové vektory $d_i \in R^n$, $i \in N$, se určují tak, že

$$\|d_i\| \leq \bar{\delta} \Delta_i, \quad (T1a)$$

$$\|d_i\| < \underline{\delta} \Delta_i \Rightarrow \|\omega_i(d_i)\| \leq \bar{\omega}_i \leq \bar{\omega}, \quad (T1b)$$

$$-Q_i(d_i) \geq \frac{\nu}{2} \|g_i\| \min \left(\Delta_i, \frac{\|g_i\|}{\|B_i\|} \right), \quad (T1c)$$

kde $0 < \underline{\delta} \leq 1 \leq \bar{\delta}$, $0 < \nu \leq 1$ a $0 \leq \bar{\omega} < 1$, délky kroku $\alpha_i \geq 0$, $i \in N$, se vybírají tak, že

$$\rho_i(d_i) \leq 0 \Rightarrow \alpha_i = 0, \quad (T2a)$$

$$\rho_i(d_i) > 0 \Rightarrow \alpha_i = 1, \quad (T2b)$$

a čísla $0 < \Delta_i \leq \bar{\Delta}$, $i \in N$, se volí tak, že

$$\rho_i(d_i) < \underline{\rho} \Rightarrow \underline{\beta} \|d_i\| \leq \Delta_{i+1} \leq \bar{\beta} \|d_i\|, \quad (T3a)$$

$$\rho_i(d_i) \geq \underline{\rho} \quad \Rightarrow \quad \Delta_i \leq \Delta_{i+1} \leq \min(\underline{\gamma}\Delta_i, \bar{\Delta}), \quad (\text{T3b})$$

kde $0 < \underline{\rho} < 1$ a $0 < \underline{\beta} \leq \bar{\beta} < 1 < \underline{\gamma}$, přičemž $\bar{\beta}\bar{\delta} < 1$. Řekneme, že metoda s lokálně omezeným krokem je striktní metodou s lokálně omezeným krokem, jsou-li podmínky (T2a) a (T2b) nahrazeny podmínkami

$$\rho_i(d_i) < \underline{\rho} \quad \Rightarrow \quad \alpha_i = 0, \quad (\text{T2c})$$

$$\rho_i(d_i) \geq \underline{\rho} \quad \Rightarrow \quad \alpha_i = 1. \quad (\text{T2d})$$

Poznámka 201. Zvolíme-li $\bar{\omega} = 0$ nebo $\bar{\omega} > 0$, dostaneme přesné nebo nepřesné metody s lokálně omezeným krokem. Příklad, kdy $\underline{\delta} < 1 < \bar{\delta}$, má význam při přibližném výpočtu optimálního lokálně omezeného kroku. V ostatních případech lze pokládat $\underline{\delta} = 1$ a $\bar{\delta} = 1$. Číslo $\underline{\nu}$ není vnějším parametrem metody. Jeho existence musí být zaručena, ale jeho velikost závisí na zvolené metodě (obvykle $\underline{\nu} = 1$). Podmínka (T3b) se obvykle realizuje tak, že

$$\underline{\rho} \leq \rho_i(d_i) \leq \bar{\rho} \quad \Rightarrow \quad \Delta_{i+1} = \Delta_i, \quad (\text{T3c})$$

$$\rho_i(d_i) > \bar{\rho}, \quad \|d_i\| < \underline{\delta}\Delta_i \quad \Rightarrow \quad \Delta_{i+1} = \Delta_i, \quad (\text{T3d})$$

$$\rho_i(d_i) > \bar{\rho}, \quad \|d_i\| \geq \underline{\delta}\Delta_i \quad \Rightarrow \quad \Delta_{i+1} = \min(\underline{\gamma}\Delta_i, \bar{\Delta}), \quad (\text{T3e})$$

kde $0 < \underline{\rho} < \bar{\rho} < 1$ a $\underline{\gamma} > 1$. Číslo $\bar{\Delta} > 0$ slouží k omezení délky kroku, abychom se nedostali mimo definiční obor funkce F (nebo mimo oblast kde tato funkce nabývá rozumných hodnot). Nerovnost na levé straně (T3b) lze zapsat ve tvaru

$$F(x_i) - F(x_{i+1}) \geq -\underline{\rho}Q_i(d_i). \quad (588)$$

Poznámka 202. Jelikož z (T2c) plyne (T2a), platí pro striktní metody s lokálně omezeným krokem stejná tvrzení jako pro obecné metody s lokálně omezeným krokem. Striktní metody s lokálně omezeným krokem mají poněkud výhodnější teoretické vlastnosti (platí pro ně věta 128, věta 130) a věta 131). Co se týče numerické efektivity, oba typy metod s lokálně omezeným krokem se příliš neliší. Podmínka (T2c) vyžaduje menší hodnotu parametru $\underline{\rho}$ (například $\underline{\rho} = 0.01$) než podmínka (T2a) (kde stačí $\underline{\rho} = 0.1$). Striktní metody s lokálně omezeným krokem lze modifikovat tak, že použijeme dva parametry $0 < \underline{\rho}_1 < \underline{\rho}_2 < 1$, přičemž $\underline{\rho}_1$ vystupuje v (T2) a $\underline{\rho}_2$ vystupuje v (T3).

Poznámka 203. V podmínce (T1c) se někdy používá $\|d_i\|$ místo Δ_i , což je možné, neboť podle (T1a) platí $\Delta_i \geq \|d_i\|/\bar{\delta}$, takže nahradíme-li číslo $\underline{\nu}$ podílem $\underline{\nu}/\bar{\delta}$, zůstane platnost podmínky (T1c) zachována. Navíc Δ_i se v podmínce (T1c) uplatňuje většinou tehdy, když $\|d_i\| \geq \underline{\delta}\Delta_i$ (viz důkaz věty 133).

Poznámka 204. Normy v (T1) a (T3) mohou být i jiné než eukleidovské. V tomto případě se využívá ekvivalence norem. Pro libovolnou vektorovou normu $\|d\|_*$ existují čísla $\underline{\xi}$ a $\bar{\xi}$ taková, že $\underline{\xi}\|d\| \leq \|d\|_* \leq \bar{\xi}\|d\| \quad \forall s \in R^n$. Podíl $\bar{\xi}/\underline{\xi}$ pak vystupuje v odpovídajících vzorcích.

Poznámka 205. Při vyšetřování metod s lokálně omezeným krokem budeme používat označení

$$\begin{aligned} N_1 &= \{i \in N : \|d_i\| < \underline{\delta}\Delta_i\}, \\ N_2 &= \{i \in N : \rho_i(d_i) \geq \underline{\rho}\}. \end{aligned}$$

Poznamenejme, že z $i \in N_2$ plyne $\Delta_{i+1} \geq \Delta_i$ a že $i \notin N_2$ implikuje $\Delta_{i+1} \leq \bar{\beta}\Delta_i < \Delta_i$.

Nejprve dokážeme globální konvergenci metod s lokálně omezeným krokem způsobem, který byl použit v práci [183]

Lemma 56. *Aplikujeme-li metodu s lokálně omezeným krokem na funkci $F : \mathcal{D} \rightarrow R$, která splňuje předpoklad F3, existuje konstanta $0 < \underline{c} < 1$ taková, že*

$$\|d_i\| \geq \underline{c} \frac{m_i}{M_i}, \quad (589)$$

kde

$$m_i = \min_{1 \leq j \leq i} \|g_j\|,$$

$$M_i = \max_{1 \leq j \leq i} \|B_j\|.$$

Důkaz (a) Necht $i \in N_1$. Pak podle (T1b) platí

$$\|B_i d_i\| - \|g_i\| \leq \|B_i d_i + g_i\| = \|\omega_i(d_i)\| \|g_i\| \leq \bar{\omega} \|g_i\|,$$

takže buď $\|B_i d_i\| \geq \|g_i\|$ nebo $\|B_i d_i\| < \|g_i\|$ a $\|B_i d_i\| \geq (1 - \bar{\omega}) \|g_i\|$. Spojením těchto nerovností dostaneme $\|B_i\| \|d_i\| \geq \|B_i d_i\| \geq (1 - \bar{\omega}) \|g_i\|$, což dává

$$\|d_i\| \geq (1 - \bar{\omega}) \frac{\|g_i\|}{\|B_i\|} \geq (1 - \bar{\omega}) \frac{m_i}{M_i}. \quad (590)$$

(b) Necht $i \notin N_1$ a $i \notin N_2$. Pak podle definice množiny N_2 a funkce $Q_i(d)$ platí

$$F(x_i + d_i) - F(x_i) \geq \underline{\rho} Q_i(d_i) = \underline{\rho} \left(g_i^T d_i + \frac{1}{2} d_i^T B_i d_i \right) \geq \underline{\rho} (g_i^T d_i - \|B_i\| \|d_i\|^2).$$

Z druhé strany použitím (13) dostaneme

$$F(x_i + d_i) - F(x_i) \leq g_i^T d_i + \bar{G} \|d_i\|^2,$$

což dohromady dává

$$(\bar{G} + \underline{\rho} \|B_i\|) \|d_i\|^2 \geq (\underline{\rho} - 1) g_i^T d_i.$$

Podle (T1c) platí

$$-\frac{\underline{\nu}}{2} \|g_i\| \min \left(\Delta_i, \frac{\|g_i\|}{\|B_i\|} \right) \geq Q_i(d_i) \geq g_i^T d_i - \|B_i\| \|d_i\|^2,$$

což spolu s předchozí nerovností dává

$$(\bar{G} + \underline{\rho} \|B_i\|) \|d_i\|^2 \geq (\underline{\rho} - 1) g_i^T d_i \geq (\underline{\rho} - 1) \|B_i\| \|d_i\|^2 - \frac{\underline{\nu}(\underline{\rho} - 1)}{2} \|g_i\| \min \left(\Delta_i, \frac{\|g_i\|}{\|B_i\|} \right),$$

neboli

$$(\bar{G} + \|B_i\|) \|d_i\|^2 \geq \frac{\underline{\nu}(1 - \underline{\rho})}{2} \|g_i\| \min \left(\Delta_i, \frac{\|g_i\|}{\|B_i\|} \right),$$

takže buď

$$\|d_i\| \geq \delta \Delta_i \geq \delta \frac{\|g_i\|}{\|B_i\|} \geq \delta \frac{m_i}{M_i}, \quad (591)$$

nebo

$$(\bar{G} + \|B_1\|) \frac{M_i}{\|B_1\|} \|d_i\|^2 \geq (\bar{G} + M_i) \|d_i\|^2 \geq (\bar{G} + \|B_i\|) \|d_i\|^2 \geq \frac{\underline{\nu}(1 - \underline{\rho})}{2} \|g_i\| \Delta_i \geq \frac{\underline{\nu}(1 - \underline{\rho})}{2\delta} \|g_i\| \|d_i\|,$$

což dává

$$\|d_i\| \geq \frac{\underline{\nu}(1 - \underline{\rho}) \|B_1\| \|g_i\|}{2\delta(\bar{G} + \|B_1\|) M_i} \geq \frac{\underline{\nu}(1 - \underline{\rho}) \|B_1\| m_i}{2\delta(\bar{G} + \|B_1\|) M_i}. \quad (592)$$

(c) Necht $i = 1$. Pokud $\|g_1\| = 0$, platí zřejmě $\|d_1\| \geq \|g_1\|/\|B_1\| \geq m_1/M_1$. Pokud $\|g_1\| \neq 0$, můžeme psát

$$\|d_1\| = \frac{\|d_1\|\|B_1\|}{\|g_1\|} \frac{\|g_1\|}{\|B_1\|} \geq \frac{\|d_1\|\|B_1\|}{\|g_1\|} \frac{m_1}{M_1} \quad (593)$$

(d) Necht $i \notin N_1$, $i \in N_2$ a $i \neq 1$. Necht $k < i$ je největší index pro který neplatí současně $k \notin N_1$, $k \in N_2$ a $k \neq 1$. Pak podle (T1) a (T3) platí

$$\|d_i\| \geq \underline{\delta}\Delta_i \geq \underline{\delta}\Delta_{i-1} \geq \dots \geq \underline{\delta}\Delta_{k+1} \geq \underline{\beta}\underline{\delta}\|d_k\|,$$

takže podle (590)–(593) platí

$$\|d_i\| \geq \underline{\beta}\underline{\delta}\|d_k\| \geq \underline{c} \frac{\|g_k\|}{M_k} \geq \underline{c} \frac{m_k}{M_k} \geq \underline{c} \frac{m_i}{M_i},$$

kde

$$\underline{c} = \underline{\beta}\underline{\delta} \min \left((1 - \bar{\omega}), \underline{\delta}, \frac{\underline{\nu}(1 - \underline{\rho})\|B_1\|}{2\bar{\delta}(\bar{G} + \|B_1\|)}, \frac{\|d_1\|\|B_1\|}{\|g_1\|} \right). \quad (594)$$

□

Poznámka 206. Z důkazu lemmatu 56 plyne, že pro libovolný index $i \in N$ existuje index $k \leq i$ takový, že $\|d_i\| \geq \underline{c}\|g_k\|/M_k$, kde $0 < \underline{c} < 1$ je číslo určené vztahem (594). Pokud $i \in N_1$ nebo $i \notin N_2$ nebo $i = 1$, platí $k = i$.

Lemma 57. Necht Δ_i , $i \in N$, a M_i , $i \in N$, jsou dvě posloupnosti kladných čísel a $N_2 \subset N$. Necht

$$\Delta_i \geq \frac{\mu}{M_i} > 0, \quad i \in N, \quad (595)$$

kde $\mu > 0$,

$$\Delta_{i+1} \leq \gamma\Delta_i, \quad i \in N_2, \quad (596)$$

$$\Delta_{i+1} \leq \beta\Delta_i, \quad i \notin N_2, \quad (597)$$

$$M_{i+1} \geq M_i, \quad i \in N, \quad (598)$$

kde $0 < \beta < 1 < \gamma$, a

$$\sum_{i \in N_2} \frac{1}{M_i} < \infty. \quad (599)$$

Pak

$$\sum_{i \in N} \frac{1}{M_i} < \infty. \quad (600)$$

Důkaz (a) Necht $i \in N$, necht r je přirozené číslo takové, že $\beta^{r-1}\gamma < 1$ (takové číslo existuje neboť $\beta < 1$ a $\gamma < \infty$) a necht $p(i)$ je počet indexů z množiny $\{1, \dots, i\}$, které jsou prvky množiny N_2 (čili $p(i)$ je mohutnost množiny $\{1, \dots, i\} \cap N_2$). Necht $i \in N_4$, kde

$$N_4 = \{i \in N : rp(i) < i\}.$$

Pak podle (596) a (597) pro $i \in N_4$ platí

$$\Delta_i \leq \gamma^{p(i-1)}\beta^{i-1-p(i-1)}\Delta_1 \leq \gamma^{(i-1)/r}\beta^{(r-1)(i-1)/r}\Delta_1 \leq \left(\gamma\beta^{(r-1)}\right)^{(i-1)/r}\Delta_1.$$

Protože podle předpokladu je $\gamma\beta^{r-1} < 1$, můžeme psát

$$\sum_{i \in N_4} \Delta_i \leq \sum_{i \in N_4} \left(\gamma\beta^{(r-1)}\right)^{(i-1)/r}\Delta_1 \leq \sum_{i=1}^{\infty} \left(\gamma\beta^{(r-1)}\right)^{(i-1)/r}\Delta_1 = \frac{\Delta_1}{1 - \left(\gamma\beta^{(r-1)}\right)^{1/r}} < \infty.$$

Použijeme-li nyní (595), dostaneme

$$\sum_{i \in N_4} \frac{1}{M_i} \leq \frac{1}{\mu} \sum_{i \in N_4} \Delta_i < \infty.$$

(b) Nyní stačí dokázat, že

$$\sum_{i \in N_5} \frac{1}{M_i} < \infty,$$

kde $N_5 = N \setminus N_4$, takže $N_5 = \{i \in N : rp(i) \geq i\}$. Označme

$$N_2 = \{i_1, i_2, i_3 \dots\}, \quad N_5 = \{k_1, k_2, k_3 \dots\}$$

(předpokládáme uspořádání prvků podle velikosti) a sestrojme množinu

$$N_6 = \{l_1, l_2, l_3 \dots\} = \underbrace{\{i_1, \dots, i_1\}}_{r\text{-krát}}, \underbrace{\{i_2, \dots, i_2\}}_{r\text{-krát}}, \underbrace{\{i_3, \dots, i_3\}}_{r\text{-krát}}, \dots\}.$$

Z konstrukce množiny N_5 plyne, že

$$rp(k_j) \geq k_j \geq j \quad \forall j \in N,$$

takže podle definice množiny N_6 dostaneme

$$l_j \leq l_{rp(k_j)} = i_{p(k_j)} \leq k_j \quad \forall j \in N,$$

neboť $i_{p(k_j)}$ je poslední prvek množiny $\{1, \dots, k_j\} \cap N_2$. Podle (598) tedy platí $M_{l_j} \leq M_{k_j} \forall j \in N$, takže podle (599) dostaneme

$$\sum_{i \in N_5} \frac{1}{M_i} = \sum_{j=1}^{\infty} \frac{1}{M_{k_j}} \leq \sum_{j=1}^{\infty} \frac{1}{M_{l_j}} = \sum_{i \in N_6} \frac{1}{M_i} = r \sum_{i \in N_2} \frac{1}{M_i} < \infty,$$

což spolu s (a) dává (600). □

Věta 127. (globální konvergence) *Nechť $x_i \in R^n$, $i \in N$, je posloupnost generovaná metodou s lokálně omezeným krokem taková, že*

$$\sum_{i=1}^{\infty} \frac{1}{M_i} = \infty, \tag{601}$$

kde M_i , $i \in N$, jsou čísla definovaná v lemmatu 56. Nechť funkce $F : \mathcal{D} \rightarrow R$ splňuje předpoklady F1 a F3. Pak platí

$$\liminf_{i \rightarrow \infty} \|g_i\| = 0. \tag{602}$$

Důkaz (a) Předpokládejme, že existuje číslo $\varepsilon > 0$ takové, že $\|g_i\| \geq \varepsilon \forall i \in N$. Pak podle (T1a) a (589) platí

$$\Delta_i \geq \frac{1}{\delta} \|d_i\| \geq \frac{c\varepsilon}{\delta M_i} \triangleq \frac{\mu}{M_i} \tag{603}$$

$\forall i \in N$. Použijeme-li (T2b), (T1c) a (603) můžeme psát

$$F_i - F_{i+1} = F(x_i) - F(x_i + d_i) \geq -\rho Q_i(d_i) \geq \frac{\rho\nu\varepsilon}{2} \min\left(\Delta_i, \frac{\varepsilon}{M_i}\right) \geq \frac{\rho\nu\varepsilon^2 c}{2\delta} \frac{1}{M_i}$$

$\forall i \in N_2$, takže

$$F_1 - \underline{F} \geq \lim_{i \rightarrow \infty} (F_1 - F_{i+1}) = \sum_{i=1}^{\infty} (F_i - F_{i+1}) \geq \sum_{i \in N_2} (F_i - F_{i+1}) \geq \frac{\rho \nu \varepsilon^2 c}{2\bar{\delta}} \sum_{i \in N_2} \frac{1}{M_i}.$$

Platí tedy

$$\sum_{i \in N_2} \frac{1}{M_i} < \infty.$$

(b) Položíme-li $\beta = \bar{\beta} \bar{\delta} < 1$ a $\gamma = \underline{\gamma} > 1$, jsou splněny předpoklady lemmatu 57, takže platí (600) což je ve sporu s předpokladem (601). \square

Poznámka 207. Předpoklady věty 127 jsou splněny například tehdy, jsou-li matice B_i , $i \in N$, stejnoměrně omezené, kdy platí

$$\|B_i\| \leq \bar{B}, \quad i \in N.$$

Důkaz tohoto dílčího tvrzení je velmi jednoduchý. Stačí část (a) důkazu věty 127 pozměnit tak, že

$$F_1 - \underline{F} \geq \lim_{i \rightarrow \infty} (F_1 - F_{i+1}) = \sum_{i=1}^{\infty} (F_i - F_{i+1}) \geq \sum_{i \in N_2} (F_i - F_{i+1}) \geq \frac{\rho \nu \varepsilon^2 c}{2\bar{\delta}} \sum_{i \in N_2} \frac{1}{\bar{B}}.$$

Je-li množina N_2 nekonečná, dojdeme ihned ke sporu. Je-li množina N_2 konečná, musí podle (T3a) platit $\Delta_i \rightarrow 0$, což je ve sporu s (603), neboť $M_i \leq \bar{B}$.

Poznámka 208. Předpoklady věty 127 jsou splněny také tehdy, jsou-li matice B_i , $i \in N$, dostatečně omezené, čili tehdy, když platí

$$\|B_i\| \leq C_i, \quad i \in N$$

a čísla C_i vyhovují rekurentním nerovnostem

$$C_{i+1} \leq C_i + \bar{C} \|d_i\| \leq C_1 + \bar{C} \bar{\delta} \bar{\Delta} i,$$

kde $C_1 > 0$ a $\bar{C} \geq 0$ jsou vhodné konstanty (pak též $M_i \leq C_i$, $i \in N$). V tomto případě lze psát

$$\sum_{i=1}^{\infty} \frac{1}{M_i} \geq \frac{1}{C_1} + \sum_{i=1}^{\infty} \frac{1}{C_{i+1}} \geq \frac{1}{C_1} + \sum_{i=1}^{\infty} \frac{1}{C_1 + \bar{C} \bar{\delta} \bar{\Delta} i} \geq \frac{1}{C_1} + \frac{1}{C_1 + \bar{C} \bar{\delta} \bar{\Delta}} \sum_{i=1}^{\infty} \frac{1}{i} = \infty,$$

neboť harmonická řada je divergentní.

V poznámce 31 jsme ukázali, že pro metody stejnoměrně spádových směrů platí $\|g_i\| \rightarrow 0$. Nyní dokážeme, že totéž platí pro striktní metody s lokálně omezeným krokem, jsou-li matice B_i , $i \in N$, stejnoměrně omezené [205]. Tato věta neplatí pro obecné metody s lokálně omezeným krokem, neboť vyžaduje platnost podmínky (T2c).

Věta 128. *Nechť $x_i \in R^n$, $i \in N$, je posloupnost generovaná striktní metodou s lokálně omezeným krokem takovou, že $\|B_i\| \leq \bar{B}$, $i \in N$. Nechť funkce $F : \mathcal{D} \rightarrow R$ splňuje předpoklady F1 a F3. Pak platí*

$$\lim_{i \rightarrow \infty} \|g_i\| = 0.$$

Důkaz V poznámce 207 jsme ukázali, že

$$\liminf_{i \rightarrow \infty} \|g_i\| = 0. \tag{604}$$

Předpokládejme navíc, že

$$\limsup_{i \rightarrow \infty} \|g_i\| > \varepsilon > 0.$$

Za tohoto předpokladu je množina N_2 nekonečná a obsahuje nekonečnou podmnožinu $\bar{N}_2 \subset N_2$ takovou, že $\|g_i\| \geq \varepsilon$, $i \in \bar{N}_2$ (kdyby N_2 byla konečná, existoval by podle (T2c) index $k \in N$ takový, že $x_i = x_k \forall i \geq k$, a podle (604) též $\|g_i\| = 0 \forall i \geq k$). Označme

$$\bar{N}_2 = \{k_1, k_2, k_3, \dots\}.$$

Jelikož posloupnost $F(x_{k_j})$, $j \in N$, je podle (T2) nerostoucí a podle předpokladu F1 zdola omezená, má tato posloupnost limitu. Existuje tedy index $m \in N$ takový, že

$$F(x_{k_j}) - F(x_{k_{j+1}}) < \rho \frac{\nu \varepsilon^2}{8\bar{\delta}^2} \min\left(\frac{1}{\bar{B}}, \frac{1}{\bar{G}}\right), \quad \forall j \geq m. \quad (605)$$

Nechť $j \geq m$ a l_j je největší index takový, že $k_j \leq l_j < k_{j+1}$, přičemž pro $k_j \leq l \leq l_j$ platí $\|g_l\| \geq \varepsilon/(2\bar{\delta})$ (takový index existuje, neboť pro $l = k_j \in \bar{N}_2$ platí $\|g_l\| \geq \varepsilon > \varepsilon/(2\bar{\delta})$). Pak lze podle (588) a (T1c) psát

$$F(x_l) - F(x_{l+1}) \geq -\rho Q_l(d_l) \geq \frac{\rho \nu}{2} \|g_l\| \min\left(\Delta_l, \frac{\|g_l\|}{\|B_l\|}\right) \geq \rho \frac{\nu \varepsilon}{4\bar{\delta}^2} \min\left(\|d_l\|, \frac{\varepsilon}{2\bar{B}}\right), \quad \forall k_j \leq l \leq l_j,$$

což spolu s (605) dává

$$\begin{aligned} \rho \frac{\nu \varepsilon^2}{8\bar{\delta}^2} \min\left(\frac{1}{\bar{B}}, \frac{1}{\bar{G}}\right) &> F(x_{k_j}) - F(x_{k_{j+1}}) \geq F(x_{k_j}) - F(x_{l_j+1}) \\ &= \sum_{l=k_j}^{l_j} (F(x_l) - F(x_{l+1})) \geq \rho \frac{\nu \varepsilon}{4\bar{\delta}^2} \sum_{l=k_j}^{l_j} \min\left(\|d_l\|, \frac{\varepsilon}{2\bar{B}}\right). \end{aligned}$$

Porovnáme-li obě strany této nerovnosti, vidíme, že případ, kdy $\|d_l\| \geq \varepsilon/(2\bar{B})$ nemůže pro $k_j \leq l \leq l_j$ nastat (v opačném případě by pravá strana nebyla menší než levá). Můžeme tedy psát

$$\sum_{l=k_j}^{l_j} \|d_l\| < \frac{\varepsilon}{2} \min\left(\frac{1}{\bar{B}}, \frac{1}{\bar{G}}\right) \leq \frac{\varepsilon}{2\bar{G}}.$$

Použijeme-li tuto nerovnost spolu s nerovností (16), dostaneme

$$\|g(x_{k_j}) - g(x_{l_j+1})\| \leq \bar{G} \|x_{k_j} - x_{l_j+1}\| \leq \bar{G} \sum_{l=k_j}^{l_j} \|d_l\| < \frac{\varepsilon}{2}.$$

Jelikož posloupnost \bar{N}_2 je nekonečná a platí (604), musí existovat index $j \geq m$ takový, že $l_j + 1 < k_{j+1}$ (a tedy $\|g_{l_j+1}\| < \varepsilon/2$). Pak podle toho co jsme dokázali platí

$$\|g(x_{k_j})\| \leq \|g(x_{l_j+1})\| + \|g(x_{k_j}) - g(x_{l_j+1})\| < \frac{\varepsilon}{2} + \frac{\varepsilon}{2} = \varepsilon,$$

což je ve sporu s předpokladem, že $\|g_{k_j}\| \geq \varepsilon \forall k_j \in \bar{N}_2$. □

V další části tohoto oddílu budeme předpokládat, že $x_i \rightarrow x^*$ a že bod $x^* \in R^n$ vyhovuje postačujícím podmínkám pro extrém (věta 4). Abychom nemuseli stále ověřovat, zda pro daný index $i \in N$ již platí $x_i \in \mathcal{B}(x^*, \varepsilon)$, nahradíme předpoklady věty 4 silnějšími předpoklady (F4) a (F5) s $\mathcal{D}_F(\bar{F}) \subset \mathcal{D} \subset \mathcal{D}_F$. Tím se formálně zjednoduší a zpřehlední většina důkazů aniž by došlo k újmě na obecnosti.

Poznámka 209. V následujících třech větách budeme potřebovat aby byla splněna podmínka

$$\Delta_{i+1} \leq \bar{\gamma} \|d_i\| \quad \forall i \in N_2, \quad (606)$$

kde $\bar{\gamma} \geq \gamma/\delta$. Tuto podmínku splníme tak, že položíme $\Delta_{i+1} = \bar{\gamma}\|d_i\|$, pokud v (T3b) vyjde $\Delta_{i+1} > \bar{\gamma}\|d_i\|$. Tento případ může nastat pouze tehdy, když $i \in N_1$, neboť pro $i \notin N_1$ platí $\|d_i\| \geq \delta\Delta_i$, takže z (T3b) plyne nerovnost $\Delta_{i+1} \leq \gamma\Delta_i \leq (\gamma/\delta)\|d_i\| \leq \bar{\gamma}\|d_i\|$. Můžeme se snadno přesvědčit, že po této úpravě zůstane zachována platnost obou vět o globální konvergenci i platnost věty 132 o superlineární konvergenci. Pouze věta 136, týkající se Newtonovy metody s kvazioptimálním lokálně omezeným krokem, tuto úpravu nepovoluje. Podmínku (606) potřebujeme k odvození nerovnosti (607).

Nejprve ukážeme, že jsou-li matice B_i , $i \in N$, dostatečně omezené (poznámka 208) a platí-li (F4), (F5) a (606), jsou tyto matice stejnoměrně omezené. To má význam při vyšetřování superlineární konvergence metod s proměnnou metrikou pro řídké úlohy (věta 250)).

Věta 129. *Nechť $x_i \in R^n$, $i \in N$, je posloupnost generovaná metodou s lokálně omezeným krokem, pro kterou platí (606). Nechť $x_i \rightarrow x^*$, kde $x^* \in R^n$ je stacionárním bodem funkce $F \in C^2 : \mathcal{D} \rightarrow R$, která vyhovuje předpokladům F4 a F5. Pak, jsou-li matice B_i , $i \in N$, dostatečně omezené, jsou stejnoměrně omezené a platí*

$$\sum_{i=1}^{\infty} \|d_i\| < \infty.$$

Důkaz (a) Nechť $k \in N_2$ a $l \in N_2$ jsou dva indexy takové že $j \notin N_2 \forall k < j < l$. Pak podle (T1), (T3) a (606) platí

$$\|d_j\| \leq \bar{\delta}\Delta_j \leq \bar{\beta}\bar{\delta}\|d_{j-1}\| \leq \dots \leq (\bar{\beta}\bar{\delta})^{j-k-1}\|d_{k+1}\| \leq \frac{1}{\bar{\beta}}(\bar{\beta}\bar{\delta})^{j-k}\Delta_{k+1} \leq \frac{\bar{\gamma}}{\bar{\beta}}(\bar{\beta}\bar{\delta})^{j-k}\|d_k\| \quad (607)$$

pro $k < j < l$, neboli

$$\sum_{j=k}^{l-1} \|d_j\| \leq \frac{\bar{\gamma}}{\bar{\beta}}\|d_k\| \sum_{j=k}^{l-1} (\bar{\beta}\bar{\delta})^{j-k} \leq \frac{\bar{\gamma}}{\bar{\beta}}\|d_k\| \sum_{j=k}^{\infty} (\bar{\beta}\bar{\delta})^{j-k} = \frac{\bar{\gamma}}{\bar{\beta}(1-\bar{\beta}\bar{\delta})}\|d_k\| \triangleq \bar{D}\|d_k\|,$$

takže pro libovolný index $i \in N$ platí

$$C_1 + \sum_{j=1}^i \bar{C}\|d_j\| \leq \bar{D}(C_1 + \sum_{j \in N_2}^{j \leq i} \bar{C}\|d_j\|) \quad (608)$$

(předpokládáme bez újmy na obecnosti, že množina N_2 obsahuje index $i = 1$).

(b) Nyní můžeme postupovat podobně jako v důkazu věty 16. Použijeme-li (T1) a (T2), dostaneme

$$\frac{F_i - F_{i+1}}{\|g_i\|} \geq -\frac{\rho}{\|g_i\|} \frac{Q_i(d_i)}{\|g_i\|} \geq \frac{\rho\nu}{2} \min\left(\Delta_i, \frac{\|g_i\|}{C_i}\right) \geq \frac{\rho\nu}{2\bar{\delta}} \min\left(\|d_i\|, \frac{\|g_i\|}{C_i}\right) \geq \frac{\rho\nu}{2\bar{\delta}} \frac{\|g_i\|\|d_i\|}{\|g_i\| + C_i\|d_i\|} \quad (609)$$

pro $i \in N_2$, neboť pro libovolná kladná čísla a, b platí $\min(a, b) \geq ab/(a+b)$. Dále podle (F4) platí

$$0 \geq F_{i+1} - F_i \geq d_i^T g_i + \frac{1}{2}G\|d_i\|^2 \geq -\|d_i\|\|g_i\| + \frac{1}{2}G\|d_i\|^2,$$

neboli

$$\|d_i\| \leq \frac{2}{G}\|g_i\| \quad (610)$$

pro $i \in N_2$ (bez újmy na obecnosti budeme předpokladat, že $G \leq C_1$, takže $G \leq C_i \forall i \in N_2$). Dosadíme-li tento vztah do (609) a použijeme-li (25), dostaneme

$$\begin{aligned} \frac{F_i - F_{i+1}}{\|g_i\|} &\geq \frac{\rho\nu}{2\bar{\delta}} \frac{G\|g_i\|\|d_i\|}{G\|g_i\| + 2C_i\|g_i\|} \geq \frac{\rho\nu G}{6\bar{\delta}} \frac{\|d_i\|}{C_i} \geq \frac{\rho\nu G}{6\bar{\delta}\bar{C}} \frac{\bar{C}\|d_i\|}{C_1 + \sum_{j=1}^i \bar{C}\|d_j\|} \\ &\geq \frac{\rho\nu G}{6\bar{\delta}\bar{C}\bar{D}} \frac{\bar{C}\|d_i\|}{C_1 + \sum_{j \in N_2}^{j \leq i} \bar{C}\|d_j\|} \end{aligned}$$

pro $i \in N_2$. Pak podobně jako v důkazu věty 16 platí

$$\frac{\rho \nu \underline{G}}{6\delta \overline{C} \overline{D}} \sum_{i \in N_2} \frac{\overline{C} \|d_i\|}{C_1 + \sum_{j \in N_2}^{j \leq i} \overline{C} \|d_j\|} \leq \sum_{i \in N_2} \frac{F_i - F_{i+1}}{\|g_i\|} \leq \sum_{i=1}^{\infty} \frac{F_i - F_{i+1}}{\|g_i\|} \leq \frac{\sqrt{2\overline{G}}}{\underline{G}} \sqrt{F_1 - F^*},$$

takže součet na levé straně je konečný, a podobně jako v důkazu věty 12 existuje číslo \underline{C} takové, že

$$C_k \leq C_1 + \sum_{j=1}^k \overline{C} \|d_j\| \leq \overline{D} (C_1 + \sum_{j \in N_2}^{j \leq k} \overline{C} \|d_j\|) \leq \frac{\overline{D} C_1}{\underline{C}}$$

pro $k \in N$, takže $\|B_k\| \leq C_k \leq \overline{B}$, kde $\overline{B} = \overline{D} C_1 / \underline{C}$. Z toho, že $C_1 + \sum_{j=1}^k \overline{C} \|d_j\| \leq \overline{B}$ pro $k \in N$ plyne nerovnost

$$\sum_{i=1}^{\infty} \|d_i\| < \infty.$$

□

Pro striktní metody s lokálně omezeným krokem platí silnější tvrzení.

Věta 130. (*lineární konvergence*). *Nechť $x_i \in R^n$, $i \in N$, je posloupnost generovaná striktní metodou s lokálně omezeným krokem, pro kterou platí (606). Nechť $x_i \rightarrow x^*$, kde $x^* \in R^n$ je stacionárním bodem funkce $F \in C^2 : \mathcal{D} \rightarrow R$, která vyhovuje předpokladům F4 a F5. Pak, jsou-li matice B_i , $i \in N$, stejnoměrně omezené, platí*

$$\sum_{i=1}^{\infty} \|x_i - x^*\| < \infty. \quad (611)$$

Důkaz (a) Dokážeme nejprve, že posloupnost x_i , $i \in N_2$, je lineárně konvergentní. Důkaz tohoto dílčího tvrzení je velmi podobný důkazu věty 17. Nechť $i \in N_2$. Podle poznámky 206 existuje index $k \leq i$ takový, že $\|d_i\| \geq \underline{c} \|g_k\| / M_k$. Jelikož posloupnost $F(x_i)$, $i \in N$, je nerostoucí, podle (44) a (50) platí

$$1 \geq \frac{F(x_i) - F(x^*)}{F(x_k) - F(x^*)} \geq \frac{\underline{G}^2 \|x_i - x^*\|^2}{2 \|g_k\|^2} \geq \frac{\underline{G}^2 \|g_i\|^2}{2 \overline{G}^2 \|g_k\|^2},$$

takže

$$\|d_i\| \geq \frac{\underline{c} \underline{G}}{\sqrt{2} \overline{G} M_k} \|g_i\| \geq \frac{\underline{c} \underline{G}}{\sqrt{2} \overline{G} M_i} \|g_i\|. \quad (612)$$

Jelikož $i \in N_2$, platí $\rho_i(d_i) \geq \rho$, což spolu s (T1c) a (50) dává

$$\begin{aligned} F_i - F_{i+1} &\geq \frac{\rho \nu}{2} \|g_i\|^2 \min \left(\frac{\underline{c} \underline{G}}{\sqrt{2} \delta \overline{G} M_i}, \frac{1}{M_i} \right) = \frac{\rho \nu \underline{c} \underline{G}}{2\sqrt{2} \delta \overline{G} M_i} \|g_i\|^2 \\ &\geq \frac{\rho \nu \underline{c} \underline{G}^2}{2\sqrt{2} \delta \overline{G} M_i} (F_i - F^*) \triangleq \frac{c}{M_i} (F_i - F^*), \end{aligned} \quad (613)$$

kde

$$0 < \frac{c}{M_i} = \frac{\rho \nu \underline{c} \underline{G}^2}{2\sqrt{2} \delta \overline{G} M_i} < \frac{\rho \nu \underline{G}^2}{4\sqrt{2} \delta \overline{G}^2} < 1,$$

neboť podle (594) platí

$$\underline{c} < \frac{\nu(1-\rho)\|B_1\|}{2\delta(\overline{G} + \|B_1\|)} \leq \frac{\nu(1-\rho)M_i}{2\delta \overline{G}} < \frac{M_i}{2\overline{G}}.$$

Nechť $N_2 = \{k_1, k_2, k_3, \dots\}$. Použijeme-li vztah (613), dostaneme

$$F_{k_{i+1}} - F^* \leq F_{k_i+1} - F^* \leq F_{k_{i+1}} - F_{k_i} + (F_{k_i} - F^*) \leq \left(1 - \frac{c}{M_{k_i}}\right) (F_{k_i} - F^*), \quad i \in N, \quad (614)$$

a jelikož $M_i \leq \bar{B}$, $i \in N$, můžeme psát

$$\sqrt{F_{k_{i+1}} - F^*} \leq q \sqrt{(F_{k_i} - F^*)}, \quad q = \sqrt{1 - \frac{c}{\bar{B}}},$$

což implikuje (podobně jako v důkazu věty 17), že posloupnost x_{k_i} , $i \in N$, konverguje k bodu x^* R-lineárně s kvocientem $0 < q < 1$. Podle poznámky 38 tedy platí

$$\sum_{i \in N_2} \|x_i - x^*\| < \infty.$$

(b) Ukážeme, že pokud

$$\|d_i\| \leq \frac{\underline{\nu}(1 - \underline{\rho})}{\bar{\delta}(\bar{G} + \bar{B})} \|g_i\|, \quad (615)$$

platí $\rho_i(d_i) \geq \underline{\rho}$, takže $i \in N_2$. Podmínku $\rho_i(d_i) \geq \underline{\rho}$ lze podle (588) zapsat ve tvaru

$$F_{i+1} - F_i - Q_i(d_i) \leq (\underline{\rho} - 1)Q_i(d_i).$$

Ale

$$F_{i+1} - F_i - Q_i(d_i) \leq d_i^T g_i + \frac{1}{2}\bar{G}\|d_i\|^2 - d_i^T g_i + \frac{1}{2}\bar{B}\|d_i\|^2 = \frac{1}{2}(\bar{G} + \bar{B})\|d_i\|^2$$

a podle (T1c) platí

$$(\underline{\rho} - 1)Q_i(d_i) \geq (1 - \underline{\rho})\frac{\underline{\nu}}{2}\|g_i\| \min\left(\frac{\|d_i\|}{\bar{\delta}}, \frac{\|g_i\|}{\bar{B}}\right),$$

takže podmínka $\rho_i(d_i) \geq \underline{\rho}$ je splněna, pokud

$$\frac{1}{2}(\bar{G} + \bar{B})\|d_i\|^2 \leq (1 - \underline{\rho})\frac{\underline{\nu}}{2}\|g_i\| \min\left(\frac{\|d_i\|}{\bar{\delta}}, \frac{\|g_i\|}{\bar{B}}\right).$$

Z (615) plyne, že $\|d_i\|/\bar{\delta} \leq \|d_i\| \leq \|g_i\|/\bar{B}$ (neboť $0 < \underline{\rho} < 1$, $0 < \underline{\nu} \leq 1$, $\bar{\delta} \geq 1$ a $\bar{G} \geq 0$), takže podmínka $\rho_i(d_i) \geq \underline{\rho}$ je splněna, pokud

$$\frac{1}{2}(\bar{G} + \bar{B})\|d_i\|^2 \leq \frac{(1 - \underline{\rho})\underline{\nu}}{2\bar{\delta}}\|g_i\|\|d_i\|.$$

Tato nerovnost opět plyne z (615).

(c) Nechť $k \in N_2$ a $l \in N_2$ jsou dva indexy takové že $j \notin N_2$ pro $k < j < l$. Pak platí (607), což spolu s (610) dává

$$\|d_j\| \leq \frac{2\bar{\gamma}}{\underline{G}\bar{\beta}}(\bar{\beta}\bar{\delta})^{j-k}\|g_k\| = \frac{2\bar{\gamma}}{\underline{G}\bar{\beta}}(\bar{\beta}\bar{\delta})^{j-k}\|g_j\|,$$

neboť podle (T2c) pro $k < j < l$ platí $x_j = x_k$ a tedy $\|x_j - x^*\| = \|x_k - x^*\|$ a $\|g_j\| = \|g_k\|$. Jelikož $\bar{\beta}\bar{\delta} < 1$, existuje číslo $m \in N$ takové, že

$$\frac{2\bar{\gamma}}{\underline{G}\bar{\beta}}(\bar{\beta}\bar{\delta})^m \leq \frac{(1 - \underline{\rho})\underline{\nu}}{\bar{\delta}(\bar{G} + \bar{B})}.$$

Musí tedy být $j - k \leq m$, takže

$$\sum_{i=1}^{\infty} \|x_i - x^*\| \leq m \sum_{i \in N_2} \|x_i - x^*\| < \infty.$$

□

Poznámka 210. Ve větě 130 můžeme podmínku stejnoměrné omezenosti matic B_i nahradit podmínkou jejich dostatečné omezenosti (plyne to z věty 129).

Podobně jako v případě metod spádových směrů lze zformulovat podmínky pro lokální konvergenci.

Věta 131. (Lokální konvergence) *Nechť bod $x^* \in R^n$ vyhovuje předpokladům věty 4 (postačujícím podmínkám pro lokální minimum). Uvažujme striktní metodu s lokálně omezeným krokem, pro kterou platí (606) takovou, že $\|B_i\| \leq C_i$, kde $C_1 \leq \bar{C}$ a $C_{i+1} \leq C_i(1 + O(\|e_i\|))$. Pak existuje číslo $\delta > 0$ takové, že pokud $\|e_1\| < \delta$, platí $x_i \rightarrow x^*$ a $\sum_{i=1}^{\infty} \|e_i\| < \infty$.*

Důkaz Protože bod $x^* \in R^n$ vyhovuje předpokladům věty 4, existuje číslo $\varepsilon > 0$ takové, že jsou splněny předpoklady F4* a F5* a tedy i předpoklady F4 a F5 s $\mathcal{D} = \mathcal{B}(x^*, \varepsilon)$ (poznámka 7).

(a) Předpokládejme, že $x_i \in \mathcal{B}(x^*, \varepsilon)$, $i \in N$. Ze vztahu $C_{i+1} \leq C_i(1 + O(\|e_i\|))$ a z nerovnosti (44) plyne existence konstanty $C > 0$ takové, že

$$C_{i+1} \leq C_i(1 + C\|e_i\|) \leq C_i \left(1 + C\sqrt{\frac{2}{G}}\sqrt{F_i - F^*} \right), \quad i \in N,$$

takže podle (42) pro libovolný index $l \in N$ platí

$$C_{l+1} \leq C_1 \prod_{j=1}^l \left(1 + C\sqrt{\frac{2}{G}}\sqrt{F_j - F^*} \right) \leq \bar{C} \exp \left(C\sqrt{\frac{2}{G}} \sum_{j=1}^l \sqrt{F_j - F^*} \right). \quad (616)$$

Nechť $N_2 = \{k_1, k_2, k_3, \dots\}$ (bez újmy na obecnosti předpokládáme, že $k_1 = 1$) a $k_i \leq l < k_{i+1}$. Jelikož $F_k = F_{k_j}$, pokud $j \in N$ a $k_j \leq k < k_{j+1}$, můžeme (616) zapsat ve tvaru

$$C_{l+1} \leq \bar{C} \exp \left(C\sqrt{\frac{2}{G}} \sum_{j=1}^i m_j \sqrt{F_{k_j} - F^*} \right), \quad (617)$$

kde $m_j = k_{j+1} - k_j$.

(b) Ukážeme, že bod x_1 lze volit tak, aby platilo $C_i \leq 2\bar{C} \forall i \in N$. Předpokládejme, že $C_j \leq 2\bar{C}$ pro $1 \leq j \leq l$, kde $k_i \leq l < k_{i+1}$ (podle předpokladu to platí pro $l = k_1 = 1$). Podle části (c) důkazu věty 130 musí platit $m_j \leq m$ pro $1 \leq j \leq i$, kde m je nejmenší číslo takové, že

$$\frac{2\bar{\gamma}}{G\bar{\beta}}(\bar{\beta}\bar{\delta})^m \leq \frac{(1-\rho)\underline{\nu}}{\bar{\delta}(G+2\bar{C})},$$

(neboť $k_{j+1} \in N_2$). Použijeme-li (614), můžeme pro $1 \leq j \leq i$ psát

$$\sqrt{F_{k_{j+1}} - F^*} \leq \sqrt{1 - \frac{c}{2\bar{C}}}\sqrt{F_{k_j} - F^*} \leq \left(1 - \frac{c}{4\bar{C}}\right)\sqrt{F_{k_j} - F^*},$$

neboť pro libovolné číslo $0 \leq a \leq 1$ platí $\sqrt{1-a} \leq 1-a/2$. Lze tedy psát

$$\sum_{j=1}^i \sqrt{F_{k_j} - F^*} \leq \sqrt{F_1 - F^*} \sum_{j=1}^i \left(1 - \frac{c}{4\bar{C}}\right)^{j-1} \leq \sqrt{F_1 - F^*} \sum_{j=1}^{\infty} \left(1 - \frac{c}{4\bar{C}}\right)^{j-1} = \frac{4\bar{C}}{c} \sqrt{F_1 - F^*}.$$

Dosadíme-li tento vztah do (617), dostaneme

$$C_{l+1} \leq \bar{C} \exp \left(mC\sqrt{\frac{2}{G}} \sum_{j=1}^i \sqrt{F_{k_j} - F^*} \right) \leq \bar{C} \exp \left(mC\sqrt{\frac{2}{G}} \frac{4\bar{C}}{c} \sqrt{F_1 - F^*} \right),$$

takže

$$\sqrt{F_1 - F^*} \leq \frac{c}{8mC\bar{C}}\sqrt{\frac{G}{2}} \Rightarrow \frac{4mC\bar{C}}{c}\sqrt{\frac{2}{G}}\sqrt{F_1 - F^*} \leq \frac{1}{2} \Rightarrow C_{l+1} \leq 2\bar{C} \quad (618)$$

(neboť $\exp(1/2) < 2$). Tím jsme provedli indukční krok a dokázali, že volba počátečního bodu, pro který platí první nerovnost v (618), implikuje nerovnosti $C_i \leq 2\bar{C}$, $i \in N$.

(c) Potřebujeme ještě, aby platilo $x_i \in \mathcal{B}(x^*, \varepsilon)$ (neboli $\|e_i\| < \varepsilon$) $\forall i \in N$. Jelikož posloupnost $F_i - F^*$, $i \in N$ je nerostoucí, lze to podle (44) zajistit volbou $\sqrt{F_1 - F^*} < \sqrt{G/2} \varepsilon$. Zvolíme-li

$$\delta = \sqrt{\frac{2}{G}} \min \left(\frac{c}{8\bar{C}C} \sqrt{\frac{G}{2}}, \sqrt{\frac{G}{2}} \varepsilon \right) = \sqrt{\frac{G}{8\bar{C}C}} \min \left(\frac{c}{8\bar{C}C}, \varepsilon \right) \quad (619)$$

a $x_1 \in \mathcal{B}(x^*, \delta)$, platí $x_i \in \mathcal{B}(x^*, \varepsilon)$ a podle (a) též $C_i \leq 2\bar{C} \forall i \in N$, takže podle poznámky 208 $x_i \rightarrow x^*$ a podle věty 130 je rychlost konvergence alespoň lineární (platí $\sum_{i=1}^{\infty} \|e_i\| < \infty$). \square

Poznámka 211. Podmínku $C_{i+1} \leq C_i(1 + O(\|e_i\|))$, $i \in N$, vystupující ve větě 131, lze nahradit existencí čísel $\bar{C} > 0$ a $C > 0$ takových, že platí (616).

Poznámka 212. Význam věty 131 spočívá v tom že metodu, která je lokálně konvergentní ale není globálně konvergentní, lze upravit (například pomocí restartů) tak, aby byla zaručena globální konvergence. Věta 131 pak říká, že dostaneme-li se do blízkosti minima, další restarty již nejsou nutné.

Nyní dokážeme větu o superlineární konvergenci, která má podobný charakter jako věta 20.

Věta 132. (*superlineární konvergence*). Nechť $x_i \in R^n$, $i \in N$, je posloupnost generovaná metodou s lokálně omezeným krokem takovou, že $\|B_i\| \leq \bar{B} \forall i \in N$. Nechť $x_i \rightarrow x^*$, kde $x^* \in R^n$ je stacionárním bodem funkce $F \in C^2 : \mathcal{D} \rightarrow R$, splňujícím postačující podmínky druhého řádu pro lokální minimum (matice $G^* = G(x^*)$ je pozitivně definitní). Nechť platí

$$\lim_{i \rightarrow \infty} \bar{w}_i = 0, \quad \lim_{i \rightarrow \infty} \frac{\|(B_i - G_i)d_i\|}{\|d_i\|} = 0. \quad (620)$$

Pak posloupnost x_i , $i \in N$, konverguje Q -superlineárně k bodu $x^* \in R^n$.

Důkaz (a) Nechť $0 < \underline{G} < \underline{\lambda}(G^*) \leq \bar{\lambda}(G^*) < \bar{G}$. Ukážeme, že existuje index $k_1 \in N$ a číslo $\underline{C} > 0$ tak, že pro $i \geq k_1$ platí

$$\|g_i\| \geq \frac{1}{2}\underline{G}\|d_i\| \quad (621)$$

a

$$-Q_i(d_i) \geq \frac{1}{2}\underline{C}\|d_i\|. \quad (622)$$

Označme $\vartheta_i = (B_i - G_i)d_i/\|d_i\|$. Pak platí

$$B_i d_i = G_i d_i + \vartheta_i \|d_i\|,$$

takže

$$\begin{aligned} \|B_i d_i\| &\leq \bar{\lambda}(G_i)\|d_i\| + \|\vartheta_i\|\|d_i\|, \\ d_i^T B_i d_i &\geq \underline{\lambda}(G_i)\|d_i\|^2 - \|\vartheta_i\|\|d_i\|^2 \end{aligned}$$

a jelikož $\|\vartheta_i\| \rightarrow 0$ (podle (620)) a $\underline{\lambda}(G_i) \rightarrow \underline{\lambda}(G^*) > \underline{G}$, $\bar{\lambda}(G_i) \rightarrow \bar{\lambda}(G^*) < \bar{G}$, existuje index $k_1 \in N$ takový, že $\|B_i d_i\| \leq \bar{G}\|d_i\|$ a $d_i^T B_i d_i \geq \underline{G}\|d_i\|^2 \forall i \geq k_1$. Z definice $Q_i(d_i)$ pak plyne

$$0 \geq Q_i(d_i) = g_i^T d_i + \frac{1}{2}d_i^T B_i d_i \geq \frac{1}{2}\underline{G}\|d_i\|^2 - \|g_i\|\|d_i\|,$$

což dává $\|g_i\| \geq (\underline{G}/2)\|d_i\| \forall i \geq k_1$. Použijeme-li (T1c), můžeme psát

$$-Q_i(d_i) \geq \frac{\nu}{2}\|g_i\| \min \left(\frac{\|d_i\|}{\delta}, \frac{\|g_i\|}{B} \right) \geq \frac{\nu \underline{G}}{4\delta} \min \left(1, \frac{\underline{G}}{2B} \right) \|d_i\|^2 \triangleq \frac{1}{2}\underline{C}\|d_i\|^2.$$

(b) Ukážeme, že existuje index $k_2 \geq k_1$ takový, že $i \in N_2 \forall i \geq k_2$. Podle věty 5 platí

$$F(x_i + d_i) - F(x_i) = d_i^T g_i + \frac{1}{2} d_i^T G_i d_i + o(\|d_i\|^2) = Q_i(d_i) + \frac{1}{2} d_i^T (G_i - B_i) d_i + o(\|d_i\|^2),$$

takže

$$\rho_i(d_i) = \frac{F(x_i + d_i) - F(x_i)}{Q_i(d_i)} = 1 + \frac{d_i^T (G_i - B_i) d_i + o(\|d_i\|^2)}{2Q_i(d_i)}.$$

Podle (622) však platí

$$\left| \frac{d_i^T (G_i - B_i) d_i + o(\|d_i\|^2)}{2Q_i(d_i)} \right| \leq \frac{1}{\underline{C}} \frac{\|\vartheta_i\| \|d_i\|^2 + o(\|d_i\|^2)}{\|d_i\|^2} \rightarrow 0,$$

neboť $\|\vartheta_i\| \rightarrow 0$. Platí tedy $\rho_i(d_i) \rightarrow 1$ a jelikož $\underline{\rho} < 1$, existuje index $k_2 \geq k_1$ takový, že $\rho_i(d_i) \geq \underline{\rho} \forall i \geq k_2$.

(c) Ukážeme, že existuje index $k \geq k_2$ takový, že $i \in N_1 \forall i \geq k$. Poznamenejme nejprve, že množina $N_1 \subset N$ je nekonečná. Kdyby tomu tak nebylo, existoval by index $k \geq k_2$ takový, že $i \notin N_1 \forall i \geq k$. Muselo by tedy platit $\|d_i\| \geq \delta \Delta_i \geq \delta \Delta_k \forall i \geq k$, neboť z (b) plyne, že $i \in N_2 \forall i \geq k \geq k_2$. To je však spor, neboť podle (621) $\|g_i\| \rightarrow 0$ implikuje $\|d_i\| \rightarrow 0$. Omezme se nyní pouze na indexy $i \geq k_2$, $i \in N_1$, a označme $\omega_i = \omega_i(d_i)$. Podle (620) platí $\|\omega_i\| \xrightarrow{N_1} 0$ a $\|\vartheta_i\| \xrightarrow{N_1} 0$, takže stejným způsobem jako v důkazu věty 20 se dá ukázat, že existuje index $k_3 \geq k_2$, $k_3 \in N_1$, takový, že pro $i \geq k_3$, $i \in N_1$ platí (63). Použijeme-li větu 5, můžeme pro $i \geq k_3$ psát

$$g_{i+1} = g(x_i + d_i) = g_i + G_i d_i + o(\|d_i\|),$$

neboť podle (b) $i \in N_2$ pokud $i \geq k_3 \geq k_2$. Označme

$$\lambda_i = \frac{g_{i+1} - g_i - B_i d_i}{\|g_i\|} = - \frac{\vartheta_i \|d_i\| + o(\|d_i\|)}{\|g_i\|}$$

(druhá rovnost platí pro $i \geq k_3$). Pak z (63) pro $i \geq k_3$, $i \in N_1$, plyne, že $\|\lambda_i\| \leq \|\vartheta_i\| + o(1) \xrightarrow{N_1} 0$. Jelikož zároveň $\|\omega_i\| \leq \bar{\omega}_i \xrightarrow{N_1} 0$, existuje index $k \geq k_3$, $k \in N_1$ takový, že $\|\lambda_i\| < (\underline{G}/\bar{G})/(2\delta)$ a $\|\omega_i\| < (\underline{G}/\bar{G})/(2\delta)$, pokud $i \geq k$, $i \in N_1$. Pak pro $i \geq k$, $i \in N_1$ dostaneme

$$\begin{aligned} \|d_{i+1}\| &\leq \frac{1}{\underline{G}} \|g_{i+1}\| \leq \frac{1}{\underline{G}} (\|g_{i+1} - g_i - B_i d_i\| + \|B_i d_i + g_i\|) \leq \\ &\leq \frac{\bar{G}}{\underline{G}} (\|\lambda_i\| + \|\omega_i\|) \|d_i\| < \left(\frac{1}{2\delta} + \frac{1}{2\delta} \right) \|d_i\| = \frac{1}{\delta} \|d_i\|. \end{aligned}$$

Jelikož podle (b) $i \in N_2$, pokud $i \geq k \geq k_2$, platí $\Delta_{i+1} \geq \Delta_i$, což dává

$$\|d_{i+1}\| < \|d_i\|/\delta \leq \Delta_i \leq \Delta_{i+1},$$

takže $i+1 \in N_1$. Pokračujeme-li takto dále, dostaneme $i \in N_1 \forall i \geq k$.

(d) Platí

$$\frac{\|g_{i+1}\|}{\|g_i\|} \leq \frac{\|g_{i+1} - g_i - B_i d_i\| + \|B_i d_i + g_i\|}{\|g_i\|} \leq \|\lambda_i\| + \|\omega_i\|,$$

což spolu s $\|\lambda_i\| \rightarrow 0$ a $\|\omega_i\| \rightarrow 0$ dává

$$\lim_{i \rightarrow \infty} \frac{\|x_{i+1} - x^*\|}{\|x_i - x^*\|} \leq \frac{\bar{G}}{\underline{G}} \lim_{i \rightarrow \infty} \frac{\|g_{i+1}\|}{\|g_i\|} = 0.$$

□

Poznámka 213. Ve větě 132 předpokládáme, že $\|B_i\| \leq \bar{B} \forall i \in N$. Je to nutné proto, že z (620) neplyne $\|B_i - G_i\| \rightarrow 0$, takže horní mez pro $\|B_i\|$ nelze odvodit z horní meze pro $\|G_i\|$. V případě Newtonovy metody, kdy $B_i = G_i$, nebo diferenční verze Newtonovy metody, kdy $\|B_i - G_i\| \leq \bar{\vartheta}$, můžeme tento předpoklad vypustit.

Poznámka 214. Pokud neplatí (620), ale veličiny ϑ_i a ω_i , $i \in N$, jsou velmi malé, lze nalézt stejný odhad asymptotické rychlosti konvergence jako ve větě 22. Nechť $\|\omega_i\| \leq \bar{\omega}$ a $\|\vartheta_i\| \leq \bar{\vartheta} \forall i \in N$. Z důkazu věty 132 plyne, že jsou-li hodnoty $\bar{\omega}$ a $\bar{\vartheta}$ dostatečně malé (příslušné nerovnosti nebudeme odvozovat), existuje index $k \in N$ takový, že $i \in N_1 \cap N_2$ pro $i \geq k$. Pak lze s použitím (71) psát

$$\begin{aligned} \lim_{i \rightarrow \infty} \frac{\|g_{i+1}\|}{\|g_i\|} &\leq \lim_{i \rightarrow \infty} \left(\frac{\|g(x_i + d_i) - g_i - G_i d_i\|}{\|g_i\|} + \frac{\|(B_i - G_i)d_i\|}{\|g_i\|} + \frac{\|B_i d_i + g_i\|}{\|g_i\|} \right) \\ &\leq \lim_{i \rightarrow \infty} \left(\frac{\|(B_i - G_i)d_i\| \|d_i\|}{\|d_i\| \|g_i\|} + \frac{\|B_i d_i + g_i\|}{\|g_i\|} \right) \leq \bar{\vartheta} \frac{1 + \bar{\omega}}{\underline{G} - \bar{\vartheta}} + \bar{\omega} = \frac{\bar{\omega} \bar{G} + \bar{\vartheta}}{\underline{G} - \bar{\vartheta}}, \end{aligned}$$

a stejným způsobem jako v části (d) důkazu věty 22 odvodíme, že posloupnost x_i , $i \in N$, konverguje lineárně k bodu $x^* \in R^n$ s asymptotickou rychlostí alespoň $(\bar{\omega} \bar{G} + \bar{\vartheta})/(\underline{G} - \bar{\vartheta})$.

5.2 Metody s optimálním lokálně omezeným krokem

Definice 41. Metody s optimálním lokálně omezeným krokem používají směrový vektor

$$d_i^* = \arg \min_{\|d\| \leq \Delta_i} Q_i(d), \quad (623)$$

přičemž $\|d_i^*\| = \Delta_i$, pokud toto minimum není jediné.

Vektor d_i^* určený podle (623) je nejlepším možným lokálně omezeným krokem, neboť je globálním minimem kvadratické funkce $Q_i(d)$ v oblasti určené nerovností $\|d\| \leq \Delta_i$. Abychom ukázali vlastnosti tohoto řešení, budeme se nejprve zabývat řešením jednorozměrné úlohy

$$d_i(\alpha^*) = \arg \min_{\|d_i(\alpha)\| \leq \Delta_i} Q_i(d_i(\alpha)), \quad (624)$$

kde $d_i(\alpha) = -\alpha g_i$.

Lemma 58. Směrový vektor $d_i(\alpha^*) \in R^n$ určený podle (624), který lze vyjádřit ve tvaru

$$d_i(\alpha^*) = -\frac{g_i^T g_i}{g_i^T B_i g_i} g_i, \quad g_i^T B_i g_i \geq \frac{\|g_i\|^3}{\Delta_i}, \quad (625)$$

$$d_i(\alpha^*) = -\frac{\Delta_i}{\|g_i\|} g_i, \quad g_i^T B_i g_i < \frac{\|g_i\|^3}{\Delta_i}, \quad (626)$$

vyhovuje podmínce (T1c) s $\underline{\nu} = 1$.

Důkaz (a) Pokud $g_i^T B_i g_i \geq \|g_i\|^3/\Delta_i$, je funkce $Q_i(d(\alpha)) = (1/2)\alpha^2 g_i^T B_i g_i - \alpha g_i^T g_i$ ryze konvexní, nabývá svého minima pro $\alpha^* = g_i^T g_i / g_i^T B_i g_i$ a platí

$$\|d_i(\alpha^*)\| = \frac{\|g_i\|^3}{g_i^T B_i g_i} \leq \Delta_i,$$

takže vektor $d_i(\alpha^*)$ je řešením úlohy (624). Navíc platí

$$-Q_i(d_i(\alpha^*)) = \frac{(g_i^T g_i)^2}{g_i^T B_i g_i} - \frac{1}{2} \frac{(g_i^T g_i)^2 g_i^T B_i g_i}{(g_i^T B_i g_i)^2} = \frac{1}{2} \frac{(g_i^T g_i)^2}{g_i^T B_i g_i} \geq \frac{1}{2} \frac{\|g_i\|^2}{\|B_i\|}.$$

(b) Pokud $g_i^T B_i g_i < \|g_i\|^3 / \Delta_i$, je $Q'_i(d(\alpha)) = \alpha g_i^T B_i g_i - g_i^T g_i < 0$ pro $\alpha \leq \alpha^* = \Delta_i / \|g_i\|$, neboť buď $g_i^T B_i g_i \leq 0$ nebo $Q'_i(d(\alpha)) \leq Q'_i(d_i(\alpha^*)) = (\Delta_i / \|g_i\|) g_i^T B_i g_i - g_i^T g_i < 0$. Jelikož $\|d_i(\alpha^*)\| = \Delta_i$, je vektor $d_i(\alpha^*)$ řešením úlohy (624) a platí

$$-Q_i(d_i(\alpha^*)) = \Delta_i \|g_i\| - \frac{1}{2} \frac{\Delta_i^2}{\|g_i\|^2} g_i^T B_i g_i > \Delta_i \|g_i\| - \frac{1}{2} \Delta_i \|g_i\| = \frac{1}{2} \Delta_i \|g_i\|.$$

□

Poznámka 215. Lemma 58 zdůvodňuje volbu podmínky (T1c), neboť ukazuje, že lze najít vektor d_i , který této podmínce vyhovuje. Vektor $d_i(\alpha^*)$, který je řešením úlohy (624), se nazývá Cauchyovým krokem. Podmínku (T1c) lze nahradit podmínkou $Q_i(d_i) \leq \nu Q_i(d_i(\alpha^*))$. Poznamenejme, že vektor $d_i(\alpha^*)$ nesplňuje podmínku (T1b), takže ho nelze použít v metodách s lokálně omezeným krokem. Je však možné ho využít způsobem, který je popsán v oddílu 6.2.

Věta 133. Směrový vektor $d_i^* \in R^n$ určený podle (623) vyhovuje podmínkám (T1) s $\underline{\delta} = 1$, $\bar{\delta} = 1$, $\bar{\omega} = 0$ a $\nu = 1$.

Důkaz (a) Podmínka (T1a) je přímo součástí podmínky (623). Předpokládejme, že $d_i^* \in R^n$ je řešením úlohy (623), přičemž $\|d_i^*\| < \Delta_i$. Pak nutně $Q_i(d)$ je ryze konvexní funkce a $B_i d_i^* + g_i = 0$, takže $\omega_i(d_i^*) = 0$

$$-Q_i(d_i^*) = g_i^T B_i^{-1} g_i - \frac{1}{2} g_i^T B_i^{-1} g_i = \frac{1}{2} g_i^T B_i^{-1} g_i \geq \frac{1}{2} \frac{\|g_i\|^2}{\|B_i\|}.$$

(b) Nechť $\|d_i^*\| = \Delta_i$. Podle (623) musí být $Q_i(d_i^*) \leq Q_i(d_i(\alpha^*))$, takže nutně

$$-Q_i(d_i^*) \geq -Q_i(d_i(\alpha^*)) \geq \frac{1}{2} \|g_i\| \min \left(\Delta_i, \frac{\|g_i\|}{\|B_i\|} \right).$$

□

Nyní uvedeme důležitou větu, která charakterizuje řešení úlohy (623).

Věta 134. Vektor $d_i^* \in R^n$ je řešením úlohy (623) právě tehdy, když $\|d_i^*\| \leq \Delta_i$ a když existuje číslo $\lambda_i^* \geq 0$ takové, že matice $B_i + \lambda_i^* I$ je pozitivně semidefinitní a platí $(B_i + \lambda_i^* I) d_i^* + g_i = 0$ a $(\|d_i^*\| - \Delta_i) \lambda_i^* = 0$.

Důkaz (a) Nejprve dokážeme nutnost. Jestliže $\|d_i^*\| < \Delta_i$, pak nutně $B_i d_i^* + g_i = 0$ a $(\|d_i^*\| - \Delta_i) \neq 0$ a funkce $Q_i(d)$ je konvexní, takže matice B_i je pozitivně semidefinitní. Jsou tedy splněny dokazované podmínky s $\lambda_i^* = 0$. Jestliže $\|d_i^*\| = \Delta_i$ musí být splněny Karushovy-Kuhnovy-Tuckerovy podmínky $(B_i + \lambda_i^* I) d_i^* + g_i = 0$ a $(\|d_i^*\| - \Delta_i) \lambda_i^* = 0$, kde $\lambda_i^* \geq 0$ (tvrzení 4). Zbývá dokázat pozitivní semidefinitnost matice $B_i + \lambda_i^* I$. Pro libovolný vektor $d \in R^n$ takový, že $\|d\| = \Delta_i$, platí

$$\begin{aligned} Q_i(d) - Q_i(d_i^*) &= g_i^T (d - d_i^*) + \frac{1}{2} d^T B_i d - \frac{1}{2} (d_i^*)^T B_i d_i^* \\ &= (d_i^*)^T (B_i + \lambda_i^* I) (d_i^* - d) + \frac{1}{2} d^T B_i d - \frac{1}{2} (d_i^*)^T B_i d_i^* \\ &= \frac{1}{2} (d_i^* - d)^T (B_i + \lambda_i^* I) (d_i^* - d) + \frac{1}{2} \lambda_i^* ((d_i^*)^T d_i^* - d^T d) \\ &= \frac{1}{2} (d_i^* - d)^T (B_i + \lambda_i^* I) (d_i^* - d) \geq 0. \end{aligned}$$

Jelikož oba vektory d a d_i^* leží na kouli o poloměru Δ_i , může se vektor $v = \pm(d - d_i^*) / \|d - d_i^*\|$, kde $d \neq d_i^*$, rovnat libovolnému vektoru na jednotkové kouli, s výjimkou vektorů kolmých k d_i^* , a platí pro něj $v^T (B_i + \lambda_i^* I) v \geq 0$. Nechť $v \in R^n$, $\|v\| = 1$ a $v^T d_i^* = 0$. Pak existuje posloupnost $v_i \in R^n$, $\|v_i\| = 1$, $v_i^T d_i^* \neq 0$, $i \in N$ taková, že $v_i \rightarrow v$, takže $v^T (B_i + \lambda_i^* I) v = \lim_{i \rightarrow \infty} v_i^T (B_i + \lambda_i^* I) v_i \geq 0$. Platí tedy $v^T (B_i + \lambda_i^* I) v \geq 0 \forall v \in R^n$, takže matice $B_i + \lambda_i^* I$ je pozitivně semidefinitní.

(b) Nyní dokážeme postačitelost. Jestliže $\|d_i^*\| < \Delta_i$, je funkce $Q_i(d)$ konvexní (matice $B_i + \lambda_i^* I$ je pro $\lambda_i^* = 0$ pozitivně semidefinitní), takže nutné podmínky jsou zároveň postačujícími podmínkami. Jestliže $\|d_i^*\| = \Delta_i$, pak dokazované podmínky implikují (tak jako v (a)), že

$$\begin{aligned} Q_i(d) - Q_i(d_i^*) &= g_i^T(d - d_i^*) + \frac{1}{2}d^T B_i d - \frac{1}{2}(d_i^*)^T B_i d_i^* \\ &= \frac{1}{2}(d_i^* - d)^T (B_i + \lambda_i^* I)(d_i^* - d) + \frac{1}{2}\lambda_i^* ((d_i^*)^T d_i^* - d^T d) \geq \\ &\geq \frac{1}{2}(d_i^* - d)^T (B_i + \lambda_i^* I)(d_i^* - d) \geq 0 \end{aligned}$$

pro všechny vektory $d \in R^n$ takové, že $\|d\| \leq \|d_i^*\| = \Delta_i$. \square

Některé dobré vlastnosti metod s optimálním lokálně omezeným krokem zůstanou zachovány i když řešíme úlohu (623) pouze přibližně. Proto zavádíme pojem kvazioptimálních metod s lokálně omezeným krokem.

Definice 42. *Metody s kvazioptimálním lokálně omezeným krokem používají místo podmínky (T1c) podmínku*

$$Q_i(d_i) \leq \underline{\nu} Q_i(d_i^*) \quad (627)$$

s $0 < \underline{\nu} \leq 1$, kde vektor d_i^* je řešením úlohy (623).

Poznámka 216. Podle definice 42 a věty 133 splňuje metoda s kvazioptimálním lokálně omezeným krokem podmínku (T1c) (s konstantou $\underline{\nu}$ vystupující v (627)).

5.3 Newtonova metoda s lokálně omezeným krokem

Newtonova metoda používá matice $B_i = G(x_i)$, $i \in N$, takže je-li splněn předpoklad F4, můžeme psát $\|B_i\| = \|G(x_i)\| \leq \bar{G}$, $i \in N$.

Věta 135. *Nechť funkce $F : \mathcal{D} \rightarrow R$ splňuje předpoklady F1 a F4. Pak Newtonova metoda realizovaná jako metoda s lokálně omezeným krokem je globálně konvergentní. Je-li navíc splněn předpoklad F5 a platí-li $x_i \rightarrow x^*$ a $\omega_i(d_i) \rightarrow 0$, je rychlost konvergence Q -superlineární.*

Důkaz Globální konvergence plyne bezprostředně z věty 127 (platí $\|B_i\| \leq \bar{G}$, $i \in N$). Superlineární konvergence plyne z toho, že $B_i = G_i$, takže

$$\frac{\|(B_i - G_i)d_i\|}{\|d_i\|} \leq \|B_i - G_i\| = 0,$$

což spolu s $\omega_i(d_i) \rightarrow 0$ implikuje Q -superlineární konvergenci (věta 132). \square

Nejpoužívanější jsou tyto realizace Newtonovy metody.

- (a) Nepřesná Newtonova metoda (kdy $\omega_i(d_i) > 0$). Jestliže platí (F4)–(F5) a $\omega_i(d_i) \rightarrow 0$, je tato realizace Q -superlineárně konvergentní. Soustava $B_i d_i + g_i = 0$ se řeší nepřesně metodou sdružených gradientů, což je výhodné zejména pro rozsáhlé řídké úlohy, neboť je obvykle zapotřebí méně než $O(n^3)$ operací na iteraci.
- (b) Newtonova metoda s kvazioptimálním lokálně omezeným krokem. Pro tuto realizaci platí obzvláště silné tvrzení.

Věta 136. *Nechť x_i , $i \in N$, je posloupnost určená Newtonovou metodou s kvazioptimálním lokálně omezeným krokem. Nechť funkce $F : \mathcal{D} \rightarrow R$ splňuje předpoklady F1, F2 a F4. Pak existuje hromadný bod $x^* \in R^n$ posloupnosti x_i , $i \in N$, takový, že $g(x^*) = 0$ a $G(x^*) \succeq 0$. Jestliže bod $x^* \in R^n$ vyhovuje postačujícím podmínkám pro extrém ($g(x^*) = 0$ a $G(x^*) \succ 0$), je $x^* \in R^n$ jediným hromadným bodem posloupnosti x_i , $i \in N$, a posloupnost x_i , $i \in N$, konverguje Q -superlineárně k bodu $x^* \in R^n$.*

Důkaz (a) Nejprve dokážeme existenci hromadného bodu posloupnosti x_i , $i \in N$, splňujícího nutné podmínky pro extrém. Mohou nastat dva případy. Buď

$$\liminf_{i \rightarrow \infty} \Delta_i = 0$$

nebo

$$\liminf_{i \rightarrow \infty} \Delta_i > 0.$$

V prvním případě existuje podposloupnost x_i , $i \in M \subset N$, taková, že

$$\Delta_i \rightarrow 0 \quad \text{a} \quad i \notin N_2 \quad \forall i \in M \quad (628)$$

(proto nelze akceptovat podmínku (606)). Ve druhém případě existuje podposloupnost x_i , $i \in M \subset N$, taková, že

$$\Delta_i \geq \underline{\Delta} \quad \text{a} \quad i \in N_2 \quad \forall i \in M, \quad (629)$$

kde $\underline{\Delta} > 0$ (jelikož se tyto případy vylučují, budeme v obou případech používat stejnou indexovou množinu M). Vzhledem k tomu, že platí (F2), lze podposloupnost x_i , $i \in M$, vybrat tak, že $x_i \xrightarrow{M} x^*$ (existuje jediný hromadný bod posloupnosti x_i , $i \in M$). Z předpokladu $F \in C^2$ plyne, že $g_i \xrightarrow{M} g^* = g(x^*)$ a $G_i \xrightarrow{M} G^* = G(x^*)$.

(b) Předpokládejme, že platí (628) a $g^* \neq 0$. Pak existuje index $k_1 \in M$ takový, že $\|g_i\| \geq \|g^*\|/2$, pokud $i \in M$, $i \geq k_1$. Jelikož $\Delta_i \xrightarrow{M} 0$, existuje index $k_2 \in M$ takový, že $\Delta_i \leq \|g^*\|/(2\bar{G})$, pokud $i \in M$, $i \geq k_2$. Nechť $k = \max(k_1, k_2)$. Pak podle (T1a) a (T1c) platí

$$|Q_i(d_i)| \geq \frac{\nu}{2} \|g_i\| \min \left(\Delta_i, \frac{\|g_i\|}{\|G_i\|} \right) \geq \frac{\nu}{4} \|g^*\| \Delta_i \geq \frac{\nu \|g^*\|}{4\bar{\delta}} \|d_i\| \quad \forall i \in M, i \geq k,$$

což s použitím věty 5 dává

$$|\rho_i(d_i) - 1| = \left| \frac{F(x_i + d_i) - F(x_i)}{Q_i(d_i)} - 1 \right| = \frac{o(\|d_i\|^2)}{|Q_i(d_i)|} = o(\|d_i\|) \rightarrow 0.$$

To je však ve sporu s předpokladem, že $i \notin N_2$.

(c) Předpokládejme, že platí (628) a matice G^* není pozitivně semidefinitní. Pak existuje index $k \in M$ takový, že $\underline{\lambda}_i \leq \underline{\lambda}^*/2 < 0$, pokud $i \in M$, $i \geq k$ (zde $\underline{\lambda}_i = \underline{\lambda}(G_i)$ a $\underline{\lambda}^* = \underline{\lambda}(G^*)$ jsou nejmenší vlastní čísla uvedených matic). Nechť v_i je vlastní vektor matice G_i příslušný vlastnímu číslu $\underline{\lambda}_i$ takový, že $v_i^T g_i \leq 0$ a $\|v_i\| = \Delta_i$. Pak podle (627) a (623) platí

$$|Q_i(d_i)| \geq \nu |Q_i(d_i^*)| \geq \nu |Q_i(v_i)| = -\nu (v_i^T g_i + \frac{1}{2} v_i^T G_i v_i) \geq -\frac{\nu}{2} \underline{\lambda}_i \Delta_i^2 \geq \frac{\nu}{4\bar{\delta}} |\underline{\lambda}^*| \|d_i\|^2 \quad \forall i \in M, i \geq k,$$

takže podobně jako v části (b) dostaneme

$$|\rho_i(d_i) - 1| = \frac{o(\|d_i\|^2)}{|Q_i(d_i)|} = o(1) \rightarrow 0,$$

což odporuje předpokladu, že $i \notin N_2$.

(d) Předpokládejme, že platí (629). Použijeme-li (F1), dostaneme

$$F(x_1) - \underline{F} \geq \sum_{i=1}^{\infty} (F(x_i) - F(x_{i+1})) \geq \sum_{i \in M} (F(x_i) - F(x_i + d_i)),$$

takže $F(x_i) - F(x_i + d_i) \xrightarrow{M} 0$ a jelikož $M \subset N_2$, také $Q_i(d_i) \xrightarrow{M} 0$. Nechť

$$d^* = \arg \min_{\|d\| \leq \underline{\Delta}/2} Q^*(d), \quad (630)$$

kde

$$Q^*(d) = d^T g(x^*) + \frac{1}{2} d^T G(x^*) d.$$

Jelikož $x_i \xrightarrow{M} x^*$, existuje index $k \in M$ takový, že $\|x_i - x^*\| \leq \underline{\Delta}/2$, pokud $i \in M$, $i \geq k$. Platí tedy $\|x^* + d^* - x_i\| \leq \|x_i - x^*\| + \|d^*\| \leq \underline{\Delta}$, takže

$$Q_i(d_i) \leq \underline{\nu} Q_i(d_i^*) \leq \underline{\nu} Q_i(x^* + d^* - x_i) \quad \forall i \in M, i \geq k.$$

Jelikož $x_i \xrightarrow{M} x^*$, $g_i \xrightarrow{M} g^*$ a $G_i \xrightarrow{M} G^*$, platí $Q_i(x^* + d^* - x_i) \xrightarrow{M} Q^*(d^*)$, což spolu s $Q_i(d_i) \xrightarrow{M} 0$ a předchozí nerovností dává $Q^*(d^*) = 0$ (připomeňme, že všechny výrazy v této nerovnosti jsou nekladné). Vektor $d^* = 0$ je tedy řešením úlohy (630), což je možné pouze tehdy, pokud $g(x^*) = 0$ a $G(x^*) \succeq 0$.

(e) Nechť $g(x^*) = 0$ a $G(x^*) \succ 0$. Pak podle poznámky 11 a předpokladu F4* existuje konstanta \underline{G} a číslo ε , tak, že $v^T G(x) v \geq \underline{G} \|v\|^2$, kdykoliv $x \in \mathcal{B}(x^*, \varepsilon)$ (můžeme volit $\underline{G} = \lambda^*/2$, kde $\lambda^* > 0$ je nejmenší vlastní číslo matice $G(x^*)$). Nechť $x_i, i \in M$, je posloupnost definovaná v části (a) (buď (628) nebo (629)). Jelikož $x_i \rightarrow x^*$, musí od určitého indexu platit $x_i \in \mathcal{B}(x^*, \varepsilon)$. Abychom formálně zjednodušili některé úvahy, budeme bez újmy na obecnosti předpokládat, že to platí již od prvního indexu, čili že pro $i \in M$ je splněn předpoklad F4. Podle (F4) platí $d_i^T G_i d_i \geq \underline{G} \|d_i\|^2 \quad \forall i \in M$, což dává

$$0 \geq Q_i(d_i) = d_i^T g_i + \frac{1}{2} d_i^T G_i d_i \geq -\|d_i\| \|g_i\| + \frac{1}{2} \underline{G} \|d_i\|^2,$$

takže $\|g_i\| \geq (\underline{G}/2) \|d_i\| \quad \forall i \in M$, a po dosazení do (T1c) dostaneme

$$|Q_i(d_i)| \geq \frac{\underline{\nu} \underline{G}^2}{8\delta \underline{G}} \|d_i\|^2.$$

Stejně jako v části (c) tedy platí

$$|\rho_i(d_i) - 1| = \frac{o(\|d_i\|^2)}{|Q_i(d_i)|} = o(1) \rightarrow 0,$$

takže existuje index $k_1 \in M$ takový, že $i \in N_2$, pokud $i \in M$, $i \geq k_1$. Tím jsme eliminovali případ (628).

(f) Nechť $g(x^*) = 0$ a $G(x^*) \succ 0$ a nechť platí (629). Jelikož $\|g_i\| \geq (\underline{G}/2) \|d_i\|$ a $\|g_i\| \rightarrow 0$, platí $\|d_i\| \rightarrow 0$. Existuje tedy index $k_2 \in M$ takový, že $\|d_i\| < \min(\varepsilon/2, \delta \underline{\Delta})$, pokud $i \in M$, $i \geq k_2$. Pro $i \in M$, $i \geq \max(k_1, k_2)$, tedy platí $i \in N_1 \cap N_2$ a použijeme-li větu 5 a (T1b) s $\bar{\omega} = 0$, můžeme psát $g_{i+1} = g_i + G_i d_i + o(1) \|d_i\| = o(1) \|d_i\|$. Jelikož $o(1) \rightarrow 0$, existuje index $k \geq \max(k_1, k_2)$, takový, že

$$\|g_{i+1}\| < \frac{\underline{G}^2}{2\underline{G}} \|d_i\|,$$

pokud $i \in M$, $i \geq k$. Pro $i \in M$, $i \geq k$ tedy platí

$$\|d_{i+1}\| \leq \frac{2}{\underline{G}} \|g_{i+1}\| < \frac{\underline{G}}{\underline{G}} \|d_i\| \leq \|d_i\|$$

a

$$\|e_{i+1}\| \leq \frac{1}{\underline{G}} \|g_{i+1}\| < \frac{\underline{G}}{2\underline{G}} \|d_i\| \leq \frac{1}{\underline{G}} \|g_i\| \leq \|e_i\|,$$

(používáme vztahy (45) a (46) z důkazu věty 14) takže z $x_i \xrightarrow{M} x^*$ plyne $x_{i+1} \xrightarrow{M} x^*$ a přidáme-li $i+1$ do M , platí opět (629). Takto lze postupovat indukcí, čili lze předpokládat, že pro libovolný index $i \in N$, $i \geq k$ platí $i \in M$. Vektor $x^* \in R^n$ je tedy jediným hromadným bodem posloupnosti $x_i, i \in N$.

(g) Superlineární konvergence plyne ze vztahu

$$\|e_{i+1}\| \leq \frac{1}{G} \|g_{i+1}\| = o(1) \|d_i\| = o(1) \|g_i\| = o(1) \|e_i\|,$$

který jsme poněkud podrobněji použili v části (f). \square

Přestože Newtonova metoda, realizovaná jako metoda s optimálním lokálně omezeným krokem, má vynikající konvergenční vlastnosti, nelze ji doporučit pro řešení úloh s hustými Hessovými maticemi, kdy je zapotřebí příliš mnoho operací pro výpočet druhých derivací a pro opakované řešení soustavy lineárních rovnic. Newtonova metoda je však velmi vhodná pro řešení rozsáhlých úloh s řídkými Hessovými maticemi jak je ukázáno v kapitole 10.

Jednou z nevýhod Newtonovy metody je nutnost použití druhých derivací minimalizované funkce. Druhé derivace se buď zadávají analyticky, nebo se určují pomocí automatického či numerického derivování. Při použití numerického derivování je Hessova matice určena nepřesně. Pro $i \in N$ neplatí $B_i = G_i$, ale pouze $\|B_i - G_i\| \leq \bar{\vartheta}$, kde horní odhad pro chybu $\bar{\vartheta} \geq 0$ udává následující věta.

Věta 137. *Nechť je splněn předpoklad F6 a nechť*

$$Be_j = \frac{g(x + \delta e_j) - g(x)}{\delta} \quad (631)$$

pro $1 \leq j \leq n$, kde e_j , $1 \leq j \leq n$, jsou sloupce jednotkové matice řádu n . Pak platí

$$\|B - G(x)\| \leq \frac{1}{2} \bar{L} \sqrt{n} \delta. \quad (632)$$

Důkaz Použijeme-li větu o střední hodnotě (tvrzení 3), dostaneme

$$g(x + \delta e_j) = g(x) + G(x) \delta e_j + \int_0^1 (G(x + \tau \delta e_j) - G(x)) \delta e_j d\tau,$$

takže podle F6 platí

$$\begin{aligned} \|(B - G(x))e_j\| &= \left\| \frac{g(x + \delta e_j) - g(x)}{\delta} - G(x)e_j \right\| \leq \frac{1}{\delta} \left\| \int_0^1 (G(x + \tau \delta e_j) - G(x)) \delta e_j d\tau \right\| \\ &\leq \frac{1}{2\delta} \bar{L} \delta^2 \|e_j\|^2 = \frac{1}{2} \bar{L} \delta. \end{aligned}$$

Nechť $d \in R^n$ je libovolný vektor s jednotkovou normou. Pak lze psát

$$\begin{aligned} \|(B - G(x))d\| &= \left\| \sum_{j=1}^n (B - G(x))e_j e_j^T d \right\| \leq \sum_{j=1}^n |e_j^T d| \|(B - G(x))e_j\| \leq \frac{1}{2} \bar{L} \delta \sum_{j=1}^n |e_j^T d| \\ &\leq \frac{1}{2} \bar{L} \sqrt{n} \delta \|d\| = \frac{1}{2} \bar{L} \sqrt{n} \delta \end{aligned}$$

a jelikož

$$\|B - G(x)\| = \max_{\|d\|=1} \|(B - G(x))d\|,$$

platí (632). \square

Poznámka 217. Jsou-li splněny předpoklady F5, F6 a je-li matice B určena podle vzorce (631), kde

$$\delta < \frac{(1 - \bar{\omega})G}{\bar{L}\sqrt{n}} \quad (633)$$

a $0 \leq \bar{\omega} < 1$, platí podle (632) $\|B - G(x)\| \leq \bar{\vartheta}$, kde

$$\bar{\vartheta} \leq \frac{1}{2} \bar{L} \sqrt{n} \delta < \frac{(1 - \bar{\omega})G}{2}.$$

Navíc podle věty 21 $\|Bd + g\| \leq \bar{\omega}$ implikuje $\|Gd + g\| \leq \bar{\omega}'$, kde $\bar{\omega}' = (\bar{\omega}G + \bar{\vartheta})/(\underline{J} - \bar{\vartheta}) < 1$.

5.4 Metody s proměnnou metrikou s lokálně omezeným krokem

Metody s proměnnou metrikou je výhodné realizovat jako metody spádových směrů. Má to několik důvodů.

- (1) Aproximace inverzní Hessovy matice získané metodami s proměnnou metrikou jsou pozitivně definitní a obvykle dobře podmíněné, takže tyto metody dobře konvergují a není nutné používat složitější realizace s lokálně omezeným krokem.
- (2) Metody s spádových směrů používají směrové vektory $d = -H_i g_i$, $i \in N$, zatímco metody s lokálně omezeným krokem vyžadují řešení soustav lineárních rovnic $B_i d_i + g_i = 0$, $i \in N$. I když lze použít a aktualizovat Choleského rozklad $B_i = L_i D_i L_i^T$ (což vyžaduje $O(n^2)$ aritmetických operací), spotřebují metody s lokálně omezeným krokem větší počet aritmetických operací a výpočet je pomalejší.
- (3) Metody spádových směrů používají směrové vektory $d_i = -H_i g_i$, $i \in N$, což je využito v důkazu věty 110. V případě metod s lokálně omezeným krokem platí $B_i d_i + g_i = 0$ pouze tehdy, když $i \in N_1$. Nelze tedy použít stejný postup jako v důkazu věty 110 a i když metody s lokálně omezeným krokem konvergují za slabších předpokladů kladených na matice B_i , $i \in N$, nejsou tyto předpoklady obecně splněny pro všechny metody s proměnnou metrikou z Broydenovy třídy.

Přesto má význam se metodami s proměnnou metrikou s lokálně omezeným krokem zabývat, neboť je lze úspěšně kombinovat s Gaussovou-Newtonovou metodou, kterou není vhodné realizovat jako metodu spádových směrů (oddíl 8.2)

Metody s proměnnou metrikou s lokálně omezeným krokem lze realizovat dvojím způsobem.

- (1) Matice B_i , $i \in N$, se aktualizují pouze tehdy, když $x_{i+1} \neq x_i$. Pak $s_i = x_{i+1} - x_i$ a $y_i = g_{i+1} - g_i$. Pokud $x_{i+1} = x_i$, pokládáme $B_{i+1} = B_i$.
- (2) Matice B_i , $i \in N$, se vždy aktualizují. Pokud $x_{i+1} \neq x_i$, pokládáme $s_i = x_{i+1} - x_i$ a $y_i = g_{i+1} - g_i$. Pokud $x_{i+1} = x_i$, je $s_i = d_i$ vektor splňující podmínky T1–T3 a $y_i = g(x_i + d_i) - g_i$.

Věta 138. *Nechť funkce $F : \mathcal{D} \rightarrow R$ splňuje předpoklady F1 a F3 a x_i , $i \in N$, je posloupnost bodů generovaná metodou s lokálně omezeným krokem, kde matice B_i , $i \in N$, se aktualizují podle (359), kde $b_i = s_i^T y_i > 0$, $c_i = s_i^T B_i s_i$, $\beta_i \leq \beta_i^K$, $\gamma_i \geq 1$, $\rho_i \geq \underline{\rho}$ a*

$$\beta_i^K = \frac{b_i K}{c_i + b_i K}, \quad K > 0. \quad (634)$$

Pak platí (602).

Důkaz Ukážeme, že existuje konstanta C taková že pro libovolný index $i \in N$ platí

$$\text{Tr } B_{i+1} \leq \text{Tr } B_i + C. \quad (635)$$

Pak, položíme-li $\bar{C} = \max(\text{Tr } B_1, C)$, dostanemeze $\text{Tr } B_i \leq i\bar{C}$, $i \in N$, takže

$$\sum_{i=1}^{\infty} \frac{1}{\|B_i\|} \geq \sum_{i=1}^{\infty} \frac{1}{\text{Tr } B_i} \geq \sum_{i=1}^{\infty} \frac{1}{i\bar{C}} = \infty, \quad (636)$$

neboť harmonická řada je divergentní. Dokazované tvrzení pak plyne z věty 127.

(a) Nechť $\beta_i \leq 0$. Jelikož $\gamma_i \geq 1$, $\rho_i \geq \underline{\rho}$ a $s_i^T y_i > 0$, můžeme jako v důkazu lemmatu 47 psát

$$\begin{aligned} \text{Tr } B_{i+1} &= \frac{1}{\gamma_i} \text{Tr } B_i + \frac{1}{\rho_i} \frac{y_i^T y_i}{s_i^T y_i} - \frac{1}{\gamma_i} \frac{(B_i s_i)^T B_i s_i}{s_i^T B_i s_i} + \frac{\beta_i}{\gamma_i s_i^T y_i} \left(\frac{s_i^T y_i}{s_i^T B_i s_i} y_i - B_i s_i \right)^T \left(\frac{s_i^T y_i}{s_i^T B_i s_i} y_i - B_i s_i \right) \\ &\leq \text{Tr } B_i + \frac{1}{\underline{\rho}} \frac{y_i^T y_i}{s_i^T y_i} \leq \text{Tr } B_i + \frac{\bar{G}}{\underline{\rho}} = \text{Tr } B_i + C, \quad \text{kde } C = \bar{G}/\underline{\rho}. \end{aligned}$$

(b) Pokud $0 < \beta_i \leq \beta_i^K < 1$, plyne z první části předchozího vztahu nerovnost $\text{Tr } B_{i+1} \leq \text{Tr } B_{i+1}^K$, přičemž podle (367), kde druhý člen má zápornou stopu, platí

$$\begin{aligned} \text{Tr } B_{i+1}^K &\leq \frac{1}{\gamma_i} \text{Tr } B_i + \frac{1}{\gamma_i b_i} \left(\frac{\beta_i^K c_i}{(1 - \beta_i^K) b_i} + \frac{\gamma_i}{\rho_i} \right) y_i^T y_i \leq \text{Tr } B_i + \left(K + \frac{\bar{\gamma}}{\rho} \right) \frac{y_i^T y_i}{s_i^T y_i} \\ &\leq \text{Tr } B_i + \left(K + \frac{\bar{\gamma}}{\rho} \right) \bar{G} = \text{Tr } B_i + C, \quad \text{kde } C = \left(K + \frac{\bar{\gamma}}{\rho} \right) \bar{G}, \end{aligned}$$

neboť podle (634) platí $\beta_i^K c_i / ((1 - \beta_i^K) b_i) = K$. □

Poznámka 218. Nerovnost (635) je splněna pro Hoshinovu metodu, kdy lze volit $K = \bar{\gamma}/\rho$. Nerovnost (635) je též splněna pro modifikovanou metodu hodnoty 1 s $\beta_i^{R1+} = \min(0, \beta_i^{R1})$ (poznámka 147). Pokud $a_i/b_i \geq \rho_i/\gamma_i$, používá se metoda BFGS, pro kterou platí (635) s $C = \bar{G}/\rho$. Pokud $a_i/b_i < \rho_i/\gamma_i$, platí $b_i/c_i \leq a_i/b_i < \rho_i/\gamma_i$, neboť $b_i^2 \leq a_i c_i$, takže jmenovatel v (365) je záporný, což dává $\text{Tr } B_{i+1} \leq \text{Tr } B_i$, neboli (635) s $C = 0$. Metodu hodnoty 1 lze též upravit tak, že

$$\begin{aligned} B_{i+1} &= B_{i+1}^{R1}, \quad \text{pokud } \left| s_i^T \left(\frac{\gamma_i}{\rho_i} y_i - B_i s_i \right) \right| \geq c \left\| \frac{\gamma_i}{\rho_i} y_i - B_i s_i \right\|^2, \\ B_{i+1} &= B_i, \quad \text{pokud } \left| s_i^T \left(\frac{\gamma_i}{\rho_i} y_i - B_i s_i \right) \right| < c \left\| \frac{\gamma_i}{\rho_i} y_i - B_i s_i \right\|^2. \end{aligned}$$

V prvním případě platí (635) s $C = 1/c$, Ve druhém případě platí (635) s $C = 0$.

V dalších úvahách budeme místo podmínky (606) používat silnější podmínku

$$\Delta_{i+1} \leq \bar{\gamma} \max(\|d_i\|, \|g_{i+1}\|). \quad (637)$$

Tato podmínka má podobný význam jako podmínka uvedená v poznámce 36 a lze ji snadno splnit, položíme-li $\Delta_{i+1} = \bar{\gamma} \max(\|d_i\|, \|g_{i+1}\|)$, pokud v (T3b) vyjde $\Delta_{i+1} > \bar{\gamma} \max(\|d_i\|, \|g_{i+1}\|)$. Poznamenejme, že tato podmínka zaručuje platnost vztahu $\|s_i\| = O(\|e_i\|)$ a je nutná pouze v případě, kdy se matice B_i , $i \in N$, aktualizují v každém iteračním kroku (v opačném případě stačí podmínka (606)).

Věta 139. (Lokální konvergence) *Nechť bod $x^* \in R^n$ vyhovuje předpokladům věty 4 (postačujícím podmínkám pro lokální minimum) a v nějakém okolí bodu x^* platí (7). Uvažujme striktní metodu s lokálně omezeným krokem, pro kterou platí (637) a kde matice B_i , $i \in N$, se určují pomocí aktualizací z Broydenovy třídy s $\gamma_i = \rho_i = 1$ a $0 \leq \beta_i \leq 1$. Pak existuje číslo $\delta > 0$ takové, že pokud $\|e_1\| < \delta$, platí $x_i \rightarrow x^*$ a $\sum_{i=1}^{\infty} \|e_i\| < \infty$. Jestliže navíc $\omega_i \rightarrow 0$ (vzorec (586)), pak $x_i \rightarrow x^*$ superlineárně.*

Důkaz Protože bod $x^* \in R^n$ vyhovuje předpokladům věty 4 a v nějakém okolí bodu x^* platí (7), existuje číslo $\varepsilon > 0$ takové, že jsou splněny předpoklady F4-F6 s $\mathcal{D} = \mathcal{B}(x^*, \varepsilon)$ (poznámka 7 a poznámka 11). Jelikož z (637) plyne $\|s_i\| = O(\|g_i\|) = O(\|e_i\|)$ a $\|e_{i+1}\| \leq \|e_i\| + \|s_i\| = O(\|e_i\|)$, jsou v $\mathcal{B}(x^*, \varepsilon)$ splněny předpoklady lemmatu 50 a tedy i lemmatu 51.

(a) Z první nerovnosti v lemmatu 51 plyne existence konstanty $C > 0$ takové, že pro $i \in N$ platí $\|R_{i+1}^*\| \leq \max(1, \|R_{i+1}^*\|) \leq \max(1, \|R_i^*\|)(1 + C\|e_i\|)$. Můžeme tedy psát

$$\|R_i^*\| \leq \max(1, \|R_1^*\|) \prod_{j=1}^{i-1} (1 + C\|e_j\|) \leq \max(1, \|R_1^*\|) \exp \left(C \sum_{j=1}^{i-1} \|e_j\| \right)$$

(používáme první nerovnost v (42)), takže

$$\|B_i\| = \|G_*^{1/2} R_i^* G_*^{1/2}\| \leq \bar{G} \|R_i^*\| \leq \bar{G} \max(1, \|R_1^*\|) \exp \left(C \sum_{j=1}^{i-1} \|e_j\| \right) \triangleq \bar{B} \exp \left(C \sum_{j=1}^{i-1} \|e_j\| \right).$$

Podle poznámky 211 a věty 131 tedy platí $x_i \rightarrow x^*$ a $\sum_{i=1}^{\infty} \|e_i\| < \infty$, pokud $x_1 \in \mathcal{B}(x^*, \delta)$, kde číslo δ je určeno vztahem (619).

(b) Podle (a) platí (488), takže jsou splněny předpoklady věty 112 a platí (499). Superlineární konvergence je pak bezprostředním důsledkem věty 112 a věty 20. \square

5.5 Nemonotonní metody s lokálně omezeným krokem

V některých případech, například při realizaci Newtonovy metody, je výhodné používat nemonotonní metody s lokálně omezeným krokem, kdy posloupnost F_i , $i \in N$, není nerostoucí. V definici nemonotonních metod s lokálně omezeným krokem budeme místo hodnot F_i , $i \in N$, používat čísla $\bar{F}_i \geq F_i$, $i \in N$, jejichž výběr je určen konkrétní metodou. Budeme předpokládat, že posloupnost \bar{F}_i , $i \in N$, je nerostoucí a $\bar{F}_1 = F_1$, takže $\bar{F}_i \leq \bar{F} \forall i \in N$, kde \bar{F} je číslo použité v předpokladu F2. Abychom dokázali globální konvergenci nemonotonních metod s lokálně omezeným krokem, budeme předpokládat, že tyto metody jsou striktní.

Definice 43. *Striktní nemonotonní metody s lokálně omezeným krokem se liší od striktních metod s lokálně omezeným krokem (definice 40) pouze tím, že podmínky (T2c), (T2d) nahradíme podmínkami*

$$\bar{\rho}_i(d_i) < \underline{\rho} \quad \Rightarrow \quad \alpha_i = 0, \quad (T2e)$$

$$\bar{\rho}_i(d_i) \geq \underline{\rho} \quad \Rightarrow \quad \alpha_i = 1, \quad (T2f)$$

kde

$$\bar{\rho}_i(d_i) = \frac{F(x_i + d_i) - \bar{F}_i}{Q_i(d)}$$

a $0 < \underline{\rho} < 1$ (podmínky (T1) a (T3), ve kterých vystupuje podíl (587), zůstanou zachovány). Množinu indexů, pro které platí (T2f) označíme \bar{N}_2 .

Nejprve vyšetříme jednoduchou nemonotonní metodu s lokálně omezeným krokem, pro kterou platí

$$\bar{F}_i = \max\{F_j : i - \min(m, i) + 1 \leq j \leq i\}, \quad (638)$$

kde m je číslo udávající počet funkčních hodnot použitých k určení \bar{F}_i .

Věta 140. *(Globální konvergence metody (638)) Nechť $x_i \in R^n$, $i \in N$, je posloupnost generovaná striktní nemonotonní metodou s lokálně omezeným krokem (638) takovou, že $\|B_i\| \leq \bar{B} \forall i \in N$. Nechť funkce $F : \mathcal{D} \rightarrow R$ splňuje předpoklady F1 a F3. Pak platí*

$$\liminf_{i \rightarrow \infty} \|g_i\| = 0. \quad (639)$$

Důkaz Jelikož používáme podmínky (T1) a (T3), můžeme použít lemma 56, podle kterého platí

$$\Delta_i \geq \frac{1}{\delta} \|d_i\| \geq \frac{c m_i}{\delta \bar{B}}, \quad m_i = \min_{1 \leq j \leq i} \|g_j\|,$$

kde $0 < c < 1$.

(a) Předpokládejme, že není splněna podmínka (639). Pak musí existovat číslo $\underline{\varepsilon} > 0$ takové, že $m_i \geq \underline{\varepsilon} \forall i \in N$, což spolu s předchozí nerovností dává

$$\Delta_i \geq \frac{c \underline{\varepsilon}}{\delta \bar{B}} > 0, \quad \forall i \in N. \quad (640)$$

Musí tedy existovat nekonečná podmnožina $N_2 \subset N$ indexů, pro které platí (T3b). Zřejmě $N_2 \subset \bar{N}_2$, neboť $\bar{\rho}_i(d_i) \geq \rho_i(d_i)$. Množina \bar{N}_2 je tedy také nekonečná a existuje její nekonečná podmnožina $N_4 = \{i_1, i_2, i_3, \dots\} \subset \bar{N}_2$ taková, že $i_{k+1} - i_k \geq m \forall k \in N$.

(b) Ukážeme, že není-li splněna podmínka (639), platí

$$F_{i_k+j} \leq \bar{F}_{i_k} - \frac{\rho \nu c \varepsilon^2}{2\delta \bar{B}} \quad \forall j \in N, \quad (641)$$

kde ε je číslo použité v (640). Důkaz provedeme indukcí. Nechť $i_k \in N_4$ a $j \in N$. Budeme předpokládat, že buď $i_k + j - 1 \in \bar{N}_2$ (což je splněno například pro $j = 1$), nebo $i_k + j - 1 \notin \bar{N}_2$ a platí (641) s $j - 1$ místo j (indukční předpoklad). V prvním případě použitím (T1c), (T2f) a (640) dostaneme

$$\begin{aligned} F_{i_k+j} &\leq \bar{F}_{i_k+j-1} + \rho Q_{i_k+j-1} \leq \bar{F}_{i_k+j-1} - \frac{\rho \nu}{2} \|g_{i_k+j-1}\| \min \left(\Delta_{i_k+j-1}, \frac{\|g_{i_k+j-1}\|}{\|B_{i_k+j-1}\|} \right) \\ &\leq \bar{F}_{i_k} - \frac{\rho \nu \varepsilon}{2} \min \left(\frac{c\varepsilon}{\delta \bar{B}}, \frac{\varepsilon}{\bar{B}} \right) \leq \bar{F}_{i_k} - \frac{\rho \nu c \varepsilon^2}{2\delta \bar{B}}, \end{aligned}$$

neboť posloupnost \bar{F}_i , $i \in N$, je nerostoucí (je to ukázáno v důkazu věty 34). Ve druhém případě podle (T2e) a indukčního předpokladu platí

$$F_{i_k+j} = F_{i_k+j-1} \leq \bar{F}_{i_k} - \frac{\rho \nu c \varepsilon^2}{2\delta \bar{B}}.$$

Tím je indukční krok proveden.

(c) Není-li splněna podmínka (639), platí

$$\bar{F}_{i_{k+1}} \leq \bar{F}_{i_k} - \frac{\rho \nu c \varepsilon^2}{2\delta \bar{B}},$$

neboť $i_{k+1} - i_k \geq m$ a maximální hodnota \bar{F}_{i_k} z množiny hodnot uvedených v (638) po m krocích vypadne (pro ty zbylé platí (641)). Můžeme tedy psát

$$\bar{F}_{i_1} - \underline{F} \geq \bar{F}_{i_1} - \lim_{k \rightarrow \infty} \bar{F}_{i_{k+1}} = \sum_{k=1}^{\infty} (\bar{F}_{i_k} - \bar{F}_{i_{k+1}}) \geq \sum_{k=1}^{\infty} \frac{\rho \nu c \varepsilon^2}{2\delta \bar{B}} = \infty,$$

což je spor, neboť výraz na levé straně této nerovnosti je podle předpokladu F1 konečný. \square

Poznámka 219. Hodnotu (638) lze získat tak, že nejprve položíme $\mathcal{F}_1 = \{F_1\}$. Pro $i \in N$ vypočteme $\bar{F}_i = \max\{F_j : j \in \mathcal{F}_i\}$. Následně položíme $\tilde{\mathcal{F}}_{i+1} = \mathcal{F}_i \cup \{F_{i+1}\}$. Má-li $\tilde{\mathcal{F}}_{i+1}$ nanejvýš m prvků, položíme $\mathcal{F}_{i+1} = \tilde{\mathcal{F}}_{i+1}$. V opačném případě získáme \mathcal{F}_{i+1} tak, že z $\tilde{\mathcal{F}}_{i+1}$ vyjmeeme prvek s nejmenším indexem. Tento postup lze modifikovat tak aby se množina \mathcal{F}_i měnila pouze po úspěšném kroku (kdy $i \in \bar{N}_2$). Opět položíme $\mathcal{F}_1 = \{F_1\}$. Pro $i \in N$ vypočteme $\bar{F}_i = \max\{F_j : j \in \mathcal{F}_i\}$. Následně položíme

$$\bar{\rho}_i(d_i) < \rho \quad \Rightarrow \quad \tilde{\mathcal{F}}_{i+1} = \mathcal{F}_i, \quad (642)$$

$$\bar{\rho}_i(d_i) \geq \rho \quad \Rightarrow \quad \tilde{\mathcal{F}}_{i+1} = \mathcal{F}_i \cup \{F_{i+1}\}. \quad (643)$$

Má-li $\tilde{\mathcal{F}}_{i+1}$ nanejvýš m prvků, položíme $\mathcal{F}_{i+1} = \tilde{\mathcal{F}}_{i+1}$. V opačném případě získáme \mathcal{F}_{i+1} tak, že z $\tilde{\mathcal{F}}_{i+1}$ vyjmeeme prvek s nejmenším indexem. Nemonotonní metoda s lokálně omezeným krokem (642)–(643) je také globálně konvergentní. Důkaz tohoto tvrzení je podobný důkazu věty 140.

Nyní vyšetříme nemonotonní metodu s lokálně omezeným krokem, kde se čísla \bar{F}_i , $i \in N$, určují rekurentně tak, že $\bar{n}_1 = 1$, $\bar{F}_1 = F_1$ a

$$\bar{\rho}_i(d_i) < \rho \quad \Rightarrow \quad \bar{n}_{i+1} = \bar{n}_i, \quad \bar{F}_{i+1} = \bar{F}_i \quad (644)$$

$$\bar{\rho}_i(d_i) \geq \rho \quad \Rightarrow \quad \bar{n}_{i+1} = \lambda \bar{n}_i + 1, \quad \bar{F}_{i+1} = \frac{\lambda \bar{n}_i \bar{F}_i + F_{i+1}}{\bar{n}_{i+1}} \quad (645)$$

pro $i \in N$, kde $0 \leq \lambda \leq 1$.

Věta 141. (Globální konvergence metody (644)–(645)) Necht $x_i \in R^n$, $i \in N$, je posloupnost generovaná nemonotonní metodou s lokálně omezeným krokem (644)–(645) taková, že $\|B_i\| \leq \bar{B} \forall i \in N$. Necht funkce $F : \mathcal{D} \rightarrow R$ splňuje předpoklady F1 a F3. Pak platí (639).

Důkaz Předpokládejme, že není splněna podmínka (639). Podobně jako v části (a) důkazu věty 140 z toho plyne, že množina $\bar{N}_2 = \{i_1, i_2, i_3, \dots\}$ je nekonečná a existuje číslo $\underline{\varepsilon} > 0$ takové, že platí $\|g_i\| \geq \underline{\varepsilon} \forall i \in N$ a (640), a podobně jako v části (b) důkazu věty 140 dostaneme nerovnost

$$F_{i_{k+1}} \leq \bar{F}_{i_k} - \frac{\rho \nu c \underline{\varepsilon}^2}{2\bar{\delta} \bar{B}}, \quad \forall k \in N,$$

která spolu s (T2e)–(T2f) a (644)–(645) dává

$$\bar{F}_{i_{k+1}} = \frac{\lambda \bar{n}_{i_k} \bar{F}_{i_k} + F_{i_{k+1}}}{\bar{n}_{i_{k+1}}} = \bar{F}_{i_k} + \frac{F_{i_{k+1}} - \bar{F}_{i_k}}{\bar{n}_{i_{k+1}}} \leq \bar{F}_{i_k} - \frac{\rho \nu c \underline{\varepsilon}^2}{2\bar{\delta} \bar{B} \bar{n}_{i_{k+1}}} \leq \bar{F}_{i_k} - \frac{\rho \nu c \underline{\varepsilon}^2}{4\bar{\delta} \bar{B} k},$$

neboť podle (645) a poznámky 54 platí $\bar{n}_{i_{k+1}} \leq k+1 \leq 2k$. Můžeme tedy psát

$$\bar{F}_{i_1} - F \geq \bar{F}_{i_1} - \lim_{k \rightarrow \infty} \bar{F}_{i_{k+1}} = \sum_{k=1}^{\infty} (\bar{F}_{i_k} - \bar{F}_{i_{k+1}}) \geq \frac{\rho \nu c \underline{\varepsilon}^2}{4\bar{\delta} \bar{B}} \sum_{k=1}^{\infty} \frac{1}{k} = \infty,$$

což je spor, neboť výraz na levé straně této nerovnosti je podle předpokladu F1 konečný. \square

5.6 Kombinované metody s lokálně omezeným krokem

Metody s lokálně omezeným krokem se liší od metod spádových směrů určením směrového vektoru a výběrem délky kroku. Proto se nabízí dvě možnosti jak tyto metody kombinovat. První kombinovaná metoda používá směrový vektor $d_i = -\lambda_i H_i g_i$, kde $H_i = B_i^{-1}$ a

$$\lambda_i = 1, \quad \|H_i g_i\| \leq \Delta_i, \quad (646)$$

$$\lambda_i = \frac{\Delta_i}{\|H_i g_i\|}, \quad \|H_i g_i\| > \Delta_i, \quad (647)$$

a délka kroku se vybírá podle (T2) a (T3). Je zřejmé, že tento směrový vektor splňuje podmínky (T1a) a (T1b). Podmínku (T1c) však splňovat nemusí. Ukážeme, že podmínka (T1c) je splněna, je-li matice H_i pozitivně definitní a existuje-li číslo $\bar{\kappa}$ takové, že $\kappa(H_i) \leq \bar{\kappa} \forall i \in N$.

Lemma 59. Necht $d_i = -\lambda_i H_i g_i$, kde H_i je pozitivně definitní matice a $0 < \lambda_i \leq 1$ je číslo určené podle (646)–(647). Pak platí

$$-Q_i(d_i) \geq \frac{1}{2} \|g_i\| \Delta_i \frac{g_i^T H_i g_i}{\|g_i\| \|H_i g_i\|} \geq \frac{1}{2\sqrt{\kappa(H_i)}} \|g_i\| \Delta_i \quad (648)$$

Jestliže $\kappa(H_i) \leq \bar{\kappa}$, je splněna podmínka (T1c) s $\nu = 1/\sqrt{\bar{\kappa}}$.

Důkaz Jelikož $H_i = B_i^{-1}$, platí

$$Q_i(d_i) = \frac{1}{2} \lambda_i^2 g_i^T H_i g_i - \lambda_i g_i^T H_i g_i = \frac{1}{2} \lambda_i (\lambda_i - 2) g_i^T H_i g_i, \quad (649)$$

neboli

$$-Q_i(d_i) = \frac{1}{2} \lambda_i (2 - \lambda_i) g_i^T H_i g_i \geq \frac{1}{2} \lambda_i g_i^T H_i g_i \geq \frac{1}{2} \frac{\Delta_i}{\|H_i g_i\|} g_i^T H_i g_i,$$

což s použitím věty 10 dává (648). Zbytek tvrzení je zřejmý. \square

Důsledek 18. Uvažujme metodu s lokálně omezeným krokem, pro kterou platí $d_i = -\lambda_i H_i g_i$, (646)–(647) a (T2), (T3). Pak splňuje-li funkce $F : \mathcal{D} \rightarrow R$ předpoklady F1 a F3 a existují-li čísla $0 < \underline{H} \leq \overline{H}$ taková, že $\underline{H} \leq \lambda(H_i) \leq \overline{\lambda}(H_i) \leq \overline{H} \forall i \in N$, je tato metoda globálně konvergentní (platí (639)).

Důkaz Existují-li čísla $0 < \underline{H} \leq \overline{H}$ taková, že $\underline{H} \leq \lambda(H_i) \leq \overline{\lambda}(H_i) \leq \overline{H} \forall i \in N$, platí $\kappa(H_i) \leq \overline{H}/\underline{H} \forall i \in N$, takže je podle lemmatu 59 splněna podmínka (T1c). Jelikož také $\|B_i\| \leq 1/\underline{H} \forall i \in N$, jsou splněny předpoklady věty 127, takže platí (639). \square

Poznámka 220. Z toho co jsme zatím uvedli je patrné, že použitím vektoru $d_i = -\lambda_i H_i g_i$, který nemusí splňovat podmínku (T1c), ztrácíme hlavní výhodu metod s lokálně omezeným krokem (nezávislost na pozitivní definitnosti a podmíněnosti matic $B_i, i \in N$). Tuto úpravu však můžeme použít k realizaci metod s proměnnou metrikou, kdy matice $H_i, i \in N$, jsou pozitivně definitní a kdy je výhodné, že určení vektoru $d_i = -\lambda_i H_i g_i$ vyžaduje $O(n^2)$ operací, zatímco určení vektoru vyhovujícího podmínce (T1c), které je v jistém smyslu ekvivalentní řešení soustavy rovnic $B_i d_i + g_i = 0$, vyžaduje $O(n^3)$ operací. Poznamenejme, že hodnotu $Q_i(d_i)$ můžeme počítat podle (649) pomocí matice H_i .

Jiná kombinovaná metoda je založena na tom, že se směrový vektor určuje tak, aby byl spádový, a jednoduchý výběr délky kroku (T2c), (T2d) se nahradí složitější procedurou, vyžadující splnění podmínky

$$\rho_i(\alpha_i d_i) \geq \rho. \quad (650)$$

Používá se přitom modifikovaný Armijův výběr délky kroku, kdy $\alpha_i > 0$ je první člen vyhovující podmínce (650) v posloupnosti $\alpha_i^j, j \in N$, takové, že $\alpha_i^1 = 1$, a

$$\underline{\beta} \alpha_i^j \leq \alpha_i^{j+1} \leq \overline{\beta} \alpha_i^j \quad \forall j \in N, \quad (651)$$

kde $0 < \underline{\beta} \leq \overline{\beta} < 1$ jsou konstanty nezávislé na indexu $i \in N$. Směrový vektor se určuje podle (T1) a (T3).

Definice 44. Řekneme, že základní optimalizační metoda $x_{i+1} = x_i + \alpha_i d_i, i \in N$, je striktní kombinovanou metodou s lokálně omezeným krokem, jestliže směrové vektory $d_i \in R^n, i \in N$, se určují tak, že

$$\|d_i\| \leq \overline{\delta} \Delta_i, \quad (T1a)$$

$$\|d_i\| < \underline{\delta} \Delta_i \Rightarrow \|\omega_i(d_i)\| \leq \overline{\omega}_i \leq \overline{\omega}, \quad (T1b)$$

$$-Q_i(d_i) \geq \frac{\underline{\nu}}{2} \|g_i\| \min\left(\Delta_i, \frac{\|g_i\|}{\|B_i\|}\right), \quad (T1c)$$

$$-g_i^T d_i \geq \underline{\nu} \|g_i\| \min\left(\Delta_i, \frac{\|g_i\|}{\|B_i\|}\right), \quad (T1d)$$

kde $0 < \underline{\delta} < 1 < \overline{\delta}, 0 < \underline{\nu} < 1$ a $0 \leq \overline{\omega} < 1$, délky kroku $\alpha_i \geq 0, i \in N$, se vybírají tak, že

$$\rho_i(d_i) < \underline{\rho} \Rightarrow \rho_i(\alpha_i d_i) \geq \underline{\rho}, \quad (652)$$

$$\rho_i(d_i) \geq \underline{\rho} \Rightarrow \alpha_i = 1, \quad (653)$$

kde $0 < \underline{\rho} < 1$, a čísla $0 < \Delta_i \leq \overline{\Delta}, i \in N$, se volí tak, že

$$\rho_i(d_i) < \underline{\rho} \Rightarrow \max(\alpha_i, \underline{\beta}) \|d_i\| \leq \Delta_{i+1} \leq \overline{\beta} \|d_i\|, \quad (654)$$

$$\rho_i(d_i) \geq \underline{\rho} \Rightarrow \Delta_i \leq \Delta_{i+1} \leq \min(\underline{\gamma} \Delta_i, \overline{\Delta}), \quad (655)$$

kde $0 < \underline{\beta} \leq \overline{\beta} < 1 < \underline{\gamma}$, přičemž $\overline{\beta} \overline{\delta} < 1$.

Poznámka 221. Striktní kombinovaná metoda s lokálně omezeným krokem se od striktní metody s lokálně omezeným krokem (definice 40) liší tím, že směrový vektor musí splňovat dodatečnou podmínku (T1d) (spádovost), že podmínka (T2c) je nahražena podmínkou (652) (Armijův výběr délky kroku) a že podmínka (T3a) je nahražena podmínkou (654), která se vztahuje k případu (652). Poznamenejme, že zvolíme-li číslo $\underline{\beta}$ dostatečně malé, platí $\Delta_{i+1} = \alpha_i \|d_i\| = \|x_{i+1} - x_i\|$ ve většině případů, kdy $\rho_i(d_i) < \underline{\rho}$.

Poznámka 222. Je-li splněn předpoklad F3, je definice 44 korektní (podmínky (652)–(655) lze splnit). Předně z $\|d_i\| > 0$, $\|g_i\| > 0$ a (T1d) plyne, že $g_i^T d_i < 0$, takže

$$\lim_{\alpha \rightarrow 0} \rho_i(\alpha d_i) \geq \lim_{\alpha \rightarrow 0} \frac{\alpha g_i^T d_i - \alpha^2 \overline{G} \|d_i\|^2}{\alpha g_i^T d_i + (\alpha^2/2) d_i^T B_i d_i} = \lim_{\alpha \rightarrow 0} \frac{g_i^T d_i - \alpha \overline{G} \|d_i\|^2}{g_i^T d_i + (\alpha/2) d_i^T B_i d_i} = 1,$$

a jelikož $\underline{\rho} < 1$, existuje číslo $\overline{\alpha}_i > 0$ takové, že $\rho_i(\alpha_i d_i) \geq \underline{\rho}$, pokud $0 < \alpha_i \leq \overline{\alpha}_i$. Dále z (651) plyne, že $\alpha_i \leq \overline{\beta}$, pokud $\rho_i(d_i) \leq \underline{\rho}$, takže lze splnit nerovnost v (654).

V dalších úvahách budeme používat indexové množiny N_1 , N_2 , které mají stejný význam jako v poznámce 205.

Věta 142. *Nechť $x_i \in R^n$, $i \in N$, je posloupnost generovaná kombinovanou metodou s lokálně omezeným krokem (definice 44) taková, že*

$$\sum_{i=1}^{\infty} \frac{1}{M_i} = \infty, \quad M_i = \max_{1 \leq j \leq i} \|B_j\|.$$

Nechť funkce $F : \mathcal{D} \rightarrow R$ splňuje předpoklady F1 a F3. Pak platí (639).

Důkaz V případech, kdy $i \in N_1$, $i \notin N_2$, $i = 1$, můžeme postupovat stejně jako v částech (a), (b), (c) důkazu lemmatu 56. V případě, kdy $i \in N_2$, můžeme, tak jako v části (d) zmíněného důkazu, využít toho, že podle (654) platí $\Delta_{i+1} \geq \underline{\beta} \Delta_i$, pokud $i \notin N_2$. Platí tedy tvrzení analogické lemmatu 56, takže je splněna nerovnost (589). Jelikož podle (654) platí $\Delta_{i+1} \leq \overline{\beta} \|d_i\|$, pokud $i \notin N_2$, lze použít lemma 57. Zbytek důkazu je totožný s důkazem věty 127. \square

Zbývá ukázat, jak lze nalézt směrový vektor vyhovující podmínkám (T1a)–(T1d). Metody, které budeme vyšetřovat splňují podmínky (T1a)–(T1c) (lemma 58, věta 133). Proto stačí ukázat, že platí i (T1d).

Lemma 60. *Směrový vektor $d_i(\alpha^*) \in R^n$ vyšetřovaný v lemmatu 58 vyhovuje podmínce (T1d) s $\underline{\nu} = 1$.*

Důkaz Pokud $g_i^T B_i g_i \geq \|g_i\|^3 / \Delta_i$, platí

$$-g_i^T d_i(\alpha^*) = \frac{g_i^T g_i}{g_i^T B_i g_i} g_i^T g_i \geq \frac{\|g_i\|^2}{\|B_i\|}.$$

Pokud $g_i^T B_i g_i < \|g_i\|^3 / \Delta_i$, platí

$$-g_i^T d_i(\alpha^*) = \frac{\Delta_i}{\|g_i\|} g_i^T g_i = \Delta_i \|g_i\|.$$

\square

Věta 143. *Směrový vektor $d_i^* \in R^n$ určený řešením úlohy (623) vyhovuje podmínce (T1d) s $\underline{\nu} = 1/4$.*

Důkaz (a) Podle věty 134 platí $(B_i + \lambda_i^* I) d_i^* = -g_i$, kde buď $\|d_i^*\| < \Delta_i$ a $\lambda_i^* = 0$, nebo $\|d_i^*\| = \Delta_i$ a $\lambda_i^* \geq 0$. Pokud $\|d_i^*\| = \Delta_i$, můžeme psát

$$\|g_i\| \geq \underline{\lambda}(B_i + \lambda_i^* I) \Delta_i = (\underline{\lambda}(B_i) + \lambda_i^*) \Delta_i$$

neboť matice $B_i + \lambda_i^* I$ je pozitivně semidefinitní, takže její vlastní čísla jsou zároveň singulárními čísly. Dostaneme tedy odhad

$$0 \leq \lambda_i^* \leq \frac{\|g_i\|}{\Delta_i} - \underline{\lambda}(B_i) \leq \frac{\|g_i\|}{\Delta_i} + \|B_i\|,$$

který platí i v případě, že $\|d_i^*\| < \Delta_i$, kdy $\lambda_i^* = 0$.

(b) Je-li matice $B_i + \lambda_i^* I$ regulární, můžeme s použitím horní meze pro λ_i^* získané v (a) psát

$$\begin{aligned} -g_i^T d_i &= g_i^T (B_i + \lambda_i^* I)^{-1} g_i \geq \frac{\|g_i\|^2}{\lambda(B_i + \lambda_i^* I)} \geq \frac{\|g_i\|^2}{\|B_i\| + \lambda_i^*} \geq \frac{\|g_i\|^2}{2\|B_i\| + \|g_i\|/\Delta_i} \\ &\geq \frac{\|g_i\|^2}{4 \max(\|B_i\|, \|g_i\|/\Delta_i)} = \frac{1}{4} \|g_i\| \min\left(\Delta_i, \frac{\|g_i\|}{\|B_i\|}\right). \end{aligned}$$

Je-li matice $B_i + \lambda_i^* I$ singulární, využijeme toho, že $d_i = -(B_i + \lambda_i^* I)^\dagger g_i + v_i$, kde $g_i^T v_i = 0$ a $(B_i + \lambda_i^* I)^\dagger$ je pseudoinverzní matice, jejíž nenulová vlastní čísla jsou převrácenými hodnotami nenulových vlastních čísel matice $B_i + \lambda_i^* I$. Dostaneme tak stejné nerovnosti jako v regulárním případě. \square

Další metody, které splňují podmínky (T1a)–(T1d), jsou popsány v oddílu 6 (věta 150, věta 151).

5.7 Metody kvadratické regularizace

Podle věty 134 je optimální lokálně omezený krok d_i^* řešením úlohy

$$d_i^* = \arg \min_{d \in R^n} Q_{\lambda_i^*}(d), \quad Q_{\lambda_i^*}(d) = g_i^T s + \frac{1}{2} d^T B_i d + \frac{1}{2} \lambda_i^* \|d\|^2,$$

kde λ_i^* je Lagrangeův multiplikátor splňující podmínky věty 134. Člen $(1/2)\lambda_i^* \|d\|^2$ se nazývá kvadratickou regularizací. Z tohoto důvodu je možné definovat metody kvadratické regularizace, které jsou podobné metodám s lokálně omezeným krokem. Při jejich popisu budeme používat označení

$$Q_{\lambda_i}(d) = g_i^T s + \frac{1}{2} d^T B_i d + \frac{1}{2} \lambda_i \|d\|^2. \quad (656)$$

a budeme předpokládat, že $\lambda_i \geq \max(0, -\lambda(B_i))$ (pak matice $B_i + \lambda_i I$ je pozitivně semidefinitní). Podíl skutečného a předpověděného poklesu funkce F je pak definován vztahem

$$\rho_i(d) = \frac{F(x_i + d) - F(x_i)}{Q_{\lambda_i}(d)}. \quad (657)$$

Definice 45. Řekneme, že základní optimalizační metoda $x_{i+1} = x_i + \alpha_i d_i$, $i \in N$, je metodou kvadratické regularizace, jestliže směrové vektory $d_i \in R^n$, $i \in N$, se určují tak, že

$$Q_{\lambda_i}(d_i) \leq \underline{\nu} Q_{\lambda_i}(d_i(\alpha^*)), \quad d_i(\alpha^*) = \arg \min_{d_i(\alpha) = -\alpha g_i} Q_{\lambda_i}(d_i(\alpha)), \quad (Q1)$$

kde $0 < \underline{\nu} \leq 1$, délky kroku $\alpha_i \geq 0$, $i \in N$, se vybírají tak, že

$$\rho_i(d_i) \leq 0 \quad \Rightarrow \quad \alpha_i = 0, \quad (Q2a)$$

$$\rho_i(d_i) > 0 \quad \Rightarrow \quad \alpha_i = 1, \quad (Q2b)$$

a čísla $\lambda_i \geq 0$, $i \in N$, se volí tak, že

$$\rho_i(d_i) < \underline{\rho} \quad \Rightarrow \quad \underline{\gamma} \lambda_i \leq \lambda_{i+1} \leq \bar{\gamma} \lambda_i, \quad (Q3a)$$

$$\rho_i(d_i) \geq \underline{\rho} \quad \Rightarrow \quad 0 < \lambda_{i+1} \leq \lambda_i, \quad (Q3b)$$

kde $0 < \underline{\rho} < 1$ a $1 < \underline{\gamma} < \bar{\gamma}$. Řekneme, že metoda kvadratické regularizace je striktní metodou kvadratické regularizace, jsou-li podmínky (Q2a) a (Q2b) nahrazeny podmínkami

$$\rho_i(d_i) < \underline{\rho} \quad \Rightarrow \quad \alpha_i = 0, \quad (Q2c)$$

$$\rho_i(d_i) \geq \underline{\rho} \quad \Rightarrow \quad \alpha_i = 1. \quad (Q2d)$$

Poznámka 223. Podmínka (Q3b) se obvykle realizuje tak, že

$$\underline{\rho} \leq \rho_i(d_i) \leq \bar{\rho} \quad \Rightarrow \quad \lambda_{i+1} = \lambda_i, \quad (Q3c)$$

$$\rho_i(d_i) > \bar{\rho} \quad \Rightarrow \quad \lambda_{i+1} = \min(\lambda_i, \max(\underline{\beta}\lambda_i, \|g_i\|)), \quad (Q3d)$$

kde $0 < \underline{\rho} < \bar{\rho} < 1$ a $0 < \beta < 1$.

Poznámka 224. Aby minimalizační úloha v (Q1) měla řešení, je třeba, aby platilo $\lambda_i \geq \max(0, -\underline{\lambda}(B_i))$. To lze algoritmicky zajistit tak, že při určování Choleského rozkladu matice $B_i + \lambda_i I$ adaptivně zvětšujeme hodnotu parametru λ_i . Nicméně, je-li matice B_i indefinitní, je účelnější používat metody s lokálně omezeným krokem. Metody kvadratické regularizace mají význam zejména tehdy, je-li matice B_i pozitivně semidefinitní, například při minimalizaci součtu čtverců [121], [160].

Poznámka 225. Při vyšetřování metod kvadratické regularizace se omezíme na případy, kdy je matice B_i pozitivně semidefinitní a budeme používat označení

$$\begin{aligned} N_1 &= \{i \in N : \rho_i(d_i) < \underline{\rho}\}, \\ N_2 &= \{i \in N : \rho_i(d_i) \geq \underline{\rho}\}, \\ N_3 &= \{i \in N : \rho_i(d_i) > \bar{\rho}\}. \end{aligned}$$

Jelikož $0 \leq \underline{\rho} < \bar{\rho}$, platí $N_3 \subset N_2$.

Lemma 61. *Nechť $\|g_i\| > 0$, $\|B_i\| > 0$, $B_i \succeq 0$ a $\lambda_i > 0$. Pak platí*

$$-Q_{\lambda_i}(d_i(\alpha^*)) \geq \frac{\|g_i\|^2}{2(\|B_i\| + \lambda_i)} \geq \frac{\|g_i\|^2}{4} \min\left(\frac{1}{\|B_i\|}, \frac{1}{\lambda_i}\right). \quad (658)$$

Důkaz Pro zjednodušení zápisu budeme index i vynechávat. Nechť $d(\alpha) = -\alpha g$, kde $\alpha > 0$. Pak můžeme psát

$$-Q_{\lambda}(d(\alpha)) = -g^T d(\alpha) - \frac{1}{2} d(\alpha)^T B d(\alpha) - \frac{1}{2} \lambda \|d(\alpha)\|^2 \geq \alpha \|g\|^2 \left(1 - \frac{1}{2} \alpha (\|B\| + \lambda)\right).$$

Označme $\tilde{\alpha}$ hodnotu, která maximalizuje výraz na pravé straně této nerovnosti. Tuto hodnotu získáme vynulováním první derivace, což dává

$$\|g\|^2 (1 - \tilde{\alpha}(\|B\| + \lambda)) = 0,$$

neboli

$$\tilde{\alpha} = \frac{1}{\|B\| + \lambda}.$$

Po dosazení dostaneme

$$-Q_{\lambda}(d(\alpha^*)) \geq -Q_{\lambda}(d(\tilde{\alpha})) \geq \tilde{\alpha} \|g\|^2 \left(1 - \frac{1}{2} \frac{\|B\| + \lambda}{\|B\| + \lambda}\right) = \frac{\|g\|^2}{2(\|B\| + \lambda)}.$$

Poslední nerovnost plyne ze vztahu $\|B\| + \lambda \leq 2 \max(\|B\|, \lambda)$. □

Lemma 62. *Nechť funkce $F : \mathcal{D} \rightarrow R$ splňuje předpoklad $F4$ a d_i je vektor určený podle (Q1). Pak pokud $\|g_i\| > 0$, $\|B_i\| > 0$, $B_i \succeq 0$ a $\lambda_i \geq \bar{G}$, platí $\rho_i(d_i) \geq \underline{\rho}$, takže $i \in N_2$.*

Důkaz Podmínku $\rho(d) \geq \underline{\rho}$ můžeme zapsat ve tvaru $F_+ - F - Q_{\lambda}(d) \leq (\underline{\rho} - 1)Q_{\lambda}(d)$. Ale

$$F_+ - F - Q_{\lambda}(d) \leq d^T g + \frac{1}{2} \bar{G} \|d\|^2 - d^T g - \frac{1}{2} d^T B d - \frac{1}{2} \lambda \|d\|^2 = \frac{1}{2} (\bar{G} - \lambda) \|d\|^2 \leq 0,$$

neboť $B \succeq 0$ a $\lambda \geq \bar{G}$, a podle (658) platí

$$(\underline{\rho} - 1)Q_\lambda(d) \geq (1 - \underline{\rho})\underline{\nu} \frac{\|g\|^2}{4} \min\left(\frac{1}{\|B\|}, \frac{1}{\lambda}\right) \geq 0,$$

takže

$$F_+ - F - Q_\lambda(d) \leq 0 \leq (\underline{\rho} - 1)Q_\lambda(d),$$

což dává $\rho(d) \geq \underline{\rho}$. □

Věta 144. (*globální konvergence*) *Nechť $x_i \in R^n$, $i \in N$, je posloupnost generovaná metodou kvadratické regularizace taková, že $\|B_i\| \leq \bar{B}$, $B_i \succeq 0$, $i \in N$. Nechť funkce $F : \mathcal{D} \rightarrow R$ splňuje předpoklady F1 a F4. Pak platí*

$$\liminf_{i \rightarrow \infty} \|g_i\| = 0.$$

Důkaz Předpokládejme, že existuje číslo $\underline{\varepsilon} > 0$ takové, že $\|g_i\| \geq \underline{\varepsilon} \forall i \in N$. Podle lemmatu 62 z $\lambda_i \geq \bar{G}$ plyne $i \in N_2$, takže λ_i se může zvětšovat pouze tehdy, když $\lambda_i < \bar{G}$. Platí tedy

$$\lambda_i \leq \max(\lambda_1, \bar{\gamma}\bar{G}) \triangleq \bar{\lambda}, \quad i \in N. \quad (659)$$

Z této nerovnosti plyne, že množina N_2 je nekonečná (pokud $i \in N_1 \forall i \geq k$, pak z (Q3a) plyne $\lambda_i \rightarrow \infty$). Použijeme-li (658), (659) a (Q1), můžeme pro $i \in N_2$ psát

$$F_i - F_{i+1} \geq -\underline{\rho}Q(d_i) \geq -\underline{\nu}\underline{\rho}Q(d_i(\alpha^*)) \geq \frac{\underline{\nu}\underline{\rho}\|g_i\|^2}{4} \min\left(\frac{1}{\|B_i\|}, \frac{1}{\lambda_i}\right) \geq \frac{\underline{\nu}\underline{\rho}\underline{\varepsilon}^2}{4} \min\left(\frac{1}{\bar{B}}, \frac{1}{\bar{\lambda}}\right)$$

takže

$$F_1 - \underline{F} \geq F_1 - \lim_{i \rightarrow \infty} F_i = \sum_{i=1}^{\infty} (F_i - F_{i+1}) \geq \sum_{i \in N_2} (F_i - F_{i+1}) \geq \sum_{i \in N_2} \frac{\underline{\nu}\underline{\rho}\underline{\varepsilon}^2}{4} \min\left(\frac{1}{\bar{B}}, \frac{1}{\bar{\lambda}}\right)$$

což je spor, neboť množina N_2 je nekonečná a tudíž i výraz na pravé straně je nekonečný. □

Nejčastěji se používají optimální metody kvadratické regularizace, které určují směrový vektor podle vzorce

$$d_i(\lambda_i) = \arg \min_{d \in R^n} = Q_{\lambda_i}(d).$$

Jelikož kvadratická funkce $Q_{\lambda_i}(d)$ je pro $B_i \succeq 0$ a $\lambda_i > 0$ konvexní, určíme vektor $d_i(\lambda_i)$ jednoduše řešením soustavy rovnic $(B_i + \lambda_i I)d_i(\lambda_i) + g_i = 0$. Neoptimální metody kvadratické regularizace se používají například tehdy, je-li úloha velmi rozsáhlá. Pak je třeba řešit soustavu rovnic $(B_i + \lambda_i I)d_i(\lambda_i) + g_i = 0$ iteračně a iterační proces ukončovat až když je splněna podmínka (Q1). Používáme-li k tomuto účelu metodu sdružených gradientů, je podmínka (Q1) splněna již v prvním iteračním kroku (věta 78 a důsledek 4).

Příbuznost optimálních metod kvadratické regularizace s metodami s optimálním lokálně omezeným krokem dokládá věta 134 a také skutečnost, že norma $\|d_i(\lambda_i)\|$ je klesající funkcí parametru λ_i .

Lemma 63. *Pro libovolný vektor $x \neq 0$ platí*

$$\nabla \|x\| = \frac{x}{\|x\|}, \quad \nabla^2 \|x\| = \nabla \left(\frac{x}{\|x\|} \right) = \frac{1}{\|x\|} \left(I - \frac{xx^T}{\|x\|^2} \right),$$

kde I je jednotková matice řádu n .

Důkaz Platí

$$\frac{\partial}{\partial x_k} \|x\| = \frac{\partial}{\partial x_k} \sqrt{\sum_{l=1}^n x_l^2} = \frac{1}{2} \frac{2x_k}{\sqrt{\sum_{l=1}^n x_l^2}} = \frac{x_k}{\|x\|},$$

$$\begin{aligned}\frac{\partial^2}{\partial x_k \partial x_l} \|x\| &= \frac{\partial}{\partial x_l} \left(\frac{x_k}{\|x\|} \right) = \frac{\delta_{kl}}{\|x\|} + \frac{x_k}{\|x\|^2} \frac{\partial}{\partial x_l} \|x\| \\ &= \frac{\delta_{kl}}{\|x\|} - \frac{x_k x_l}{\|x\|^3} = \frac{1}{\|x\|} \left(\delta_{kl} - \frac{x_k x_l}{\|x\|^2} \right),\end{aligned}$$

kde $\delta_{kl} = 1$, pokud $k = l$, a $\delta_{kl} = 0$, pokud $k \neq l$. □

Věta 145. *Nechť $B \succeq 0$, $\lambda > 0$ a necht' $d(\lambda) \neq 0$ je vektor, který je globálním minimem funkce $Q_\lambda(d)$. Pak $\|d(\lambda)\|$ je klesající funkcí parametru λ .*

Důkaz Podle lemmatu 63 platí

$$\|d(\lambda)\|' = \frac{d^T(\lambda)d'(\lambda)}{\|d(\lambda)\|}.$$

Jelikož matice $B + \lambda I$ je podle předpokladu pozitivně definitní, je vektor $d(\lambda)$ globálním minimem funkce $Q_\lambda(d)$ právě tehdy, když $(B + \lambda I)d(\lambda) = -g$. Derivováním této rovnosti dostaneme $(B + \lambda I)d'(\lambda) + s(\lambda) = 0$, neboli

$$(d'(\lambda))^T (B + \lambda I) d'(\lambda) + d^T(\lambda) d'(\lambda) = 0,$$

což dává

$$\|d(\lambda)\|' = \frac{d^T(\lambda)d'(\lambda)}{\|d(\lambda)\|} = -\frac{(d'(\lambda))^T (B + \lambda I) d'(\lambda)}{\|d(\lambda)\|} < 0$$

.

□

Závěrem dodejme, že metody kvadratické regularizace se používaly před vyvinutím metod s lokálně omezeným krokem a to zejména pro minimalizaci součtu čtverců. V současné době byly nahrazeny účinnějšími metodami kubické regularizace, které jsou popsány v oddílu 7.

6 Výpočet lokálně omezeného kroku

6.1 Výpočet optimálního lokálně omezeného kroku

Optimální lokálně omezený krok d_i^* je řešením úlohy (623). Podle věty 134 platí $d_i^* = d_i(\lambda_i^*)$, kde vektor $d_i(\lambda_i^*)$ je řešením soustavy rovnic $(B_i + \lambda_i^* I)d_i(\lambda_i^*) + g_i = 0$ se symetrickou pozitivně semidefinitní maticí $B_i + \lambda_i^* I$ a $\lambda_i^* \geq 0$. Přitom

- (a) $\lambda_i^* = 0$, pokud $B_i \succeq 0$ a $\|d_i(0)\| \leq \Delta_i$.
- (b) $\lambda_i^* > 0$ a $\|d_i^*\| = \Delta_i$, pokud $B_i \not\succeq 0$ nebo $\|d_i(0)\| > \Delta_i$.

Pokud nenastane případ (a), řešíme přibližně úlohu (b) tak, že hledáme číslo $\lambda_i > 0$ takové, že matice $B_i + \lambda_i I$ je pozitivně semidefinitní a $\underline{\delta}\Delta_i \leq \|d_i(\lambda_i)\| \leq \bar{\delta}\Delta_i$, kde $(B_i + \lambda_i I)d_i(\lambda_i) + g_i = 0$. Protože se omezíme na jeden konkrétní iterační krok, budeme index i vynechávat.

Věta 146. *Nechť $\lambda \geq 0$, $B + \lambda I \succeq 0$ a $\|d\| \geq \underline{\delta}\Delta$, kde $(B + \lambda I)d + g = 0$. Pak vektor d splňuje podmínku (627) s $\underline{\nu} = \underline{\delta}^2$.*

Důkaz Zřejmě

$$\begin{aligned} Q(d) &= g^T d + \frac{1}{2} d^T B d = -d^T (B + \lambda I) d + \frac{1}{2} d^T B d \\ &= -\frac{1}{2} (d^T (B + \lambda I) d + \lambda d^T d) \leq -\frac{1}{2} \underline{\delta}^2 (d^T (B + \lambda I) d + \lambda \Delta^2) \end{aligned}$$

a pro libovolný vektor $z \in R^n$ platí

$$\begin{aligned} Q(d+z) &= g^T (d+z) + \frac{1}{2} (d+z)^T B (d+z) = -d^T (B + \lambda I) (d+z) + \frac{1}{2} (d+z)^T B (d+z) \\ &= -\frac{1}{2} (d^T (B + \lambda I) d + \lambda (d+z)^T (d+z)) + \frac{1}{2} z^T (B + \lambda I) z. \end{aligned} \quad (660)$$

Nechť vektor $d^* = d+z^*$ je řešením úlohy (623). Pak $(d+z^*)^T (d+z^*) = (d^*)^T d^* \leq \Delta^2$ a $(z^*)^T (B + \lambda I) z^* \geq 0$, takže podle (660) dostaneme

$$\begin{aligned} Q(d^*) &= -\frac{1}{2} (d^T (B + \lambda I) d + \lambda (d+z^*)^T (d+z^*)) + \frac{1}{2} (z^*)^T (B + \lambda I) z^* \\ &\geq -\frac{1}{2} (d^T (B + \lambda I) d + \lambda \Delta^2), \end{aligned} \quad (661)$$

což po dosazení do úvodní nerovnosti dává $Q(d) \leq (1/\underline{\delta})^2 Q(d^*)$. □

Číslo $\lambda \geq 0$ vyhovující předpokladům věty 146 lze získat řešením nelineární rovnice ekvivalentní rovnici $\|d(\lambda)\| = \Delta$. Přímé použití rovnice $\|d(\lambda)\| = \Delta$ není vhodné, neboť funkce $\|d(\lambda)\|$ má póly v bodech, které odpovídají vlastním číslům matice B . Vhodnější (z hlediska omezenosti) je pro tento účel rovnice $\phi(\lambda) = 0$, kde $\phi(\lambda) = 1/\Delta - 1/\|d(\lambda)\|$. Tato rovnice se řeší pomocí Newtonovy metody.

Lemma 64. *Nechť $\phi(\lambda) = 1/\Delta - 1/\|d(\lambda)\|$, kde $(B + \lambda I)d(\lambda) + g = 0$, matice $B + \lambda I$ je pozitivně definitní a $g \neq 0$ (takže $d(\lambda) \neq 0$). Pak platí*

$$\phi'(\lambda) = -\frac{d(\lambda)^T (B + \lambda I)^{-1} d(\lambda)}{\|d(\lambda)\|^3} = -\frac{g^T (B + \lambda I)^{-3} g}{(g^T (B + \lambda I)^{-2} g)^{3/2}} < 0 \quad (662)$$

a $\phi''(\lambda) \geq 0$ (takže funkce $\phi(\lambda)$ je za daných předpokladů konvexní).

Důkaz Derivováním rovnosti $(B + \lambda I)d(\lambda) + g = 0$ dostaneme $(B + \lambda I)d'(\lambda) + d(\lambda) = 0$, což dává $d'(\lambda) = -(B + \lambda I)^{-1}d(\lambda)$. Podle definice funkce $\phi(\lambda)$ a lemmatu 63 pak platí

$$\phi'(\lambda) = \frac{\|d(\lambda)\|'}{\|d(\lambda)\|^2} = \frac{d(\lambda)^T d'(\lambda)}{\|d(\lambda)\|^3} = -\frac{d(\lambda)^T (B + \lambda I)^{-1} d(\lambda)}{\|d(\lambda)\|^3} = -\frac{g^T (B + \lambda I)^{-3} g}{(g^T (B + \lambda I)^{-2} g)^{3/2}}.$$

Dalším derivováním dostaneme $(B + \lambda I)d''(\lambda) + 2d'(\lambda) = 0$, takže $d''(\lambda) = -2(B + \lambda I)^{-1}d'(\lambda)$ a

$$\phi''(\lambda) = \frac{d(\lambda)^T d''(\lambda) + d'(\lambda)^T d'(\lambda)}{\|d(\lambda)\|^3} - \frac{3(d(\lambda)^T d'(\lambda))^2}{\|d(\lambda)\|^5} = 3 \frac{\|d(\lambda)\|^2 \|d'(\lambda)\|^2 - (d(\lambda)^T d'(\lambda))^2}{\|d(\lambda)\|^5}$$

(neboť $d(\lambda)^T d''(\lambda) = -2d(\lambda)^T (B + \lambda I)^{-1}d'(\lambda) = 2d'(\lambda)^T d'(\lambda)$) a podle Schwarzovy nerovnosti pak platí $\phi''(\lambda) \geq 0$. \square

Důsledek 19. *Nechť jsou splněny předpoklady lemmatu 64. Nechť λ_i , $1 \leq i \leq n$, jsou vlastní čísla matice B (seřazená vzestupně) a v_i , $1 \leq i \leq n$, jim odpovídající ortonormální vlastní vektory. Nechť $g = \sum_{i=1}^n \gamma_i v_i$ (takže $\gamma_i = v_i^T g$, $1 \leq i \leq n$). Pak platí*

$$\phi(\lambda) = \frac{1}{\Delta} - \frac{1}{\left(\sum_{i=1}^n \frac{\gamma_i^2}{(\lambda_i + \lambda)^2}\right)^{1/2}}, \quad \phi'(\lambda) = -\frac{\sum_{i=1}^n \frac{\gamma_i^2}{(\lambda_i + \lambda)^3}}{\left(\sum_{i=1}^n \frac{\gamma_i^2}{(\lambda_i + \lambda)^2}\right)^{3/2}}. \quad (663)$$

Důkaz Jelikož matice B je symetrická, existuje rozklad $V^T B V = \Lambda$, kde $V = [v_1, \dots, v_n]$ je ortogonální matice (takže $V V^T = V^T V = I$) a $\Lambda = \text{diag}(\lambda_1, \dots, \lambda_n)$. Pak rovnici $(B + \lambda I)d(\lambda) + g = 0$ můžeme zapsat ve tvaru

$$(\Lambda + \lambda I)\tilde{d}(\lambda) + \tilde{g} = 0, \quad (664)$$

kde $\tilde{d}(\lambda) = V^T d(\lambda)$ a $\tilde{g} = V^T g$, takže $\|\tilde{d}(\lambda)\| = \|d(\lambda)\|$ a $\|\tilde{g}\| = \|g\|$. Podle lemmatu 64 (aplikovaného na rovnici (664)) platí

$$\phi(\lambda) = \frac{1}{\Delta} - \frac{1}{\|\tilde{d}(\lambda)\|} = \frac{1}{\Delta} - \frac{1}{(\tilde{g}^T (\Lambda + \lambda I)^{-2} \tilde{g})^{1/2}},$$

$$\phi'(\lambda) = -\frac{\tilde{g}^T (\Lambda + \lambda I)^{-3} \tilde{g}}{(\tilde{g}^T (\Lambda + \lambda I)^{-2} \tilde{g})^{3/2}}.$$

Využijeme-li toho, že $\tilde{g}_i = v_i^T g = \gamma_i$, $1 \leq i \leq n$, a že matice $\Lambda + \lambda I$ je diagonální, dostaneme dokazované tvrzení. \square

Poznámka 226. Aby matice $B + \lambda^* I$ byla pozitivně semidefinitní, musí platit $\lambda^* \geq -\lambda_1$, kde λ_1 je nejmenší vlastní číslo matice B . Abychom zjednodušili některé úvahy, budeme bez újmy na obecnosti předpokládat, že nejmenší vlastní číslo λ_1 je jednoduché. Budeme rozlišovat dva případy: regulární případ, kdy $\lambda^* > -\lambda_1$, a singulární případ, kdy $\lambda^* = -\lambda_1$. V regulárním případě existují dvě možnosti. Pokud $\max(0, -\lambda_1) < \lambda < \lambda^*$ (takže $\|d(\lambda)\| > \Delta$ a $\phi(\lambda) > 0$), je krok Newtonovy metody

$$\lambda_+ = \lambda + \frac{\|d(\lambda)\|^3}{d(\lambda)^T (B + \lambda I)^{-1} d(\lambda)} \left(\frac{1}{\Delta} - \frac{1}{\|d(\lambda)\|} \right) = \lambda + \frac{\|d(\lambda)\|^2}{d(\lambda)^T (B + \lambda I)^{-1} d(\lambda)} \left(\frac{\|d(\lambda)\| - \Delta}{\Delta} \right)$$

dobře definován a platí $\lambda < \lambda_+ < \lambda^*$ (plyne to z konvexity funkce $\phi(\lambda)$). Pokud $\lambda^* < \lambda$ (takže $\|d(\lambda)\| < \Delta$ a $\phi(\lambda) < 0$), platí $\lambda_+ < \lambda^*$ a je třeba zajistit aby byla splněna podmínka $\max(0, -\lambda_1) < \lambda_+$. To lze provést použitím mezí $\underline{\lambda} < \lambda^* < \bar{\lambda}$ aktualizovaných v každém kroku algoritmu. (poznámka 233). Singulární případ nastane například tehdy, když $B \not\prec 0$ a $g = 0$, neboť rovnice $(B + \lambda^* I)d(\lambda^*) + g = 0$, $\lambda^* \geq -\lambda_1$, má řešení $d(\lambda^*)$, $\|d(\lambda^*)\| = \Delta$, pouze tehdy, když $\lambda^* = \lambda_1$.

Poznámka 227. Jestliže $\gamma_1 = v_1^T g \neq 0$, lze se snadno přesvědčit (použitím vztahů (663)), že platí

$$\lim_{\lambda \downarrow -\lambda_1} \phi(\lambda) = \frac{1}{\Delta}, \quad \lim_{\lambda \downarrow -\lambda_1} \phi'(\lambda) = -\frac{1}{|\gamma_1|}$$

a

$$\lim_{\lambda \rightarrow \infty} \phi(\lambda) = -\infty, \quad \lim_{\lambda \rightarrow \infty} \phi'(\lambda) = -\frac{1}{\|g\|}$$

(jelikož funkce $\phi(\lambda)$ není v bodě $\lambda = \lambda_1$ diferencovatelná, používáme jednostrané limity $\lambda \downarrow -\lambda_1$, což znamená, že $\lambda \rightarrow -\lambda_1$ a $\lambda > 0$). Z těchto vztahů je patrné, že pro $\gamma_1 = v_1^T g \neq 0$ jsou funkce $\phi(\lambda)$ a $\phi'(\lambda)$ omezené v okolí bodu $\lambda = -\lambda_1$ a platí $\lambda^* > -\lambda_1$.

Poznámka 228. Singulární případ může nastat pouze tehdy, když $\gamma_1 = v_1^T g = 0$, neboť pro $\lambda^* = -\lambda_1$ platí

$$v_1^T g = -v_1^T (B + \lambda^* I) d(\lambda^*) = -v_1^T (B - \lambda_1 I) d(\lambda_1) = 0$$

(používáme vztah $Bv_1 = \lambda_1 v_1$). Označme $\phi_1 = \lim_{\lambda \downarrow -\lambda_1} \phi(\lambda)$. Jestliže $\gamma_1 = v_1^T g = 0$, vymizí v (663) člen $\gamma_1^2 / (\lambda_1 + \lambda)^2$ a předpokládáme-li, že $\|g\| \neq 0$, můžeme psát $\phi_1 < 1/\Delta$. Pokud $\phi_1 > 0$, platí $\lambda^* > -\lambda_1$, neboť funkce $\phi(\lambda)$ je pro $\lambda > -\lambda_1$ spojitá a $\lim_{\lambda \rightarrow \infty} \phi(\lambda) = -\infty$. Pokud $\phi_1 \leq 0$, nastane singulární případ.

Poznámka 229. V singulárním případě nelze použít Newtonovu metodu. Abychom to ukázali, zapíšeme rovnici (664) (kde $v_1^T g = 0$) blokově ve tvaru

$$\begin{bmatrix} \lambda_1 + \lambda, & 0 \\ 0, & \Lambda_2 + \lambda I \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_1^T d(\lambda) \\ V_2^T d(\lambda) \end{bmatrix} = - \begin{bmatrix} 0 \\ V_2^T g \end{bmatrix}, \quad (665)$$

kde $\Lambda_2 = \text{diag}(\lambda_2, \dots, \lambda_n)$ a $V_2 = [v_2, \dots, v_n]$. Pokud $\lambda \neq -\lambda_1$, platí $v_1^T d(\lambda) = 0$, takže $\lim_{\lambda \downarrow -\lambda_1} v_1^T d(\lambda) = 0$. Pokud $\lambda = -\lambda_1$, může výraz $v_1^T d(\lambda)$ nabývat libovolných hodnot. Funkce $\phi(\lambda)$ je v tomto případě nejednoznačná. Její minimální hodnotu ϕ_1 dostaneme, položíme-li $v_1^T d(\lambda) = 0$ (neboť norma $\|d(\lambda)\| = \|V^T d(\lambda)\|$ je minimální, pokud $v_1^T d(\lambda) = 0$), takže $\phi(\lambda)$ nabývá všech hodnot v intervalu $\phi_1 \leq \phi(\lambda) \leq 1/\Delta$ a pokud $\phi_1 < 0$, nelze hodnotu $\lambda^* = -\lambda_1$ nalézt pomocí Newtonovy metody. Následující poznámka ukazuje jak lze tento problém obejít.

Poznámka 230. Předpokládejme, že $\lambda^* = -\lambda_1$ a $\phi_1 < 0$. Nechť $\lambda > -\lambda_1$ a $\phi(\lambda) < 0$ (takže $\|d(\lambda)\| < \Delta$). Zvolíme-li vektor $z(\lambda) = \alpha(\lambda)v_1$ tak, aby platilo $\|d(\lambda) + z(\lambda)\| = \Delta$, můžeme psát

$$\begin{bmatrix} \lambda_1 + \lambda, & 0 \\ 0, & \Lambda_2 + \lambda I \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_1^T (d(\lambda) + z(\lambda)) \\ V_2^T (d(\lambda) + z(\lambda)) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \alpha(\lambda)(\lambda_1 + \lambda) \\ 0 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 0 \\ V_2^T g \end{bmatrix} \quad (666)$$

(neboť $v_1^T v_1 = 1$ a $v_1^T V_2 = 0$). Jelikož

$$\Delta = \|d(\lambda) + z(\lambda)\| \geq \|z(\lambda)\| - \|d(\lambda)\| = |\alpha(\lambda)| - \|d(\lambda)\|,$$

platí $|\alpha(\lambda)| \leq \Delta + \|d(\lambda)\| \leq 2\Delta$, a tedy i $|\alpha(\lambda)(\lambda_1 + \lambda)| \rightarrow 0$ pro $\lambda \rightarrow -\lambda_1$. Pokud $\lambda \approx -\lambda_1$, takže $|\alpha(\lambda)(\lambda_1 + \lambda)| \approx 0$, lze v rovnici (666) zanedbat první člen na pravé straně, takže vektor $d(\lambda) + z(\lambda)$ je dobrou aproximací řešení rovnice (665) a platí $\|d(\lambda) + z(\lambda)\| = \Delta$, což znamená, že vektor $d(\lambda) + z(\lambda)$ je (pro $\lambda \approx -\lambda_1$) dobrou aproximací řešení úlohy (623). Přesnější výsledek udává následující věta.

Věta 147. Nechť $\lambda \geq 0$, $B + \lambda I \succeq 0$, $(B + \lambda I)d + g = 0$, $\|d + z\| = \Delta$ a

$$z^T (B + \lambda I) z \leq (1 - \delta^2) (d^T (B + \lambda I) d + \lambda \Delta^2). \quad (667)$$

Pak vektor $d + z$ splňuje podmínku (627) s $\underline{\nu} = \delta^2$.

Důkaz Podle (660) platí

$$Q(d+z) = -\frac{1}{2} (d^T(B+\lambda I)d + \lambda\Delta^2) + \frac{1}{2} z^T(B+\lambda I)z$$

a použijeme-li (667), dostaneme

$$Q(d+z) \leq -\frac{1}{2}\delta^2 (d^T(B+\lambda I)d + \lambda\Delta^2),$$

což spolu s (661) dává $Q(d+z) \leq (1/\delta)^2 Q(d^*)$. □

Poznámka 231. Podle poznámky 230 je výhodné volit $z = \alpha v$, kde vektor v je dobrou aproximací vlastního vektoru v_1 příslušného nejmenšímu vlastnímu číslu matice B . Tento vektor lze určit různými metodami, například pomocí Choleského rozkladu jako v programech knihovny LAPACK [4].

Poznámka 232. Necht $d \in R^n$, $v \in R^n$ a $\|d\| < \Delta$. Číslo $\alpha \geq 0$, pro které platí $\|d + \alpha v\| = \Delta$, určíme podle vzorců

$$\alpha = \frac{\sqrt{(v^T d)^2 + (\Delta^2 - \|d\|^2)\|v\|^2} - v^T d}{\|v\|^2} = \frac{\Delta^2 - \|d\|^2}{\sqrt{(v^T d)^2 + (\Delta^2 - \|d\|^2)\|v\|^2} + v^T d}.$$

První vzorec volíme pokud $v^T d \leq 0$ a druhý v opačném případě. Oba vzorce se zjednoduší, pokud $\|v\| = 1$. Tyto vzorce lze snadno získat řešením kvadratické rovnice vzniklé roznásobením vztahu $\|d + \alpha v\|^2 = \Delta^2$.

Poznámka 233. Abychom zabránili selhání Newtonovy metody, je účelné používat a aktualizovat dolní odhad $\underline{\mu}$ pro číslo $-\lambda_1$ a meze $0 \leq \underline{\lambda} < \lambda^* < \bar{\lambda}$. V prvním iteračním kroku Newtonovy metody můžeme jako $\underline{\mu}$ zvolit maximální diagonální prvek matice $-B$. Počáteční meze $\underline{\lambda} < \lambda^* < \bar{\lambda}$ lze určit z vlastností čísla λ^* . Jestliže $(B + \lambda^* I)d(\lambda^*) + g = 0$ a $\|d(\lambda^*)\| = \Delta$, platí

$$d(\lambda^*)^T (B + \lambda^* I)^2 d(\lambda^*) = \|g\|^2,$$

což s přihlédnutím k extrémálním vlastnostem vlastních čísel matice $(B + \lambda^* I)$ dává

$$\underline{\lambda}(B) + \lambda^* \leq \frac{\|g\|}{\Delta} \leq \bar{\lambda}(B) + \lambda^*.$$

Jestliže $\underline{B} \leq \underline{\lambda}(B) \leq \bar{\lambda}(B) \leq \bar{B}$, můžeme definovat dolní mez $\underline{\lambda}$ a horní mez $\bar{\lambda}$ tak, že

$$\underline{\lambda} = \frac{\|g\|}{\Delta} - \bar{B} \leq \lambda^* \leq \frac{\|g\|}{\Delta} - \underline{B} = \bar{\lambda}$$

Lze položit $\underline{B} = -\|B\|$ a $\bar{B} = \|B\|$, nebo použít jiné odhady pro vlastní čísla matice B , například Gerschgorinovy kruhy. Dolní mez $\underline{\lambda}$ je třeba ještě upravit tak, aby platilo $\underline{\lambda} \geq 0$.

Poznámka 234. V počátečních krocích Newtonovy metody se může stát, že matice $B + \lambda I$ není pozitivně definitní. Proto je účelné použít místo Choleského rozkladu $B + \lambda I = R^T R$ Gillův-Murrayův rozklad $B + \lambda I + E = R^T R$ (definice 29). Pokud $E = 0$, je matice $B + \lambda I$ pozitivně definitní. V opačném případě poskytuje věta 38 odhad čísla, které můžeme přičíst k $\underline{\mu}$. Odhad $\underline{\mu}$ můžeme též upravit pomocí vektoru v jednotkové délky, který je dobrou aproximací vlastního vektoru v_1 příslušného nejmenšímu vlastnímu číslu matice B . Jelikož číslo $\lambda_1 + \lambda$ je nejmenším vlastním číslem matice $B + \lambda I$ a jelikož v_1 je vlastní vektor této matice příslušný vlastnímu číslu $\lambda_1 + \lambda$, můžeme psát

$$\lambda_1 + \lambda = v_1^T (B + \lambda I) v_1 \leq v^T (B + \lambda I) v$$

(předpokládáme, že $\|v\| = \|v_1\| = 1$), takže číslo $\underline{\mu} = \lambda - v^T (B + \lambda I) v \leq -\lambda_1$ je dobrým dolním odhadem čísla $-\lambda_1$.

Dosavadní úvahy můžeme shrnout ve formě algoritmu.

Algoritmus 13. Data $0 < \underline{\beta} < 1$ (obvykle $\underline{\beta} = 0.1$), $0 < \underline{\delta} < 1 < \bar{\delta}$ (obvykle $\underline{\delta} = 0.9$ a $\bar{\delta} = 1.1$), $\Delta > 0$.

Krok 1 Necht $\underline{\mu}$ je maximální diagonální prvek matice $-B$ a $\underline{B} \leq \underline{\lambda}(B) \leq \bar{\lambda}(B) \leq \bar{B}$ (poznámka 233). Položíme $\underline{\lambda} := \|g\|/\Delta - \bar{B}$, $\bar{\lambda} := \|g\|/\Delta - \underline{B}$, $\lambda := \max(0, \underline{\mu}, \lambda)$ a $k := 0$.

Krok 2 Položíme $\underline{\lambda} := \max(0, \underline{\mu}, \lambda)$. Jestliže $k > 0$ a $\lambda \leq \underline{\mu}$, položíme $\lambda := \max(\sqrt{\lambda \bar{\lambda}}, \underline{\lambda} + \underline{\beta}(\bar{\lambda} - \lambda))$.

Krok 3 Určíme Gillův-Murrayův rozklad $B + \lambda I + E = R^T R$ a položíme $k := k + 1$. Je-li $E = 0$ (takže $B + \lambda I \succ 0$), přejdeme na krok 4. V opačném případě určíme vektor $v \in R^n$ takový, že $\|v\| = 1$ a $v^T(B + \lambda I)v < 0$ (věta 38), položíme $\underline{\mu} := \max(\underline{\mu}, \lambda - v^T(B + \lambda I)v)$ a přejdeme na krok 2.

Krok 4 Určíme vektor $d \in R^n$ řešením rovnice $R^T R s + g = 0$. Jestliže $\|d\| > \bar{\delta}\Delta$, položíme $\underline{\lambda} := \lambda$ a přejdeme na krok 6. Jestliže $\underline{\delta}\Delta \leq \|d\| \leq \bar{\delta}\Delta$ ukončíme výpočet. Jestliže $\|d\| < \underline{\delta}\Delta$ a $\lambda = 0$ ukončíme výpočet. Jestliže $\|d\| < \underline{\delta}\Delta$ a $\lambda > 0$ položíme $\bar{\lambda} := \lambda$ a přejdeme na krok 5.

Krok 5 Určíme vektor $v \in R^n$ tak, aby tento vektor byl dobrou aproximací vlastního vektoru matice B příslušného vlastnímu číslu $\underline{\lambda}(B)$ a aby platilo $\|v\| = 1$ a $v^T s \geq 0$ (tento vektor lze určit z rozkladu $R^T R$ způsobem, který používají programy knihovny LAPACK). Určíme číslo $\alpha \geq 0$ tak, aby platilo $\|d + \alpha v\| = \Delta$ (poznámka 232). Jestliže $\alpha^2 \|Rv\|^2 \leq (1 - \underline{\delta}^2)(\|Rs\|^2 + \lambda \Delta^2)$, položíme $d := d + \alpha v$ a ukončíme výpočet. V opačném případě položíme $\underline{\mu} := \max(\underline{\mu}, \lambda - \|Rv\|^2)$ a přejdeme na krok 6.

Krok 6 Určíme vektor $v \in R^n$ řešením rovnice $R^T v = d$, položíme

$$\lambda := \lambda + \frac{\|d\|^2}{\|v\|^2} \left(\frac{\|d\| - \Delta}{\Delta} \right)$$

a přejdeme na krok 2

6.2 Využití směru největšího spádu (metody psí nohy)

Nevýhodou metod s optimálním lokálně omezeným krokem je nutnost řešení úlohy (623), což vyžaduje opakované řešení soustavy $(B_i + \lambda I)d_i(\lambda) + g_i = 0$, která obsahuje n rovnic o n neznámých. V průměru se tato soustava řeší 2-3 krát v každém iteračním kroku, ale v singulárním případě může být tento počet mnohem vyšší. Proto se úloha (623) často nahrazuje úlohou

$$d_i = d_i(\alpha^*, \beta^*) = \arg \min_{\|s(\alpha, \beta)\| \leq \Delta_i} Q_i(d(\alpha, \beta)), \quad (668)$$

kde

$$d(\alpha, \beta) = -(\alpha g_i + \beta B_i^{-1} g_i).$$

Věta 148. Směrový vektor $d_i \in R^n$ určený podle (668) vyhovuje podmínkám (T1a)–(T1c) s $\underline{\delta} = 1$, $\bar{\delta} = 1$, $\bar{\omega} = 0$ a $\underline{\nu} = 1$.

Důkaz (a) Podmínka (T1a) je přímo součástí podmínky (668). Předpokládejme, že $d_i(\alpha^*, \beta^*) \in R^n$ je řešením úlohy (668), přičemž $\|d_i(\alpha^*, \beta^*)\| < \Delta_i$. Pak

$$Q_i(d(\alpha, \beta)) = \frac{1}{2} \alpha^2 g_i^T B_i g_i + \alpha \beta g_i^T g_i + \frac{1}{2} \beta^2 g_i^T B_i^{-1} g_i - \alpha g_i^T g_i - \beta g_i^T B_i^{-1} g_i$$

je ryze konvexní kvadratická funkce a

$$\begin{aligned} \frac{\partial Q_i(d(\alpha^*, \beta^*))}{\partial \alpha} &= \alpha^* g_i^T B_i g_i + (\beta^* - 1) g_i^T g_i = 0, \\ \frac{\partial Q_i(d(\alpha^*, \beta^*))}{\partial \beta} &= \alpha^* g_i^T g_i + (\beta^* - 1) g_i^T B_i^{-1} g_i = 0, \end{aligned}$$

neboli $\alpha^* = 0$, $\beta^* = 1$, takže $\omega_i(d_i(\alpha^*, \beta^*)) = 0$ a

$$-Q_i(d_i(\alpha^*, \beta^*)) = g_i^T B_i^{-1} g_i - \frac{1}{2} g_i^T B_i^{-1} g_i = \frac{1}{2} g_i^T B_i^{-1} g_i \geq \frac{1}{2} \frac{\|g_i\|^2}{\|B_i\|}.$$

(b) Necht $\|d_i(\alpha^*, \beta^*)\| = \Delta_i$. Podle (668) musí být $Q_i(d_i(\alpha^*, \beta^*)) \leq Q_i(d_i(\alpha^*, 0)) = Q_i(d_i(\alpha^*))$, kde $d_i(\alpha^*)$ je řešením úlohy (624), takže podle lemmatu 58 platí

$$-Q_i(d_i(\alpha^*, \beta^*)) \geq -Q_i(d_i(\alpha^*)) \geq \frac{1}{2} \|g_i\| \min \left(\Delta_i, \frac{\|g_i\|}{\|B_i\|} \right).$$

□

Úloha (668) má dimenzi 2 a soustava rovnic s maticí B_i se řeší pouze jednou (k určení vektoru $B_i^{-1} g_i$). Vektor d_i získaný řešením úlohy (668) vyhovuje podle věty 148 podmínkám (T1a)–(T1c) s $\underline{\delta} = 1$, $\bar{\delta} = 1$, $\bar{\omega} = 0$ a $\underline{\nu} = 1$ a jeho použitím dostaneme metody, které konvergují téměř stejně dobře jako metody s optimálním lokálně omezeným krokem. Ukazuje se že efektivita metod založených na promítání do podprostoru generovaného vektory g_i a $B_i^{-1} g_i$ se příliš nezmění nahradíme-li přesné řešení úlohy (668) speciálním přibližným výběrem koeficientů α a β , který se nazývá metodou psí nohy (název této metody pochází od jejího autora M.J.D.Powella).

Metoda psí nohy je založena na použití Cauchyova vektoru d_C a Newtonova vektoru d_N , kde

$$d_C = -\frac{g^T g}{g^T B g} g, \quad d_N = -B^{-1} g.$$

Cauchyův vektor je spádovým směrem právě tehdy, platí-li $g^T B g > 0$. Proto budeme rozlišovat dva případy, buď $g^T B g > 0$ nebo $g^T B g \leq 0$. Jestliže $g^T B g \leq 0$, můžeme položit $d = -(\Delta/\|g\|)g$, neboť v tomto případě pro $\alpha \geq 0$ platí

$$d^T(g + \alpha B d) = -\frac{\Delta}{\|g\|} \left(g^T g - \frac{\alpha \Delta}{\|g\|} g^T B g \right) \leq -\frac{\Delta}{\|g\|} g^T g,$$

takže kvadratická funkce $Q(x + \alpha d)$ (funkce proměnné α , jejíž derivace je $d^T(g + \alpha B s)$) klesá pro $\alpha \geq 0$. Jestliže $g^T B g > 0$ a $\|d_C\| \geq \Delta$, můžeme opět položit $d = -(\Delta/\|g\|)g$. Platí totiž

$$d^T(g + \alpha B d) = -\frac{\Delta}{\|g\|} \left(g^T g - \frac{\alpha \Delta}{\|g\|} g^T B g \right) = -\Delta \|g\| \left(1 - \alpha \frac{\Delta}{\|d_C\|} \right),$$

takže funkce $Q(x + \alpha d)$ klesá pro $0 \leq \alpha < \|d_C\|/\Delta$ a nabývá svého minima pro $\alpha = \|d_C\|/\Delta \geq 1$.

Pokud $g^T B g > 0$ a $\|d_C\| < \Delta$, mohou opět nastat dva případy, platí buď $(d_N - d_C)^T d_C \geq 0$ nebo $(d_N - d_C)^T d_C < 0$.

Věta 149. Necht $g^T B g > 0$. Jestliže $(d_N - d_C)^T d_C \geq 0$, platí $0 < d_C^T d_C / d_C^T d_N \leq 1$ a pokud

$$\frac{d_C^T d_C}{d_C^T d_N} \leq \tau \leq 1, \tag{669}$$

je kvadratická funkce $Q(d_C + \alpha(\tau d_N - d_C))$ nerostoucí pro $0 \leq \alpha \leq 1$ (jestliže $(d_N - d_C)^T d_C > 0$, je tato funkce klesající a nabývá svého minima pro $\alpha = 1$). Dále platí $\|\tau d_N\| \geq \|d_C\|$ (rovnost nastane právě tehdy, platí-li $\tau = d_C^T d_C / d_C^T d_N$ a jsou-li vektory d_C a d_N rovnoběžné). Jestliže $(d_N - d_C)^T d_C < 0$, kvadratická funkce $Q(d_C + \alpha(d_C - d_N))$ klesá pro $\alpha \geq 0$.

Důkaz (a) Necht $g^T B g > 0$ a $(d_N - d_C)^T d_C \geq 0$. Prostým dosazením dostaneme

$$(d_N - d_C)^T d_C = \frac{g^T g}{(g^T B g)^2} (g^T B g g^T B^{-1} g - (g^T g)^2), \tag{670}$$

takže nerovnost $(d_N - d_C)^T d_C \geq 0$ je splněna právě tehdy, jestliže $g^T B g g^T B^{-1} g - (g^T g)^2 \geq 0$ (je-li matice B pozitivně definitní plyne tato nerovnost ze Schwarzovy nerovnosti). Musí tedy platit $g^T B g g^T B^{-1} g > 0$, neboli

$$\frac{d_C^T d_C}{d_N^T d_C} = \frac{(g^T g)^2}{g^T B^{-1} g g^T B g} > 0,$$

což spolu s nerovností $(d_N - d_C)^T d_C \geq 0$ dává $0 < d_C^T d_C / d_N^T d_N \leq 1$. Jestliže $g^T B g > 0$ a číslo τ je určeno podle (669) (takže $\tau \geq (g^T g)^2 / (g^T B^{-1} g g^T B g)$), můžeme psát

$$\begin{aligned} (\tau d_N - d_C)^T d_C &= \frac{g^T g}{(g^T B g)^2} (\tau g^T B g g^T B^{-1} g - (g^T g)^2) \geq 0, \\ (\tau d_N - d_C)^T B (\tau d_N - d_C) &= \tau^2 g^T B^{-1} g - 2\tau \frac{(g^T g)^2}{g^T B g} + \frac{(g^T g)^2}{g^T B g} \\ &= \frac{\tau}{g^T B g} (\tau g^T B g g^T B^{-1} g - (g^T g)^2) + (1 - \tau) \frac{(g^T g)^2}{g^T B g} \geq 0, \end{aligned} \quad (671)$$

přičemž poslední nerovnost je rovností právě tehdy, když $(d_N - d_C)^T d_C = 0$ (kdy nutně $\tau = 1$). Dále platí

$$\begin{aligned} (\tau d_N - d_C)^T (g + B d_C) &= (\tau d_N - d_C)^T (\tau g + B d_C) + (1 - \tau) (\tau d_N - d_C)^T g \\ &= (\tau d_N - d_C)^T B (\tau B^{-1} g + d_C) + (1 - \tau) (\tau d_N - d_C)^T g \\ &= -(\tau d_N - d_C)^T B (\tau d_N - d_C) - (1 - \tau) \frac{g^T B g}{g^T g} (\tau d_N - d_C)^T d_C, \end{aligned}$$

takže pro derivaci kvadratické funkce $Q(d_C + \alpha(\tau d_N - d_C))$ dostaneme

$$\begin{aligned} (\tau d_N - d_C)^T (g + B(d_C + \alpha(\tau d_N - d_C))) &= -(\tau d_N - d_C)^T B (\tau d_N - d_C) (1 - \alpha) \\ &\quad - (1 - \tau) \frac{g^T B g}{g^T g} (\tau d_N - d_C)^T d_C. \end{aligned}$$

Pokud $0 \leq \alpha \leq 1$, je tato derivace nekladná, takže funkce $Q(d_C + \alpha(\tau d_N - d_C))$ je nerostoucí (jestliže $(d_N - d_C)^T d_C > 0$, je tato funkce klesající a nabývá svého minima pro $\alpha = 1$). Vztah $\|\tau d_N\| \geq \|d_C\|$ plyne z nerovnosti

$$\begin{aligned} \|\tau d_N\|^2 &= (d_C + \tau d_N - d_C)^T (d_C + \tau d_N - d_C) \\ &= \|d_C\|^2 + 2(\tau d_N - d_C)^T d_C + \|\tau d_N - d_C\|^2 \geq \|d_C\|^2. \end{aligned}$$

Rovnost nastane právě tehdy, když $\tau d_N = d_C$, neboli když $\tau = d_C^T d_C / d_N^T d_N$ a vektory d_C a d_N jsou rovnoběžné.

(b) Necht' $g^T B g > 0$ a $(d_N - d_C)^T d_C < 0$. Ze vztahu (670) plyne, že $g^T B g g^T B^{-1} g - (g^T g)^2 < 0$. Platí tedy

$$\begin{aligned} (d_N - d_C)^T B (d_N - d_C) &= g^T B^{-1} g - 2 \frac{(g^T g)^2}{g^T B g} + \frac{(g^T g)^2}{g^T B g} \\ &= \frac{1}{g^T B g} (g^T B g g^T B^{-1} g - (g^T g)^2) < 0, \\ (d_N - d_C)^T (g + B d_C) &= -(d_N - d_C)^T B (d_N - d_C) > 0, \end{aligned}$$

takže pro derivaci kvadratické funkce $Q(d_C + \alpha(d_C - d_N))$ dostaneme

$$(d_C - d_N)^T (g + B(d_C + \alpha(d_C - d_N))) = (1 + \alpha)(d_C - d_N)^T B (d_C - d_N) < 0.$$

□

Věta 149 tvoří teoretický podklad pro jednoduchou a dvojitou metodu psí nohy. V případě, že $g^T Bg > 0$, $\|d_C\| < \Delta$ a $(d_N - d_C)^T d_C \geq 0$ pokládáme

$$\begin{aligned} d &= d_N, & \|d_N\| &\leq \Delta, \\ d &= d_C + \alpha(\tau d_N - d_C), & \|d_N\| &> \Delta, \end{aligned}$$

kde $\max(\underline{\tau}, \Delta/\|d_N\|) \leq \tau \leq 1$, $\underline{\tau} = d_C^T d_C / d_C^T d_N$, a kde parametr $0 < \alpha < 1$ se vybírá tak, aby platilo $\|d\| = \Delta$ (poznámka 232). Jednoduchá metoda psí nohy používá hodnotu $\tau = 1$. Dvojitá metoda psí nohy používá hodnotu $\tau = \max(\underline{\tau}, \Delta/\|d_N\|)$. Poznamenejme, že nemůže nastat případ, kdy $\|d_N\| \leq \Delta < \|d_C\|$, neboť podle věty 149 platí $\|d_N\| \geq \|d_C\|$, pokud $g^T Bg > 0$ a $(d_N - d_C)^T d_C \geq 0$. V případě, že $g^T Bg > 0$, $\|d_C\| < \Delta$ a $(d_N - d_C)^T d_C < 0$, není matice B pozitivně semidefinitní a nemá význam pokládat $d = d_N$, pokud $\|d_N\| \leq \Delta$, neboť tento vektor není minimem kvadratické funkce $Q(d)$. V tomto případě pokládáme

$$d = d_C + \alpha(d_C - d_N),$$

kde parametr $0 < \alpha < 1$ se vybírá tak, aby platilo $\|d\| = \Delta$.

Dosavadní úvahy můžeme shrnout ve formě algoritmu.

Algoritmus 14. Data $\Delta > 0$.

Krok 1 Pokud $g^T Bg \leq 0$, položíme $d := -(\Delta/\|g\|)g$ a ukončíme výpočet.

Krok 2 Vypočteme Cauchyův vektor $d_C = -(g^T g / g^T Bg)g$. Pokud $\|d_C\| \geq \Delta$, položíme $d := -(\Delta/\|g\|)g$ a ukončíme výpočet.

Krok 3 Vypočteme Newtonův vektor $d_N = -B^{-1}g$. Jestliže $(d_N - d_C)^T d_C \geq 0$ a $\|d_N\| \leq \Delta$, položíme $d := d_N$ a ukončíme výpočet.

Krok 4 Jestliže $(d_N - d_C)^T d_C \geq 0$ a $\|d_N\| > \Delta$, určíme číslo τ tak, aby platilo $\max(\underline{\tau}, \Delta/\|d_N\|) \leq \tau \leq 1$, kde $\underline{\tau} = d_C^T d_C / d_C^T d_N$, vybereme $\alpha > 0$ tak aby platilo $\|d_C + \alpha(\tau d_N - d_C)\| = \Delta$ (poznámka 232), položíme $d := d_C + \alpha(\tau d_N - d_C)$ a ukončíme výpočet.

Krok 5 Jestliže $(d_N - d_C)^T d_C < 0$, zvolíme $\alpha > 0$ tak aby platilo $\|d_C + \alpha(d_C - d_N)\| = \Delta$, položíme $d := d_C + \alpha(d_C - d_N)$ a ukončíme výpočet.

Věta 150. Směrový vektor získaný algoritmem 14 vyhovuje podmínkám (T1a)–(T1d) s $\underline{\delta} = 1$, $\bar{\delta} = 1$, $\bar{\omega} = 0$, $\underline{\nu} = 1$.

Důkaz (a) Vzhledem k tomu, že buď $\|d\| = \Delta$ nebo $\|d\| < \Delta$ a přitom $d = d_N$, jsou splněny podmínky (T1a)–(T1b) s $\underline{\delta} = 1$, $\bar{\delta} = 1$, a $\bar{\omega} = 0$. Jestliže $g^T Bg \leq 0$ nebo $\|d_C\| \geq \Delta$, platí $d = s(\alpha^*)$, kde vektor $d(\alpha^*)$ je řešením úlohy (624). Podle lemmatu 58 je tedy splněna podmínka (T1c) s $\underline{\nu} = 1$ a podle lemmatu 62 platí (T1d) s $\underline{\nu} = 1$. Jelikož $d_C = s(\alpha^*)$, pokud $\|d_C\| < \Delta$, dostaneme v tomto případě stejné nerovnosti pro vektor d_C .

(b) Pokud $g^T Bg > 0$, $\|d_C\| < \Delta$ a $(d_N - d_C)^T d_C \geq 0$, je $d = d_C + \alpha(\tau d_N - d_C)$, kde $0 \leq \alpha \leq 1$. Jelikož podle věty 149 platí $Q(d) \leq Q(d_C)$ a použitím (671) dostaneme

$$g^T d = g^T (d_C + \alpha(\tau d_N - d_C)) = g^T d_C - \alpha \frac{g^T Bg}{g^T g} d_C^T (\tau d_N - d_C) \leq g^T d_C,$$

splňuje vektor $d = d_C + \alpha(\tau d_N - d_C)$ podmínky (T1c)–(T1d) s $\underline{\nu} = 1$.

(c) Pokud $g^T Bg > 0$, $\|d_C\| < \Delta$ a $(d_N - d_C)^T d_C < 0$, je $d = d_C + \alpha(d_C - d_N)$, kde $\alpha \geq 0$. Jelikož podle věty 149 platí $Q(d) \leq Q(d_C)$ a s použitím nerovnosti $(d_N - d_C)^T d_C < 0$ dostaneme

$$g^T d = g^T (d_C + \alpha(d_C - d_N)) = g^T d_C + \alpha \frac{g^T Bg}{g^T g} d_C^T (d_N - d_C) \leq g^T d_C,$$

splňuje vektor $d = d_C + \alpha(d_C - d_N)$ podmínky (T1c)–(T1d) s $\underline{\nu} = 1$. □

Poznámka 235. V algoritmu 14 se předpokládá, že matice B je regulární (v opačném případě nelze použít Newtonův vektor $d_N = -B^{-1}g$). Tento nedostatek se obvykle obchází tím, že se matice B při určování Choleského rozkladu mírně modifikuje. Bližší podrobnosti jsou uvedeny v části 6.3.

6.3 Nepřesné metody s lokálně omezeným krokem

K určení lokálně omezeného kroku můžeme velmi efektivně použít předpodmíněnou metodu sdružených gradientů aplikovanou na minimalizaci kvadratické funkce

$$Q(d) = g^T d + \frac{1}{2} d^T B d. \quad (672)$$

Připomeňme, že předpodmíněná metoda sdružených gradientů používá rekurentní vztahy

$$d_1 = 0, \quad g_1 = g, \quad p_1 = -C^{-1}g$$

a

$$\begin{aligned} q_i &= Bp_i, & \alpha_i &= g_i^T C^{-1}g_i / p_i^T q_i, \\ d_{i+1} &= d_i + \alpha_i p_i, & g_{i+1} &= g_i + \alpha_i q_i, \\ \beta_i &= g_{i+1}^T C^{-1}g_{i+1} / g_i^T C^{-1}g_i, & p_{i+1} &= -C^{-1}g_{i+1} + \beta_i p_i \end{aligned}$$

pro $1 \leq i \leq n$. Můžeme používat větu 78, větu 80 a důsledek 5.

Chceme-li určit lokálně omezený krok pomocí metody sdružených gradientů, zastavujeme iterační proces nejen tehdy, když $\|g_i\| \leq \omega \|g\|$ (kde $0 < \omega \leq \bar{\omega} < 1$), ale také tehdy, když $\|d_i\| < \Delta$ a buď $p_i^T B p_i \leq 0$ nebo $\|d_{i+1}\| \geq \Delta$. Pokud $p_i^T B p_i \leq 0$, můžeme použít větu 80, podle které $Q(d_i + \alpha p_i) < Q(d_i)$ a $g^T(d_i + \alpha p_i) < g^T d_i$ pro $\alpha > 0$. Pokud $\|d_{i+1}\| \geq \Delta$, můžeme použít větu 78, podle které $Q(d_i + \alpha p_i) < Q(d_i)$ a $g^T(d_i + \alpha p_i) < g^T d_i$ pro $0 < \alpha \leq \alpha_i$. V obou případech určíme číslo $\alpha_i \geq 0$ tak, aby platilo $\|d_i + \alpha_i p_i\| = \Delta$ (poznámka 232) a položíme $d = d_i + \alpha_i p_i$.

Dosavadní úvahy tvoří základ jednoduchého algoritmu:

Algoritmus 15. Data $C \succ 0$, $0 < \omega \leq \bar{\omega} < 1$, $\Delta > 0$, $m \geq n$ (obvykle $m = n + 3$).

Krok 1 Položíme $d := 0$, $r := -g$, $v := C^{-1}r$, $\sigma := r^T v$, $\bar{\sigma} := \sigma$, $p := r$ a $k := 1$.

Krok 2 Položíme $\rho := \sigma$, vypočteme vektor $q = Bp$ a číslo $\tau = p^T q$. Jestliže $\tau \leq 0$, určíme číslo $\alpha \geq 0$ tak, aby platilo $\|d + \alpha p\| = \Delta$, položíme $d := d + \alpha p$ a ukončíme výpočet.

Krok 3 Položíme $\alpha := \rho / \tau$. Jestliže $\|d + \alpha p\| \geq \Delta$, určíme číslo $\alpha \geq 0$ tak, aby platilo $\|d + \alpha p\| = \Delta$, položíme $d := d + \alpha p$ a ukončíme výpočet.

Krok 4 Položíme $d := d + \alpha p$, $r := r - \alpha q$, $v := C^{-1}r$ a $\sigma := r^T v$. Jestliže $\sigma \leq \omega^2 \bar{\sigma}$ nebo $k \geq m$, ukončíme výpočet.

Krok 5 Položíme $\beta := \sigma / \rho$, $p := r + \beta p$, $k := k + 1$ a přejdeme na krok 2.

Věta 151. Směrový vektor získaný algoritmem 15 vyhovuje podmínkám (T1a)–(T1d) s $\underline{\delta} = 1$, $\bar{\delta} = 1$, $\bar{\omega} < 1$, $\underline{\nu} = 1/\kappa(C)$.

Důkaz Jak již bylo zmíněno, z věty 78 a věty 80 plyne, že $Q(d) < Q(d_i)$ a $g^T d < g^T d_i$. Pokud $i > 1$, můžeme použít důsledek 5 podle kterého platí

$$Q(d) \leq Q(d_2) \leq -\frac{\|g\|^2}{2\kappa(C)\|B\|}, \quad g^T d \leq g^T d_2 \leq -\frac{\|g\|^2}{\kappa(C)\|B\|}.$$

Pokud $i = 1$, můžeme použít lemma 58 a lemma 659, takže

$$Q(d) = Q(d(\alpha^*)) \leq -\frac{1}{2}\|g\|\|d\|, \quad g^T d = g^T d(\alpha^*) \leq -\|g\|\|d\|.$$

□

Směrový vektor d_i získaný metodou sdružených gradientů můžeme kombinovat s vektorem d_N tak jako v metodách psí nohy (kde kombinujeme vektor $d_C = d_2$ s vektorem d_N). Ztratí se však výlučně iterační charakter nepřesné metody s lokálně omezeným krokem (podřebujeme získat vektor d_N přímým řešením soustavy lineárních rovnic). Nicméně použití několika kroků metody sdružených gradientů může urychlit konvergenci metody psí nohy. Následující věta udává teoretický podklad pro konstrukci víceokrové metody psí nohy.

Věta 152. *Nechť jsou splněny předpoklady věty 78 pro $i \geq 1$, přičemž $\|d_i\| < \Delta$ a $Bd_i + g \neq 0$. Nechť $d_N \in R^n$ je vektor takový, že $Bd_N + g = 0$. Pak pro $0 \leq \alpha < 1$ platí*

$$\frac{dQ(d_i + \alpha(d_N - d_i))}{d\alpha} = (1 - \alpha)(d_N - d_i)^T g_i.$$

Důkaz Jelikož

$$Q(d_i + \alpha(d_N - d_i)) = g^T(d_i + \alpha(d_N - d_i)) + \frac{1}{2}(d_i + \alpha(d_N - d_i))^T B(d_i + \alpha(d_N - d_i)),$$

platí

$$\begin{aligned} \frac{dQ(d_i + \alpha(d_N - d_i))}{d\alpha} &= (d_N - d_i)^T g + (d_N - d_i)^T B(d_i + \alpha(d_N - d_i)) \\ &= (d_N - d_i)^T B(d_i - d_N + \alpha(d_N - d_i)) \\ &= (1 - \alpha)(d_N - d_i)^T B(d_i - d_N) \\ &= (1 - \alpha)(d_N - d_i)^T (Bd_i + g) \\ &= (1 - \alpha)(d_N - d_i)^T g_i. \end{aligned}$$

□

Z věty 152 vyplývá, že pokud $(d_N - d_i)^T g_i \leq 0$, je funkce $Q(d_i + \alpha(d_N - d_i))$ nerostoucí pro $0 \leq \alpha \leq 1$ (pokud $(d_N - d_i)^T g_i < 0$ je tato funkce klesající pro $0 \leq \alpha < 1$). Jestliže naopak $(d_N - d_i)^T g_i > 0$ je funkce $Q(d_i + \alpha(d_i - d_N))$ klesající pro $\alpha \geq 0$. Uvedené úvahy tvoří základ následujícího algoritmu:

Algoritmus 16. Data $0 < \Delta$, $m \ll n$.

Krok 1 Jako v algoritmu 15.

Krok 2 Jako v algoritmu 15.

Krok 3 Jako v algoritmu 15.

Krok 4 Položíme $d := d + \alpha p$, $r := r - \alpha q$ a $\sigma := \|r\|^2$. Jestliže $k < m$ položíme $\beta := \sigma/\rho$, $p := r + \beta p$, $k := k + 1$ a přejdeme na krok 2.

Krok 5 Řešíme soustavu rovnic $Bd^* + g = 0$. Pokud $(d^* - d)^T r \geq 0$ a $\|d^*\| \leq \Delta$, položíme $d := d^*$ a ukončíme výpočet. Pokud $(d^* - d)^T r \geq 0$ a $\|d^*\| > \Delta$, určíme číslo $\alpha \geq 0$ tak, aby platilo $\|d + \alpha(d^* - d)\| = \Delta$, položíme $d := d + \alpha(d^* - d)$ a ukončíme výpočet. Pokud $(d^* - d)^T r < 0$, určíme číslo $\alpha \geq 0$ tak, aby platilo $\|d + \alpha(d - d^*)\| = \Delta$, položíme $d := d + \alpha(d - d^*)$ a ukončíme výpočet.

Obvykle volíme $m = 5$. Pro $m = 1$ dostaneme jednoduchou metodu psí nohy popsanou v oddílu 6.2.

6.4 Použití symetrické Lanczosovy metody

Metodu sdružených gradientů popsanou v předchozím odstavci musíme přerušit, pokud v i -tém iteračním kroku platí buď $g_i^T B g_i \leq 0$ nebo $d_{i+1} \geq \Delta$. V tomto případě určíme směrový vektor d takový, že $\|d\| = \Delta$ a ukončíme výpočet. Abychom našli přesnější aproximaci optimálního lokálně omezeného kroku je třeba v iteračním procesu pokračovat. K tomuto účelu lze použít symetrický Lanczosův proces.

Definice 46. Nechť $B \in R^{n \times n}$ je symetrická matice a $g \in R^n$. Pak iterační proces používající rekurentní vztahy

$$q_0 = 0, \quad \delta_1 q_1 = g$$

a

$$\gamma_i = q_i^T B q_i, \quad \delta_{i+1} q_{i+1} = B q_i - \gamma_i q_i - \delta_i q_{i-1}$$

pro $1 \leq i \leq n$, kde koeficienty $\delta_i \geq 0$, $1 \leq i \leq n$, se volí tak, aby vektory q_i , $1 \leq i \leq n$, měly jednotkovou normu, nazveme symetrickým Lanczosovým procesem (LS) určeným maticí B a vektorem g .

Poznámka 236. Nechť $\delta_i \neq 0$, $1 \leq i \leq k$, pro nějaký index $1 \leq k \leq n$. Pak podle definice 46 platí $g = Q_k(\delta_1 e_1)$ a

$$B Q_k = Q_k T_k + \delta_{k+1} q_{k+1} e_k^T \quad (673)$$

kde $Q_k = [q_1, q_2, \dots, q_{k-1}, q_k]$, $e_1^T = [1, 0, \dots, 0, 0]$, $e_k^T = [0, 0, \dots, 0, 1]$ a

$$T_k = \begin{bmatrix} \gamma_1 & \delta_2 & \dots & 0 & 0 \\ \delta_2 & \gamma_2 & \dots & 0 & 0 \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ 0 & 0 & \dots & \gamma_{k-1} & \delta_k \\ 0 & 0 & \dots & \delta_k & \gamma_k \end{bmatrix} \quad (674)$$

(matice $T_k \in R^{k \times k}$ je tridiagonální). Můžeme se o tom snadno přesvědčit roznásobením a použitím rekurentních vztahů metody LS.

Věta 153. Uvažujme symetrický Lanczosův proces (LS) určený symetrickou maticí $B \in R^{n \times n}$ a vektorem $g \in R^n$. Nechť $\delta_i \neq 0$, $1 \leq i \leq k$, pro nějaký index $1 \leq k \leq n$. Pak vektory q_i , $1 \leq i \leq k$, tvoří ortonormální bázi v Krylovově podprostoru $\mathcal{K}_k = \text{span}(g, Bg, \dots, B^{k-1}g)$.

Důkaz (indukcí). Pro $k = 1$ je tvrzení zřejmé, neboť $q_1 = g/\|g\|$. Předpokládejme, že tvrzení platí pro nějaký index $1 \leq k < n$ a že $\delta_{k+1} \neq 0$. Podle indukčního předpokladu platí $Q_k^T Q_k = I$, takže $Q_k^T B Q_k = T_k + \delta_{k+1} Q_k^T q_{k+1} e_k^T$. Matice $Q_k^T B Q_k$ je symetrická stejně jako matice T_k , takže nutně $Q_k^T q_{k+1} e_k^T = 0$ (v opačném případě by matice $Q_k^T q_{k+1} e_k^T$ nebyla symetrická). Dále podle definice 46 platí $\delta_{k+1} q_{k+1} = B q_k - \gamma_k q_k - \delta_k q_{k-1}$. Vektor q_{k+1} je tedy ortogonální k vektorům q_i , $1 \leq i \leq k$, a má jednotkovou normu. Podle definice 46 leží vektory q_i , $1 \leq i \leq k+1$ v Krylovově podprostoru \mathcal{K}_{k+1} a jelikož jsou vzájemně ortogonální a mají jednotkovou normu, tvoří tam ortonormální bázi. \square

Poznámka 237. Jelikož $Q_k^T Q_k = I$ a $Q_k^T q_{k+1} = 0$ (důkaz věty 153), můžeme psát

$$Q_k^T B Q_k = T_k,$$

takže symetrický Lanczosův proces lze použít k tridiagonalizaci matice B .

Poznámka 238. Jsou-li matice T_i , $1 \leq i \leq k$, regulární, můžeme je použít k určení stacionárních bodů d_{i+1} kvadratické funkce $Q(d)$ (definované vztahem (289)) na Krylovových podprostorech \mathcal{K}_i , $1 \leq i \leq k$. Jelikož $d \in \mathcal{K}_i$ právě tedy, když $d = Q_i z$, $z \in R^i$, můžeme psát $d_{i+1} = Q_i z_i$, kde z_i je stacionárním bodem funkce

$$Q(Q_i z) = \frac{1}{2} z^T Q_i^T B Q_i z + g^T Q_i z = \frac{1}{2} z^T T_i z + \delta_1 e_1^T z,$$

neboli $T_i z_i + \delta_1 e_1 = 0$ (plyne to ze vztahů $g = Q_i(\delta_1 e_1)$ a $Q_i^T Q_i = I$). Pokud $\delta_{k+1} = 0$, je vektor $d_{k+1} \in \mathcal{K}_k$ řešením soustavy rovnic $Bd + g = 0$. Podle (673) totiž platí $BQ_k = Q_k T_k$ a jelikož matice T_k je regulární, lze položit $z_k = -T_k^{-1}(\delta_1 e_1)$, což dává $Bd_{k+1} = BQ_k z_k = -Q_k T_k T_k^{-1}(\delta_1 e_1) = -Q_k(\delta_1 e_1) = -g$.

Symetrický Lanczosův proces je velmi úzce spjat s metodou sdružených gradientů. Poznamenejme, že iterační proces metody sdružených gradientů (definice 37 s $C = I$) je definován tehdy, když $p_i B p_i \neq 0$, $1 \leq i \leq k$ (nemusí nutně platit $p_i B p_i > 0$, $1 \leq i \leq k$). V tomto případě jsou vektory p_i , $1 \leq i \leq k$, lineárně nezávislé, platí (291)–(293) (s $C = I$), vektory g_i , $1 \leq i \leq k$, tvoří ortogonální bázi v Krylovově podprostoru $\mathcal{K}_k = \mathcal{L}((g, Bg, \dots, B^{k-1}g))$ (je to ukázáno v části (a) důkazu lemmatu 20) a vektory d_{i+1} , $1 \leq i \leq k$, jsou stacionárními body (ne nutně minimy) kvadratické funkce $Q(d)$ na \mathcal{K}_i , $1 \leq i \leq k$.

Věta 154. Vektory d_{i+1} , $1 \leq i \leq k$, definované v poznámce 238, jsou shodné s vektory d_{i+1} , $1 \leq i \leq k$, generovanými metodou sdružených gradientů (definice 37 s $C = I$), pokud $\alpha_i \neq 0$, $1 \leq i \leq k$. Navíc platí $\gamma_1 = 1/\alpha_1$, $\varepsilon_1 = 1$ a

$$\gamma_{i+1} = \frac{\beta_i}{\alpha_i} + \frac{1}{\alpha_{i+1}}, \quad \delta_{i+1} = \frac{\sqrt{\beta_i}}{|\alpha_i|}, \quad \varepsilon_{i+1} = -\varepsilon_i \operatorname{sgn}(\alpha_i)$$

a

$$q_i = \varepsilon_i \frac{g_i}{\|g_i\|}$$

pro $1 \leq i \leq k$.

Důkaz Z důkazu věty 49 plyne, že vektory d_{i+1} , $1 \leq i \leq k$, určené metodou sdružených gradientů, leží v Krylovových podprostorech \mathcal{K}_i , $1 \leq i \leq k$, a jsou tam stacionárními body kvadratické funkce $Q(d)$. To je však právě definice vektorů d_{i+1} , $1 \leq i \leq k$, v poznámce 238. Jelikož vektory g_i , $1 \leq i \leq k$, jsou vzájemně ortogonální a leží v Krylovových podprostorech \mathcal{K}_i , $1 \leq i \leq k$, musí být kolineární s vektory q_i , $1 \leq i \leq k$, neboli

$$G_k = Q_k N_k E_k,$$

kde $G_k = [g_1, \dots, g_k]$, $N_k = \operatorname{diag}(\|g_1\|, \dots, \|g_k\|)$, $E_k = \operatorname{diag}(\varepsilon_1, \dots, \varepsilon_k)$, (čísla ε_i , $1 \leq i \leq k$, mohou nabývat pouze hodnot 1 a -1). Položme $P_k = [p_1, \dots, p_k]$, kde p_i , $1 \leq i \leq k$, jsou vektory použité v definici 37 s $C = I$. Pak z rekurentních vztahů metody sdružených gradientů plyne

$$G_k = P_k B_k,$$

kde

$$B_k = \begin{bmatrix} -1, & \beta_1, & \dots, & 0 \\ 0, & -1, & \dots, & 0 \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ 0, & 0, & \dots, & -1 \end{bmatrix}$$

je horní bidiagonální matice. Z důkazu věty 49 plyne, že matice $P_k^T B P_k$ je diagonální. Použijeme-li vztahy $\alpha_i = \|g_i\|^2 / p_i^T B p_i$, $1 \leq i \leq k$, uvedené v definici 37 s $C = I$, dostaneme

$$P_k^T B P_k = N_k D_k N_k = N_k E_k D_k E_k N_k,$$

kde $D_k = \operatorname{diag}(1/\alpha_1, \dots, 1/\alpha_k)$, (neboť $E_k^2 = I$ a diagonální matice E_k , D_k komutují), takže

$$\begin{aligned} T_k &= Q_k^T B Q_k = E_k^{-1} N_k^{-1} G_k^T B G_k N_k^{-1} E_k^{-1} = E_k N_k^{-1} B_k^T P_k^T B P_k B_k N_k^{-1} E_k = \\ &= E_k N_k^{-1} B_k^T N_k E_k D_k E_k N_k B_k N_k^{-1} E_k = L_k D_k L_k^T, \end{aligned}$$

kde

$$L_k = E_k N_k^{-1} B_k^T N_k E_k = \begin{bmatrix} -1, & 0, & \dots, & 0 \\ \beta_1 \frac{\varepsilon_1 \|g_1\|}{\varepsilon_2 \|g_2\|}, & -1, & \dots, & 0 \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ 0, & 0, & \dots, & -1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1, & 0, & \dots, & 0 \\ \varepsilon_1 \varepsilon_2 \sqrt{\beta_1}, & -1, & \dots, & 0 \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ 0, & 0, & \dots, & -1 \end{bmatrix}$$

je je dolní bidiagonální matice. Dosadíme-li tuto matici do vyjádření pro matici T_k , můžeme psát

$$T_k = \begin{bmatrix} \frac{1}{\alpha_1}, & \frac{-\varepsilon_1 \varepsilon_2 \sqrt{\beta_1}}{\alpha_1}, & \dots, & 0 \\ \frac{-\varepsilon_1 \varepsilon_2 \sqrt{\beta_1}}{\alpha_1}, & \frac{\beta_1}{\alpha_1} + \frac{1}{\alpha_2}, & \dots, & 0 \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ 0, & 0, & \dots, & \frac{\beta_{k-1}}{\alpha_{k-1}} + \frac{1}{\alpha_k} \end{bmatrix},$$

což porovnáním se (673) dává $\gamma_1 = 1/\alpha_1$ a

$$\gamma_{i+1} = \frac{\beta_i}{\alpha_i} + \frac{1}{\alpha_{i+1}}, \quad \delta_{i+1} = -\frac{\varepsilon_i \varepsilon_{i+1} \sqrt{\beta_i}}{\alpha_i}$$

pro $1 \leq i \leq k$. Jelikož $\delta_{i+1} \geq 0$, musí platit $\varepsilon_i \varepsilon_{i+1} = -\text{sgn}(\alpha_i)$ pro $1 \leq i \leq k$. Protože podle definice 46 platí $\delta_1 q_1 = g$ a $\delta_1 \geq 0$, dostaneme $\varepsilon_1 = 1$. \square

Poznámka 239. Chceme-li se zbavit střídavých znamének, můžeme položit $\tilde{Q}_k = G_k N_k^{-1} = Q_k E_k$ a $\tilde{T}_k = \tilde{Q}_k^T B \tilde{Q}_k = E_k T_k E_k$. Pak platí

$$\tilde{Q}_k^T B \tilde{Q}_k = \tilde{T}_k = E_k L_k E_k D_k E_k L_k^T E_k = \tilde{L}_k D_k \tilde{L}_k^T, \quad (675)$$

kde

$$\tilde{L}_k = E_k L_k E_k = \begin{bmatrix} -1, & 0 & \dots, & 0 \\ \sqrt{\beta_1}, & -1, & \dots, & 0 \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ 0, & 0, & \dots, & -1 \end{bmatrix}.$$

V případě, že $\alpha_i > 0$, $1 \leq i \leq k$, lze matici \tilde{T}_k získat tak, že ve vzorcích uvedených v definici 46 pokládáme $-\delta_1 q_1 = g$ a $-\delta_{i+1} q_{i+1} = B q_i - \gamma_i q_i - \delta_i q_{i-1}$, $1 \leq i \leq k$. V matici \tilde{T}_k jsou pak mimodiagonální prvky záporné.

Poznámka 240. Koeficienty symetrického Lanczosova procesu jsou prvky tridiagonální matice T_k , zatímco koeficienty metody sdružených gradientů určují prvky jejího Choleského rozkladu. Vzorce uvedené v větě 154 lze použít k rekurentnímu výpočtu koeficientů metody sdružených gradientů z prvků matice T_k . Označíme-li $\tau_i = 1/\alpha_i$, $1 \leq i \leq k$, platí $\tau_1 = \gamma_1$ a

$$\tau_{i+1} = \gamma_{i+1} - \frac{\delta_{i+1}}{\tau_i}, \quad \beta_i = \left(\frac{\delta_{i+1}}{\tau_i} \right)^2.$$

Jelikož τ_i , $1 \leq i \leq k$, jsou prvky diagonální matice D_k v Choleského rozkladu $T_k = L_k D_k L_k^T$, je matice T_k pozitivně definitní právě tehdy, jsou-li všechna čísla τ_i , $1 \leq i \leq k$, kladná.

Poznámka 241. Symetrický Lanczosův proces můžeme použít k přibližnému určení optimálního lokálně omezeného kroku. Pokládáme $d_1 = 0$ a vektory d_{i+1} , $1 \leq i \leq k$, hledáme tak, aby platilo

$$d_{i+1} = \arg \min_{d \in \mathcal{K}_i, \|d\| \leq \Delta} \left(\frac{1}{2} d^T B d + g^T d \right). \quad (676)$$

Jelikož $d \in \mathcal{K}_i$ právě tedy, když $d = Q_i z$, kde $z \in R^i$, můžeme psát $d_{i+1} = Q_i z_i$, kde

$$z_i = \arg \min_{z \in R^i, \|z\| \leq \Delta} \left(\frac{1}{2} z^T T_i z + \delta_1 e_1^T z \right) \quad (677)$$

(plyne to ze vztahů $g = Q_i(\delta_1 e_1)$, $Q_i^T Q_i = I$ a z toho, že ortogonalita sloupců matice Q_i implikuje rovnost $\|d\| = \|Q_i z\| = \|z\|$).

Je-li vektor z_i řešením úlohy (677), zajímá nás, jak dobře aproximuje vektor d_{i+1} řešení úlohy (623). Podle věty 134 je vektor z_i řešením úlohy (677) právě tehdy, existuje-li číslo $\lambda_i \geq 0$ takové že matice $T_i + \lambda_i I$ je pozitivně semidefinitní, $(T_i + \lambda_i I)z_i + \delta_1 e_1 = 0$, $\|z_i\| \leq \Delta$ a $\lambda_i(\|z_i\| - \Delta) = 0$. Protože $\|d_{i+1}\| = \|z_i\|$, splňuje dvojice d_{i+1} , λ_i většinu podmínek uvedených ve z větě 134. Kriteériem aproximace tedy může být hodnota $\|(B + \lambda_i)d_{i+1} + g\|$ (norma rezidua).

Věta 155. *Nechť $d_{i+1} = Q_i z_i$, kde vektor z_i je řešením úlohy (677). Pak platí*

$$(B + \lambda_i)d_{i+1} + g = \delta_{i+1} e_i^T z_i q_{i+1},$$

takže $\|(B + \lambda_i)d_{i+1} + g\| = \delta_{i+1} |e_i^T z_i|$.

Důkaz Použijeme-li vztah (673) a podmínku $(T_i + \lambda_i I)z_i + \delta_1 e_1 = 0$, dostaneme

$$\begin{aligned} (B + \lambda_i I)d_{i+1} + g &= (B + \lambda_i I)Q_i z_i + \delta_1 Q_i e_1 \\ &= Q_i((T_i + \lambda_i I)z_i + \delta_1 e_1) + \delta_{i+1} q_{i+1} e_i^T z_i \\ &= \delta_{i+1} q_{i+1} e_i^T z_i. \end{aligned}$$

Zbytek tvrzení plyne z toho, že $\|q_{i+1}\| = 1$. □

Nyní si podrobněji všimneme vlastností úlohy (677).

Definice 47. *řekneme, že matice T_i (jejíž tvar je uveden v poznámce 236) je ireducibilní, jestliže $\delta_j \neq 0$ $\forall 1 < j \leq i$.*

Věta 156. *Je-li matice T_i ireducibilní, nenastane v úloze (677) singulární případ (matice $T_i + \lambda_i I$ je pozitivně definitní). Je-li matice T_n ireducibilní, nenastane singulární případ ani v úloze (623). Nenastane-li singulární případ v úloze (623) a platí-li $\delta_{i+1} = 0$, je vektor $d_{i+1} = Q_i z_i$ řešením úlohy (623).*

Důkaz (a) Je-li vektor z_i řešením úlohy (677), je matice $T_i + \lambda_i I$ pozitivně semidefinitní. Je-li tato matice singulární, musí existovat nenulový vektor v_i takový, že $(T_i + \lambda_i I)v_i = 0$. Pak ale

$$z_i^T (T_i + \lambda_i I)v_i = -\delta_1 e_1^T v_i = 0,$$

takže vektor v_i má nulovou první složku. Předpokládejme, že matice T_i je ireducibilní. Z rovnice $T_i v_i = \lambda_i v_i$ vidíme, že je-li první složka vektoru v_i nulová a $\delta_2 \neq 0$, je i druhá složka vektoru v_i nulová (matice T_i je tridiagonální). Takto lze pokračovat dále a jsou-li všechna čísla δ_j , $1 < j \leq i$, nenulová, musí platit $v_i = 0$, což je ve sporu s předpokladem, že $v_i \neq 0$. Matice $T_i + \lambda_i I$ tedy nemůže být singulární a jelikož je pozitivně semidefinitní, musí být pozitivně definitní. V úloze (677) tedy nenastane singulární případ.

(b) Pro $i = n$ je úloha (623) ekvivalentní úloze (676) a tedy i úloze (677). Je-li matice T_n ireducibilní, nenastane singulární případ v úloze (677) a tedy ani v úloze (623).

(c) Platí-li $\delta_{i+1} = 0$, můžeme podle (673) psát $BQ_i = Q_i T_i$. Jelikož matice T_i je symetrická, můžeme ji vyjádřit ve tvaru $T_i = V_i \Lambda_i V_i^T$, kde Λ_i je diagonální matice obsahující vlastní čísla matice T_i a V_i je ortogonální (a tedy regulární) čtvercová matice, jejímiž sloupce jsou odpovídající vlastní vektory. Platí tedy

$$BQ_i = Q_i V_i \Lambda_i V_i^T \Rightarrow BQ_i V_i = Q_i V_i \Lambda_i,$$

takže diagonální prvky matice Λ jsou vlastními čísly matice B a sloupce matice $Q_i V_i$ jsou odpovídajícími vlastními vektory. Ukážeme, že matice Λ_i musí obsahovat nejmenší vlastní číslo λ_1 matice B . Kdyby tomu tak nebylo, musel by být příslušný vlastní vektor v_1 kolmý ke všem sloupcům matice $Q_i V_i$ (vlastní vektory odpovídající různým vlastním číslům jsou ortogonální), neboli $V_i^T Q_i^T v_1 = 0$. Protože čtvercová matice V_i je regulární, muselo by platit $Q_i^T v_1 = 0$ a jelikož vektor g je podle konstrukce rovnoběžný s vektorem q_1 , také $g^T v_1 = 0$. To však není možné, neboť v úloze (623) nenastane singulární případ takže podle poznámky 226 nemůže platit $g^T v_1 = 0$. Jelikož λ_1 je vlastním číslem matice T_i , musí platit $\lambda_i \geq -\lambda_1$, takže matice $B + \lambda_i I$ je pozitivně definitní. Spojíme li tento fakt s tvrzením věty 155, vidíme, že jsou splněny nutné a postačující podmínky pro to, aby vektor $d_{i+1} = Q_i z_i$ byl řešením úlohy (623). □

Poznámka 242. Symetrický Lanczosův proces můžeme předpokládat tak že ho aplikujeme na kvadratickou funkci (290). Označíme-li $\tilde{q}_i = C^{-1/2}q_i$ a $v_i = C^{-1/2}\tilde{q}_i = C^{-1}q_i$ můžeme rekurentní vztahy předpokládaného symetrického Lanczosova procesu zapsat pomocí rekurentních vztahů

$$q_0 = 0, \quad \delta_1 q_1 = g, \quad v_1 = C^{-1}q_1$$

a

$$\gamma_i = v_i^T B v_i, \quad \delta_{i+1} q_{i+1} = B v_i - \gamma_i q_i - \delta_i q_{i-1}, \quad v_{i+1} = C^{-1} q_{i+1}$$

pro $1 \leq i \leq n$, kde koeficienty $\delta_i \geq 0$, $1 \leq i \leq n$ se volí tak, aby platilo $q_i^T v_i = 1$, $1 \leq i \leq n$. Pak vektory v_i jsou C -ortogonální a vektory q_i C^{-1} -ortogonální. Pro libovolný index $1 \leq k \leq n$ platí

$$V_k^T C V_k = Q_k^T V_k = Q_k^T C^{-1} Q_k = I$$

a

$$B V_k = Q_k T_k + \delta_{k+1} q_{k+1} e_k^T,$$

kde $T_k = V_k^T B V_k$ je symetrická tridiagonální matice. Poznamenejme, že je-li vektor z_i řešením problému (677), kde matice T_i byla získána předpokládaným symetrickým Lanczosovým procesem, je třeba v (677) nahradit podmínku $\|d\| \leq \Delta$ podmínkou $\|d_i\|_C = \sqrt{d_i^T C d_i} \leq \Delta$.

Nyní můžeme přistoupit k popisu algoritmu pro výpočet lokálně omezeného kroku pomocí symetrického Lanczosova procesu. Nejprve uvedeme základní myšlenky, které tvoří základ tohoto algoritmu.

- (a) Jelikož metoda sdružených gradientů je výpočetně ekonomičtější než symetrický Lanczosův proces, používáme metodu CG vždy, kdy je to možné. V každém iteračním kroku metody CG počítáme a ukládáme čísla δ_i , γ_i a vektory q_i (věta 154).
- (b) Na začátku iteračního procesu počítáme vektory d_{i+1} metodou CG. Pokud v nějakém iteračním kroku platí $p_i^T B p_i \leq 0$, nebo $\|d_i + \alpha_i p_i\| > \Delta$, začneme pokládat $d_{i+1} = Q_i z_i$, kde vektor z_i je řešením úlohy (677).
- (c) Výpočet ukončíme, platí-li $\|g_{i+1}\| \leq \omega \|g\|$ v případě, že $d_{i+1} = d_i + \alpha_i p_i$, nebo $\delta_{i+1} |e_i^T z_i| \leq \omega \|g\|$ v případě, že $d_{i+1} = Q_i z_i$. Přitom ω je předepsaná přesnost.

Dosavadní úvahy jsou použity v algoritmu 17. V tomto algoritmu je $L = 1$, používáme-li rekurentní vztahy metody sdružených gradientů, nebo $L = 0$, používáme-li rekurentní vztahy symetrické Lanczosovy metody. Podobně je $M = 1$, počítáme-li vektor d_{k+1} metodou sdružených gradientů, nebo $M = 0$, používáme-li k určení vektoru d_{i+1} řešení úlohy (677).

Algoritmus 17. Data $0 < \omega < 1$, $\Delta > 0$, $\varepsilon > 0$, $m \leq n$ (obvykle $m = \min(n, 100)$).

- Krok 1** Položíme $d_1 := 0$, $g_1 := g$, $p_1 := -g$, $q_1 := g/\|g\|$, $\beta_1 := \|g\|$, $\sigma_1 := g^T g$, $\varepsilon_1 = 1$, $L := 1$, $M := 1$ a $k := 1$.
- Krok 2** Jestliže $L = 0$, přejdeme na krok 5. V opačném případě vypočteme vektor $u_k := B p_k$ a číslo $\tau_k := u_k^T p_k$. Jestliže $|\tau_k| \leq \varepsilon \sigma_k$, položíme $L := 0$ a přejdeme na krok 5.
- Krok 3** Položíme $\alpha_k := \sigma_k / \tau_k$ a vypočteme číslo γ_k podle věty 154, tedy $\gamma_k := 1/\alpha_k$, pokud $k = 1$, nebo $\gamma_k := 1/\alpha_k + \beta_{k-1}/\alpha_{k-1}$, pokud $k > 1$. Je-li $\alpha_k \leq 0$ nebo $\|d_k + \alpha_k p_k\| > \Delta$, položíme $M := 0$.
- Krok 4** Položíme $g_{k+1} := g_k + \alpha_k u_k$, $\sigma_{k+1} := g_{k+1}^T g_{k+1}$, $\beta_k := \sigma_{k+1}/\sigma_k$, vypočteme číslo δ_{k+1} podle věty 154, tedy $\delta_{k+1} := \sqrt{\beta_k}/|\alpha_k|$ a přejdeme na krok 6.
- Krok 5** Položíme $M := 0$, $\gamma_k := q_k^T B q_k$ a vypočteme číslo δ_{k+1} a vektor $v_{k+1} := \delta_{k+1} q_{k+1}$ podle definice 46, tedy $\delta_{k+1} := \|v_{k+1}\|$, kde $v_{k+1} := B q_k - \gamma_k q_k$, pokud $k = 1$, nebo $v_{k+1} := B q_k - \gamma_k q_k - \delta_k q_{k-1}$, pokud $k > 1$.
- Krok 6** Jestliže $M = 1$ a $k \leq m$, položíme $d_{k+1} := d_k + \alpha_k p_k$ a pokud $\|g_{k+1}\| \leq \omega \|g\|$, ukončíme výpočet. Jestliže $M = 0$ nebo $k > m$, položíme $d_{i+1} := Q_i z_i$, kde vektor z_i je řešením úlohy (677) a pokud $\delta_{k+1} |e_k^T z_k| \leq \omega \|g\|$ nebo $k > m$, ukončíme výpočet.

Krok 7 Jestliže $L = 0$, položíme $q_{k+1} := v_{k+1}/\delta_{k+1}$. Jestliže $L = 1$, položíme $\varepsilon_{k+1} := -\varepsilon_k \operatorname{sgn}(\alpha_k)$, $q_{k+1} := \varepsilon_{k+1} g_{k+1}/\|g_{k+1}\|$ a $p_{k+1} := -g_{k+1} + \beta_k p_k$. Zvětšíme k o jednotku a přejdeme na krok 2.

V metodách používajících symetrický Lanczosův proces není účelné používat předpoklady, neboť se tím mění původní omezení $\|d_i\| \leq \Delta$ na $\|d_i\|_C = \sqrt{d_i^T C d_i} \leq \Delta$ (výjimku tvoří případy, kdy je z nějakých důvodů třeba řešit úlohu s omezením $\|d_i\|_C \leq \Delta$). Předpoklady C se obvykle odvozuje od matice B , takže může být špatně podmíněný a navíc se mění v každé iteraci.

6.5 Posunuté nepřesné metody s lokálně omezeným krokem

V tomto oddílu ukážeme jiný způsob použití symetrického Lanczosova procesu. Symetrický Lanczosův proces použijeme k určení aproximace λ Lagrangeova multiplikátoru λ^* vystupujícího ve větě 134 a směrový vektor $d = d(\lambda)$ budeme hledat řešením úlohy

$$d(\lambda) = \arg \min_{\|d\| \leq \Delta} Q_\lambda(d), \quad Q_\lambda(d) = \frac{1}{2} d^T (B + \lambda I) d + g^T s. \quad (678)$$

To znamená, že budeme metodu sdružených gradientů aplikovat na soustavu rovnic s maticí $B + \lambda I$. Aby získaný směrový vektor splňoval podmínku (T1b), potřebujeme aby $\lambda = 0$, pokud úloha (623) má řešení takové, že $\|d^*\| < \Delta$. To je zaručeno, pokud je splněna nerovnost $\lambda \leq \lambda^*$, kterou nyní dokážeme. Budeme přitom používat označení

$$\mathcal{K}_k(\lambda) = \operatorname{span}\{g, (B + \lambda I)g, \dots, (B + \lambda I)^{k-1}g\}$$

pro Krylovův podprostor dimenze k definovaný maticí $B + \lambda I$ a vektorem g , a $Z_k \in R^{n \times k}$ pro matici jejíž sloupce tvoří ortonormální bázi v $\mathcal{K}_k(\lambda)$.

Poznámka 243. Indukcí ukážeme, že pro libovolné číslo $\lambda \in R$ platí $\mathcal{K}_k(\lambda) = \mathcal{K}_k$, kde $\mathcal{K}_k = \mathcal{K}_k(0)$. Pro $k = 1$ je to zřejmé, neboť $\mathcal{K}_k(\lambda) = \operatorname{span}\{g\} = \mathcal{K}_k$. Předpokládejme, že uvažovaná rovnost platí pro nějaký index $1 \leq k < n$. Pak

$$(B + \lambda I)^k g = (B + \lambda I)(B + \lambda I)^{k-1} g = (B + \lambda I)v = Bv + \lambda v,$$

kde $v \in \mathcal{K}_k(\lambda) = \mathcal{K}_k$. Jelikož $\lambda v \in \mathcal{K}_k$ a $Bv \in \mathcal{K}_{k+1}$, platí $(B + \lambda I)^k g \in \mathcal{K}_{k+1}$, takže $\mathcal{K}_{k+1}(\lambda) \subset \mathcal{K}_{k+1}$. Aplikujeme-li stejný postup na matice $B + \lambda I$ a $B = (B + \lambda I) - \lambda I$, dostaneme opačnou inkluzi.

Lemma 65. *Nechť $Z_k^T B Z_k + \lambda_1 I$, $Z_k^T B Z_k + \lambda_2 I$ jsou symetrické pozitivně definitní matice a nechť*

$$d_k(\lambda_1) = \arg \min_{d \in \mathcal{K}_k} Q_{\lambda_1}(d), \quad d_k(\lambda_2) = \arg \min_{d \in \mathcal{K}_k} Q_{\lambda_2}(d),$$

kde $Q_\lambda(d)$ je funkce definovaná v (678). Pak

$$\lambda_2 \leq \lambda_1 \iff \|d_k(\lambda_2)\| \geq \|d_k(\lambda_1)\|.$$

Důkaz (a) Nechť B_1 a B_2 jsou dvě symetrické pozitivně definitní matice. Pak ze vztahů

$$B_1 - B_2 = B_2^{1/2} (B_2^{-1/2} B_1 B_2^{-1/2} - I) B_2^{1/2}, \quad B_2^{-1} - B_1^{-1} = B_1^{-1/2} (B_1^{1/2} B_2^{-1} B_1^{1/2} - I) B_1^{-1/2}$$

a z toho, že matice $B_2^{-1/2} B_1 B_2^{-1/2}$ a $B_1^{1/2} B_2^{-1} B_1^{1/2}$ mají stejná vlastní čísla, plyne

$$\begin{aligned} B_1 - B_2 \succeq 0 &\iff B_2^{-1} - B_1^{-1} \succeq 0, \\ B_1 - B_2 \succ 0 &\iff B_2^{-1} - B_1^{-1} \succ 0. \end{aligned}$$

(b) Je-li matice $Z_k^T B Z_k + \lambda I$ pozitivně definitní, můžeme minimum $d_k(\lambda)$ funkce $Q_\lambda(d)$ na \mathcal{K}_k vyjádřit ve tvaru

$$d_k(\lambda) = -Z_k (Z_k^T (B + \lambda I) Z_k)^{-1} Z_k^T g. \quad (679)$$

Pokud $d \in \mathcal{K}_k$, platí $d = Z_k \tilde{d}$, kde $\tilde{d} \in R^k$, takže

$$Q_\lambda(d) = \frac{1}{2} d^T (B + \lambda I) d + g^T d = \frac{1}{2} \tilde{d}^T Z_k^T (B + \lambda I) Z_k \tilde{d} + g^T Z_k \tilde{d} \triangleq \tilde{Q}_\lambda(\tilde{d}).$$

Minimum $\tilde{d}_k(\lambda)$ funkce $\tilde{Q}_\lambda(\tilde{d})$ na R^k určíme podle vzorce $\tilde{d}_k(\lambda) = -(Z_k^T (B + \lambda I) Z_k)^{-1} Z_k^T g$, což po dosazení do $d_k(\lambda) = Z_k \tilde{d}_k(\lambda)$ dává (679).

(c) Použijeme-li (679), dostaneme

$$\|d_k(\lambda)\|^2 = g^T Z_k (Z_k^T (B + \lambda I) Z_k)^{-2} Z_k^T g = g^T Z_k (Z_k^T B Z_k + \lambda I)^{-2} Z_k^T g.$$

Platí tedy

$$\|d_k(\lambda_2)\|^2 - \|d_k(\lambda_1)\|^2 = g^T Z_k ((Z_k^T B Z_k + \lambda_2 I)^{-2} - (Z_k^T B Z_k + \lambda_1 I)^{-2}) Z_k^T g.$$

Označíme-li $\tilde{B}_2 = (Z_k^T B Z_k + \lambda_2 I)$ a předpokláme-li, že $\lambda_2 \leq \lambda_1$, můžeme psát

$$(Z_k^T B Z_k + \lambda_1 I)^2 - (Z_k^T B Z_k + \lambda_2 I)^2 = (\tilde{B}_2 + (\lambda_1 - \lambda_2) I)^2 - \tilde{B}_2^2 = 2(\lambda_1 - \lambda_2) \tilde{B}_2 + (\lambda_1 - \lambda_2)^2 I \succeq 0,$$

což spolu s první ekvivalencí v (a) dává

$$(Z_k^T B Z_k + \lambda_2 I)^{-2} - (Z_k^T B Z_k + \lambda_1 I)^{-2} \succeq 0,$$

neboli $\|d_k(\lambda_2)\|^2 - \|d_k(\lambda_1)\|^2 \geq 0$. Použijeme-li druhou ekvivalenci v (a), dostaneme stejným postupem $\lambda_2 < \lambda_1 \Rightarrow \|d_k(\lambda_2)\|^2 > \|d_k(\lambda_1)\|^2$. Protože nezáleží na indexování, můžeme psát $\lambda_1 < \lambda_2 \Rightarrow \|d_k(\lambda_1)\|^2 > \|d_k(\lambda_2)\|^2$, což dává $\|d_k(\lambda_2)\| \geq \|d_k(\lambda_1)\| \Rightarrow \lambda_2 \leq \lambda_1$. \square

Věta 157. *Nechť pro libovolný index $1 \leq k \leq n$ je vektor d_k řešením úlohy*

$$d_k = \arg \min_{d \in \mathcal{K}_k, \|d\| \leq \Delta} Q(d), \quad Q(d) = \frac{1}{2} d^T B d + g^T d \quad (680)$$

a číslo λ_k odpovídajícím Lagrangeovým multiplikátorem. Pak pro $1 \leq i \leq j \leq n$ platí $\lambda_i \leq \lambda_j$. Speciálně $\lambda_k \leq \lambda^$ pro libovolný index $1 \leq k \leq n$.*

Důkaz Podle věty 134 je vektor d_k řešením úlohy (680) právě tehdy, když $\|d_k\| = \|Z_k \tilde{d}_k\| \leq \Delta$, kde $Z_k^T (B + \lambda_k I) Z_k \tilde{d}_k = -Z_k^T g$, $Z_k^T (B + \lambda_k I) Z_k \succeq 0$, $\lambda_k \geq 0$ a $\lambda_k (\Delta - \|d_k\|) = 0$. Toto řešení je nepodmíněným minimem (stejně řešení dostaneme i po odstranění omezení $d_k \leq \Delta$) právě tehdy, když $\lambda_k = 0$.

(a) Nechť $\lambda_j = 0$ (což znamená, že vektor d_j je nepodmíněným minimem funkce $Q(d)$ na \mathcal{K}_j) a $i \leq j$. Pak podle věty 78 platí $\|d_i\| \leq \|d_j\| \leq \Delta$ a vektor d_i je nepodmíněným minimem funkce $Q(d)$ na \mathcal{K}_i , což dává $\lambda_i = 0$. Jestliže $\lambda_j > 0$ a $\lambda_i = 0$, není co dokazovat. Zbývá tedy případ, kdy $\lambda_j > 0$ a $\lambda_i > 0$, takže $\|d_j\| = \|d_i\| = \Delta$, což budeme v dalších krocích předpokládat.

(b) Je-li matice $Z_i^T (B + \lambda_i I) Z_i$ singulární, musí platit $\lambda_i \leq \lambda_j$, neboť v opačném případě by existoval nenulový vektor $v \in \mathcal{K}_i$ takový, že $v^T (B + \lambda_j I) v = v^T (B + \lambda_i I) v + (\lambda_j - \lambda_i) \|v\| = (\lambda_j - \lambda_i) \|v\| < 0$. To však není možné, neboť $\mathcal{K}_i \subset \mathcal{K}_j$ a podle věty 134 platí $Z_j^T (B + \lambda_j I) Z_j \succeq 0$.

(c) Předpokládejme, že $Z_i^T (B + \lambda_i I) Z_i \succ 0$ a $Z_j^T (B + \lambda_j I) Z_j \succ 0$. Jelikož podle poznámky 243 platí $\mathcal{K}_i(\lambda_i) = \mathcal{K}_i$ a $\mathcal{K}_j(\lambda_j) = \mathcal{K}_j$, jsou vektory d_i a d_j řešením nepodmíněných úloh

$$d_i = \arg \min_{d \in \mathcal{K}_i} Q_{\lambda_i}(d), \quad d_j = \arg \min_{d \in \mathcal{K}_j} Q_{\lambda_j}(d).$$

Předpokládejme, že $\lambda_i > \lambda_j$, takže $Z_j^T (B + \lambda_i I) Z_j \succ 0$. Nechť

$$d_j(\lambda_i) = \arg \min_{d \in \mathcal{K}_j} Q_{\lambda_i}(d).$$

Pak použitím věty 78 dostaneme $\|d_j(\lambda_i)\| \geq \|d_i\| = \Delta = \|d_j\|$, neboli $\|d_j(\lambda_j)\| \leq \|d_j(\lambda_i)\|$, takže podle lemmatu 65 platí $\lambda_i \leq \lambda_j$. To je však ve sporu s předpokladem, že $\lambda_i > \lambda_j$.

(d) Předpokládejme nakonec, že matice $Z_j^T(B + \lambda_j I)Z_j$ je singulární. V tomto případě podle věty 145 platí $\|d_j(\lambda_j + \varepsilon)\| \leq \Delta$ pro libovolné číslo $\varepsilon > 0$. Jelikož matice $Z_j^T(B + (\lambda_j + \varepsilon)I)Z_j$ je pozitivně definitní, je i matice $Z_i^T(B + (\lambda_j + \varepsilon)I)Z_i$ pozitivně definitní a podle věty 78 platí $\|d_i(\lambda_j + \varepsilon)\| \leq \|d_j(\lambda_j + \varepsilon)\| \leq \Delta$. Protože $\|d_i\| = \Delta$, můžeme psát $\|d_i(\lambda_j + \varepsilon)\| \leq \|d_i(\lambda_i)\|$ a s použitím lemmatu 65 dostaneme $\lambda_i \leq \lambda_j + \varepsilon$. Jelikož číslo ε je libovolné, platí $\lambda_i \leq \lambda_j$. \square

Nyní se vrátíme k problému (678). Položíme-li $\lambda = \lambda_k$ pro nějaký index $k \leq n$, věta 157 zaručuje, že $0 \leq \lambda = \lambda_k \leq \lambda_n = \lambda^*$. Důsledkem této nerovnosti je, že $\lambda = 0$, pokud $\lambda^* = 0$. Je-li matice B pozitivně definitní a $\lambda > 0$, platí $\Delta \leq \|(B + \lambda I)^{-1}g\| < \|B^{-1}g\|$ podle věty 78, takže nepodmíněné minimum funkce $Q_\lambda(d)$ je blíže k hranici oblasti určené omezením $\|d\| \leq \Delta$ než Newtonův krok $d_N = B^{-1}g$ a můžeme očekávat, že $d(\lambda)$ je blíže k optimálnímu lokálně omezenému kroku než d_N . Navíc, jelikož $\lambda > 0$, je matice $B + \lambda I$ lépe podmíněná a můžeme očekávat, že posunutá nepřesná metoda s lokálně omezeným krokem bude konvergovat rychleji než standardní metoda (s $\lambda = 0$). Posunutá nepřesná metoda s lokálně omezeným krokem se skládá ze tří základních kroků.

Algoritmus 18. Data $C \succ 0$, $0 < \omega \leq \bar{\omega} < 1$, $\Delta > 0$, $m \ll n$.

Krok 1: Použijeme m kroků nepředpodmíněného symetrického Lanczosova procesu a získáme tak symetrickou tridiagonální matici $T = T_k = Z_k^T B Z_k$.

Krok 2: řešíme úlohu

$$z_k = \arg \min_{z \in \mathbb{R}^k, \|d\| \leq \Delta} \left(\frac{1}{2} z^T T_k z + \delta_1 e_1^T z \right)$$

metodou pro výpočet optimálního lokálně omezeného kroku (oddíl 6.1). Získáme přitom Lagrangeův multiplikátor λ .

Krok 3: Aplikujeme nepřesnou metodu s lokálně omezeným krokem na úlohu (678) a získáme tak vektor d , který je aproximací vektoru $d(\lambda)$.

Obvykle volíme $m = 5$. Pokud $m = 1$ dostaneme nepřesnou metodu s lokálně omezeným krokem popsanou v oddílu 6.3.

6.6 Numerické porovnání jednotlivých algoritmů

V tomto oddílu ukážeme, jak jednotlivé algoritmy pro výpočet lokálně omezeného kroku ovlivňují účinnost diferenční verze Newtonovy metody popsané v oddílu 9.7 (realizované jako metody s lokálně omezeným krokem). K testování bylo použito 22 úloh s 1000 a 5000 proměnnými (TEST14 z oddílu 1.5). V následující tabulce jsou uvedeny výsledky testů odpovídající těmto metodám:

- A13 - metoda s optimálním lokálně omezeným krokem (algoritmus 13),
- A14 - metoda psí nohy (algoritmus 14),
- A15 - nepřesná metoda s lokálně omezeným krokem (algoritmus 15 s $C = I$),
- A15* - předpodmíněná nepřesná metoda s lokálně omezeným krokem (algoritmus 15 s $C \neq I$),
- A16 - víceokrová metoda psí nohy (algoritmus 16 s $m = 5$),
- A17 - metoda založená na použití symetrické Lanczosovy metody (algoritmus 17),
- A18* - předpodmíněná posunutá nepřesná metoda s lokálně omezeným krokem (algoritmus 18 s $C \neq I$).

Algoritmy A15* a A18* používají předpodmínění založené na neúplném Choleského rozkladu. V tabulce jsou uvedeny celkové počty iterací NIT, funkčních hodnot NFV, gradientů NFG, vnitřních terací NCG a celkový čas výpočtu.

N	Metoda	NIT	NFV	NFG	NCG	čas
1000	A13	1911	1952	8724	-	1.27
	A14	2286	2425	10779	-	1.26
	A15	3475	4021	17242	55930	2.49
	A15*	2611	2807	12836	913	1.40
	A16	2132	2232	9998	11059	1.34
	A17	3283	3688	16250	60467	2.51
	A18*	2007	2077	9239	11467	1.27
5000	A13	8177	8273	34781	-	21.31
	A14	9666	10146	42283	-	19.17
	A15	16932	19137	84417	341925	62.49
	A15*	11055	11760	53057	3740	28.62
	A16	8913	9244	38846	47234	21.52
	A17	14917	16664	72972	360790	62.30
	A18*	8320	8454	35629	46493	20.12

Tabulka 5a: TEST14 – 22 úloh

Úlohy obsažené ve sbírce TEST14 jsou jednodušší v tom smyslu, že čísla podmíněnosti příslušných Hessových matic nejsou příliš vysoká. V následující tabulce jsou tytéž metody testovány pomocí 74 hůře podmíněných úloh obsažených ve sbírce TEST25 (8 úloh ze sbírky TEST25 bylo vynecháno, protože je některá z testovaných metod nevyřešila). V posledním sloupci tabulky je uveden počet úloh (z celkového počtu 82), které daná metoda vyřešila, což vyjadřuje robustnost této metody.

N	Metoda	NIT	NFV	NFG	NCG	čas	počet
1000	A13	65591	6835	34298	-	6.05	81
	A14	87136	9557	55002	-	6.47	79
	A15	10456	11198	65232	1751061	56.11	75
	A15*	9746	10379	59695	658361	28.76	77
	A16	8717	9399	60611	43681	7.31	79
	A17	10593	11291	68784	2186546	74.25	75
	A18*	8728	9285	54650	777410	33.18	76

Tabulka 5b: TEST25 – 74 úloh

Výsledky testů ukazují, že pro velmi řídké úlohy je vhodné používat přímé metody (zejména algoritmus 13) a že iterační metody vyžadují kvalitní předpodmínění.

Na závěr uvedeme porovnání některých realizací metod pro středně velké husté úlohy. Použijeme k tomu sbírku TEST01, která obsahuje analytická vyjádření prvků Hessovy matice, takže je možné testovat různé verze Newtonovy metody. V následující tabulce jsou uvedeny výsledky testů odpovídající těmto metodám:

- LSVM - metoda BFGS s řízeným škálováním,
- TRVM-xx - metoda BFGS s řízeným škálováním,
- LSMN - Newtonova metoda s korekcí zajišťující spádovost,
- TRMN-xx - Newtonova metoda s analytickým výpočtem Hessovy matice,

Metody, jejichž označení začíná písmeny TR jsou realizovány jako metody s lokálně omezeným krokem a písmena LS označují metody spádových směrů. Přitom číslice xx udávají číslo použitého algoritmu.

Pro srovnání jsou též uvedeny výsledky získané metodou sdružených gradientů CG, což je algoritmus 8, kde používáme volbu HST+ (vzorce (224), (225), (226)) a proceduru pro výběr délky kroku přetvzatou z programu CG-DESCENT).

Metoda	NIT	NFV	NFG	čas
LSVM	2547	2971	2971	0.59
TRVM-14	3075	3409	3090	1.34
LSMN	1765	2697	2697	7.02
TRMN-13	571	608	586	3.26
TRMN-14	730	804	745	5.61
CG	7586	14843	8089	0.71

Tabulka 6: TEST01 – 15 úloh

Z výsledků uvedených v této tabulce lze vyvodit několik závěrů:

- Metody s proměnnou metrikou není vhodné realizovat jak metody s lokálně omezeným krokem.
- Newtonovu metodu není vhodné realizovat jako metodu spádových směrů.
- Použití přesné Hessovy matice zvyšuje rychlost konvergence (snižuje se počet iterací a použitých funkčních hodnot). Pro 200 proměnných se však již projevuje nutnost řešení soustavy rovnic (vyžaduje to $O(n^3)$ aritmetických operací).
- Pro úlohy s 200 proměnnými dominují metody s proměnnou metrikou. Newtonova metoda konverguje rychleji, ale spotřebuje více strojového času. Pokud neřešíme příliš obtížné úlohy roste efektivita metody sdružených gradientů s počtem proměnných (neboť je třeba pouze $O(n)$ aritmetických iterací na iteraci).

6.7 Iterační metody pro řešení lineárních soustav se symetrickou indefinitní maticí

V oddílu 2.7 jsme ukázali, jak lze získat spádové směry a směry se zápornou křivostí pomocí maticových rozkladů pro symetrické indefinitní matice. Směry se zápornou křivostí lze také určit pomocí iteračních metod pro symetrické indefinitní matice. V tomto oddílu popíšeme dvě iterační metody pro řešení soustavy rovnic $Bd + g = 0$ se symetrickou indefinitní maticí B . První z nich je modifikací metody sdružených gradientů popsané v oddílu 3.8 a druhá vychází se symetrické Lanczosovy metody uvedené v oddílu 6.4.

Metodu sdružených gradientů můžeme formálně použít i v případě, že matice B není pozitivně definitní, pokud platí $p_i^T q_i = p_i^T B p_i \neq 0$, $1 \leq i \leq n$ (definice 37 s $C = I$). V tomto případě není bod d_{i+1} minimem nekonvexní kvadratické funkce (289), ale jejím stacionárním bodem, na podprostoru definovaném vektory p_j , $1 \leq j \leq i$. Nastanou však potíže, pokud $p_i^T B p_i \approx 0$, a metoda zcela selže, pokud $p_i^T B p_i = 0$ (dělení nulou). Metoda sdružených gradientů je založena na tom, že se hledá stacionární bod d_{i+1} funkce (289) na přímce $d_i + \mathcal{L}(p_i)$, takže $d_{i+1} = d_i + \alpha_i p_i$, kde koeficient α_i se vybírá tak, aby platilo $p_i^T g_{i+1} = 0$, neboli $\alpha_i = -p_i^T g_i / p_i^T B p_i$. Základní planární metoda sdružených gradientů, kterou nyní popíšeme, určuje (v případě, že $p_i^T B p_i = 0$) nový vektor p_{i+1} takový, že $p_i^T B p_{i+1} \neq 0$ a $p_{i+1}^T g_i = 0$, a hledá stacionární bod d_{i+2} funkce (289) v rovině $d_i + \mathcal{L}(p_i, p_{i+1})$, takže $d_{i+2} = d_i + \alpha_i p_i + \alpha_{i+1} p_{i+1}$, kde koeficienty α_i, α_{i+1} se vybírají tak, aby platilo

$$p_i^T g_{i+2} = 0, \quad p_{i+1}^T g_{i+2} = 0, \quad (681)$$

neboli

$$\begin{aligned} \alpha_{i+1} p_i^T B p_{i+1} &= -p_i^T g_i, \\ \alpha_i p_{i+1}^T B p_i + \alpha_{i+1} p_{i+1}^T B p_{i+1} &= 0 \end{aligned}$$

(neboť $g_{i+2} = g_i + \alpha_i Bp_i + \alpha_{i+1} Bp_{i+1}$, $p_i^T Bp_i = 0$ a $p_{i+1}^T g_i = 0$), což dává

$$\alpha_{i+1} = -\frac{p_i^T g_i}{p_i^T Bp_{i+1}}, \quad \alpha_i = -\frac{p_{i+1}^T Bp_{i+1}}{p_i^T Bp_{i+1}} \alpha_{i+1}.$$

Základní planární metoda sdružených gradientů používá jednoduché kroky standardní metody sdružených gradientů, pokud $p_i^T Bp_i \neq 0$, a dvojité planární kroky, pokud $p_i^T Bp_i = 0$. Abychom zjednodušili příslušné úvahy, označíme I_1 množinu indexů jednoduchých kroků (takže z $i \in I_1$ plyne $p_i^T Bp_i \neq 0$) a I_2 množinu prvních indexů planárních kroků (takže z $i \in I_2$ plyne $p_i^T Bp_i = 0$ a $p_i^T Bp_{i+1} \neq 0$). Poznamenejme, že $i \in I_2$ implikuje $i+1 \notin I_1$, $i+1 \notin I_2$, takže $I_1 \cup I_2 \neq \{1, \dots, n\}$.

Definice 48. Nechť $B \in R^{n \times n}$ je symetrická regulární matice a $g \in R^n$. Pak iterační proces používající rekurentní vztahy

$$d_1 = 0, \quad g_1 = g, \quad p_1 = -g$$

a buď

$$\begin{aligned} q_i &= Bp_i, & \alpha_i &= -p_i^T g_i / p_i^T q_i, \\ d_{i+1} &= d_i + \alpha_i p_i, & g_{i+1} &= g_i + \alpha_i q_i, \\ \beta_i &= q_i^T g_{i+1} / p_i^T q_i, & p_{i+1} &= -g_{i+1} + \beta_i p_i, \end{aligned}$$

pokud $i \in I_1$ (jednoduchý krok), nebo

$$\begin{aligned} q_i &= Bp_i, & \gamma_i &= \|p_i\| / \|q_i\|, \\ p_{i+1} &= \gamma_i q_i, & q_{i+1} &= Bp_{i+1}, \\ \alpha_{i+1} &= -p_i^T g_i / p_{i+1}^T q_i, & \alpha_i &= \alpha_{i+1} p_{i+1}^T q_{i+1} / p_{i+1}^T q_i, \\ d_{i+1} &= d_i + \alpha_i p_i, & g_{i+1} &= g_i + \alpha_i q_i, \\ d_{i+2} &= d_{i+1} + \alpha_{i+1} p_{i+1}, & g_{i+2} &= g_{i+1} + \alpha_{i+1} q_{i+1}, \\ \beta_i &= q_{i+1}^T g_{i+2} / p_{i+1}^T q_i, & p_{i+2} &= -g_{i+2} + \beta_i p_i, \end{aligned}$$

pokud $i \in I_2$ (planární krok), nazveme základní planární metodou sdružených gradientů pro řešení soustavy rovnic $Bd + g = 0$.

Poznámka 244. Planární krok obsahuje dvě násobení matice vektorem, ale protože tento krok odpovídá dvěma jednoduchým krokům, je základní planární metoda sdružených gradientů co do celkového počtu operací srovnatelná se standardní metodou sdružených gradientů.

Poznámka 245. V planárním kroku se používá škálovací parametr $\gamma_i > 0$. Hodnotu $\gamma_i = \|p_i\| / \|q_i\|$ volíme proto, aby platilo $\|p_{i+1}\| = \|p_i\|$. Lze volit i jinou hodnotu, například $\gamma_i = 1$. Pak platí $\|p_{i+1}\| = \|Bp_i\|$.

Poznámka 246. Planární krok se používá pouze tehdy, když $p_i^T Bp_i = 0$. Není tudíž ošetřen případ, kdy $p_i^T Bp_i \approx 0$. Algoritmus základní planární metody sdružených gradientů lze upravit tak, že se planární krok použije i tehdy, když $0 < |p_i^T Bp_i| < \underline{c} \|p_i\|^2$, kde $\underline{c} > 0$ je (malá) předepsaná tolerance. V tom případě však nezískáme přesné řešení soustavy rovnic $Bd + g = 0$ po konečném počtu kroků. Proto byly vyvinuty složitější planární metody sdružených gradientů (definice 49). Základní planární metodu sdružených gradientů zde uvádíme proto, abychom ukázali její vlastnosti. Podobné vlastnosti mají i ostatní planární metody, jejichž vyšetřování je však formálně složitější.

Věta 158. Základní planární metoda sdružených gradientů (definice 48) najde řešení soustavy rovnic $Bd + g = 0$, kde B je symetrická regulární matice, po nejvýše n krocích (planární krok počítáme za dva jednoduché kroky).

Důkaz Předpokládejme, že $g_i \neq 0$, $1 \leq i \leq n$ (není-li tato podmínka splněna, platí $g_{m+1} = 0$ pro nějaký index $m < n$, takže vektor d_{m+1} je řešením soustavy rovnic $Bd + g = 0$). Dokážeme indukci, že pro libovolný index $1 \leq i \leq n$ je $p_i \neq 0$, $p_i^T g_i < 0$,

$$g_i \in \mathcal{L}(P_i), \quad Bp_{i-1} \in \mathcal{L}(P_i), \quad (682)$$

kde $P_i = [p_1, \dots, p_i]$, přičemž pro $i \in I_1$ platí

$$p_j^T g_{i+1} = 0, \quad 1 \leq j \leq i, \quad (683)$$

$$g_j^T g_{i+1} = 0, \quad 1 \leq j \leq i, \quad (684)$$

$$p_j^T Bp_i = 0, \quad 1 \leq j < i \quad (685)$$

a pro $i \in I_2$ platí

$$p_j^T g_{i+2} = 0, \quad 1 \leq j \leq i+1, \quad (686)$$

$$g_j^T g_{i+2} = 0, \quad 1 \leq j \leq i+1, \quad (687)$$

$$p_j^T Bp_i = 0, \quad 1 \leq j < i+1 \quad (688)$$

(místo (688) stačí dokázat (685), neboť z $i \in I_2$ plyne $p_i^T Bp_i = 0$). Pro $i = 1$ je $p_1 = -g_1 \neq 0$, $g_1^T p_1 = -g_1^T g_1 < 0$ a $g_1 = -p_1 \in \mathcal{L}(P_1)$. Necht' pro nějaký index $1 \leq i < n$ platí $p_j \neq 0$, $p_j^T g_j < 0$, $g_j \in \mathcal{L}(P_j)$, $Bp_{j-1} \in \mathcal{L}(P_j)$, pro $1 \leq j \leq i$, a $p_j^T g_i = 0$, $g_j^T g_i = 0$, $p_j^T Bp_i = 0$, pro $1 \leq j < i$ (indukční předpoklad).

(a) Ukážeme nejprve, že iterační krok v definici 48 je dobře definován, čili že pro $i \in I_1$ platí $\alpha_i \neq 0$ a pro $i \in I_2$ platí $p_i^T Bp_{i+1} \neq 0$, $p_{i+1}^T g_i = 0$ a $\alpha_{i+1} \neq 0$. Jelikož $p_i^T g_i < 0$, můžeme pro $i \in I_1$ psát $\alpha_i = -p_i^T g_i / p_i^T Bp_i \neq 0$. Jelikož $p_{i+1} = \gamma_i Bp_i$ a $\gamma_i \neq 0$, můžeme pro $i \in I_2$ psát $p_i^T Bp_{i+1} = \gamma_i p_i^T B^2 p_i \neq 0$ (neboť $p_i \neq 0$ a matice B je symetrická a regulární). Podle definice 48 platí $g_i = -p_i + \beta_{i-1} p_{i-1}$, je-li předchozí krok jednoduchý, nebo $g_i = -p_i + \beta_{i-2} p_{i-2}$, je-li předchozí krok planární. V obou případech s použitím (685) dostaneme $p_{i+1}^T g_i = \gamma_i p_i^T B g_i = -\gamma_i p_i^T B p_i = 0$, odkud plynou vzorce pro α_i a α_{i+1} v definici 48, přičemž $\alpha_{i+1} = -p_{i+1}^T g_i / p_{i+1}^T B p_{i+1} \neq 0$.

(b) Důkaz incidencí (682). Pokud $i \in I_1$, platí $g_{i+1} = -p_{i+1} + \beta_i p_i$ a $g_{i+1} = g_i + \alpha_i Bp_i$, takže $g_{i+1} \in \mathcal{L}(P_{i+1})$ a $Bp_i = (g_{i+1} - g_i) / \alpha_i \in \mathcal{L}(P_{i+1})$. Pokud $i \in I_2$, můžeme psát $Bp_i = (1/\gamma_i) p_{i+1}$ a $g_{i+1} = g_i + \alpha_i Bp_i$, takže $Bp_i \in \mathcal{L}(P_{i+1})$ a $g_{i+1} \in \mathcal{L}(P_{i+1})$. Dále platí $g_{i+2} = -p_{i+2} + \beta_i p_i$ a $g_{i+2} = g_{i+1} + \alpha_{i+1} Bp_{i+1}$, takže $g_{i+2} \in \mathcal{L}(P_{i+2})$ a $Bp_{i+1} = (g_{i+2} - g_{i+1}) / \alpha_{i+1} \in \mathcal{L}(P_{i+2})$.

(c) Důkaz vztahů (683) a (686). Pokud $i \in I_1$, můžeme pro $1 \leq j < i$ psát $p_j^T g_{i+1} = p_j^T (g_i + \alpha_i Bp_i) = 0$ (neboť podle indukčního předpokladu pro $1 \leq j < i$ platí $p_j^T g_i = 0$ a $p_j^T Bp_i = 0$). Jelikož koeficient α_i vybíráme tak, aby platilo $p_i^T g_{i+1} = 0$, dostaneme (683). Necht' $i \in I_2$. Pak podle (688) pro $1 \leq j < i$ platí $p_j^T Bp_{i+1} = \gamma_i (Bp_j)^T Bp_i = 0$ (neboť podle indukčního předpokladu $Bp_j \in \mathcal{L}(P_{j+1})$). Můžeme tedy psát

$$p_j^T g_{i+2} = p_j^T (g_i + \alpha_i Bp_i + \alpha_{i+1} Bp_{i+1}) = 0$$

pro $1 \leq j < i$ (neboť podle indukčního předpokladu pro $1 \leq j < i$ platí $p_j^T g_i = 0$ a $p_j^T Bp_i = 0$). Jelikož koeficienty α_i a α_{i+1} vybíráme tak, aby platilo $p_i^T g_{i+2} = 0$ a $p_{i+1}^T g_{i+2} = 0$, dostaneme (686).

(d) Důkaz vztahů (684) a (687). Jelikož podle (b) pro $1 \leq j \leq i+1$ platí $g_j \in \mathcal{L}(P_j)$, plyne (684) z (683) a (687) z (686).

(e) Důkaz vztahů (685) a (688). Pro $i \in I_1$ podle definice 48 a podle (681), platí

$$g_{i+1}^T p_{i+1} = -g_{i+1}^T g_{i+1} + \beta_i g_{i+1}^T p_i = -g_{i+1}^T g_{i+1} < 0$$

(neboť $g_{i+1} \neq 0$), takže $p_{i+1} \neq 0$. Použijeme-li (684), (685) spolu s definicí 48, dostaneme

$$p_j^T Bp_{i+1} = -p_j^T Bg_{i+1} + \beta_i p_j^T Bp_i = (1/\alpha_j)(g_j - g_{j+1})^T g_{i+1} = 0$$

pro $1 \leq j < i$ a (681) spolu s definicí 48 dává

$$p_i^T B p_{i+1} = -p_i^T B g_{i+1} + \beta_i p_i^T B p_i = -p_i^T B g_{i+1} + \frac{p_i^T B g_{i+1}}{p_i^T B p_i} p_i^T B p_i = 0.$$

Nechť $i \in I_2$. Pak podle definice 48 a podle (681), platí

$$g_{i+2}^T p_{i+2} = -g_{i+2}^T g_{i+2} + \beta_i g_{i+2}^T p_i = -g_{i+2}^T g_{i+2} < 0$$

(neboť $g_{i+2} \neq 0$), takže $p_{i+2} \neq 0$. Použijeme-li (687), (688) spolu s definicí 48, dostaneme

$$p_j^T B p_{i+2} = -p_j^T B g_{i+2} + \beta_i p_j^T B p_i = (1/\alpha_j)(g_j - g_{j+1})^T g_{i+2} = 0$$

pro $1 \leq j < i$. Dále z $p_i^T B p_i = 0$, $p_{i+1} = \gamma_i B p_i$ a (681) plyne

$$p_i^T B p_{i+2} = -p_i^T B g_{i+2} + \beta_i p_i^T B p_i = -\frac{1}{\gamma_i} p_{i+1}^T g_{i+2} = 0,$$

a (681) spolu s definicí 48 dává

$$p_{i+1}^T B p_{i+2} = -p_{i+1}^T B g_{i+2} + \beta_i p_{i+1}^T B p_i = -p_{i+1}^T B g_{i+2} + \frac{p_{i+1}^T B g_{i+2}}{p_{i+1}^T B p_i} p_{i+1}^T B p_i = 0.$$

(f) Podle (685) a (688) je matice $P_n^T B P_n$ blokově diagonální. Pro $i \in I_1$ je prvek $p_i^T B p_i$ nenulový a pro $i \in I_2$ platí

$$\det [p_i, p_{i+1}]^T B [p_i, p_{i+1}] = \det \begin{bmatrix} 0, & p_i^T B p_{i+1} \\ p_{i+1}^T B p_i, & p_{i+1}^T B p_{i+1} \end{bmatrix} = -(p_i^T B p_{i+1})^2 < 0,$$

takže matice $P_n^T B P_n$ je regulární a jelikož B je regulární, jsou vektory p_1, \dots, p_n lineárně nezávislé. Odtud a z (683), (686) plyne, že $g_{n+1} = 0$, takže vektor d_{n+1} je řešením soustavy rovnic $Bd + g = 0$. \square

Důsledek 20. Pro $i \in I_1 \cup I_2$, platí $p_i^T g_i = p_i^T g$.

Důkaz Podle definice 48 platí $g_i = g_1 + \sum_{j=1}^{i-1} \alpha_j B p_j$, kde $g_1 = g$. Použijeme-li (685) a (688) můžeme psát

$$p_i^T g_i = p_i^T \left(g + \sum_{j=1}^{i-1} \alpha_j B p_j \right) = p_i^T g$$

\square

Poznámka 247. Pokud $i \in I_2$, jsou vektory p_{i+1} a g_{i+1} výjimečné v tom, že platí nerovnosti $p_i^T B p_{i+1} \neq 0$, $p_i^T g_{i+1} = p_i^T (g_i + \alpha_i B p_i) = p_i^T g_i \neq 0$ a $g_i^T g_{i+1} = g_i^T (g_i + \alpha_i B p_i) = g_i^T g_i - \alpha_i (p_i - \beta_{i-1} p_{i-1})^T B p_i = g_i^T g_i \neq 0$. Použijeme-li planární krok, vytvoří nenulové gradienty ortogonální systém. Abychom dostali ortogonální systém $\tilde{g}_1, \dots, \tilde{g}_m$ (kde $m \in I_1$ nebo $m-1 \in I_2$), položíme $\tilde{g}_i = g_i$, $i \in I_1$, a $\tilde{g}_i = g_i$, $\tilde{g}_{i+1} = -p_{i+1}$, $i \in I_2$. Pak podle (682) pro $1 \leq j \leq i$ platí $\tilde{g}_j \in \mathcal{L}(P_j)$, což spolu s (688) dává $\tilde{g}_j^T \tilde{g}_{i+1} = -\tilde{g}_j^T p_{i+1} = -\gamma_i \tilde{g}_j^T B p_i = 0$, a podle (683) a (686) pro $k > i+1$, $k \in I_1 \cup I_2$, platí $\tilde{g}_{i+1}^T \tilde{g}_k = -p_{i+1}^T g_k = 0$.

Poznámka 248. Jsou-li splněny předpoklady věty 158 a $n \in I_1 \cup I_2$ (čili n je počátečním indexem posledního kroku), musí platit $n \in I_1$, neboli $p_n^T B p_n \neq 0$. V opačném případě by existoval vektor $p_{n+1} = \gamma_n B p_n$ takový, že $p_n^T B p_{n+1} \neq 0$, a mohli bychom provést planární krok. Postupem použitým v důkazu věty 158 bychom zjistili, že matice $P_{n+1}^T B P_{n+1}$ je blokově diagonální a regulární, což je spor, neboť vektory p_1, \dots, p_{n+1} (kterých je $n+1$) dimenze n jsou lineárně závislé. Příklad, kdy $p_n^T B p_n = 0$ může nastat pouze tehdy, je-li matice B singularní, nebo tehdy, když $p_n = 0$ (a tedy $g_n = 0$).

V oddílu 6.4 (věta 154) je ukázáno, že metodu sdružených gradientů můžeme použít k tridiagonalizaci symetrické pozitivně definitní matice. Nyní ukážeme, že základní planární metodu sdružených gradientů lze použít k tridiagonalizaci libovolné symetrické regulární matice.

Věta 159. *Uvažujme základní planární metodu sdružených gradientů (definice 48) aplikovanou na soustavu rovnic $Bd + g = 0$, kde B je symetrická regulární matice. Označme $P_m = [p_1, \dots, p_m]$, $\tilde{G}_m = [\tilde{g}_1, \dots, \tilde{g}_m]$, $\tilde{N}_m = \text{diag}(\|\tilde{g}_1\|, \dots, \|\tilde{g}_m\|)$ a $\tilde{Q}_m = \tilde{G}_m \tilde{N}_m^{-1}$, kde $1 \leq m \leq n$ ($m \in I_1$ nebo $m - 1 \in I_2$) a kde $\tilde{g}_1, \dots, \tilde{g}_m$ je ortogonální systém uvedený v poznámce 247. Pak platí*

$$\tilde{Q}_m^T B \tilde{Q}_m = \tilde{T}_m = \tilde{L}_m \tilde{D}_m \tilde{L}_m^T, \quad (689)$$

kde \tilde{T}_m je symetrická tridiagonální matice, \tilde{L}_m je dolní blokově bidiagonální matice a \tilde{D}_m je blokově diagonální matice (diagonální bloky mají rozměr 1×1 nebo 2×2). Pokud $m = n$, platí $B = \tilde{Q}_n \tilde{T}_n \tilde{Q}_n^T$, kde matice \tilde{Q}_n je ortogonální.

Důkaz Bez újmy na obecnosti budeme předpokládat, že $m = 8$, první dva kroky jsou jednoduché, další dva planární a zbylé dva jednoduché, což nám umožní přehledně znázornit strukturu matice \tilde{T}_m .

(a) Použijme-li definiční vztahy pro vektory p_i (definice 48) a \tilde{g}_i (poznámka 247), kde $1 \leq i < m$, dostaneme

$$\begin{aligned} \tilde{g}_1 &= -p_1 \\ \tilde{g}_{i+1} &= -p_{i+1} + \beta_i p_i, \quad i \in I_1, \\ \tilde{g}_{i+1} &= -p_{i+1}, \quad i \in I_2, \\ \tilde{g}_{i+2} &= -p_{i+2} + \beta_i p_i, \quad i \in I_2, \end{aligned}$$

takže $\tilde{G}_m = P_m \tilde{B}_m$, kde

$$\tilde{B}_m = \begin{bmatrix} -1 & \beta_1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & \beta_2 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 0 & \beta_3 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & -1 & 0 & \beta_5 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & -1 & \beta_7 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & -1 \end{bmatrix}$$

je horní blokově bidiagonální matice .

(b) Použijeme-li definiční vztahy pro koeficienty α_i a α_{i+1} (definice 48), můžeme pro $i \in I_1$ psát

$$p_i^T B p_i = \frac{\|\tilde{g}_i\|^2}{\alpha_i}$$

a pro $i \in I_2$ platí $p_i^T B p_{i+1} = \|\tilde{g}_i\|^2 / \alpha_{i+1}$. Jelikož také $p_i^T B p_{i+1} = p_{i+1}^T p_{i+1} / \gamma_i = \|\tilde{g}_{i+1}\|^2 / \gamma_i$, dostaneme

$$p_i^T B p_{i+1} = \frac{\|\tilde{g}_i\| \|\tilde{g}_{i+1}\|}{\sqrt{\gamma_i \alpha_{i+1}}}$$

a

$$p_{i+1}^T B p_{i+1} = \frac{\alpha_i}{\alpha_{i+1}} p_i^T B p_{i+1} = \frac{\alpha_i \|\tilde{g}_{i+1}\|^2}{\gamma_i \alpha_{i+1}}.$$

Podle (685) a (688) tedy platí

$$P_m^T B P_m = \begin{bmatrix} p_1^T B p_1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & p_2^T B p_2 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & p_3^T B p_4 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & p_4^T B p_3 & p_4^T B p_4 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & p_5^T B p_6 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & p_6^T B p_5 & p_6^T B p_6 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & p_7^T B p_7 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & p_8^T B p_8 \end{bmatrix} = \tilde{N}_m \tilde{D}_m \tilde{N}_m,$$

kde

$$D_m = \begin{bmatrix} \frac{1}{\alpha_1} & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \frac{1}{\alpha_2} & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & \frac{1}{\sqrt{\gamma_3 \alpha_4}} & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \frac{1}{\sqrt{\gamma_3 \alpha_4}} & \frac{\alpha_3}{\gamma_3 \alpha_4} & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & \frac{1}{\sqrt{\gamma_5 \alpha_6}} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & \frac{1}{\sqrt{\gamma_5 \alpha_6}} & \frac{\alpha_5}{\gamma_5 \alpha_6} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & \frac{1}{\alpha_7} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & \frac{1}{\alpha_8} \end{bmatrix}.$$

(c) Označme $\tilde{Q}_m = \tilde{G}_m \tilde{N}_m^{-1}$ a $\tilde{T}_m = \tilde{Q}_m^T B \tilde{Q}_m$. Pak podle (a) a (b) platí

$$\begin{aligned} \tilde{T}_m &= \tilde{Q}_m^T B \tilde{Q}_m = \tilde{N}_m^{-1} \tilde{G}_m^T B \tilde{G}_m \tilde{N}_m^{-1} = \tilde{N}_m^{-1} \tilde{B}_m^T P_m^T B P_m \tilde{B}_m \tilde{N}_m^{-1} \\ &= \tilde{N}_m^{-1} \tilde{B}_m^T \tilde{N}_m \tilde{D}_m \tilde{N}_m \tilde{B}_m \tilde{N}_m^{-1} = \tilde{R}_m^T \tilde{D}_m \tilde{R}_m, \end{aligned}$$

kde $\tilde{R}_m = \tilde{N}_m \tilde{B}_m \tilde{N}_m^{-1}$. Použijeme-li (683)–(688), můžeme pro $i \in I_1$ psát

$$\beta_i = \frac{p_i^T B g_{i+1}}{p_i^T B p_i} = \frac{(g_{i+1} - g_i)^T g_{i+1}}{(g_{i+1} - g_i)^T p_i} = \frac{\|g_{i+1}\|^2}{\|g_i\|^2}$$

a pro $i \in I_2$ platí

$$\beta_i = \frac{p_{i+1}^T B g_{i+2}}{p_{i+1}^T B p_i} = \frac{(g_{i+2} - g_{i+1})^T g_{i+2}}{(g_{i+2} - g_{i+1})^T p_i} = \frac{\|g_{i+2}\|^2}{\|g_i\|^2},$$

neboť $p_i^T g_{i+1} = p_i^T (g_i + \alpha_i B p_i) = p_i^T g_i = -g_i^T g_i$, což po dosazení dává

$$\begin{aligned}
\tilde{R}_m = \tilde{N}_m \tilde{B}_m \tilde{N}_m^{-1} &= \begin{bmatrix} -1 & \beta_1 \frac{\|g_1\|}{\|g_2\|} & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & \beta_2 \frac{\|g_2\|}{\|g_3\|} & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 0 & \beta_3 \frac{\|g_3\|}{\|g_5\|} & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & -1 & 0 & \beta_5 \frac{\|g_5\|}{\|g_7\|} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & -1 & \beta_7 \frac{\|g_7\|}{\|g_8\|} \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & -1 \end{bmatrix} \\
&= \begin{bmatrix} -1 & \sqrt{\beta_1} & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & \sqrt{\beta_2} & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 0 & \sqrt{\beta_3} & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & -1 & 0 & \sqrt{\beta_5} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & -1 & \sqrt{\beta_7} \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & -1 \end{bmatrix}.
\end{aligned}$$

Označme $\tilde{\beta}_i = \|\tilde{g}_{i+1}\|/\|\tilde{g}_i\|$, $1 \leq i \leq m$, takže $\beta_i = \tilde{\beta}_i$ pro $i \in I_1$ a $\beta_i = \tilde{\beta}_i \tilde{\beta}_{i+1}$ pro $i \in I_2$. Pro $i \in I_2$ pak platí

$$\frac{1}{\gamma_i \alpha_{i+1}} = \frac{p_i^T B p_{i+1}}{\gamma g_i^T g_i} = \frac{\|\tilde{g}_{i+1}\|}{\gamma_i^2 \|\tilde{g}_i\|}. \quad (690)$$

Vynásobením matic $\tilde{R}_m^T \tilde{D}_m \tilde{R}_m$ a použitím (690) dostaneme

$$\tilde{T}_m = \tilde{R}_m^T \tilde{D}_m \tilde{R}_m = \begin{bmatrix} \frac{1}{\alpha_1} & -\frac{\sqrt{\beta_1}}{\alpha_1} & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ -\frac{\sqrt{\beta_1}}{\alpha_1} & \frac{\beta_1}{\alpha_1} + \frac{1}{\alpha_2} & -\frac{\sqrt{\beta_2}}{\alpha_2} & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -\frac{\sqrt{\beta_2}}{\alpha_2} & \frac{\beta_2}{\alpha_2} & \frac{1}{\sqrt{\gamma_3 \alpha_4}} & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \frac{1}{\sqrt{\gamma_3 \alpha_4}} & \frac{\alpha_3}{\gamma_3 \alpha_4} & -\frac{\sqrt{\beta_3}}{\sqrt{\gamma_3 \alpha_4}} & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -\frac{\sqrt{\beta_3}}{\sqrt{\gamma_3 \alpha_4}} & 0 & \frac{1}{\sqrt{\gamma_5 \alpha_6}} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & \frac{1}{\sqrt{\gamma_5 \alpha_6}} & \frac{\alpha_5}{\gamma_5 \alpha_6} & -\frac{\sqrt{\beta_5}}{\sqrt{\gamma_5 \alpha_6}} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & -\frac{\sqrt{\beta_5}}{\sqrt{\gamma_5 \alpha_6}} & \frac{1}{\alpha_7} & -\frac{\sqrt{\beta_7}}{\alpha_7} \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & -\frac{\sqrt{\beta_7}}{\alpha_7} & \frac{\beta_7}{\alpha_7} + \frac{1}{\alpha_8} \end{bmatrix}$$

$$= \begin{bmatrix} \frac{1}{\alpha_1} & -\frac{\sqrt{\beta_1}}{\alpha_1} & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ -\frac{\sqrt{\beta_1}}{\alpha_1} & \frac{\tilde{\beta}_1}{\alpha_1} + \frac{1}{\alpha_2} & -\frac{\sqrt{\tilde{\beta}_2}}{\alpha_2} & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -\frac{\sqrt{\tilde{\beta}_2}}{\alpha_2} & \frac{\tilde{\beta}_2}{\alpha_2} & \frac{\sqrt{\tilde{\beta}_3}}{\gamma_3} & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \frac{\sqrt{\tilde{\beta}_3}}{\gamma_3} & \frac{\alpha_3 \tilde{\beta}_3}{\gamma_3^2} & -\frac{\tilde{\beta}_3 \sqrt{\tilde{\beta}_3}}{\gamma_3^2} & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -\frac{\tilde{\beta}_3 \sqrt{\tilde{\beta}_3}}{\gamma_3^2} & 0 & \frac{\sqrt{\tilde{\beta}_5}}{\gamma_5} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & \frac{\sqrt{\tilde{\beta}_5}}{\gamma_5} & \frac{\alpha_5 \tilde{\beta}_5}{\gamma_5^2} & -\frac{\tilde{\beta}_5 \sqrt{\tilde{\beta}_5}}{\gamma_5^2} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & -\frac{\tilde{\beta}_5 \sqrt{\tilde{\beta}_5}}{\gamma_5^2} & \frac{1}{\alpha_7} & -\frac{\sqrt{\tilde{\beta}_7}}{\alpha_7} \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & -\frac{\sqrt{\tilde{\beta}_7}}{\alpha_7} & \frac{\tilde{\beta}_7}{\alpha_7} + \frac{1}{\alpha_8} \end{bmatrix},$$

což je symetrická tridiagonální matice. Položíme-li $\tilde{L}_m = \tilde{R}_m^T$, dostaneme (689).

(d) Matice \tilde{G}_m má ortogonální a matice \tilde{Q}_m ortonormální sloupce, takže pro $m = n$ je matice \tilde{Q}_n čtvercová a ortogonální a podle (689) platí $\tilde{Q}_n \tilde{T}_n \tilde{Q}_n^T = \tilde{Q}_n \tilde{Q}_n^T B \tilde{Q}_n \tilde{Q}_n^T = B$. \square

Rozklad (689) je zobecněním rozkladu (675), kde matice \tilde{D}_m je nyní blokově diagonální.

Jak již bylo poznamenáno, při použití základní planární metody sružených gradientů mohou nastat potíže, pokud $p_i^T B p_i \approx 0$. Proto byly vyvinuty modifikované planární metody sružených gradientů, které používají planární krok i tehdy, když $0 < |p_i^T B p_i| < \underline{c} \|p_i\|^2$ a které naleznou řešení soustavy rovnic $Bd + g = 0$ po nejvýše n krocích [108], [65]. Jestliže $i \in I_2$, pokud $0 < |p_i^T B p_i| < \underline{c} \|p_i\|^2$, nemůžeme položit $p_{i+1} = B p_i$, neboť v tomto případě nelze splnit indukční předpoklady (682)–(688). Proto se pokládá $p_{i+1} = q_i$, kde vektor q_i se počítá rekurentně, přičemž obecně $q_i \neq B p_i$ a $q_i^T g_i \neq 0$. Aby platilo $p_i^T g_{i+2} = 0$, $q_i^T g_{i+2} = 0$, je třeba koeficienty α_i , α_{i+1} , vystupující ve vztahu $d_{i+2} = d_i + \alpha_i p_i + \alpha_{i+1} q_i$, určit řešením soustavy rovnic

$$\begin{aligned} \alpha_i p_i^T B p_i + \alpha_{i+1} p_i^T B q_i &= -p_i^T g_i, \\ \alpha_i q_i^T B p_i + \alpha_{i+1} q_i^T B q_i &= -q_i^T g_i, \end{aligned}$$

což dává

$$\alpha_i = \frac{1}{\delta_i} (b_i q_i^T g_i - c_i p_i^T g_i), \quad \alpha_{i+1} = \frac{1}{\delta_i} (b_i p_i^T g_i - a_i q_i^T g_i),$$

kde $a_i = p_i^T B p_i$, $b_i = p_i^T B q_i$, $c_i = q_i^T B q_i$ a $\delta_i = a_i c_i - b_i^2$. Na základě těchto úvah lze definovat následující modifikovanou planární metodu sdružených gradientů, kde $I_1 = \{i \in N : |p_i^T B p_i| \geq \underline{c} \|p_i\|^2\}$ a $\underline{c} > 0$.

Definice 49. *Nechť $B \in R^{n \times n}$ je symetrická regulární matice a $g \in R^n$. Pak iterační proces používající rekurentní vztahy*

$$d_1 = 0, \quad g_1 = g, \quad p_1 = -g, \quad u_1 = B p_1, \quad q_1 = u_1, \quad a_1 = u_1^T p_1,$$

a buď

$$\begin{aligned} \alpha_i &= -p_i^T g_i / a_i, & d_{i+1} &= d_i + \alpha_i p_i, & g_{i+1} &= g_i + \alpha_i u_i, \\ \beta_i &= u_i^T g_{i+1} / a_i, & p_{i+1} &= -g_{i+1} + \beta_i p_i, & u_{i+1} &= B p_{i+1}, \\ \gamma_i &= u_i^T u_{i+1} / a_i, & q_{i+1} &= u_{i+1} + \gamma_i p_i, & a_{i+1} &= u_{i+1}^T p_{i+1} \end{aligned}$$

pokud $i \in I_1$ (jednoduchý krok), nebo

$$\begin{aligned} v_i &= B q_i, & b_i &= v_i^T p_i, \\ c_i &= v_i^T q_i, & \delta_i &= a_i c_i - b_i^2, \\ \alpha_i &= (b_i q_i^T g_i - c_i p_i^T g_i) / \delta_i, & \alpha_{i+1} &= (b_i p_i^T g_i - a_i q_i^T g_i) / \delta_i, \\ d_{i+2} &= d_i + \alpha_i p_i + \alpha_{i+1} q_i, & g_{i+2} &= g_i + \alpha_i u_i + \alpha_{i+1} v_i, \\ \beta_i &= v_i^T g_{i+2} / \delta_i, & p_{i+2} &= -g_{i+2} + \beta_i (a_i q_i - b_i p_i), \\ u_{i+2} &= B p_{i+2}, & a_{i+2} &= u_{i+2}^T p_{i+2}, \\ \gamma_i &= v_i^T u_{i+2} / \delta_i, & q_{i+2} &= u_{i+2} - \gamma_i (a_i q_i - b_i p_i), \end{aligned}$$

pokud $i \in I_2$ (planární krok), nazveme modifikovanou planární metodou sdružených gradientů pro řešení soustavy rovnic $Bd + g = 0$.

Poznámka 249. Nejstarší modifikovaná planární metoda sdružených gradientů, která používá rekurentní vztahy uvedené v definici 49 a která najde řešení soustavy rovnic $Bd + g = 0$ po konečném počtu kroků, je popsána v práci [108]. Tato metoda však používá množinu $I_1 = \{i \in N : |\delta_i| \geq \underline{c} b_i^2\}$, takže je třeba v každém (i jednoduchém) iteračním kroku použít dvě násobení matice vektorem (to druhé pro výpočet vektoru v_i a čísla c_i), což prodlužuje čas výpočtu. Úprava, která používá množinu $I_1 = \{i \in N : |p_i^T B p_i| \geq \underline{c} \|p_i\|^2\}$, pochází z práce [65].

Modifikovaná planární metoda sdružených gradientů má podobné vlastnosti jako základní planární metoda sdružených gradientů.

Tvrzení 5. *Modifikovaná planární metoda sdružených gradientů (definice 48) najde řešení soustavy rovnic $Bd + g = 0$, kde B je symetrická regulární matice, po nejvýše n krocích (planární krok počítáme za dva jednoduché kroky). Navíc jsou splněny podmínky (682)–(688), kde $p_{j+1} = q_j$, pokud $j \in I_2$ (rovnosti (688) jsou ovšem splněny pouze pro $1 \leq j < i$, neboť pro $i \in I_2$ již obecně neplatí $p_i^T B p_i = 0$).*

Poznámka 250. Důkaz tvrzení 5 je podobný důkazu věty 158. Opět se indukcí dokazují vztahy (682)–(688). Postup důkazu je však technicky komplikovaný a zde ho uvádět nebudeme (lze ho nalézt v pracích [108] a [65]).

Poznámka 251. ze vztahů (682)–(688) plynou rovnosti $p_i^T g_i = p_i^T g$ pro $i \in I_1$ a $p_i^T g_i = p_i^T g$, $q_i^T g_i = q_i^T g$ pro $i \in I_2$. K jejich odvození lze použít postup uvedený v důkazu důsledku 20.

Věta 160. *Uvažujme modifikovanou planární metodou sdružených gradientů (definice 49) a položme*

$$d = - \sum_{i \in I_1} \frac{p_i^T g_i}{|p_i^T B p_i|} p_i - \sum_{i \in I_2} \left(\frac{p_i^T g_i}{\|B p_i\|^2} p_i + \frac{q_i^T g_i}{\|B q_i\|^2} q_i \right). \quad (691)$$

Nechť $\underline{\lambda} = \min_{1 \leq i \leq n} |\lambda_i|$ a $\bar{\lambda} = \max_{1 \leq i \leq n} |\lambda_i|$, kde λ_i , $1 \leq i \leq n$, jsou vlastní čísla matice B (takže $0 < \underline{\lambda} \leq \bar{\lambda}$). Pak platí

$$d^T g \leq -\underline{d} \|g\|^2, \quad \|d\| \leq \bar{d} \|g\|,$$

kde $\underline{d} = 1/\max(\bar{\lambda}, \bar{\lambda}^2)$ a $\bar{d} = n/\min(\underline{c}, \underline{\lambda}^2)$.

Důkaz (a) Jelikož podle poznámky 251 platí $p_i^T g_i = p_i^T g$ a $q_i^T g_i = q_i^T g$, můžeme psát

$$d^T g = - \sum_{i \in I_1} \frac{(p_i^T g)^2}{|p_i^T B p_i|} - \sum_{i \in I_2} \left(\frac{(p_i^T g)^2}{\|B p_i\|^2} + \frac{(q_i^T g)^2}{\|B q_i\|^2} \right).$$

Pokud $1 \in I_1$, dostaneme

$$d^T g \leq - \frac{(p_1^T g)^2}{|p_1^T B p_1|} = - \frac{(g^T g)^2}{|g^T B g|} \leq - \frac{1}{\bar{\lambda}} \|g\|^2.$$

Pokud $1 \in I_2$, dostaneme

$$d^T g \leq - \frac{(p_1^T g)^2}{\|B p_1\|^2} = - \frac{(g^T g)^2}{\|B g\|^2} \leq - \frac{1}{\bar{\lambda}^2} \|g\|^2.$$

Platí tedy $d^T g \leq -\underline{d} \|g\|^2$, kde $\underline{d} = 1/\max(\bar{\lambda}, \bar{\lambda}^2)$.

(b) Podobným způsobem dostaneme

$$\begin{aligned} \sum_{i \in I_1} \left\| \frac{p_i^T g_i}{|p_i^T B p_i|} p_i \right\| &= \sum_{i \in I_1} \left\| \frac{p_i^T g}{|p_i^T B p_i|} p_i \right\| = \sum_{i \in I_1} \frac{\|p_i p_i^T\|}{|p_i^T B p_i|} \|g\| \leq \sum_{i \in I_1} \frac{\|p_i\|^2}{\underline{c} \|p_i\|^2} \|g\| \leq \frac{n}{\underline{c}} \|g\|, \\ \sum_{i \in I_2} \left\| \frac{p_i^T g_i}{\|B p_i\|^2} p_i \right\| &= \sum_{i \in I_2} \left\| \frac{p_i^T g}{\|B p_i\|^2} p_i \right\| = \sum_{i \in I_2} \frac{\|p_i p_i^T\|}{p_i^T B^2 p_i} \|g\| \leq \sum_{i \in I_2} \frac{\|p_i\|^2}{\lambda^2 \|p_i\|^2} \|g\| \leq \frac{n}{2\lambda^2} \|g\|, \\ \sum_{i \in I_2} \left\| \frac{q_i^T g_i}{\|B q_i\|^2} q_i \right\| &= \sum_{i \in I_2} \left\| \frac{q_i^T g}{\|B q_i\|^2} q_i \right\| = \sum_{i \in I_2} \frac{\|q_i q_i^T\|}{q_i^T B^2 q_i} \|g\| \leq \sum_{i \in I_2} \frac{\|q_i\|^2}{\lambda^2 \|q_i\|^2} \|g\| \leq \frac{n}{2\lambda^2} \|g\|. \end{aligned}$$

Podle (691) tedy platí

$$\|d\| \leq \sum_{i \in I_1} \left\| \frac{p_i^T g_i}{|p_i^T B p_i|} p_i \right\| + \sum_{i \in I_2} \left\| \frac{p_i^T g_i}{\|B p_i\|^2} p_i \right\| + \sum_{i \in I_2} \left\| \frac{q_i^T g_i}{\|B q_i\|^2} q_i \right\| \leq \max\left(\frac{n}{\underline{c}}, \frac{n}{\lambda^2}\right) \|g\| = \bar{d} \|g\|,$$

kde $\bar{d} = n/\min(\underline{c}, \lambda^2)$.

Poznámka 252. Je-li matice B pozitivně definitní a platí-li $0 < \underline{c} \leq \underline{\lambda}(B)$, generuje modifikovaná planární metoda sdružených gradientů stejný vektor jako klasická metoda sdružených gradientů. Jsou-li všechny kroky jednoduché, je vektor d totožný s vektorem $d+z$ vystupujícím v lemmatu 29. Význam modifikované planární metody sdružených gradientů spočívá v tom, že iterační proces pokračuje i když $|p_i^T B p_i| < \underline{c} \|p_i\|^2$ a výsledný směrový vektor lépe odpovídá vlastnostem matice B .

Druhá skupina iteračních metod pro řešení lineárních soustav se symetrickou indefinitní maticí je založena na použití symetrického Lanczosova procesu (definice 46). V oddílu 6.4 je ukázáno, že je-li symetrická matice B pozitivně definitní, je možné najít řešení soustavy $Bd + g = 0$ postupným hledáním globálních minim kvadratické funkce $(1/2)d^T B d + g^T d$ na Krylovových podprostorech \mathcal{K}_i , $1 \leq i \leq n$, určených maticí B a vektorem g , jejichž báze tvoří vektory q_i , $1 \leq i \leq n$, generované symetrickým Lanczosovým procesem. To znamená, že pro $1 \leq i \leq n$ generujeme vektory $d_{i+1} = \arg \min_{d \in \mathcal{K}_i} (1/2)d^T B d + g^T d$, neboli (vzhledem k tomu, že $Q_i^T B Q_i = T_i$ a $Q_i^T g = \delta_1 e_1$) řešíme soustavy rovnic $T_i z_i + \delta_1 e_1 = 0$, $1 \leq i \leq n$, a pokládáme $d_{i+1} = Q_i z_i$. Soustavu rovnic $T_i z_i + \delta_1 e_1 = 0$ řešíme pomocí Choleského rozkladu $T_i = L_i D_i L_i^T$, což podle poznámky 240 vede na metodu sdružených gradientů. Je-li matice B indefinitní, nelze tento postup

použít, neboť kvadratická funkce $(1/2)d^T B d + g^T d$ není zdola omezená. Vektor $d_{i+1} = Q_i z_i$ lze však určit řešením úlohy

$$\begin{aligned} d_{i+1} &= \arg \min_{d \in \mathcal{K}_i} \|Bd + g\| = \arg \min_{z \in R^i} \|BQ_i z + g\| = \arg \min_{z \in R^i} \|Q_i T_i z + \delta_{i+1} q_{i+1} + g\| \\ &= \arg \min_{z \in R^i} \left\| Q_{i+1} \left(\begin{bmatrix} T_i \\ \delta_{i+1} e_i^T \end{bmatrix} + \delta_1 e_1 \right) \right\| = \arg \min_{z \in R^i} \|H_i z + \delta_1 e_1\|, \end{aligned} \quad (692)$$

kde

$$H_i = \begin{bmatrix} T_i \\ \delta_{i+1} e_i^T \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \gamma_1, & \delta_2, & \dots, & 0, & 0 \\ \delta_2, & \gamma_2, & \dots, & 0, & 0 \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ 0, & 0, & \dots, & \gamma_{i-1}, & \delta_i \\ 0, & 0, & \dots, & \delta_i, & \gamma_i \\ 0, & 0, & \dots, & 0, & \delta_{i+1} \end{bmatrix}$$

je tridiagonální horní Hessenbergova matice (používáme rovnici (673), vztah $g = \delta_1 q_1$ a skutečnost, že matice Q_{i+1} má ortonormální sloupce, takže $Q_{i+1}^T Q_{i+1} = I$). Vektor $d_{i+1} = Q_i z_i$ lze tedy určit řešením lineární úlohy nejmenších čtverců $H_i z_i + \delta_1 e_1 \approx 0$ (řešení této úlohy je popsáno v oddílu 8.3). Je-li matice B regulární, má matice H_i lineárně nezávislé sloupce a lze ji pomocí ortogonálních transformací popsaných v oddílu 8.3 převést na horní trojúhelníkovou matici

$$P_i H_i = \begin{bmatrix} R_i \\ 0 \end{bmatrix}, \quad P_i(\delta_1 e_1) = \begin{bmatrix} h_i \\ \tilde{\eta}_i \end{bmatrix}$$

(poznámka 283), kde

$$R_i = \begin{bmatrix} \rho_1, & \sigma_2, & \tau_3, & \dots, & 0, & 0, & 0 \\ 0, & \rho_2, & \sigma_3, & \dots, & 0, & 0, & 0 \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ 0, & 0, & 0, & \dots, & \rho_{i-2}, & \sigma_{i-1}, & \tau_i \\ 0, & 0, & 0, & \dots, & 0, & \rho_{i-1}, & \sigma_i \\ 0, & 0, & 0, & \dots, & 0, & 0, & \rho_i \end{bmatrix}, \quad h_i = \begin{bmatrix} \eta_1 \\ \eta_2 \\ \dots \\ \eta_{i-2} \\ \eta_{i-1} \\ \eta_i \end{bmatrix}$$

Přitom P_i , $1 \leq i \leq k$, jsou ortogonální matice dimenze $i+1$ a R_i , $1 \leq i \leq k$, jsou tridiagonální horní trojúhelníkové matice dimenze i . Matice P_i , $1 \leq i \leq k$, se počítají rekurentně pomocí Givensových matic elementárních rotací $\tilde{P}_i \in R^{2 \times 2}$, $1 \leq i \leq k$, studovaných v oddílu 8.3.

Poznámka 253. Předpokládejme, že

$$\begin{bmatrix} P_{i-1}, & 0 \\ 0, & 1 \end{bmatrix} [H_i, t_{i+1}, t_{i+2}, \delta_1 e_1] = \begin{bmatrix} \rho_1, & \sigma_2, & \tau_3, & \dots, & 0, & 0, & 0, & 0, & \eta_1 \\ 0, & \rho_2, & \sigma_3, & \dots, & 0, & 0, & 0, & 0, & \eta_2 \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ 0, & 0, & 0, & \dots, & \rho_{i-1}, & \sigma_i, & \tau_{i+1}, & 0, & \eta_{i-1} \\ 0, & 0, & 0, & \dots, & 0, & \tilde{\rho}_i, & \tilde{\sigma}_{i+1}, & 0, & \tilde{\eta}_i \\ 0, & 0, & 0, & \dots, & 0, & \delta_{i+1}, & \gamma_{i+1}, & \delta_{i+2}, & 0 \end{bmatrix}, \quad (693)$$

kde t_{i+1} , t_{i+2} jsou vektory, které obsahují prvních $i+1$ prvků posledních dvou sloupců matice T_{i+2} . Abychom vynulovali prvek δ_{i+1} , sestrojíme Givensovu ortogonální matici

$$\tilde{P}_i = \frac{1}{\sqrt{\tilde{\rho}_i^2 + \delta_{i+1}^2}} \begin{bmatrix} \tilde{\rho}_i, & \delta_{i+1} \\ -\delta_{i+1}, & \tilde{\rho}_i \end{bmatrix} = \frac{1}{\rho_i} \begin{bmatrix} \tilde{\rho}_i, & \delta_{i+1} \\ -\delta_{i+1}, & \tilde{\rho}_i \end{bmatrix}, \quad \rho_i = \sqrt{\tilde{\rho}_i^2 + \delta_{i+1}^2}.$$

Pak podle věty 156 platí

$$\tilde{P}_i \begin{bmatrix} \tilde{\rho}_i \\ \delta_{i+1} \end{bmatrix} = \frac{1}{\rho_i} \begin{bmatrix} \tilde{\rho}_i^2 + \delta_{i+1}^2 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \rho_i \\ 0 \end{bmatrix}, \quad \tilde{P}_i \begin{bmatrix} \tilde{\eta}_i \\ 0 \end{bmatrix} = \frac{1}{\rho_i} \begin{bmatrix} \tilde{\rho}_i \tilde{\eta}_i \\ -\delta_{i+1} \tilde{\eta}_i \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \eta_i \\ \tilde{\eta}_{i+1} \end{bmatrix}. \quad (694)$$

$$\tilde{P}_i \begin{bmatrix} \tilde{\sigma}_{i+1}, & 0 \\ \gamma_{i+1}, & \delta_{i+2} \end{bmatrix} = \frac{1}{\rho_i} \begin{bmatrix} \tilde{\rho}_i \tilde{\sigma}_{i+1} + \delta_{i+1} \gamma_{i+1}, & \delta_{i+1} \delta_{i+2} \\ \tilde{\rho}_i \gamma_{i+1} - \delta_{i+1} \tilde{\sigma}_{i+1}, & \tilde{\rho}_i \delta_{i+2} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \sigma_{i+1}, & \tau_{i+2} \\ \tilde{\rho}_{i+1}, & \tilde{\sigma}_{i+2} \end{bmatrix}, \quad (695)$$

Ortogonální matice P_i , $1 \leq i \leq k$, budeme hledat ve tvaru $P_1 = \tilde{P}_1$ a

$$P_i = \begin{bmatrix} I, & 0 \\ 0, & \tilde{P}_i \end{bmatrix} \begin{bmatrix} P_{i-1}, & 0 \\ 0, & 1 \end{bmatrix},$$

kde I je jednotková matice řádu $i - 2$. Pak podle (693) a (694) pro $1 < i \leq k$ platí

$$P_i H_i = \begin{bmatrix} I, & 0 \\ 0, & \tilde{P}_i \end{bmatrix} \begin{bmatrix} P_{i-1}, & 0 \\ 0, & 1 \end{bmatrix} H_i = \begin{bmatrix} R_i \\ 0 \end{bmatrix}, \quad P_i(\delta_1 e_1) = \begin{bmatrix} I, & 0 \\ 0, & \tilde{P}_i \end{bmatrix} \begin{bmatrix} P_{i-1}, & 0 \\ 0, & 1 \end{bmatrix} (\delta_1 e_1) = \begin{bmatrix} h_i \\ \tilde{\eta}_{i+1} \end{bmatrix}.$$

Poznamenejme, že v i -tém iteračním kroku ještě neznáme koeficienty γ_{i+1} a δ_{i+2} , takže nelze použít transformaci (695). Místo toho na začátku i -tého iteračního kroku transformujeme koeficienty γ_i a δ_{i+1} , získané v předchozím iteračním kroku, podle vzorce

$$\tilde{P}_{i-1} \begin{bmatrix} \tilde{\sigma}_i, & 0 \\ \gamma_i, & \delta_{i+1} \end{bmatrix} = \frac{1}{\rho_{i-1}} \begin{bmatrix} \tilde{\rho}_{i-1} \tilde{\sigma}_i + \delta_i \gamma_i, & \delta_i \delta_{i+1} \\ \tilde{\rho}_{i-1} \gamma_i - \delta_i \tilde{\sigma}_i, & \tilde{\rho}_{i-1} \delta_{i+1} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \sigma_i, & \tau_{i+1} \\ \tilde{\rho}_i, & \tilde{\sigma}_{i+1} \end{bmatrix}, \quad (696)$$

Použijeme-li vztahy (694) a (696), dostaneme následující tvrzení.

Lemma 66. *Proky matic R_i a vektorů h_i , $1 \leq i \leq k$, lze počítat podle rekurentních vztahů $\lambda_0 = 1$, $\mu_0 = 0$, $\tilde{\sigma}_1 = 0$, $\tilde{\eta}_1 = \delta_1$ a*

$$\begin{aligned} \sigma_i &= \lambda_{i-1} \tilde{\sigma}_i + \mu_{i-1} \gamma_i, & \tilde{\rho}_i &= \lambda_{i-1} \gamma_i + \mu_{i-1} \tilde{\sigma}_i, \\ \tilde{\sigma}_{i+1} &= \lambda_{i-1} \delta_{i+1} & \tau_{i+1} &= \mu_{i-1} \delta_{i+1} \\ \rho_i &= \sqrt{\tilde{\rho}_i^2 + \delta_{i+1}^2}, & \lambda_i &= \frac{\tilde{\rho}_i}{\rho_i}, & \mu_i &= \frac{\delta_{i+1}}{\rho_i}, \\ \eta_i &= \lambda_i \tilde{\eta}_i, & \tilde{\eta}_{i+1} &= -\mu_i \tilde{\eta}_i \end{aligned}$$

pro $1 \leq i \leq k$.

Nyní odvodíme rekurentní vztahy pro vektory d_{i+1} , $1 \leq i \leq k$. Jelikož

$$P_i(B_i z + \beta_1 e_1) = \begin{bmatrix} R_i \\ 0 \end{bmatrix} z + \begin{bmatrix} h_i \\ \tilde{\eta}_{i+1} \end{bmatrix}$$

a $P_i^T P_i = I$, můžeme položit $d_{i+1} = Q_i z_i$, kde

$$z_i = \arg \min_{z \in R^i} \left\| \begin{bmatrix} R_i \\ 0 \end{bmatrix} z + \begin{bmatrix} h_i \\ \tilde{\eta}_{i+1} \end{bmatrix} \right\|.$$

Jelikož matice $R_i \in R^{i \times i}$ je regulární, musí podle věty 184 platit $R_i z_i + h_i = 0$. Vzhledem k jednoduché struktuře matic R_i , $1 \leq i \leq k$, můžeme vektory z_i , $1 \leq i \leq k$, a tudíž i vektory d_{i+1} , $1 \leq i \leq k$, určovat rekurentně.

Lemma 67. *Vektory $d_{i+1} = Q_i z_i$, $1 \leq i \leq k$, kde $R_i z_i + h_i = 0$, lze určit pomocí rekurentních vztahů $p_0 = 0$, $p_1 = q_1$, $d_1 = 0$ a*

$$\begin{aligned} d_{i+1} &= d_i - \frac{\eta_i}{\rho_i} p_i, \\ p_{i+1} &= q_{i+1} - \frac{\sigma_{i+1}}{\rho_i} p_i - \frac{\tau_{i+1}}{\rho_i} p_{i-1} \end{aligned}$$

pro $1 \leq i \leq k$.

Důkaz Platí $R_1 = [\rho_1]$, $R_1^{-1} = [1/\rho_1]$ a

$$R_i = \begin{bmatrix} R_{i-1}, & r_{i-1} \\ 0, & \rho_i \end{bmatrix}, \quad R_i^{-1} = \begin{bmatrix} R_{i-1}^{-1}, & -R_{i-1}^{-1}r_{i-1}/\rho_i \\ 0, & 1/\rho_i \end{bmatrix}$$

pro $1 < i \leq k$, kde $r_{i-1} = \sigma_i e_{i-1} + \tau_i e_{i-2}$ a e_{i-2} , e_{i-1} jsou poslední dva sloupce jednotkové matice řádu $i-1$, přičemž $e_0 = 0$ (vztah pro R_i^{-1} můžeme ověřit dosazením do rovnosti $R_i R_i^{-1} = I$). Označíme-li \tilde{r}_{i-2} poslední sloupec matice R_{i-2}^{-1} doplněný o nulu a položíme-li $z_i = -R_i^{-1}h_i$, dostaneme z předchozích rovností rekurentní vztahy $r_1 = [1/\rho_1]$, $z_1 = -[\eta_1/\rho_1]$ a

$$r_i = \begin{bmatrix} -(\sigma_i r_{i-1} + \tau_i \tilde{r}_{i-2})/\rho_i \\ 1/\rho_i \end{bmatrix}, \quad z_i = \begin{bmatrix} z_{i-1} + (\eta_i/\rho_i)(\sigma_i r_{i-1} + \tau_i \tilde{r}_{i-2}) \\ -\eta_i/\rho_i \end{bmatrix}.$$

pro $1 < i \leq k$, takže přihlédneme-li k tomu, že $Q_{i-1}\tilde{r}_{i-2} = Q_{i-2}r_{i-2}$, dostaneme

$$\begin{aligned} p_i &\triangleq \rho_i Q_i r_i = q_i - \frac{\sigma_i}{\rho_{i-1}} \rho_{i-1} Q_{i-1} r_{i-1} - \frac{\tau_i}{\rho_{i-2}} \rho_{i-2} Q_{i-2} r_{i-2} = q_i - \frac{\sigma_i}{\rho_{i-1}} p_{i-1} - \frac{\tau_i}{\rho_{i-2}} p_{i-2}, \\ d_{i+1} &= Q_i z_i = Q_{i-1} z_{i-1} + \frac{\eta_i}{\rho_i} \sigma_i Q_{i-1} r_{i-1} + \frac{\eta_i}{\rho_i} \tau_i Q_{i-2} r_{i-2} - \frac{\eta_i}{\rho_i} q_i \\ &= d_i - \frac{\eta_i}{\rho_i} \left(q_i - \frac{\sigma_i}{\rho_{i-1}} \rho_{i-1} Q_{i-1} r_{i-1} - \frac{\tau_i}{\rho_{i-2}} \rho_{i-2} Q_{i-2} r_{i-2} \right) = d_i - \frac{\eta_i}{\rho_i} p_i. \end{aligned}$$

□

Rekurentní vztahy uvedené v předchozích dvou lemmatech tvoří základ metody MINRES.

Definice 50. Necht $B \in R^{n \times n}$ je symetrická matice a $g \in R^n$. Pak iterační proces používající rekurentní vztahy

$$q_0 = 0, \quad p_0 = 0, \quad \lambda_0 = 1, \quad \mu_0 = 0, \quad \delta_1 q_1 = g, \quad p_1 = q_1, \quad \tilde{\sigma}_1 = 0, \quad \tilde{\eta}_1 = \delta_1$$

a

$$\begin{aligned} \gamma_i &= q_i^T B q_i, \quad \delta_{i+1} q_{i+1} = B q_i - \gamma_i q_i - \delta_i q_{i-1} \\ \sigma_i &= \lambda_{i-1} \tilde{\sigma}_i + \mu_{i-1} \gamma_i, \quad \tilde{\rho}_i = \lambda_{i-1} \gamma_i + \mu_{i-1} \tilde{\sigma}_i, \\ \tilde{\sigma}_{i+1} &= \lambda_{i-1} \delta_{i+1}, \quad \tau_{i+1} = \mu_{i-1} \delta_{i+1} \\ \rho_i &= \sqrt{\tilde{\rho}_i^2 + \delta_{i+1}^2}, \quad \lambda_i = \frac{\tilde{\rho}_i}{\rho_i}, \quad \mu_i = \frac{\delta_{i+1}}{\rho_i}, \\ \eta_i &= \lambda_i \tilde{\eta}_i, \quad \tilde{\eta}_{i+1} = -\mu_i \tilde{\eta}_i \\ d_{i+1} &= d_i - \frac{\eta_i}{\rho_i} p_i, \\ p_{i+1} &= q_{i+1} - \frac{\sigma_{i+1}}{\rho_i} p_i - \frac{\tau_{i+1}}{\rho_i} p_{i-1} \end{aligned}$$

pro $1 \leq i \leq n$, kde koeficienty $\delta_i \geq 0$, $1 \leq i \leq n$, se volí tak, aby vektory q_i , $1 \leq i \leq n$, měly jednotkovou normu, nazveme metodou MINRES určenou maticí B a vektorem g .

7 Metody kubické regularizace

7.1 Základní vlastnosti metod kubické regularizace

Myšlenka metod kubické regularizace je velmi podobná myšlence metod kvadratické regularizace. K lokálnímu kvadratickému modelu, který se používá u metod s lokálně omezeným krokem, se přidá regularizační člen, který je nyní třetího řádu. Dostaneme tak kubický model

$$C_i(d) = g_i^T d + \frac{1}{2} d^T B_i d + \frac{1}{3} \sigma_i \|d\|^3. \quad (697)$$

Podíl skutečného a předpověděného poklesu funkce F je pak definován vztahem

$$\rho_i(d) = \frac{F(x_i + d) - F(x_i)}{C_i(d)}. \quad (698)$$

Definice 51. Řekneme, že základní optimalizační metoda $x_{i+1} = x_i + \alpha_i d_i$, $i \in N$, je metodou kubické regularizace, jestliže směrové vektory $d_i \in R^n$, $i \in N$, se určují tak, že

$$C_i(d_i) \leq \underline{\nu} C_i(d_i(\alpha^*)), \quad d_i(\alpha^*) = \arg \min_{d_i(\alpha) = -\alpha g_i} C_i(d_i(\alpha)), \quad (C1)$$

kde $0 < \underline{\nu} \leq 1$, délky kroku $\alpha_i \geq 0$, $i \in N$, se vybírají tak, že

$$\rho_i(d_i) \leq 0 \quad \Rightarrow \quad \alpha_i = 0, \quad (C2a)$$

$$\rho_i(d_i) > 0 \quad \Rightarrow \quad \alpha_i = 1, \quad (C2b)$$

a čísla $\sigma_i \geq 0$, $i \in N$, se volí tak, že

$$\rho_i(d_i) < \underline{\rho} \quad \Rightarrow \quad \underline{\gamma} \sigma_i \leq \sigma_{i+1} \leq \bar{\gamma} \sigma_i, \quad (C3a)$$

$$\rho_i(d_i) \geq \underline{\rho} \quad \Rightarrow \quad 0 < \sigma_{i+1} \leq \sigma_i, \quad (C3b)$$

kde $0 < \underline{\rho} < 1$ a $1 < \underline{\gamma} < \bar{\gamma}$. Řekneme, že metoda kubické regularizace je striktní metodou kubické regularizace, jsou-li podmínky (C2a) a (C2b) nahraženy podmínkami

$$\rho_i(d_i) < \underline{\rho} \quad \Rightarrow \quad \alpha_i = 0, \quad (C2c)$$

$$\rho_i(d_i) \geq \underline{\rho} \quad \Rightarrow \quad \alpha_i = 1. \quad (C2d)$$

Poznámka 254. Podmínka (C3b) se obvykle realizuje tak, že

$$\underline{\rho} \leq \rho_i(d_i) \leq \bar{\rho} \quad \Rightarrow \quad \sigma_{i+1} = \sigma_i, \quad (C3c)$$

$$\rho_i(d_i) > \bar{\rho} \quad \Rightarrow \quad \sigma_{i+1} = \min(\sigma_i, \max(\underline{\beta} \sigma_i, \|g_i\|)), \quad (C3d)$$

kde $0 < \underline{\rho} < \bar{\rho} < 1$ a $0 < \underline{\beta} < 1$. Nerovnost na levé straně (C3b) lze zapsat ve tvaru

$$F(x_i) - F(x_{i+1}) \geq -\underline{\rho} C_i(d_i). \quad (699)$$

Poznámka 255. Při vyšetřování metod kubické regularizace budeme používat označení

$$\begin{aligned} N_1 &= \{i \in N : \rho_i(d_i) < \underline{\rho}\}, \\ N_2 &= \{i \in N : \rho_i(d_i) \geq \underline{\rho}\}, \\ N_3 &= \{i \in N : \rho_i(d_i) > \bar{\rho}\}. \end{aligned}$$

Jelikož $0 \leq \underline{\rho} < \bar{\rho}$, platí $N_3 \subset N_2$.

Lemma 68. *Nechť $\|g_i\| > 0$, $\|B_i\| > 0$ a $\sigma_i > 0$. Pak platí*

$$-C_i(d_i(\alpha^*)) \geq \frac{\|g_i\|^2}{2(\|B_i\| + \sqrt{\sigma_i\|g_i\|})} \geq \frac{\|g_i\|^2}{4} \min\left(\frac{1}{\|B_i\|}, \frac{1}{\sqrt{\sigma_i\|g_i\|}}\right). \quad (700)$$

Důkaz Pro zjednodušení zápisu budeme index i vynechávat. Nechť $d(\alpha) = -\alpha g$, kde $\alpha > 0$. Pak můžeme psát

$$-C(d(\alpha)) = -g^T d(\alpha) - \frac{1}{2} d(\alpha)^T B d(\alpha) - \frac{1}{3} \sigma \|d(\alpha)\|^3 \geq \alpha \|g\|^2 \left(1 - \frac{1}{2} \alpha \|B\| - \frac{1}{3} \alpha^2 \sigma \|g\|\right).$$

Označme $\tilde{\alpha}$ hodnotu, která maximalizuje výraz na pravé straně této nerovnosti. Tuto hodnotu získáme vynulováním první derivace, což dává

$$-\|g\|^2 (-1 + \tilde{\alpha} \|B\| + \tilde{\alpha}^2 \sigma \|g\|) = 0.$$

Kladným kořenem této kvadratické rovnice je číslo

$$\tilde{\alpha} = \frac{1}{2\sigma\|g\|} \left(-\|B\| + \sqrt{\|B\|^2 + 4\sigma\|g\|}\right) = \frac{2}{\|B\| + \sqrt{\|B\|^2 + 4\sigma\|g\|}}.$$

Jelikož pro libovolná kladná čísla a, b platí $\sqrt{a^2 + b^2} \leq a + b$, můžeme psát

$$\tilde{\alpha} = \frac{2}{\|B\| + \sqrt{\|B\|^2 + 4\sigma\|g\|}} \geq \frac{1}{\|B\| + \sqrt{\sigma\|g\|}} \triangleq \bar{\alpha},$$

takže

$$\begin{aligned} -C(d(\alpha^*)) \geq -C(d(\bar{\alpha})) &= \bar{\alpha} \|g\|^2 \left(1 - \frac{1}{2} \frac{\|B\|}{\|B\| + \sqrt{\sigma\|g\|}} - \frac{1}{3} \frac{\sigma\|g\|}{(\|B\| + \sqrt{\sigma\|g\|})^2}\right) \\ &= \bar{\alpha} \|g\|^2 \frac{6(\|B\| + \sqrt{\sigma\|g\|})^2 - 3\|B\|(\|B\| + \sqrt{\sigma\|g\|}) - 2\sigma\|g\|}{6(\|B\| + \sqrt{\sigma\|g\|})^2} \\ &\geq \bar{\alpha} \|g\|^2 \frac{3\|B\|^2 + 6\|B\|\sqrt{\sigma\|g\|} + 3\sigma\|g\|}{6(\|B\| + \sqrt{\sigma\|g\|})^2} = \frac{1}{2} \bar{\alpha} \|g\|^2 \\ &= \frac{\|g\|^2}{2(\|B\| + \sqrt{\sigma\|g\|})}. \end{aligned}$$

Poslední nerovnost v (700) plyne ze vztahu $\|B\| + \sqrt{\sigma\|g\|} \leq 2 \max(\|B\|, \sqrt{\sigma\|g\|})$. □

Lemma 69. *Nechť $\|g_i\| > 0$, $\|B_i\| > 0$ a $\sigma_i > 0$. Pak pokud $C_i(d_i) \leq 0$, platí*

$$\|d_i\| \leq \frac{3}{\sigma_i} \max(\|B_i\|, \sqrt{\sigma_i\|g_i\|}). \quad (701)$$

Důkaz Platí

$$\begin{aligned} C(d) &= d^T g + \frac{1}{2} d^T B d + \frac{1}{3} \sigma \|d\|^3 \geq -\|g\| \|d\| - \frac{1}{2} \|B\| \|d\|^2 + \frac{1}{3} \sigma \|d\|^3 \\ &= \left(\frac{1}{9} \sigma \|d\|^3 - \|g\| \|d\| \right) + \left(\frac{2}{9} \sigma \|d\|^3 - \frac{1}{2} \|B\| \|d\|^2 \right). \end{aligned}$$

První závorka je kladná, pokud $\|d\| > 3\sqrt{\|g\|/\sigma}$, a druhá, pokud $\|d\| > 3\|B\|/\sigma > 9\|B\|/(4\sigma)$. Výraz $C(d)$ je tedy kladný, pokud

$$\|d\| > \frac{3}{\sigma} \max(\|B\|, \sqrt{\sigma\|g\|}),$$

což dokazuje tvrzení lemmatu. \square

Lemma 70. *Nechť funkce $F : \mathcal{D} \rightarrow R$ splňuje předpoklad $F4$ a d_i je vektor určený podle (C1). Pak pokud $\|B_i\| \leq \bar{B}$ a*

$$\sqrt{\sigma_i \|g_i\|} \geq \frac{18}{(1-\rho)\underline{\nu}} (\bar{G} + \bar{B}) \quad (702)$$

platí $\rho_i(d_i) \geq \rho$, takže $i \in N_2$.

Důkaz Z (702) plyne, že $\sqrt{\sigma\|g\|} \geq \bar{B}$, což spolu s (700), (701) a (C1) dává

$$-C(d) \geq \underline{\nu} \frac{\|g\|^2}{4\sqrt{\sigma\|g\|}} = \underline{\nu} \frac{\|g\|}{4} \sqrt{\frac{\|g\|}{\sigma}}, \quad \|d\|^2 \leq 9 \frac{\|g\|}{\sigma} \quad (703)$$

Podmínku $\rho(d) \geq \rho$ můžeme zapsat ve tvaru $F_+ - F - C(d) \leq (\rho - 1)C(d)$. Ale

$$F_+ - F - C(d) \leq d^T g + \frac{1}{2} \bar{G} \|d\|^2 - d^T g + \frac{1}{2} \bar{B} \|d\|^2 - \frac{\sigma}{3} \|d\|^3 \leq \frac{1}{2} (\bar{G} + \bar{B}) \|d\|^2,$$

což spolu s (702), (703) a (C1) dává

$$F_+ - F - C(d) \leq \frac{1}{2} \left(\frac{(1-\rho)\underline{\nu}}{18} \sqrt{\sigma\|g\|} \right) \left(9 \frac{\|g\|}{\sigma} \right) = (1-\rho)\underline{\nu} \frac{\|g\|}{4} \sqrt{\frac{\|g\|}{\sigma}} \leq (\rho - 1)C(d)$$

\square

Věta 161. *(globální konvergence) Nechť $x_i \in R^n$, $i \in N$, je posloupnost generovaná metodou kubické regularizace taková, že $\|B_i\| \leq \bar{B}$, $i \in N$. Nechť funkce $F : \mathcal{D} \rightarrow R$ splňuje předpoklady $F1$ a $F4$. Pak platí*

$$\liminf_{i \rightarrow \infty} \|g_i\| = 0.$$

Důkaz Předpokládejme, že existuje číslo $\underline{\varepsilon} > 0$ takové, že $\|g_i\| \geq \underline{\varepsilon} \forall i \in N$. Pak podle (C3a)–(C3b) a podle lemmatu 70 platí

$$\sigma_i \leq \max \left(\sigma_1, \frac{\bar{\gamma}}{\underline{\varepsilon}} \left(\frac{18}{(1-\rho)\underline{\nu}} (\bar{G} + \bar{B}) \right)^2 \right) \triangleq \bar{\sigma} \quad \forall i \in N. \quad (704)$$

Z této nerovnosti plyne, že množina N_2 je nekonečná (pokud $i \in N_1 \forall i \geq k$, pak z (C3a) plyne $\sigma_i \rightarrow \infty$). Použijeme-li (700), (704) a (C1), můžeme pro $i \in N_2$ psát

$$F_i - F_{i+1} \geq -\rho C(d_i) \geq -\rho \underline{\nu} C(d_i(\alpha^*)) \geq \frac{\rho \underline{\nu} \|g_i\|}{4} \min \left(\frac{\|g_i\|}{\|B_i\|}, \sqrt{\frac{\|g_i\|}{\sigma_i}} \right) \geq \frac{\rho \underline{\nu} \underline{\varepsilon}}{4} \min \left(\frac{\underline{\varepsilon}}{\bar{B}}, \sqrt{\frac{\underline{\varepsilon}}{\bar{\sigma}}} \right)$$

takže

$$F_1 - \underline{F} \geq F_1 - \lim_{i \rightarrow \infty} F_i = \sum_{i=1}^{\infty} (F_i - F_{i+1}) \geq \sum_{i \in N_2} (F_i - F_{i+1}) \geq \sum_{i \in N_2} \frac{\rho \nu \varepsilon}{4} \min \left(\frac{\varepsilon}{\bar{B}}, \sqrt{\frac{\varepsilon}{\bar{\sigma}}} \right)$$

což je spor, neboť množina N_2 je nekonečná a tudíž i výraz na pravé straně je nekonečný. \square

Věta 162. *Nechť $x_i \in R^n$, $i \in N$, je posloupnost generovaná striktní metodou kubické regularizace takovou, že $\|B_i\| \leq \bar{B} \forall i \in N$. Nechť funkce $F : \mathcal{D} \rightarrow R$ splňuje předpoklady F1 a F3. Pak platí*

$$\lim_{i \rightarrow \infty} \|g_i\| = 0.$$

Důkaz Důkaz této věty se liší od důkazu věty 128 pouze technickými detaily. Podle věty 161 platí

$$\liminf_{i \rightarrow \infty} \|g_i\| = 0. \quad (705)$$

Předpokládejme, že

$$\limsup_{i \rightarrow \infty} \|g_i\| > \underline{\varepsilon} > 0.$$

Za tohoto předpokladu je množina N_2 nekonečná a obsahuje nekonečnou podmnožinu $\bar{N}_2 \subset N_2$ takovou, že $\|g_i\| \geq \underline{\varepsilon} \forall i \in \bar{N}_2$ (kdyby N_2 byla konečná, existoval by podle (C2c) index $k \in N$ takový, že $x_i = x_k \forall i \geq k$ a podle (705) též $\|g_i\| = 0 \forall i \geq k$). Označme

$$\bar{N}_2 = \{k_1, k_2, k_3, \dots\}.$$

Jelikož posloupnost $F(x_{k_j})$, $j \in N$, je podle (C2) nerostoucí a podle předpokladu F1 zdola omezená, má tato posloupnost limitu. Existuje tedy index $m \in N$ takový, že

$$F(x_{k_j}) - F(x_{k_{j+1}}) < \frac{\rho \nu \underline{\varepsilon}^2}{48} \min \left(\frac{1}{\bar{B}}, \frac{1}{\bar{G}} \right), \quad \forall j \geq m. \quad (706)$$

Nechť $j \geq m$ a l_j je největší index takový, že $k_j \leq l_j < k_{j+1}$, přičemž pro $k_j \leq l \leq l_j$ platí $\|g_l\| \geq \underline{\varepsilon}/2$ (takový index existuje, neboť pro $l = k_j \in \bar{N}_2$ platí $\|g_l\| \geq \underline{\varepsilon} > \underline{\varepsilon}/2$). Pak lze podle (699) a (700) psát

$$F(x_l) - F(x_{l+1}) \geq -\rho C_l(d_l) \geq \rho \nu \frac{\|g_l\|}{4} \min \left(\frac{\|g_l\|}{\|B_l\|}, \sqrt{\frac{\|g_l\|}{\sigma_l}} \right) \geq \frac{\rho \nu \underline{\varepsilon}}{8} \min \left(\frac{\underline{\varepsilon}}{2\bar{B}}, \sqrt{\frac{\|g_l\|}{\sigma_l}} \right), \quad \forall k_j \leq l \leq l_j,$$

což spolu s (706) dává

$$\begin{aligned} \frac{\rho \nu \underline{\varepsilon}^2}{48} \min \left(\frac{1}{\bar{B}}, \frac{1}{\bar{G}} \right) &> F(x_{k_j}) - F(x_{k_{j+1}}) \geq F(x_{k_j}) - F(x_{l_j+1}) \\ &= \sum_{l=k_j}^{l_j} (F(x_l) - F(x_{l+1})) \geq \frac{\rho \nu \underline{\varepsilon}}{8} \sum_{l=k_j}^{l_j} \min \left(\frac{\underline{\varepsilon}}{2\bar{B}}, \sqrt{\frac{\|g_l\|}{\sigma_l}} \right). \end{aligned} \quad (707)$$

Porovnáme-li obě strany této nerovnosti, vidíme, že případ, kdy $\sqrt{\|g_l\|/\sigma_l} \geq \underline{\varepsilon}/(2\bar{B})$ nemůže pro $k_j \leq l \leq l_j$ nastat (v opačném případě by pravá strana nebyla menší než levá). Platí tedy $\sqrt{\|g_l\|/\sigma_l} < \underline{\varepsilon}/(2\bar{B})$ pro $k_j \leq l \leq l_j$, neboli

$$\sqrt{\sigma_l \|g_l\|} > \frac{2\bar{B}\|g_l\|}{\underline{\varepsilon}} \geq \bar{B}$$

(neboť $\|g_l\| > \varepsilon/2$ pro $k_j \leq l \leq l_j$), což spolu s (701) dává $\|d_l\| \leq 3\sqrt{\|g_l\|/\sigma_l}$, takže podle (707) platí

$$\sum_{l=k_j}^{l_j} \|d_l\| \leq 3 \sum_{l=k_j}^{l_j} \sqrt{\frac{\|g_l\|}{\sigma_l}} < \frac{\varepsilon}{2} \min\left(\frac{1}{\underline{B}}, \frac{1}{\underline{G}}\right) \leq \frac{\varepsilon}{2\underline{G}}.$$

Použijeme-li tuto nerovnost spolu s nerovností (16), dostaneme

$$\|g(x_{k_j}) - g(x_{l_j+1})\| \leq \overline{G}\|x_{k_j} - x_{l_j+1}\| \leq \overline{G} \sum_{l=k_j}^{l_j} \|d_l\| < \frac{\varepsilon}{2}.$$

Jelikož posloupnost N_2 je nekonečná a platí (705), musí existovat index $j \geq m$ takový, že $l_j + 1 < k_{j+1}$ (a tedy $\|g(x_{l_j+1})\| < \varepsilon/2$). Pak podle toho co jsme dokázali platí

$$\|g(x_{k_j})\| \leq \|g(x_{l_j+1})\| + \|g(x_{k_j}) - g(x_{l_j+1})\| < \frac{\varepsilon}{2} + \frac{\varepsilon}{2} = \varepsilon,$$

což je ve sporu s předpokladem, že $\|g_{k_j}\| \geq \varepsilon \forall k_j \in \overline{N}_2$. \square

Abychom dokázali superlineární konvergenci metod kubické regularizace, je třeba zavést předpoklady podobné předpokladům (620). První předpoklad se týká přesnosti určení lokálního minima funkce $C_i(d)$. Tuto přesnost lze vyjádřit nerovností

$$\|\nabla C_i(d_i)\| \leq \overline{\omega}_i \|g_i\|, \quad (708)$$

kde $\nabla C_i(d)$ je gradient funkce $C_i(d)$ vzhledem k vektoru d a $0 \leq \overline{\omega}_i \leq \overline{\omega} < 1$. Druhý předpoklad se týká chování matic B_i , $i \in N$, a má stejný tvar jako (620).

Věta 163. (*superlineární konvergence*). *Nechť $x_i \in R^n$, $i \in N$, je posloupnost generovaná metodou kubické regularizace takovou, že $\|B_i\| \leq \overline{B} \forall i \in N$. Nechť $x_i \rightarrow x^*$, kde $x^* \in R^n$ je stacionárním bodem funkce $F \in C^2 : \mathcal{D} \rightarrow R$, která vyhovuje předpokladům $F4$ a $F5$. Nechť platí*

$$\lim_{i \rightarrow \infty} \overline{\omega}_i = 0, \quad (709)$$

$$\lim_{i \rightarrow \infty} \frac{\|(B_i - G_i)d_i\|}{\|d_i\|} = 0. \quad (710)$$

Pak posloupnost x_i , $i \in N$, konverguje Q -superlineárně k bodu $x^ \in R^n$.*

Důkaz Nechť $0 < \underline{G} < \lambda(G^*) \leq \overline{\lambda}(G^*) < \overline{G}$. Stejným způsobem jako v části (a) důkazu věty 132 lze ukázat, že existuje index $k_1 \in N$ takový, že

$$\|g_i\| \geq \frac{1}{2}\underline{G}\|d_i\|, \quad \text{a} \quad d_i^T B_i d_i \geq \underline{G}\|d_i\|^2 \quad \forall i \geq k_1. \quad (711)$$

(b) Ukážeme, že existují index $k_2 \geq k_1$ a číslo $\overline{\sigma}$ tak, že $i \in N_2$ a $\sigma_i \leq \overline{\sigma} \forall i \geq k_2$. Pokud $\sqrt{\sigma_i\|g_i\|} \geq 18(\overline{G} + \overline{B})/(\nu(1 - \rho))$, platí podle lemmatu 702 $i \in N_2$. V opačném případě použitím (C1), (700) a (711) dostaneme

$$-C_i(d_i) \geq \nu \frac{\|g_i\|^2}{4} \min\left(\frac{1}{\underline{B}}, \frac{1}{\sqrt{\sigma_i\|g_i\|}}\right) \geq \nu \frac{\underline{G}^2}{16} \min\left(\frac{1}{\underline{B}}, \frac{\nu(1 - \rho)}{18(\overline{G} + \overline{B})}\right) \|d_i\|^2 \triangleq \frac{1}{2}\underline{C}\|d_i\|^2,$$

z čehož stejně jako v části (b) důkazu věty 132 plyne, že $\rho_i(d_i) \rightarrow 1$ a jelikož $\rho < 1$, existuje index $k_2 \geq k_1$ takový, že $\rho_i(d_i) > \underline{\rho} \forall i \geq k_2$. Jelikož σ_i se pro $i \in N_2$ nemůže zvětšovat, můžeme položit $\overline{\sigma} = \sigma_{k_2}$.

(c) Označme

$$\tilde{G}_i = \int_0^1 G(x_i + \lambda d_i) d\lambda.$$

Pak pro $i \in N_2$ platí $g_{i+1} - g_i = g(x_i + d_i) - g_i = \tilde{G}_i d_i$ a ze spojitosti druhých derivací plyne, že $\|\tilde{G}_i - G_i\| \rightarrow 0$, pokud $i \rightarrow \infty$. Jelikož $\nabla C_i(d_i) = g_i + B_i d_i + \sigma_i \|d_i\| d_i$ (důsledek 21), můžeme podle (708) psát

$$\begin{aligned} \|g_{i+1}\| &\leq \|g_{i+1} - \nabla C_i(d_i)\| + \|\nabla C_i(d_i)\| = \|g_{i+1} - g_i - B_i d_i - \sigma \|d_i\| d_i\| + \|\nabla C_i(d_i)\| \\ &\leq \|(\tilde{G}_i - G_i)d_i\| + \|(G_i - B_i)d_i\| + \bar{\sigma} \|d_i\|^2 + \bar{\omega}_i \|g_i\|. \end{aligned}$$

Dále z $g_{i+1} - g_i = \tilde{G}_i d_i$ plyne, že $\|g_i\| = \|g_{i+1} - \tilde{G}_i d_i\| \leq \|g_{i+1}\| + \bar{G} \|d_i\|$. Dosadíme-li tento vztah do předchozí nerovnosti a použijeme-li (711), dostaneme

$$\begin{aligned} (1 - \bar{\omega}) \|g_{i+1}\| &\leq \left(\|(\tilde{G}_i - G_i)d_i\| + \frac{\|(G_i - B_i)d_i\|}{\|d_i\|} + \bar{G} \bar{\omega}_i \right) \|d_i\| + \bar{\sigma} \|d_i\|^2 \\ &= (o(1) + \bar{\sigma} \|d_i\|) \|d_i\| \leq \frac{2}{\underline{G}} \left(o(1) + \frac{2}{\underline{G}} \bar{\sigma} \|g_i\| \right) \|g_i\|. \end{aligned}$$

(neboť $0 \leq \bar{\omega}_i \leq \bar{\omega} < 1$). Jelikož $x_i \rightarrow x^*$ a první derivace jsou spojitě, platí $\|g_i\| = o(1)$, takže

$$\frac{\|g_{i+1}\|}{\|g_i\|} = \frac{2}{\underline{G}(1 - \bar{\omega})} o(1) \rightarrow 0.$$

□

7.2 Optimální metody kubické regularizace

Definice 52. *Optimální metody kubické regularizace používají směrový vektor*

$$d_i^* = \arg \min_{d \in R^n} C_i(d), \quad (712)$$

Abychom mohli zformulovat podmínky pro extrém funkce $C_i(d)$, potřebujeme znát její gradient a Hessovu matici.

Lemma 71. *Pro libovolný vektor $x \neq 0$ platí*

$$\frac{1}{3} \nabla \|x\|^3 = x \|x\|, \quad \frac{1}{3} \nabla^2 \|x\|^3 = \nabla(x \|x\|) = \|x\| \left(I + \frac{xx^T}{\|x\|^2} \right),$$

kde I je jednotková matice řádu n .

Důkaz Podle lemmatu 63 platí

$$\frac{1}{3} \frac{\partial}{\partial x_k} \|x\|^3 = \|x\|^2 \frac{\partial}{\partial x_k} \|x\| = x_k \|x\|,$$

$$\frac{1}{3} \frac{\partial^2}{\partial x_k \partial x_l} \|x\|^3 = \frac{\partial}{\partial x_l} (x_k \|x\|) = \delta_{kl} \|x\| + x_k \frac{\partial}{\partial x_l} \|x\| = \delta_{kl} \|x\| + \frac{x_k x_l}{\|x\|} = \|x\| \left(\delta_{kl} + \frac{x_k x_l}{\|x\|^2} \right),$$

kde $\delta_{kl} = 1$, pokud $k = l$, a $\delta_{kl} = 0$, pokud $k \neq l$. □

Důsledek 21. *Gradient a Hessovu matici kubické funkce (697) určíme podle vzorců*

$$\nabla C_i(d) = g_i + B_i d + \sigma_i \|d\| d, \quad \nabla^2 C_i(d) = B_i + \sigma_i \|d\| \left(I + \frac{dd^T}{\|d\|^2} \right).$$

Je-li směrový vektor d_i vybrán tak že $(B_i + \lambda_i I)d_i + g_i = 0$, platí $\nabla C_i(d_i) = (\sigma_i \|d_i\| - \lambda_i)d_i$.

Důkaz Zřejmě $C_i(d) = Q_i(x) + (\sigma_i/3)\|d\|^3$, kde $Q_i(d)$ je kvadratická funkce (585), pro kterou platí $\nabla Q_i(d) = g_i + B_i d$ a $\nabla^2 Q_i(d) = B_i$. Použijeme-li tento fakt a lemma 71, dostaneme dokazované tvrzení \square

Věta 164. Vektor $d_i^* \in R^n$ je řešením úlohy (712) právě tehdy, je-li řešením soustavy rovnic

$$(B_i + \lambda_i^* I)d_i^* + g_i = 0, \quad (713)$$

kde $\lambda_i^* = \sigma_i \|d_i^*\|$ a matice $B_i + \lambda_i^* I$ je pozitivně semidefinitní.

Důkaz (a) Nejprve dokážeme nutnost. Podle důsledku 21 a věty 3 lze nutné podmínky pro to, aby vektor d_i^* byl lokálním minimem funkce $C_i(d)$, zapsat ve tvaru

$$\nabla C_i(d_i^*) = g_i + B_i d_i^* + \sigma_i \|d_i^*\| d_i^* = g_i + (B_i + \lambda_i^* I)d_i^* = 0, \quad \lambda_i^* = \sigma_i \|d_i^*\|,$$

což je právě podmínka (713), a

$$\nabla^2 C_i(d_i^*) = B_i + \sigma_i \|d_i^*\| \left(I + \frac{d_i^* (d_i^*)^T}{\|d_i^*\|^2} \right) = B_i + \lambda_i^* I + \lambda_i^* \frac{d_i^* (d_i^*)^T}{\|d_i^*\|^2} \succeq 0.$$

Zbývá dokázat, že matice $B_i + \lambda_i^* I$ je pozitivně semidefinitní, čili že $v^T (B_i + \lambda_i^* I)v \geq 0$ pro libovolný vektor $v \in R^n$. Pokud $v^T d_i^* = 0$, je to zřejmé, neboť v tomto případě platí $v^T (B_i + \lambda_i^* I)v = v^T \nabla^2 C_i(d_i^*)v$ a matice $\nabla^2 C_i(d_i^*)$ je pozitivně semidefinitní. Nechť tedy $v^T d_i^* \neq 0$. Pak přímka $d_i^* + \alpha v$, $\alpha \in R$, protne kouli o poloměru $\|d_i^*\|$ v dalším bodě $d \neq d_i^*$. Podobně jako v důkazu věty 134 tedy existuje vektor $d \in R^n$ takový, že $\|d\| = \|d_i^*\|$ přičemž $d - d_i^* = \alpha v$, $\alpha \neq 0$. Protože $(B_i + \lambda_i^* I)d_i^* + g_i = 0$, můžeme psát

$$\begin{aligned} C_i(d) - C_i(d_i^*) &= g_i^T (d - d_i^*) + \frac{1}{2} d^T B_i d - \frac{1}{2} (d_i^*)^T B_i d_i^* + \frac{\sigma_i}{3} \|d\|^3 - \frac{\sigma_i}{3} \|d_i^*\|^3 \\ &= (d_i^*)^T (B_i + \lambda_i^* I)(d_i^* - d) + \frac{1}{2} d^T B_i d - \frac{1}{2} (d_i^*)^T B_i d_i^* + \frac{\sigma_i}{3} (\|d\|^3 - \|d_i^*\|^3) \\ &= \frac{1}{2} (d_i^* - d)^T (B_i + \lambda_i^* I)(d_i^* - d) + \frac{1}{2} \lambda_i^* (\|d_i^*\|^2 - \|d\|^2) - \frac{\sigma_i}{3} (\|d_i^*\|^3 - \|d\|^3) \end{aligned} \quad (714)$$

a protože $\|d\| = \|d_i^*\|$, dostaneme

$$v^T (B_i + \lambda_i^* I)v = \frac{1}{\alpha^2} (d_i^* - d)^T (B_i + \lambda_i^* I)(d_i^* - d) = \frac{1}{\alpha^2} (C_i(d) - C_i(d_i^*)) \geq 0.$$

(b) Nyní dokážeme postačitelost. Je-li matice $B_i + \lambda_i^* I$ pozitivně semidefinitní, můžeme podle (714) psát

$$\begin{aligned} C_i(d) - C_i(d_i^*) &\geq \frac{1}{2} \lambda_i^* (\|d_i^*\|^2 - \|d\|^2) - \frac{\sigma_i}{3} (\|d_i^*\|^3 - \|d\|^3) \\ &= \sigma_i \left(\frac{1}{2} \|d_i^*\| (\|d_i^*\|^2 - \|d\|^2) - \frac{1}{3} (\|d_i^*\|^3 - \|d\|^3) \right) \geq 0, \end{aligned}$$

neboť $\lambda_i^* = \sigma_i \|d_i^*\|$ a kubická funkce $\varphi(t) = a(a^2 - t^2)/2 - (a^3 - t^3)/3$ je pro $a \geq 0$ a $t \geq 0$ nezáporná (derivováním zjistíme, že $\varphi(t)$ nabývá svého lokálního minima $\varphi(t) = 0$ v bodě $t = a$ a lokálního maxima $\varphi(t) = a^3/6$ v bodě $t = 0$). \square

Některé dobré vlastnosti optimálních metod kubické regularizace zůstanou zachovány i když řešíme úlohu (712) pouze přibližně. Proto zavádíme pojem kvazioptimálních metod kubické regularizace.

Definice 53. Kvazioptimální metody kubické regularizace používají místo podmínky (C1) podmínku

$$C_i(d_i) \leq \nu C_i(d_i^*) \quad (715)$$

s $0 < \nu \leq 1$, kde vektor d_i^* je řešením úlohy (712). Poznamenejme, že z (715) plybe (C1), neboť podle definice 52 platí $C_i(d_i^*) \leq C_i(d_i(\alpha^*))$.

Při výpočtu optimálního směrového vektoru $d_i^* \in R^n$, vyhovujícího podmínkám uvedeným ve větě 164, je třeba opakovaně řešit soustavu rovnic (713) (je to ukázáno v oddílu 7.3). Proto je účelné, aproximovat vektor d_i^* vektorem d_i , který realizuje minimum funkce $C_i(d)$ na nějakém menším podprostoru $\mathcal{L}(Z_i)$, kde $Z_i \in R^{n \times m}$, $m < n$, je matice jejíž sloupce tvoří ortonormální bázi v $\mathcal{L}(Z_i)$. Tento vektor je řešením úlohy

$$d_i = \arg \min_{d \in \mathcal{L}(Z_i)} C_i(d), \quad (716)$$

Věta 165. Vektor $d_i \in R^n$ je řešením úlohy (716) právě tehdy, platí-li $d_i = Z_i \tilde{d}_i$, kde vektor \tilde{d}_i je řešením úlohy

$$\tilde{d}_i = \arg \min_{\tilde{d} \in R^m} \tilde{C}_i(\tilde{d}), \quad \tilde{C}_i(\tilde{d}) = g_i^T Z_i \tilde{d} + \frac{1}{2} \tilde{d}^T Z_i^T B_i Z_i \tilde{d} + \frac{1}{3} \sigma_i \|\tilde{d}\|^3, \quad (717)$$

neboli platí-li

$$(Z_i^T B_i Z_i + \lambda_i I) \tilde{d}_i + Z_i^T g_i = 0, \quad (718)$$

kde $\lambda_i = \sigma_i \|\tilde{d}_i\| = \sigma_i \|d_i\|$ a matice $Z_i^T B_i Z_i + \lambda_i I$ je pozitivně semidefinitní.

Důkaz Jelikož matice Z_i má ortonormální sloupce, platí $\|\tilde{d}\| = \|Z_i d\| = \|d\|$, takže dosadíme-li $d = Z_i \tilde{d}$ do (716) dostaneme (717). Na redukovanou úlohu (717) lze aplikovat větu 164, čímž dostaneme podmínky uvedené ve větě 165. \square

Důsledek 22. Je-li vektor d_i řešením úlohy (716), platí

$$g_i^T d_i + d_i^T B_i d_i + \sigma_i \|d_i\|^3 = 0 \quad \Rightarrow \quad -C_i(d_i) = \frac{1}{2} d_i^T B_i d_i + \frac{3}{2} \sigma_i \|d_i\|^3, \quad (719)$$

$$d_i^T B_i d_i + \sigma_i \|d_i\|^3 \geq 0 \quad \Rightarrow \quad -C_i(d_i) \geq \frac{1}{6} \sigma_i \|d_i\|^3 \quad (720)$$

Důkaz Vynásobíme-li rovnici (718) zleva transponovaným vektorem \tilde{d}_i a položíme-li $d_i = Z_i \tilde{d}_i$, dostaneme rovnost na levé straně (719). Dosadíme-li tuto rovnost do (697), dostaneme pravou rovnost v (719). Z pozitivní semidefinitnosti matice $Z_i^T B_i Z_i + \lambda_i I$ plyne, že $\tilde{d}_i^T (Z_i^T B_i Z_i + \lambda_i I) \tilde{d}_i \geq 0$, což spolu s $d_i = Z_i \tilde{d}_i$, $\|d_i\| = \|\tilde{d}_i\|$ a $\lambda_i = \sigma_i \|d_i\|$ dává nerovnost na levé straně (720). Dosadíme-li tuto rovnost do (697), dostaneme pravou nerovnost v (720). \square

Poznámka 256. Je-li vektor d_i řešením úlohy (716) a $g_i \in \mathcal{L}(Z_i)$, platí (C1) s $\underline{\nu} = 1$.

Na závěr ukážeme, že norma vektoru

$$d_i(\sigma_i) = \arg \min_{d \in R^n} C_i(d)$$

je klesající funkcí parametru σ_i .

Věta 166. Nechť $\sigma > 0$ a $d(\sigma) \neq 0$ je vektor, který je globálním minimem funkce $C(d)$. Pak $\|d(\sigma)\|$ je klesající funkcí parametru σ .

Důkaz Podle lemmatu 63 platí

$$\|d(\sigma)\|' = \frac{d^T(\sigma) d'(\sigma)}{\|d(\sigma)\|}.$$

Je-li vektor $d(\sigma)$ globálním minimem funkce $C(d)$, jsou podle věty 713 matice $B + \sigma \|d(\sigma)\| I$ a $\nabla^2 C(d)$ pozitivně definitní a platí $(B + \sigma \|d(\sigma)\| I) d(\sigma) + g = 0$. Derivováním této rovnosti a použitím lemmatu 63 dostaneme

$$(B + \sigma \|d(\sigma)\| I) d'(\sigma) + \|d(\sigma)\| d(\sigma) + \frac{d(\sigma) d(\sigma)^T}{\|d(\sigma)\|} d'(\sigma) = 0,$$

neboli

$$(d'(\sigma))^T \nabla^2 C(d(\sigma)) d'(\sigma) + \|d(\sigma)\| d^T(\sigma) d'(\sigma) = 0,$$

což dává

$$\|d(\sigma)\|' = \frac{d^T(\sigma) d'(\sigma)}{\|d(\sigma)\|} = -\frac{d'(\sigma) \nabla^2 C(d(\sigma)) d'(\sigma)}{\|d(\sigma)\|^2} < 0$$

□

7.3 Výpočet optimálního směrového vektoru

Podle věty 164 je optimální směrový vektor $d_i^* = d_i(\lambda_i^*)$ řešením soustavy rovnic $(B_i + \lambda_i^* I) d_i^*(\lambda_i) + g_i = 0$ se symetrickou pozitivně definitní maticí $B_i + \lambda_i^* I$, kde $\lambda_i^* = \sigma_i \|d_i^*(\lambda_i)\|$. Tuto nelineární úlohu řešíme přibližně tak, že hledáme číslo $\lambda_i > 0$ takové, že matice $B_i + \lambda_i I$ je pozitivně semidefinitní a

$$\|\nabla C_i(d_i)\| = |\sigma_i \|d_i\| - \lambda_i| \|d_i\| \leq \bar{\omega}_i \|g_i\|$$

(vzorec (708) a důsledek 21), kde $(B_i + \lambda_i I) d_i + g_i = 0$ a $0 \leq \bar{\omega}_i \leq \bar{\omega} < 1$. Tuto nerovnost lze zapsat ve tvaru

$$\frac{\lambda_i}{\sigma_i} \left(1 - \frac{\bar{\omega}_i \|g_i\|}{\lambda_i \|d_i\|}\right) \leq \|d_i\| \leq \frac{\lambda_i}{\sigma_i} \left(1 + \frac{\bar{\omega}_i \|g_i\|}{\lambda_i \|d_i\|}\right),$$

neboli $\underline{\delta}_i \lambda_i / \sigma_i \leq \|d_i\| \leq \bar{\delta}_i \lambda_i / \sigma_i$, což je analogie podmínky $\underline{\delta} \Delta_i \leq \|d_i\| \leq \bar{\delta} \Delta_i$ použité v oddílu 6.1. Poznamenejme, že pro praktické výpočty lze použít podmínku $\underline{\delta} \lambda_i / \sigma_i \leq \|d_i\| \leq \bar{\delta} \lambda_i / \sigma_i$, kde například $\underline{\delta} = 0.9$ a $\bar{\delta} = 1.1$, ale nelze dokázat nerovnost (715), neboť nelze jako v důkazu věty 146 zanedbat člen $(z_i^*)^T (B_i + \lambda_i I) z_i^*$ obsahující neznámý vektor z_i^* . V dalším výkladu se omezíme na jeden konkrétní iterační krok, takže index i budeme vynechávat.

Číslo $\lambda > 0$ vyhovující předpokladům věty 164 lze získat řešením nelineární rovnice ekvivalentní rovnici $\|d(\lambda)\| = \lambda / \sigma$. Přímé použití rovnice $\|d(\lambda)\| = \lambda / \sigma$ není vhodné, neboť funkce $\|d(\lambda)\|$ má póly v bodech, které odpovídají vlastním číslům matice B . Vhodnější (z hlediska omezenosti) je pro tento účel rovnice $\psi(\lambda) = 0$, kde $\psi(\lambda) = \sigma / \lambda - 1 / \|d(\lambda)\|$. Tato rovnice se řeší pomocí Newtonovy metody.

Lemma 72. *Nechť $\psi(\lambda) = \sigma / \lambda - 1 / \|d(\lambda)\|$, kde $(B + \lambda I) d(\lambda) + g = 0$, matice $B + \lambda I$ je pozitivně definitní a $g \neq 0$. Pak platí*

$$\psi'(\lambda) = -\frac{d(\lambda)^T (B + \lambda I)^{-1} d(\lambda)}{\|d(\lambda)\|^3} - \frac{\sigma}{\lambda^2} < 0$$

a $\psi''(\lambda) \geq 0$ (takže funkce $\psi(\lambda)$ je za daných předpokladů konverzní).

Důkaz Zřejmě $\psi(\lambda) = \phi(\lambda) + \sigma / \lambda$ kde $\phi(\lambda)$ je funkce použitá v oddílu 6.1 s konstantním členem $1 / \Delta = 0$ (čili $\phi(\lambda) = -1 / \|d(\lambda)\|$). Pak $\psi'(\lambda) = \phi'(\lambda) - \sigma / \lambda^2$ a $\psi''(\lambda) = \phi''(\lambda) + 2\sigma / \lambda^3$, takže dokazované tvrzení plyne z lemmatu 64. □

Poznámka 257. Aby matice $B + \lambda^* I$ byla pozitivně semidefinitní, musí platit $\lambda^* \geq -\lambda_1$, kde λ_1 je nejmenší vlastní číslo matice B . Abychom zjednodušili některé úvahy, budeme tak jako v oddílu 6.1 předpokládat, že nejmenší vlastní číslo λ_1 je jednoduché. Budeme rozlišovat dva případy: regulární případ, kdy $\lambda^* > -\lambda_1$, a singulární případ, kdy $\lambda^* = -\lambda_1$. V regulárním případě mohou nastat dvě možnosti. Pokud $\max(0, -\lambda_1) < \lambda < \lambda^*$ (takže $\sigma \|d(\lambda)\| > \lambda$ a $\psi(\lambda) > 0$) je krok Newtonovy metody $\lambda_+ = \lambda + \Delta \lambda_N$, kde

$$\begin{aligned} \Delta \lambda_N &= \frac{\lambda^2 \|d(\lambda)\|^3}{\lambda^2 d(\lambda)^T (B + \lambda I)^{-1} d(\lambda) + \sigma \|d(\lambda)\|^3} \left(\frac{\sigma}{\lambda} - \frac{1}{\|d(\lambda)\|} \right) \\ &= \frac{\lambda \left(\|d(\lambda)\| - \frac{\lambda}{\sigma} \right)}{\|d(\lambda)\| + \frac{\lambda^2}{\sigma} \frac{d(\lambda)^T (B + \lambda I)^{-1} d(\lambda)}{\|d(\lambda)\|^2}}, \end{aligned}$$

dobře definován a platí $\lambda < \lambda_+ < \lambda^*$ (plyne to z konvexity funkce $\psi(\lambda)$). Pokud $\lambda^* < \lambda$ (takže $\sigma\|d(\lambda)\| < \lambda$ a $\psi(\lambda) < 0$), platí $\lambda_+ < \lambda^*$ a je třeba zajistit aby byla splněna podmínka $\max(0, -\lambda_1) < \lambda_+$. To lze provést použitím mezí $\underline{\lambda} < \lambda^* < \bar{\lambda}$ aktualizovaných v každém kroku algoritmu (poznámka 262). Newtonovu metodu ukončíme, pokud $\|\nabla C(d(\lambda))\| = \|(B + \sigma\|d(\lambda)\|I)d(\lambda) + g\| \leq \bar{\omega}\|g\|$. Řešíme-li rovnici $(B + \lambda I)d(\lambda) + g = 0$ přesně, můžeme iterační proces ukončit, pokud platí $|\lambda - \sigma\|d(\lambda)\||\|d(\lambda)\| \leq \bar{\omega}\|g\|$.

Poznámka 258. Singulární případ může nastat jedině tehdy, když $\gamma_1 = v_1^T g = 0$, neboť pro $\lambda^* = -\lambda_1$ platí

$$v_1^T g = -v_1^T (B + \lambda^* I)d(\lambda^*) = -v_1^T (B - \lambda_1 I)d(\lambda_1) = 0$$

(používáme vztah $Bv_1 = \lambda_1 v_1$). V singulárním případě nastávají stejné potíže jako při výpočtu optimálního lokálně omezeného toku (poznámka 229).

Poznámka 259. Jestliže v regulárním případě platí $-\lambda_1 < \lambda < \lambda^*$, je možné nalézt vhodnější krok $\Delta\lambda = \lambda_+ - \lambda$, než poskytuje Newtonova metoda. Linearizujeme-li funkci $\psi(\lambda)$, dostaneme krok Newtonovy metody $\Delta\lambda_N$ řešením rovnice $\psi(\lambda + \Delta\lambda) \approx \psi(\lambda) + \psi'(\lambda)\Delta\lambda = 0$, neboli

$$\phi(\lambda) + \phi'(\lambda)\Delta\lambda_N + \frac{\sigma}{\lambda} - \frac{\sigma}{\lambda^2}\Delta\lambda_N = 0 \quad (721)$$

(kde $\phi(\lambda) = \psi(\lambda) - \sigma/\lambda = -1/\|d(\lambda)\|$). Linearizujeme-li v rovnici $\psi(\lambda + \Delta\lambda) = \phi(\lambda + \Delta\lambda) + \sigma/(\lambda + \Delta\lambda) = 0$ funkci $\phi(\lambda)$, můžeme psát

$$\phi(\lambda) + \phi'(\lambda)\Delta\lambda_C + \frac{\sigma}{\lambda + \Delta\lambda_C} = 0, \quad (722)$$

což vede na kvadratickou rovnici

$$(\Delta\lambda_C)^2 + \left(\frac{\phi(\lambda)}{\phi'(\lambda)} + \lambda\right)\Delta\lambda_C + \frac{\phi(\lambda)}{\phi'(\lambda)}(\lambda - \sigma\|d(\lambda)\|) = 0$$

(používáme identitu $\phi(\lambda)\|d(\lambda)\| = -1$). Tato rovnice má řešení

$$\begin{aligned} \Delta\lambda_C &= -\frac{1}{2} \left(\left(\frac{\phi(\lambda)}{\phi'(\lambda)} + \lambda \right) - \sqrt{\left(\frac{\phi(\lambda)}{\phi'(\lambda)} + \lambda \right)^2 - 4 \frac{\phi(\lambda)}{\phi'(\lambda)} (\lambda - \sigma\|d(\lambda)\|)} \right) \\ &= -\frac{2 \frac{\phi(\lambda)}{\phi'(\lambda)} (\lambda - \sigma\|d(\lambda)\|)}{\frac{\phi(\lambda)}{\phi'(\lambda)} + \lambda + \sqrt{\left(\frac{\phi(\lambda)}{\phi'(\lambda)} - \lambda \right)^2 + 4 \frac{\phi(\lambda)}{\phi'(\lambda)} \sigma\|d(\lambda)\|}} \\ &= \frac{2\lambda \left(\|d(\lambda)\| - \frac{\lambda}{\sigma} \right)}{\frac{\lambda}{\sigma} + \tau(\lambda) + \sqrt{\left(\frac{\lambda}{\sigma} - \tau(\lambda) \right)^2 + 4\tau(\lambda)\|d(\lambda)\|}}, \end{aligned} \quad (723)$$

kde

$$\tau(\lambda) = \frac{\lambda^2 \phi'(\lambda)}{\sigma \phi(\lambda)} = \frac{\lambda^2 d(\lambda)^T (B + \lambda I)^{-1} s(\lambda)}{\|d(\lambda)\|^2}.$$

Lemma 73. *Nechť jsou splněny předpoklady lemmatu 72, přičemž $-\lambda_1 < \lambda < \lambda^*$ (takže $\sigma\|d(\lambda)\| > \lambda$ a $\psi(\lambda) > 0$). Pak platí $-\lambda_1 < \lambda + \Delta\lambda_N < \lambda + \Delta\lambda_C < \lambda^*$.*

Důkaz Jelikož podíl σ/λ je ryze konvexní funkcí parametru λ , platí

$$\frac{\sigma}{\lambda + \Delta\lambda_C} > \frac{\sigma}{\lambda} - \frac{\sigma}{\lambda^2}\Delta\lambda_C$$

Použijeme-li tuto nerovnost v (722), můžeme psát

$$\phi(\lambda) + \phi'(\lambda)\Delta\lambda_C + \frac{\sigma}{\lambda} - \frac{\sigma}{\lambda^2}\Delta\lambda_C < 0$$

a přihlédneme-li k tomu že $\psi(\lambda) = \phi(\lambda) + \sigma/\lambda$ a že podle lemmatu 72 platí $\psi'(\lambda) = \phi'(\lambda) - \sigma/\lambda^2 < 0$, dostaneme

$$\psi(\lambda) + \psi'(\lambda)\Delta\lambda_C < 0 = \psi(\lambda) + \psi'(\lambda)\Delta\lambda_N \quad \Rightarrow \quad \Delta\lambda_C > \Delta\lambda_N$$

□

Poznámka 260. V singulárním případě nelze použít Newtonovu metodu (z důvodů uvedených v oddílu 6.1). V tomto případě lze vektor $d(\lambda^*)$ vyjádřit ve tvaru $d(\lambda^*) = d + \alpha v_1$, kde d je libovolné řešení rovnice $(B - \lambda_1 I)d = -g$ (které existuje, ale není jediné) a α se vybírá tak aby platilo $\|d(\lambda^*)\| = \|d + \alpha v_1\| = \lambda/\sigma$. Potom

$$(B + \lambda^* I)d(\lambda^*) = (B - \lambda_1 I)d + \alpha(B - \lambda_1 I)v_1 = g.$$

Tento způsob je podkladem pro alternativní krok v případě, že $\psi(\lambda) < 0$, kdy krok Newtonovy metody může selhat. V tomto případě najdeme řešení d rovnice $(B + \lambda I)d + g = 0$ spolu s nějakou aproximací \tilde{v}_1 vektoru v_1 a testujeme, zda vektor $d + z = d + \alpha \tilde{v}_1$ takový, že $\|d + z\| = \lambda/\sigma$, vyhovuje podmínce (715). Ukážeme, jak lze získat kvazioptimální krok splňující podmínku (715) s $\underline{\nu} = 1/3$.

Věta 167. Nechť $\lambda > 0$, $B + \lambda I \succeq 0$ a $\|d + z\| = \lambda/\sigma$, kde $(B + \lambda I)d + g = 0$. Jestliže $\lambda > \lambda^*$ a

$$z^T(B + \lambda I)z \leq \frac{2}{3}d^T(B + \lambda I)d, \quad (724)$$

vyhovuje vektor $d + z$ podmínce (715) s $\underline{\nu} = 1/3$.

Důkaz Tak jako v důkazu věty 146 platí

$$\begin{aligned} C(d + z) &= Q(d + z) + \frac{\sigma}{3}\|d + z\|^3 \\ &= -\frac{1}{2}(d^T(B + \lambda I)d + \lambda(d + z)^T(d + z)) + \frac{1}{2}z^T(B + \lambda I)z + \frac{\sigma}{3}\|d + z\|^3 \\ &= -\frac{1}{2}\left(d^T(B + \lambda I)d + \lambda\left(\frac{\lambda}{\sigma}\right)^2\right) + \frac{1}{2}z^T(B + \lambda I)z + \frac{\sigma}{3}\left(\frac{\lambda}{\sigma}\right)^3 \\ &= -\frac{1}{2}d^T(B + \lambda I)d - \frac{\sigma}{6}\left(\frac{\lambda}{\sigma}\right)^3 + \frac{1}{2}z^T(B + \lambda I)z. \end{aligned} \quad (725)$$

Nechť vektor $d^* = d + z^*$ je řešním úlohy (712). Pak $(d + z^*)^T(d + z^*) = (\lambda^*/\sigma)^2$ a $(z^*)^T(B + \lambda I)z^* \geq 0$, takže po dosazení do předchozí rovnosti a po vynecháním kladných členů dostaneme

$$C(d + z^*) \geq -\frac{1}{2}\left(d^T(B + \lambda I)d + \lambda\left(\frac{\lambda^*}{\sigma}\right)^2\right) \geq -\frac{1}{2}d^T(B + \lambda I)d - \frac{\sigma}{2}\left(\frac{\lambda}{\sigma}\right)^3. \quad (726)$$

(neboť $\lambda > \lambda^*$). Je-li splněna nerovnost (724), můžeme psát

$$\begin{aligned} C(d + z) &\leq -\frac{1}{2}d^T(B + \lambda I)d - \frac{\sigma}{6}\left(\frac{\lambda}{\sigma}\right)^3 + \frac{2}{6}d^T(B + \lambda I)d \\ &= -\frac{1}{6}d^T(B + \lambda I)d - \frac{\sigma}{6}\left(\frac{\lambda}{\sigma}\right)^3 \leq \frac{1}{3}C(d + z^*). \end{aligned}$$

□

Poznámka 261. Necht $d \in R^n$, $v \in R^n$ a $\|d\| < \Delta$. Číslo $\alpha \geq 0$, pro které platí $\|d + \alpha v\| = \lambda/\sigma$, určujeme podle vzorců

$$\alpha = \frac{\sqrt{(v^T d)^2 + ((\lambda/\sigma)^2 - \|d\|^2)\|v\|^2} - v^T d}{\|v\|^2} = \frac{(\lambda/\sigma)^2 - \|d\|^2}{\sqrt{(v^T d)^2 + ((\lambda/\sigma)^2 - \|d\|^2)\|v\|^2} + v^T d}.$$

První vzorec volíme pokud $v^T d \leq 0$ a druhý v opačném případě. Oba vzorce se zjednoduší, pokud $\|v\| = 1$. Tyto vzorce lze snadno získat řešením kvadratické rovnice vzniklé roznásobením vztahu $\|d + \alpha v\|^2 = (\lambda/\sigma)^2$.

Poznámka 262. Abychom zabránili selhání Newtonovy metody, je účelné používat a aktualizovat dolní odhad $\underline{\mu}$ pro číslo $-\lambda_1$ a meze $0 \leq \underline{\lambda} < \lambda^* < \bar{\lambda}$. V prvním iteračním kroku Newtonovy metody můžeme jako $\underline{\mu}$ zvolit maximální diagonální prvek matice $-B$. Počáteční meze $\underline{\lambda} < \lambda^* < \bar{\lambda}$ lze určit z vlastností čísla λ^* . Jestliže $(B + \lambda^* I)d(\lambda^*) + g = 0$ (takže $d(\lambda^*)^T (B + \lambda^* I)^2 d(\lambda^*) = \|g\|^2$) a $\|d(\lambda^*)\| = \lambda^*/\sigma$, můžeme psát

$$(\underline{\lambda}(B) + \lambda^*)^2 \left(\frac{\lambda^*}{\sigma}\right)^2 \leq \|g\|^2 \leq (\bar{\lambda}(B) + \lambda^*)^2 \left(\frac{\lambda^*}{\sigma}\right)^2,$$

(používáme extrémní vlastnosti vlastních čísel matice B), neboli

$$(\lambda^* + \underline{\lambda}(B))\lambda^* \leq \sigma\|g\| \leq (\lambda^* + \bar{\lambda}(B))\lambda^*.$$

Řešením těchto dvou kvadratických nerovností dostaneme

$$\frac{1}{2}(\sqrt{\bar{\lambda}^2(B) + 4\sigma\|g\|} - \bar{\lambda}(B)) \leq \lambda^* \leq \frac{1}{2}(\sqrt{\underline{\lambda}^2(B) + 4\sigma\|g\|} - \underline{\lambda}(B))$$

(funkce $\sqrt{x^2 + a} - x$ je pro $a > 0$ klesající). Jestliže $\underline{B} \leq \underline{\lambda}(B) \leq \bar{\lambda}(B) \leq \bar{B}$, platí

$$\underline{\lambda} = \frac{1}{2}(\sqrt{\bar{B}^2 + 4\sigma\|g\|} - \bar{B}) \leq \lambda^* \leq \frac{1}{2}(\sqrt{\underline{B}^2 + 4\sigma\|g\|} - \underline{B}) = \bar{\lambda}$$

Můžeme položit $\underline{B} = -\|B\|$ a $\bar{B} = \|B\|$, nebo použít jiné odhady pro vlastní čísla matice B , například Gerschgorinovy kruhy. Dolní mez $\underline{\lambda}$ je třeba ještě upravit tak, aby platilo $\underline{\lambda} \geq 0$.

Máme-li k dispozici dolní odhad $\underline{\lambda}$ takový, že $\underline{\lambda} < \lambda^* < \lambda$ a platí-li $(\lambda - \underline{\lambda})/\lambda \rightarrow 0$, můžeme tvrzení věty 167 podstatně zesílit.

Věta 168. Necht jsou splněny předpoklady věty 167 a necht $\underline{\lambda} < \lambda^* < \lambda$ a $(\lambda - \underline{\lambda})/\lambda \leq (1 - \underline{\nu})/(2\underline{\nu})$, kde $0 < \underline{\nu} < 1$. Pak, platí-li

$$z^T (B + \lambda I) z \leq (1 - \underline{\nu}) d^T (B + \lambda I) d, \quad (727)$$

vyhovuje vektor $d + z$ podmínce (715).

Důkaz Necht vektor $d + z^*$ je řešením úlohy (712). Pak $(d + z^*)^T (d + z^*) = (\lambda^*/\sigma)^2$ a $(z^*)^T (B + \lambda I) z^* \geq 0$, což po dosazení do (725) dává

$$\begin{aligned} C(d + z^*) &\geq -\frac{1}{2} \left(d^T (B + \lambda I) d + \lambda \left(\frac{\lambda^*}{\sigma} \right)^2 \right) + \frac{\lambda^*}{3} \left(\frac{\lambda^*}{\sigma} \right)^2 \\ &\geq -\frac{1}{2} d^T (B + \lambda I) d - \frac{\lambda}{2} \left(\frac{\lambda^*}{\sigma} \right)^2 + \frac{\lambda}{3} \left(\frac{\lambda^*}{\sigma} \right)^2 \\ &\geq -\frac{1}{2} d^T (B + \lambda I) d + \frac{1}{6} (2\underline{\lambda} - 3\lambda) \left(\frac{\lambda}{\sigma} \right)^2 \end{aligned} \quad (728)$$

(neboť $\underline{\lambda} < \lambda^* < \lambda$). Porovnáme-li nerovnost (728) se vztahem (725) vidíme, že $C(d+z) \leq \underline{\nu}C(d+z^*)$ tehdy, když

$$\begin{aligned} \frac{1}{2}z^T(B+\lambda I)z &\leq \frac{1-\underline{\nu}}{2}d^T(B+\lambda I)d + \frac{\lambda}{6}\left(\frac{\lambda}{\sigma}\right)^2 - \frac{\underline{\nu}}{6}(2\underline{\lambda}-3\lambda)\left(\frac{\lambda}{\sigma}\right)^2 \\ &= \frac{1-\underline{\nu}}{2}d^T(B+\lambda I)d + \frac{1}{6}(\lambda-\underline{\nu}(2\underline{\lambda}-3\lambda))\left(\frac{\lambda}{\sigma}\right)^2. \end{aligned}$$

Tato nerovnost platí, je-li splněna podmínka (727) a je-li poslední člen na pravé straně nezáporný, neboli je-li splněna nerovnost $\lambda - \underline{\nu}(2\underline{\lambda} - 3\lambda) \geq 0$, což po úpravě dává $(\lambda - \underline{\lambda})/\lambda \leq (1 - \underline{\nu})/(2\underline{\nu})$. \square

Dosavadní úvahy můžeme shrnout ve formě algoritmu.

Algoritmus 19. Data $0 < \underline{\beta} < 1$ (obvykle $\underline{\beta} = 0.1$), $0 < \bar{\omega} < 1$, $0 < \underline{\nu} < 1$ (přesnosti výpočtu) a $\sigma > 0$.

Krok 1 Nechť $\underline{\mu}$ je maximální diagonální prvek matice $-B$ a $\underline{B} \leq \underline{\lambda}(B) \leq \bar{\lambda}(B) \leq \bar{B}$. Určíme meze $\underline{\lambda}$ a $\bar{\lambda}$ podle poznámky 262. Položíme $\lambda := \max(0, \underline{\mu}, \underline{\lambda})$ a $k := 0$.

Krok 2 Položíme $\underline{\lambda} := \max(0, \underline{\mu}, \underline{\lambda})$. Jestliže $k > 0$ a $\lambda \leq \underline{\mu}$, položíme $\lambda := \max(\sqrt{\underline{\lambda}\bar{\lambda}}, \underline{\lambda} + \underline{\beta}(\bar{\lambda} - \underline{\lambda}))$.

Krok 3 Určíme Gillův-Murrayův rozklad $B + \lambda I + E = R^T R$ a položíme $k := k + 1$. Je-li $E = 0$ (takže $B + \lambda I \succ 0$), přejdeme na krok 4. V opačném případě určíme vektor $v \in R^n$ takový, že $\|v\| = 1$ a $v^T(B + \lambda I)v < 0$ (věta 38), položíme $\underline{\mu} := \max(\underline{\mu}, \lambda - v^T(B + \lambda I)v)$, $\underline{\lambda} := \max(\underline{\mu}, \underline{\lambda})$ a přejdeme na krok 2.

Krok 4 Určíme vektor $d \in R^n$ řešením rovnice $R^T R d + g = 0$. Jestliže $|\lambda - \sigma\|d\||\|d\| \leq \bar{\omega}\|g\|$, ukončíme výpočet. Jestliže $\|d\| > \lambda/\sigma$, položíme $\underline{\lambda} := \lambda$ a přejdeme na krok 6. Jestliže $\|d\| < \lambda/\sigma$, položíme $\bar{\lambda} := \lambda$ a přejdeme na krok 5.

Krok 5 Jestliže $(\lambda - \underline{\lambda})/\lambda > (1 - \underline{\nu})/(2\underline{\nu})$, přejdeme na krok 6. V opačném případě Určíme vektor $v \in R^n$ tak, aby tento vektor byl dobrou aproximací vlastního vektoru matice B příslušného vlastnímu číslu $\underline{\lambda}(B)$ a aby platilo $\|v\| = 1$ a $v^T d \geq 0$ (tento vektor lze určit z rozkladu $R^T R$ způsobem, který používají programy knihovny LAPACK). Určíme číslo $\alpha \geq 0$ tak, aby platilo $\|d + \alpha v\| = \lambda/\sigma$ (poznámka 261). Jestliže $\alpha^2\|Rv\|^2 \leq (1 - \underline{\nu})\|Rd\|^2$, položíme $d := d + \alpha v$ a ukončíme výpočet. V opačném případě položíme $\underline{\mu} := \max(\underline{\mu}, \lambda - \|Rv\|^2)$ a přejdeme na krok 6.

Krok 6 Určíme vektor $v \in R^n$ řešením rovnice $R^T v = d$ a položíme $\tau := (\lambda^2/\sigma)(\|v\|/\|d\|)^2$. Položíme $\lambda := \lambda + \Delta\lambda$, kde buď

$$\Delta\lambda = \Delta\lambda_N = \frac{\lambda\left(\|d\| - \frac{\lambda}{\sigma}\right)}{\|d\| + \tau}$$

nebo

$$\Delta\lambda = \Delta\lambda_C = \frac{2\lambda\left(\|d\| - \frac{\lambda}{\sigma}\right)}{\frac{\lambda}{\sigma} + \tau + \sqrt{\left(\frac{\lambda}{\sigma} - \tau\right)^2 + 4\tau\|d\|}}$$

a přejdeme na krok 2

8 Metody pro minimalizaci součtu čtverců

V tomto oddílu budeme předpokládat, že minimalizovaná funkce má tvar

$$F(x) = \frac{1}{2} f^T(x) f(x) = \frac{1}{2} \sum_{k=1}^m f_k^2(x), \quad (729)$$

kde $f : \mathcal{D}_F \rightarrow R^m$ je zobrazení definované na množině $\mathcal{D}_F \subset R^n$ (zobrazení f má stejný definiční obor jako funkce F). Budeme používat označení

$$f(x) = \begin{bmatrix} f_1(x) \\ \vdots \\ f_m(x) \end{bmatrix}, \quad J(x) = \frac{\partial f(x)}{\partial x} = \begin{bmatrix} \frac{\partial f_1(x)}{\partial x_1}, & \dots, & \frac{\partial f_1(x)}{\partial x_n} \\ \vdots & & \vdots \\ \frac{\partial f_m(x)}{\partial x_1}, & \dots, & \frac{\partial f_m(x)}{\partial x_n} \end{bmatrix}.$$

pro zobrazení f a jeho Jacobiovu matici (význam symbolu $\partial f(x)/\partial x$ je vysvětlen v poznámce 1). Je-li zobrazení $f : \mathcal{D}_F \rightarrow R^m$ spojitě diferencovatelné na nějaké otevřené množině $\mathcal{D} \subset \mathcal{D}_F$, pak pro $x \in \mathcal{D}$ platí

$$g(x) = J^T(x) f(x) = \sum_{k=1}^m f_k(x) g_k(x), \quad (730)$$

kde $g(x)$ je gradient funkce F v bodě x . Je-li zobrazení f dvakrát spojitě diferencovatelné na \mathcal{D} , pak pro $x \in \mathcal{D}$ platí

$$G(x) = J^T(x) J(x) + C(x) = \sum_{k=1}^m g_k(x) g_k^T(x) + \sum_{k=1}^m f_k(x) G_k(x), \quad (731)$$

kde $G(x)$ je Hessova matice funkce F v bodě x .

Při vyšetřování konvergence metod pro minimalizaci součtu čtverců budeme předpokládat, že funkce F splňuje předpoklad F1 (který je splněn automaticky, neboť $F(x) \geq 0 \forall x \in \mathcal{D}_F$) a předpoklad F2. Aby funkce F splňovala předpoklady F3 a F4, je třeba aby tyto předpoklady splňovalo zobrazení f , neboli aby je splňovaly všechny funkce f_k , $1 \leq k \leq m$ (poznámka 6).

Definice 54. Řekneme, že zobrazení f splňuje předpoklad F3 nebo F4, splňují-li tento předpoklad všechny funkce f_k , $1 \leq k \leq m$, tedy existují-li čísla \bar{G}_k , $1 \leq k \leq m$, taková, že pro $1 \leq k \leq m$ platí

$$\|g_k(x_2) - g_k(x_1)\| \leq \bar{G}_k \|x_2 - x_1\| \quad \forall x_1, x_2 \in \mathcal{D}, \quad (732)$$

nebo

$$|s^T G_k(x) s| \leq \bar{G}_k \|s\|^2 \quad \forall x \in \mathcal{D} \quad \forall s \in R^n, \quad (733)$$

Podobně zobecníme předpoklady F3* a F4*.

Definice 55. Řekneme, že zobrazení f splňuje předpoklad F3* nebo F4*, splňují-li tento předpoklad všechny funkce f_k , $1 \leq k \leq m$, tedy existují-li čísla \bar{G}_k , $1 \leq k \leq m$, $a \varepsilon > 0$ taková, že pro $1 \leq k \leq m$ platí

$$\|g_k(x) - g_k(x^*)\| \leq \bar{G}_k \|x - x^*\| \quad \forall x \in \mathcal{B}(x^*, \varepsilon), \quad (734)$$

nebo

$$|s^T G_k(x) s| \leq \bar{G}_k \|s\|^2 \quad \forall x \in \mathcal{B}(x^*, \varepsilon) \quad \forall s \in R^n. \quad (735)$$

V tomto oddílu budeme na zobrazení f klást pouze předpoklady F3 a F4 (případně F3* a F4*). Další předpoklady F5 a F6 jsou uvedeny v oddílu 10.4.

Jelikož ve vzorcích (730)–(731) vystupuje Jacobiova matice zobrazení $f : \mathcal{D}_F \rightarrow R^m$, je účelné zavést další předpoklady týkající se zobrazení f a Jacobiovy matice J .

Předpoklad J1. Zobrazení $f : \mathcal{D}_F \rightarrow R^m$ je omezené na \mathcal{D} , takže existuje konstanta \bar{f} taková, že

$$\|f(x)\| \leq \bar{f} \quad \forall x \in \mathcal{D}. \quad (736)$$

Předpoklad J3. Zobrazení $f : \mathcal{D}_F \rightarrow R^m$ je Lipschitzovské na \mathcal{D} , takže existuje konstanta $\bar{J} > 0$ taková, že

$$\|f(x_2) - f(x_1)\| \leq \bar{J}\|x_2 - x_1\| \quad \forall x_1, x_2 \in \mathcal{D}. \quad (737)$$

Předpoklad J4. Zobrazení $f \in C^1 : \mathcal{D} \rightarrow R^n$ má omezené Jacobiovy matice na \mathcal{D} , takže existuje konstanta $\bar{J} > 0$ taková, že

$$\|J(x)s\| \leq \bar{J}\|s\| \quad \forall x \in \mathcal{D} \quad \forall s \in R^n. \quad (738)$$

Podmínka (738) je ekvivalentní podmínce $\|J(x)\| \leq \bar{J} \quad \forall x \in \mathcal{D}$.

Poznámka 263. Použijeme-li větu o střední hodnotě (tvrzení 6) a předpoklad J4, můžeme psát

$$\|f(x_2) - f(x_1)\| = \left\| \int_0^1 J(x_1 + \lambda(x_2 - x_1))(x_2 - x_1) d\lambda \right\| \leq \bar{J}\|x_2 - x_1\|, \quad (739)$$

takže J4 implikuje J3.

Předpoklad J5. Zobrazení $f \in C^1 : \mathcal{D} \rightarrow R^n$ je stejnoměrně regulární na \mathcal{D} , takže existuje konstanta $\bar{J} > 0$ taková, že

$$\|J(x)s\| \geq \underline{J}\|s\| \quad \forall x \in \mathcal{D} \quad \forall s \in R^n. \quad (740)$$

Podmínka (740) je ekvivalentní podmínce $\|J^{-1}(x)\|^{-1} \geq \underline{J} \quad \forall x \in \mathcal{D}$.

Předpoklad J6. Zobrazení $f \in C^1 : \mathcal{D} \rightarrow R^n$ má Lipschitzovské Jacobiovy matice na \mathcal{D} , takže existuje konstanta $\bar{G} > 0$ taková, že

$$\|J(x_2) - J(x_1)\| \leq \bar{G}\|x_2 - x_1\| \quad \forall x_1, x_2 \in \mathcal{D}. \quad (741)$$

Poznámka 264. Splňuje-li zobrazení f předpoklad F3, můžeme psát

$$\begin{aligned} \|J(x_2) - J(x_1)\| &\leq \|J(x_2) - J(x_1)\|_F = \sqrt{\sum_{k=1}^m \|g_k(x_2) - g_k(x_1)\|^2} \\ &\leq \sqrt{m} \max_{1 \leq k \leq m} \|g_k(x_2) - g_k(x_1)\| \leq \sqrt{m} \max_{1 \leq k \leq m} \bar{G}_k \|x_2 - x_1\|, \end{aligned}$$

takže F3 implikuje J6 s $\bar{G} = \sqrt{m} \max_{1 \leq k \leq m} \bar{G}_k$.

Abychom ukázali význam uvedených předpokladů uvedeme následující tvrzení, které je analogií tvrzení 3.

Tvrzení 6. Nechť $f \in C^1 : \mathcal{D} \rightarrow R^m$, $x \in \mathcal{D}$ a $[x, x+s] \subset \mathcal{D}$. Pak platí

$$f(x+s) = f(x) + \int_0^1 J(x+\lambda s) s d\lambda.$$

Použijeme-li předpoklad J3 nebo tvrzení 6 a předpoklad J4, dostaneme

$$\|f(x+s) - f(x)\| \leq \bar{J}\|s\|, \quad (742)$$

$$s^T(f(x+s) - g(x)) \leq \bar{J}\|s\|^2. \quad (743)$$

Použijeme-li tvrzení 6 a předpoklad J5, dostaneme

$$\|f(x+s) - f(x)\| \geq \underline{J}\|s\|, \quad (744)$$

$$s^T(f(x+s) - f(x)) \geq \underline{J}\|s\|^2. \quad (745)$$

Důkaz posledních dvou nerovností:

$$s^T(f(x+s) - f(x)) = \int_0^1 s^T J(x + \lambda s) s d\lambda \geq \int_0^1 \underline{J}\|s\|^2 d\lambda = \underline{J}\|s\|^2,$$

$$\underline{J}\|s\|^2 \leq s^T(f(x+s) - f(x)) \leq \|s\|\|f(x+s) - f(x)\|.$$

Ukážeme, že předpoklady J1, J4 a F3 nebo J1, J4 a F4, kladené na zobrazení f , zaručují, že jsou splněny předpoklady F3 nebo F4, kladené na funkci $F = (1/2)f^T f$.

Věta 169. *Nechť zobrazení f splňuje předpoklady J1, J4 a F3. Pak je-li množina \mathcal{D} konvexní, splňuje funkce F předpoklad F3. Nechť zobrazení f splňuje předpoklady J1, J4 a F4. Pak funkce F splňuje předpoklad F4.*

Důkaz (a) Nechť zobrazení f splňuje předpoklady J1, J4 a F3 a nechť $x_1 \in \mathcal{D}$, $x_2 \in \mathcal{D}$. Podle lematu 30 mají matice $J^T(x)J(x)$ a $J(x)J^T(x)$ stejná nenulová vlastní čísla, takže platí $\|J^T(x)\| = \|J(x)\|$. Použijeme-li předpoklad J3 (který plyne z J4), dostaneme

$$\|J^T(x_2)(f(x_2) - f(x_1))\| \leq \bar{J}\|f(x_2) - f(x_1)\| \leq \bar{J}^2\|x_2 - x_1\|$$

a podle předpokladu J6 (který plyne z F3) platí

$$\|J^T(x_2) - J^T(x_1)\| \leq \bar{G}\|x_2 - x_1\|.$$

Můžeme tedy psát

$$\begin{aligned} \|g(x_2) - g(x_1)\| &= \|J^T(x_2)f(x_2) - J^T(x_1)f(x_1)\| \\ &\leq \|J^T(x_2)(f(x_2) - f(x_1))\| + \|(J^T(x_2) - J^T(x_1))f(x_1)\| \\ &\leq \bar{J}^2\|x_2 - x_1\| + \bar{G}\|x_2 - x_1\|\|f(x_1)\| \\ &\leq (\bar{J}^2 + \bar{G}\bar{f})\|x_2 - x_1\|. \end{aligned} \quad (746)$$

(b) Nechť zobrazení f splňuje předpoklady J1, J4 a F4 a nechť $x \in \mathcal{D}$. Pak podle (731) platí

$$\|G(x)\| \leq \|J(x)^T J(x)\| + \sum_{k=1}^m |f_k(x)| \|G_k(x)\| \leq \bar{J}^2 + m\bar{f}\bar{G}.$$

□

Poznámka 265. Při vyšetřování metod pro minimalizaci součtu čtverců můžeme přímo předpokládat, že funkce $F = (1/2)f^T f$ splňuje předpoklady F3 nebo F4. Musíme však mít na paměti, že to v obecném případě znamená, že zobrazení f splňuje předpoklady J1, J4 a F3 nebo J1, J4 a F4. V některých případech však tato nutnost odpadá. Je-li množina \mathcal{D} omezená a je-li zobrazení f spojitě diferencovatelné na $\bar{\mathcal{D}}$ (uzávěr), splňuje funkce F předpoklad F3. Je-li navíc f dvakrát spojitě diferencovatelné na $\bar{\mathcal{D}}$, splňuje funkce F předpoklad F4.

Poznámka 266. Studujeme-li chování iteračního procesu v okolí limitního bodu $x^* \in R^n$, stačí předpokládat, že zobrazení f je spojitě diferencovatelné v nějakém okolí bodu x^* a pokládat $\mathcal{D} = \mathcal{B}(x^*, \varepsilon)$ v předpokladech F3, F6 a J3–J6 nebo používat předpoklady F3*, F6* a J3*–J6*.

Předpoklad J3*. Zobrazení $f : \mathcal{D} \rightarrow R^m$ je klidné v okolí bodu $x^* \in \mathcal{D}$, takže existují čísla $\bar{J} > 0$ a $\varepsilon > 0$ taková, že platí

$$\|f(x) - f(x^*)\| \leq \bar{J}\|x - x^*\| \quad \forall x \in \mathcal{B}(x^*, \varepsilon). \quad (747)$$

Předpoklad J4*. Zobrazení $f : \mathcal{D} \rightarrow R^m$ je spojitě diferencovatelné v okolí bodu $x^* \in \mathcal{D}$. Pak pro libovolnou konstantu $\bar{J} > \|J(x^*)\|$ existuje číslo $\varepsilon > 0$ takové, že

$$\|J(x)s\| \leq \bar{J}\|s\| \quad \forall x \in \mathcal{B}(x^*, \varepsilon) \quad \forall s \in R^n. \quad (748)$$

Předpoklad J5*. Zobrazení $f : \mathcal{D} \rightarrow R^m$ je spojitě diferencovatelné v okolí bodu $x^* \in \mathcal{D}$ a Jacobiova matice $J(x^*)$ je regulární. Pak pro libovolnou konstantu $0 < \underline{J} < 1/\|J^{-1}(x^*)\|$ existuje číslo $\varepsilon > 0$ takové, že

$$\|J(x)s\| \geq \underline{J}\|s\| \quad \forall x \in \mathcal{B}(x^*, \varepsilon) \quad \forall s \in R^n. \quad (749)$$

Předpoklad J6*. Zobrazení $f : \mathcal{D} \rightarrow R^m$ je spojitě diferencovatelné v okolí bodu $x^* \in \mathcal{D}$ a jeho Jacobiova matice je klidná v okolí bodu x^* , takže existují čísla $\bar{G} > 0$ a $\varepsilon > 0$ taková, že platí

$$\|J(x) - J(x^*)\| \leq \bar{G}\|x - x^*\| \quad \forall x \in \mathcal{B}(x^*, \varepsilon). \quad (750)$$

Věta 170. Splňuje-li zobrazení f předpoklady F4* a J4*, splňuje funkce F předpoklad F4*.

Důkaz Ze spojitě diferencovatelnosti zobrazení f v okolí bodu x^* vyplývá, že existuje číslo $\delta > 0$ takové, že $\|f(x)\| \leq 2\|f(x^*)\|$ a $\|J(x)\| \leq 2\|J(x^*)\| \quad \forall x \in \mathcal{B}(x^*, \delta)$. Položme $\bar{f} = 2\|f(x^*)\|$, $\bar{J} = 2\|J(x^*)\|$ a zvolme $0 < \varepsilon \leq \delta$ tak aby byla splněna podmínka (748). Pak v $\mathcal{B}(x^*, \varepsilon)$ platí

$$\|G(x)\| \leq \|J^T(x)J(x)\| + \sum_{k=1}^m |f_k(x)| \|G_k(x)\| \leq \bar{J}^2 + m\bar{f}\bar{G}.$$

□

Věta 171. Splňuje-li zobrazení f předpoklady F4*, J5* a platí-li $f(x^*) = 0$, splňuje funkce F předpoklad F5*.

Důkaz Jelikož $f(x^*) = 0$, existuje číslo $\delta > 0$ takové, že $\|f(x)\| \leq \underline{J}^2/(2m\bar{G}) \quad \forall x \in \mathcal{B}(x^*, \delta)$. Zvolme $0 < \varepsilon \leq \delta$ tak, aby byly splněny podmínky (748) a (749). Pak v $\mathcal{B}(x^*, \varepsilon)$ platí

$$\begin{aligned} s^T G(x) s &= s^T \left(J^T(x)J(x) + \sum_{k=1}^n f_k(x)G_k(x) \right) s \geq \|J(x)s\|^2 - \sum_{k=1}^n |f_k(x)| \|G_k(x)\| \|s\|^2 \\ &\geq \left(\underline{J}^2 - \frac{\underline{J}^2}{2m\bar{G}} m\bar{G} \right) \|s\|^2 = \frac{1}{2}\underline{J}^2 \|s\|^2. \end{aligned}$$

□

8.1 Gaussova–Newtonova metoda

Gaussova–Newtonova metoda vznikne z Newtonovy metody tím, že ve výrazu pro Hessovu matici $G(x_i)$ zanedbáme člen $C(x_i)$, takže

$$B_i = J_i^T J_i = \sum_{k=1}^m g_k(x_i) g_k^T(x_i),$$

kde B_i je matice, která se používá k určení směrového vektoru (řešením soustavy rovnic $B_i d_i = -g_i$ nebo minimalizací kvadratické funkce $Q_i(d)$ definované vzorcem (585)).

Poznámka 267. Existují dva důvody pro použití takto definované matice B_i :

- (1) Úlohy s nulovým reziduem. Nechť $F(x^*) = 0$. Pak z $x_i \rightarrow x^*$ plyne $F(x_i) \rightarrow F(x^*) = 0$ a tedy $f_k(x_i) \rightarrow 0$, $1 \leq k \leq m$. Splňuje-li zobrazení f předpoklad F4, platí

$$\|C(x_i)\| = \left\| \sum_{k=1}^m f_k(x_i) G_k(x_i) \right\| \leq \bar{G} \sum_{k=1}^m |f_k(x_i)| \rightarrow 0$$

a tedy $\|G(x_i) - B_i\| = \|C(x_i)\| \rightarrow 0$, což je postačující podmínka pro Q -superlineární konvergenci.

- (2) Linearizace. Platí

$$\begin{aligned} F(x_i + s) &= \frac{1}{2} f^T(x_i + s) f(x_i + s) \approx \frac{1}{2} (f(x_i) + J(x_i)s)^T (f(x_i) + J(x_i)s) = \\ &= \frac{1}{2} f^T(x_i) f(x_i) + f^T(x_i) J(x_i) s + \frac{1}{2} s^T J^T(x_i) J(x_i) s, \end{aligned}$$

takže

$$F(x_i + s) - F(x_i) \approx f^T(x_i) s + \frac{1}{2} s^T B_i s,$$

což je lokální kvadratická aproximace s maticí $B_i = J_i^T J_i$.

Věta 172. *Splňuje-li zobrazení f předpoklady J1, J4, F3, je Gaussova–Newtonova metoda, realizovaná jako metoda s lokálně omezeným krokem, globálně konvergentní. Splňuje-li zobrazení f předpoklady F4*, J4*, J5* a platí-li $x_i \rightarrow x^*$, $F(x^*) = 0$ a $\bar{\omega}_i \rightarrow 0$ (vzorec (586)), je rychlost konvergence Q -superlineární.*

Důkaz Splňuje-li zobrazení f předpoklady J1, J4, F3, splňuje funkce F předpoklady F1 a F3 (věta 169) a platí

$$\|B_i\| = \|J(x_i) J(x_i)^T\| \leq \bar{J}^2,$$

takže Gaussova–Newtonova metoda je podle věty 127 globálně konvergentní. Splňuje-li zobrazení f předpoklady F4*, J4*, J5* a platí-li $F(x^*) = 0$ (neboli $f(x^*) = 0$), splňuje funkce F podle věty 170 předpoklad F4* a podle věty 171 předpoklad F5*. Jak již bylo ukázáno (poznámka 267) z $F(x_i) \rightarrow F(x^*) = 0$ plyne $B_i \rightarrow G(x_i) \rightarrow G(x^*)$, neboli

$$\frac{\|(G^* - B_i)d_i\|}{\|d_i\|} \leq \|G^* - B_i\| \rightarrow 0,$$

což spolu s $\omega_i(d_i) \rightarrow 0$ a s F4*, F5* implikuje Q -superlineární konvergenci (věta 132, ve které jsme pro zjednodušení použili předpoklady F4, F5 místo F4*, F5*). \square

Poznámka 268. Směrový vektor odpovídající Gaussově–Newtonově metodě můžeme určit několika různými způsoby:

- (1) Řešením normální soustavy rovnic. Dosadíme-li $B_i = J_i^T J_i$ a $g_i = J_i^T f_i$ do vztahu $B_i d_i + g_i = 0$, dostaneme soustavu lineárních rovnic $J_i^T J_i d_i + J_i^T f_i = 0$, která se nazývá normální soustavou rovnic.
- (2) Řešením linearizované úlohy nejmenších čtverců (přeurčené soustavy lineárních rovnic). Tato úloha má tvar $J_i d_i + f_i \approx 0$. Způsob jejího řešení je popsán v oddílu 8.3. Používá se stabilní QR -rozklad matice J_i . Při realizaci s lokálně omezeným krokem můžeme soustavu $(J_i^T J_i + \lambda I) d_i + J_i^T f_i = 0$ nahradit linearizovanou úlohou

$$\begin{bmatrix} J_i \\ \sqrt{\lambda} I \end{bmatrix} d_i + \begin{bmatrix} f_i \\ 0 \end{bmatrix} \approx 0.$$

- (3) Řešením rozšířené soustavy rovnic. Označme $r_i = -(J_i d_i + f_i)$. Směrový vektor hledáme tak, aby platilo $J_i^T r_i = 0$. To dohromady dává

$$\begin{bmatrix} I, & J_i \\ J_i^T, & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} r_i \\ d_i \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} f_i \\ 0 \end{bmatrix} = 0,$$

což je soustava $m + n$ rovnic se symetrickou indefinitní maticí. Tento způsob je vhodný pro řídké úlohy, neboť řídkost matice J_i implikuje řídkost matice rozšířené soustavy rovnic, zatímco matice normální soustavy rovnic může být hustá (například, má-li matice J_i hustý řádek). Použití rozšířené soustavy rovnic je vhodné i pro vážené úlohy. Jestliže

$$F(x) = \frac{1}{2} f^T(x) W f(x),$$

kde W je váhová matice, pak normální soustava má tvar

$$J_i^T W J_i d_i + J_i^T W f_i = 0,$$

a označíme-li $r_i = -W(J_i d_i + f_i)$, dostaneme

$$\begin{bmatrix} W^{-1}, & J_i \\ J_i^T, & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} r_i \\ d_i \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} f_i \\ 0 \end{bmatrix} = 0.$$

8.2 Použití kvazinevtonovských aktualizací

Gaussova–Newtonova metoda je velmi efektivní pro úlohy s nulovými rezidui, může však selhávat v případě úloh s velkými rezidui. Proto se nabízí tato strategie:

- (a) Jestliže $F_i \rightarrow F^* = 0$, použijeme Gaussovu–Newtonovu metodu.
- (b) Jestliže $F_i \rightarrow F^* > 0$, použijeme nějakou superlineárně konvergentní metodu (buď Newtonovu metodu nebo metodu s proměnnou metrikou).

Vzhledem ke speciálnímu tvaru minimalizované funkce budeme v tomto oddílu předpokládat, že $\rho_i = 1$ v (324) (metody s proměnnou metrikou nebudou používat korekce).

Následující věta udává způsob jak rozhodnout, která metoda bude použita.

Věta 173. *Nechť $F_i \rightarrow F^* = 0$ Q -superlineárně. Pak*

$$\lim_{i \rightarrow \infty} \frac{F_i - F_{i+1}}{F_i} = 1.$$

Nechť $F_i \rightarrow F^ > 0$. Pak*

$$\lim_{i \rightarrow \infty} \frac{F_i - F_{i+1}}{F_i} = 0.$$

Důkaz Jestliže $F_i \rightarrow F^* = 0$ Q -superlineárně, pak platí

$$\lim_{i \rightarrow \infty} \frac{F_i - F_{i+1}}{F_i} = 1 - \lim_{i \rightarrow \infty} \frac{F_{i+1} - F^*}{F_i - F^*} = 1 - 0 = 1.$$

Jestliže $F_i \rightarrow F^* > 0$, pak

$$\lim_{i \rightarrow \infty} \frac{F_i - F_{i+1}}{F_i} = \frac{1}{F^*} \lim_{i \rightarrow \infty} (F_i - F_{i+1}) = 0.$$

□

Poznámka 269. (*Jednoduchá hybridní metoda*) Efektivní hybridní metodu dostaneme, zkombinujeme-li Gaussovu–Newtonovu metodu s metodou BFGS. Nechť $B_1 = J_1^T J_1$. Pokud $(F_i - F_{i+1})/F_i \geq \underline{\vartheta}$, položíme

$$B_{i+1} = J_{i+1}^T J_{i+1}.$$

Pokud $(F_i - F_{i+1})/F_i < \underline{\vartheta}$, položíme

$$B_{i+1} = \frac{1}{\gamma_i} \left(B_i + \gamma_i \frac{y_i y_i^T}{y_i^T s_i} - \frac{B_i s_i (B_i s_i)^T}{s_i^T B_i s_i} \right),$$

kde $s_i = x_{i+1} - x_i$, $y_i = g_{i+1} - g_i = J_{i+1}^T f_{i+1} - J_i^T f_i$ a $\gamma_i > 0$ (nejčastěji $\gamma_i = 1$). Obvykle $\underline{\vartheta} = 0.03$ pro metody spádových směrů a $\underline{\vartheta} = 0.0005$ pro metody s lokálně omezeným krokem.

Věta 174. *Splňuje-li zobrazení f předpoklady $J1$, $J4$ a $F3$, je jednoduchá hybridní metoda popsaná v poznámce 269 s $\gamma_i \geq 1$, $i \in N$, realizovaná jako striktní metoda s lokálně omezeným krokem (definice 40), globálně konvergentní. Splňuje-li zobrazení f předpoklady $F4^*$, $J4^*$, $J5^*$ a platí-li $x_i \rightarrow x^*$ a $\bar{\omega}_i \rightarrow 0$ (vzorec (586)), je rychlost konvergence Q -superlineární.*

Důkaz Označme $K = \{i \in N : (F_{i-1} - F_i)/F_{i-1} \geq \underline{\vartheta}\}$, takže $i \in K$ právě tehdy, když $B_i = J_i^T J_i$.

(a) Pokud $i \in K$, platí podle (738) $\|B_i\| = \|J_i\|^2 \leq \bar{J}^2$. Pokud $i \notin K$, existuje podle (635) konstanta $C > 0$ taková, že $\text{Tr } B_i \leq \text{Tr } B_{i-1} + C$. Můžeme tedy psát

$$\|B_i\| \leq \text{Tr } B_i \leq \text{Tr } B_k + (i - k)C \leq i(\text{Tr } B_k + C) \leq i(n\bar{J}^2 + C) \triangleq i\bar{C},$$

kde $k \in N$ je největší index, pro který platí $k < i$ a $k \in K$. Platí tedy (636) a globální konvergence plyne z věty 127.

(b) Nechť $x_i \rightarrow x^*$ a $F(x^*) > 0$. Pak podle věty 173 platí $(F_{i-1} - F_i)/F_{i-1} \rightarrow 0$ takže existuje index $k \in N$ takový že $(F_{i-1} - F_i)/F_{i-1} < \underline{\vartheta} \forall i \geq k$, takže $i \notin K \forall i \geq k$ a superlineární konvergence plyne z věty 139.

(c) Nechť $x_i \rightarrow x^*$ a $F(x^*) = 0$. Je-li množina K konečná, plyne superlineární konvergence z věty 139 (jako v části (b)). Je-li množina K nekonečná, platí podle poznámky 267 $B_i \xrightarrow{K} G_i$, což spolu s $\bar{\omega}_i \rightarrow 0$ dává

$$\bar{\omega}_i \xrightarrow{K} 0, \quad \frac{\|(B_i - G_i)d_i\|}{\|d_i\|} \xrightarrow{K} 0, \quad (751)$$

takže podobně jako v důkazu věty 132 platí (621)–(622) pro $i \in K$, $i \geq k_1$, $\rho_i(d_i) \geq \underline{\rho}$ (takže $i \in N_2$) pro $i \in K$, $i \geq k_2 \geq k_1$ a

$$\lambda_i = \frac{g_{i+1} - g_i - B_i d_i}{\|g_i\|} \xrightarrow{K} 0.$$

Nechť $i \in K$, $i \geq k_2$. Jelikož $i \in N_2$, můžeme psát

$$g_{i+1} = g(x_i + d_i) = g_i + G_i d_i + o(\|d_i\|),$$

což spolu s $F(x^*) = 0$ podle (43)–(46) dává

$$\frac{F_i - F_{i+1}}{F_i} = 1 - \frac{F_{i+1}}{F_i} \geq 1 - \left(\frac{\overline{G}}{\underline{G}}\right)^2 \left(\frac{\|g_{i+1}\|}{\|g_i\|}\right)^2 = 1 - \left(\frac{\overline{G}}{\underline{G}}\right)^2 (\|\lambda_i\| + \|\omega_i\|)^2 \xrightarrow{K} 1,$$

takže existuje index $k_3 \geq k_2$ takový, že $(F_i - F_{i+1})/F_i \geq \varrho$, neboli $i + 1 \in K$, pro $i \in K$, $i \geq k_3$. Odtud indukcí dostaneme $i \in K \forall i \geq k_3$ a superlineární konvergence plyne z (751) (věta 132). \square

Poznámka 270. Věta 174 platí i thedy, použijeme-li k aktualizaci matice B_i vzorec (359) s $\gamma_i \geq 1$ a $0 \leq \beta_i \leq \beta_i^K$, kde β_i^K je hodnota určená podle vzorce (634), což plyne z vět 138 a 139.

Nyní se budeme zabývat dalšími kombinacemi Gaussovy–Newtonovy metody s metodami s proměnnou metrikou, které se často nazývají strukturovanými metodami s proměnnou metrikou. Budeme předpokládat, že $B = J^T J + C$, kde C je nějaká aproximace matice $C(x)$ a budeme hledat matici C_+ tak, aby matice $B_+ = J_+^T J_+ + C_+$ splňovala kvazinevtonovskou podmínku $B_+ s = y$, kde opět $s = x_+ - x$ a $y = g_+ - g = J_+^T f_+ - J^T f$. Existují dva způsoby, jak toho docílit. První způsob je založen na použití transformované kvazinevtonovské podmínky

$$C_+ s = z = y - J_+^T J_+ s = J_+^T f_+ - J^T f - J_+^T J_+ s,$$

kteřá bezprostředně plyne z podmínky $B_+ s = J_+^T J_+ s + C_+ s = y$, a náhradě matice B maticí C v (361). Porovnáním transformované kvazinevtonovské podmínky s původní kvazinevtonovskou podmínkou vidíme, že lze psát $\gamma C_+ = \mathcal{B}(C, z, s, \beta, \gamma)$ (poznámka 125), neboli

$$\gamma C_+ = C + \gamma \frac{z z^T}{s^T z} - \frac{C s (C s)^T}{s^T C s} + \frac{\beta}{s^T C s} \left(\frac{s^T C s}{s^T z} z - C s \right) \left(\frac{s^T C s}{s^T z} z - C s \right)^T \quad (752)$$

(pokud $C s = 0$, poslední dva členy odpadnou). Nevýhoda popsaneho způsobu spočívá v tom, že číslo $s^T z$ nemusí být kladné, což komplikuje použití metody BFGS ($\beta = 0$). V této souvislosti se nejvíce používá metoda hodnoty 1, kdy

$$\gamma C_+ = C + \frac{(\gamma z - C s)(\gamma z - C s)^T}{s^T (\gamma z - C s)}. \quad (753)$$

(matice C_+ nemusí být pozitivně definitní, neboť aproximuje člen druhého řádu, který se přičítá k matici $J_+^T J_+$). Jmenovatel v (753) však může být nulový, takže tuto aktualizaci používáme pouze tehdy, platí-li $|s^T (\gamma z - C s)| \geq \underline{c} \|\gamma z - C s\|^2$, kde $\underline{c} > 0$ je vhodně zvolená malá konstanta. V opačném případě pokládáme buď $C_+ = C$ nebo $C_+ = 0$. Také je možné použít analogii vzorce (418) s $\rho = 1$. Pak podle poznámky 152 platí

$$\gamma C_+ = C + \frac{(\gamma z - C s)v^T + v(\gamma z - C s)^T}{s^T v} - \frac{(\gamma z - C s)^T s v v^T}{s^T v s^T v}, \quad (754)$$

kde $v = s$ pro metodu PSB, $v = z$ pro metodu DFP, $v = z + (z^T s / (\gamma s^T C s))^{1/2} C s$ (nebo $v = z$, pokud $C s = 0$) pro metodu BFGS a $v = z - (1/\gamma) C s$, pro metodu R1. V případě metody PSB je číslo $s^T v$ kladné a tato metoda je poměrně účinná.

Druhý způsob, který má teoretické opodstatnění v případě, že $\gamma = 1$, je založen na aktualizaci matice $\bar{B} = J_+^T J_+ + C$ tak, aby matice $B_+ = J_+^T J_+ + C_+$ splňovala kvazinevtonovskou podmínku $B_+ s = y$. V tomto případě můžeme příslušnou aktualizaci zapsat ve tvaru $B_+ = \mathcal{B}(\bar{B}, y, s, \beta, 1)$ a použít vzorec (359) s $\gamma = 1$ a $\rho = 1$. Odečteme-li od obou stran tohoto vzorce matici $J_+^T J_+$ a přihlédneme-li k tomu, že $\gamma = 1$, dostaneme

$$C_+ = C + \frac{y y^T}{s^T y} - \frac{\bar{B} s (\bar{B} s)^T}{s^T \bar{B} s} + \frac{\beta}{s^T \bar{B} s} \left(\frac{s^T \bar{B} s}{s^T y} y - \bar{B} s \right) \left(\frac{s^T \bar{B} s}{s^T y} y - \bar{B} s \right)^T. \quad (755)$$

Zřejmě $y - \bar{B}s = y - J_+^T J_+ s - Cs = z - Cs$, takže pro metodu hodnosti 1 platí

$$C_+ = C + \frac{(y - \bar{B}s)(y - \bar{B}s)^T}{s^T(y - \bar{B}s)} = C + \frac{(z - Cs)(z - Cs)^T}{s^T(\gamma z - Cs)}. \quad (756)$$

Vzorec (756) se shoduje se vzorcem (753), kde $\gamma = 1$. Je také možné použít analogii vzorce (418) s $\gamma = 1$ a $\rho = 1$. Pak podle poznámky 152 platí

$$\begin{aligned} C_+ &= C + \frac{(y - \bar{B}s)v^T + v(y - \bar{B}s)^T}{s^T v} - \frac{(y - \bar{B}s)^T s v v^T}{s^T v s^T v} \\ &= C + \frac{(z - Cs)v^T + v(z - Cs)^T}{s^T v} - \frac{(z - Cs)^T s v v^T}{s^T v s^T v}, \end{aligned} \quad (757)$$

kde $v = s$ pro metodu PSB, $v = y$ pro metodu DFP, $v = y + (y^T s / (s^T \bar{B}s))^{1/2} \bar{B}s$ pro metodu BFGS a $v = y - \bar{B}s$, pro metodu R1. Vzorec (757) má tvar (754) (v případě metod PSB a R1 se s ním i shoduje). Výhodou tohoto přístupu je skutečnost, že číslo $s^T v$ je (kromě metody R1) vždy kladné. Poznamenejme, že ve vzorcích (755)–(757) lze intuitivně použít škálování tak, že místo matic C a \bar{B} použijeme matice C/γ a \bar{B}/γ .

Poznámka 271. Vektory y a z mohou být definovány různým způsobem, musí ale platit $y = z + J_+^T J_+ s$. Standardní volba

$$z = J_+^T f_+ - J^T f - J_+^T J_+ s \quad (758)$$

odpovídá kvazinewtonovské podmínce $(J_+^T J_+ + C_+)s = y = J_+^T f_+ - J^T f$. Velmi efektivní volba je založena na explicitním tvaru členu druhého řádu. Předpokládejme, že aproximace B_k^+ Hessových matic G_k splňují kvazinewtonovské podmínky $B_k^+ s = g_k^+ - g_k$, $1 \leq k \leq m$. Pak můžeme psát

$$z = C^+ s = \sum_{k=1}^m f_k^+ B_k^+ s = \sum_{k=1}^m f_k^+ (g_k^+ - g_k) = (J_+ - J)^T f_+, \quad (759)$$

takže $y = (J_+ - J)^T f_+ + J_+^T J_+ s$. Ve vzorci (759) vystupují dvě matice J a J_+ . Tyto matice není třeba uchovávat současně. Vektor $J^T f_+$ lze určit rekurentně. Nechť $w_0 = 0$. Jelikož se gradienty $g_k(x_+)$, $1 \leq k \leq m$, počítají postupně, položíme nejprve $w_k = w_{k-1} + J^T e_k e_k^T f_+$ (k vektoru w_{k-1} přičteme k -tý sloupec matice J^T vynásobený k -tým prvkem vektoru f_+) a teprve potom nahradíme k -tý sloupec matice J^T gradientem $g_k(x_+)$, čímž dostaneme k -tý sloupec matice J_+^T . Nakonec položíme $J^T f_+ = w_m$.

Strukturované metody s proměnou metrikou pro minimalizaci součtu čtverců byly původně navrženy tak, že se matice $B_i = J_i^T J_i + C_i$ používaly a matice C_i aktualizovaly v každém iteračním kroku. To je však nevýhodné, neboť v úlohách s nulovým reziduem, potřebujeme, aby $C_i \rightarrow 0$ dostatečně rychle, zatímco při použití aktualizací (752)–(754) je tato konvergence obvykle příliš pomalá. Proto byly vyvíjeny speciální škálovací strategie. Jelikož se škáluje matice C_i , která je pouze částí matice $B_i = J_i^T J_i + C_i$, má škálování poněkud jiný význam než v oddílu 4.4. Jednak je výhodné škálovat matici C_i v každém iteračním kroku a kromě standardní hodnoty $\gamma_i = s_i^T C_i s_i / z_i^T s_i$ se někdy používá speciální hodnota $\gamma_i = f_i^T f_i / f_i^T f_{i+1}$ uvedená v článku [11]. Numerické testy však ukazují, že výhodnější než škálování je hybridní strategie popsaná v poznámce 269 a použitá v následující poznámce.

Poznámka 272. (*Strukturovaná hybridní metoda*) Efektivní strukturovanou metodu dostaneme, použijeme-li aktualizaci (753). Nechť $B_1 = J_1^T J_1$. Pokud $(F_i - F_{i+1})/F_i \geq \underline{\vartheta}$, nebo $(F_i - F_{i+1})/F_i < \underline{\vartheta}$ a $|s_i^T(\gamma_i z_i - C_i s_i)| < \underline{c} \|\gamma_i z_i - C_i s_i\|^2$, položíme

$$C_{i+1} = 0, \quad \text{a} \quad B_{i+1} = J_{i+1}^T J_{i+1}.$$

Pokud $(F_i - F_{i+1})/F_i < \underline{\vartheta}$ a $|s_i^T(\gamma_i z_i - C_i s_i)| \geq \underline{c} \|\gamma_i z_i - C_i s_i\|^2$, položíme

$$C_{i+1} = \frac{1}{\gamma_i} \left(C_i + \frac{(\gamma_i z_i - C_i s_i)(\gamma_i z_i - C_i s_i)^T}{s_i^T(\gamma_i z_i - C_i s_i)} \right) \quad \text{a} \quad B_{i+1} = J_{i+1}^T J_{i+1} + C_{i+1},$$

kde $\gamma_i > 0$ (nejčastěji $\gamma_i = 1$), $s_i = x_{i+1} - x_i$ a buď $z_i = g_{i+1} - g_i - J_{i+1}^T J_{i+1} s_i$ nebo $z_i = J_{i+1}^T f_{i+1} - J_i^T f_{i+1}$. Obvykle $\vartheta = 0.03$ pro metody spádových směrů, $\vartheta = 0.0005$ pro metody s lokálně omezeným krokem a $\underline{c} = 10^{-8}$.

Věta 175. *Splňuje-li zobrazení f předpoklady $J1$, $J4$, $F3$, je strukturovaná hybridní metoda popsaná v poznámce 272 s $\gamma_i \geq 1$, $i \in N$, realizovaná jako metoda s lokálně omezeným krokem, globálně konvergentní.*

Důkaz Označme $K = K_1 \cup K_2$, kde

$$\begin{aligned} K_1 &= \{i \in N : (F_{i-1} - F_i)/F_{i-1} \geq \vartheta\}, \\ K_2 &= \{i \in N : (F_i - F_{i+1})/F_i < \vartheta \text{ a } |s_i^T(\gamma_i z_i - C_i s_i)| < \underline{c} \|\gamma_i z_i - C_i s_i\|^2\}, \end{aligned}$$

takže $i \in K$ právě tehdy, když $B_i = J_i^T J_i$. Pokud $i \in K$, platí podle (738) $\|B_i\| = \|J_i\|^2 \leq \bar{J}^2$. Pokud $i \notin K$, můžeme psát

$$\text{Tr } C_{i+1} = \text{Tr } C_i + \frac{1}{\gamma_i} \frac{\|\gamma_i z_i - C_i s_i\|^2}{s_i^T (\gamma_i z_i - C_i s_i)} \leq \text{Tr } C_i + \frac{1}{\underline{c}}$$

Platí tedy

$$\|B_i\| \leq \text{Tr } B_i = \text{Tr } J_i^T J_i + \text{Tr } C_i \leq \|J_i\|_F^2 + \text{Tr } C_k + \frac{i-k}{\underline{c}} \leq n\|J_i\|^2 + \frac{i}{\underline{c}} \leq i \left(n\bar{J}^2 + \frac{1}{\underline{c}} \right) \triangleq i\bar{C},$$

kde $k \in N$ je největší index, pro který platí $k < i$ a $k \in K$ (takže $C_k = 0$). Je tedy splněna nerovnost (636) a globální konvergence plyne z věty 127. \square

Poznámka 273. Globální konvergenci lze dokázat i pro strukturované hybridní metody, které používají aktualizaci (755), pokud parametr β splňuje nerovnost $\beta^* < \beta \leq \beta^K$, kde $\beta^K = s^T gK / (s^T B s + s^T gK)$ (vzorec (634)). V tomto případě, jako v důkazu věty 138, dostaneme

$$\text{Tr } C_{i+1} \leq \text{Tr } C_i + (K+1) \frac{y_i^T y_i}{s_i^T y_i} \leq \text{Tr } C_i + (K+1)\bar{G},$$

takže jako v důkazu věty 175 platí $\|B_i\| \leq i(n\bar{J}^2 + (K+1)\bar{G})$. Je tedy splněna podmínka (636) a globální konvergence plyne z věty 127. Abychom dostali globálně konvergentní metodu používající aktualizaci (752), je třeba pokládat $C_{i+1} = 0$ i tehdy, když $(F_i - F_{i+1})/F_i < \vartheta$ a $|s_i^T z_i| < \underline{c} \|z_i\|^2$, kde číslo $\underline{c} > 0$ má stejný význam jako ve větě 175.

Velmi zajímavou možnost automatického škálování matice C nabízejí totálně strukturované metody s proměnnou metrikou uvedené v práci [114]. V tomto případě se používá a aktualizuje matice aproximující výraz

$$T(x) = \sum_{k=1}^m \frac{f_k(x)}{\|f(x)\|} G_k(x).$$

Používáme tedy model $B = J^T J + \|f\|T$ (takže $C = \|f\|T$) a matici T aktualizujeme tak aby matice $B_+ = J_+^T J_+ + \|f_+\|T_+$ splňovala kvazinevtonovskou podmínku $B_+ s = (J_+^T J_+ + \|f_+\|T_+) s = y$, neboli $T_+ s = (y - J_+^T J_+ s) / \|f_+\| = z / \|f_+\| \triangleq \tilde{z}$. Můžeme tedy psát $T_+ = \mathcal{B}(T, \tilde{z}, s, \beta, 1)$ (první způsob), což podle (359) dává

$$T_+ = T + \frac{\tilde{z}\tilde{z}^T}{s^T \tilde{z}} - \frac{T s (T s)^T}{s^T T s} + \frac{\beta}{s^T T s} \left(\frac{s^T T s}{s^T \tilde{z}} \tilde{z} - T s \right) \left(\frac{s^T T s}{s^T \tilde{z}} \tilde{z} - T s \right)^T. \quad (760)$$

Pro metodu hodnoti 1 platí

$$T_+ = T + \frac{(\tilde{z} - T s)(\tilde{z} - T s)^T}{s^T (\tilde{z} - T s)}. \quad (761)$$

Také můžeme aplikovat aktualizaci (418) na matici $\bar{B} = J_+^T J_+ + \|f_+\|T$ (druhý způsob), čímž dostaneme

$$\begin{aligned} T_+ &= T + \frac{1}{\|f_+\|} \left(\frac{(y - \bar{B}s)v^T + v(y - \bar{B}s)^T}{s^T v} - \frac{(y - \bar{B}s)^T s v v^T}{s^T v} \right) \\ &= T + \frac{(\tilde{z} - Ts)v^T + v(\tilde{z} - Ts)^T}{s^T v} - \frac{(\tilde{z} - Ts)^T s v v^T}{s^T v}, \end{aligned} \quad (762)$$

kde $\tilde{z} = z/\|f_+\| = (y - J_+^T J_+ s)/\|f_+\|$ a $y = g_+ - g = J_+^T f_+ - J^T f$ nebo $\tilde{z} = (J_+ - J)^T f_+/\|f_+\|$ a $y = J_+^T J_+ s + \|f_+\|\tilde{z}$ (poznámka 268). Přitom $v = s$ pro aktualizaci PSB, $v = y$ pro aktualizaci DFP, $v = y + (y^T s/s^T \bar{B}s)^{1/2} \bar{B}s$, pro aktualizaci BFGS a $v = y - \bar{B}s$ pro aktualizaci R1. V práci [114] se místo vektorů $\tilde{z} = (J_+ - J)^T f_+/\|f_+\|$ a $y = J_+^T J_+ s + \|f_+\|\tilde{z}$ používají vektory $\tilde{z} = (J_+ - J)^T f_+/\|f\|$ a $y = J_+^T J_+ s + \|f_+\|\tilde{z}$, což se využívá v důkazu asymptotické rychlosti konvergence.

Jak bylo zmíněno v oddílu 4.3, můžeme místo matice $B = A^T A$ aktualizovat přímo matici A . Vhodnou aktualizaci získáme tak, že minimalizujeme Frobeniovu normu $\|W^{-1/2}(\sqrt{\gamma}A_+ - A)^T\|_F$ na množině všech matic splňujících kvazinevtonovskou podmínku

$$\sqrt{\gamma}A_+ s = \tilde{z}, \quad \sqrt{\gamma}A_+^T \tilde{z} = \gamma y, \quad \tilde{z}^T \tilde{z} = \gamma b, \quad (763)$$

kde $\tilde{z} \in R^m$ je volitelný vektor (poznámka 159). Dostaneme tak aktualizaci

$$\sqrt{\gamma}A_+^T = A^T - \frac{Ws}{s^T Ws} s^T A^T + \left(\gamma y - A^T \tilde{z} + s^T A^T \tilde{z} \frac{Ws}{s^T Ws} \right) \frac{\tilde{z}^T}{\tilde{z}^T \tilde{z}}, \quad \tilde{z}^T \tilde{z} = \gamma s^T y \quad (764)$$

(vzorec (437) s $\rho = 1$). Tento přístup má význam zejména tehdy, nahražíme-li normální soustavu rovnic $Bd = A^T Ad = -J^T f = -g$ lineární úlohou nejmenších čtverců $Ad \approx f$. Tyto dva způsoby jsou ekvivalentní pouze tehdy, platí-li $A^T f = J^T f = g$, což lze splnit, položíme-li v prvním iteračním kroku $A = J$ a aktualizujeme-li matici A tak, aby kromě kazinevtonovské podmínky (763) byla splněna rovnost $A_+^T f_+ = J_+^T f_+ = g_+$.

Věta 176. *Rovnosti*

$$\sqrt{\gamma}A_+ s = \tilde{z}, \quad \sqrt{\gamma}A_+^T \tilde{z} = \gamma y, \quad A_+^T f_+ = g_+ \quad (765)$$

lze současně splnit pouze tehdy, platí-li

$$f_+^T f_+ s^T y \geq (s^T g_+)^2. \quad (766)$$

Důkaz Z prvních dvou rovností plyne vztah $\tilde{z}^T \tilde{z} = \gamma s^T y$, který určuje normu vektoru \tilde{z} . Podle první a třetí rovnosti platí $f_+^T \tilde{z} = \sqrt{\gamma} f_+^T A_+ s = \sqrt{\gamma} s^T g_+$. Jelikož vzdálenost nadroviny $f_+^T \tilde{z} = \sqrt{\gamma} s^T g_+$ od počátku je rovna $\sqrt{\gamma} |s^T g_+|/\|f_+\|$ (poznámka 431), norma vektoru \tilde{z} nemůže být menší než toto číslo, což spolu s rovností $\|\tilde{z}\| = \sqrt{\gamma s^T y}$ dává $\sqrt{\gamma} |s^T g_+|/\|f_+\| \leq \sqrt{\gamma s^T y}$, neboli $f_+^T f_+ s^T y \geq (s^T g_+)^2$. \square

Poznámka 274. Používáme-li metody spádových směrů s přesným výběrem délky kroku, v každém iteračním kroku platí $s_i^T g_{i+1} = 0$, takže $s_i^T y_i = s_i^T g_{i+1} - s_i^T g_i = -s_i^T g_i > 0$, a podmínka (766) je vždy splněna. Použijeme-li silnou Wolfovu podmínku, platí $|s_i^T g_{i+1}| \leq \varepsilon_2 |s_i^T g_i|$, takže $s_i^T y_i = s_i^T g_{i+1} - s_i^T g_i \geq (1 - \varepsilon_2) |s_i^T g_i|$, a podmínka (766) je splněna, pokud

$$f_{i+1}^T f_{i+1} \geq \frac{\varepsilon_2^2}{1 - \varepsilon_2} |s_i^T g_i|. \quad (767)$$

Jestliže $x_i \rightarrow x^*$ (takže $g_i \rightarrow 0$ a $s_i \rightarrow 0$) a $F(x^*) > 0$, existuje index $k \in N$ takový, že podmínka (767) (a tedy i podmínka (766)) je splněna $\forall i \geq k$.

Věta 177. Nechť je splněna nerovnost (766). Použijeme-li ve vzorci (764) vektory

$$\tilde{z} = \sqrt{\gamma}(\lambda_1 f_+ + \lambda_2 A s), \quad (768)$$

kde

$$\lambda_2^2 = \frac{s^T y f_+^T f_+ - (s^T g_+)^2}{f_+^T f_+ s^T A^T A s - (s^T A^T f_+)^2}, \quad \lambda_1 = \frac{s^T g_+ - \lambda_2 s^T A^T f_+}{f_+^T f_+}, \quad (769)$$

a

$$\frac{W s}{s^T W s} = \frac{\gamma s^T y (A^T f_+ - \sqrt{\gamma} g_+) + \sqrt{\gamma} s^T g_+ (\gamma y - A^T \tilde{z})}{\gamma s^T y s^T A^T f_+ - \sqrt{\gamma} s^T g_+ s^T A^T \tilde{z}}, \quad (770)$$

platí (765).

Důkaz Podle (765) musí vektor \tilde{z} splňovat rovnosti $f_+^T \tilde{z} = \sqrt{\gamma} s^T g_+$ a $\tilde{z}^T \tilde{z} = \gamma s^T y$ (důkaz věty 176). Položíme-li $\tilde{z} = \sqrt{\gamma}(\lambda_1 f_+ + \lambda_2 A s)$, dostaneme soustavu rovnic

$$\begin{aligned} \lambda_1 f_+^T f_+ + \lambda_2 s^T A^T f_+ &= \sqrt{\gamma} s^T g_+, \\ \lambda_1^2 f_+^T f_+ + 2\lambda_1 \lambda_2 s^T A^T f_+ + \lambda_2^2 s^T A^T A s &= \gamma s^T y \end{aligned}$$

pro neznámé λ_1 a λ_2 , jejíž řešení má tvar (769). Aktualizace (764) splňuje první dvě rovnosti v (765) (poznámka 159). Použijeme-li třetí rovnost, dostaneme

$$\begin{aligned} \sqrt{\gamma} g_+ &= A^T f_+ - \frac{W s}{s^T W s} s^T A^T f_+ + \left(\gamma y - A^T \tilde{z} + s^T A^T \tilde{z} \frac{W s}{s^T W s} \right) \frac{\tilde{z}^T f_+}{\tilde{z}^T \tilde{z}} \\ &= A^T f_+ - \left(s^T A^T f_+ - s^T A^T \tilde{z} \frac{\sqrt{\gamma} s^T g_+}{\gamma s^T y} \right) w + (\gamma y - A^T \tilde{z}) \frac{\sqrt{\gamma} s^T g_+}{\gamma s^T y}, \end{aligned}$$

kde $w = W s / s^T W s$. Odtud plyne, že

$$w = \lambda \left(A^T f_+ - \sqrt{\gamma} g_+ + (\gamma y - A^T \tilde{z}) \frac{\sqrt{\gamma} s^T g_+}{\gamma s^T y} \right), \quad (771)$$

a jelikož $s^T w = s^T W s / s^T W s = 1$, můžeme psát

$$\lambda \left(s^T A^T f_+ - \sqrt{\gamma} s^T g_+ + \sqrt{\gamma} s^T g_+ - s^T A^T \tilde{z} \frac{\sqrt{\gamma} s^T g_+}{\gamma s^T y} \right) = 1,$$

neboli

$$\lambda (\gamma s^T y s^T A^T f_+ - \sqrt{\gamma} s^T g_+ s^T A^T \tilde{z}) = \gamma s^T y.$$

Dosadíme-li takto určenou hodnotu λ do (771), dostaneme (770). □

Poznámka 275. Věta 177 tvoří základ pro efektivní hybridní metodu, která používá aproximaci Jacobiovy matice. Nechť $A_1 = J_1$. Pokud $(F_i - F_{i+1})/F_i > \vartheta_i$, položíme $A_{i+1} = J_{i+1}$. Pokud $(F_i - F_{i+1})/F_i \leq \vartheta_i$, určíme matici A_{i+1} podle (764) a (768)–(770). Přitom

$$\vartheta_i = \min \left(\underline{\vartheta}, 1 - \frac{(s_i^T g_{i+1})^2}{s_i^T y_i f_i^T f_i} \right),$$

kde $\underline{\vartheta}$ je číslo použité v poznámce 269. Jestliže $(F_i - F_{i+1})/F_i \leq \vartheta_i$, platí

$$f_{i+1}^T f_{i+1} \geq (1 - \vartheta_i) f_i^T f_i \geq \frac{(s_i^T g_{i+1})^2}{s_i^T y_i f_i^T f_i} f_i^T f_i = \frac{(s_i^T g_{i+1})^2}{s_i^T y_i},$$

takže podmínka (766) je splněna. Numerické experimenty ukazují, že $1 - (s_i^T g_{i+1})^2 / (s_i^T y_i f_i^T f_i) \geq \underline{\vartheta}$ (takže $\vartheta_i = \underline{\vartheta}$) vesměs vždy, když $F_i - F_{i+1} \leq \underline{\vartheta} F_i$, kde $\underline{\vartheta} = 0.03$ pro metody spádových směrů a $\underline{\vartheta} = 0.0005$ pro metody s lokálně omezeným krokem.

Poznámka 276. Aproximaci A_+ Jacobiovy matice J_+ splňující podmínku $A_+^T f_+ = J_+^T f_+ = g_+$ lze také určit pomocí reziduálních sdružených kvazinevtonovských aktualizací popsaných v oddílu 11.7, například pomocí aktualizace (1172). Nechť $A_1 = J_1$. Pokud $(F_i - F_{i+1})/F_i > \vartheta_i$, položíme

$$A_{i+1} = J_{i+1}.$$

Pokud $(F_i - F_{i+1})/F_i \leq \vartheta_i$, položíme

$$A_{i+1} = A_i + \frac{(f_{i+1} - f_i - As)(g_{i+1} - A_i f_{i+1})^T}{f_{i+1}^T (f_{i+1} - f_i - A_i s_i)}.$$

Numerické experimenty však ukazují, že hybridní metody s kvazinevtonovskými aktualizacemi jsou méně účinné než hybridní metoda popsaná v poznámce 275 a proto je nelze doporučit.

Nyní se budeme zabývat strukturovanými metodami s proměnnou metrikou, které využívají znalost Jacobiovy matice. Abychom mohli tyto metody vyjádřit v součinném tvaru, položíme $A = J + L$, $A_+ = J_+ + L_+$ a matici L budeme aktualizovat tak, aby platilo

$$B_+ s = A_+^T A_+ s = (J_+ + L_+)^T (J_+ + L_+) s = y.$$

Jelikož v případě součtu čtverců lze v součinném tvaru efektivně realizovat pouze metodu BFGS (poznámka 142), omezíme se na podtřídu metod s proměnnou metrikou, která obsahuje metodu BFGS a pro níž je odvození součinného tvaru mnohem jednodušší než v obecném případě. K odvození součinného tvaru použijeme variační princip. Abychom ho mohli použít, zapíšeme kvazinevtonovskou podmínku ve tvaru

$$(J_+ + L_+)^T \tilde{z} = y, \quad (J_+ + L_+) s = \tilde{z}, \quad \tilde{z}^T \tilde{z} = s^T y, \quad (772)$$

kde $\tilde{z} \in R^m$ je volitelný vektor (parametr). Poznamenejme, že poslední rovnost, která je důsledkem prvních dvou rovností, je jediným omezením kladeným na volbu vektoru \tilde{z} .

Věta 178. *Nechť W je symetrická pozitivně definitní matice. Pak Frobeniova norma $\|W^{-1/2}(L_+ - L)\|_F$ je minimální na množině všech matic vyhovujících rovnosti $(J_+ + L_+)^T \tilde{z} = y$ právě tehdy, platí-li*

$$L_+ = L + \frac{W \tilde{z} (y - \bar{A}^T \tilde{z})^T}{\tilde{z}^T W \tilde{z}}, \quad (773)$$

kde $\bar{A} = J_+ + L$. Kvazinevtonovská podmínka (772) je v tomto případě splněna právě tehdy, je-li vektor $W \tilde{z}$ rovnoběžný s vektorem $\tilde{z} - \bar{A} s$, kde $\tilde{z}^T \tilde{z} = y^T s$, takže

$$L_+ = L + \frac{(\tilde{z} - \bar{A} s)(y - \bar{A}^T \tilde{z})^T}{\tilde{z}^T (\tilde{z} - \bar{A} s)}. \quad (774)$$

Důkaz (a) Nutnost první části tvrzení dokážeme pomocí Lagrangeovy funkce

$$\begin{aligned} L(L_+, u) &= \frac{1}{2} \left\| W^{-1/2} (L_+ - L) \right\|_F^2 + u^T ((J_+ + L_+)^T \tilde{z} - y) \\ &= \sum_{i=1}^n \left[\frac{1}{2} (l_i^+ - l_i)^T W^{-1} (l_i^+ - l_i) + u_i \tilde{z}^T l_i^+ \right] + u^T (J_+^T \tilde{z} - y), \end{aligned}$$

kde $L_+ = [l_1^+, \dots, l_n^+]$ a $L = [l_1, \dots, l_n]$. Postačitelnost je pak bezprostředním důsledkem konvexity Frobeniovy normy. Derivováním Lagrangeovy funkce dostaneme

$$\frac{\partial L(L_+, u)}{\partial l_i^+} = W^{-1} (l_i^+ - l_i) + u_i \tilde{z}, \quad 1 \leq i \leq n.$$

Podmínka pro stacionaritu Langrangeovy funkce má tedy tvar $W^{-1}(l_i^+ - l_i) + u_i \tilde{z} = 0$, $1 \leq i \leq n$, neboli

$$A_+ - \bar{A} = L_+ - L = -W \tilde{z} u^T.$$

Z rovnosti $A_+^T \tilde{z} = y$ dostaneme $(A_+ - \bar{A})^T \tilde{z} = -\tilde{z}^T W \tilde{z} u = y - \bar{A}^T \tilde{z}$, takže

$$u = -\frac{y - \bar{A}^T \tilde{z}}{\tilde{z}^T W \tilde{z}},$$

což po dosazení do předchozí rovnosti dává

$$A_+ - \bar{A} = L_+ - L = \frac{W \tilde{z} (y - \bar{A}^T \tilde{z})^T}{\tilde{z}^T W \tilde{z}}.$$

(b) Předpokládejme, že je splněna kvazinewtonovská podmínka (772), takže $(A_+ - \bar{A})s = \tilde{z} - \bar{A}s$. Pak platí

$$\frac{W \tilde{z} (y - \bar{A}^T \tilde{z})^T s}{\tilde{z}^T W \tilde{z}} = \tilde{z} - \bar{A}s. \quad (775)$$

Z tohoto vyjádření je zřejmé, že vektor $W \tilde{z}$ je rovnoběžný s vektorem $\tilde{z} - \bar{A}s$. Jelikož matici W můžeme vynásobit libovolným číslem aniž se změní zlomek na levé straně, můžeme položit $W \tilde{z} = \tilde{z} - \bar{A}s$ (to lze provést pouze tehdy, když $W \neq I$, případ $W = I$ je vyšetřen v poznámce 277). Nechť naopak $W \tilde{z} = \tilde{z} - \bar{A}s$ a $\tilde{z}^T \tilde{z} = s^T y$. Pak platí (774) a

$$A_+ s = \bar{A}s + (\tilde{z} - \bar{A}s) \frac{(y - \bar{A}^T \tilde{z})^T s}{\tilde{z}^T (\tilde{z} - \bar{A}s)} = \bar{A}s + (\tilde{z} - \bar{A}s) = \tilde{z},$$

takže je splněna i druhá podmínka z (772). □

Poznámka 277. Metodu BFGS dostaneme, zvolíme-li $W = I$. Pak vektor \tilde{z} je podle (775) rovnoběžný s vektorem $\bar{A}s$, neboli $W \tilde{z} = \tilde{z} = \lambda \bar{A}s$. Z poslední podmínky v (772) plyne rovnost $\tilde{z}^T \tilde{z} = \lambda^2 s^T \bar{A}^T \bar{A} s = s^T y$, takže $\lambda^2 = s^T y / \bar{s}^T \bar{s}$, kde $\bar{s} = \bar{A}s$. Dosadíme-li vektory $W \tilde{z} = \tilde{z} = \lambda \bar{s}$ do vzorce (773), dostaneme

$$L_+ = L + \frac{\lambda \bar{s} (y - \lambda \bar{A}^T \bar{s})^T}{s^T y} = L - \frac{\bar{s}}{\bar{s}^T \bar{s}} \left(\bar{A}^T \bar{s} \pm \sqrt{\frac{\bar{s}^T \bar{s}}{s^T y}} y \right)^T. \quad (776)$$

Pokud $J_+ = 0$, takže $\bar{A} = A$ a $\bar{s} = As$, přejde tento výraz v (407).

Jistá nevýhoda aktualizace (776) spočívá v tom, že řešení lineárního problému nejmenších čtverců $(J + L)s + f \approx 0$ není řešením normální soustavy rovnic $(J + L)^T (J + L)s = -g = -J^T f$, která se používá pro výpočet směrového vektoru. Nelze tedy použít efektivní metody založené na QR rozkladu ani metodu LSQR (definice 79). Tuto nevýhodu lze odstranit, volíme-li matici L tak, aby platilo $(J + L)^T f = J^T f$, neboli $L^T f = 0$. Je tedy výhodné přidat omezení $L_+^T f_+ = 0$ k variační úloze definující metodu BFGS. Pokud $L_+^T f_+ = 0$, je minimalizace Frobeniovy normy $\|L_+ - L\|_F$ ekvivalentní minimalizaci Frobeniovy normy $\|P(L_+ - L)\|_F$, kde $P = I - f_+ f_+^T / f_+^T f_+$ je matice ortogonální projekce (připomeňme si, že $P^2 = P$). Plyne to z toho, že $PL_+ = L_+$, takže

$$\begin{aligned} (L_+ - L)^T P (L_+ - L) &= L_+^T P L_+ - L^T P L_+ - L_+^T P L + L^T P L \\ &= L_+^T L_+ - L^T L_+ - L_+^T L + L^T P L \\ &= (L_+ - L)^T (L_+ - L) + L^T (P - I) L, \end{aligned}$$

kde poslední člen nezávisí na L_+ .

Věta 179. Frobeniova norma $\|P(L_+ - L)\|_F$ je minimální na množině všech matic vyhovujících kvazi-newtonovské podmínce (772) a omezení $L_+^T f_+ = 0$ právě tehdy, platí-li

$$L_+ = PL - \frac{\tilde{s}}{\tilde{s}^T \tilde{s}} \left(\bar{A}^T \tilde{s} \pm \sqrt{\frac{\tilde{s}^T \tilde{s}}{s^T \tilde{y}}} \tilde{y} \right)^T, \quad (777)$$

kde $\bar{A} = J_+ + L$, $\tilde{s} = \bar{A}s$ a

$$\tilde{s} = P\bar{s} = \bar{s} - \frac{f_+^T \bar{s}}{f_+^T f_+} f_+, \quad \tilde{y} = y - \frac{J_+^T f_+ (J_+^T f_+)^T s}{f_+^T f_+} = y - \frac{g_+^T s}{f_+^T f_+} g_+. \quad (778)$$

Důkaz (a) Nejprve ukážeme, že pokud $(J_+ + L_+)s = \tilde{z}$ a $L_+^T f_+ = 0$, je podmínka $(J_+ + L_+)^T \tilde{z} = y$ ekvivalentní podmínce $(J_+ + L_+)^T P\tilde{z} = \tilde{y}$. Z $(J_+ + L_+)s = \tilde{z}$ a $L_+^T f_+ = 0$ totiž plyne $f_+^T J_+ s = f_+^T \tilde{z}$, takže

$$\begin{aligned} (J_+ + L_+)^T P\tilde{z} - \tilde{y} &= J_+^T \tilde{z} - \frac{J_+^T f_+ f_+^T J_+ s}{f_+^T f_+} + L_+^T P\tilde{z} - y + \frac{J_+^T f_+ f_+^T J_+ s}{f_+^T f_+} \\ &= J_+^T \tilde{z} + L_+^T P\tilde{z} - y = (J_+ + L_+)^T \tilde{z} - y. \end{aligned}$$

Poznamenejme, že z rovností $(J_+ + L_+)s = \tilde{z}$ a $(J_+ + L_+)^T P\tilde{z} = \tilde{y}$ plyne vztah $\tilde{z}^T P\tilde{z} = s^T \tilde{y}$.

(b) Nutnost dokážeme pomocí Lagrangeovy funkce

$$\begin{aligned} L(L_+, u) &= \frac{1}{2} \|P(L_+ - L)\|_F^2 + u^T ((J_+ + L_+)^T P\tilde{z} - \tilde{y}) \\ &= \sum_{i=1}^n \left[\frac{1}{2} (l_i^+ - l_i)^T P (l_i^+ - l_i) + u_i \tilde{z}^T P l_i^+ \right] + u^T (J_+^T P\tilde{z} - \tilde{y}), \end{aligned}$$

kde $L_+ = [l_1^+, \dots, l_n^+]$ a $L = [l_1, \dots, l_n]$. Postačitelnost je pak bezprostředním důsledkem konvexity Frobeniovy normy. Derivováním Langrangeovy funkce dostaneme

$$\frac{\partial L(L_+, u)}{\partial l_i^+} = P(l_i^+ - l_i) + u_i P\tilde{z}.$$

Podmínka pro stacionaritu Langrangeovy funkce má tedy tvar $P(l_i^+ - l_i) + u_i P\tilde{z} = 0$, $1 \leq i \leq n$, neboli

$$P(L_+ - L) = -P\tilde{z}u^T.$$

Z rovnosti $(J_+ + L_+)^T P\tilde{z} = \tilde{y}$ dostaneme $(L_+ - L)^T P\tilde{z} = -\tilde{z}^T P\tilde{z}u = \tilde{y} - P\bar{A}^T \tilde{z}$, takže

$$u = -\frac{\tilde{y} - P\bar{A}^T \tilde{z}}{\tilde{z}^T P\tilde{z}},$$

což po dosazení do předchozí rovnosti dává

$$P(L_+ - L) = \frac{P\tilde{z}(\tilde{y} - \bar{A}^T P\tilde{z})^T}{\tilde{z}^T P\tilde{z}} \quad (779)$$

Použijeme-li druhou podmínku z (772), dostaneme $P(L_+ - L)s = P\tilde{z} - P\bar{A}s$, takže lze psát

$$\frac{P\tilde{z}(\tilde{y} - \bar{A}^T P\tilde{z})^T s}{\tilde{z}^T P\tilde{z}} = P\tilde{z} - P\bar{A}s = P\tilde{z} - \tilde{s}.$$

Z posledního vyjádření je zřejmé, že vektor $P\tilde{z}$ je rovnoběžný s vektorem \tilde{s} , neboli $P\tilde{z} = \lambda \tilde{s}$. Použijeme-li vztah $\tilde{z}^T P\tilde{z} = s^T \tilde{y}$ dokázaný v (a), můžeme psát

$$\lambda^2 \tilde{s}^T \tilde{s} = \tilde{z}^T P\tilde{z} = s^T \tilde{y} \quad \Rightarrow \quad \lambda = \pm \sqrt{\frac{s^T \tilde{y}}{\tilde{s}^T \tilde{s}}},$$

což po dosazení do $P\tilde{z} = \lambda \tilde{s}$ a potom do (779) dokazuje tvrzení věty. \square

Poznámka 278. K řešení nelineární úlohy nejmenších čtverců lze překvapivě dobře použít i kvazinevtonovské metody popsané v oddílech 11.5 a 11.7. Pomocí kvazinevtonovských aktualizací se generují matice $A_i \approx J_i$ a směrový vektor se určuje řešením lineární úlohy $A_i d_i + f_i \approx 0$. Tyto metody obvykle vyžadují více (až dvojnásobek) funkčních hodnot oproti metodám uvedeným v tomto oddílu. Používáme-li aktualizace ortogonálního rozkladu popsané v oddílu 8.3 (věta 185 a poznámka 293) je celkový čas obvykle kratší, jak ukazují výsledky testů uvedené v oddílu 8.4.

8.3 Řešení lineární úlohy nejmenších čtverců

Nechť A je matice která má m řádků a n sloupců, kde $m \geq n$. Lineární úlohou nejmenších čtverců rozumíme nalezení vektoru $d \in R^n$, který minimalizuje normu $\|Ad + f\|$. Vyhovuje-li této úloze více vektorů, volíme ten, který má nejmenší normu. Lineární úlohu nejmenších čtverců budeme zapisovat ve tvaru $Ad + f \approx 0$.

Věta 180. Vektor d je řešením úlohy nejmenších čtverců $Ad + f \approx 0$ právě tehdy, když $d = -A^\dagger f$ kde A^\dagger je pseudoinverze matice A .

Důkaz (a) Má-li matice A plnou hodnost, je vektor d řešením lineární úlohy nejmenších čtverců $Ad + f \approx 0$ právě tehdy, když $d = -(A^T A)^{-1} A^T f$. Nutnost plyne z věty 4 a z vyjádření (730). Postačitelost plyne z toho, že matice $A^T A$ je pozitivně definitní, takže kvadratická funkce $\|Ad + f\|^2$ je konvexní a má tedy jediný stacionární bod, který je jejím globálním minimem. Podle poznámky 133 platí $(A^T A)^{-1} A^T = A^\dagger$, takže $d = -A^\dagger f$.

(b) Má-li matice A hodnost $l < n$, můžeme psát $A = UV^T$, kde matice $U \in R^{m \times l}$ a $V \in R^{n \times l}$ mají plnou hodnost. Jelikož matice U má plnou hodnost, je podle (a) vektor d řešením úlohy $Ad = UV^T d + f \approx 0$ právě tehdy, když $V^T d = -(U^T U)^{-1} U^T f$. Vektor d můžeme jednoznačně vyjádřit ve tvaru $d = Vy + z$, kde z leží v ortogonálním doplňku podprostoru $\mathcal{L}(V)$ (takže $V^T z = 0$). Pak platí $V^T V y = -(U^T U)^{-1} U^T f$, neboli

$$y = -(V^T V)^{-1} (U^T U)^{-1} U^T f \Leftrightarrow d = -V (V^T V)^{-1} (U^T U)^{-1} U^T f + z.$$

Podle definice 39 se snadno přesvědčíme, že $V (V^T V)^{-1} (U^T U)^{-1} U^T = (UV^T)^\dagger = A^\dagger$. Vektor d je tedy řešením úlohy $Ad + f \approx 0$ právě tehdy, když $d = -A^\dagger f + z$. Ale

$$\|d\| = (A^\dagger f)^T A^\dagger f + 2z^T A^\dagger f + z^T z = \|A^\dagger f\|^2 + \|z\|^2$$

(neboť $z^T A^\dagger = z^T V (V^T V)^{-1} (U^T U)^{-1} U^T = 0$), takže vektor d má minimální normu právě tehdy, když $z = 0$, což dává $d = -A^\dagger f$. \square

Poznámka 279. V případě, že matice A má plnou hodnost, lze řešení lineární úlohy nejmenších čtverců získat řešením normální soustavy rovnic $A^T A d = -A^T f$ pomocí Choleského rozkladu matice $A^T A$. Tento přístup není vždy vhodný, neboť platí $\kappa(A^T A) = \kappa^2(A)$, kde $\kappa(A)$ je spektrální číslo podmíněnosti matice A . Proto je výhodnější použít ortogonální rozklad matice A . Je-li matice Q ortogonální, platí $\|Q\| = 1$ a $\kappa(Q) = 1$ (připomeňme, že čtvercová matice je ortogonální, platí-li $Q^T Q = Q Q^T = I$).

Abychom mohli popsat ortogonální rozklad matice A , budeme nejprve studovat ortogonální opeace realizované elementárními ortogonálními maticemi.

Definice 56. Řekneme že matice $Q \in R^{2 \times 2}$ je Givensovou maticí elementární rotace, jestliže platí

$$Q = \begin{bmatrix} c, & -s \\ s, & c \end{bmatrix},$$

kde $c^2 + s^2 = 1$. Tato matice je ortogonální, neboť

$$Q^T Q = \begin{bmatrix} c, & s \\ -s, & c \end{bmatrix} \begin{bmatrix} c, & -s \\ s, & c \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} c^2 + s^2, & 0 \\ 0, & s^2 + c^2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Poznámka 280. Necht $x \in R^2$ a $\|x\| = 1$, takže lze psát $x_1 = \cos \alpha$ a $x_2 = \sin \alpha$. Jelikož $c^2 + s^2 = 1$, můžeme položit $c = \cos \varphi$ a $d = \sin \varphi$. Pak platí

$$Qx = \begin{bmatrix} \cos \varphi & -\sin \varphi \\ \sin \varphi & \cos \varphi \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \cos \alpha \\ \sin \alpha \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \cos \varphi \cos \alpha - \sin \varphi \sin \alpha \\ \sin \varphi \cos \alpha + \cos \varphi \sin \alpha \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \cos(\varphi + \alpha) \\ \sin(\varphi + \alpha) \end{bmatrix},$$

takže vektor $y = Qx$ má také jednotkovou normu a vznikne rotací vektoru x o úhel φ .

Givensovu matici můžeme použít k vynulování prvku vektoru.

Věta 181. Necht $x \in R^2$ a necht $Q \in R^{2 \times 2}$ je Givensova matice taková, že $c = x_1/\|x\|$ a $d = x_2/\|x\|$. Pak platí

$$Q^T x = \begin{bmatrix} c & s \\ -s & c \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \|x\| \\ 0 \end{bmatrix}$$

Důkaz Platí

$$c^2 + s^2 = \frac{1}{\|x\|^2} (x_1^2 + x_2^2) = 1,$$

takže po dosazení dostaneme

$$Q^T x = \begin{bmatrix} c & s \\ -s & c \end{bmatrix} \begin{bmatrix} c\|x\| \\ s\|x\| \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \|x\| \\ 0 \end{bmatrix}.$$

□

Poznámka 281. Givensovy matice elementárních rotací můžeme definovat i v $R^{n \times n}$. V tomto případě se Givensova matice Q_{ij} liší od jednotkové matice řádu n pouze tím, že jednotková submatice řádu 2, obsahující elementy i -tého a j -tého řádku a sloupce, je nahrazena submaticí

$$\begin{bmatrix} c_{ij} & -s_{ij} \\ s_{ij} & c_{ij} \end{bmatrix},$$

kde $c_{ij}^2 + s_{ij}^2 = 1$.

Poznámka 282. Givensovy matice elementárních rotací z $R^{n \times n}$ můžeme použít k vynulování posledních $n - 1$ prvků vektoru $x \in R^n$. Zvolíme-li vhodné prvky $c_{i,i+1}$, $s_{i,i+1}$, $1 \leq i \leq n - 1$, platí

$$Q_{12}^T Q_{23}^T \dots Q_{n-1,n}^T x = \begin{bmatrix} \|x\| \\ 0 \\ \dots \\ 0 \end{bmatrix}.$$

Nulování prvků se provádí podle schématu

$$\begin{bmatrix} * \\ * \\ * \\ * \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} * \\ * \\ * \\ 0 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} * \\ * \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} \|x\| \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}.$$

Dostáváme postupně vektory, kterým ubývají nenulové prvky od n -tého po druhý řádek.

Poznámka 283. Další užitečná aplikace Givensových matic elementárních rotací z $R^{n \times n}$ je nulování poddiagonálních prvků Hessenbergovy matice řádu n . Zvolíme-li vhodné prvky $c_{i,i+1}$, $s_{i,i+1}$, $1 \leq i \leq n - 1$, platí

$$Q_{n-1,n}^T \dots Q_{23}^T Q_{12}^T H = R,$$

kde R je horní trojúhelníková matice. Nulování prvků se provádí podle schématu

$$\begin{bmatrix} * & * & * & * \\ * & * & * & * \\ 0 & * & * & * \\ 0 & 0 & * & * \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} * & * & * & * \\ 0 & * & * & * \\ 0 & * & * & * \\ 0 & 0 & * & * \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} * & * & * & * \\ 0 & * & * & * \\ 0 & 0 & * & * \\ 0 & 0 & * & * \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} * & * & * & * \\ 0 & * & * & * \\ 0 & 0 & * & * \\ 0 & 0 & 0 & * \end{bmatrix}$$

Dostáváme postupně matice, kterým ubývají nenulové poddiagonální prvky od druhého po n -tý řádek.

Kromě Givensových matic elementárních rotací se též používají Householderovy matice elementárních reflexí. Householderova matice se liší od jednotkové matice členem, který má hodnotu 1.

Definice 57. Řekneme, že matice $Q \in R^{n \times n}$ je Householderovou maticí elementární reflexe, jestliže platí

$$Q = I - 2 \frac{vv^T}{v^T v},$$

kde $v \in R^n$ a $v^T v \neq 0$. Tato matice je ortogonální, neboť

$$Q^T Q = \left(I - 2 \frac{vv^T}{v^T v} \right) \left(I - 2 \frac{vv^T}{v^T v} \right) = I - 4 \frac{vv^T}{v^T v} + 4 \frac{vv^T}{v^T v} = I.$$

Poznámka 284. Nechť $x \in R^n$ a $v \in R^n$. Nechť vektor y je ortogonální projekcí vektoru x do směru vektoru v , takže

$$y = \frac{vv^T}{v^T v} x = \frac{v^T x}{v^T v} v.$$

Vynásobíme-li vektor x maticí Q , dostaneme

$$Qx = \left(I - 2 \frac{vv^T}{v^T v} \right) x = x - 2 \frac{v^T x}{v^T v} v = x - 2y,$$

takže vektor Qx vznikne zrcadlením vektoru x podle nadroviny kolmé k vektoru v (procházející počátkem souřadnic).

Věta 182. Nechť $x \in R^n$, $y \in R^n$ a $\|y\| = \|x\|$. Položme

$$Q = I - 2 \frac{(x-y)(x-y)^T}{(x-y)^T(x-y)}.$$

Pak matice Q je Householderovou maticí elementární reflexe a platí $y = Qx$ a $x = Qy$.

Důkaz Matice Q je Householderovou maticí elementární reflexe podle definice 57 (kde $v = x - y$). Platí

$$\begin{aligned} Qx &= x - 2(x-y) \frac{(x-y)^T x}{(x-y)^T(x-y)} = x - 2(x-y) \frac{\|x\|^2 - y^T x}{\|x\|^2 + \|y\|^2 - 2y^T x} \\ &= x - 2(x-y) \frac{\|x\|^2 - y^T x}{2(\|x\|^2 - y^T x)} = x - (x-y) = y. \end{aligned}$$

Vztah $x = Qy$ plyne z toho, že matice Q je symetrická a ortogonální. □

Poznámka 285. Householderovu maticí můžeme použít k vynulování posledních $n - 1$ prvků vektoru $x \in R^n$. Položíme-li ve větě 182 $y = -\sigma \|x\| e_1$, kde $\sigma = \pm 1$ a e_1 je první sloupec jednotkové matice řádu n , můžeme psát $Q = I - 2vv^T/(v^T v)$, kde

$$\begin{aligned} v &= x - y = x + \sigma \|x\| e_1, \\ v^T v &= \|x\|^2 + 2\sigma \|x\| x_1 + \|x\|^2 = 2\|x\|(\|x\| + \sigma x_1). \end{aligned}$$

Znaménko volíme tak, aby jmenovatel $v^T v$ byl co největší, tedy $\sigma = \text{sgn}(x_1)$. Pak $v = x + \sigma \|x\| e_1$, $v^T v = 2\|x\|(\|x\| + |x_1|)$, $Qx = -\sigma \|x\| e_1$ a pro libovolný vektor $z \in R^n$ platí

$$Qz = z - 2 \frac{v^T z}{v^T v} v = z - \frac{(x + \sigma \|x\| e_1)^T z}{\|x\|(\|x\| + |x_1|)} (x + \sigma \|x\| e_1).$$

Vykrátíme-li výraz na pravé straně této rovnosti číslem $\sigma \|x\|^2$ a použijeme-li vztah $\sigma = \text{sgn}(x_1)$, můžeme psát

$$Qz = z - \frac{(\bar{x} + e_1)^T z}{1 + \bar{x}_1} (\bar{x} + e_1) = z - \frac{\bar{v}^T z}{e_1^T \bar{v}} \bar{v},$$

kde $\bar{x} = \text{sgn}(x_1)x/\|x\|$ a $\bar{v} = \text{sgn}(x_1)v/\|x\| = \bar{x} + e_1$.

Definice 58. *Ortogonalním rozkladem matice $A \in R^{m \times n}$, $m \geq n$, nazveme vyjádření*

$$A = Q \begin{bmatrix} R \\ 0 \end{bmatrix}, \quad (780)$$

kde Q je ortogonální matice řádu m a R je regulární horní trojúhelníková matice řádu n . Má-li matice A plnou hodnost, je matice R regulární (není-li matice R regulární, používá se úplný ortogonální rozklad (787)).

Poznámka 286. Použijeme-li vzorec (780), ortogonalitu matice Q a regularitu matice R , snadno se podle definice 39 přesvědčíme, že platí

$$A^\dagger = [R^{-1}, 0] Q^T = R^{-1} Q_n^T,$$

kde $Q_n \in R^{m \times n}$ je matice, která obsahuje prvních n sloupců matice $Q \in R^{m \times m}$. Podle věty 180 pak můžeme řešení lineární úlohy nejmenších čtverců $Ad \approx -f$ vyjádřit ve tvaru $d = -A^\dagger f = -R^{-1} Q_n^T f$.

Poznámka 287. K nalezení ortogonálního rozkladu (780) lze použít Householderovy matice elementárních reflexí $Q_i = I - 2v_i v_i^T / v_i^T v_i$, kde vektory v_i , $1 \leq i \leq n$, mají prvních $i-1$ prvků nulových. Předpokládejme, že pro nějaký index i platí

$$Q_{i-1} \dots Q_2 Q_1 A = \begin{bmatrix} R_{i-1} & S_{i-1} \\ 0 & A_{i-1} \end{bmatrix},$$

kde R_{i-1} je horní trojúhelníková matice řádu $i-1$, $S_{i-1} = [s_i, \dots, s_n]$, $A_{i-1} = [a_i, \dots, a_n]$, přičemž $s_j \in R^{i-1}$, $a_j \in R^{m+1-i}$, $i \leq j \leq n$ (pro $i=1$ pokládáme $Q_0 = I$ a $A_0 = A$). Nechť

$$\bar{Q}_i = I - 2 \frac{\bar{v}_i \bar{v}_i^T}{\bar{v}_i^T \bar{v}_i} = I - \frac{\bar{v}_i \bar{v}_i^T}{e_1^T \bar{v}_i},$$

kde $\bar{v}_i = \bar{a}_i + e_1$, $\bar{a}_i = \text{sgn}(a_{ii})a_i/\|a_i\|$ a e_1 je první sloupec jednotkové matice řádu $m+1-i$. Pak podle poznámky 285 platí $\bar{Q}_i a_i = -\text{sgn}(a_{ii})\|a_i\|e_1$, takže

$$\bar{Q}_i A_{i-1} = [-\text{sgn}(a_{ii})\|a_i\|e_1, \bar{Q}_i a_{i+1}, \dots, \bar{Q}_i a_n],$$

kde

$$\bar{Q}_i a_j = a_j - \frac{(\bar{v}_i)^T a_j}{e_1^T \bar{v}_i} \bar{v}_i \quad i < j \leq n.$$

Položíme-li $v_i^T = [0, \bar{v}_i^T]$ a $Q_i = I - 2v_i v_i^T / v_i^T v_i = I - v_i v_i^T / v_{ii}$, dostaneme

$$Q_i Q_{i-1} \dots Q_2 Q_1 A = \begin{bmatrix} R_i & S_i \\ 0 & A_i \end{bmatrix},$$

kde

$$R_i = \begin{bmatrix} R_{i-1}, & s_i \\ 0, & -\text{sgn}(a_{ii})\|a_i\| \end{bmatrix}$$

a matice A_i vznikne z matice $\bar{A}_{i-1} = \bar{Q}_i A_{i-1}$ vyškrtnutím prvního řádku a prvního sloupce. Provádíme-li tento postup rekurentně podle schématu

$$\begin{bmatrix} * & * & * \\ * & * & * \\ * & * & * \\ * & * & * \\ * & * & * \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} * & * & * \\ 0 & * & * \\ 0 & * & * \\ 0 & * & * \\ 0 & * & * \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} * & * & * \\ 0 & * & * \\ 0 & 0 & * \\ 0 & 0 & * \\ 0 & 0 & * \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} * & * & * \\ 0 & * & * \\ 0 & 0 & * \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

dostaneme indukci

$$Q^T A = Q_n \dots Q_2 Q_1 A = \begin{bmatrix} R \\ 0 \end{bmatrix}.$$

Jelikož Householderovy matice Q_i , $1 \leq i \leq n$, jsou symetrické a ortogonální, můžeme psát

$$Q Q^T = Q_1 Q_2 \dots Q_n Q_n \dots Q_2 Q_1 = I,$$

takže matice Q je ortogonální a platí (780). Poznamenejme, že tento způsob určení ortogonálního rozkladu (780) vyžaduje $O(mn^2)$ aritmetických operací.

Poznámka 288. Určuje-li se ortogonální rozklad (780) podle poznámky 287, ukládají se prvky matice R na místa diagonálních a naddiagonálních prvků matice A . Nenulové prvky vektorů v_i (kromě prvků v_{ii}), $1 \leq i \leq n$, se ukládají na místa poddiagonálních prvků matice A . Prvky v_{ii} , $1 \leq i \leq n$, je třeba uložit do zvláštního pole. Řešíme-li úlohu nejmenších čtverců $Ad + f \approx 0$, pomocí ortogonálního rozkladu (780) a určíme-li tento rozklad podle poznámky 287, můžeme současně s maticí $R = Q_n \dots Q_2 Q_1 A$ konstruovat vektor $b = Q_n \dots Q_2 Q_1 f$ (elementární reflexe se aplikují též na vektor f). Pak není třeba vektory \bar{v}_i , $1 \leq i \leq n$, ukládat a označíme-li b_n vektor dimenze n obsahující prvních n prvků vektoru b , je podle poznámky 286 vektor d řešením soustavy rovnic $Rd + b_n = 0$ s horní trojúhelníkovou maticí R .

Poznámka 289. Matici R a vektor b vystupující v poznámce 288 lze získat rekurentním postupem. Označme A_i , $1 \leq i \leq m$, matice obsahující řádky a_j , $1 \leq j \leq i$, matice A , a f_i , $1 \leq i \leq m$, vektory obsahující prvky φ_j , $1 \leq j \leq i$, vektoru f . Necht Q_{i-1} je ortogonální matice řádu $i-1$ taková, že $Q_{i-1} A_{i-1} = R_{i-1}$ a $Q_{i-1} f_{i-1} = b_{i-1}$, kde R_{i-1} je matice jejíž j -tý řádek r_j , má prvních $\min(j-1, n)$ prvků nulových. Položme $Q'_i = \text{diag}(Q_{i-1}, 1)$, takže

$$Q'_i \begin{bmatrix} A_{i-1} \\ a_i \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} R_{i-1} \\ a_i \end{bmatrix}, \quad Q'_i \begin{bmatrix} f_{i-1} \\ \varphi_i \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} b_{i-1} \\ \varphi_i \end{bmatrix}.$$

Označíme-li Q_{ji} , $1 \leq j \leq k$, $k = \min(i-1, n)$, Givensovy matice elementárních rotací (poznámka 281) takové, že

$$c_{ji} = \frac{r_{jj}}{\sqrt{r_{jj}^2 + a_{ij}^2}}, \quad s_{ji} = \frac{a_{ij}}{\sqrt{r_{jj}^2 + a_{ij}^2}}, \quad 1 \leq j \leq k,$$

kde r_{jj} , $1 \leq j \leq k$, jsou diagonální prvky matice R_{i-1} (hodnoty těchto prvků závisí na indexu $i-1$, který pro zjednodušení zápisu vynecháváme) a položíme-li $Q_i = Q_{ki}^T \dots Q_{2i}^T Q_{1i}^T Q'_i$, platí

$$Q_i \begin{bmatrix} A_{i-1} \\ a_i \end{bmatrix} = Q_{ki}^T \dots Q_{2i}^T Q_{1i}^T \begin{bmatrix} R_{i-1} \\ a_i \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \tilde{R}_{i-1} \\ r_i \end{bmatrix} = R_i,$$

$$Q_i \begin{bmatrix} f_{i-1} \\ \varphi_i \end{bmatrix} = Q_{ki}^T \dots Q_{2i}^T Q_{1i}^T \begin{bmatrix} b_{i-1} \\ \varphi_i \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \tilde{b}_{i-1} \\ \beta_i \end{bmatrix} = b_i,$$

kde matice \tilde{R}_{i-1} má stejnou strukturu jako matice R_{i-1} a řádek r_i má prvních $\min(i-1, n)$ prvků nulových (tyto prvky jsou vynulovány maticemi Q_{ji}^T , $1 \leq j \leq k$). Tento způsob určování ortogonálního rozkladu je výhodný zejména tehdy, používáme-li Gaussovu-Newtonovu metodu pro minimalizaci součtu čtverců nelineárních funkcí $f_k(x)$, $1 \leq k \leq m$ (oddíl 8.1). V tomto případě se hodnoty f_k a gradienty g_k (řádky Jacobiovy matice) počítají postupně a provádíme-li ortogonální rozklad rekurentně, není třeba Jacobiovu matici explicitně vytvářet a uchovávat pro další použití.

Poznámka 290. Určuje-li se ortogonální rozklad (780) podle poznámky 287, je matice Q vyjádřena jako součin Householderových matic, Q_i , $1 \leq i \leq n$, specifikovaných pomocí vektorů \bar{v}_i , $1 \leq i \leq n$. V některých případech je třeba matici Q vyjádřit explicitně. V těchto případech se prvky matice R ukládají do samostatného pole délky $n(n+1)/2$ a prvky matice Q , počítané rekurentně, se ukládají na uvolněná místa v poli A . Nechť

$$Q_{i+1} \cdots Q_2 Q_1 = \begin{bmatrix} I & 0 \\ 0 & \tilde{Q}_{i+1} \end{bmatrix}$$

(takže $Q = \tilde{Q}_1$) a $\tilde{Q}_i = I - \bar{v}_i \bar{v}_i^T / e_1^T \bar{v}_i$ je matice definovaná v poznámce 287. Pak lze psát

$$\tilde{Q}_i = \tilde{Q}_i \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & \tilde{Q}_{i+1} \end{bmatrix} \triangleq \tilde{Q}_i [e_1, q_{i+1}, \dots, q_n] = [e_1 - \bar{v}_i, \tilde{Q}_i q_{i+1}, \dots, \tilde{Q}_i q_n],$$

kde

$$\tilde{Q}_i q_j = q_j - \frac{q_j^T \bar{v}_i}{e_1^T \bar{v}_i} \bar{v}_i, \quad i < j \leq n.$$

Poznamenejme, že explicitní vyjádření matice Q je zhruba stejně náročné jako určení ortogonálního rozkladu (780) (vyžaduje $O(mn^2)$ aritmetických operací).

Poznámka 291. Určuje-li se ortogonální rozklad (780) podle poznámky 287, může se stát, že $\|a_i\| = 0$, takže nelze zkonstruovat vektory \bar{a}_i a \bar{v}_i . Tento případ lze vyloučit permutováním sloupců matice A . Označíme-li a_j^{i-1} , $i \leq j \leq n$, sloupce matice A_{i-1} , je vhodné určit index $i \leq k \leq n$, pro který platí $\|a_k^{i-1}\| = \max_{i \leq j \leq n} (\|a_j^{i-1}\|)$, a vyměnit v matici A_{i-1} sloupce s indexy i a k . To odpovídá vynásobení matice A zprava permutační maticí Π_{ik} , která vznikne z jednotkové matice řádu n výměnou řádků s indexy i a k . Pak buď $A_{i-1} = 0$, takže neexistuje ortogonální rozklad (780) a je třeba použít úplný ortogonální rozklad (787), nebo po výměně sloupců platí $\|a_i^{i-1}\| \neq 0$ a můžeme pokračovat ve výpočtu. Protože vyčíslení norem je časově náročné, určují se nové normy rekurentně. Jelikož matice \tilde{Q}_i je ortogonální, platí pro $i < j \leq n$ rovnost $\|a_j^{i-1}\|^2 = \|\tilde{Q}_i a_j^{i-1}\|^2 = \|\tilde{a}_j^{i-1}\|^2 = \|a_j^i\|^2 + (e_1^T \tilde{a}_j^{i-1})^2$, což dává

$$\|a_j^i\| = \|a_j^{i-1}\| \sqrt{1 - \left(\frac{e_1^T \tilde{a}_j^{i-1}}{\|a_j^{i-1}\|} \right)^2}, \quad i < j \leq n,$$

kde $e_1^T \tilde{a}_j^{i-1}$ je první prvek vektoru $\tilde{a}_j^{i-1} = \tilde{Q}_i a_j^{i-1}$, který je zároveň posledním prvkem vektoru s_j^i . Poznamenejme, že normu $\|a_{i+1}^i\|$ sloužící k určení vektoru \bar{v}_{i+1} je vhodné přepočítat, aby se nesnížila přesnost výsledku.

Často se stává, že matice A má plnou hodnost, ale její nejmenší singulární číslo je téměř nulové (takže matice R v (780) je téměř singulární). V takovém případě je vhodné postup popsany v poznámce 287 předčasně ukončit a použít úplný QR rozklad (787). Nejmenší singulární číslo σ_1 čtvercové regulární matice A je definováno vztahem

$$\sigma_1 = \min_{\|x\|=1} \|Ax\|, \quad \frac{1}{\sigma_1} = \max_{\|y\|=1} \|A^{-1}y\|.$$

Ukážeme, jak lze určit aproximaci nejmenšího singulární čísla horní trojúhelníkové matice rekurentně pomocí přírůstkového odhadu [13]. Budeme předpokládat, že číslo $1/\|x\|$, kde $R^T x = y$ a $\|y\| = 1$, je dobrým odhadem nejmenšího singulární čísla matice R a budeme hledat vektor x^+ , který je řešením soustavy rovnic

$$\begin{bmatrix} R^T & 0 \\ r^T & \rho \end{bmatrix} x^+ = y^+, \quad y^+ = \begin{bmatrix} sy \\ c \end{bmatrix}, \quad (781)$$

kde $s^2 + c^2 = 1$ (takže $\|y^+\| = 1$). Je zřejmé, že je nutné volit čísla s a c tak, aby vektor x^+ měl co největší normu.

Věta 183. Nechť matice R je regulární, vektor x^+ je řešením soustavy rovnic (781) a $\alpha = r^T x$. Jestliže $\alpha \neq 0$, je norma $\|x^+\|$ maximální, pokud

$$s^2 = \frac{1}{2} \left(1 + \frac{\eta}{\sqrt{\eta^2 + 1}} \right), \quad c^2 = \frac{1}{2} \left(1 - \frac{\eta}{\sqrt{\eta^2 + 1}} \right), \quad \eta = \frac{\beta}{2|\alpha|}, \quad (782)$$

kde $\beta = \|x\|^2 \rho^2 + \alpha^2 - 1$, přičemž

$$\|x^+\|^2 = \frac{1}{\rho^2} \left(1 + |\alpha| \left(\eta + \sqrt{\eta^2 + 1} \right) \right). \quad (783)$$

Jestliže $\alpha = 0$, je buď

$$s = 1, \quad c = 0, \quad \|x^+\|^2 = \|x\|^2, \quad \text{pokud} \quad \|x\|^2 \rho^2 \geq 1, \quad (784)$$

nebo

$$s = 0, \quad c = 1, \quad \|x^+\|^2 = \frac{1}{\rho^2}, \quad \text{pokud} \quad \|x\|^2 \rho^2 < 1. \quad (785)$$

Důkaz Jelikož $R^T x = y$ a matice R je regulární, je možné řešení soustavy rovnic (781) zapsat ve tvaru

$$x^+ = \begin{bmatrix} sx \\ \frac{c - s\alpha}{\rho} \end{bmatrix}, \quad \alpha = r^T x.$$

Platí tedy

$$\|x^+\|^2 = s^2 \|x\|^2 + \frac{(c - s\alpha)^2}{\rho^2} = \frac{1}{\rho^2} [s, c] \begin{bmatrix} \|x\|^2 \rho^2 + \alpha^2, & -\alpha \\ -\alpha, & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} s \\ c \end{bmatrix},$$

takže $\|x^+\|$ je maximální, je-li vektor $[s, c]^T$ vlastním vektorem matice

$$B = \begin{bmatrix} \beta + 1, & -\alpha \\ -\alpha, & 1 \end{bmatrix}, \quad \beta = \|x\|^2 \rho^2 + \alpha^2 - 1$$

příslušným jejímu největšímu vlastnímu číslu $\bar{\lambda}$ a platí $\|x^+\|^2 = \bar{\lambda}/\rho^2$. Jestliže $\alpha \neq 0$, je toto vlastní číslo řešením charakteristické rovnice

$$\begin{vmatrix} \lambda - 1 - \beta, & \alpha \\ \alpha, & \lambda - 1 \end{vmatrix} = (\lambda - 1)^2 - (\lambda - 1)\beta - \alpha^2 = 0,$$

která je kvadratická v $\lambda - 1$ a má maximální řešení

$$\bar{\lambda} - 1 = \frac{\beta}{2} + \sqrt{\left(\frac{\beta}{2}\right)^2 + \alpha^2} = |\alpha| \left(\eta + \sqrt{\eta^2 + 1} \right), \quad \eta = \frac{\beta}{2|\alpha|}, \quad (786)$$

takže

$$\|x^+\|^2 = \frac{1}{\rho^2} \bar{\lambda} = \frac{1}{\rho^2} \left(1 + |\alpha| \left(\eta + \sqrt{\eta^2 + 1} \right) \right)$$

Vlastní vektor příslušný tomuto vlastnímu číslu určíme řešením soustavy rovnic

$$\begin{bmatrix} \mu - \beta, & \alpha \\ \alpha, & \mu \end{bmatrix} \begin{bmatrix} s \\ c \end{bmatrix} = 0,$$

kde $\mu = \bar{\lambda} - 1$. Druhá z těchto rovnic implikuje $s = -\mu c/\alpha$, což spolu s $s^2 + c^2 = 1$ dává

$$s^2 + c^2 = \frac{\mu^2 + \alpha^2}{\alpha^2} c^2 = 1 \quad \Rightarrow \quad c^2 = \frac{\alpha^2}{\mu^2 + \alpha^2}, \quad s^2 = \frac{\mu^2}{\mu^2 + \alpha^2}.$$

Položme

$$\omega = \frac{\mu^2 - \alpha^2}{\mu^2 + \alpha^2} = \frac{\left(\frac{\mu}{\alpha}\right)^2 - 1}{\left(\frac{\mu}{\alpha}\right)^2 + 1} \Rightarrow s^2 = \frac{1}{2}(1 + \omega), \quad c^2 = \frac{1}{2}(1 - \omega).$$

Použijeme-li (786), dostaneme

$$\frac{\mu^2}{\alpha^2} = \left(\eta + \sqrt{\eta^2 + 1}\right)^2 = 2\eta^2 + 1 + 2\eta\sqrt{\eta^2 + 1} = 2\eta\left(\eta + \sqrt{\eta^2 + 1}\right) + 1,$$

takže

$$\omega = \frac{2\eta\left(\eta + \sqrt{\eta^2 + 1}\right)}{2\eta\left(\eta + \sqrt{\eta^2 + 1}\right) + 2} = \frac{\eta\left(\eta + \sqrt{\eta^2 + 1}\right)}{\eta\left(\eta + \sqrt{\eta^2 + 1}\right) + 1} = \frac{\eta}{\sqrt{\eta^2 + 1}}.$$

Poslední rovnost ověříme, vynásobíme-li obě její strany součinem obou (nenulových) jmenovatelů. Jestliže $\alpha = 0$, je matice B diagonální a její diagonální prvky $\|x\|^2\rho^2$, 1 jsou jejími vlastními čísly. Pokud $\|x\|^2\rho^2 \geq 1$, je prvek $\|x\|^2\rho^2$ největším vlastním číslem matice B a snadno se přesvědčíme, že platí (784). Pokud $\|x\|^2\rho^2 < 1$, má největší vlastní číslo matice B hodnotu 1 a platí (785). \square

Poznámka 292. Má-li matice A hodnost $l < n$, není matice R regulární a rozklad (780) má tvar

$$A = Q \begin{bmatrix} R, & S \\ 0, & 0 \end{bmatrix},$$

kde R je regulární horní trojúhelníková matice řádu l a $S \in R^{l \times (n-l)}$. V tomto případě je vhodné prvky matice S vynulovat, což lze opět provést pomocí Householderových matic (poznámka 283). Dostaneme tak úplný ortogonální rozklad

$$A = Q \begin{bmatrix} R, & 0 \\ 0, & 0 \end{bmatrix} \tilde{Q}^T, \quad (787)$$

kde $\tilde{Q} = \tilde{Q}_1 \tilde{Q}_2 \dots \tilde{Q}_l$. Dodatečné ortogonální úpravy se provádí podle schématu

$$\begin{bmatrix} * & * & * & * \\ 0 & * & * & * \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} * & * & * & * \\ 0 & * & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} * & * & | & 0 & 0 \\ 0 & * & | & 0 & 0 \\ \hline 0 & 0 & | & 0 & 0 \\ 0 & 0 & | & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

Věta 184. Nechť platí (787), kde $Q \in R^{m \times m}$, $\tilde{Q} \in R^{n \times n}$ jsou ortogonální matice a R je regulární horní trojúhelníková matice řádu $l \leq n$. Položme $Q = [Q_l, Q_{m-l}]$ a $\tilde{Q} = [\tilde{Q}_l, \tilde{Q}_{n-l}]$, kde $Q_l \in R^{m \times l}$ a $\tilde{Q}_l \in R^{n \times l}$. Pak $A = Q_l R \tilde{Q}_l^T$ a vektor d je řešením úlohy nejmenších čtverců $Ad + f \approx 0$ právě tehdy, když

$$d = -\tilde{Q}_l R^{-1} Q_l^T f.$$

Navíc pro libovolná vektory $d \in R^n$ a $f \in R^m$ platí $Ad = Q_l R \tilde{Q}_l^T f$ a $A^T f = \tilde{Q}_l R^T Q_l^T f$.

Důkaz Použijeme-li vzorec (787), ortogonalitu matic Q , \tilde{Q} a regularitu matice R , snadno se podle definice 39 přesvědčíme, že platí

$$A^\dagger = \tilde{Q} \begin{bmatrix} R^{-1}, & 0 \\ 0, & 0 \end{bmatrix} Q^T = \tilde{Q}_l R^{-1} Q_l^T, \quad (788)$$

a použijeme-li větu 180, můžeme řešení lineární úlohy nejmenších čtverců $Ad \approx -f$ vyjádřit ve tvaru $d = -A^\dagger f = -\tilde{Q}_l R^{-1} Q_l^T f$. Platnost vzorců $Ad = Q_l R \tilde{Q}_l^T f$ a $A^T f = \tilde{Q}_l R^T Q_l^T f$ plyne bezprostředně z

vyjádření $A = Q_1 R \tilde{Q}_1^T$ (poznamenejme, že vzorec pro $A^T f$ se od vzorce pro $A^\dagger f$ liší pouze tím, že obsahuje matici R^T místo R^{-1}). \square

Metody popsané v tomto oddílu byly úspěšně implementovány a výsledné algoritmy jsou dostupné v různých knihovných programech pro lineární algebru. Velmi kvalitní programy pro ortogonální rozklady matic a pro řešení lineárních úloh nejmenších čtverců jsou obsaženy v knihovně LAPACK [4]. Metody pro řešení lineárních úloh nejmenších čtverců používající ortogonální rozklady jsou přímými metodami, takže najdou požadované řešení po konečném počtu kroků (počítáme-li přesně). K řešení lineárních úloh nejmenších čtverců lze také použít iterační metody, které jsou podrobně popsány v oddílu 10.7.

Používáme-li kvazinewtonovské aktualizace, studované v oddílech 8.2, 11.5, 11.7, a řešíme-li lineární úlohu nejmenších čtverců $Ad + f \approx 0$ pomocí ortogonálního rozkladu

$$A = Q \begin{bmatrix} R \\ 0 \end{bmatrix} = Q_n R,$$

kde $Q = [Q_n, Q_{m-n}]$ a $Q_n \in R^{m \times n}$, je výhodnější aktualizovat rozklad $Q_n R$, což vyžaduje $O(mn)$ aritmetických operací, než aktualizovat matici A a pak ji rozkládat, což vyžaduje $O(mn^2)$ aritmetických operací. Necht $\bar{A} = A + pq^T$, kde $A = Q_n R$. Pak lze psát

$$\bar{A} = A + pq^T = Q \left(\begin{bmatrix} R \\ 0 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} Q_n^T p \\ Q_{m-n}^T p \end{bmatrix} q^T \right).$$

Pokud $p \in \mathcal{L}(A) = \mathcal{L}(Q_n)$, platí $Q_{m-n}^T p = 0$, takže $\bar{A} = Q_n (R + Q_n^T p q^T)$. Matice $Q_n^T p q^T$ však není horní trojúhelníková. Následující věta udává konstruktivní postup určení trojúhelníkového rozkladu $\bar{A} = \bar{Q}_n \bar{R}$.

Věta 185. *Nechť $\bar{A} = A + pq^T$, kde $A = Q_n R$ a $p \in \mathcal{L}(A)$. Necht $\tilde{p} = Q_n^T p$. Pak existuje ortogonální matice \tilde{Q} taková, že $\tilde{Q}^T \tilde{p} = \|\tilde{p}\| e_1$ a matice $\tilde{H} = \tilde{Q}^T R$ je horní Hessenbergova. Matice $\tilde{H} = \tilde{H} + \|\tilde{p}\| e_1 q^T$ je také horní Hessenbergova a existuje ortogonální matice \hat{Q} taková, že matice $\bar{R} = \hat{Q}^T \tilde{H}$ je horní trojúhelníková. Použijeme-li tyto matice, dostaneme $\bar{A} = \bar{Q}_n \bar{R}$, kde $\bar{Q}_n = Q_n \tilde{Q} \hat{Q}$.*

Důkaz Jelikož $A = Q_n R$ a $p \in \mathcal{L}(A)$, můžeme psát

$$A + pq^T = Q_n (R + Q_n^T p q^T) = Q_n (R + \tilde{p} q^T). \quad (789)$$

Podle poznámky 282 existuje ortogonální matice $\tilde{Q}^T = \tilde{Q}_{12}^T \tilde{Q}_{23}^T \dots \tilde{Q}_{n-1,n}^T$ (součin Givensových matic elementárních rotací) taková, že $\tilde{Q}^T \tilde{p} = \|\tilde{p}\| e_1$. Z konstrukce této matice plyne, že matice $\tilde{H} = \tilde{Q}^T R$ je horní Hessenbergova. Pak také matice $\tilde{H} + \|\tilde{p}\| e_1 q^T$ je horní Hessenbergova. Podle poznámky 283 existuje ortogonální matice $\hat{Q}^T = \hat{Q}_{n-1,n}^T \dots \hat{Q}_{23}^T \hat{Q}_{12}^T$ (součin Givensových matic elementárních rotací) taková, že matice $\bar{R} = \hat{Q}^T (\tilde{H} + \|\tilde{p}\| e_1 q^T)$ je horní trojúhelníková. Po dosazení do (789) dostaneme

$$\begin{aligned} \bar{A} &= A + pq^T = Q_n (R + \tilde{p} q^T) = Q_n \tilde{Q} (\tilde{Q}^T R + \tilde{Q}^T \tilde{p} q^T) = Q_n \tilde{Q} (\tilde{H} + \|\tilde{p}\| e_1 q^T) \\ &= Q_n \tilde{Q} \hat{Q} \hat{Q}^T (\tilde{H} + \|\tilde{p}\| e_1 q^T) = Q_n \tilde{Q} \hat{Q} \bar{R} = \bar{Q}_n \bar{R}. \end{aligned}$$

\square

Poznámka 293. Pokud $p \notin \mathcal{L}(A)$, nelze uvedený postup použít. Známe-li však ortogonální rozklad $A' = Q'_{n+1} R'$ matice $A' = [A, p]$ a položíme-li $q'^T = [q^T, 0]$, můžeme psát

$$\bar{A}' = A' + pq'^T = Q'_{n+1} (R' + Q'^T_{n+1} p q'^T)$$

(neboť $p \in \mathcal{L}(A')$) a způsobem popsaným ve větě 789 získat rozklad $\bar{A}' = \bar{Q}'_{n+1} \bar{R}'$. Pak platí

$$\bar{A}' = A' + pq'^T = [A + pq^T, p] = [\bar{A}, p] = \bar{Q}'_{n+1} \bar{R}', \quad \Rightarrow \quad \bar{A} = \bar{Q}_n \bar{R},$$

kde \bar{Q}_n obsahuje prvních n sloupců matice \bar{Q}'_{n+1} a \bar{R} obsahuje prvních n řádků a sloupců matice \bar{R}' .

8.4 Numerické porovnání metod pro minimalizaci součtu čtverců

Metody studované v této kapitole byly testovány pomocí 80 testovacích úloh s 200 proměnnými (TEST24 z oddílu 1.5). V následující tabulce jsou uvedeny výsledky testů odpovídající různým realizacím Gaussovy-Newtonovy metody. Písmena LS označují metody spádových směrů, písmena TR označují metody s lokálně omezeným krokem a další písmena odpovídají těmto realizacím:

- GNAR - použití úplného ortogonálního rozkladu matice $A = J$ (uložené po řádcích) s permutacemi (poznámka 292),
- GNAC - použití úplného ortogonálního rozkladu matice $A = J$ (uložené po sloupcích) s permutacemi (poznámka 292),
- GNQC - použití částečného ortogonálního rozkladu matice $A = J$ (uložené po sloupcích) bez permutací (poznámka 287),
- GNBL - použití Choleského rozkladu $B = LDL^T$ matice $B = J^T J$,
- GNBR - použití rozkladu $B = R^T R$ matice $B = J^T J$, získaného rekurentně podle poznámky 289.

Metody s lokálně omezeným krokem používají buď algoritmus 13 (optimální lokálně omezený krok) nebo algoritmus 14 (metoda psí nohy). V tabulce jsou uvedeny celkové počty iterací NIT, funkčních hodnot NFV, gradientů NFG, maticových rozkladů NDC, jakož i počet selhání a celkový čas výpočtu.

metoda	NIT	NFV	NFG	NDC	selhání	čas
LSGNAR	4478	13396	13396	4502	2	137.95
LSGNAC	4475	13413	13413	4499	2	51.38
LSGNQC	6004	18050	18050	6017	7	63.22
LSGNBL	4736	8832	13566	4736	1	40.70
LSGNBR	6023	11048	17069	6101	2	18.62
TRGNAR-14	3516	3836	3595	3388	-	110.32
TRGNAC-14	3376	3698	3454	3256	-	38.37
TRGNAC-13	4686	5214	4761	13703	1	209.47
TRGNQC-14	5867	6421	5946	5698	1	60.82
TRGNBL-14	4182	4690	4257	4039	-	33.86
TRGNBL-13	4709	5274	4783	13929	1	47.93
TRGNBR-14	4729	5381	4803	4803	-	13.71

Tabulka 7a: TEST24 – 80 úloh

Z výsledků uvedených v této tabulce lze učinit několik závěrů.

- Gaussovu-Newtonovu metodu není vhodné realizovat jako metodu spádových směrů, neboť se často řeší soustavy rovnic se špatně podmíněnými maticemi.
- Jacobiovu matici, je výhodnější ukládat po sloupcích, což snižuje vnitřní režii metody (složitost vnitřních cyklů maticových operací), jak lze zjistit porovnáním časů výpočtu pro metody LSGNAR a LSGNAC nebo TRGNAR-14 a TRGNAC-14, i když ukládání Jacobiovvy matice po řádcích je přirozenější (gradienty dílčích funkcí se počítají postupně a je tedy přirozenější je ukládat za sebou).
- Není výhodné používat metody s optimálním lokálně omezeným krokem (Algoritmus 13), neboť v tomto případě je obvykle třeba provést několik maticových rozkladů v jednom iteračním kroku. To je patrné zejména u metody TRGNAC-13, kde je nutné určovat QR rozklad matice mající $m+n$ řádků (poznámka 268 (2)).
- Je-li limitujícím faktorem vnější režije (výpočet hodnot a gradientů dílčích funkcí) je nevhodnější použít úplný ortogonální rozklad Jacobiovvy matice s permutacemi, čili metodu TRGNAC-14, která je nejstabilnější a nejrychleji konverguje. Je-li rozhodující vnitřní režije, je nevhodnější volit metodu TRGNBR-14 založenou na rekurentním $R^T R$ rozkladu matice normální soustavy rovnic (poznámka 289).

V další tabulce jsou uvedeny výsledky testů odpovídající různým modifikacím Gaussovy-Newtonovy metody. Písmena LS označují metody spádových směrů, písmena TR označují metody s lokálně omezeným krokem a další písmena odpovídají těmto realizacím:

- H1BL - jednoduchá hybridní metoda BFGS (poznámka 269) s aktualizací rozkladu $B = LDL^T$,
- H1BR - jednoduchá hybridní metoda BFGS (poznámka 269) s aktualizací rozkladu $B = R^T R$, získaného rekurentně podle poznámky 289,
- S1BL - strukturovaná metoda BFGS podle (754) a (758) s aktualizací rozkladu $B = LDL^T$,
- S2BL - strukturovaná metoda BFGS podle (754) a (759) s aktualizací rozkladu $B = LDL^T$,
- T1BL - strukturovaná metoda BFGS podle (762) a (758) s aktualizací rozkladu $B = LDL^T$,
- T2BL - strukturovaná metoda BFGS podle (762) a (759) s aktualizací rozkladu $B = LDL^T$,
- H1AC - jednoduchá hybridní metoda (764)–(770) s úplným ortogonálním rozkladem matice $A = QR$,
- H1QC - jednoduchá hybridní metoda (764)–(770) s aktualizací neúplného ortogonálního rozkladu matice $A = QR$,
- H2AC - hybridní kvazinevtonovská metoda (poznámka 276) s úplným ortogonálním rozkladem matice $A = QR$,
- H2QC - hybridní kvazinevtonovská metoda (poznámka 276) s aktualizací neúplného ortogonálního rozkladu matice $A = QR$,
- S1AC - strukturovaná metoda (777)–(778) s úplným ortogonálním rozkladem matice $A = J + L$,
- S1QC - strukturovaná metoda (777)–(778) s aktualizací neúplného ortogonálního rozkladu matice $A = J + L$,
- Q1QC - dobrá Broydenova metoda (1124) s aktualizací ortogonálního rozkladu $A = QR$,
- Q2QC - sdružená kvazinevtonovská metoda (1171) s aktualizací ortogonálního rozkladu $A = QR$,
- VMBL - standardní metoda BFGS (364) s aktualizací rozkladu $B = LDL^T$,
- VMBI - standardní metoda BFGS (338) s aktualizací matice $H = B^{-1}$.

Metody s lokálně omezeným krokem používají pouze algoritmus 14 (algoritmus 13 dával vždy horší výsledky). Údaje uvedené v tabulce 7b mají stejný význam jako údaje uvedené v tabulce 7a.

metoda LS	NIT	NFV	NFG	NDC	NUP	selhání	čas
LSH1BL	5557	7436	8419	981	4566	-	8.64
LSH1BR	6730	9029	10109	1160	5640	-	7.44
LSS1BL	3166	4911	8077	3353	1637	-	25.61
LSS2BL	2729	4374	7103	2894	326	-	22.66
LST1BL	3165	4872	8037	3336	1632	-	26.73
LST2BL	2733	4339	7071	2899	328	-	23.01
LSVMBI	18231	20268	20268	-	18167	1	5.66
TRH1BL-14	2896	3306	2971	2359	444	-	19.40
TRH1BR-14	4496	5486	4568	3034	1526	-	12.35
TRS1BL-14	3071	3556	3145	3154	939	-	25.31
TRS2BL-14	3017	3376	3094	3055	401	-	24.05
TRT1BL-14	3056	3452	3132	3126	939	-	24.83
TRT2BL-14	3016	3439	3091	3065	403	-	24.03
TRH1AC-14	2477	2730	2556	2372	318	-	26.52
TRH2AC-14	3495	3942	3572	3565	1263	-	43.96
TRS1AC-14	2477	2716	2557	2395	2349	-	27.76
TRH1QC-14	4046	4389	4126	2603	1349	-	29.35
TRH2QC-14	5316	5776	5395	2701	2522	1	31.48
TRS1QC-14	3319	3665	3399	3354	3195	-	35.45
TRQ1QC-14	8513	9899	1294	1285	7262	1	25.66
TRQ2QC-14	7388	8346	9190	915	6502	1	24.39
TRVMBL-14	18507	20119	18584	-	18230	-	9.79

Tabulka 7b: TEST24 – 80 úloh

Z výsledků uvedených v této tabulce lze učinit několik závěrů.

- Výhoda metod s lokálně omezeným krokem není v případě hybridních metod tak jednoznačná. Metody s lokálně omezeným krokem vyžadují méně hodnot a gradientů dílčích funkcí než spádové metody, ale jejich vnitřní režije může být mnohem vyšší, jak lze zjistit porovnáním metod LSH1BL a TRH1BL-14 nebo metod LSH1BR a TRH1BR-14.
- Gaussovu–Newtonovu metodu je možné značně vylepšit kombinováním s metodami s proměnnou metrikou a to buď pomocí jednoduché hybridní strategie (poznámka 269) nebo pomocí strukturovaných aktualizací (754) a (762). Kombinované metody jsou velmi robustní, potřebují méně hodnot a gradientů dílčích funkcí a nejsou tak citlivé na způsob realizace (fungují dobře i jako metody spádových směrů). Jednoduché hybridní strategie (metody LSH1BL, LSH1BR a TRH1BL-14, TRH1BR-14) používají v mnoha iteračních krocích aktualizace trojúhelníkového rozkladu (oddíl 4.7), čímž snižují počet aritmetických operací a tudíž i vnitřní režiji.
- Kvazimewtonovské metody TRQ1QC-14 a TRQ2QC-14, vyvinuté pro řešení soustav nelineárních rovnic (oddíl 11.5 a oddíl 11.7)) jsou poměrně úspěšné i pro minimalizaci součtu čtverců nelineárních funkcí, používáme-li aktualizace ortogonálního rozkladu uvedené ve větě 185 a v poznámce 293.
- Metody s proměnou metrikou mají menší režii, neboť kvazimewtonovské aktualizace vyžadují $O(n^2)$ aritmetických operací, zatímco řešení soustav lineárních rovnic, použitá u modifikací Gaussovy–Newtonovy metody, vyžadují $O(n^3)$ aritmetických operací. Výpočetní čas metod s proměnou metrikou LSVMBI a TRVMBL-14 je tedy nižší. Rozdíl časů je zde poměrně velký, neboť pro $n = 200$ je $O(n^3)$ mnohem větší než $O(n^2)$. Metody s proměnnou metrikou jsou poměrně robustní, neboť dokážou úspěšně vyřešit všechny testovací úlohy. Vyžadují však velký počet hodnot a gradientů dílčích funkcí, takže se nehodí pro úlohy s velkou vnější režii. Také jsou citlivější k nastavení vnitřních parametrů. Z tabulky je také patrné, že metody s proměnnou metrikou je výhodnější realizovat jako metody spádových směrů, neboť aktualizace symetrické matice vyžadují méně aritmetických operací než aktualizace jejího Choleského rozkladu.

9 Metody pro rozsáhlé husté úlohy

Rozsáhlé úlohy nemůžeme řešit metodami, které vyžadují uchovávání velkých hustých matic. V tomto oddílu se budeme zabývat metodami, které nepracují s aproximací Hessovy matice ani její inverze. Jsou to vektorové metody podobné metodám sdružených gradientů popsaným v oddílu 3, i když jsou poněkud složitější, a většinou metody sdružených gradientů předčí. Budeme se zabývat metodami s proměnnou metrikou založenými na omezeném počtu aktualizací nebo na aktualizaci obdelníkových matic s omezeným počtem sloupců. Tyto metody nevyužívají řídkost struktury optimalizační úlohy, takže je lze použít k minimalizaci funkcí s hustými Hessovými maticemi. Do tohoto oddílu zařadíme i jednu diferenční verzi Newtonovy metody.

9.1 Vektorové metody s proměnnou metrikou s omezenou pamětí

Definice 59. *Nechť $0 < \bar{m} < n$, $i \in N$ a $m = \min(\bar{m}, i - 1)$. Řekneme, že základní optimalizační metoda je \bar{m} -krokovou metodou s proměnnou metrikou s omezenou pamětí, jestliže*

$$d_i = -H_i^i g_i,$$

kde matice H_i^i se získává z řídké pozitivně definitní (obvykle jednotkové) matice H_{i-m}^i pomocí m aktualizací

$$H_{j+1}^i = \gamma_j^i (H_j^i + U_j^i M_j^i (U_j^i)^T),$$

$i - m \leq j \leq i - 1$, kde matice $U_j^i = [s_j, H_j^i y_j]$ a M_j^i jsou voleny tak, aby byly splněny kvazinevtonovské podmínky $H_{j+1}^i y_j = \rho_j^i s_j$, $i - m \leq j \leq i - 1$.

Poznámka 294. Aktualizace uvedené v definici 59 jsou stejné jako aktualizace použité v definici 38. Lze je tedy vyjádřit ve tvaru

$$H_{j+1}^i = \gamma_j^i \left(H_j^i + \frac{\rho_j^i}{\gamma_j^i} \frac{1}{b_j} s_j s_j^T - \frac{1}{a_j^i} H_j^i y_j (H_j^i y_j)^T + \frac{\eta_j^i}{a_j^i} \left(\frac{a_j^i}{b_j} s_j - H_j^i y_j \right) \left(\frac{a_j^i}{b_j} s_j - H_j^i y_j \right)^T \right) \quad (790)$$

a invertovat tak, že platí

$$B_{j+1}^i = \frac{1}{\gamma_j^i} \left(B_j^i + \frac{\gamma_j^i}{\rho_j^i} \frac{1}{b_j} y_j y_j^T - \frac{1}{c_j^i} B_j^i s_j (B_j^i s_j)^T + \frac{\beta_j^i}{c_j^i} \left(\frac{c_j^i}{b_j} y_j - B_j^i s_j \right) \left(\frac{c_j^i}{b_j} y_j - B_j^i s_j \right)^T \right), \quad (791)$$

kde $B_j^i = (H_j^i)^{-1}$ a $a_j^i = y_j^T H_j^i y_j$, $b_j = y_j^T s_j$, $c_j^i = s_j^T B_j^i s_j$. Podstatné je to, že matice H_i^i vznikne z počáteční řídké matice H_{i-m}^i pomocí nejvýše \bar{m} aktualizací, takže stačí ukládat omezený počet vektorů a provádět omezený počet operací. V dalším výkladu budeme předpokládat, že buď $H_{i-m}^i = I$ a $\gamma_{i-m} = y_{i-1}^T s_{i-1} / y_{i-1}^T y_{i-1}$ nebo $H_{i-m}^i = (y_{i-1}^T s_{i-1} / y_{i-1}^T y_{i-1}) I$ a $\gamma_{i-m} = 1$ (vhodnost této volby potvrzují numerické experimenty).

Zvláště výhodná je metoda BFGS s omezenou pamětí s aktualizací

$$H_{j+1}^i = \gamma_j^i \left(H_j^i + \left(\frac{\rho_j^i}{\gamma_j^i} + \frac{a_j^i}{b_j} \right) \frac{1}{b_j} s_j s_j^T - \frac{1}{b_j} (H_j^i y_j s_j^T + s_j (H_j^i y_j)^T) \right), \quad (792)$$

$i - m \leq j \leq i - 1$, pro kterou platí tato věta [129].

Věta 186. *Nechť x_i , $i \in N$, je posloupnost generovaná \bar{m} -krokovou metodou BFGS s omezenou pamětí s $H_{i-m}^i = I$, $i \in N$, a s přesným výběrem délky kroku (takže $d_i^T g_{i+1} = 0$, $i \in N$) aplikovaná na ryze konvexní kvadratickou funkci*

$$Q(x) = \frac{1}{2} (x - x^*)^T G (x - x^*). \quad (793)$$

Pak platí

$$d_i = - \left(\prod_{j=i-m}^{i-1} \gamma_j^i \right) \left(g_i - \frac{y_{i-1}^T g_i}{y_{i-1}^T s_{i-1}} s_{i-1} \right) \quad (794)$$

pro $1 \leq i \leq n$ (směrové vektory d_i , $1 \leq i \leq n$, jsou rovnoběžné se směrovými vektory generovanými metodou sdružených gradientů).

Důkaz Pro $1 \leq i \leq \bar{m}$ jsou směrové vektory získané \bar{m} -krokovou metodou BFGS shodné se směrovými vektory získanými standardní metodou BFGS, takže pro tyto indexy platí (794) (důsledek 7 a jeho důkaz). Důkaz pro $i > \bar{m}$ provedeme indukcí. Předpokládejme, že (794) platí pro všechny indexy $1 \leq i < l$, kde $\bar{m} < l \leq n$ a položme $i = l$. Pak podle věty 49 lze pro $1 \leq j \leq i-1$ psát

$$s_j^T g_i = 0, \quad g_j^T g_i = 0. \quad (795)$$

Ukážeme nejprve sestupnou indukcí, že pro libovolný index $i-m \leq k \leq i-1$ platí

$$H_i^i g_i = \left(\prod_{j=k}^{i-1} \gamma_j^i \right) \left(H_k^i g_i - \sum_{j=k}^{i-1} \frac{y_j^T H_k^i g_i}{y_j^T s_j} s_j \right). \quad (796)$$

Platí to zřejmě pro $k = i-1$, neboť z (792) a z $s_{i-1}^T g_i = 0$ (přesný výběr délky kroku) plyne, že

$$H_{i-1}^i g_i = \gamma_{i-1}^i \left(H_{i-1}^i g_i - \frac{y_{i-1}^T H_{i-1}^i g_i}{y_{i-1}^T s_{i-1}} s_{i-1} \right).$$

Nyní snížíme k o jedničku. Použijeme-li (796), (792) a rovnost $s_{k-1}^T g_i = 0$, která plyne z (795), můžeme psát

$$\begin{aligned} H_i^i g_i &= \left(\prod_{j=k}^{i-1} \gamma_j^i \right) \left(\gamma_{k-1}^i \left(H_{k-1}^i g_i - \frac{y_{k-1}^T H_{k-1}^i g_i}{y_{k-1}^T s_{k-1}} s_{k-1} \right) - \gamma_{k-1}^i \sum_{j=k}^{i-1} \frac{y_j^T H_{k-1}^i g_i}{y_j^T s_j} s_j \right) \\ &= \left(\prod_{j=k-1}^{i-1} \gamma_j^i \right) \left(H_{k-1}^i g_i - \sum_{j=k-1}^{i-1} \frac{y_j^T H_{k-1}^i g_i}{y_j^T s_j} s_j \right). \end{aligned} \quad (797)$$

neboť podle (795) pro $k \leq j \leq i-1$ platí $y_j^T s_{k-1} = (g_{j+1} - g_j)^T s_{k-1} = 0$, takže

$$y_j^T H_i^i g_i = \gamma_{k-1}^i y_j^T \left(H_{k-1}^i g_i - \frac{y_{k-1}^T H_{k-1}^i g_i}{y_{k-1}^T s_{k-1}} s_{k-1} \right) = \gamma_{k-1}^i y_j^T H_{k-1}^i g_i.$$

Jelikož vztah (797) je ekvivalentní s (796), kde k je nahrazeno $k-1$, je sestupný indukční krok ukončen. Můžeme tedy psát

$$d_i = -H_i^i g_i = - \left(\prod_{j=i-m}^{i-1} \gamma_j^i \right) \left(g_i - \sum_{j=i-m}^{i-1} \frac{y_j^T g_i}{y_j^T s_j} s_j \right) \quad (798)$$

(neboť $H_{i-m}^i = I$). Podle (795) však pro $j < i-1$ platí $y_j^T g_i = (g_{j+1} - g_j)^T g_i = 0$, takže (798) přejde na (794), čímž je hlavní indukční krok dokončen. \square

Důsledek 23. (Kvadratické ukončení). *Nechť jsou splněny předpoklady věty 186. Pak existuje index $k \leq n$ takový, že $g_{k+1} = 0$ a $x_{k+1} = x^*$.*

Důkaz Podle věty 186 jsou směrové vektory generované \bar{m} -krokovou metodou s proměnnou metrikou s omezenou pamětí rovnoběžné s vektory generovanými metodou sdružených gradientů. Podle věty 49 tedy existuje index $k \leq n$ takový, že $g_{k+1} = 0$ a $x_{k+1} = x^*$ (při přesném výběru délky kroku nezáleží na normě směrového vektoru). \square

Poznámka 295. Věta 186 a důsledek 23 neplatí pro všechny metody s proměnnou metrikou s omezenou pamětí. Dá se ukázat, že metoda DFP s omezenou pamětí vlastnost kvadratického ukončení nemá. Potíž je v tom, že se k aktualizaci matice H_j^i nepoužívá vektor $s_j = -\alpha_j H_j^i g_j$, nýbrž vektor $s_j = -\alpha_j H_j^j g_j$ získaný pomocí jiné matice. Z tohoto důvodu nejsou všechny metody s proměnnou metrikou s omezenou pamětí a s přesným výběrem délky kroku ekvivalentní (neplatí analogie věty 84).

Jednu z dalších výhod metody BFGS s omezenou pamětí ukazuje tato věta [129].

Věta 187. *Nechť jsou splněny předpoklady věty 186. Pak pro $1 \leq i \leq n$ a $i - m \leq j \leq i - 1$ platí*

$$H_i^i y_j = \omega_j^{i-1} \frac{\rho_j^i}{\gamma_j^i} s_j, \quad \text{kde } \omega_j^{k-1} = \left(\prod_{l=j}^{k-1} \gamma_l^i \right)$$

(je splněno m kvazinevtonovských podmínek).

Důkaz Poznamenejme, že výraz ω_j^{k-1} by měl obsahovat ještě index i , ale to v tomto důkazu pomíneme. Důkaz provedeme indukcí. Předpokládejme, že pro nějaký index $i - m \leq k \leq i - 1$ platí

$$H_k^i y_j = \omega_j^{k-1} \frac{\rho_j^i}{\gamma_j^i} s_j, \quad i - m \leq j \leq k - 1 \quad (799)$$

(platí to pro $k = i - m$, neboť v tomto případě neexistuje index j splňující nerovnost $i - m \leq j \leq k - 1$). Podle věty 186 jsou směrové vektory d_i , $1 \leq i \leq n$, G -ortogonální, takže pro $i - m \leq j \leq k - 1$ lze psát

$$s_k^T y_j = 0, \quad y_k^T s_j = 0. \quad (800)$$

Použijeme-li (792), (799) a (800), dostaneme

$$\begin{aligned} H_{k+1}^i y_j &= \gamma_k^i \left(H_k^i y_j + \left(\frac{a_k^i}{b_k} + \frac{\rho_k^i}{\gamma_k^i} \right) \frac{1}{b_k} s_k s_k^T y_j - \frac{1}{b_k} (H_k^i y_k s_k^T y_j + s_k y_k^T H_k^i y_j) \right) \\ &= \gamma_k^i \omega_j^{k-1} \frac{\rho_j^i}{\gamma_j^i} \left(s_j + \frac{1}{b_k} y_k^T s_j s_k \right) = \omega_j^k \frac{\rho_j^i}{\gamma_j^i} s_j \end{aligned}$$

pro $i - m \leq j \leq k - 1$ a jelikož podle definice 59 platí $H_{k+1}^i y_k = \rho_k s_k = \omega_k^k (\rho_k^i / \gamma_k^i) s_k$, můžeme psát $H_{k+1}^i y_j = \omega_j^k (\rho_j^i / \gamma_j^i) s_k$ pro $i - m \leq j \leq k$. Platí tedy (799) pro index o jedničku vyšší. \square

Poznámka 296. Numerické testy ukazují, že je výhodné použít pouze počáteční škálování a to zahrnout do výběru matice H_{i-m}^i (obvykle pokládáme $H_{i-m}^i = (y_{i-1}^T s_{i-1} / y_{i-1}^T y_{i-1}) I$, $i \in N$). Proto budeme předpokládat, že $\gamma_j^i = \gamma_j = 1$, $i - m \leq j \leq i - 1$. Dále budeme předpokládat, že $\rho_j^i = \rho_j$ a $\eta_j^i = \eta_j$, $i - m \leq j \leq i - 1$. To je vcelku logické, neboť korekční parametr ρ_j^i se odvozuje z vlastností minimalizované funkce v okolí bodu x_j , takže index i je irelevantní, a parametr η_j^i se určuje pomocí parametru ρ_j^i .

Nyní dokážeme globální konvergenci metod s proměnnou metrikou s omezenou pamětí. Tak jako v oddílu 4.5 budeme předpokládat, že funkce $F : R^n \rightarrow R$ vyhovuje předpokladům F1, F4, F5. Pak (podobně jako v důkazu lemmatu 47) dostaneme

$$\underline{G} \leq \frac{y^T y}{y^T s} = \frac{\|y\|^2}{b} \leq \overline{G}, \quad \frac{1}{\overline{G}} \leq \frac{s^T s}{y^T s} = \frac{\|s\|^2}{b} \leq \frac{1}{\underline{G}}, \quad (801)$$

Lemma 74. *Nechť funkce F splňuje předpoklady F1, F4, F5. Nechť pro $i \in N$ platí*

$$H_{i-m}^i = \frac{y_{i-1}^T s_{i-1}}{y_{i-1}^T y_{i-1}} I \iff B_{i-m}^i = \frac{y_{i-1}^T y_{i-1}}{y_{i-1}^T s_{i-1}} I. \quad (802)$$

Pak existují konstanty $0 < K_0 < 1 < C_0$ takové, že pro $i \in N$ platí $\text{Tr } H_{i-m}^i \leq C_0$, $\text{Tr } B_{i-m}^i \leq C_0$ a $\det H_{i-m}^i \geq K_0$, $\det B_{i-m}^i \geq K_0$.

Důkaz Použijeme-li nerovnosti (801) spolu s definicí matic H_{i-m}^i, B_{i-m}^i a označíme-li $C_0 = n \max(\bar{G}, 1/\underline{G})$, $K_0 = \min(\underline{G}^n, 1/\bar{G}^n)$, dostaneme

$$\begin{aligned} \text{Tr } H_{i-m}^i &= \frac{y_{i-1}^T s_{i-1}}{y_{i-1}^T y_{i-1}} \text{Tr } I \leq \frac{n}{\underline{G}} \leq C_0, & \det H_{i-m}^i &= \left(\frac{y_{i-1}^T s_{i-1}}{y_{i-1}^T y_{i-1}} \right)^n \det I \geq \frac{1}{\bar{G}^n} = K_0. \\ \text{Tr } B_{i-m}^i &= \frac{y_{i-1}^T y_{i-1}}{y_{i-1}^T s_{i-1}} \text{Tr } I \leq n\bar{G} \leq C_0, & \det B_{i-m}^i &= \left(\frac{y_{i-1}^T y_{i-1}}{y_{i-1}^T s_{i-1}} \right)^n \det I \geq \underline{G}^n = K_0. \end{aligned}$$

□

Lemma 75. *Nechť H_j^i, B_j^i , $i - m \leq j \leq i$, jsou posloupnosti symetrických pozitivně definitních matic a necht existují kladné konstanty C_0, C_1, C_2, K_0, K_1 takové, že pro $i - m \leq j \leq i - 1$ platí*

- (a) $\text{Tr } H_{i-m}^i \leq C_0$ a $\text{Tr } H_{j+1}^i \leq C_1 + C_2 \text{Tr } H_j^i$,
- (b) $\text{Tr } B_{i-m}^i \leq C_0$ a $\text{Tr } B_{j+1}^i \leq C_1 + C_2 \text{Tr } B_j^i$,
- (c) $\det H_{i-m}^i \geq K_0$ a $\det H_{j+1}^i \geq K_1 \det H_j^i$,
- (d) $\det B_{i-m}^i \geq K_0$ a $\det B_{j+1}^i \geq K_1 \det B_j^i$.

Pak existují kladné konstanty C a K takové, že pro $i - m \leq j \leq i - 1$ platí

- (a) $\text{Tr } H_{j+1}^i \leq C$,
- (b) $\text{Tr } B_{j+1}^i \leq C$,
- (c) $\det H_{j+1}^i \geq K$,
- (d) $\det B_{j+1}^i \geq K$.

Důkaz (a) Položíme-li $C_3 = \max(C_0 + 1, C_1 + 1, C_2)$, můžeme pro $i - m \leq j \leq i - 1$ psát

$$\text{Tr } H_{i-m}^i + 1 \leq C_3, \quad \text{Tr } H_{j+1}^i + 1 \leq C_3(\text{Tr } H_j^i + 1) \quad \Rightarrow \quad \text{Tr } H_{j+1}^i + 1 \leq C_3^{\bar{m}+1} \triangleq C + 1.$$

(b) Stačí použít B_j^i místo H_j^i .

(c) Položíme-li $K_2 = \min(K_0, K_1, 1)$, můžeme pro $i - m \leq j \leq i - 1$ psát

$$\det H_{i-m}^i \geq K_2, \quad \det H_{j+1}^i \geq K_2 \det H_j^i \quad \Rightarrow \quad \det H_{j+1}^i \geq K_2^{\bar{m}+1} \triangleq K.$$

(d) Stačí použít B_j^i místo H_j^i . □

Lemma 76. *Nechť $H_i^i, B_i^i = (H_i^i)^{-1}$, $i \in N$, jsou symetrické pozitivně definitní matice a necht existují konstanty $0 < K < 1 < C$ takové, že pro $i \in N$ platí*

- (a) $\text{Tr } H_i^i \leq C$ a $\text{Tr } B_i^i \leq C$,
- (b) $\text{Tr } H_i^i \leq C$ a $\det H_i^i \geq K$,
- (c) $\text{Tr } B_i^i \leq C$ a $\det B_i^i \geq K$,
- (c) $\det B_i^i \geq K$ a $\det H_i^i \geq K$.

Pak existuje konstanta $\bar{\kappa}$ taková, že $\kappa(H_i^i) = \|H_i^i\| \|(H_i^i)^{-1}\| \leq \bar{\kappa}$ (a $\kappa(B_i^i) = \kappa(H_i^i) \leq \bar{\kappa}$), $i \in N$, takže metoda spádových směrů (definice 19), která používá směrové vektory $d_i = -H_i^i g_i$, $i \in N$, je globálně konvergentní (platí $\|g_i\| \rightarrow 0$ pro $i \rightarrow \infty$).

Důkaz (a) Platí

$$\kappa(H_i^i) = \|H_i^i\| \|B_i^i\| = \text{Tr } H_i^i \text{Tr } B_i^i \leq C^2 \triangleq \bar{\kappa}.$$

(b) Platí

$$\kappa(H_i^i) = \|H_i^i\| \|(H_i^i)^{-1}\| = \frac{\bar{\lambda}(H_i^i)}{\underline{\lambda}(H_i^i)} \leq \left(\frac{\bar{\lambda}(H_i^i)}{\underline{\lambda}(H_i^i)} \right)^n \leq \frac{(\text{Tr } H_i^i)^n}{\det H_i^i} \leq \frac{C^n}{K} \triangleq \bar{\kappa}.$$

(c) Platí

$$\kappa(H_i^i) = \kappa(B_i^i) = \|B_i^i\| \|(B_i^i)^{-1}\| = \frac{\overline{\lambda}(B_i^i)}{\underline{\lambda}(B_i^i)} \leq \left(\frac{\overline{\lambda}(B_i^i)}{\underline{\lambda}(B_i^i)} \right)^n \leq \frac{(\text{Tr } B_i^i)^n}{\det B_i^i} \leq \frac{C^n}{K} \triangleq \overline{\kappa}.$$

(d) Platí

$$\kappa(H_i^i) = \|(H_i^i)^{-1}\| \|(B_i^i)^{-1}\| = \frac{1}{\underline{\lambda}(H_i^i)\underline{\lambda}(B_i^i)} \leq \left(\frac{1}{\underline{\lambda}(H_i^i)\underline{\lambda}(B_i^i)} \right)^n \leq \frac{1}{\det H_i^i \det B_i^i} \leq \frac{1}{K^2} \triangleq \overline{\kappa}.$$

Zbytek tvrzení plyne z poznámky 31. □

Věta 188. Uvažujme \bar{m} -krokovou metodu s proměnnou metrikou s omezenou pamětí (definice 59) s výběrem délky kroku splňujícím slabou Wolfeho podmínku takovou, že pro $i \in N$ platí (802) a $\gamma_j = 1$, $\underline{\rho} \leq \rho_j \leq \overline{\rho}$, $0 \leq \eta_j \leq \overline{\eta}$, $i - m \leq j \leq i - 1$ (poznámka 296), kde $\overline{\eta} \geq 1$. Nechť funkce $F : \mathcal{D} \rightarrow \mathbb{R}$ splňuje předpoklady F1, F4, F5. Pak směrové vektory $d_i = -H_i^i g_i$ jsou stejnoměrně spádové a platí $\lim_{i \rightarrow \infty} \|g_i\| = 0$.

Důkaz Využijeme toho, že pro $i - m \leq j \leq i - 1$ se provádějí aktualizace (790), které jsou formálně shodné s aktualizacemi vyšetřovanými v oddílu 4.5. Můžeme tedy použít (791) a postupovat stejně jako v důkazu lemmatu 47. Použijeme-li (481), můžeme pro $i - m \leq j \leq i - 1$ psát

$$\text{Tr } B_{j+1}^i \leq \left(1 + \frac{\overline{G}}{\underline{G}} + 2\sqrt{\frac{\overline{G}}{\underline{G}}} \right) \text{Tr } B_j^i + \frac{\overline{G}}{\underline{\rho}} \triangleq C_1 + C_2 \text{Tr } B_j^i,$$

takže podle lematu 75 (b) platí $\text{Tr } B_j^i \leq C$. Podobně použitím (373) a (482) dostaneme

$$\det B_{j+1}^i \geq \frac{b_j}{\rho_j c_j} \left(1 - \frac{\beta_j}{\beta_j^*} \right) \det B_j^i \geq \frac{1}{\overline{\rho} \overline{\eta}} \frac{b_j}{s_j^T B_j^i s_j} \det B_j^i \geq \frac{b_j}{\overline{\rho} \overline{\eta} C \overline{G}} \det B_j^i \triangleq K_1 \det B_j^i,$$

neboť $s_j^T B_j^i s_j \leq \|B_j^i\| \|s_j\|^2 \leq \text{Tr } B_j^i \|s_j\|^2 \leq C \|s_j\|^2$ a podle (801) platí $b_j / \|s_j\|^2 \leq \overline{G}$. Jsou tedy splněny předpoklady (b) a (d) lematu 75, takže podle lematu 76 (c) jsou směrové vektory $d_i = -H_i^i g_i$ stejnoměrně spádové a platí $\lim_{i \rightarrow \infty} \|g_i\| = 0$. □

Metody s proměnnou metrikou s omezenou pamětí lze realizovat přirozeným způsobem tak, že kromě vektorů s_j , y_j , $i - m \leq j \leq i - 1$ počítáme a ukládáme vektory $H_j^i y_j$, $i - m \leq j \leq i - 1$. To vyžaduje ukládání dalších m vektorů dimenze n a celkem $O(m^2 n)$ aritmetických operací. Pro některé metody s proměnnou metrikou však existují realizace, které nepotřebují ukládat další vektory dimenze n a počet aritmetických operací je pouze $O(mn)$.

Nejprve se budeme zabývat vektorovou reprezentací metody BFGS, studovanou v práci [170]. Tato reprezentace je založená na pseudosoučinnovém tvaru (343), podle kterého pro metodu BFGS s $\gamma = 1$ platí

$$H_{j+1}^i = V_j^T H_j^i V_j + \frac{\rho_j}{b_j} s_j s_j^T, \quad V_j = I - \frac{1}{b_j} y_j s_j^T, \quad (803)$$

kde $y_j = g_{j+1} - g_j$, $s_j = x_{j+1} - x_j$ a $b_j = y_j^T s_i$ pro $i - m \leq j \leq i - 1$.

Věta 189. Nechť H_{j+1}^i je matice získaná v j -tém kroku metody BFGS. Pak platí

$$H_{j+1}^i = \left(\prod_{k=i-m}^j V_k \right)^T H_{i-m}^i \left(\prod_{k=i-m}^j V_k \right) + \sum_{l=i-m}^j \frac{\rho_l}{b_l} \left(\prod_{k=l+1}^j V_k \right)^T s_l s_l^T \left(\prod_{k=l+1}^j V_k \right). \quad (804)$$

Důkaz (Indukcí) Pro $j = i - m$ to bezprostředně plyne z (803). Indukční krok vypadá takto

$$\begin{aligned} H_{j+1}^i &= V_j^T H_j^i V_j + \frac{\rho_j}{b_j} s_j s_j^T = V_j^T \left(\prod_{k=i-m}^{j-1} V_k \right)^T H_{i-m}^i \left(\prod_{k=i-m}^{j-1} V_k \right) V_j + \\ &+ \sum_{l=i-m}^{j-1} \frac{\rho_l}{b_l} V_j^T \left(\prod_{k=l+1}^{j-1} V_k \right)^T s_l s_l^T \left(\prod_{k=l+1}^{j-1} V_k \right) V_j + \frac{\rho_j}{b_j} s_j s_j^T \\ &= \left(\prod_{k=i-m}^j V_k \right)^T H_{i-m}^i \left(\prod_{k=i-m}^j V_k \right) + \sum_{l=i-m}^j \frac{\rho_l}{b_l} \left(\prod_{k=l+1}^j V_k \right)^T s_l s_l^T \left(\prod_{k=l+1}^j V_k \right). \end{aligned}$$

□

Důsledek 24. *Nechť jsou splněny předpoklady věty 189. Pak vektor $d_i = -H_i^i g_i$ lze získat pomocí dvou rekurentních vztahů uvedených v práci [164] (Strangovy rekurence). Nejprve se položí $u_i = -g_i$ a zpětnou rekurencí*

$$\sigma_j = \frac{s_j^T u_{j+1}}{b_j}, \quad u_j = u_{j+1} - \sigma_j y_j \quad (805)$$

se počítají čísla σ_j a vektory u_j , $i-1 \geq j \geq i-m$. Potom se položí $v_{i-m} = H_{i-m}^i u_{i-m}$ a přímou rekurencí

$$v_{j+1} = v_j + \left(\rho_j \sigma_j - \frac{y_j^T v_j}{b_j} \right) s_j \quad (806)$$

se počítají vektory v_{j+1} , $i-m \leq j \leq i-1$. Nakonec se položí $d_i = v_i$.

Důkaz Položíme-li $u_i = -g_i$ a

$$u_j = - \left(\prod_{k=j}^{i-1} V_k \right) g_i, \quad i-1 \geq j \geq i-m,$$

vidíme, že platí

$$u_j = V_j u_{j+1} = \left(I - \frac{1}{b_j} y_j s_j^T \right) u_{j+1} = u_{j+1} - \frac{s_j^T u_{j+1}}{b_j} y_j,$$

což je právě rekurence (805). Položíme-li $v_{i-m} = H_{i-m}^i u_{i-m}$ a

$$v_{j+1} = \left(\prod_{k=i-m}^j V_k \right)^T H_{i-m}^i u_{i-m} + \sum_{l=i-m}^j \frac{\rho_l}{b_l} \left(\prod_{k=l+1}^j V_k \right)^T s_l s_l^T u_{l+1}, \quad i-m \leq j \leq i-1,$$

vidíme, že platí

$$v_{j+1} = V_j^T v_j + \frac{\rho_j}{b_j} s_j s_j^T u_{j+1} = \left(I - \frac{1}{b_j} s_j y_j^T \right) v_j + \rho_j \sigma_j^i s_j = v_j + \left(\rho_j \sigma_j - \frac{1}{b_j} y_j^T v_j \right) s_j,$$

což je právě rekurence (806). □

Poznámka 297. Tvrzení věty 189 ukazuje, že matici H_i^i můžeme určit z matice H_{i-m}^i (která je řídká) pomocí vektorů s_j, y_j , $i-m \leq j \leq i-1$. Matici H_i^i nemusíme konstruovat explicitně. Podle důsledku 24 stačí počítat vektor $d_i = -H_i^i g_i$, pomocí rekurentních vztahů (805)–(806). V těchto vztazích je třeba uchovávat čísla σ_j , $i-m \leq j \leq i-1$. Vektory u_j, v_j , $i-m \leq j \leq i-1$ mohou být uloženy na stejném místě jako vektor $d_i = -H_i^i g_i$. Pro $m = \bar{m}$, což je maximální možná hodnota, potřebujeme uchovávat $2\bar{m} + 3$ vektorů ($s_j, y_j, i-\bar{m} \leq j \leq i-1$, a 3 vektory x_i, g_i, d_i pro základní optimalizační metodu) a použijeme zhruba $4mn$ operací násobení a sčítání.

Dosavadní úvahy můžeme shrnout ve formě algoritmu, který lze popsat zhruba takto:

Algoritmus 20. Data $\bar{m} < n$, $\varepsilon > 0$, $\varepsilon_1 = 10^{-4}$, $\varepsilon_2 = 0.9$.

- Krok 1** Zvolíme počáteční odhad $x_1 \in R^n$ a vypočteme hodnoty $F_1 := F(x_1)$, $g_1 := g(x_1)$. Položíme $i := 1$.
- Krok 2** Pokud $\|g_i\| \leq \varepsilon$, ukončíme výpočet. V opačném případě položíme $m := \min(\bar{m}, i - 1)$ a určíme směrový vektor d_i . Pokud $m = 0$, položíme $d_i := -g_i$, v opačném případě vypočteme d_i pomocí rekurentních vztahů (805)–(806).
- Krok 3** Určíme délku kroku α_i použitím algoritmu 1, položíme $x_{i+1} := x_i + \alpha_i d_i$ a vypočteme hodnoty $F_{i+1} := F(x_{i+1})$, $g_{i+1} := g(x_{i+1})$. Položíme $s_i := x_{i+1} - x_i$, $y_i := g_{i+1} - g_i$ a zvolíme hodnotu parametru ρ_i (obvykle $\rho_i = 1$).
- Krok 4** Uložíme vektory s_i , y_i a čísla b_i , ρ_i do pracovního pole. Pokud $m = \bar{m}$, odstraníme vektory s_{i-m} , y_{i-m} a čísla b_{i-m} , ρ_{i-m} z pracovního pole. Zvětšíme i o 1 a přejdeme na krok 2.

Postup, který jsme právě popsali a který tvoří základ algoritmu 20, můžeme použít pouze pro metodu BFGS. Pro ostatní metody z Broydenovy třídy vyvstanou tři problémy.

- (1) Strangovy rekurence lze použít pouze pro metodu BFGS, kdy mají příslušné aktualizace tvar (803), takže je můžeme realizovat pomocí rekurentních vztahů vyžadujících zhruba $4mn$ aritmetických operací.
- (2) Obecné aktualizace z Broydenovy třídy používají vektory $H_j^i y_j$, $i - m \leq j \leq i - 1$, které nejsou k dispozici (bylo by je třeba počítat rekurentně podobným způsobem, jakým se počítá směrový vektor $d_i = -H_i^i g_i$).
- (3) I kdybychom vektory $H_j^i y_j$, $i - m \leq j \leq i - 1$, nějak nahradili (například vektory $H_j^j y_j$, $i - m \leq j \leq i - 1$, které se používají v předchozích iteračních krocích), je třeba spočítat nový vektor $H_i^i y_i$, což vyžaduje dalších zhruba $4mn$ aritmetických operací.

Probereme nyní některé možnosti, jak lze tyto potíže obejít. Budeme přitom používat výsledky uvedené v práci [220].

Teoreticky bychom mohli místo (803) použít obecný pseudosoučinnový tvar (343). Metody získané tímto způsobem nejsou příliš vhodné, neboť je třeba ukládat m vektorů navíc. Proto je účelné vyjádřit Broydenovu třídu (336) ve tvaru formálně shodném s metodou BFGS, neboli nalézt vektor $\hat{s} = s + \lambda Hy$ tak, aby platilo

$$\frac{1}{\gamma} H_+ = H + \hat{U} \hat{M} \hat{U}^T = H + [\hat{s}, Hy] \begin{bmatrix} \hat{m}_1 & \hat{m}_2 \\ \hat{m}_2 & 0 \end{bmatrix} [\hat{s}, Hy]^T. \quad (807)$$

Lemma 77. *Nechť $UMU^T = \hat{U} \hat{M} \hat{U}^T$, kde $U = [s, Hy]$ a $\hat{U} = [s + \lambda Hy, Hy]$. Pak platí $\det M = \det \hat{M}$.*

Důkaz Zřejmé

$$\begin{aligned} \det(\hat{U}^T \hat{U}) &= (s + \lambda Hy)^T (s + \lambda Hy) (Hy)^T Hy - ((s + \lambda Hy)^T Hy)^2 \\ &= (s^T s + 2\lambda s^T Hy + \lambda^2 (Hy)^T Hy) (Hy)^T Hy - (s^T Hy + \lambda (Hy)^T Hy)^2 \\ &= s^T s (Hy)^T Hy - (s^T Hy)^2 = \det(U^T U). \end{aligned}$$

Podle důsledku 9 má matice $\hat{U} \hat{M} \hat{U}^T$ stejná nenulová vlastní čísla jako matice $\hat{U}^T \hat{U} \hat{M}$ a jejich součin je roven číslu $\det(\hat{U}^T \hat{U}) \det \hat{M}$. Toto číslo se musí rovnat číslu $\det(U^T U) \det M$ a jelikož $\det(\hat{U}^T \hat{U}) = \det(U^T U)$, platí $\det \hat{M} = \det M$. \square

Věta 190. *Aktualizaci z Broydenovy třídy (336), pro kterou platí $\mu \geq 0$, můžeme vyjádřit ve tvaru*

$$\frac{1}{\gamma} H_+ = H + \frac{1}{\hat{b}} \left(\frac{a}{\hat{b}} + \frac{\hat{\rho}}{\gamma} \right) \hat{s} \hat{s}^T - \frac{1}{\hat{b}} (Hy \hat{s}^T + \hat{s} (Hy)^T), \quad (808)$$

kde

$$\hat{s} = s + \lambda Hy, \quad \lambda = \frac{\mu_2 + \sqrt{\mu}}{\mu_1}, \quad \frac{1}{\hat{b}} = \sqrt{\mu}, \quad \frac{\hat{\rho}}{\hat{b}} = \eta \frac{\rho}{b}, \quad (809)$$

přičemž μ_1, μ_2 jsou prvky matice M definované vztahy (335) a $\mu = -\det M$ je výraz určený vztahem (341).

Důkaz Předpokládejme, že nová aktualizace má tvar (807), takže $\hat{m}_3 = 0$. Pak použitím lemmatu 77 dostaneme $\hat{m}_2^2 = -\det \hat{M} = -\det M = \mu$, kde μ je výraz určený vztahem (341). Protože je vhodné, aby platilo $\hat{b} = -1/\hat{m}_2 > 0$, volíme znaménko tak, že $\hat{m}_2 = -\sqrt{\mu}$. Nechť $UMU^T = \hat{U}\hat{M}\hat{U}^T$, kde

$$\begin{aligned} UMU^T &= \mu_1 ss^T + \mu_2(s(Hy)^T + Hys^T) + \mu_3 Hy(Hy)^T, \\ \hat{U}\hat{M}\hat{U}^T &= \hat{m}_1(s + \lambda Hy)(s + \lambda Hy)^T + \hat{m}_2((s + \lambda Hy)(Hy)^T + Hy(s + \lambda Hy)^T). \end{aligned}$$

Porovnáme-li koeficienty u ss^T a $s(Hy)^T + Hys^T$, dostaneme $\hat{m}_1 = \mu_1$ a $\hat{m}_2 + \lambda\hat{m}_1 = \mu_2$ což spolu s $\hat{m}_2 = -\sqrt{\mu}$, dává

$$\lambda = \frac{\mu_2 - \hat{m}_2}{\hat{m}_1} = \frac{\mu_2 + \sqrt{\mu}}{\mu_1}.$$

Použijeme-li (335) a (808), můžeme psát

$$\mu_1 = \hat{m}_1 = \frac{1}{\hat{b}} \left(\frac{a}{\hat{b}} + \frac{\hat{\rho}}{\gamma} \right) = a\mu + \frac{\hat{\rho}}{\gamma\hat{b}} = \frac{1}{b} \left(\eta \frac{a}{b} + (1 - \eta) \frac{\rho}{\gamma} \right) + \frac{\hat{\rho}}{\gamma\hat{b}} = \mu_1 - \eta \frac{\rho}{\gamma b} + \frac{\hat{\rho}}{\gamma\hat{b}},$$

což implikuje rovnost $\hat{\rho}/\hat{b} = \eta\rho/b$. □

Pokud $\gamma = 1$, můžeme vzorec (808) zapsat ve tvaru

$$H_+ = \hat{V}^T H \hat{V} + \frac{\hat{\rho}}{\hat{b}} \hat{s} \hat{s}^T = \hat{V}^T H \hat{V} + \eta \frac{\rho}{b} \hat{s} \hat{s}^T, \quad \hat{V} = I - \frac{1}{\hat{b}} y \hat{s}^T, \quad (810)$$

kde $\hat{s} = s + \lambda Hy$, $\lambda = (\mu_2 + \sqrt{\mu})/\mu_1$ a $1/\hat{b} = \sqrt{\mu}$. Pokud $\mu = 0$ (metoda hodnoty 1), platí $1/\hat{b} = 0$, takže $\hat{V} = I$ a $H_+ = H + \eta(\rho/b)\hat{s}\hat{s}^T$. Pseudosoučinnový vzorec (810) je vhodný pro implementaci obecných metod s proměnnou metrikou s omezenou pamětí. Má však jednu nevýhodu, neplatí $\hat{b} = y^T \hat{s}$, takže matice \hat{V} není maticí projekce (neplatí $\hat{V}^2 = \hat{V}$). Abychom získali pseudosoučinnový vzorec, kde matice \hat{V} je maticí projekce, použijeme další transformaci $\hat{y} = y + \omega B \hat{s}$, kde $B = H^{-1}$.

Věta 191. Aktualizaci z Broydenovy třídy (336), pro kterou platí $\mu \geq 0$, můžeme vyjádřit ve tvaru

$$\frac{1}{\gamma} H_+ = H + \frac{1}{\hat{b}} \left(\frac{\hat{a}}{\hat{b}} + \frac{\hat{\rho}}{\gamma} \right) \hat{s} \hat{s}^T - \frac{1}{\hat{b}} (H \hat{y} \hat{s}^T + \hat{s} (H \hat{y})^T), \quad (811)$$

kde

$$\hat{s} = s + \lambda Hy, \quad \lambda = \frac{\mu_2 + \sqrt{\mu}}{\mu_1}, \quad \hat{y} = y + \omega B \hat{s}, \quad \hat{a} = \hat{y}^T H \hat{y}, \quad \frac{1}{\hat{b}} = \sqrt{\mu}, \quad \frac{\hat{\rho}}{\hat{b}} = \eta \frac{\rho}{b} + \gamma \mu (a - \hat{a} + 2\omega \hat{b}), \quad (812)$$

přičemž μ_1, μ_2 jsou prvky matice M definované vztahy (335) a $\mu = -\det M$ je výraz určený vztahem (341). Rovnost $\hat{y}^T \hat{s} = \hat{b} = 1/\sqrt{\mu}$ je splněna právě tehdy, když

$$\omega = \frac{1/\sqrt{\mu} - y^T \hat{s}}{\hat{c}}, \quad \frac{\hat{\rho}}{\hat{b}} = \eta \frac{\rho}{b} + \gamma \mu \omega^2 \hat{c}, \quad (813)$$

kde $y^T \hat{s} = b + \lambda a$ a $\hat{c} = \hat{s}^T B \hat{s} = c + \lambda y^T \hat{s} = c + \lambda b + \lambda^2 a$.

Důkaz Podobně jako v důkazu lematu 77 se dá ukázat, že transformace $\hat{y} = y + \omega B\hat{s}$ nemění hodnotu determinantu matice \hat{M} a zachovává vlastnosti metody BFGS (platí $\hat{m}_2 = 1/\sqrt{\mu}$ a $\hat{m}_3 = 0$). Nechť $UMU^T = \hat{U}\hat{M}\hat{U}^T$, kde

$$\begin{aligned}UMU^T &= \mu_1 ss^T + \mu_2 (s(Hy)^T + Hy s^T) + \mu_3 Hy(Hy)^T, \\ \hat{U}\hat{M}\hat{U}^T &= \hat{m}_1 \hat{s}\hat{s}^T + \hat{m}_2 (\hat{s}(\omega\hat{s} + Hy)^T + (\omega\hat{s} + Hy)\hat{s}).\end{aligned}$$

Porovnáme-li koeficienty u ss^T (ve druhém výrazu je to koeficient u $\hat{s}\hat{s}^T$), dostaneme $\hat{m}_1 + 2\omega\hat{m}_2 = \mu_1$. Podobně jako v důkazu věty 808 platí

$$\hat{m}_1 + 2\omega\hat{m}_2 = \hat{a}\mu + \frac{\hat{\rho}}{\gamma\hat{b}} - \frac{2\omega}{\hat{b}} = \mu_1 = a\mu + \eta\frac{\rho}{\gamma b},$$

což spolu s $\mu = 1/\hat{b}^2$ dává

$$\frac{\hat{\rho}}{\hat{b}} = \eta\frac{\rho}{b} + \gamma\mu(a - \hat{a} + 2\omega\hat{b}). \quad (814)$$

Jelikož $\hat{y}^T \hat{s} = y^T \hat{s} + \omega \hat{s}^T B \hat{s}$, platí $\hat{y}^T \hat{s} = \hat{b} = 1/\sqrt{\mu}$ právě tehdy, když $\omega = (1/\sqrt{\mu} - y^T \hat{s})/\hat{c}$, kde $\hat{c} = \hat{s}^T B \hat{s}$. Pokud $\hat{b} = \hat{y}^T \hat{s} = y^T \hat{s} + \omega \hat{c}$, můžeme psát

$$a - \hat{a} + 2\omega\hat{b} = a - a - 2\omega y^T \hat{s} - \omega^2 \hat{c} + 2\omega y^T \hat{s} + 2\omega^2 \hat{c} = \omega^2 \hat{c},$$

což spolu s (814) dává druhou rovnost v (813) □

Pokud $\gamma = 1$ a parametr ω se určuje podle (813), můžeme vzorec (811) zapsat ve tvaru

$$H_+ = \hat{V}^T H \hat{V} + \frac{\hat{\rho}}{\hat{b}} \hat{s}\hat{s}^T = \hat{V}^T H \hat{V} + \left(\frac{\rho}{b} + \mu\omega^2 \hat{c}\right) \hat{s}\hat{s}^T, \quad \hat{V} = I - \frac{1}{\hat{b}} \hat{y}\hat{s}^T, \quad (815)$$

kde $\hat{s} = s + \lambda Hy$, $\hat{y} = y + \omega B\hat{s}$, $\lambda = (\mu_2 + \sqrt{\mu})/\mu_1$, $\omega = (1/\sqrt{\mu} - y^T \hat{s})/\hat{c}$, $\hat{b} = \hat{y}^T \hat{s}$ a $\hat{c} = \hat{s}^T B \hat{s}$. Poznamenejme, že pokud $\omega = 0$, platí $a - \hat{a} = 0$, takže vzorec (811) přejde na (808) (na (810) pokud $\gamma = 1$).

Výpočetní účinnost metod používajících aktualizace (810) a (815) se prakticky neliší. Proto se v dalším výkladu omezíme na metodu používající aktualizaci (810), která je jednodušší.

Poznámka 298. Pseudosoučinnový vzorec (810) bychom mohli použít k realizaci libovolné rozložitelné metody s proměnnou metrikou s omezenou pamětí z Broydenovy třídy (kdy $\mu \geq 0$) pomocí Strangových rekurencí ve kterých bychom vektory s_j , $i - m \leq j \leq i - 1$, nahradili vektory $\hat{s}_j = s_j + \lambda_j H_j^i y_j$. Jak již bylo poznamenáno, vektory $H_j^i y_j$, $i - m \leq j \leq i - 1$, nelze získat jednoduchým výpočtem, takže místo nich používáme vektory $H_j^j y_j$, které známe z předchozích iteračních kroků. Touto úpravou však přijdeme o některé výhodné teoretické vlastnosti (není splněna kvazinevtonovská podmínka a neplatí věta 186 ani její důsledek 23). Globální konvergence však zůstane zachována, vyhovuje-li výběr parametrů η_i , $i \in N$, těmto předpokladům:

- (1) Jsou splněny nerovnosti $\|\hat{s}_i\| \leq \bar{C}\|s_i\|$, kde $\bar{C} \geq 1$ je vhodně zvolená (velká) konstanta, která nezávisí na indexu i .
- (2) Platí $\underline{\eta} \leq \eta_i \leq \bar{\eta}$ a $0 < (\mu_i/\eta_i)b_i^2 \leq \bar{\eta}$, kde $0 < \underline{\eta} < 1 < \bar{\eta}$.

Platnost prvního předpokladu lze zajistit tak, že položíme $\eta_i = 1$ (metoda BFGS), není-li pro zvolenou hodnotu parametru η_i splněna požadovaná nerovnost (pak $\|\hat{s}_i\| = \|s_i\|$). Platnost druhého předpokladu lze zajistit použitím následujícího lematu

Lemma 78. *Nechť $0 < \underline{\eta} < 1 < \bar{\eta}$ a*

$$\begin{aligned}\underline{\eta}_i &= \max\left(\underline{\eta}, \frac{\rho_i b_i}{\rho_i b_i + (\bar{\eta} - 1)a_i}\right), \\ \bar{\eta}_i &= \bar{\eta}, & \rho_i b_i \leq a_i, \\ \bar{\eta}_i &= \min(\bar{\eta}, \eta_i^{R1}), & \rho_i b_i > a_i.\end{aligned}$$

Pak jestliže $\underline{\eta}_i \leq \eta_i < \bar{\eta}_i$, platí $\underline{\eta} \leq \eta_i \leq \bar{\eta}$ a $0 < (\mu_i/\eta_i)b_i^2 \leq \bar{\eta}$.

Důkaz Použijeme-li (341), dostaneme

$$\frac{\mu_i b_i^2}{\eta_i} = \frac{a_i - \rho_i b_i}{a_i} + \frac{\rho_i b_i}{a_i} \frac{1}{\eta_i}. \quad (816)$$

Podle poznámky 146 platí $(\mu_i/\eta_i)b_i^2 > 0$, pokud $\rho_i b_i \leq a_i$, nebo pokud $\rho_i b_i > a_i$ a $\vartheta_1 < \eta_i^{R1}$. Z vyjádření (816) plyne, že nerovnost $(\mu_i/\eta_i)b_i^2 \leq \bar{\eta}$ je splněna, pokud

$$\frac{a_i - \rho_i b_i}{a_i} + \frac{\rho_i b_i}{a_i} \frac{1}{\eta_i} \leq \bar{\eta},$$

neboli

$$\eta_i \geq \frac{\rho_i b_i}{\rho_i b_i + (\bar{\eta} - 1)a_i}.$$

□

K důkazu globální konvergence metod, založených na zobecněných pseudosoučinnových vzorcích (810) a (812) nelze použít postup uvedený v důkazu věty 188 (neplatí $H_j^j y_j = H_j^i y_j$, $i - m \leq j \leq i - 1$). Lze však použít následující vlastnost zobecněných pseudosoučinnových vztahů.

Lemma 79. *Nechť H je pozitivně definitní matice, $u \in R^n$, $v \in R^n$, $a \vartheta > 0$. Pak matice*

$$H_+ = \tau^2 \vartheta u u^T + (I - \tau u v^T) H (I - \tau v u^T) \quad (817)$$

je pozitivně definitní a platí

$$\text{Tr}(H_+) \leq \tau^2 \vartheta \|u\|^2 + \text{Tr}(H)(1 + |\tau| \|u\| \|v\|)^2, \quad (818)$$

$$\text{Tr}(H_+^{-1}) \leq \text{Tr}(H^{-1}) + \frac{1}{\vartheta} \|v\|^2. \quad (819)$$

Důkaz (a) Z vyjádření (817) plyne, že matice H_+ je pozitivně definitní, pokud $\vartheta > 0$, neboť pak pro $\tau^2 > 0$ a $w^T u \neq 0$ platí $w^T H_+ w \geq \tau^2 \vartheta (w^T u)^2 > 0$, a pro $\tau^2 = 0$ nebo $w^T u = 0$ platí $w^T H_+ w = w^T H w > 0$ (pokud $\|w\| \neq 0$), neboť matice H je pozitivně definitní.

(b) Vztah (817) můžeme zapsat ve tvaru

$$H_+ = H + \tau^2 (\vartheta + v^T H v) u u^T - \tau (H v u^T + u v^T H). \quad (820)$$

Použijeme-li (820), dostaneme

$$\begin{aligned}\text{Tr}(H_+) &= \text{Tr}(H) + \tau^2 (\vartheta + v^T H v) u^T u - 2\tau u^T H v \\ &\leq \text{Tr}(H) + \tau^2 (\vartheta + \text{Tr}(H) \|v\|^2) \|u\|^2 + 2|\tau| \sqrt{u^T H u v^T H v} \\ &\leq \text{Tr}(H) + \tau^2 (\vartheta + \text{Tr}(H) \|v\|^2) \|u\|^2 + 2|\tau| \text{Tr}(H) \|u\| \|v\| \\ &\leq \tau^2 \vartheta \|u\|^2 + \text{Tr}(H)(1 + |\tau| \|u\| \|v\|)^2.\end{aligned}$$

(c) Ukážeme, že pro dva vektory $\bar{u} \in R^n$, $\bar{v} \in R^n$ platí

$$(I + (\bar{u} - \bar{v})(\bar{u} - \bar{v})^T - \bar{v}\bar{v}^T)^{-1} = I + \frac{\bar{v}\bar{v}^T}{1 - \|\bar{v}\|^2} - \frac{(\bar{u} - \theta\bar{v})(\bar{u} - \theta\bar{v})^T}{\|\bar{u}\|^2 + \theta^2(1 - \|\bar{v}\|^2)}, \quad \theta = \frac{1 - \bar{u}^T\bar{v}}{1 - \|\bar{v}\|^2} \quad (821)$$

(pokud jsou oba jmenovatele nenulové). Označme $W = I - \bar{v}\bar{v}^T$ a $w = \bar{u} - \bar{v}$. Pak podle lemmatu 30 (e) platí

$$W^{-1} = I + \frac{\bar{v}\bar{v}^T}{1 - \|\bar{v}\|^2}, \quad (W + ww^T)^{-1} = W^{-1} - \frac{W^{-1}ww^TW^{-1}}{1 + w^TW^{-1}w}. \quad (822)$$

První rovnost v (822) odpovídá prvnímu členu v (821). Druhou rovnost dále upravíme. Zřejmě

$$W^{-1}w = w + \frac{\bar{v}^T w}{1 - \|\bar{v}\|^2} \bar{v} = \bar{u} - \left(1 - \frac{(\bar{u} - \bar{v})^T \bar{v}}{1 - \|\bar{v}\|^2}\right) \bar{v} = \bar{u} - \frac{1 - \bar{u}^T \bar{v}}{1 - \|\bar{v}\|^2} \bar{v} = \bar{u} - \theta \bar{v},$$

což dává

$$\begin{aligned} 1 + w^TW^{-1}w &= 1 + w^T\bar{u} - \theta w^T\bar{v} = 1 + \|\bar{u}\|^2 - \bar{u}^T\bar{v} - \theta(\bar{u} - \bar{v})^T\bar{v} \\ &= \|\bar{u}\|^2 + \theta(1 - \|\bar{v}\|^2 - \bar{u}^T\bar{v} + \|\bar{v}\|^2) = \|\bar{u}\|^2 + \theta(1 - \bar{u}^T\bar{v}) = \|\bar{u}\|^2 + \theta^2(1 - \|\bar{v}\|^2). \end{aligned}$$

Dosadíme-li oba tyto vztahy do druhé rovnosti v (822), dostaneme druhý člen v (821).

(d) Pro $\tau = 0$ je nerovnost (819) triviální. Necht $\tau \neq 0$ a $\omega = \tau(\vartheta + v^THv)$ (takže $\tau\omega > 0$). Pak vzorec (817) můžeme zapsat ve tvaru

$$\begin{aligned} H_+ &= H + \frac{\tau}{\omega} ((\omega u - Hv)(\omega u - Hv)^T - Hvv^TH) \\ &= H^{1/2} (I + (\bar{u} - \bar{v})(\bar{u} - \bar{v})^T - \bar{v}\bar{v}^T) H^{1/2}, \end{aligned} \quad (823)$$

kde $\bar{u} = \sqrt{\tau\omega}H^{-1/2}u$ a $\bar{v} = \sqrt{\tau/\omega}H^{1/2}v$. Protože

$$1 - \|\bar{v}\|^2 = 1 - \frac{\tau}{\omega}v^THv = 1 - \frac{\tau}{\omega} \left(\frac{\omega}{\tau} - \vartheta\right) = \frac{\tau}{\omega}\vartheta > 0, \quad (824)$$

můžeme podle (821), (823), (824) psát

$$\text{Tr}(H_+^{-1}) = \text{Tr}(H^{-1}) + \frac{\bar{v}^TH^{-1}\bar{v}}{1 - \|\bar{v}\|^2} - \frac{(\bar{u} - \theta\bar{v})^TH^{-1}(\bar{u} - \theta\bar{v})}{\|\bar{u}\|^2 + \theta^2(1 - \|\bar{v}\|^2)} \leq \text{Tr}(H^{-1}) + \frac{\bar{v}^TH^{-1}\bar{v}}{1 - \|\bar{v}\|^2} = \text{Tr}(H^{-1}) + \frac{v^Tv}{\vartheta}.$$

□

Věta 192. Uvažujme metodu s proměnnou metrikou s omezenou pamětí s aktualizací (810) a s výběrem délky kroku splňujícím slabou Wolfovu podmínku, která vyhovuje předpokladům uvedeným v poznámce 298. Necht funkce F splňuje předpoklady $F1$, $F4$, $F5$. Pak směrové vektory $d_i = -H_i^i g_i$ jsou stejnoměrně spádové a platí $\lim_{i \rightarrow \infty} \|g_i\| = 0$.

Důkaz (a) Je zřejmé, že vztah (810) má tvar (817), kde $u = \hat{s}$, $v = y$, $\tau = 1/\hat{b} = \sqrt{\mu}$, $\tau^2\vartheta = \hat{\rho}/\hat{b} = \eta\rho/b$ a $1/\vartheta = \mu b/(\eta\rho)$. Jelikož podle lemmatu 78 pro $i - n \leq j \leq i - 1$ platí

$$\tau_j = \sqrt{\mu_j} = \sqrt{\frac{\mu_j b_j^2}{\eta_j} \frac{\sqrt{\eta_j}}{b_j}} \leq \frac{\bar{\eta}}{b_j},$$

můžeme podle lemmatu 79 psát

$$\begin{aligned} \text{Tr } H_{j+1}^i &\leq \eta_j \rho_j \frac{\|\hat{s}_j\|^2}{b_j} + \text{Tr } H_j^i \left(1 + \bar{\eta} \frac{\|\bar{s}_j\| \|y_j\|}{b_j}\right)^2 \leq \bar{\eta} \bar{\rho} \bar{C}^2 \frac{\|s_j\|^2}{b_j} + \text{Tr } H_j^i \left(1 + \bar{\eta} \bar{C} \frac{\|s_j\| \|y_j\|}{b_j}\right)^2 \\ &\leq \frac{\bar{\eta} \bar{\rho} \bar{C}^2}{\underline{G}} + \text{Tr } H_j^i \left(1 + \bar{\eta} \bar{C} \sqrt{\frac{\bar{G}}{\underline{G}}}\right)^2, \\ \text{Tr } B_{j+1}^i &\leq \text{Tr } B_j^i + \frac{\mu_j b_j^2}{\eta_j \rho_j} \frac{\|y_j\|^2}{b_j} \leq \text{Tr } B_j^i + \frac{\bar{\eta}}{\underline{\rho}}. \end{aligned}$$

Položíme-li

$$C_1 = \max\left(\frac{\bar{\eta}\bar{\rho}\bar{C}^2}{\underline{G}}, \frac{\bar{\eta}\bar{G}}{\underline{\rho}}\right), \quad C_2 = \left(1 + \bar{\eta}\bar{C}\sqrt{\frac{\bar{G}}{\underline{G}}}\right)^2,$$

jsou splněny předpoklady (a) a (b) lemmatu 75, takže je splněn předpoklad (a) lemmatu 76 a uvažovaná metoda je globálně konvergentní. \square

Používáme-li pseudosoučinový tvar (810), je třeba kromě směrových vektorů $d_i = -H_i g_i$, $i \in N$, počítat vektory $H_i y_i$, $i \in N$, což zvyšuje počet aritmetických operací. K odstranění této nevýhody je vhodné počítat směrový vektor podle některého ze vzorců (521) nebo (527) a Strangovy rekurence použít pouze pro výpočet vektoru $H_i y_i$. Problém je v tom, že pro takto získané směrové vektory platí $d_i = -H_i^i g_i$ pouze tehdy, když $d_{i-1} = -H_{i-1}^i g_{i-1}$. To obecně splněno není, neboť matice H_{i-1}^i se liší od matice H_{i-1}^{i-1} , použité pro výpočet směrového vektoru d_{i-1} .

Poznámka 299. Kdybychom použili vzorec (521) v případě, že $s \neq -\alpha Hg$, mohlo by se stát, že by získaný směrový vektor nebyl spádový. Proto je výhodnější použít vzorec

$$d_+ = -\frac{s^T g_+}{b} s - \frac{b + \eta\tau}{b + \tau} V^T p, \quad V = I - \frac{1}{b} y s^T, \quad (825)$$

kde $p = HVg_+$ a $\tau = \max(\alpha p^T y, b)$, který je modifikací vzorce (527) a který zaručuje, že $g_+^T d_+ < 0$ (poznámka 186). Vektor $p = HVg_+$ můžeme (tak jako v důkazu věty 117) použít k výpočtu vektoru Hy . Položíme

$$Hy = \frac{b}{c}(s + \alpha p), \quad a = y^T Hy = \frac{b}{c}(b + \alpha y^T p), \quad b = s^T y, \quad c = -\alpha s^T g. \quad (826)$$

Poznámka 300. K výpočtu vektoru $p_i = H_i V_i g_{i+1}$ lze použít modifikované Strangovy rekurence (odvozené z aktualizace (810)), kde vystupují veličiny se stříškou. Nejprve položíme

$$u_i = V_i g_{i+1} = g_{i+1} - \frac{s_{i-1}^T g_{i+1}}{y_{i-1}^T s_{i-1}} y_{i-1}$$

a zpětnou rekurencí

$$\sigma_j = \frac{\hat{s}_j^T u_{j+1}}{\hat{b}_j}, \quad u_j = u_{j+1} - \sigma_j^i y_j \quad (827)$$

spočítáme čísla σ_j^i a vektory u_j , $i-1 \geq j \geq i-m$. Potom položíme $v_{i-m} = H_{i-m}^i u_{i-m}$ a přímou rekurencí

$$v_{j+1} = v_j + \left(\hat{\rho}_j \sigma_j - \frac{y_j^T v_j}{\hat{b}_j}\right) \hat{s}_j, \quad (828)$$

spočítáme vektory v_{j+1} , $i-m \leq j \leq i-1$. Nakonec položíme $p_i = v_i$.

9.2 Modifikované vektorové metody s proměnnou metrikou s omezenou pamětí

Modifikovaná vektorová metoda s proměnnou metrikou s omezenou pamětí, studovaná v práci [219], je založena na Strangových rekurencích (805), (806), kde se místo vektorů s_j , y_j používají transformované vektory \bar{s}_j , \bar{y}_j , $i-m \leq j \leq i-1$. Platí tedy

$$H_{j+1}^i = \bar{V}_j^T H_j^i \bar{V}_j + \frac{1}{\bar{b}_j} \bar{s}_j \bar{s}_j^T, \quad \bar{V}_j = I - \frac{1}{\bar{b}_j} \bar{y}_j \bar{s}_j^T \quad (829)$$

(předpokládáme že $\bar{\rho}_j = 1$) pro $i-m \leq j \leq i-1$, kde $H_{i-m}^i = (s_{i-1}^T y_{i-1} / y_{i-1}^T y_{i-1}) I$. Přitom $\bar{s}_1 = s_1$, $\bar{y}_1 = y_1$ a $\bar{s}_i = s_i - \lambda_i \bar{s}_{i-1}$, $\bar{y}_i = y_i - \omega_i \bar{y}_{i-1}$, $i > 1$. Podstata této metody spočívá v transformaci vektorů s_i , y_i na

\bar{s}_i, \bar{y}_i pomocí vektorů $\bar{s}_{i-1}, \bar{y}_{i-1}$ získaných v předchozím iteračním kroku. Využívá se toho, že matice H_i^{i+1} , konstruovaná podle (829), splňuje kvazinewtonovskou podmínku $H_i^{i+1}\bar{y}_{i-1} = \bar{s}_{i-1}$. Jak bylo poznamenáno na konci oddílu 4.2, nelze pomocí aktualizací z Broydenovy třídy sestavit symetrickou matici H_{i+1}^{i+1} splňující současně dvě kvazinewtonovské podmínky $H_{i+1}^{i+1}y_{i-1} = s_{i-1}$, $H_{i+1}^{i+1}y_i = s_i$ (k tomu je potřeba, aby platilo $s_i^T y_{i-1} = s_{i-1}^T y_i$). Ukážeme, že vhodnou volbou parametrů λ_i, ω_i lze docílit toho, že platí $\bar{s}_i^T \bar{y}_{i-1} = 0$, $\bar{s}_{i-1}^T \bar{y}_i = 0$, což stačí k tomu, aby modifikovaná aktualizace splňovala dvě kvazinewtonovské podmínky $H_{i+1}^{i+1}\bar{y}_{i-1} = \bar{s}_{i-1}$, $H_{i+1}^{i+1}\bar{y}_i = \bar{s}_i$ (věta 193) a aby vektory \bar{s}_i, \bar{s}_{i-1} byly dvojnásobně konjugované (věta 194). Pro zjednodušení popisu vyšetřované aktualizace budeme horní index $i+1$ a dolní index i vynechávat a dolní indexy $i-1, i+1$ nahradíme symboly $-, +$. Pak místo $H_i^{i+1}\bar{y}_{i-1} = \bar{s}_{i-1}$, $H_{i+1}^{i+1}\bar{y}_i = \bar{s}_i$ píšeme $H\bar{y}_- = \bar{s}_-, H_+\bar{y} = \bar{s}$, kde

$$H_+ = \bar{V}^T H \bar{V} + \frac{1}{\bar{b}} \bar{s} \bar{s}^T, \quad \bar{V} = I - \frac{1}{\bar{b}} \bar{y} \bar{s}^T \quad (830)$$

a $\bar{s} = s - \lambda \bar{s}_-, \bar{y} = y - \omega \bar{y}_-$. Používáme přitom označení $\bar{a}_- = \bar{y}_-^T H_- \bar{y}_-, \bar{b}_- = \bar{y}_-^T \bar{s}_-, \bar{c}_- = \bar{s}_-^T B_- \bar{s}_-$, kde $B_- = H_-^{-1}$, a $\bar{a} = \bar{y}^T H \bar{y}, \bar{b} = \bar{y}^T \bar{s}, \bar{c} = \bar{s}^T B \bar{s}$, kde $B = H^{-1}$.

Věta 193. *Nechť H je symetrická pozitivně definitní matice taková, že $H\bar{y}_- = \bar{s}_-$, a H_+ je matice získaná aktualizací (830), kde $\bar{b} > 0$. Pak jestliže $\bar{s}^T \bar{y}_- = 0, \bar{s}_-^T \bar{y} = 0$, neboli*

$$\lambda = \bar{s}^T \bar{y}_- / \bar{b}_-, \quad \omega = \bar{s}_-^T \bar{y} / \bar{b}_-, \quad (831)$$

platí $H_+\bar{y}_- = \bar{s}_-$ a $H_+\bar{y} = \bar{s}$.

Důkaz Jelikož (830) odpovídá aktualizaci BFGS, můžeme podle (338) a (364) psát

$$H_+ = H + \left(1 + \frac{\bar{a}}{\bar{b}}\right) \frac{\bar{s} \bar{s}^T}{\bar{b}} - \frac{H \bar{y} \bar{s}^T + \bar{s} (H \bar{y})^T}{\bar{b}}, \quad B_+ = B + \frac{\bar{y} \bar{y}^T}{\bar{b}} - \frac{B \bar{s} (B \bar{s})^T}{\bar{c}}. \quad (832)$$

Použitím těchto rovností dostaneme

$$\bar{y}_-^T H_+ \bar{y}_- = \bar{s}_-^T \bar{y}_- + \left(1 + \frac{\bar{a}}{\bar{b}}\right) \frac{(\bar{s}_-^T \bar{y}_-)^2}{\bar{b}} - 2 \frac{\bar{s}_-^T \bar{y}_- \bar{s}_-^T \bar{y}_-}{\bar{b}} \quad (833)$$

$$\bar{s}_-^T B_+ \bar{s}_- = \bar{s}_-^T \bar{y}_- + \frac{(\bar{s}_-^T \bar{y}_-)^2}{\bar{b}} - \frac{(\bar{s}_-^T \bar{y}_-)^2}{\bar{c}}, \quad (834)$$

neboť $H\bar{y}_- = \bar{s}_-$ a tudíž $B\bar{s}_- = \bar{y}_-$, takže

$$\begin{aligned} (H_+\bar{y}_- - \bar{s}_-)^T B_+(H_+\bar{y}_- - \bar{s}_-) &= \bar{y}_-^T H_+ \bar{y}_- + \bar{s}_-^T B_+ \bar{s}_- - 2 \bar{s}_-^T \bar{y}_- \\ &= \frac{1}{\bar{b}} \left((\bar{s}_-^T \bar{y}_- - \bar{s}_-^T \bar{y}_-)^2 + (\bar{s}_-^T \bar{y}_-)^2 \left(\frac{\bar{a}}{\bar{b}} - \frac{\bar{b}}{\bar{c}} \right) \right). \end{aligned} \quad (835)$$

Pokud $\bar{s}_-^T \bar{y}_- = 0$ a $\bar{s}_-^T \bar{y}_- = 0$, je tento výraz nulový, takže $H_+\bar{y}_- = \bar{s}_-$ (jelikož $\bar{b} > 0$, je matice B_+ pozitivně definitní). Z rovnic $\bar{s}_-^T \bar{y}_- = 0, \bar{s}_-^T \bar{y}_- = 0$ a z vyjádření $\bar{s} = s - \lambda \bar{s}_-, \bar{y} = y - \omega \bar{y}_-$ dostaneme vztahy (831) pro parametry λ a ω . Vztah $H_+\bar{y} = \bar{s}$ plyne bezprostředně z (830). \square

Splnění dvou kvazinewtonovských podmínek má úzký vztah ke dvojnásobné konjugovanosti.

Věta 194. *Nechť jsou splněny předpoklady věty 193. Jsou-li vektory $\bar{s}, H\bar{y}$ lineárně nezávislé, je podmínka $H_+\bar{y}_- = \bar{s}_-$ splněna právě tehdy, když $\bar{s}^T B \bar{s}_- = 0$ a $\bar{s}_-^T B_+ \bar{s}_- = 0$.*

Důkaz Podle předpokladu platí $\bar{y}_- = B\bar{s}_-$ a použitím (832) dostaneme

$$\begin{aligned} H_+\bar{y}_- &= H_+ B \bar{s}_- = H B \bar{s}_- + \left(1 + \frac{\bar{a}}{\bar{b}}\right) \frac{\bar{s}_-^T B \bar{s}_-}{\bar{b}} \bar{s}_- - \frac{\bar{s}_-^T B \bar{s}_-}{\bar{b}} H \bar{y}_- - \frac{\bar{y}_-^T H B \bar{s}_-}{\bar{b}} \bar{s}_- \\ &= \bar{s}_- + \left(\frac{\bar{s}_-^T B \bar{s}_- - \bar{y}_-^T \bar{s}_-}{\bar{b}} + \frac{\bar{a}}{\bar{b}} \frac{\bar{s}_-^T B \bar{s}_-}{\bar{b}} \right) \bar{s}_- - \frac{\bar{s}_-^T B \bar{s}_-}{\bar{b}} H \bar{y}_-, \end{aligned}$$

takže $H_+\bar{y}_- = \bar{s}_-$ platí právě tehdy, když $\bar{s}^T B\bar{s}_- = 0$ a $\bar{y}^T \bar{s}_- = \bar{y}^T H_+ B_+ \bar{s}_- = \bar{s}^T B_+ \bar{s}_- = 0$ (neboť $H_+\bar{y} = \bar{s}$ podle (830)). \square

Z vyjádření (835) je patrné, že rozhodující vliv na velikost tohoto výrazu má nulovost čísla $\bar{s}^T \bar{y}_-$, neboť rozdíl $\bar{a}/\bar{b} - \bar{b}/\bar{c}$, který je podle Schwarzovy nerovnosti nezáporný (poznámka 114), může být velmi velký. Proto budeme vždy pokládat $\lambda = \bar{s}^T \bar{y}_- / \bar{b}_-$. Volbou parametru ω odlišíme jednotlivé modifikace vektorové metody BFGS s omezenou pamětí.

Věta 195. *Nechť jsou splněny předpoklady věty 193 a $\lambda = \bar{s}^T \bar{y}_- / \bar{b}_-$. Pak hodnota $\omega = \bar{s}^T y / \bar{b}_-$ minimalizuje spektrální číslo podmíněnosti matice $B^{1/2} H_+ B^{1/2}$.*

Důkaz Jestliže $\lambda = \bar{s}^T \bar{y}_- / \bar{b}_-$, platí $\bar{s}^T \bar{y}_- = 0$, takže $\bar{b} = \bar{s}^T (y - \omega \bar{y}_-) = \bar{s}^T y$. Čísla \bar{b} , \bar{c} tedy nezávisí na hodnotě parametru ω . Podle lemmatu 31 má matice $B^{1/2} H_+ B^{1/2}$ $n - 2$ jednotkových vlastních čísel a zbylá dvě vlastní čísla $\underline{\lambda}$, $\bar{\lambda}$ jsou řešením kvadratické rovnice $\lambda^2 - \bar{\sigma} \lambda + \bar{\delta} = 0$, přičemž pro metodu BFGS platí

$$\bar{\sigma} = \frac{\bar{a}\bar{c}}{\bar{b}^2} + \frac{\bar{c}}{\bar{b}}, \quad \bar{\delta} = \frac{\bar{c}}{\bar{b}}$$

(používáme tabulku uvedenou v poznámce 130, kam dosazujeme hodnoty s pruhem). Podle lemmatu 43 (b) pro metodu BFGS platí $0 < \underline{\lambda} \leq 1 \leq \bar{\lambda}$, (neboť $\bar{\mu} = 1/\bar{b}^2 \geq 0$). Spektrální číslo podmíněnosti matice $B^{1/2} H_+ B^{1/2}$ je tedy minimální, je-li podíl $\bar{\lambda}/\underline{\lambda}$ minimální. Z důkazu lemmatu 43 plyne, že tento podíl je minimální, je-li výraz $\bar{\sigma}/(2\sqrt{\bar{\delta}})$ minimální. Jelikož čísla \bar{b} a \bar{c} nezávisí na parametru ω , je tento výraz minimální, je-li číslo \bar{a} minimální. Jelikož

$$\bar{a} = \bar{y}^T H \bar{y} = y^T H y - 2\omega \bar{y}_-^T H y + \omega^2 \bar{y}_-^T H \bar{y}_- = y^T H y - 2\omega \bar{s}_-^T y + \omega^2 \bar{s}_-^T \bar{y}_-$$

je číslo \bar{a} minimální, pokud $\omega = \bar{s}_-^T y / \bar{b}_-$. \square

Ukážeme, že pokud $H_+\bar{y}_- = \bar{s}_-$, neboli $\lambda = \bar{s}_-^T \bar{y}_- / \bar{b}_-$ a $\omega = \bar{s}_-^T y / \bar{b}_-$, je matice H_+ v jistém smyslu blíže k matici H než k matici H_- .

Věta 196. *Nechť jsou splněny předpoklady věty 193. Pak jestliže $H_+\bar{y}_- = \bar{s}_-$, platí*

$$\|H_+^{-1/2} H H_+^{-1/2} - I\|_F^2 \leq \|H_+^{-1/2} H_- H_+^{-1/2} - I\|_F^2 - \left(1 - \frac{\bar{a}_-}{\bar{b}_-}\right)^2.$$

Důkaz Položme $\tilde{G}_- = H_+^{-1}$, $R_-^{-1} = \tilde{G}_-^{1/2} H_- \tilde{G}_-^{1/2}$, $(R')^{-1} = \tilde{G}_-^{1/2} H \tilde{G}_-^{1/2}$ a $\bar{z}_- = \tilde{G}_-^{1/2} \bar{s}_- = \tilde{G}_-^{-1/2} \bar{y}_-$. Pak $\tilde{G}_- \bar{s}_- = \bar{y}_-$ a podle poznámky 180 platí

$$\begin{aligned} \|(R')^{-1} - I\|_F^2 &= \|R_-^{-1} - I\|_F^2 - \left(1 - \frac{\bar{z}_-^T R_-^{-1} \bar{z}_-}{\bar{z}_-^T \bar{z}_-}\right)^2 - 2 \left(\frac{\bar{z}_-^T R_-^{-2} \bar{z}_-}{\bar{z}_-^T \bar{z}_-} - \left(\frac{\bar{z}_-^T R_-^{-1} \bar{z}_-}{\bar{z}_-^T \bar{z}_-}\right)^2\right) \\ &\leq \|R_-^{-1} - I\|_F^2 - \left(1 - \frac{\bar{z}_-^T R_-^{-1} \bar{z}_-}{\bar{z}_-^T \bar{z}_-}\right)^2 = \|R_-^{-1} - I\|_F^2 - \left(1 - \frac{\bar{a}_-}{\bar{b}_-}\right)^2 \end{aligned}$$

(používáme (496) s $\eta = 1$ a Schwarzovu nerovnost). \square

Zvolíme-li neoptimální hodnotu parametru ω , není splněna kvazinevtonovská podmínka $H_+\bar{y}_- = \bar{s}_-$. Vhodnou volbou parametru ω však můžeme zmenšit porušení standardní kvazinevtonovské podmínky $H_+ y = s$, neboť to je podle následující věty závislé na rozdílu hodnot ω a λ .

Věta 197. *Nechť jsou splněny předpoklady věty 193. Pak jestliže $\lambda = \bar{s}_-^T \bar{y}_- / \bar{b}_-$, platí*

$$(H_+ y - s)^T B_+ (H_+ y - s) = (\omega - \lambda)^2 \bar{b}_- + \lambda^2 (\bar{s}_-^T \bar{y}_-)^2 / \bar{b}_-. \quad (836)$$

Pokud navíc $\omega = \bar{s}_-^T y / \bar{b}_-$, je druhý člen v (836) nulový.

Důkaz Jestliže $\lambda = s^T \bar{y}_- / \bar{b}_-$, platí $\bar{s}^T \bar{y}_- = 0$, což po dosazení do (833) a (834) dává $\bar{y}_-^T H_+ \bar{y}_- = \bar{b}_-$ a $\bar{s}_-^T B_+ \bar{s}_- = \bar{b}_- + (\bar{s}_-^T \bar{y}_-)^2 / \bar{b}_-$. Dále podle (830) platí

$$H_+ y - s = H_+ \bar{y}_- + \omega H_+ \bar{y}_- - s = \bar{s} + \omega H_+ \bar{y}_- - s = \omega H_+ \bar{y}_- - \lambda \bar{s}_-$$

Použijeme-li získané identity, můžeme psát

$$\begin{aligned} (H_+ y - s)^T B_+ (H_+ y - s) &= (\omega H_+ \bar{y}_- - \lambda \bar{s}_-)^T B_+ (\omega H_+ \bar{y}_- - \lambda \bar{s}_-) \\ &= \omega^2 \bar{y}_-^T H_+ \bar{y}_- - 2\lambda \omega \bar{s}_-^T \bar{y}_- + \lambda^2 \bar{s}_-^T B_+ \bar{s}_- \\ &= (\omega - \lambda)^2 \bar{b}_- + \lambda^2 (\bar{s}_-^T \bar{y}_-)^2 / \bar{b}_- \end{aligned}$$

Jestliže $\omega = \bar{s}_-^T y / \bar{b}_-$, platí $\bar{s}_-^T \bar{y}_- = 0$, takže druhý člen v (836) odpadne. \square

Z vyjádření (836) vyplývá, že podmínka $H_+ y = s$ může být splněna pouze tehdy, když $s^T \bar{y}_- = \bar{s}_-^T y$ (pak $\omega = \lambda$). Je však možné vynulovat výraz $y^T (H_+ y - s)$.

Věta 198. *Nechť jsou splněny předpoklady věty 193 a $\lambda = s^T \bar{y}_- / \bar{b}_-$. Pak pokud*

$$\omega = \frac{\sqrt{s^T \bar{y}_- \bar{s}_-^T y}}{\bar{b}_-}, \quad (837)$$

platí $y^T (H_+ y - s) = 0$ (výraz (837) je geometrický střed optimálních hodnot (831)).

Důkaz Jelikož $\lambda = s^T \bar{y}_- / \bar{b}_-$, platí $\bar{s}_-^T \bar{y}_- = 0$ a z důkazu věty 197 víme, že $\bar{y}_-^T H_+ \bar{y}_- = \bar{b}_-$. Použijeme-li tyto vztahy spolu s (830), dostaneme

$$\begin{aligned} y^T (H_+ y - s) &= (\bar{y}_- + \omega \bar{y}_-)^T (\bar{s}_- + \omega H_+ \bar{y}_-) - (\bar{y}_- + \omega \bar{y}_-)^T \bar{s}_- - \lambda y^T \bar{s}_- \\ &= \bar{y}_-^T \bar{s}_- + \omega^2 \bar{b}_- - \bar{y}_-^T \bar{s}_- - \lambda y^T \bar{s}_- = \omega^2 \bar{b}_- - \frac{s^T \bar{y}_- \bar{s}_-^T y}{\bar{b}_-}. \end{aligned}$$

Tento výraz je nulový, pokud $\omega^2 = y^T \bar{s}_- \bar{s}_-^T y / \bar{b}_-^2$, neboli pokud platí (837). \square

Poznámka 301. Ve všech dokazovaných větách se předpokládá, že $\bar{b} > 0$. Pokud $\lambda = s^T \bar{y}_- / \bar{b}_-$, platí

$$\bar{b} = (s - \lambda \bar{s}_-^T)(y - \omega \bar{y}_-) = b - \frac{s^T \bar{y}_- \bar{s}_-^T y}{\bar{b}_-} \quad (838)$$

(takže \bar{b} nezávisí na ω). Není však obecně zaručeno, že $\bar{b} > 0$. Z tohoto důvodu i z důvodu numerické efektivity je třeba transformaci odmítnout a položit $\bar{s} = s$, $\bar{y} = y$ (neboli $\lambda = 0$, $\omega = 0$), pokud $s^T \bar{y}_- \bar{s}_-^T y > (1 - \delta_1) b \bar{b}_-$, (neboli $\bar{b} < \delta_1 b$ podle (838)), kde $0 < \delta_1 < 1$, nebo pokud se čísla λ a ω příliš liší, konkrétně pokud platí $\lambda \omega < 0$ nebo $|\lambda - \omega| > \bar{b}_- / b$. Abychom dokázali globální konvergenci, odmítneme transformaci také tehdy, když $\|\bar{s}\| > \bar{C} \|s\|$ nebo $\|\bar{y}\| > \bar{C} \|y\|$, kde $\bar{C} > 1$. Ukazuje se, že je výhodnější použít hodnotu (837), pokud $s^T \bar{y}_- \bar{s}_-^T y > (1 - \delta_2) b \bar{b}_-$ (neboli $\bar{b} < \delta_2 b$ podle (838)). Hodnota (837) splňuje podmínku $\omega^2 \leq b / \bar{b}_-$, neboť z $\bar{b} > 0$ a (838) plyne, že $\omega^2 = s^T \bar{y}_- \bar{s}_-^T y / \bar{b}_-^2 < b / \bar{b}_-$.

Ukážeme nyní, že modifikovaná vektorová metoda s proměnnou metrikou s omezenou pamětí je v jistém smyslu optimální, aplikujeme-li ji na ryze konvexní kvadratickou funkci s pozitivně definitní Hessovou maticí G .

Lemma 80. *Nechť G a H jsou symetrické pozitivně definitní matice takové, že $y = Gs$, $\bar{y}_- = G\bar{s}_-$ a $H\bar{y}_- = \bar{s}_-$. Pak jsou-li vektory s a \bar{s}_- lineárně nezávislé a vybíráme-li parametry λ a ω podle (831), platí $\omega = \lambda$ a $\bar{b} > 0$. Nechť H_+ je matice určená podle (830). Pak hodnota $\|G^{1/2} H_+ G^{1/2} - I\|_F$ nabývá svého minima, jsou-li parametry λ a $\omega = \lambda$ určeny podle vzorce (831).*

Důkaz (a) Podle předpokladu a vztahu (831) platí

$$\omega = \bar{s}_-^T y / \bar{b}_- = \bar{s}_-^T G s / \bar{b}_- = \bar{y}_-^T s / \bar{b}_- = \lambda,$$

takže $G\bar{s} = Gs - \lambda G\bar{s}_- = y - \omega\bar{y}_- = \bar{y}$ a tedy $\bar{b} = \bar{s}^T \bar{y} = \bar{s}^T G\bar{s} > 0$ (matice G je pozitivně definitní).

(b) Označme $\bar{z} = G^{1/2}\bar{s} = G^{-1/2}\bar{y}$, $z = G^{1/2}s = G^{-1/2}y$, $\bar{z}_- = G^{1/2}\bar{s}_- = G^{-1/2}\bar{y}_-$ (takže $\bar{z} = z - \lambda\bar{z}_-$) a $R_+^{-1} = G^{1/2}H_+G^{1/2}$, $R^{-1} = G^{1/2}HG^{1/2}$. Pak podle (830) platí

$$R_+^{-1} = \bar{P}R^{-1}\bar{P} + \frac{\bar{z}\bar{z}^T}{\bar{z}^T\bar{z}} = I + \bar{P}(R^{-1} - I)\bar{P}, \quad \bar{P} = I - \frac{\bar{z}\bar{z}^T}{\bar{z}^T\bar{z}}, \quad (839)$$

neboť $\bar{b} = \bar{s}^T \bar{y} = \bar{s}^T G\bar{s} = \bar{z}^T \bar{z}$ a $\bar{P}^2 = \bar{P}$. Je zřejmé, že číslo $\bar{b} = \|\bar{z}\|^2 = \|z\|^2 - 2\lambda z^T \bar{z}_- + \lambda^2 \|\bar{z}_-\|^2$ je minimální, pokud $\lambda = z^T \bar{z}_- / \|\bar{z}_-\|^2 = s^T \bar{y}_- / \bar{b}_-$. Použijeme-li (839) a označíme-li $M = R^{-1} - I$, můžeme psát

$$\begin{aligned} \|R_+^{-1} - I\|_F^2 &= \|\bar{P}(R^{-1} - I)\bar{P}\|_F^2 = \text{Tr}(\bar{P}M\bar{P}\bar{P}M\bar{P}) = \text{Tr}(\bar{P}M\bar{P}M) \\ &= \text{Tr}\left(\left(M - \frac{\bar{z}\bar{z}^T M}{\bar{z}^T \bar{z}}\right)\left(M - \frac{\bar{z}\bar{z}^T M}{\bar{z}^T \bar{z}}\right)\right) \\ &= \|R^{-1} - I\|_F^2 - 2\frac{\bar{z}^T M^2 \bar{z}}{\bar{z}^T \bar{z}} + \left(\frac{\bar{z}^T M \bar{z}}{\bar{z}^T \bar{z}}\right)^2 \end{aligned} \quad (840)$$

(využíváme toho, že matice \bar{P} , M jsou symetrické, $\bar{P}^2 = \bar{P}$, a že pro libovolné čtvercové matice A , B a vektory u , v platí $\|A\|_F^2 = \text{Tr}(A^T A)$, $\text{Tr}(A + B) = \text{Tr} A + \text{Tr} B$, $\text{Tr}(AB) = \text{Tr}(BA)$ a $\text{Tr}(uv^T) = v^T u$). Vztah $H\bar{y}_- = \bar{s}_-$ lze přepsat ve tvaru $G^{1/2}(H\bar{y}_- - \bar{s}_-) = R^{-1}\bar{z}_- - \bar{z}_- = M\bar{z}_- = 0$, takže $M\bar{z} = Mz$, což dává $\bar{z}^T M^2 \bar{z} = z^T M^2 z$ a $\bar{z}^T M \bar{z} = z^T M z$ (tato čísla tedy nezávisí na parametru λ). Položíme-li $\xi = 1/\bar{b}$, můžeme výraz (840) přepsat ve tvaru $\|R_+^{-1} - I\|_F^2 = \|R^{-1} - I\|_F^2 - 2z^T M^2 z \xi + (z^T M z)^2 \xi^2$, takže

$$\frac{d}{d\xi} \|R_+^{-1} - I\|_F^2 = 2(z^T M z)^2 - 2z^T M^2 z \xi = 2\left(\frac{(z^T M z)^2}{z^T z} - z^T M^2 z\right) \leq 0$$

(používáme Schwarzovu nerovnost aplikovanou na vektory \bar{z} a $M\bar{z}$). Norma $\|(R_+)^{-1} - I\|_F$ je tedy minimální, je-li ξ maximální, neboli je-li \bar{b} minimální, což jak jsme dokázali nastane pro $\lambda = s^T \bar{y}_- / \bar{b}_-$. \square

Věta 199. Předpokládejme, že minimalizovaná funkce je kvadratická tvaru (793), kde G je symetrická pozitivně definitní matice. Nechť H je symetrická pozitivně definitní matice taková, že $H\bar{y}_- = \bar{s}_-$, a H_+ je matice určená podle (830). Pak jsou-li vektory s a \bar{s}_- lineárně nezávislé a vybíráme-li parametry λ a ω podle (831), platí $H_+\bar{y} = \bar{s}$, $H_+y = s$, $H_+\bar{y}_- = \bar{s}_-$ a hodnota $\|G^{1/2}H_+G^{1/2} - I\|_F$ je minimální.

Důkaz (a) Dokážeme indukcí, že pro $i \in N$ platí $\bar{y}_i = G\bar{s}_i$, takže matice G splňuje předpoklady lemmatu 80. Předpokládejme, že $\bar{y}_{i-1} = G\bar{s}_{i-1}$ (platí to pro $i = 2$, neboť $\bar{s}_1 = s_1$ a $\bar{y}_1 = y_1$). Pak lze psát $\bar{s}_{i-1}^T y_i = \bar{s}_{i-1}^T G s_i = \bar{y}_{i-1}^T s_i$, což spolu s (831) dává $\omega_i = \lambda_i$, takže $\bar{y}_i = y_i - \lambda \bar{y}_{i-1} = G s_i - \lambda G \bar{s}_{i-1} = G \bar{s}_i$.

(b) Rovnosti $H_+\bar{y} = \bar{s}$, $H_+\bar{y}_- = \bar{s}_-$ a $H_+y = s$ plynou z (830), (835) a (836). Zbytek tvrzení plyne z lemmatu 80. \square

Následující věta ukazuje, že modifikovaná metoda s proměnnou metrikou s omezenou pamětí, aplikovaná na kvadratickou funkci, v jistém smyslu generuje konjugované směrové vektory bez přesného výběru délky kroku.

Věta 200. Aplikujeme-li modifikovanou metodu s proměnnou metrikou s omezenou pamětí, používající aktualizaci (830), na ryze konvexní kvadratickou funkci s pozitivně definitní Hessovou maticí G , přičemž $s_{k+1} = d_{k+1} = -H_{k+1}g_{k+1}$ (jednotková délka kroku) pro nějaký index $k \in N$, pak pro $1 \leq i \leq m$ platí

$$H_{k+i} \bar{y}_k = \bar{s}_k, \quad (841)$$

$$\bar{s}_k^T G \bar{s}_{k+i} = 0, \quad (842)$$

$$\bar{s}_k^T g_{k+i+1} = 0. \quad (843)$$

Důkaz Důkaz provedeme indukcí. Pro $i = 1$ plyne (841) bezprostředně z věty 193. Jelikož pro kvadratickou funkci platí $G\bar{s}_k = \bar{y}_k$, můžeme psát

$$\bar{s}_k^T G \bar{s}_{k+1} = \bar{y}_k^T \bar{s}_{k+1} = \bar{y}_k^T \left(s_{k+1} - \frac{s_{k+1}^T \bar{y}_k}{\bar{y}_k^T \bar{s}_k} \bar{s}_k \right) = 0$$

a

$$\bar{s}_k^T g_{k+2} = \bar{s}_k^T (y_{k+1} + g_{k+1}) = \bar{y}_k^T (s_{k+1} + H_{k+1} g_{k+1}) = 0,$$

neboť $\bar{s}_k^T y_{k+1} = \bar{s}_k^T G s_{k+1} = \bar{y}_k^T s_{k+1}$, $\bar{s}_k = H_{k+1} \bar{y}_k$ a z $\alpha_{k+1} = 1$ plyne $H_{k+1} g_{k+1} = -s_{k+1}$. Předpokládejme nyní, že (842)–(843) platí pro všechny indexy $1 \leq j \leq i-1$, kde $2 \leq i \leq m$.

(a) Podle (842) pro $1 \leq j \leq i-1$ platí $\bar{y}_k^T \bar{s}_{k+j} = \bar{s}_k^T \bar{y}_{k+j} = 0$, takže

$$\bar{V}_{k+j} \bar{y}_k = \left(I - \frac{\bar{y}_{k+j} \bar{s}_{k+j}^T}{\bar{s}_{k+j}^T \bar{y}_{k+j}} \right) \bar{y}_k = \bar{y}_k.$$

a

$$\bar{V}_{k+j}^T \bar{s}_k = \left(I - \frac{\bar{s}_{k+j} \bar{y}_{k+j}^T}{\bar{y}_{k+j}^T \bar{s}_{k+j}} \right) \bar{s}_k = \bar{s}_k.$$

Položíme-li $H_{k+i-m}^{k+i} = \gamma_{k+i-1} I$, můžeme podle (804) psát

$$H_{k+i} \bar{y}_k = \gamma_{k+i-1} \left(\prod_{j=i-m}^{i-1} \bar{V}_{k+j} \right)^T \left(\prod_{j=i-m}^{i-1} \bar{V}_{k+j} \right) \bar{y}_k + \sum_{l=i-m}^{i-1} \left(\prod_{j=l+1}^{i-1} \bar{V}_{k+j} \right)^T \frac{\bar{s}_{k+l} \bar{s}_{k+l}^T}{\bar{s}_{k+l}^T \bar{y}_{k+l}} \left(\prod_{j=l+1}^{i-1} \bar{V}_{k+j} \right) \bar{y}_k.$$

Jestliže $i-m \leq 0$, je první člen tohoto vyjádření nulový, neboť pro $i-1 \geq j \geq 1$ platí $\bar{V}_{k+j} \bar{y}_k = \bar{y}_k$ a pro $j=0$ lze podle (830) psát $\bar{V}_k \bar{y}_k = 0$. Ze stejného důvodu jsou nulové všechny členy s $l < 0$. Člen s $l=0$ je roven \bar{s}_k , neboť pro $i-1 \geq j \geq 1$ platí $\bar{V}_{k+j} \bar{y}_k = \bar{y}_k$, pro $l=0$ platí $(\bar{s}_k \bar{s}_k^T / \bar{s}_k^T \bar{y}_k) \bar{y}_k = \bar{s}_k$ a pro $1 \leq j \leq i-1$ platí $\bar{V}_{k+j}^T \bar{s}_k = \bar{s}_k$. Členy s $l > 0$ jsou nulové, neboť podle (842) pro $1 \leq l \leq i-1$ platí $\bar{s}_{k+l} \bar{y}_k = \bar{s}_{k+l}^T G \bar{s}_k = 0$. Můžeme tedy psát $H_{k+i} \bar{y}_k = \bar{s}_k$.

(b) Použijeme-li (843) a (a), dostaneme

$$\bar{y}_k^T s_{k+i} = -\alpha_{k+i} \bar{y}_k^T H_{k+i} g_{k+i} = -\alpha_{k+i} \bar{s}_k^T g_{k+i} = 0,$$

což spolu s (842) dává

$$\bar{s}_k^T G \bar{s}_{k+i} = \bar{y}_k^T \bar{s}_{k+i} = \bar{y}_k^T s_{k+i} - \lambda_{k+i} \bar{y}_k^T \bar{s}_{k+i-1} = -\lambda_{k+i} \bar{s}_k^T G \bar{s}_{k+i-1} = 0.$$

(c) Použijeme-li (843) a (b), můžeme psát

$$\bar{s}_k^T g_{k+i+1} = \bar{s}_k^T y_{k+i} + \bar{s}_k^T g_{k+i} = \bar{s}_k^T (\bar{y}_{k+i} + \lambda_{k+i} \bar{y}_{k+i-1}) = \bar{s}_k^T G \bar{s}_{k+i} + \lambda_{k+i} \bar{s}_k^T G \bar{s}_{k+i-1} = 0.$$

□

Dosavadní úvahy můžeme shrnout ve formě algoritmu, který lze popsat zhruba takto:

Algoritmus 21. Data $\bar{m} < n$, $\underline{\varepsilon} > 0$, $\varepsilon_1 = 10^{-4}$, $\varepsilon_2 = 0.9$, $\delta_1 = 10^{-6}$, $\delta_2 = 10^{-2}$, $\Delta = 1000$.

- Krok 1** Zvolíme počáteční odhad $x_1 \in R^n$ a vypočteme hodnoty $F_1 := F(x_1)$, $g_1 := g(x_1)$. Položíme $i := 1$.
- Krok 2** Pokud $\|g_i\| \leq \underline{\varepsilon}$, ukončíme výpočet. V opačném případě položíme $m := \min(\bar{m}, i - 1)$ a určíme směrový vektor d_i : Pokud $m = 0$, položíme $d_i := -g_i$, v opačném případě vypočteme d_i pomocí rekurentních vztahů (805)–(806), kde místo veličin b_j , s_j , y_j používáme veličiny s pruhem.
- Krok 3** Určíme délku kroku α_i použitím algoritmu 1, položíme $x_{i+1} := x_i + \alpha_i d_i$ a vypočteme hodnoty $F_{i+1} := F(x_{i+1})$, $g_{i+1} := g(x_{i+1})$. Položíme $s_i := x_{i+1} - x_i$, $y_i := g_{i+1} - g_i$, $b_i := s_i^T y_i$ a zvolíme hodnotu parametru ρ_i (obvykle $\rho_i = 1$). Jestliže $m = 0$, položíme $\bar{s}_i := s_i$, $\bar{y}_i := y_i$, $\bar{b}_i := b_i$ a přejdeme na krok 6.
- Krok 4** Položíme $\lambda_i := s_i^T \bar{y}_{i-1} / \bar{b}_{i-1}$, $\omega_i := y_i^T \bar{s}_{i-1} / \bar{b}_{i-1}$ a $\bar{b}_i := b_i - \lambda_i \omega_i \bar{b}_{i-1}$. Pokud $\lambda_i \omega_i < 0$ nebo $|\lambda_i - \omega_i| > \bar{b}_{i-1} / b_i$ nebo $\bar{b}_i < \delta_1 b_i$ nebo $\|\bar{s}_{i-1}\| > \bar{C} \|s_{i-1}\|$ nebo $\|\bar{y}_{i-1}\| > \bar{C} \|y_{i-1}\|$, položíme $\bar{s}_i := s_i$, $\bar{y}_i := y_i$, $\bar{b}_i := b_i$ a přejdeme na krok 6. Pokud $\bar{b}_i < \delta_2 b_i$, položíme $\omega_i := \sqrt{\lambda_i \omega_i}$.
- Krok 5** Položíme $\bar{s}_i := s_i - \lambda_i \bar{s}_{i-1}$, $\bar{y}_i := y_i - \omega_i \bar{y}_{i-1}$ a $\bar{b}_i := \bar{s}_i^T \bar{y}_i$.
- Krok 6** Uložíme vektory \bar{s}_i , \bar{y}_i a číslo \bar{b}_i do pracovního pole. Pokud $m = \bar{m}$, odstraníme vektory \bar{s}_{i-m} , \bar{y}_{i-m} a číslo \bar{b}_{i-m} z pracovního pole. Zvětšíme i o 1 a přejdeme na krok 2.

Nyní dokážeme globální konvergenci algoritmu 21. Tak jako v oddílu 9.1 budeme předpokládat, že funkce $F : R^n \rightarrow R$ vyhovuje předpokladům F1, F4, F5, takže platí (801).

Lemma 81. *Uvažujme aktualizaci tvaru*

$$H_+ = H + \left(1 + \frac{\bar{a}}{\bar{b}}\right) \frac{1}{\bar{b}} \bar{s} \bar{s}^T - \frac{1}{\bar{b}} (H \bar{y} \bar{s}^T + \bar{s} (H \bar{y})^T), \quad B_+ = B + \frac{1}{\bar{b}} \bar{y} \bar{y}^T - \frac{1}{\bar{c}} B \bar{s} (B \bar{s})^T. \quad (844)$$

kde $B = H^{-1}$ je pozitivně definitní matice, $\bar{s} \in R^n$, $\bar{y} \in R^n$, $\bar{a} = \bar{y}^T H \bar{y} > 0$, $\bar{b} = \bar{y}^T \bar{s} > 0$, $\bar{c} = \bar{s}^T B \bar{s} > 0$. Pak matice $B_+ = H_+^{-1}$ je pozitivně definitní a platí

$$\text{Tr } B_+ \leq \text{Tr } B + \frac{\bar{y}^T \bar{y}}{\bar{y}^T \bar{s}}, \quad \det B_+ = \det B \frac{\bar{y}^T \bar{s}}{\bar{s}^T B \bar{s}}. \quad (845)$$

Důkaz Pozitivní definitnost matice $H_+ = B_+^{-1}$ je vlastností aktualizace BFGS (poznámka 122). Vztahy (845) plynou bezprostředně z (479) a (482), kam dosazujeme veličiny s pruhem, přičemž $\bar{\gamma} = 1$, $\bar{\rho} = 1$ a $\bar{\beta} = 0$. \square

Lemma 82. *Nechť H_i^i je matice určená rekurentně podle (829) a nechť pro $i \in N$ platí*

$$\text{Tr } B_{i-m}^i \leq C_0, \quad \frac{\|\bar{y}_i\|^2}{\bar{b}_i} \leq C_1, \quad (846)$$

$$\det B_{i-m}^i \geq K_0, \quad \frac{\bar{b}_i}{\|\bar{s}_i\|^2} \geq K_1, \quad (847)$$

kde $0 < K_0 < 1 < C_0$, $0 < K_1 < 1 < C_1$. Pak existují čísla $0 < K < 1 < C$ taková, že $\text{Tr } B_i^i \leq C$ a $\det B_i^i \geq K$.

Důkaz Jelikož aktualizace (829) odpovídají metodě BFGS, můžeme použít vzorce (844), takže podle (845) a (846) pro $n - m \leq j \leq i$ platí

$$\text{Tr } B_j^i \leq \text{Tr } B_{i-m}^i + \sum_{k=i-m}^{j-1} \frac{\bar{y}_k^T \bar{y}_k}{\bar{y}_k^T \bar{s}_k} \leq C_0 + \bar{m} C_1 \triangleq C, \quad (848)$$

což pro $j = i$ dává $\text{Tr } B_k^i \leq C$. Použijeme-li (848), můžeme pro $n - m \leq k \leq i$ psát

$$\bar{s}_k^T B_k^i \bar{s}_k \leq \|B_k^i\| \|\bar{s}_k\|^2 \leq \text{Tr } B_k^i \|\bar{s}_k\|^2 \leq C \|\bar{s}_k\|^2,$$

(neboť pro pozitivně definitní matici B_k^i platí $\|B_k^i\| \leq \text{Tr } B_k^i$), což spolu s (845) a (847) pro $n - m < j \leq i$ dává

$$\det B_j^i = \det B_{i-m}^i \prod_{k=i-m}^{j-1} \frac{\bar{y}_k^T \bar{s}_k}{\bar{s}_k^T B_k \bar{s}_k} \geq \bar{m} K_0 K_1 / C \triangleq K,$$

takže pro $j = i$ platí $\det B_i^i \geq K$. □

Věta 201. *Uvažujme metodu s proměnnou metrikou s omezenou pamětí, realizovanou algoritmem 21 s výběrem délky kroku splňujícím slabou Wolfeho podmínku. Nechť funkce F splňuje předpoklady $F1$, $F4$, $F5$. Pak směrové vektory $d_i = -H_i^i g_i$ jsou stejnoměrně spádové a platí $\lim_{i \rightarrow \infty} \|g_i\| = 0$.*

Důkaz Nechť $i \in N$ a $\lambda_i = s_i^T \bar{y}_{i-1} / \bar{b}_{i-1} \neq 0$. Jelikož $\bar{b}_{i-1} \geq \delta_1 b_{i-1}$ a $\|\bar{s}_{i-1}\| \leq \bar{C} \|s_{i-1}\|$, (krok 4 algoritmu 21), můžeme podle důsledku 11 s použitím (801) psát

$$\begin{aligned} \|\bar{s}_i\| &= \|s_i - \lambda_i \bar{s}_{i-1}\| = \left\| \left(I - \frac{\bar{s}_{i-1} \bar{y}_{i-1}^T}{\bar{b}_{i-1}} \right) s_i \right\| \leq \frac{\|\bar{s}_{i-1}\| \|\bar{y}_{i-1}\|}{\bar{b}_{i-1}} \|s_i\| \\ &\leq \frac{\bar{C}^2 \|s_{i-1}\| \|y_{i-1}\|}{\delta_1 b_{i-1}} \|s_i\| \leq \frac{\bar{C}^2}{\delta_1} \sqrt{\underline{G}} \|s_i\| \triangleq \bar{D} \|s_i\|. \end{aligned}$$

Pokud $\lambda_i = 0$, platí $\bar{s}_i = s_i$, takže opět $\|\bar{s}_i\| \leq \bar{D} \|s_i\|$ (neboť $\bar{D} > \bar{C} \geq 1$). S použitím (801) tedy dostaneme

$$\frac{\|\bar{s}_i\|^2}{\bar{b}_i} \leq \frac{\bar{D}^2}{\delta_1} \frac{\|s_i\|^2}{b_i} \leq \frac{\bar{D}^2}{\delta_1 \underline{G}} \triangleq \frac{1}{K_1}.$$

Jestliže $\omega_i = s_i^T \bar{y}_{i-1} / \bar{b}_{i-1} \neq 0$ nebo $\omega_i = 0$, můžeme postupovat stejným způsobem jako při odhadu normy $\|s_i\|$. Odvodíme tak nerovnost $\|\bar{y}_i\| \leq \bar{D} \|y_i\|$, která s použitím (801) dává

$$\frac{\|\bar{y}_i\|^2}{\bar{b}_i} \leq \frac{\bar{D}^2}{\delta_1} \frac{\|y_i\|^2}{b_i} \leq \frac{\bar{D}^2 \bar{G}}{\delta_1} \leq \frac{\bar{G}}{\delta_1^2} \max(\bar{D}^2, 4\bar{C}^2) \triangleq C_1.$$

Nechť $\omega_i = \sqrt{s_i^T \bar{y}_{i-1} \bar{s}_{i-1}^T y_i} / \bar{b}_{i-1}$. Jelikož podle lemmatu 3 pro libovolné dva vektory $u \in R^n$, $v \in R^n$ platí $\|u + v\|^2 \leq 2(\|u\|^2 + \|v\|^2)$, jelikož $\bar{b}_i \geq \delta_1 b_i$, $\bar{b}_{i-1} \geq \delta_1 b_{i-1}$, $\|\bar{y}_i\| \leq \bar{C} \|y_i\|$, $\|\bar{y}_{i-1}\| \leq \bar{C} \|y_{i-1}\|$ (krok 4 algoritmu 21) a jelikož podle poznámky 301 platí $\omega_i^2 \leq b_i / \bar{b}_{i-1}$, můžeme psát

$$\frac{\|\bar{y}_i\|^2}{\bar{b}_i} = \frac{\|y_i - \omega_i \bar{y}_{i-1}\|^2}{\bar{b}_i} \leq \frac{2}{\bar{b}_i} (\|y_i\|^2 + \omega_i^2 \|\bar{y}_{i-1}\|^2) \leq \frac{2\bar{C}^2}{\delta_1^2} \left(\frac{\|y_i\|^2}{b_i} + \frac{\|y_{i-1}\|^2}{b_{i-1}} \right) \leq \frac{4\bar{C}^2 \bar{G}}{\delta_1^2} \leq C_1$$

(neboť $0 < \delta_1 < 1 < \bar{C}$). Jsou tedy splněny předpoklady lemmatu 82, takže je splněn předpoklad (b) lemmatu 76 a uvažovaná metoda je globálně konvergentní. □

Poznámka 302. V důkazu globální konvergence potřebujeme, aby pro $i \in N$ platilo $\|\bar{s}_i\| \leq \bar{C} \|s_i\|$, $\|\bar{y}_i\| \leq \bar{C} \|y_i\|$. Tento test vyžaduje dva skalární součiny ($2n$ aritmetických operací) navíc. Proto ho raději vynecháváme a globální konvergenci zajišťujeme podle poznámky 34 (účinnost metody se tím nezhorší a výpočet se urychlí).

9.3 Maticové metody s proměnnou metrikou s omezenou pamětí

Strangovy rekurence (805)–(806) jsou nejstarší a nejjednodušší realizací metody BFGS s omezenou pamětí. Pro některé aplikace je výhodnější použít maticové realizace, které určují aproximaci inverzní Hessovy matice pomocí matic menších rozměrů. Tyto realizace jsou studovány v práci [27], kde jsou uvedeny vzorce odpovídající metodám DFP, BFGS a R1. Obecnější formulace použitelná pro celou Broydenovu třídu s výjimkou metody R1 je uvedena v [63]. Abychom se při popisu těchto realizací vyhnuli dvojímu indexování, budeme bez újmy na obecnosti předpokládat, že $i \leq \bar{m}$ a $m = \min(\bar{m}, i)$. Pak matice H_j^{i+1} , $1 \leq j \leq i+1$, nezávisejí na horním indexu, který můžeme vynechat. Příklad, kdy $i > \bar{m}$, probereme později. V tomto oddílu budeme předpokládat, že $\rho_i = 1$, $i \in N$. Nejprve vyšetříme případ, kdy $\eta \neq \eta^{R1}$, takže $\mu = -\det M \neq 0$ a matice M je regulární.

Lemma 83. *Nechť $N = -M^{-1}$, kde M je regulární matice vystupující ve větě 87 s $\gamma = 1$ a $\rho = 1$. Pak platí*

$$N = \begin{bmatrix} \frac{\eta ab}{\eta a + (1-\eta)b} - b, & \frac{\eta ab}{\eta a + (1-\eta)b} \\ \frac{\eta ab}{\eta a + (1-\eta)b}, & \frac{\eta ab}{\eta a + (1-\eta)b} + a \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \varphi - b, & \varphi \\ \varphi, & \varphi + a \end{bmatrix}, \quad (849)$$

kde $\varphi = \eta ab / (\eta a + (1-\eta)b) = \eta / (b\mu)$.

Důkaz Z vyjádření matice M (věta 87) plyne

$$N = -M^{-1} = -\frac{1}{\det M} \begin{bmatrix} \frac{\eta-1}{a}, & \frac{\eta}{b} \\ \frac{\eta}{b}, & \frac{1}{b} \left(\eta \frac{a}{b} + 1 \right) \end{bmatrix}.$$

Dosadíme-li za $-\det M$ vztah μ definovaný v poznámce 117 (s $\gamma = 1$ a $\rho = 1$), dostaneme po úpravě tvrzení lemmatu. \square

Poznámka 303. Pro metodu DFP platí $\eta = 0$, takže $\varphi = 0$ a

$$N = \begin{bmatrix} -s^T y, & 0 \\ 0, & y^T H y \end{bmatrix}. \quad (850)$$

Pro metodu BFGS platí $\eta = 1$, takže $\varphi = b$ a

$$N = \begin{bmatrix} 0, & s^T y \\ s^T y, & s^T y + y^T H y \end{bmatrix}. \quad (851)$$

Lemma 84. *Nechť B a $\beta - b^T B^{-1} b$ jsou čtvercové regulární matice. Pak platí*

$$[A, a] \begin{bmatrix} B, & b \\ b^T, & \beta \end{bmatrix}^{-1} [A, a]^T = AB^{-1}A^T + (a - AB^{-1}b)(\beta - b^T B^{-1}b)^{-1}(a - AB^{-1}b)^T. \quad (852)$$

Důkaz Vynásobením se snadno přesvědčíme, že platí

$$\begin{bmatrix} B, & b \\ b^T, & \beta \end{bmatrix}^{-1} = \begin{bmatrix} B^{-1} + B^{-1}b(\beta - b^T B^{-1}b)^{-1}b^T B^{-1}, & -B^{-1}b(\beta - b^T B^{-1}b)^{-1} \\ -(\beta - b^T B^{-1}b)^{-1}b^T B^{-1}, & (\beta - b^T B^{-1}b)^{-1} \end{bmatrix}. \quad (853)$$

Zbytek tvrzení snadno ověříme dosazením tohoto vyjádření do výchozího vzorce a následným roznásobením. \square

V dalším výkladu budeme předpokládat, že H_1 je symetrická pozitivně definitní matice a že pro libovolný index $1 \leq j \leq i$, kde $1 \leq i \leq \bar{m}$, platí

$$H_{j+1} = H_j + [s_j, H_j y_j] M_j [s_j, H_j y_j]^T = H_j - [s_j, H_j y_j] N_j^{-1} [s_j, H_j y_j]^T, \quad (854)$$

kde $N_j = -M_j^{-1}$ je matice řádu 2 specifikující konkrétní metodu s proměnnou metrikou. Budeme se snažit nalézt vyjádření

$$H_{i+1} = H_1 + [S_i, H_1 Y_i] \bar{M}_i [S_i, H_1 Y_i]^T = H_1 - [S_i, H_1 Y_i] \bar{N}_i^{-1} [S_i, H_1 Y_i]^T, \quad (855)$$

kde $S_i = [s_1, \dots, s_i]$, $Y_i = [y_1, \dots, y_i]$ a kde $\bar{N}_i = -\bar{M}_i^{-1}$ je explicitně definovaná symetrická matice řádu $2m$ (neboť pro $i \leq \bar{m}$ platí $m = \min(\bar{m}, i) = i$). Budeme přitom používat označení R_i pro horní trojúhelníkovou matici řádu m takovou, že $(R_i)_{kl} = s_k^T y_l$, $k \leq l$, a $(R_i)_{kl} = 0$, $k > l$, D_i pro diagonální matici řádu m takovou, že $(D_i)_{kk} = s_k^T y_k$ a Φ_i pro diagonální matici řádu m takovou, že

$$(\Phi_i)_{kk} = \varphi_k = \frac{\eta_k a_k b_k}{\eta_k a_k + (1 - \eta_k) b_k}.$$

Abychom zjednodušili zápis budeme v důkazech často indexy $i-1$ a i vynechávat a index $i+1$ nahradíme symbolem $+$. V této souvislosti budeme používat označení $H_+ = H_{i+1}$, $H = H_i$, $N = N_i$, $\bar{N}_+ = \bar{N}_i$, $\bar{N} = \bar{N}_{i-1}$, $S = S_{i-1}$, $Y = Y_{i-1}$, $R = R_{i-1}$, $D = D_{i-1}$, $\Phi = \Phi_{i-1}$, takže $S_+ = S_i = [S, s]$, $Y_+ = Y_i = [Y, y]$ a

$$R_+ = R_i = \begin{bmatrix} R & S^T y \\ 0 & s^T y \end{bmatrix}, \quad R_+ - D_+ = R_i - D_i = \begin{bmatrix} R - D & S^T y \\ 0 & 0 \end{bmatrix}.$$

Důkazy budeme provádět matematickou indukcí. Budeme předpokládat, že existuje explicitně definovaná matice \bar{N} taková, že

$$H = H_1 - [S, H_1 Y] \bar{N}^{-1} [S, H_1 Y]^T. \quad (856)$$

Pro stejným způsobem konstruovanou matici \bar{N}_+ ukážeme, že matice

$$H_+ = H_1 - [S_+, H_1 Y_+] \bar{N}_+^{-1} [S_+, H_1 Y_+]^T \quad (857)$$

je totožná s maticí

$$H_+ = H - [s, H y] N^{-1} [s, H y]^T. \quad (858)$$

Tento způsob dokazování není příliš konstruktivní, nicméně (zejména v případě metod DFP a BFGS) se dá struktura matice \bar{N} odhadnout ze struktury matice N .

Poznámka 304. Dosadíme-li (856) do (858), dostaneme

$$\begin{aligned} H_+ &= H - [s, H_1 y - [S, H_1 Y] \bar{N}^{-1} [S, H_1 Y]^T y] \cdot \\ &\quad N^{-1} [s, H_1 y - [S, H_1 Y] \bar{N}^{-1} [S, H_1 Y]^T y]^T \\ &= H - \left([s, H_1 y] - [S, H_1 Y] \bar{N}^{-1} \begin{bmatrix} 0 & S^T y \\ 0 & Y^T H_1 y \end{bmatrix} \right) \cdot \\ &\quad N^{-1} \left([s, H_1 y] - [S, H_1 Y] \bar{N}^{-1} \begin{bmatrix} 0 & S^T y \\ 0 & Y^T H_1 y \end{bmatrix} \right)^T. \end{aligned} \quad (859)$$

Abychom dokázali, že postupná aplikace vzorců (856), (858) je ekvivalentní vzorcí (857), budeme se snažit vyjádřit matici (857) ve tvaru (859).

Následující věta uvádí maticovou reprezentaci metod s proměnnou metrikou s omezenou pamětí z Broydenovy třídy (kromě metody R1, pro kterou platí $\mu = 0$, takže jmenovatel výrazu φ je nulový).

Věta 202. Necht H_1 je symetrická pozitivně definitní matice a necht pro libovolný index $1 \leq j \leq i$, kde $1 \leq i \leq \bar{m}$, platí (854), kde matice N_j je určena vztahem (849). Pak lze psát

$$H_{i+1} = H_1 - [S_i, H_1 Y_i] \begin{bmatrix} -D_i + \Phi_i, & R_i - D_i + \Phi_i \\ (R_i - D_i + \Phi_i)^T, & Y_i^T H_1 Y_i + \Phi_i \end{bmatrix}^{-1} [S_i, H_1 Y_i]^T. \quad (860)$$

Důkaz Pro $i = 1$ je vztah (860) ekvivalentní se (336) (s (858) kde matice N je určena podle (849)). Dále budeme postupovat matematickou indukcí. Předpokládejme, že (860) platí pro všechny indexy menší než k , kde $1 < k \leq \bar{m}$. Pro index $i = k$ můžeme vzorec (860), který má tvar (857), zapsat ve tvaru

$$\begin{aligned} H_+ &= H_1 - [S, s, H_1 Y, H_1 y] \begin{bmatrix} -D + \Phi, & 0, & R - D + \Phi, & S^T y \\ 0, & -s^T y + \varphi, & 0, & \varphi \\ (R - D + \Phi)^T, & 0, & Y^T H_1 Y + \Phi, & Y^T H_1 y \\ y^T S, & \varphi, & y^T H_1 Y, & y^T H_1 y + \varphi \end{bmatrix}^{-1} \begin{bmatrix} S^T \\ s^T \\ Y^T H_1 \\ y^T H_1 \end{bmatrix} \\ &= H_1 - [S, H_1 Y, s, H_1 y] \begin{bmatrix} -D + \Phi, & R - D + \Phi, & 0, & S^T y \\ (R - D + \Phi)^T, & Y^T H_1 Y + \Phi, & 0, & Y^T H_1 y \\ 0, & 0, & -s^T y + \varphi, & \varphi \\ y^T S, & y^T H_1 Y, & \varphi, & y^T H_1 y + \varphi \end{bmatrix}^{-1} \begin{bmatrix} S^T \\ Y^T H_1 \\ s^T \\ y^T H_1 \end{bmatrix}. \end{aligned}$$

Použijeme-li lemma 84, kde $A = [S, H_1 Y]$, $a = [s, H_1 y]$,

$$B = \bar{N} = \begin{bmatrix} -D + \Phi, & R - D + \Phi \\ (R - D + \Phi)^T, & Y^T H_1 Y + \Phi \end{bmatrix}, \quad b = \begin{bmatrix} 0, & S^T y \\ 0, & Y^T H_1 y \end{bmatrix}, \quad \beta = \begin{bmatrix} -s^T y + \varphi, & \varphi \\ \varphi, & y^T H_1 y + \varphi \end{bmatrix},$$

dostaneme

$$\begin{aligned} H_+ &= H_1 - [S, H_1 Y] \bar{N}^{-1} [S, H_1 Y]^T - \\ &\quad \left([s, H_1 y] - [S, H_1 Y] \bar{N}^{-1} \begin{bmatrix} 0, & S^T y \\ 0, & Y^T H_1 y \end{bmatrix} \right) \\ &\quad \left(\begin{bmatrix} -s^T y + \varphi, & \varphi \\ \varphi, & y^T H_1 y + \varphi \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 0, & 0 \\ y^T S, & y^T H_1 Y \end{bmatrix} \bar{N}^{-1} \begin{bmatrix} 0, & S^T y \\ 0, & Y^T H_1 y \end{bmatrix} \right)^{-1} \\ &\quad \left([s, H_1 y] - [S, H_1 Y] \bar{N}^{-1} \begin{bmatrix} 0, & S^T y \\ 0, & Y^T H_1 y \end{bmatrix} \right)^T \\ &= H - \left([s, H_1 y] - [S, H_1 Y] \bar{N}^{-1} \begin{bmatrix} 0, & S^T y \\ 0, & Y^T H_1 y \end{bmatrix} \right) \\ &\quad \begin{bmatrix} -s^T y + \varphi, & \varphi \\ \varphi, & y^T H_1 y + \varphi \end{bmatrix}^{-1} \left([s, H_1 y] - [S, H_1 Y] \bar{N}^{-1} \begin{bmatrix} 0, & S^T y \\ 0, & Y^T H_1 y \end{bmatrix} \right)^T, \end{aligned}$$

což je právě vztah (859) s maticí N určenou podle (849). Při úpravách jsme využili rovnosti

$$\begin{aligned} \begin{bmatrix} -s^T y + \varphi, & \varphi \\ \varphi, & y^T H_1 y + \varphi \end{bmatrix} &= \begin{bmatrix} -s^T y + \varphi, & \varphi \\ \varphi, & y^T (H_1 - [S, H_1 Y] \bar{N}^{-1} [S, H_1 Y]^T) y + \varphi \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} -s^T y + \varphi, & \varphi \\ \varphi, & y^T H_1 y + \varphi \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 0, & 0 \\ y^T S, & y^T H_1 Y \end{bmatrix} \bar{N}^{-1} \begin{bmatrix} 0, & S^T y \\ 0, & Y^T H_1 y \end{bmatrix}. \end{aligned}$$

□

Důsledek 25. Necht H_1 je symetrická pozitivně definitní matice a necht pro libovolný index $1 \leq j \leq i$, kde $1 \leq i \leq \bar{m}$, platí (854), kde matice N_j je určena vztahem (850) (metoda DFP). Pak lze psát

$$H_{i+1} = H_1 - [S_i, H_1 Y_i] \begin{bmatrix} -D_i, & R_i - D_i \\ (R_i - D_i)^T, & Y_i^T H_1 Y_i \end{bmatrix}^{-1} [S_i, H_1 Y_i]^T. \quad (861)$$

Důkaz Pro metodu DFP platí $\eta_i = 0$, takže $\varphi_i = 0$, $1 \leq \bar{m}$. Stačí tedy dosadit $\Phi_i = 0$ do (860), čímž dostaneme (861) \square

Důsledek 26. *Nechť H_1 je symetrická pozitivně definitní matice a necht' pro libovolný index $1 \leq j \leq i$, kde $1 \leq i \leq \bar{m}$, platí (854), kde matice N_j je určena vztahem (851) (metoda BFGS). Pak lze psát*

$$H_{i+1} = H_1 - [S_i, H_1 Y_i] \begin{bmatrix} 0, & R_i \\ R_i^T, & D_i + Y_i^T H_1 Y_i \end{bmatrix}^{-1} [S_i, H_1 Y_i]^T. \quad (862)$$

Důkaz Pro metodu BFGS platí $\eta_i = 1$, takže $\varphi_i = b_i$, $1 \leq \bar{m}$. Stačí tedy dosadit $\Phi_i = D_i$ do (860), čímž dostaneme (862) \square

Pro metodu hodnoti 1 nelze větu 202 použít a je třeba zvolit jiný postup.

Věta 203. *Nechť H_1 je symetrická pozitivně definitní matice a necht' pro libovolný index $1 \leq j \leq i$, kde $1 \leq i \leq \bar{m}$, platí*

$$H_{j+1} = H_j + (s_j - H_j y_j)(s_j^T y_j - y_j^T H_j y_j)^{-1}(s_j - H_j y_j)^T \quad (863)$$

(metoda hodnoti 1). Pak lze psát

$$H_{i+1} = H_1 + (S_i - H_1 Y_i)(R_i + R_i^T - D_i - Y_i^T H_1 Y_i)^{-1}(S_i - H_1 Y_i)^T. \quad (864)$$

Důkaz Pro $i = j = 1$ je vztah (864) ekvivalentní s (863). Dále budeme postupovat matematickou indukcí. Předpokládejme, že (864) platí pro všechny indexy menší než k , kde $0 < k \leq \bar{m}$. Pro index $i = k$ můžeme (864) zapsat ve tvaru

$$H_+ = H_1 + [S - H_1 Y, s - H_1 y] \begin{bmatrix} R + R^T - D - Y^T H_1 Y, & S^T y - Y^T H_1 y \\ y^T S - y^T H_1 Y, & s^T y - y^T H_1 y \end{bmatrix}^{-1} \begin{bmatrix} S^T - Y^T H_1 \\ s^T - y^T H_1 \end{bmatrix}.$$

Použijeme-li lemma 84 a označíme-li

$$\bar{N} = R + R^T - D - Y^T H_1 Y,$$

dostaneme

$$\begin{aligned} H_+ &= H_1 + (S - H_1 Y) \bar{N}^{-1} (S - H_1 Y)^T + \\ &\quad \left((S - H_1 Y) \bar{N}^{-1} (S - H_1 Y)^T y - (s - H_1 y) \right) \cdot \\ &\quad \left(s^T y - y^T H_1 y - y^T (S - H_1 Y) \bar{N}^{-1} (S - H_1 Y)^T y \right)^{-1} \cdot \\ &\quad \left((S - H_1 Y) \bar{N}^{-1} (S - H_1 Y)^T y - (s - H_1 y) \right)^T \\ &= H + (s - H y) (s^T y - y^T H y)^{-1} (s - H y)^T, \end{aligned}$$

což je právě vztah (863). \square

Ve vzorcích (861) a (862) je třeba invertovat matici \tilde{N}_i řádu $2m$. Tyto vzorce je možné upravit tak, aby se invertovala (nebo rozkládala) pouze matice řádu m . Budeme přitom předpokládat, že $H_1 = \gamma_i I$, kde $\gamma_i = s_i^T y_i / y_i^T y_i$. Výsledný vzorec je obzvlášť jednoduchý pro metodu BFGS, kdy $\Phi_i = D_i$, takže $-D_i + \Phi_i = 0$ a matice $R_i - D_i + \Phi_i = R_i$ je regulární. Pak lze vzorec (862) zapsat ve tvaru

$$H_{i+1} = \gamma_i I + [S_i, \gamma_i Y_i] \begin{bmatrix} (R_i^{-1})^T (D_i + \gamma_i Y_i^T Y_i) R_i^{-1}, & -(R_i^{-1})^T \\ -R_i^{-1}, & 0 \end{bmatrix} [S_i, \gamma_i Y_i]^T. \quad (865)$$

Lze se o tom přesvědčit vynásobením matice \bar{M}_i z (865) maticí $\bar{N}_i = -\bar{M}_i^{-1}$ z (862) (kde $H_1 = \gamma_i I$). V tomto vzorci se invertuje pouze horní trojúhelníková matice řádu m (takže při výpočtu směrového vektoru řešíme pouze soustavy rovnic s horní trojúhelníkovou maticí R_i řádu m). Vzorec (865) můžeme zapsat ve tvaru

$$H_{i+1} = (R_i^{-1} S_i^T)^T D_i R_i^{-1} S_i^T + \gamma_i (I - Y_i R_i^{-1} S_i^T)^T (I - Y_i R_i^{-1} S_i^T). \quad (866)$$

jak se snadno přesvědčíme roznásobením a porovnáním obou vztahů. Směrový vektor lze tedy vypočítat podle vzorce

$$d_{i+1} = -H_{i+1} g_{i+1} = -\gamma_i g_{i+1} - S_i (R_i^T)^{-1} [(D_i + \gamma_i Y_i^T Y_i) R_i^{-1} S_i^T g_{i+1} - \gamma_i Y_i^T g_{i+1}] + Y_i [\gamma_i R_i^{-1} S_i^T g_{i+1}], \quad (867)$$

Nejprve vynásobíme gradient g_{i+1} zleva maticemi S_i^T a Y_i^T ($2mn$ operací), získané vektory upravujeme pomocí matic dimenze m (hranaté závorky) a výsledné vektory vynásobíme zleva maticemi S_i a Y_i ($2mn$ operací). V případě dalších metod z Broydenovy třídy postupovat nemůžeme a výsledný vzorec je mnohem složitější. V tomto případě použijeme k eliminaci levý horní blok (matici $-D_i + \Phi_i$) a podle vzorce (852), kam dosadíme $A = S_i$, $a = \gamma_i Y_i$, $B = -D_i + \Phi_i$, $b = R_i - D_i + \Phi_i$, $\beta = \gamma_i Y_i^T Y_i + \Phi_i$, dostaneme

$$H_{i+1} = \gamma_i I - S_i (\Phi_i - D_i)^{-1} S_i^T - (\gamma_i Y_i - S_i (\Phi_i - D_i)^{-1} (R_i - D_i + \Phi_i)) W_i^{-1} (\gamma_i Y_i - S_i (\Phi_i - D_i)^{-1} (R_i - D_i + \Phi_i))^T,$$

kde

$$W_i = \gamma_i Y_i^T Y_i + \Phi_i - (R_i - D_i + \Phi_i)^T (\Phi_i - D_i)^{-1} (R_i - D_i + \Phi_i)$$

je matice řádu m . Matice $\Phi_i - D_i$ je diagonální, takže ji lze snadno invertovat. Místo matice W_i^{-1} se používá Choleského rozklad $\bar{L}_i \bar{L}_i^T = W_i$.

Ukážeme nyní, jak se konstruuje matice H_{i+1} v obecném případě, kdy může platit $i > \bar{m}$. Budeme předpokládat, že $H_1 = \gamma_i I$ a použít vzorec (866), ve kterém $S_i = [s_{i-m+1}, \dots, s_i]$, $Y_i = [y_{i-m+1}, \dots, y_i]$, D_i obsahuje diagonálu matice $S_i^T Y_i$ a R_i obsahuje horní polovinu matice $S_i^T Y_i$. Matice S_i , Y_i vzniknou z matic S_{i-1} , Y_{i-1} přidáním nových sloupců s_i , y_i , a pokud $i > \bar{m}$, ubráním starých sloupců s_{i-m} , y_{i-m} . Podobně jednoduše získáme matice $S_i^T Y_i$, $Y_i^T Y_i$ z matic $S_{i-1}^T Y_{i-1}$, $Y_{i-1}^T Y_{i-1}$ a tudíž i matice D_i , R_i z matic D_{i-1} , R_{i-1} . Tím máme k dispozici všechny matice potřebné k výpočtu matice H_{i+1} .

Metoda používající matici (866) vyžaduje zhruba $6mn$ operací násobením a sčítáním v každém iteračním kroku ($2mn$ na výpočet nových sloupců matic $S_i^T Y_i$, $Y_i^T Y_i$ a $4mn$ na výpočet směrového vektoru d_{i+1} podle vzorce (??)). Zhruba $2(m-1)n$ operací však lze ušetřit, pokud při určování matice H_{i+1} počítáme a ukládáme vektory $S_i^T g_{i+1}$, $Y_i^T g_{i+1}$ místo vektorů $S_i^T y_i$, $Y_i^T y_i$. Prvních $m-1$ prvků vektorů $S_i^T y_i$, $Y_i^T y_i$ pak určíme z již spočtených hodnot podle vzorců $s_j^T y_i = s_j^T g_{i+1} - s_j^T g_i$, $y_j^T y_i = y_j^T g_{i+1} - y_j^T g_i$, $i-m+1 \leq j \leq i-1$, takže je nutné spočítat pouze dva skalární součiny $s_i^T y_i$, $y_i^T y_i$. Vektory $S_i^T g_{i+1}$, $Y_i^T g_{i+1}$ lze pak použít k výpočtu směrového vektoru $d_{i+1} = -H^{i+1} g_{i+1}$ podle (866), takže odpadne zhruba $2mn$ operací násobením a sčítáním.

Dosavadní úvahy můžeme shrnout ve formě algoritmu, který lze popsat zhruba takto:

Algoritmus 22. Data $\bar{m} < n$, $\varepsilon > 0$, $\varepsilon_1 = 10^{-4}$, $\varepsilon_2 = 0.9$.

- Krok 1** Zvolíme počáteční odhad $x_1 \in R^n$ a vypočteme hodnoty $F_1 := F(x_1)$, $g_1 := g(x_1)$. Položíme $i := 1$.
- Krok 2** Pokud $\|g_i\| \leq \varepsilon$, ukončíme výpočet. V opačném případě položíme $m := \min(\bar{m}, i-1)$ a určíme směrový vektor d_i . Pokud $m = 0$, položíme $d_i := -g_i$, v opačném případě položíme $d_i = -H_i g_i$, kde H_i je matice určená vztahem (865) (kde vystupuje i místo $i+1$ a $i-1$ místo i).
- Krok 3** Určíme délku kroku α_i použitím algoritmu 1, položíme $x_{i+1} := x_i + \alpha_i d_i$ a vypočteme hodnoty $F_{i+1} := F(x_{i+1})$, $g_{i+1} := g(x_{i+1})$. Položíme $s_i := x_{i+1} - x_i$ a $y_i := g_{i+1} - g_i$.
- Krok 4** Sestrojíme matice S_i , Y_i a R_i , D_i z matic S_{i-1} , Y_{i-1} a R_{i-1} , D_{i-1} (staré sloupce ubíráme pouze tehdy, pokud $i > \bar{m}$). Zvětšíme i o 1 a přejdeme na krok 2.

Uvedeme nyní větu týkající se aktualizace (866), která je důležitá v případě, že provádíme korekce popsané v oddílech 9.4 a 9.5. Aktualizaci (866) zapíšeme v úsporném tvaru

$$H_+ = (R^{-1}S^T)^T DR^{-1}S^T + V^T H_1 V, \quad V = I - YR^{-1}S^T, \quad W = (R^{-1})^T DR^{-1} \quad (868)$$

Věta 204. *Uvažujme matici H_+ určenou vzorcem (868), kde matice S , Y mají plnou hodnotu a H_1 je symetrická pozitivně definitní matice. Nechť $S = [S_1, S_2]$, $Y = [Y_1, Y_2]$, kde matice S_1 , S_2 mají m_1 sloupců, matice S_2 , Y_2 mají m_2 sloupců (takže $m_1 + m_2 = m$) a matice R , D jsou rozděleny na bloky stejně jako matice $S^T Y$. Pak $H_+ Y_2 = S_2$ právě tehdy když $S_2^T Y_2 = R_{22} = D_2$.*

Důkaz Vzorec (868), je pouze jinak zapsaným vzorcem (862) (viz (865)–(866)), takže podle věty ?? vznikne matice H_+ z matice H_1 postupným provedením m aktualizací metody BFGS (vzorec 803), ve kterých vystupují sloupce matic S a Y . Nechť matice $H^{(1)}$ vznikne z matice H_1 postupným provedením m_1 aktualizací (803), ve kterých vystupují sloupce matic S_1 a Y_1 , takže matice H_+ vznikne z matice $H^{(1)}$ postupným provedením m_2 aktualizací (803), ve kterých vystupují sloupce matic S_2 a Y_2 . Pak lze podle věty ?? v souladu s (868) psát

$$H_+ = (R_{22}^{-1} S_2^T)^T D_2 R_{22}^{-1} S_2^T + (I - Y_2 R_{22}^{-1} S_2^T)^T H^{(1)} (I - Y_2 R_{22}^{-1} S_2^T) \quad (869)$$

(a) Nechť $S_2^T Y_2 = R_{22} = D_2$. Pak podle (869) platí

$$H_+ = S_2 (S_2^T Y_2)^{-1} S_2^T + (I - Y_2 (S_2^T Y_2)^{-1} S_2^T)^T H^{(1)} (I - Y_2 (S_2^T Y_2)^{-1} S_2^T) \quad (870)$$

takže $H_+ Y_2 = S_2$.

(b) Nechť $H_+ Y_2 = S_2$. Pak z (869) plyne

$$H_+ Y_2 = S_2 (R_{22}^{-1})^T D_2 R_{22}^{-1} S_2^T Y_2 + V^T H_1 V Y_2 = S_2$$

□

Postup, který jsme použili k odvození vztahů (861), (862) a (864) pro matici H_{i+1} lze použít k získání podobných vztahů pro matici $B_{i+1} = H_{i+1}^{-1}$, které mají obecný tvar

$$B_{i+1} = B_1 + [Y_i, B_1 S_i] \bar{K}_i [Y_i, B_1 S_i]^T, \quad (871)$$

kde \bar{K}_i je matice řádu $2m$. Lze k tomu použít princip duality (poznámka 124). Jelikož přitom dojde k výměně $S_i \rightarrow Y_i$, $Y_i \rightarrow S_i$, je třeba horní polovinu matice $S_i^T Y_i$ nahradit horní polovinou matice $Y_i^T S_i$, neboli transponovanou dolní polovinou matice $S_i^T Y_i$. Proto místo horní trojúhelníkové matice R_i použijeme dolní trojúhelníkovou matici L_i takovou, že $(L_i)_{kl} = 0$, $k < l$, a $(L_i)_{kl} = s_k^T y_l$, $k \geq l$. Dále použijeme diagonální matici Ψ_i takovou, že

$$(\Psi_i)_{kk} = \psi_k = \frac{\beta_k b_k c_k}{\beta_k c_k + (1 - \beta_k) b_k}.$$

Pak lze Broydenovu třídu vyjádřit ve tvaru

$$B_{i+1} = B_1 - [Y_i, B_1 S_i] \begin{bmatrix} -D_i + \Psi_i, & (L_i - D_i + \Psi_i)^T \\ L_i - D_i + \Psi_i, & S_i^T B_1 S_i + \Psi_i \end{bmatrix}^{-1} [Y_i, B_1 S_i]^T. \quad (872)$$

Tento vzorec je uveden v [63]. Pro metodu DFP dostaneme

$$B_{i+1} = B_1 - [Y_i, B_1 S_i] \begin{bmatrix} 0, & L_i^T \\ L_i, & D_i + S_i^T B_1 S_i \end{bmatrix}^{-1} [Y_i, B_1 S_i]^T. \quad (873)$$

Pro metodu BFGS dostaneme

$$B_{i+1} = B_1 - [Y_i, B_1 S_i] \begin{bmatrix} -D_i, & (L_i - D_i)^T \\ L_i - D_i, & S_i^T B_1 S_i \end{bmatrix}^{-1} [Y_i, B_1 S_i]^T. \quad (874)$$

Pro metodu hodnoti 1 dostaneme

$$B_{i+1} = B_1 + (Y_i - B_1 S_i) (L_i + L_i^T - D_i - S_i^T B_1 S_i)^{-1} (Y_i - B_1 S_i)^T. \quad (875)$$

Vzorec (873) lze zjednodušit způsobem, kterým jsme zjednodušili vzorec (862). Důležitější je však vzorec (874) odpovídající metodě BFGS. Protože matice $L_i - D_i$ je singulární, takže ji nelze invertovat, použijeme k eliminaci levý horní blok (matici $-D_i$) a podle vzorce (852), kam dosadíme $A = Y_i$, $a = (1/\gamma_i)S_i$, $B = -D_i$, $b = (L_i - D_i)^T$, $\beta = (1/\gamma_i)S_i^T S_i$, dostaneme

$$B_{i+1} = \frac{1}{\gamma_i} I + Y_i D_i^{-1} Y_i^T - \left(\frac{1}{\gamma_i} S_i + Y_i D_i^{-1} (L_i - D_i)^T \right) W_i^{-1} (S_i + Y_i D_i^{-1} (L_i - D_i)^T)^T, \quad (876)$$

kde

$$W_i = \frac{1}{\gamma_i} S_i^T S_i + (L_i - D_i)^T D_i^{-1} (L_i - D_i)$$

je matice řádu m . Místo inverzní matice W_i^{-1} se používá Choleského rozklad $\bar{L}_i \bar{L}_i^T = W_i$.

Kromě explicitního vzorce (860) lze pro libovolnou metodu z Broydenovy třídy (i metodu hodnoti 1) možné použít rekursivní postup popsany v práci [155]. Vyjdeme z toho, že vzorec (860) můžeme po permutaci zapsat ve tvaru

$$H_{i+1} = H_1 + \bar{U}_i \bar{M}_i \bar{U}_i^T$$

kde $\bar{U}_i = [s_1, H_1 y_1, \dots, s_i, H_1 y_i]$ a \bar{M}_i je matice řádu $2m$ (předpokládáme opět, že $i \leq \bar{m}$) a ukážeme, že matici \bar{M}_i lze spočítat rekurentně, přičemž počet potřebných aritmetických operací je řádově stejný jako při použití vzorce (868) Předpokládejme, že matice H_{i+1} vznikne z matice $H_1 = \gamma_1 I$ pomocí i aktualizací tvaru

$$H_{j+1} = H_j + U_j M_j U_j^T, \quad 1 \leq j \leq i, \quad (877)$$

kde $U_j = [s_j, H_j y_j]$ a

$$M_j = \begin{bmatrix} \mu_{1,j} & \mu_{2,j} \\ \mu_{2,j} & \mu_{3,j} \end{bmatrix}.$$

Budeme hledat vyjádření

$$H_{i+1} = H_1 + \bar{U}_i \bar{M}_i \bar{U}_i^T, \quad (878)$$

kde $\bar{U}_i = [s_1, H_1 y_1, \dots, s_i, H_1 y_i]$ a \bar{M}_i je symetrická matice řádu $2m$. Poznamenejme, že volba $H_1 = \gamma_1 I$ (kde obvykle $\gamma_i = s_i^T y_i / y_i^T y_i$) je podstatná pro konstrukci efektivního algoritmu.

Věta 205. *Nechť H_{i+1} je matice získaná z matice H_1 pomocí i aktualizací (877). Pak platí (878), kde \bar{M}_i je matice určená rekurentně tak že $\bar{M}_1 = M_1$ a*

$$\bar{M}_j = \begin{bmatrix} \bar{M}_{j-1} + \mu_{3,j} z_{j-1} z_{j-1}^T & \mu_{2,j} z_{j-1} & \mu_{3,j} z_{j-1} \\ \mu_{2,j} z_{j-1}^T & \mu_{1,j} & \mu_{2,j} \\ \mu_{3,j} z_{j-1}^T & \mu_{2,j} & \mu_{3,j} \end{bmatrix}, \quad 2 \leq j \leq i, \quad (879)$$

kde

$$z_{j-1} = \bar{M}_{j-1} \bar{r}_{j-1}, \quad \bar{r}_{j-1} = \bar{U}_{j-1}^T y_j. \quad (880)$$

Důkaz Důkaz provedeme indukcí. Předpokládejme, že pro nějaký index $2 \leq j < i$ platí

$$H_j = H_1 + \bar{U}_{j-1} \bar{M}_{j-1} \bar{U}_{j-1}^T \quad (881)$$

(podle (877) to platí pro $j = 2$ neboť $\bar{U}_1 = U_1$ a $\bar{M}_1 = M_1$). Dosadíme-li (881) do (877) a přihlédneme-li k tomu, že podle (880) a (881) platí

$$U_j = [s_j, H_j y_j] = [s_j, H_1 y_j + \bar{U}_{j-1} \bar{M}_{j-1} \bar{U}_{j-1}^T y_j] = [s_j, H_1 y_j + \bar{U}_{j-1} z_{j-1}],$$

můžeme psát

$$\begin{aligned}
H_{j+1} &= H_1 + \bar{U}_{j-1} \bar{M}_{j-1} \bar{U}_{j-1}^T + [s_j, H_1 y_j + \bar{U}_{j-1} z_{j-1}] M_j [s_j, H_1 y_j + \bar{U}_{j-1} z_{j-1}]^T \\
&= H_1 + \bar{U}_{j-1} \bar{M}_{j-1} \bar{U}_{j-1}^T + \mu_{1,j} s_j s_j^T \\
&\quad + \mu_{2,j} (s_j (H_1 y_j)^T + H_1 y_j s_j^T) + \mu_{2,j} (s_j (\bar{U}_{j-1} z_{j-1})^T + \bar{U}_{j-1} z_{j-1} s_j^T) \\
&\quad + \mu_{3,j} H_1 y_j (H_1 y_j)^T + \mu_{3,j} (H_1 y_j (\bar{U}_{j-1} z_{j-1})^T + \bar{U}_{j-1} z_{j-1} (H_1 y_j)^T) \\
&\quad + \mu_{3,j} \bar{U}_{j-1} z_{j-1} z_{j-1}^T \bar{U}_{j-1}^T \\
&= H_1 + [\bar{U}_{j-1}, s_j, H_1 y_j] \begin{bmatrix} \bar{M}_{j-1} + \mu_{3,j} z_{j-1} z_{j-1}^T, & \mu_{2,j} z_{j-1}, & \mu_{3,j} z_{j-1} \\ \mu_{2,j} z_{j-1}^T, & \mu_{1,j}, & \mu_{2,j} \\ \mu_{3,j} z_{j-1}^T, & \mu_{2,j}, & \mu_{3,j} \end{bmatrix} [\bar{U}_{j-1}, s_j, H_1 y_j]^T \\
&= H_1 + \bar{U}_j \bar{M}_j \bar{U}_j^T,
\end{aligned}$$

čímž je indukční krok dokončen. \square

Poznámka 305. Porovnáme-li (877) s (335), vidíme, že platí

$$\mu_{1,j} = \frac{1}{b_j} \left(\eta_j \frac{a_j}{b_j} + 1 \right), \quad \mu_{2,j} = -\frac{\eta_j}{b_j}, \quad \mu_{3,j} = \frac{\eta_j - 1}{a_j}, \quad (882)$$

kde $a_j = y_j^T H_j y_j$ a $b_j = y_j^T s_j$. Použijeme-li (880) a (881), dostaneme

$$a_j = y_j^T H_j y_j = y_j^T (H_1 y_j + \bar{U}_{j-1} \bar{M}_{j-1} \bar{U}_{j-1}^T y_j) = y_j^T H_1 y_j + \bar{r}_{j-1}^T z_{j-1},$$

takže hodnotu a_j , potřebnou pro výpočet diagonálních prvků matice M_j podle (882), lze určit pomocí vektorů \bar{r}_{j-1} a z_{j-1} .

Způsobem, který jsme právě popsali, lze realizovat i aktualizace z Davidonovy třídy metod s proměnnou metrikou popsané v oddílu 4.8. V tom případě předpokládáme, že matice H_{i+1} a vektor u_{i+1} vzniknou z matice $H_1 = \gamma_i I$ a vektoru u_1 pomocí aktualizací tvaru

$$H_{j+1} = H_j + U_j M_j U_j^T, \quad u_{j+1} = \left(I - \frac{u_j y_j^T}{y_j^T u_j} \right) (s_j - H_j y_j), \quad 1 \leq j \leq i, \quad (883)$$

kde $U_j = [u_j, s_j - H_j y_j]$ a

$$M_j = \begin{bmatrix} \mu_{1,j} & \mu_{2,j} \\ \mu_{2,j} & \mu_{3,j} \end{bmatrix}.$$

Budeme hledat vyjádření

$$H_{i+1} = H_1 + \bar{U}_i \bar{M}_i \bar{U}_i^T, \quad (884)$$

kde nyní $\bar{U}_i = [u_1, s_1 - H_1 y_1, \dots, u_i, s_i - H_1 y_i]$ a \bar{M}_i je symetrická matice řádu $2m$.

Věta 206. *Nechť H_{i+1} je matice získaná z matice H_1 pomocí i aktualizací (883). Pak platí (884), kde \bar{M}_i je matice určená rekurentně tak že $\bar{M}_1 = M_1$ a*

$$\bar{M}_j = \begin{bmatrix} \bar{M}_{j-1} + \mu_{3,j} z_{j-1} z_{j-1}^T, & \mu_{2,j} z_{j-1}, & \mu_{3,j} z_{j-1} \\ \mu_{2,j} z_{j-1}^T, & \mu_{1,j}, & \mu_{2,j} \\ \mu_{3,j} z_{j-1}^T, & \mu_{2,j}, & \mu_{3,j} \end{bmatrix}, \quad 2 \leq j \leq i, \quad (885)$$

kde

$$z_{j-1} = \bar{M}_{j-1} \bar{r}_{j-1}, \quad \bar{r}_{j-1} = \bar{U}_{j-1}^T y_j. \quad (886)$$

Důkaz Důkaz provedeme indukcí. Předpokládejme, že pro nějaký index $2 \leq j < i$ platí

$$H_j = H_1 + \bar{U}_{j-1} \bar{M}_{j-1} \bar{U}_{j-1}^T \quad (887)$$

(podle (883) to platí pro $j = 2$ neboť $\bar{U}_1 = U_1$ a $\bar{M}_1 = M_1$). Dosadíme-li (887) do (883) a přihlédneme-li k tomu, že podle (880) a (881) platí

$$U_j = [u_j, s_j - H_j y_j] = [u_j, s_j - H_1 y_j + \bar{U}_{j-1} \bar{M}_{j-1} \bar{U}_{j-1}^T y_j] = [u_j v_j + \bar{U}_{j-1} z_{j-1}],$$

kde $v_j = s_j - H_1 y_j$, můžeme psát

$$\begin{aligned} H_{j+1} &= H_1 + \bar{U}_{j-1} \bar{M}_{j-1} \bar{U}_{j-1}^T + [u_j, v_j + \bar{U}_{j-1} z_{j-1}] M_j [u_j, v_j + \bar{U}_{j-1} z_{j-1}]^T \\ &= H_1 + \bar{U}_{j-1} \bar{M}_{j-1} \bar{U}_{j-1}^T + \mu_{1,j} u_j u_j^T \\ &\quad + \mu_{2,j} (u_j v_j^T + v_j s_j^T) + \mu_{2,j} (u_j (\bar{U}_{j-1} z_{j-1})^T + \bar{U}_{j-1} z_{j-1} u_j^T) \\ &\quad + \mu_{3,j} v v_j^T + \mu_{3,j} (v_j (\bar{U}_{j-1} z_{j-1})^T + \bar{U}_{j-1} z_{j-1} v_j^T) \\ &\quad + \mu_{3,j} \bar{U}_{j-1} z_{j-1} z_{j-1}^T \bar{U}_{j-1}^T \\ &= H_1 + [\bar{U}_{j-1}, u_j, v_j] \begin{bmatrix} \bar{M}_{j-1} + \mu_{3,j} z_{j-1} z_{j-1}^T, & \mu_{2,j} z_{j-1}, & \mu_{3,j} z_{j-1} \\ \mu_{2,j} z_{j-1}^T, & \mu_{1,j}, & \mu_{2,j} \\ \mu_{3,j} z_{j-1}^T, & \mu_{2,j}, & \mu_{3,j} \end{bmatrix} [\bar{U}_{j-1}, u_j, v_j]^T \\ &= H_1 + \bar{U}_j \bar{M}_j \bar{U}_j^T, \end{aligned}$$

čímž je indukční krok dokončen. \square

Ukážeme nyní jak se konstruuje matice (878) s $H_1 = \gamma_i I$ v obecném případě, kdy může platit $i > \bar{m}$. Nechť $m = \min(\bar{m}, i)$ a $\Gamma_i = \text{diag}(1, \gamma_i, \dots, 1, \gamma_i)$ (kde $\gamma_i > 0$) je diagonální matice řádu $2m$. Označme

$$\check{U}_{i-1} = [s_{i-m+1}, y_{i-m+1}, \dots, s_{i-1}, y_{i-1}], \quad \check{R}_{i-1} = \begin{bmatrix} s_{i-m+1}^T y_{i-m+1}, & \dots & s_{i-m+1}^T y_{i-1} \\ y_{i-m+1}^T y_{i-m+1}, & \dots & y_{i-m+1}^T y_{i-1} \\ \dots & \dots & \dots \\ 0, & \dots & s_{i-1}^T y_{i-1} \\ 0, & \dots & y_{i-1}^T y_{i-1} \end{bmatrix} \quad (888)$$

(tyto matice jsou prázdné, pokud $i = 1$) a

$$\hat{U}_i = [\check{U}_{i-1}, s_i, y_i], \quad \hat{R}_i = \begin{bmatrix} \check{R}_{i-1}, & \check{U}_{i-1}^T y_i \\ 0, & s_i^T y_i \\ 0, & y_i^T y_i \end{bmatrix}, \quad (889)$$

takže \check{R}_{i-1} a \hat{R}_i jsou blokově horní trojúhelníkové matice, jejichž každý blok obsahuje dva řádky a jeden sloupec. Nechť $k = j - (i - m)$, takže $k = 1$, pokud $j = i - m + 1$ a $k = m$, pokud $j = i$. Pak $\bar{U}_i = \Gamma_i \hat{U}_i$ a matici $\bar{M}_i \triangleq \hat{M}_i^i$ (používáme další horní index) určíme rekurentně tak že položíme

$$\hat{M}_{i-m+1}^i = \begin{bmatrix} \mu_{1,i-m+1}^i, & \mu_{2,i-m+1}^i \\ \mu_{2,i-m+1}^i, & \mu_{3,i-m+1}^i \end{bmatrix} \quad (890)$$

a pro $i - m + 1 \leq j \leq i - 1$ spočteme vektor $z_j^i = \hat{M}_j^i \Gamma_j^i \hat{r}_j^i$, kde Γ_j^i je hlavní podmatice řádu $2k$ matice Γ_i a \hat{r}_j^i je vektor dimenze $2k$ obsahující prvních $2k$ prvků k -tého sloupce matice \check{R}_{i-1} , a položíme

$$\hat{M}_{j+1}^i = \begin{bmatrix} \hat{M}_j^i + \mu_{3,j+1}^i z_j^i (z_j^i)^T, & \mu_{2,j+1}^i z_j^i, & \mu_{3,j+1}^i z_j^i \\ \mu_{2,j+1}^i (z_j^i)^T, & \mu_{1,j+1}^i, & \mu_{2,j+1}^i \\ \mu_{3,j+1}^i (z_j^i)^T, & \mu_{2,j+1}^i, & \mu_{3,j+1}^i \end{bmatrix}. \quad (891)$$

Použijeme-li matice \hat{U}_i a \hat{M}_i^i , můžeme směrový vektor d_{i+1} určit podle vzorce

$$d_{i+1} = -H_{i+1}g_{i+1} = -\gamma_i g_{i+1} - \bar{U}_i \bar{M}_i \bar{U}_i^T g_{i+1} = -\gamma_i g_{i+1} - \hat{U}_i \Gamma_i \hat{M}_i^i \Gamma_i \hat{U}_i^T g_{i+1}. \quad (892)$$

V tomto případě spotřebujeme zhruba $6mn$ operací násobení a sčítání ($2mn$ na určení posledního sloupce matice \hat{R}_i a $4mn$ na výpočet vektoru d_{i+1} podle vzorce (892)) a zhruba $2mn$ hodnot je třeba ukládat v paměti počítače. Matice \check{U}_i a \check{R}_i , používané v dalším iteračním kroku, lze snadno získat z matic \hat{U}_i a \hat{R}_i . Jestliže $i < \bar{m}$, pak $\check{U}_i = \hat{U}_i$ a $\check{R}_i = \hat{R}_i$. Jestliže $i \geq \bar{m}$, pak \check{U}_i a \check{R}_i vznikne z \hat{U}_i a \hat{R}_i odstraněním řádků a sloupců, jejichž prvky se určují pomocí vektorů s indexem $i - m + 1$. Můžeme tedy psát

$$[s_{i-m+1}, y_{i-m+1}, \check{U}_i] = \hat{U}_i, \quad \begin{bmatrix} s_{i-m+1}^T y_{i-m+1}, & [s_{i-m+1}^T y_{i-m+2}, \dots, s_{i-m+1}^T y_i] \\ y_{i-m+1}^T y_{i-m+1}, & [y_{i-m+1}^T y_{i-m+2}, \dots, y_{i-m+1}^T y_i] \\ 0, & \check{R}_i \end{bmatrix} = \hat{R}_i. \quad (893)$$

Popsaný postup lze upravit tak, že se ušetří zhruba $2mn$ operací násobení a sčítání. Z vyjádření (891) je patrné, že ke konstrukci matice \hat{M}_i^i nepotřebujeme poslední sloupec \hat{r}_i matice \hat{R}_i . Proto je možné počítat místo vektoru $\hat{r}_i = \hat{U}_i^T y_i$ vektor $\hat{v}_i = \hat{U}_i^T g_{i+1}$, který se pak použije k určení směrového vektoru d_{i+1} podle vzorce

$$d_{i+1} = -\gamma_i g_{i+1} - \hat{U}_i \Gamma_i \hat{M}_i^i \Gamma_i \hat{v}_i. \quad (894)$$

Po spočtení směrového vektoru d_{i+1} lze určit prvních $2(m-1)$ prvků vektoru \hat{r}_i podle vzorce

$$\check{U}_{i-1}^T y_i = \check{U}_{i-1}^T g_{i+1} - \check{U}_{i-1}^T g_i, \quad (895)$$

kde vektor $\check{U}_{i-1}^T g_{i+1}$ obsahuje prvních $2(m-1)$ prvků vektoru \hat{v}_i (viz (889)) a vektor $\check{U}_{i-1}^T g_i$ obsahuje posledních $2(m-1)$ prvků vektoru \hat{v}_{i-1} (vektor \hat{v}_{i-1} známe z předchozího iteračního kroku). Poslední dva prvky $s_i^T y_i$ a $y_i^T y_i$ vektoru \hat{r}_i se počítají zvlášť, neboť je potřebujeme k určení škálovacího parametru γ_i .

Dosavadní úvahy můžeme shrnout ve formě algoritmu, který lze popsat zhruba takto:

Algoritmus 23. Data $\bar{m} < n$, $\varepsilon > 0$, $\varepsilon_1 = 10^{-4}$, $\varepsilon_2 = 0.9$.

- Step 1** Necht $\check{U}_0 \in R^{n \times 0}$ a $\check{R}_0 \in R^{0 \times 0}$ jsou prázdné matice. Zvolíme počáteční odhad $x_1 \in R^n$ a vypočteme hodnoty $F_1 := F(x_1)$, $g_1 := g(x_1)$. Položíme $d_1 := -g_1$ a $i := 1$.
- Step 2** Pokud $\|g_i\| \leq \varepsilon$, ukončíme výpočet. V opačném případě položíme $m := \min(\bar{m}, i - 1)$.
- Step 3** Určíme délku kroku α_i použitím algoritmu 1, položíme $x_{i+1} := x_i + \alpha_i d_i$ a vypočteme hodnoty $F_{i+1} := F(x_{i+1})$, $g_{i+1} := g(x_{i+1})$. Položíme $s_i := x_{i+1} - x_i$, $y_i := g_{i+1} - g_i$ a vypočteme hodnoty $s_i^T y_i$, $y_i^T y_i$ a $\gamma_i := s_i^T y_i / y_i^T y_i$ definující diagonální matici $\Gamma_i := \text{diag}(1, \gamma_i, \dots, 1, \gamma_i)$ řádu $2m$.
- Step 4** Určíme matici \hat{M}_{i-m+1}^i podle vzorce (890). Položíme $\hat{U}_i := [\check{U}_{i-1}, s_i, y_i]$ a $\hat{v}_i := \hat{U}_i^T g_{i+1}$. Položíme $j := i - m + 1$ a $k = 1$.
- Step 5** Pokud $j = i$ přejdeme na krok 7.
- Step 6** Zvolíme hodnotu parametru η_j^i vystupujícího v (882). Položíme $z_j^i := \hat{M}_j^i \Gamma_j^i \hat{r}_j^i$, kde Γ_j^i je hlavní submatice řádu $2k$ matice Γ_i a \hat{r}_j^i je vektor dimenze $2k$ obsahující prvních $2k$ prvků k -tého sloupce matice \check{R}_{i-1} , vypočteme matici \hat{M}_{j+1}^i podle vzorce (891), položíme $j := j + 1$, $k := k + 1$ a přejdeme na krok 5.
- Step 7** Vypočteme směrový vektor d_{i+1} podle vzorce (894). Určíme vektor $\check{U}_{i-1}^T y_i$ podle vzorce (895) a matici \check{R}_i podle vzorce (889).
- Step 8** Pokud $i < \bar{m}$, položíme $\check{U}_i := \hat{U}_i$ a $\check{R}_i := \hat{R}_i$. V opačném případě určíme matice \check{U}_i a \check{R}_i podle vzorce (893). Položíme $i := i + 1$ a přejdeme na krok 2.

Rekurentní postup použitý ve větě 205 lze odvodit i pro metody používající matice $B_i = H_i^{-1}$, $i \in N$. Předpokládejme, že matice B_{i+1} vznikne z matice $B_1 = (1/\gamma_i)I$ pomocí i aktualizací tvaru

$$B_{j+1} = B_j + V_j K_j V_j^T, \quad 1 \leq j \leq i, \quad (896)$$

kde $V_j = [y_j, B_j s_j]$ a

$$K_j = \begin{bmatrix} \kappa_{1,j} & \kappa_{2,j} \\ \kappa_{2,j} & \kappa_{3,j} \end{bmatrix}.$$

Budeme hledat vyjádření

$$B_{i+1} = B_1 + \bar{V}_i \bar{K}_i \bar{V}_i^T, \quad (897)$$

kde $\bar{V}_i = [y_1, B_1 s_1, \dots, y_i, B_1 s_i]$ a \bar{K}_i je symetrická matice řádu $2m$.

Věta 207. *Nechť B_{i+1} je matice získaná z matice B_1 pomocí i aktualizací (896). Pak platí (897), kde \bar{K}_i je matice určená rekurentně tak že $\bar{K}_1 = K_1$ a*

$$\bar{K}_j = \begin{bmatrix} \bar{K}_{j-1} + \kappa_{3,j} w_{j-1} w_{j-1}^T & \kappa_{2,j} w_{j-1} & \kappa_{3,j} w_{j-1} \\ \kappa_{2,j} w_{j-1}^T & \kappa_{1,j} & \kappa_{2,j} \\ \kappa_{3,j} w_{j-1}^T & \kappa_{2,j} & \kappa_{3,j} \end{bmatrix}, \quad 2 \leq j \leq i, \quad (898)$$

kde

$$w_{j-1} = \bar{K}_{j-1} \bar{q}_{j-1}, \quad \bar{q}_{j-1} = \bar{V}_{j-1}^T s_j. \quad (899)$$

Důkaz Z principu duality plyne, že stačí do vzorců (879) a (880) dosadit K_j , \bar{K}_j , \bar{V}_j , y_j a $B_1 s_j$ místo M_j , \bar{M}_j , \bar{U}_j , s_j a $H_1 y_j$, čímž dostaneme vzorce (898) a (899). \square

Poznámka 306. Porovnáme-li (896) s (362), vidíme, že platí

$$\kappa_{1,j} = \frac{1}{b_j} \left(\beta_j \frac{c_j}{b_j} + 1 \right), \quad \kappa_{2,j} = -\frac{\beta_j}{b_j}, \quad \kappa_{3,j} = \frac{\beta_j - 1}{c_j}, \quad (900)$$

kde $b_j = y_j^T s_j$ a $c_j = s_j^T B_j s_j$. Použijeme-li (897) a (899), dostaneme

$$c_j = s_j^T B_j s_j = s_j^T (B_1 s_j + \bar{V}_{j-1} \bar{K}_{j-1} \bar{V}_{j-1}^T s_j) = s_j^T B_1 s_j + \bar{q}_{j-1}^T w_{j-1},$$

takže hodnotu c_j , potřebnou pro výpočet diagonálních prvků matice K_j podle (900), lze určit pomocí vektorů \bar{q}_{j-1} a w_{j-1} .

Větu 207 lze použít ke konstrukci metod s lokálně omezeným krokem. Metody s lokálně omezeným krokem určují směrový vektor $d \in R^n$ přibližnou minimalizací kvadratické funkce

$$\text{minimalizovat } d^T B d + g^T d \quad \text{pokud } \|d\| \leq \Delta. \quad (901)$$

Je-li matice B hustá, vyžadují algoritmy popsané v oddílu 6 alespoň $O(n^2)$ aritmetických operací. Ukážeme, že je-li matice B vyjádřena v kompaktním tvaru (865) nebo (897), stačí k nalezení směrového vektoru $O(mn)$ aritmetických operací. V následujících úvahách použijeme postup uvedený v [25].

Věta 208. *Nechť $B = (1/\gamma)I + \bar{V} \bar{K} \bar{V}$ (vzorec (897)), kde $\bar{V} \in R^{n \times 2m}$ a $\bar{K} \in R^{2m \times 2m}$. Nechť*

$$\bar{V} = \bar{Q} \begin{bmatrix} \bar{R} \\ 0 \end{bmatrix} = [\bar{Q}_B, \bar{Q}_N] \begin{bmatrix} \bar{R} \\ 0 \end{bmatrix}, \quad (902)$$

kde \bar{Q} je ortogonální matice řádu n a \bar{R} je horní trojúhelníková matice řádu $2m$ ($\bar{Q}_B \in R^{n \times 2m}$ je matice, jejíž sloupce tvoří ortonormální bázi v $\mathcal{L}(\bar{V})$). Nechť $\bar{R} \bar{K} \bar{R}^T = \bar{Q} \bar{D} \bar{Q}^T$, kde \bar{Q} je ortogonální matice obsahující vlastní vektory matice $\bar{R} \bar{K} \bar{R}^T$ a \bar{D} je diagonální matice obsahující vlastní čísla matice $\bar{R} \bar{K} \bar{R}^T$.

Pak matice $Q = [Q_B, Q_N] = [\bar{Q}_B \tilde{Q}, \bar{Q}_N]$ je ortogonální a kvadratickou funkci (901) lze vyjádřit jako součet dvou kvadratických funkcí

$$\frac{1}{2} d^T B d + g^T d = \frac{1}{2} \tilde{d}_B^T \tilde{\Lambda} \tilde{d}_B + \tilde{g}_B^T \tilde{d}_B + \frac{\lambda}{2} \tilde{d}_N^T \tilde{d}_N + \tilde{g}_N^T \tilde{d}_N, \quad (903)$$

kde $\tilde{\Lambda} = (1/\gamma)I + \tilde{D}$ a $\lambda = 1/\gamma$, přičemž

$$\begin{bmatrix} \tilde{g}_B \\ \tilde{g}_N \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} Q_B^T \\ Q_N^T \end{bmatrix} g, \quad \begin{bmatrix} \tilde{d}_B \\ \tilde{d}_N \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} Q_B^T \\ Q_N^T \end{bmatrix} d \Rightarrow d = [Q_B, Q_N] \begin{bmatrix} \tilde{d}_B \\ \tilde{d}_N \end{bmatrix} \quad (904)$$

(první kvadratická funkce má $2m$ proměnných a druhá $n - 2m$ proměnných).

Důkaz Použijeme-li matice uvedené ve větě 208, můžeme psát

$$\bar{V} \bar{K} \bar{V}^T = \bar{Q} \begin{bmatrix} \bar{R} \bar{K} \bar{R}^T & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \bar{Q}^T = \bar{Q} \begin{bmatrix} \tilde{Q} & 0 \\ 0 & I \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \tilde{D} & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \tilde{Q}^T & 0 \\ 0 & I \end{bmatrix} \bar{Q}^T = Q \begin{bmatrix} \tilde{\Lambda} & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} Q^T,$$

kde matice Q je ortogonální neboť je součinem dvou ortogonálních matic. Platí tedy $QQ^T = I$, takže

$$B = \frac{1}{\gamma} I + \bar{V} \bar{K} \bar{V}^T = Q \left(\frac{1}{\gamma} \begin{bmatrix} I & 0 \\ 0 & I \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \tilde{D} & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \right) Q^T = [Q_B, Q_N] \begin{bmatrix} \tilde{\Lambda} & 0 \\ 0 & \lambda I \end{bmatrix} \begin{bmatrix} Q_B^T \\ Q_N^T \end{bmatrix},$$

kde $\tilde{\Lambda} = (1/\gamma)I + \tilde{D}$ a $\lambda = 1/\gamma$. Použijeme-li označení (904), kde $[Q_B, Q_N] = Q$, dostaneme

$$d^T B d = \tilde{d}_B^T \tilde{\Lambda} \tilde{d}_B + \lambda \tilde{d}_N^T \tilde{d}_N, \quad g^T d = \tilde{g}_B^T \tilde{d}_B + \tilde{g}_N^T \tilde{d}_N,$$

což po dosazení do levé části (903) dává dokazovaný výsledek. \square

Poznámka 307. Matice Q je ortogonální, takže podle (904) platí $\|\tilde{g}\| = \|Q^T g\| = \|g\|$ a $\|\tilde{d}\| = \|Q^T d\| = \|d\|$. Místo omezení $\|d\| \leq \Delta$ lze tedy použít omezení $\|\tilde{d}\| \leq \Delta$. Nahradíme-li eukleidovskou normu $\|\tilde{d}\| = \sqrt{\|\tilde{d}_B\|^2 + \|\tilde{d}_N\|^2}$ normou $\|\tilde{d}\|_* = \max(\|\tilde{d}_B\|, \|\tilde{d}_N\|)$, rozpadne se úloha kvadratického programování na dvě nezávislé úlohy

$$\text{minimalizovat } \frac{1}{2} \tilde{d}_B^T \tilde{\Lambda} \tilde{d}_B + \tilde{g}_B^T \tilde{d}_B, \quad \text{pokud } \|\tilde{d}_B\| \leq \Delta, \quad (905)$$

$$\text{minimalizovat } \frac{\lambda}{2} \tilde{d}_N^T \tilde{d}_N + \tilde{g}_N^T \tilde{d}_N, \quad \text{pokud } \|\tilde{d}_N\| \leq \Delta. \quad (906)$$

První úloha má dimenzi $2m \ll n$ a lze ji efektivně řešit metodami popsány v oddílu 6 (využívá se toho, že matice $\tilde{\Lambda}$ je diagonální). Řešení druhé úlohy lze vyjádřit v explicitním tvaru

$$\tilde{d}_N = -\min\left(\gamma, \frac{\Delta}{\|\tilde{g}_N\|}\right) \tilde{g}_N, \quad \text{pokud } \tilde{g}_N \neq 0, \quad (907)$$

$$\tilde{d}_N = 0, \quad \text{pokud } \tilde{g}_N = 0. \quad (908)$$

Použijeme-li poslední rovnost v (904), dostaneme vyjádření $d = d_B + d_N$, kde

$$d_B = Q_B \tilde{d}_B, \quad d_N = Q_N \tilde{d}_N = -\max\left(\gamma, \frac{\Delta}{\|\tilde{g}_N\|}\right) Q_N \tilde{g}_N = -\max\left(\gamma, \frac{\Delta}{\|Q_N Q_N^T g\|}\right) Q_N Q_N^T g.$$

Jelikož matice Q je ortogonální, platí $QQ^T = [Q_B, Q_N][Q_B, Q_N]^T = Q_B Q_B^T + Q_N Q_N^T = I$, což dává $Q_N Q_N^T g = g - Q_B Q_B^T g$. Podle (902) platí $Q_B = \bar{V} \bar{R}^{-1} \tilde{Q}$, kde $\bar{R}^T \bar{R} = \bar{V}^T \bar{V}$ (\bar{R} a \tilde{Q} jsou matice řádu $2m$), takže ortogonální matici $Q = [Q_B, Q_N]$ řádu n není třeba konstruovat ani ukládat. K určení směrového vektoru potřebujeme jedno násobení maticí Q_B^T a dvě násobení maticí Q_B , což vede na jedno násobení maticí V^T a dvě násobení maticí V (ostatní operace se provádějí se čtvercovými maticemi řádu $2m$).

Poznámka 308. Použijeme-li v (905) normu $\|\tilde{d}_B\|_\infty$ (takže $\|\tilde{d}\|_* = \max(\|\tilde{d}_B\|_\infty, \|\tilde{d}_N\|)$) a označíme-li $\tilde{\Lambda} = \text{diag}(\tilde{\lambda}_1, \dots, \tilde{\lambda}_{2m})$, rozpadne se úloha (905) na $2m$ skalárních úloh

$$\text{minimalizovat } \frac{1}{2} \tilde{d}_k \tilde{\lambda}_k \tilde{d}_k + \tilde{g}_k \tilde{d}_k \quad \text{pokud } \|\tilde{d}_k\| \leq \Delta,$$

kde $1 \leq k \leq 2m$, jejichž řešení lze zapsat ve tvaru

$$\begin{aligned} \tilde{d}_k &= -\min\left(\frac{1}{\tilde{\lambda}_k}, \frac{\Delta}{|\tilde{g}_k|}\right) \tilde{g}_k \quad \text{pokud } \tilde{g}_k \neq 0 \text{ a } \tilde{\lambda}_k > 0, \\ \tilde{d}_k &= -\frac{\Delta}{|\tilde{g}_k|} \tilde{g}_k, \quad \text{pokud } \tilde{g}_k \neq 0 \text{ a } \tilde{\lambda}_k \leq 0, \\ \tilde{d}_k &= 0, \quad \text{pokud } \tilde{g}_k = 0 \text{ a } \tilde{\lambda}_k > 0, \\ \tilde{d}_k &= \delta \Delta, \quad \text{pokud } \tilde{g}_k = 0 \text{ a } \tilde{\lambda}_k \leq 0, \end{aligned}$$

kde $|\delta| \leq 1$, pokud $\tilde{\lambda}_k = 0$ a $|\delta| = 1$, pokud $\tilde{\lambda}_k < 0$ (v posledních dvou případech není prvek \tilde{d}_k určen jednoznačně). Pak platí $\tilde{d}_B = [\tilde{d}_1, \dots, \tilde{d}_{2m}]^T$ a vektor \tilde{d}_N se vypočte podle vzorců (907)–(908).

Podle poznámky 307 potřebujeme k určení směrového vektoru $d = Q\tilde{d}$ horní trojúhelníkovou matici \bar{R} takovou, že $\bar{R}^T \bar{R} = \bar{V}^T \bar{V}$. V dalším iteračním kroku používáme matici, která vznikne z \bar{V} ubráním prvních dvou sloupců (pokud $m = \bar{m}$) a přidáním dvou nových sloupců y a $(1/\gamma)s$. Proto je třeba vědět jak se mění matice \bar{R} při přidávání a ubírání sloupců matice \bar{V} .

Poznámka 309. Necht $\bar{V}_+ = [\bar{V}, \bar{v}]$ a $\bar{R}_+^T \bar{R}_+ = \bar{V}_+^T \bar{V}_+$. Pak

$$\bar{V}_+^T \bar{V}_+ = \begin{bmatrix} \bar{V}^T \bar{V}, & \bar{V}^T \bar{v} \\ \bar{v}^T \bar{V}, & \bar{v}^T \bar{v} \end{bmatrix} \quad \bar{R}_+^T \bar{R}_+ = \begin{bmatrix} \bar{R}^T, & 0 \\ \bar{r}^T, & \bar{\rho} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \bar{R}, & r \\ 0, & \bar{\rho} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \bar{R}^T \bar{R}, & \bar{R}^T \bar{r} \\ \bar{r}^T \bar{R}, & \bar{r}^T \bar{r} + \bar{\rho}^2 \end{bmatrix},$$

takže $\bar{r} = (\bar{R}^T)^{-1} \bar{V} \bar{v}$ a $\bar{\rho}^2 = \bar{v}^T \bar{v} - \bar{r}^T \bar{r}$ (věta 37).

Poznámka 310. Necht $\bar{V} = [\bar{v}, \bar{V}_-]$ a $\bar{R} = [\bar{r}, \bar{H}_-]$, takže \bar{H}_- je horní Hessenbergova matice. Necht $Q_{2m-1,2m}^T \dots Q_{23}^T Q_{12}^T \bar{H}_- = \bar{R}_-$, kde $Q_{2m-1,2m}, \dots, Q_{23}, Q_{12}$ jsou Givensovy matice elementárních rotací, které převedou horní Hessenbergovu matici \bar{H}_- na horní trojúhelníkovou matici \bar{R}_- (poznámka 283). Pak platí $\bar{R}_-^T \bar{R}_- = \bar{V}_-^T \bar{V}_-$.

9.4 Modifikované maticové metody s proměnnou metrikou s omezenou pamětí

Modifikovaná maticová metoda s proměnnou metrikou s omezenou pamětí, studovaná v práci [221], je založena na skutečnosti, že vhodnou transformací vektorů $s_i, y_i, i > 1$, lze zajistit splnění více kvazinewtonovských podmínek. Na rozdíl od metody popsané v oddílu 9.2 se k této transformaci používá více předchozích vektorů. Z tohoto důvodu není výhodné používat Strangovy rekurence. Místo toho se používají maticové vzorce (866) a (867), ve kterých vystupují transformované vektory. Budeme tedy předpokládat, že

$$H_{i+1} = (\bar{R}_i^{-1} \bar{S}_i^T)^T \bar{D}_i \bar{R}_i^{-1} \bar{S}_i^T + \gamma_i (I - \bar{Y}_i \bar{R}_i^{-1} \bar{S}_i^T)^T (I - \bar{Y}_i \bar{R}_i^{-1} \bar{S}_i^T) \quad (909)$$

a směrový vektor budeme počítat podle vzorce

$$\begin{aligned} d_{i+1} = -H_{i+1} g_{i+1} &= -\gamma_i g_{i+1} - \bar{S}_i (\bar{R}_i^{-1})^T [(\bar{D}_i + \gamma_i \bar{Y}_i^T \bar{Y}_i) \bar{R}_i^{-1} \bar{S}_i^T g_{i+1} - \gamma_i \bar{Y}_i^T g_{i+1}] \\ &\quad + \gamma_i \bar{Y}_i (\bar{R}_i^{-1} \bar{S}_i^T g_{i+1}), \end{aligned} \quad (910)$$

kde matice $\bar{S}_i, \bar{Y}_i, \bar{R}_i, \bar{D}_i$ se liší od matic S_i, Y_i, R_i, D_i (uvedených v oddílu 9.3) tím, že jsou definovány pomocí transformovaných vektorů $\bar{s}_j, \bar{y}_j, i - m \leq j \leq i - 1$.

Abychom se vyhnuli dvojímu indexování, budeme tak jako v oddílu 9.3 nejprve předpokládat, že $i \leq \bar{m}$. Pak matice $H_j^i, 1 \leq j \leq i$, nezávisí na horním indexu, který můžeme vynechat. Příklad, kdy $i > \bar{m}$

probereme později. Transformace, které použijeme, mají obecně tvar $\bar{s}_1 = s_1$, $\bar{y}_1 = y_1$ a $\bar{s}_i = s_i - \bar{S}_{i-1}\bar{\lambda}_i$, $\bar{y}_i = y_i - \bar{Y}_{i-1}\bar{\omega}_i$, $i > 1$, kde $\bar{\lambda}_i$ a $\bar{\omega}_i$ jsou vektory dimenze $i - 1$. Jelikož numerické testy dokládají, že není výhodné používat k transformacím všechny sloupce matic \bar{S}_{i-1} a \bar{Y}_{i-1} , budeme některé (odpovídající si) prvky vektorů $\bar{\lambda}_i$ a $\bar{\omega}_i$ nulovat. Abychom zjednodušili označování, definujeme množinu $\hat{\mathcal{I}}_{i-1}$, obsahující indexy nenulových prvků vektorů $\bar{\lambda}_i$ a $\bar{\omega}_i$. Dále označíme symboly \hat{S}_{i-1} , \hat{Y}_{i-1} , \hat{R}_{i-1} , \hat{D}_{i-1} a $\hat{\lambda}_i$, $\hat{\omega}_i$ matice a vektory, které vzniknou z \bar{S}_{i-1} , \bar{Y}_{i-1} , \bar{R}_{i-1} , \bar{D}_{i-1} a $\bar{\lambda}_i$, $\bar{\omega}_i$ vyškrtnutím řádků a sloupců, jejichž indexy nepatří do množiny $\hat{\mathcal{I}}_{i-1}$. Pak lze transformace zapsat ve tvaru

$$\bar{s}_i = s_i - \bar{S}_{i-1}\bar{\lambda}_i = s_i - \hat{S}_{i-1}\hat{\lambda}_i \quad \bar{y}_i = y_i - \bar{Y}_{i-1}\bar{\omega}_i = y_i - \hat{Y}_{i-1}\hat{\omega}_i. \quad (911)$$

Princip popisované metody spočívá v tom, že se vektory \bar{s}_i , \bar{y}_i , $i > 1$, konstruují induktivně tak, aby platilo $H_{i+1}\hat{Y}_i = \hat{S}_i$, kde $\hat{\mathcal{I}}_i \setminus \{i\} \subset \hat{\mathcal{I}}_{i-1}$ (pokud $i \leq \bar{m}$), přičemž předpokládáme, že matice H_i splňuje podmínku $H_i\hat{Y}_{i-1} = \hat{S}_{i-1}$. Abychom zjednodušili označování, budeme tak jako v oddílu 9.3 indexy $i - 1$ a i často vynechávat a index $i + 1$ nahradíme symbolem $+$. V této souvislosti budeme používat označení $\hat{\mathcal{I}} = \hat{\mathcal{I}}_{i-1}$, $\hat{S} = \hat{S}_{i-1}$, $\hat{Y} = \hat{Y}_{i-1}$, $\hat{\lambda} = \hat{\lambda}_i$, $\hat{\omega} = \hat{\omega}_i$, $H = H_i$, $\bar{S} = \bar{S}_{i-1}$, $\bar{Y} = \bar{Y}_{i-1}$, $\bar{R} = \bar{R}_{i-1}$, $\bar{D} = \bar{D}_{i-1}$ a $H_+ = H_{i+1}$, $\bar{S}_+ = \bar{S}_i = [\bar{S}, \bar{s}]$, $\bar{Y}_+ = \bar{Y}_i = [\bar{Y}, \bar{y}]$, takže například

$$H = (\bar{R}^{-1}\bar{S}^T)^T \bar{D} \bar{R}^{-1} \bar{S}^T + (I - \bar{Y} \bar{R}^{-1} \bar{S}^T)^T (I - \bar{Y} \bar{R}^{-1} \bar{S}^T), \quad (912)$$

$$H_+ = \bar{V}^T H \bar{V} + \frac{1}{\bar{b}} \bar{s} \bar{s}^T, \quad \bar{V} = I - \frac{1}{\bar{b}} \bar{y} \bar{s}^T, \quad (913)$$

$$\bar{s} = s - \hat{S} \hat{\lambda}, \quad \bar{y} = y - \hat{Y} \hat{\omega}, \quad \bar{b} = \bar{y}^T \bar{s}. \quad (914)$$

Nejprve ukážeme základní vlastnosti použitých transformací a jejich vliv na splnění více kvazinevtonovských podmínek.

Věta 209. *Nechť H je symetrická pozitivně definitní matice taková, že $H\hat{Y} = \hat{S}$, H_+ je matice určená podle vzorce (913), kde $\bar{b} > 0$. Pak H_+ je pozitivně definitní a platí*

$$(H_+\bar{y}_j - \bar{s}_j)^T B_+(H_+\bar{y}_j - \bar{s}_j) = \frac{1}{\bar{b}} \left(\bar{s}_j^T \bar{y} - \bar{s}^T \bar{y}_j \right)^2 + \left(\frac{\bar{a}}{\bar{b}} - \frac{\bar{b}}{\bar{c}} \right) (\bar{s}^T \bar{y}_j)^2 \quad \forall j \in \hat{\mathcal{I}}, \quad (915)$$

kde $\bar{a} = \bar{y}^T H \bar{y}$, $\bar{c} = \bar{s}^T B \bar{s}$ a $B = H^{-1}$, $B_+ = H_+^{-1}$, takže $\bar{a}/\bar{b} \geq \bar{b}/\bar{c}$ a $\bar{a}/\bar{b} = \bar{b}/\bar{c}$ právě tehdy, jsou-li vektory \bar{s} a $H\bar{y}$ lineárně závislé. Jestliže navíc

$$\hat{S}^T \bar{y} = 0, \quad \hat{Y}^T \bar{s} = 0, \quad (916)$$

je splněna kvazinevtonovská podmínka $H_+\hat{Y} = \hat{S}$ a platí

$$(H_+y - s)^T B_+(H_+y - s) = (\hat{\lambda} - \hat{\omega})^T \hat{S}^T \hat{Y} (\hat{\lambda} - \hat{\omega}). \quad (917)$$

Důkaz (a) Jelikož (913) odpovídá aktualizaci BFGS, můžeme podle (338) a (364) psát

$$H_+ = H + \left(1 + \frac{\bar{a}}{\bar{b}}\right) \frac{\bar{s}\bar{s}^T}{\bar{b}} - \frac{H\bar{y}\bar{s}^T + \bar{s}(H\bar{y})^T}{\bar{b}}, \quad B_+ = B + \frac{\bar{y}\bar{y}^T}{\bar{b}} - \frac{B\bar{s}(B\bar{s})^T}{\bar{c}}. \quad (918)$$

Použitím těchto rovností pro $j \in \hat{\mathcal{I}}$ dostaneme

$$\bar{y}_j^T H_+ \bar{y}_j = \bar{s}_j^T \bar{y}_j + \left(1 + \frac{\bar{a}}{\bar{b}}\right) \frac{(\bar{s}^T \bar{y}_j)^2}{\bar{b}} - 2 \frac{\bar{s}^T \bar{y}_j \bar{s}_j^T \bar{y}}{\bar{b}} \quad (919)$$

$$\bar{s}_j^T B_+ \bar{s}_j = \bar{s}_j^T \bar{y}_j + \frac{(\bar{s}_j^T \bar{y})^2}{\bar{b}} - \frac{(\bar{s}^T \bar{y}_j)^2}{\bar{c}}, \quad (920)$$

neboť podle předpokladu platí $H\bar{y}_j = \bar{s}_j$, $j \in \hat{\mathcal{I}}$, takže

$$\begin{aligned} (H_+\bar{y}_j - \bar{s}_j)^T B_+(H_+\bar{y}_j - \bar{s}_j) &= \bar{y}_j^T H_+\bar{y}_j + \bar{s}_j^T B_+\bar{s}_j - 2\bar{s}_j^T \bar{y}_j \\ &= \frac{1}{\bar{b}} \left((\bar{s}_j^T \bar{y} - \bar{s}^T \bar{y}_j)^2 + (\bar{s}^T \bar{y}_j)^2 \left(\frac{\bar{a}}{\bar{b}} - \frac{\bar{b}}{\bar{c}} \right) \right). \end{aligned}$$

(b) Necht $\hat{S}^T \bar{y} = \hat{Y}^T \bar{s} = 0$, neboli $\bar{s}_j^T \bar{y} = \bar{s}^T \bar{y}_j = 0$, $j \in \hat{\mathcal{I}}$. Pak podle (915) platí $H_+\hat{Y} = \hat{S}$ a z (913) plyne $H_+\bar{y} = \bar{s}$, takže

$$\begin{aligned} H_+y - s &= H_+\bar{y} - H_+(\bar{y} - y) - \bar{s} + (\bar{s} - s) = H_+\hat{Y}\hat{\omega} - \hat{S}\hat{\lambda} = \hat{S}(\hat{\omega} - \hat{\lambda}), \\ B_+(H_+y - s) &= B_+\hat{S}(\hat{\omega} - \hat{\lambda}) = \hat{Y}(\hat{\omega} - \hat{\lambda}), \end{aligned}$$

což dává (917). □

Věta 210. Necht matice $\hat{S}^T \hat{Y}$ je regulární. Pak jediné řešení rovnic (916) má tvar

$$\lambda^* = (\hat{Y}^T \hat{S})^{-1} \hat{Y}^T s, \quad \omega^* = (\hat{S}^T \hat{Y})^{-1} \hat{S}^T y. \quad (921)$$

Zvolíme-li vektory $\hat{\lambda}$, $\hat{\omega}$ v (914) libovolně, platí

$$\bar{b} = (\hat{\lambda} - \lambda^*)^T \hat{S}^T \hat{Y} (\hat{\omega} - \omega^*) + b^*, \quad b^* = (s^*)^T y^* = b - (\lambda^*)^T \hat{S}^T \hat{Y} \omega^*, \quad (922)$$

kde s^* , y^* jsou vektory \hat{s} , \hat{y} pro $\hat{\lambda} = \lambda^*$, $\hat{\omega} = \omega^*$.

Důkaz Dosadíme-li vyjádření (914) do vztahů (916), dostaneme

$$\hat{Y}^T \hat{S} \hat{\lambda} = \hat{Y}^T s, \quad \hat{S}^T \hat{Y} \hat{\omega} = \hat{S}^T y. \quad (923)$$

Jelikož matice $\hat{S}^T \hat{Y}$ je regulární, mají tyto rovnice jediné řešení (921). Použijeme-li (923), dostaneme

$$\begin{aligned} (\hat{\lambda} - \lambda^*)^T \hat{S}^T \hat{Y} (\hat{\omega} - \omega^*) &= \hat{\lambda}^T \hat{S}^T \hat{Y} \hat{\omega} - \hat{\lambda}^T (\hat{S}^T \hat{Y} \omega^*) - ((\lambda^*)^T \hat{S}^T \hat{Y}) \hat{\omega} + ((\lambda^*)^T \hat{S}^T \hat{Y}) \omega^* \\ &= (\hat{\lambda}^T \hat{S}^T \hat{Y} \hat{\omega} - \hat{\lambda}^T \hat{S}^T y - s^T \hat{Y} \hat{\omega}) + s^T \hat{Y} (\hat{S}^T \hat{Y})^{-1} \hat{S}^T y, \end{aligned}$$

odkud plyne

$$\begin{aligned} \hat{b} &= (s - \hat{S} \hat{\lambda})^T (y - \hat{Y} \hat{\omega}) = (\hat{\lambda}^T \hat{S}^T \hat{Y} \hat{\omega} - \hat{\lambda}^T \hat{S}^T y - s^T \hat{Y} \hat{\omega}) + b \\ &= (\hat{\lambda} - \lambda^*)^T \hat{S}^T \hat{Y} (\hat{\omega} - \omega^*) + b - s^T \hat{Y} (\hat{S}^T \hat{Y})^{-1} \hat{S}^T y \\ &= (\hat{\lambda} - \lambda^*)^T \hat{S}^T \hat{Y} (\hat{\omega} - \omega^*) + b^*, \end{aligned}$$

neboť podle (923) platí

$$\begin{aligned} b^* = (s^*)^T y^* &= (s - \hat{S} (\hat{Y}^T \hat{S})^{-1} \hat{Y}^T s)^T (y - \hat{Y} (\hat{S}^T \hat{Y})^{-1} \hat{S}^T y) \\ &= s^T y - s^T \hat{Y} (\hat{S}^T \hat{Y})^{-1} \hat{S}^T y = b - (\lambda^*)^T \hat{S}^T \hat{Y} \omega^*. \end{aligned}$$

□

Metody s proměnnou metrikou vyžadují, aby matice H_+ byla symetrická. Jelikož se snažíme, aby platilo $H_+\hat{Y}_+ \approx \hat{S}_+$, budeme požadovat, aby matice $\hat{S}_+^T \hat{Y}_+ \approx \hat{Y}_+^T H_+\hat{Y}_+$ byla symetrická. Předpokládáme-li, že matice $\hat{S}^T \hat{Y}$ je symetrická, je matice

$$\hat{S}_+^T \hat{Y}_+ = \begin{bmatrix} \hat{S}^T \hat{Y} & \hat{S}^T \hat{y} \\ \hat{s}^T \hat{Y} & \hat{s}^T \hat{y} \end{bmatrix}$$

symetrická, pokud $\hat{S}^T \hat{y} = \hat{Y}^T \hat{s}$. Budeme tedy předpokládat, že $(\hat{\lambda}, \hat{\omega}) \in \mathcal{S}$, kde $\mathcal{S} = \{(\bar{\lambda}, \bar{\omega}) : \bar{S}^T \bar{y} = \bar{Y}^T \bar{s}\}$. Zřejmě $(\lambda^*, \omega^*) \in \mathcal{S}$, neboť podle věty 210 platí $\hat{S}^T y^* = \hat{Y}^T s^* = 0$. Ukážeme, že některé důležité veličiny jsou nezávislé na výběru $(\hat{\lambda}, \hat{\omega}) \in \mathcal{S}$.

Věta 211. *Nechť H je symetrická pozitivně definitní matice taková, že $H\hat{Y} = \hat{S}$. Nechť matice $\hat{S}^T\hat{Y}$ je regulární a $(\hat{\lambda}, \hat{\omega}) \in \mathcal{S}$. Pak*

(a) *Matice $\hat{S}^T\hat{Y}$ je symetrická a pozitivně definitní.*

(b) *Rozdíly $\hat{\lambda} - \hat{\omega}$, $\bar{s} - H\bar{y}$, $B\bar{s} - \bar{y}$, $\bar{b} - \bar{a}$, $\bar{c} - \bar{b}$, jsou nezávislé na výběru $(\hat{\lambda}, \hat{\omega}) \in \mathcal{S}$.*

(c) *Hodnoty \bar{a} , \bar{b} , \bar{c} nabývají svého minima, pokud $\hat{\lambda} = \lambda^*$, $\hat{\omega} = \omega^*$, kde λ^* , ω^* jsou vektory uvedené v (921).*

Důkaz (a) Matice $\hat{S}^T\hat{Y}$ je symetrická a pozitivně definitní, neboť z $H\hat{Y} = \hat{S}$ plyne $\hat{Y}^TH\hat{Y} = \hat{S}^T\hat{Y}$ a matice $\hat{Y}^TH\hat{Y}$ je symetrická a pozitivně definitní (matice H je pozitivně definitní a matice \hat{Y} má lineárně nezávislé sloupce).

(b) Z předpokladu $(\hat{\lambda}, \hat{\omega}) \in \mathcal{S}$ a vztahu (914) plyne $\hat{S}^T(y - \hat{Y}\hat{\omega}) = \hat{Y}^T(s - \hat{S}\hat{\lambda})$, neboli

$$\hat{S}^T\hat{Y}(\hat{\lambda} - \hat{\omega}) = \hat{Y}^T s - \hat{S}^T y, \quad (924)$$

takže rozdíl $\hat{\lambda} - \hat{\omega}$, nezávisí na výběru $(\hat{\lambda}, \hat{\omega}) \in \mathcal{S}$. Jelikož $H\hat{Y} = \hat{S}$, můžeme psát

$$\bar{s} - H\bar{y} = s - Hy - \hat{S}(\hat{\lambda} - \hat{\omega}), \quad B\bar{s} - \bar{y} = B(\bar{s} - H\bar{y}), \quad (925)$$

takže podle (924) rozdíly $\bar{s} - H\bar{y}$, $B\bar{s} - \bar{y}$ nezávisí na výběru $(\hat{\lambda}, \hat{\omega}) \in \mathcal{S}$. Použijeme-li vztahy (914), $H\hat{Y} = \hat{S}$ a předpoklad $(\hat{\lambda}, \hat{\omega}) \in \mathcal{S}$, dostaneme

$$\begin{aligned} \bar{b} - \bar{a} &= \bar{y}^T(\bar{s} - H\bar{y}) = y^T(\bar{s} - H\bar{y}) - \hat{\omega}^T\hat{Y}^T(\bar{s} - H\bar{y}) = y^T(\bar{s} - H\bar{y}) - \hat{\omega}^T(\hat{Y}^T\bar{s} - \hat{S}^T\bar{y}) \\ &= y^T(\bar{s} - H\bar{y}) \\ \bar{c} - \bar{b} &= \bar{s}^T(B\bar{s} - \bar{y}) = s^T(B\bar{s} - \bar{y}) - \hat{\lambda}^T\hat{S}^T(B\bar{s} - \bar{y}) = s^T(B\bar{s} - \bar{y}) - \hat{\lambda}^T(\hat{Y}^T\bar{s} - \hat{S}^T\bar{y}) \\ &= s^T(B\bar{s} - \bar{y}), \end{aligned}$$

takže podle (925) rozdíly $\bar{b} - \bar{a}$ a $\bar{c} - \bar{b}$ nezávisí na výběru $(\hat{\lambda}, \hat{\omega}) \in \mathcal{S}$.

(c) Jelikož $(\lambda^*, \omega^*) \in \mathcal{S}$, a rozdíl $\hat{\lambda} - \hat{\omega}$, nezávisí na výběru $(\hat{\lambda}, \hat{\omega}) \in \mathcal{S}$, platí $\hat{\lambda} - \hat{\omega} = \lambda^* - \omega^*$, neboli $\hat{\lambda} - \lambda^* = \hat{\omega} - \omega^*$, což spolu s (922) dává $\bar{b} = (\hat{\lambda} - \lambda^*)\hat{S}^T\hat{Y}(\hat{\lambda} - \lambda^*) + b^*$. Jelikož matice $\hat{S}^T\hat{Y}$ je pozitivně definitní, je tento výraz minimální, pokud $\hat{\lambda} = \lambda^*$ a tedy i $\hat{\omega} = \omega^*$. Z vyjádření $\bar{a} = \bar{b} - (\bar{b} - \bar{a})$, $\bar{c} = \bar{b} + (\bar{c} - \bar{b})$ a nezávislosti rozdílů $\bar{b} - \bar{a}$, $\bar{c} - \bar{b}$ na výběru $(\hat{\lambda}, \hat{\omega}) \in \mathcal{S}$ plyne zbytek tvrzení. \square

Ukážeme nyní, že modifikovaná maticová metoda s proměnnou metrikou s omezenou pamětí je v jistém smyslu optimální, aplikujeme-li ji na ryze konvexní kvadratickou funkci s pozitivně definitní Hessovou maticí G .

Lemma 85. *Nechť H je symetrická pozitivně definitní matice taková, že $H\hat{Y} = \hat{S}$, matice $\hat{S}^T\hat{Y}$ je regulární a $b^* > 0$. Pak pro libovolnou dvojici $(\hat{\lambda}, \hat{\omega}) \in \mathcal{S}$ platí $\bar{b} > 0$. Nechť G je symetrická pozitivně definitní matice taková, že $G\hat{S} = \hat{Y}$ a $G(s - \hat{S}\hat{\lambda}) = y - \hat{Y}\hat{\omega}$ pro nějakou dvojici $(\hat{\lambda}, \hat{\omega}) \in \mathcal{S}$. Pak*

(a) *$G\bar{s} = \bar{y}$ pro libovolnou dvojici $(\hat{\lambda}, \hat{\omega}) \in \mathcal{S}$.*

(b) *Nechť H_+ je matice určená podle vzorců (913), (914), kde $(\hat{\lambda}, \hat{\omega}) \in \mathcal{S}$. Pak hodnota $\|G^{1/2}H_+G^{1/2} - I\|_F^2$ nabývá svého minima, pokud $\hat{\lambda} = \lambda^*$ a $\hat{\omega} = \omega^*$.*

Důkaz Nechť $(\hat{\lambda}, \hat{\omega}) \in \mathcal{S}$. Jelikož jsou splněny předpoklady věty 210 a věty 211, je matice $\hat{S}^T\hat{Y}$ symetrická a pozitivně definitní a podle (922) platí $\bar{b} \geq b^* > 0$.

(a) Jelikož $G\hat{S} = \hat{Y}$, můžeme ve větě 211 nahradit maticí H maticí G^{-1} , takže rozdíl $G\bar{s} - \bar{y}$ nezávisí na výběru $(\hat{\lambda}, \hat{\omega}) \in \mathcal{S}$.

(b) Označme $\hat{Z} = G^{1/2}\hat{S} = G^{-1/2}\hat{Y}$, $z = G^{1/2}s$, $\bar{z} = G^{1/2}\bar{s}$ a $R^{-1} = G^{1/2}HG^{1/2}$, $R_+^{-1} = G^{1/2}H_+G^{1/2}$. Pak podle (913) platí

$$R_+^{-1} = \bar{P}R^{-1}\bar{P} + \frac{\bar{z}\bar{z}^T}{\bar{z}^T\bar{z}} = I + \bar{P}(R^{-1} - I)\bar{P}, \quad \bar{P} = I - \frac{\bar{z}\bar{z}^T}{\bar{z}^T\bar{z}}, \quad (926)$$

neboť $\bar{b} = \bar{s}^T \bar{y} = \bar{s}^T G \bar{s} = \bar{z}^T \bar{z}$ a $\bar{P}^2 = \bar{P}$. Označíme-li $M = R^{-1} - I$ a použijeme-li stejný postup jako v důkazu lemmatu 80, dostaneme

$$\|R_+^{-1} - I\|_F^2 = \|R^{-1} - I\|_F^2 - 2 \frac{\bar{z}^T M^2 \bar{z}}{\bar{z}^T \bar{z}} + \left(\frac{\bar{z}^T M \bar{z}}{\bar{z}^T \bar{z}} \right)^2 \quad (927)$$

(vzorec (840)). Jelikož $H\hat{Y} = \hat{S}$, můžeme psát $M\hat{Z} = R^{-1}\hat{Z} - \hat{Z} = G^{1/2}(H\hat{Y} - \hat{S}) = 0$, takže platí $M\bar{z} = M(z - \hat{Z}\hat{\lambda}) = Mz$. Čísla $\bar{z}^T M^2 \bar{z} = z^T M^2 z$ a $\bar{z}^T M \bar{z} = z^T M z$ tedy nazávisí na výběru $(\hat{\lambda}, \hat{\omega}) \in \mathcal{S}$. Dosadíme-li získané vztahy do (927), dostaneme

$$\begin{aligned} \|R_+^{-1} - I\|_F^2 &= \|R^{-1} - I\|_F^2 - \frac{2}{\bar{b}} z^T M^2 z + \frac{1}{\bar{b}^2} (z^T M z)^2 \\ &= \|R^{-1} - I\|_F^2 - 2z^T M^2 z \xi + (z^T M z)^2 \xi^2, \end{aligned}$$

kde $\xi = 1/\bar{b}$. Jelikož

$$\frac{d}{d\xi} \|R_+^{-1} - I\|_F^2 = 2(z^T M z)^2 \xi - 2z^T M^2 z = 2 \left(\frac{(\bar{z}^T M \bar{z})^2}{\bar{z}^T \bar{z}} - \bar{z}^T M^2 \bar{z} \right) \leq 0$$

(používáme Schwarzovu nerovnost aplikovanou na vektory \bar{z} a $M\bar{z}$), je norma $\|(R_+)^{-1} - I\|_F$ minimální, je-li ξ maximální a tedy je-li \bar{b} minimální, což podle věty 211 nastává, pokud $\hat{\lambda} = \lambda^*$ a $\hat{\omega} = \omega^*$. \square

Věta 212. *Předpokládejme, že minimalizovaná funkce má tvar (793), kde G je symetrická pozitivně definitní matice. Nechť H je symetrická pozitivně definitní matice taková, že $H\hat{Y} = \hat{S}$, a H_+ je matice určená podle (913). Pak jsou-li sloupce matice $[\hat{S}, s]$ lineárně nezávislé, je matice $\hat{S}^T \hat{Y}$ symetrická pozitivně definitní a vybíráme-li vektory $\hat{\lambda}$ a $\hat{\omega}$ tak, že $\hat{\lambda} = \lambda^*$ a $\hat{\omega} = \omega^* = \lambda^*$, platí $\bar{b} > 0$ (takže matice H_+ je pozitivně definitní), $H_+ \bar{y} = \bar{s}$, $H_+ y = s$, $H_+ \hat{Y} = \hat{S}$ a hodnota $\|G^{1/2} H_+ G^{1/2} - I\|_F$ je minimální.*

Důkaz (a) Dokážeme indukcí, že pokud $(\hat{\lambda}_i, \hat{\omega}_i) = (\lambda_i^*, \omega_i^*)$ pro $i \in N$, platí $\hat{Y}_{i-1} = G\hat{S}_{i-1}$ a $\bar{y}_i = G\bar{s}_i$ pro $i \in N$, takže matice G splňuje předpoklady lemmatu 85. Předpokládejme, že $\hat{Y}_{i-1} = G\hat{S}_{i-1}$ (platí to pro $i = 2$, neboť $\bar{y}_1 = y_1$ a $\bar{s}_1 = s_1$, takže buď $G\hat{S}_1 = [Gs_1] = [y_1] = \hat{Y}_1$, nebo \hat{S}_1 a \hat{Y}_1 nemají žádné sloupce, takže $\bar{s}_1 = s_1$ a $\bar{y}_1 = y_1$). Pak lze psát

$$\omega_i^* = (\hat{S}_{i-1}^T \hat{Y}_{i-1})^{-1} \hat{S}_{i-1}^T y_i = (\hat{S}_{i-1}^T G \hat{S}_{i-1})^{-1} \hat{S}_{i-1}^T G s_i = (\hat{Y}_{i-1}^T \hat{S}_{i-1})^{-1} \hat{Y}_{i-1}^T s_i = \lambda_i^*,$$

takže $y_i^* = y_i - \hat{Y}_{i-1} \omega_i^* = G(s_i - \hat{S}_{i-1} \lambda_i^*) = Gs_i^*$ a tedy $\hat{y}_i = G\bar{s}_i$, pokud $(\hat{\lambda}_i, \hat{\omega}_i) \in \mathcal{S}_i$ (lemma 85).

(b) Jelikož sloupce matice $[\hat{S}, s]$ jsou lineárně nezávislé a matice G je pozitivně definitní, je matice $[\hat{S}, s]^T G [\hat{S}, s]$ pozitivně definitní, takže podle (922) platí

$$[(\omega^*)^T, -1] [\hat{S}, s]^T G [\hat{S}, s] [(\omega^*)^T, -1]^T = (\omega^*)^T \hat{S}^T \hat{Y} \omega^* - 2y^T \hat{S} \omega^* + y^T s = b - (\omega^*)^T \hat{S}^T \hat{Y} \omega^* = b^* > 0,$$

neboť $\lambda^* = \omega^*$ a vektor $[(\omega^*)^T, -1]^T$ je nenulový.

(c) Rovnosti $H_+ \bar{y} = \bar{s}$, $H_+ \hat{Y}_- = \hat{S}$ a $H_+ y = s$ plynou z (913), (915) a (917). Zbytek tvrzení plyne z lemmatu 85. \square

Ukážeme nyní, jak se konstruuje matice H_{i+1} v obecném případě, kdy může platit $i > \bar{m}$. Budeme předpokládat, že $H_1 = \gamma_1 I$ a používat vzorec (910), ve kterém $\bar{S}_i = [\bar{s}_{i-m+1}, \dots, \bar{s}_i]$, $\bar{Y}_i = [\bar{y}_{i-m+1}, \dots, \bar{y}_i]$, \bar{D}_i obsahuje diagonálu matice $\bar{S}_i^T \bar{Y}_i$ a \bar{R}_i obsahuje horní polovinu matice $\bar{S}_i^T \bar{Y}_i$. Matice \bar{S}_i, \bar{Y}_i vzniknou z matic $\bar{S}_{i-1}, \bar{Y}_{i-1}$ přidáním nových sloupců \bar{s}_i, \bar{y}_i , a pokud $i > \bar{m}$, ubráním starých sloupců $\bar{s}_{i-m}, \bar{y}_{i-m}$. Podobně jednoduše získáme matice $\hat{S}_i^T \hat{Y}_i, \hat{Y}_i^T \hat{Y}_i$ z matic $\hat{S}_{i-1}^T \hat{Y}_{i-1}, \hat{Y}_{i-1}^T \hat{Y}_{i-1}$ a tudíž i matice \bar{D}_i, \bar{R}_i z matic $\bar{D}_{i-1}, \bar{R}_{i-1}$. Tím máme k dispozici všechny matice potřebné k určení matice H_{i+1} a k výpočtu vektoru d_{i+1} . Množinu indexů $\hat{\mathcal{I}}_{i-1} \subset \{i-m+1, \dots, i-1\}$, pomocí které se vybírají sloupce matic $\hat{S}_{i-1}, \hat{Y}_{i-1}$, konstruuje rekurentně tak, že

$$\hat{\mathcal{I}}_{i-1} \setminus \{i-1\} \subset \hat{\mathcal{I}}_{i-2}, \quad i > 1 \quad (928)$$

(kde $\hat{\mathcal{I}}_0 = \emptyset$), tedy případným ubráním některých indexů (zejména indexu $\{i - m\}$, pokud $i - m \in \hat{\mathcal{I}}_{i-2}$) a případným přidáním indexu $\{i - 1\}$. Odtud plyne, že pokud pro nějaký index $k \in \{i - m + 1, \dots, j - 1\}$, kde $k < j < i$, platí $k \in \hat{\mathcal{I}}_{i-1}$, můžeme psát $k \in \hat{\mathcal{I}}_{j-1}$, neboť podle (928) platí

$$\hat{\mathcal{I}}_{i-1} \cap \{k, \dots, i - 1\} \subset \hat{\mathcal{I}}_{i-2} \cap \{k, \dots, i - 2\} \subset \dots \subset \hat{\mathcal{I}}_{j-1} \cap \{k, \dots, j - 1\}. \quad (929)$$

Výhodou, která umožňuje zobecnění studované metody s proměnnou metrikou s omezenou pamětí na případ, kdy $i > \bar{m}$, je skutečnost, že transformace (914), (921) nezávisí na aktualizované matici H , takže potřebné vlastnosti aktualizací (ukázané v předchozích větách) zůstanou zachovány, vybíráme-li množinu $\hat{\mathcal{I}}$ tak, aby byla splněna podmínka (928).

Věta 213. *Nechť pro libovolný index $i > 1$ je $\hat{\mathcal{I}}_{i-1}$ množina konstruovaná tak, aby byla splněna podmínka (928), $\bar{b}_i > 0$ a $\hat{S}_{i-1}^T \bar{y}_i = 0$, $\hat{Y}_{i-1}^T \bar{s}_i = 0$, kde \hat{S}_{i-1} , \hat{Y}_{i-1} jsou matice, jejichž sloupce odpovídají indexům z množiny $\hat{\mathcal{I}}_{i-1}$. Nechť $H_{i-m+1}^{i+1} = \gamma_i I$ a*

$$H_{j+1}^{i+1} = \bar{V}_j^T H_j^{i+1} \bar{V}_j + \frac{\bar{s}_j \bar{s}_j^T}{\bar{b}_j}, \quad \bar{V}_j = I - \frac{\bar{y}_j \bar{s}_j^T}{\bar{b}_j}, \quad i - m + 1 \leq j \leq i \quad (930)$$

(takže $H_{i+1} = H_{i+1}^{i+1}$). Pak pro $k \in \hat{\mathcal{I}}_{i-1}$, $k < i$, platí

$$\bar{s}_k^T \bar{y}_j = \bar{y}_k^T \bar{s}_j = 0, \quad k < j \leq i, \quad (931)$$

$$H_j^{i+1} \bar{y}_k = \bar{s}_k, \quad k < j \leq i + 1. \quad (932)$$

Důkaz (a) Nechť $i > 1$ a $k \in \hat{\mathcal{I}}_{i-1}$, $k < i$. Pak podle (929) pro libovolný index $k < j \leq i$ platí $k \in \hat{\mathcal{I}}_{j-1}$. Jelikož vektory \bar{s}_j , \bar{y}_j konstruujeme tak, aby platilo $\hat{S}_{j-1}^T \bar{y}_j = 0$, $\hat{Y}_{j-1}^T \bar{s}_j = 0$ a jelikož $k \in \hat{\mathcal{I}}_{j-1}$, můžeme psát $\bar{s}_k^T \bar{y}_j = \bar{y}_k^T \bar{s}_j = 0$. Tím jsme dokázali rovnosti (931).

(b) Rovnosti (932) dokážeme indukcí. Pro $j = k + 1$ platí $H_j^{i+1} \bar{y}_k = \bar{s}_k$ podle (930). Předpokládejme, že tato rovnost platí pro nějaký index $k < j \leq i$. Podle (930) a (931) lze psát $\bar{V}_j \bar{y}_k = \bar{y}_k$ a $\bar{V}_j^T \bar{s}_k = \bar{s}_k$, takže s použitím indukčního předpokladu a vztahů (930), (931) dostaneme $H_{j+1}^{i+1} \bar{y}_k = \bar{s}_k$, čímž je indukční krok dokončen. \square

Poznámka 311. Věta 213 má velmi důležitý důsledek. Pokud v každém iteračním kroku (s indexem $i \in N$) vybíráme množinu $\hat{\mathcal{I}}_{i-1}$ tak, aby byla splněna podmínka (928) a pokládáme $\hat{\lambda}_i = \lambda_i^*$, $\hat{\omega}_i = \omega_i^*$ (vzorec (921)), jsou podle (931) matice $\hat{S}_{i-1}^T \hat{Y}_{i-1}$ diagonální (s prvky \bar{b}_j , $j \in \hat{\mathcal{I}}_{i-1}$ na hlavní diagonále). V tomto případě se většina výpočtů značně zjednoduší. Prvky vektorů λ_i^* , ω_i^* jsou čísla $s_i^T \bar{y}_j / \bar{b}_j$, $\bar{s}_j^T y_i / \bar{b}_j$, $j \in \hat{\mathcal{I}}_{i-1}$, takže vzorce (917) a (922) lze zapsat ve tvaru

$$(H_{i+1} y_i - s_i) B_{i+1} (H_{i+1} y_i - s_i) = \sum_{j \in \hat{\mathcal{I}}_{i-1}} \frac{(s_i^T \bar{y}_j - \bar{s}_j^T y_i)^2}{\bar{b}_j}, \quad (933)$$

$$b_i^* = b_i - \sum_{j \in \hat{\mathcal{I}}_{i-1}} \frac{\bar{s}_j^T y_i s_i^T \bar{y}_j}{\bar{b}_j}. \quad (934)$$

Můžeme tedy vyšetřovat vliv jednotlivých transformací odděleně a rozhodnout, kdy nevhodnou transformaci vynecháme. Vzorce (911) a (921) můžeme zapsat ve tvaru

$$\bar{s}_i = s_i - \hat{S}_{i-1} (\hat{Y}_{i-1}^T \hat{S}_{i-1})^{-1} \hat{Y}_{i-1}^T s_i = P_i s_i, \quad \bar{y}_i = y_i - \hat{Y}_{i-1} (\hat{S}_{i-1}^T \hat{Y}_{i-1})^{-1} \hat{S}_{i-1}^T y_i = P_i^T y_i, \quad (935)$$

kde $P_i = \hat{S}_{i-1} (\hat{Y}_{i-1}^T \hat{S}_{i-1})^{-1} \hat{Y}_{i-1}^T$ je matice projekce (platí $P_i^2 = P_i$). Jsou-li splněny předpoklady věty 213, je matice $\hat{Y}_{i-1}^T \hat{S}_{i-1}$ diagonální, takže

$$P_i = I - \sum_{j \in \hat{\mathcal{I}}_{i-1}} \frac{\bar{s}_j \bar{y}_j^T}{\bar{b}_j} = \prod_{j \in \hat{\mathcal{I}}_{i-1}} \left(I - \frac{\bar{s}_j \bar{y}_j^T}{\bar{b}_j} \right) \quad (936)$$

Poznámka 312. Použijeme-li rovnosti (932) a vztahy (935), (936), můžeme psát

$$\bar{y}_i^T H_i^{i+1} \bar{y}_i = y_i^T P_i H_i^{i+1} P_i^T y_i = y_i^T H_i^{i+1} y_i - \sum_{j \in \hat{I}_{i-1}} \frac{(\bar{s}_j^T y_i)^2}{\bar{b}_j}, \quad (937)$$

$$\bar{s}_i^T B_i \bar{s}_i = s_i^T P_i^T B_i P_i s_i = s_i^T B_i s_i - \sum_{j \in \hat{I}_{i-1}} \frac{(s_i^T \bar{y}_j)^2}{\bar{b}_j} = -\alpha_i s_i^T g_i - \sum_{j \in \hat{I}_{i-1}} \frac{(s_i^T \bar{y}_j)^2}{\bar{b}_j}, \quad (938)$$

kde $\bar{y}_i^T H_i^{i+1} \bar{y}_i = \bar{a}_i$ a výraz $\bar{s}_i^T B_i \bar{s}_i = \bar{c}_i$ aproximuje číslo $\bar{s}_i^T B_i^{i+1} \bar{s}_i = \bar{c}_i$ (číslo \bar{c}_i nelze jednoduše určit, neboť $d_i = -B_i g_i \neq -B_i^{i+1} g_i$).

Věta 213 říká, že vybereme-li množinu \hat{I}_{i-1} tak, aby platilo $\bar{b}_i^* > 0$, a položíme-li $\hat{\lambda}_i = \lambda_i^*$, $\hat{\omega}_i = \omega_i^*$, je libovolný vektor $\bar{s}_k \in \hat{I}_{i-1}$ ortogonální ke všem vektorům \bar{y}_j , $k < j \leq i$. Je-li minimalizovaná funkce kvadratická s pozitivně definitní Hessovou maticí G , platí podle věty 212 $b^* > 0$ pro libovolnou množinu $\hat{I}_{i-1} \subset \{i-m+1, \dots, i-1\}$, pro kterou jsou sloupce matice $[\hat{S}_i, s_i]$ lineárně nezávislé. Podle věty je tedy možné vždy volit $\hat{I}_{i-1} = \{i-m+1, \dots, i-1\}$.

Věta 214. Uvažujme \bar{m} -krokovou modifikovanou maticovou metodou BFGS s omezenou pamětí, takovou že $x_{i+1} = x_i + \alpha_i d_i$, přičemž $d_1 = -g_1$ a pro $i \geq 1$ platí (910), kde sloupce matic \hat{S}_i, \hat{Y}_i se určují podle vzorců

$$\bar{s}_i = s_i^* = s_i - \sum_{j=i-m+1}^{i-1} \frac{\bar{y}_j^T s_i}{\bar{b}_j} \bar{s}_j, \quad \bar{y}_i = y_i^* = y_i - \sum_{j=i-m+1}^{i-1} \frac{\bar{s}_j^T y_i}{\bar{b}_j} \bar{y}_j. \quad (939)$$

Aplikujeme-li tuto metodu na ryze konvexní kvadratickou funkci s pozitivně definitní Hessovou maticí G a není-li vektor s_i lineární kombinací vektorů \bar{s}_j , $j \in \{i-m+1, \dots, i-1\}$, jsou pravdivá následující tvrzení.

- (a) Vektory \bar{s}_j , $i-m+1 \leq j \leq i$ jsou vzájemně G -ortogonální.
- (b) Matice (912) splňuje m kvazinevtonovských podmínek $H_{i+1} \bar{y}_j = \bar{s}_j$, $i-m+1 \leq j \leq i$. Navíc je splněna standardní kvazinevtonovská podmínka $H_{i+1} y_i = s_i$.
- (c) Jestliže v i -tém iteračním kroku platí $\alpha_i = 1$, je vektor d_{i+1} G -ortogonální k vektorům \bar{s}_j , $i-m+1 \leq j \leq i-1$.

Důkaz Jelikož podle věty 212 platí $\bar{b}_i > 0$, jsou splněny předpoklady věty 213, takže podle (931) platí $\bar{s}_k^T \bar{y}_j = \bar{s}_k^T G \bar{s}_j = 0$, $i-m+1 \leq k < j \leq i$. Ze stejného důvodu je splněno m kvazinevtonovských podmínek $H_{i+1} \bar{y}_j = \bar{s}_j$, $i-m+1 \leq j \leq i$ (speciálně $H_{i+1} \hat{Y}_{i-1} = \hat{S}_{i-1}$, neboli $\hat{Y}_{i-1} = B_{i+1} \hat{S}_{i-1}$). Platnost kvazinevtonovské podmínky $H_{i+1} y_i = s_i$ plyne z (933), neboť pro kvadratickou funkci platí $s_i^T \bar{y}_j = s_i^T G \bar{s}_j = \bar{y}_j^T \bar{s}_j$. Jestliže $\alpha_i = 1$, platí $d_i = s_i$, takže

$$\begin{aligned} -\hat{S}_{i-1}^T G d_{i+1} &= -\hat{Y}_{i-1}^T d_{i+1} = -\hat{S}_{i-1}^T B_{i+1} d_{i+1} = \hat{S}_{i-1}^T g_{i+1} = \hat{S}_{i-1}^T (y_i + g_i) \\ &= \hat{S}_{i-1}^T G s_i + \hat{S}_{i-1}^T g_i = \hat{Y}_{i-1}^T s_i + \hat{Y}_{i-1}^T H_i g_i = \hat{Y}_{i-1}^T (s_i - d_i) = \hat{Y}_{i-1}^T (s_i - s_i) = 0. \end{aligned}$$

□

Transformace popsané v tomto oddílu zlepšují teoretické vlastnosti metod s proměnou metrikou s omezenou pamětí. Nicméně v některých případech mohou zhoršit stabilitu iteračního procesu a také zvyšují počet potřebných numerických operací. Proto je důležité zvolit vhodnou strategii pro výběr množiny \hat{I}_{i-1} . Množina $\hat{I}_{i-1} \subset \{i-m+1, \dots, i-1\}$ se určuje rekurentně tak, že se postupně procházejí indexy množiny $\{i-m+1, \dots, i-1\}$ od největšího k nejmenšímu (neboť nejnovější informace jsou nejdůležitější). Předpokládáme, že pro index $j \in \{i-m+1, \dots, i-1\}$ známe množinu $\hat{I}_{i-1}^{j+1} = \hat{I}_{i-1} \cap \{j+1, \dots, i-1\}$, kde $\hat{I}_{i-1}^i = \emptyset$, a čísla \bar{b}_i^{j+1} , \bar{a}_i^{j+1} , \bar{c}_i^{j+1} , kde $\bar{b}_i^j = b_i$, $\bar{a}_i^j = y_i^T H_i^{i+1} y_i$, $\bar{c}_i^j = s_i^T B_i s_i = -\alpha_i s_i^T g_i$ (poznámka 314 (b)). Pak $\hat{I}_{i-1} = \hat{I}_{i-1}^{i-m+1}$. Pravidla pro výběr množiny \hat{I}_{i-1}^j , která mají heuristický charakter a byla získána numerickým experimentováním, jsou shrnuta v následující poznámce, kde $\Delta_i^j = (s_i^T \bar{y}_j - \bar{s}_j^T y_i)^2 / (b_i \bar{b}_j)$,

$$\bar{b}_i^j = \bar{b}_i^{j+1} - \frac{s_i^T \bar{y}_j \bar{s}_j^T y_i}{\bar{b}_j}, \quad \bar{a}_i^j = \bar{a}_i^{j+1} - \frac{(\bar{s}_j^T y_i)^2}{\bar{b}_j}, \quad \bar{c}_i^j = \bar{c}_i^{j+1} - \frac{(s_i^T \bar{y}_j)^2}{\bar{b}_j} \approx \bar{c}_i^j.$$

Poznámka 313. Index $j \in \{i - m + 1, \dots, i - 1\}$ nepřidáme do množiny $\hat{\mathcal{I}}_{i-1}^j$ (neboli $j \notin \hat{\mathcal{I}}_{i-1}^j$), pokud

- (a) $j \notin \hat{\mathcal{I}}_{i-2} \cup \{i - 1\}$ nebo $\|\bar{s}_j\| > \bar{C}\|s_j\|$ nebo $\|\bar{y}_j\| > \bar{C}\|y_j\|$,
- (b) $\bar{b}_i^j < \delta_1 b_i$ nebo $\bar{a}_i^j < (1/10)\delta_1 b_i$ nebo $\bar{c}_i^j < 10\delta_1 b_i$,
- (c) $\Delta_j^i > \delta_2$ nebo $\Delta_j^i > \delta_3 + (b_i^j/\bar{b}_i - 1)^4/2$,
- (d) $\Delta_j^i > \delta_3$ a současně $|1 - \bar{a}_i^j/\bar{b}_i^j|(b_i/\bar{b}_i - 1) < 1$,
- (e) $(s_i^T \bar{y}_j)^2 + (\bar{s}_j^T y_i)^2/(b_i \bar{b}_j) < \delta_4$,

kde $0 < \delta_1 < 1$, $0 < \delta_3 < \delta_2 < 1$, $0 < \delta_4 < 1$ a $\bar{C} > 1$ (obvykle $\delta_1 = 10^{-4}$, $\delta_2 = 10^{-2}$, $\delta_3 = 10^{-5}$, $\delta_4 = 10^{-10}$ a $\bar{C} = 10^3$). Pokud $j \notin \hat{\mathcal{I}}_{i-1}^j$, položíme $\bar{b}_i^j = \bar{b}_i^{j+1}$, $\bar{a}_i^j = \bar{a}_i^{j+1}$, $\bar{c}_i^j = \bar{c}_i^{j+1}$ (vrátíme se k předchozím hodnotám).

Abychom ušetřili aritmetické operace, budeme aktualizace matic a vektorů provádět tak, jak je to uvedeno v následující poznámce.

Poznámka 314. Předpokládejme, že známe matice \bar{S}_{i-1} , \bar{Y}_{i-1} , $\bar{S}_{i-1}^T \bar{Y}_{i-1}$, $\bar{Y}_{i-1}^T \bar{Y}_{i-1}$, \bar{R}_{i-1} , \bar{D}_{i-1} a vektory $\bar{S}_{i-1}^T g_i$, $\bar{Y}_{i-1}^T g_i$. Pak:

- (a) Pokud $m < \bar{m}$ položíme $\tilde{S}_{i-1} = \bar{S}_{i-1}$, $\tilde{Y}_{i-1} = \bar{Y}_{i-1}$, $\tilde{S}_{i-1}^T \tilde{Y}_{i-1} = \bar{S}_{i-1}^T \bar{Y}_{i-1}$, $\tilde{Y}_{i-1}^T \tilde{Y}_{i-1} = \bar{Y}_{i-1}^T \bar{Y}_{i-1}$, $\tilde{R}_{i-1} = \bar{R}_{i-1}$, $\tilde{D}_{i-1} = \bar{D}_{i-1}$, $\tilde{S}_{i-1}^T g_i = \bar{S}_{i-1}^T g_i$, $\tilde{Y}_{i-1}^T g_i = \bar{Y}_{i-1}^T g_i$. V opačném případě určíme matice \tilde{S}_{i-1} , \tilde{Y}_{i-1} , $\tilde{S}_{i-1}^T \tilde{Y}_{i-1}$, $\tilde{Y}_{i-1}^T \tilde{Y}_{i-1}$, \tilde{R}_{i-1} , \tilde{D}_{i-1} a vektory $\tilde{S}_{i-1}^T g_i$, $\tilde{Y}_{i-1}^T g_i$ tak že v maticích \bar{S}_{i-1} , \bar{Y}_{i-1} vyškrtíme první sloupec (vektor s indexem $i - m$), v maticích $\bar{S}_{i-1}^T \bar{Y}_{i-1}$, $\bar{S}_{i-1}^T \bar{Y}_{i-1}$, \bar{R}_{i-1} , \bar{D}_{i-1} vyškrtíme první řádek a první sloupec a z vektorů $\bar{S}_{i-1}^T g_i$, $\bar{Y}_{i-1}^T g_i$ odstraníme první prvek.
- (b) Vypočteme vektory $\tilde{S}_{i-1}^T g_{i+1}$, $\tilde{Y}_{i-1}^T g_{i+1}$, $\tilde{S}_{i-1}^T y_i = \tilde{S}_{i-1}^T g_{i+1} - \tilde{S}_{i-1}^T g_i$, $\tilde{Y}_{i-1}^T y_i = \tilde{Y}_{i-1}^T g_{i+1} - \tilde{Y}_{i-1}^T g_i$ a čísla $s_i^T B_i s_i = -\alpha_i s_i^T g_i$,

$$y_i^T H_i^{i+1} y_i = \gamma_i y_i^T y_i + (\tilde{S}_{i-1}^T y_i)^T (\tilde{R}_{i-1}^T)^{-1} (\tilde{D}_{i-1} + \gamma_i \tilde{Y}_{i-1}^T \tilde{Y}_{i-1}) \tilde{R}_{i-1}^{-1} (\tilde{S}_{i-1}^T y_i) - \gamma_i (\tilde{S}_{i-1}^T y_i)^T (\tilde{R}_{i-1}^T)^{-1} (\tilde{Y}_{i-1}^T y_i)$$

(využíváme toho, že matici H_i^{i+1} lze vyjádřit ve tvaru

$$H_i^{i+1} = (\tilde{R}_{i-1}^{-1} \tilde{S}_{i-1}^T)^T \tilde{D}_i \tilde{R}_{i-1}^{-1} \tilde{S}_{i-1}^T + \gamma_i (I - \tilde{Y}_{i-1} \tilde{R}_{i-1}^{-1} \tilde{S}_{i-1}^T)^T (I - \tilde{Y}_{i-1} \tilde{R}_{i-1}^{-1} \tilde{S}_{i-1}^T),$$

který je analogií vztahu (912) pro matici $H_{i+1} = H_{i+1}^{i+1}$).

- (c) Předpokládáme, že známe vektory $\bar{\lambda}_i$, $\bar{\omega}_i$. Vypočteme vektory $\bar{s}_i = s_i + \tilde{S}_{i-1} \bar{\lambda}_i$, $\bar{y}_i = y_i + \tilde{Y}_{i-1} \bar{\omega}_i$ a $\tilde{S}_{i-1}^T \bar{y}_i = \tilde{S}_{i-1}^T y_i + \tilde{S}_{i-1}^T \tilde{Y}_{i-1} \bar{\omega}_i$, $\tilde{Y}_{i-1}^T \bar{y}_i = \tilde{Y}_{i-1}^T y_i + \tilde{Y}_{i-1}^T \tilde{Y}_{i-1} \bar{\omega}_i$, $\tilde{Y}_{i-1}^T \bar{s}_i = \tilde{Y}_{i-1}^T s_i + \tilde{Y}_{i-1}^T \tilde{S}_{i-1} \bar{\lambda}_i$. Vektor $\tilde{Y}_{i-1}^T s_i$ vypočteno podle vzorce

$$\begin{aligned} \tilde{Y}_{i-1}^T s_i &= -\alpha_i \tilde{Y}_{i-1}^T H_i g_i = -\alpha_i \gamma_{i-1} \tilde{Y}_{i-1}^T g_i \\ &- \alpha_i \tilde{Y}_{i-1}^T \tilde{S}_{i-1} (\tilde{R}_{i-1}^{-1})^T \left[(\tilde{D}_{i-1} + \gamma_{i-1} \tilde{Y}_{i-1}^T \tilde{Y}_{i-1}) \tilde{R}_{i-1}^{-1} \tilde{S}_{i-1}^T g_i - \gamma_{i-1} \tilde{Y}_{i-1}^T g_{i+1} \right] \\ &+ \alpha_i \gamma_{i-1} \tilde{Y}_{i-1}^T \tilde{Y}_{i-1} \tilde{R}_{i-1}^{-1} \tilde{S}_{i-1}^T g_i, \end{aligned}$$

který využívá analogii vztahu (910).

- (d) Položíme $\bar{S}_i = [\tilde{S}_{i-1}, \bar{s}_i]$, $\bar{Y}_i = [\tilde{Y}_{i-1}, \bar{y}_i]$, $\bar{S}_i^T g_{i+1} = [\tilde{S}_{i-1}^T g_{i+1}, \bar{s}_i^T g_{i+1}]$, $\bar{Y}_i^T g_{i+1} = [\tilde{Y}_{i-1}^T g_{i+1}, \bar{y}_i^T g_{i+1}]$,

$$\bar{S}_i^T \bar{Y}_i = \begin{bmatrix} \tilde{S}_{i-1}^T \tilde{Y}_{i-1} & \tilde{S}_{i-1}^T \bar{y}_i \\ \bar{s}_i^T \tilde{Y}_{i-1} & \bar{s}_i^T \bar{y}_i \end{bmatrix}, \quad \bar{Y}_i^T \bar{Y}_i = \begin{bmatrix} \tilde{Y}_{i-1}^T \tilde{Y}_{i-1} & \tilde{Y}_{i-1}^T \bar{y}_i \\ \bar{y}_i^T \tilde{Y}_{i-1} & \bar{y}_i^T \bar{y}_i \end{bmatrix}.$$

Dosavadní úvahy můžeme shrnout ve formě algoritmu, který lze popsat zhruba takto:

Algoritmus 24. Data $\bar{m} < n$, $\underline{\varepsilon} > 0$, $\varepsilon_1 = 10^{-4}$, $\varepsilon_2 = 0.9$, $\delta_1 = 10^{-4}$, $\delta_2 = 10^{-2}$, $\delta_3 = 10^{-5}$, $\delta_4 = 10^{-10}$, $\Delta = 1000$.

- Krok 1** Zvolíme počáteční odhad $x_1 \in R^n$ a vypočteme hodnoty $F_1 := F(x_1)$, $g_1 := g(x_1)$. Položíme $i := 1$.
- Krok 2** Pokud $\|g_i\| \leq \underline{\varepsilon}$, ukončíme výpočet. V opačném případě položíme $m := \min(\bar{m}, i - 1)$ a určíme směrový vektor d_i : Pokud $m = 0$, položíme $d_i := -g_i$, v opačném případě vypočteme směrový vektor podle vzorce (910) (kde vystupuje i místo $i + 1$ a $i - 1$ místo i).
- Krok 3** Určíme délku kroku α_i použitím algoritmu 1, položíme $x_{i+1} := x_i + \alpha_i d_i$ a vypočteme hodnoty $F_{i+1} := F(x_{i+1})$, $g_{i+1} := g(x_{i+1})$. Položíme $s_i := x_{i+1} - x_i$, $y_i := g_{i+1} - g_i$. Jestliže $m = 0$, položíme $\hat{\mathcal{I}}_{i-1} = \emptyset$, $\bar{s}_i := s_i$, $\bar{y}_i := y_i$, $\bar{b}_i = \bar{s}_i^T \bar{y}_i$, $\bar{S}_i = [\bar{s}_i]$, $\bar{Y}_i = [\bar{y}_i]$, $\bar{S}_i^T \bar{Y}_i = [\bar{s}_i^T \bar{y}_i]$, $\bar{Y}_i^T \bar{Y}_i = [\bar{y}_i^T \bar{y}_i]$, $\bar{R}_i = [\bar{s}_i^T \bar{y}_i]$, $\bar{D}_i = [\bar{s}_i^T \bar{y}_i]$, vypočteme vektory $\bar{S}_i^T g_{i+1}$, $\bar{Y}_i^T g_{i+1}$ a přejdeme na krok 6.
- Krok 4** Určíme množinu $\hat{\mathcal{I}}_{i-1}$ a číslo \bar{b}_i^{m-i+1} podle poznámky 313. Určíme vektory $\bar{\lambda}_i$, $\bar{\omega}_i$ tak, že $e_j^T \bar{\lambda}_i = -s_i^T \bar{y}_j / \bar{b}_j$, $e_j^T \bar{\omega}_i = -\bar{s}_j^T y_i / \bar{b}_j$ pro $j \in \hat{\mathcal{I}}_{i-1}$ a $e_j^T \bar{\lambda}_i = 0$, $e_j^T \bar{\omega}_i = 0$ pro $j \notin \hat{\mathcal{I}}_{i-1}$. Určíme vektory \bar{s}_i , \bar{y}_i podle (911) a položíme $\bar{b}_i = \bar{s}_i^T \bar{y}_i$. Pokud $\bar{b}_i < \bar{b}_i^{m-i+1} / 2$, položíme $\bar{b}_i = \bar{b}_i^{m-i+1}$.
- Krok 5** Určíme matice \bar{S}_i , \bar{Y}_i , $\bar{S}_i^T \bar{Y}_i$, $\bar{S}_i^T \bar{Y}_i$, \bar{R}_i , \bar{D}_i a vektory $\bar{S}_i^T g_{i+1}$, $\bar{Y}_i^T g_{i+1}$ podle poznámky 314.
- Krok 6** Zvětšíme i o 1 a přejdeme na krok 2.

Nyní dokážeme globální konvergenci algoritmu 24. Tak jako v oddílu 9.2 budeme předpokládat, že funkce $F : R^n \rightarrow R$ vyhovuje předpokladům F1, F4, F5, takže platí (801).

Věta 215. *Uvažujme metodu s proměnnou metrikou s omezenou pamětí, realizovanou algoritmem 24, s výběrem délky kroku splňujícím slabou Wolfeho podmínku. Nechť funkce F splňuje předpoklady F1, F4, F5. Pak směrové vektory $d_i = -H_i^1 g_i$ jsou stejnoměrně spádové a platí $\lim_{i \rightarrow \infty} \|g_i\| = 0$.*

Důkaz Nechť $i \in N$ a $\hat{\mathcal{I}}_{i-1} \neq \emptyset$. Podle poznámky 313 pro $j \in \hat{\mathcal{I}}_{i-1}$ platí $\bar{b}_j \geq \delta_1 b_j$, $\|\bar{s}_j\| \leq \bar{C} \|s_j\|$, $\|\bar{y}_j\| \leq \bar{C} \|y_j\|$, takže s použitím (801), (935), (936) a důsledku 11 dostaneme

$$\begin{aligned} \|\bar{s}_i\| &\leq \left\| \prod_{j \in \hat{\mathcal{I}}_{i-1}} \left(I - \frac{\bar{s}_j \bar{y}_j^T}{\bar{b}_j} \right) \right\| \|s_i\| \leq \|s_i\| \prod_{j \in \hat{\mathcal{I}}_{i-1}} \frac{\|\bar{s}_j\| \|\bar{y}_j\|}{\bar{b}_j} \\ &\leq \|s_i\| \left(\frac{\bar{C}^2}{\delta_1} \right)^{\bar{m}} \prod_{j \in \hat{\mathcal{I}}_{i-1}} \frac{\|s_j\| \|y_j\|}{b_j} \leq \left(\frac{\bar{C}^2}{\delta_1} \right)^{\bar{m}} \left(\frac{\bar{C}}{\underline{G}} \right)^{\bar{m}/2} \|s_i\| \triangleq \bar{D} \|s_i\|. \end{aligned}$$

Podobným způsobem dostaneme $\|\bar{y}_i\| \leq \bar{D} \|y_i\|$. Pokud $\hat{\mathcal{I}}_{i-1} = \emptyset$, platí $\bar{s}_i = s_i$ a $\bar{y}_i = y_i$, takže opět $\|\bar{s}_i\| \leq \bar{D} \|s_i\|$ a $\|\bar{y}_i\| \leq \bar{D} \|y_i\|$ (neboť $\bar{D} > 1$). Spojíme-li tyto nerovnosti, můžeme s použitím (801) pro $i \in N$ psát

$$\begin{aligned} \frac{\|\bar{s}_i\|^2}{\bar{b}_i} &\leq \frac{\bar{D}^2 \|s_i\|^2}{\delta_1 b_i} \leq \frac{\bar{D}^2}{\delta_1 \underline{G}} \triangleq \frac{1}{K_1}, \\ \frac{\|\bar{y}_i\|^2}{\bar{b}_i} &\leq \frac{\bar{D}^2 \|y_i\|^2}{\delta_1 b_i} \leq \frac{\bar{D}^2 \bar{G}}{\delta_1} \triangleq C_1. \end{aligned}$$

Jsou tedy splněny předpoklady lemmatu 82, takže je splněn předpoklad (b) lemmatu 76 a uvažovaná metoda je globálně konvergentní. \square

Poznámka 315. V důkazu globální konvergence potřebujeme, aby pro $j \in \hat{\mathcal{I}}_{i-1}^j$ platilo $\|\bar{s}_j\| \leq \bar{C} \|s_j\|$, $\|\bar{y}_j\| \leq \bar{C} \|y_j\|$. Tento test vyžaduje dva skalární součiny ($2n$ aritmetických operací) navíc. Proto ho raději vynecháváme a globální konvergenci zajišťujeme podle poznámky 34 (účinnost metody se tím nezhorší a výpočet se urychlí).

9.5 Maticové metody s proměnnou metrikou s opakovanou aktualizací

V tomto oddílu ukážeme, že aktualizaci (866), která odpovídá metodě BFGS, lze mnohokrát opakovat. V limitě (po nekonečně mnoha aktualizacích) dostaneme metodu popsanou explicitním vzorcem vyžadujícím, zhruba stejný počet aritmetických operací jako vzorec (866). Nový vzorec se navíc zjednoduší, použijeme-li korekce popsané v oddílu 9.4. Metoda vyšetřovaná v tomto oddílu je popsána v článku [223].

Realizace opakované aktualizace vede na řešení maticové Ljapunovy rovnice. Teoretické výsledky týkající se této problematiky nejsou v literatuře o maticích zcela běžné. To co budeme potřebovat lze nalézt například v [T3]. V dalších úvahách budeme používat označení $\rho(C) = \max_{1 \leq i \leq n} |\lambda_i(C)|$ pro spektrální poloměr (největší z absolutních hodnot vlastních čísel) reálné čtvercové matice $C \in R^{n \times n}$. Snadno se dokáže, že $\rho(C) \leq \|C\|$. Pro nesymetrické matice obvykle platí $\rho(C) < \|C\|$, přičemž rozdíl těchto hodnot může být dosti velký.

Tvrzení 7. *Nechť $C \in R^{n \times n}$ je reálná čtvercová matice taková, že $\rho(C) < 1$, a $W \in R^{n \times n}$ je symetrická pozitivně definitní matice. Pak:*

(a) *Platí $\lim_{k \rightarrow \infty} C^k = 0$ a řada*

$$\sum_{k=0}^{\infty} C^k = (I - C)^{-1}$$

(kde $C^0 = I$) *konverguje k matici uvedené na pravé straně této rovnosti.*

(b) *Řada*

$$\sum_{k=0}^{\infty} (C^T)^k W C^k = X$$

konverguje k symetrické pozitivně definitní matici $X \in R^{n \times n}$, která je jediným řešením diskrétní Ljapunovy (nebo Steinovy) rovnice $X = C^T X C + W$.

Poznámka 316. Tvrzení (a) lze dokázat převedením matice C podobnostními transformacemi $TCT^{-1} = J$ na Jordanův tvar $J = \text{diag}(J_1, \dots, J_m)$, kde

$$J_i = \begin{bmatrix} \lambda_i & 1 & 0 & \dots & 0 & 0 \\ 0 & \lambda_i & 1 & \dots & 0 & 0 \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ 0 & 0 & 0 & \dots & \lambda_i & 1 \\ 0 & 0 & 0 & \dots & 0 & \lambda_i \end{bmatrix}$$

a λ_i , $1 \leq i \leq m$, jsou vlastní čísla matice C . Postupným umocňováním se dá ukázat, že $J_i^k \rightarrow 0$, pokud $k \rightarrow \infty$ a $|\lambda_i| < 1$. Jelikož $|\lambda_i| \leq \rho(J) = \rho(C) < 1$, $1 \leq i \leq m$, platí $C^k = T^{-1} J^k T \rightarrow 0$ pokud $k \rightarrow \infty$ a $\rho(C) < 1$. Zbytek tvrzení plyne z rovnosti

$$(I - C) \sum_{k=0}^{l-1} C^k = I - C^l \Rightarrow \sum_{k=0}^{l-1} C^k = (I - C)^{-1} (I - C^l)$$

a z toho, že $C^l \rightarrow 0$ pokud $l \rightarrow \infty$. Důkaz tvrzení (b) je poměrně komplikovaný a využívá vlastností Kroneckerova tenzorového součinu matic.

Metody s proměnnou metrikou s opakovanou aktualizací používají vzorec (866) nekonečněkrát po sobě. Nová aproximace inverzní Hessovy matice se počítá podle vzorce $H_+ = \lim_{k \rightarrow \infty} \bar{H}_k$, kde \bar{H}_1 je symetrická pozitivně definitní matice (obvykle $\bar{H}_1 = \gamma I$) a

$$\bar{H}_{k+1} = (R^{-1} S^T)^T D R^{-1} S^T + (I - Y R^{-1} S^T)^T \bar{H}_k (I - Y R^{-1} S^T), \quad k \in N. \quad (940)$$

Použijeme-li označení

$$V = I - Y R^{-1} S^T, \quad W = (R^{-1})^T D R^{-1}, \quad C = I - S^T Y R^{-1}, \quad (941)$$

kde W a C jsou matice řádu m , můžeme vzorec (940) zapsat ve tvaru $\bar{H}_{k+1} = V^T \bar{H}_k V + SW S^T$, který se velmi podobá vzorci (803). Stejným postupem, kterým jsme ze vzorce (803) odvodili vztah (804), se ze vzorce (940) odvodí vztah pro opakovanou aktualizaci

$$\bar{H}_{k+1} = (V^k)^T \bar{H}_1 V^k + \sum_{j=1}^k (V^j)^T SW S^T V^j, \quad k \in N. \quad (942)$$

Lemma 86. *Nechť V, W, C jsou matice definované v (941). Pak pro $k \in N$ platí*

$$S^T V^j = C^j S^T, \quad 1 \leq j \leq k, \quad (943)$$

$$V^k = I - YR^{-1} \left(\sum_{j=0}^{k-1} C^j \right) S^T, \quad (944)$$

Důkaz Důkaz provedeme indukcí podle k . Pro $k = 1$ jsou obě tvrzení zřejmá. Předpokládejme, že tato tvrzení platí pro $k \geq 1$. Pak lze psát

$$S^T V^{k+1} = S^T V^k V = C^k S^T V = C^k C S^T = C^{k+1} S^T$$

a s použitím vztahu $S^T V = C S^T$ též

$$\begin{aligned} V^{k+1} &= V^k V = \left(I - YR^{-1} \left(\sum_{j=0}^{k-1} C^j \right) S^T \right) (I - YR^{-1} S^T) \\ &= I - YR^{-1} S^T - YR^{-1} \left(\sum_{j=0}^{k-1} C^j \right) C S^T = I - YR^{-1} \left(\sum_{j=0}^k C^j \right) S^T \end{aligned}$$

□

Věta 216. *Uvažujme aktualizaci (942), kde V, W a C jsou matice definované v (941), přičemž $\rho(C) < 1$. Pak platí*

$$H_+ = \lim_{k \rightarrow \infty} \bar{H}_k = SX S^T + (I - Y(S^T Y)^{-1} S^T)^T \bar{H}_1 (I - Y(S^T Y)^{-1} S^T), \quad (945)$$

kde $X \in R^{n \times n}$ je symetrická pozitivně definitní matice, která je jediným řešením diskrétní Ljapunovovy rovnice

$$X = C^T X C + W. \quad (946)$$

Důkaz Jelikož $\rho(C) < 1$, podle tvrzení 7 (a) platí

$$\begin{aligned} \lim_{k \rightarrow \infty} V^k &= I - YR^{-1} \left(\sum_{j=0}^{\infty} C^j \right) S^T = I - YR^{-1} (I - C)^{-1} S^T \\ &= I - YR^{-1} (S^T Y R^{-1})^{-1} S^T = I - Y(S^T Y)^{-1} S^T \triangleq P, \end{aligned}$$

což po dosazení do (942) s použitím (943) dává

$$\lim_{k \rightarrow \infty} \bar{H}_k = P^T \bar{H}_1 P + \sum_{j=0}^{\infty} (V^j)^T SW S^T V^j = P^T \bar{H}_1 P + S \left(\sum_{j=0}^{\infty} (C^j)^T W C^j \right) S^T = P^T \bar{H}_1 P + SX S^T,$$

kde X je podle tvrzení 7 (b) symetrická pozitivně definitní matice, která je jediným řešením diskrétní Ljapunovovy rovnice $X = C^T X C + W$. □

Věta 217. *Nechť jsou splněny předpoklady věty 216. Je-li matice $S^T X$ symetrická, platí $X = (S^T Y)^{-1}$ a $H_+ Y = S$ (je splněno m kvazinevtonovských podmínek).*

Důkaz Vynásobíme-li rovnici (946) zleva maticí R^T a zprava maticí R , dostaneme

$$\begin{aligned} D &= R^T W R = R^T X R - (C R)^T X C R = R^T X R - (R - S^T Y)^T X (R - S^T Y) \\ &= (S^T Y)^T X R + R^T X S^T Y - (S^T Y)^T X S^T Y = (S^T Y)^T X \left(R - \frac{1}{2} S^T Y \right) + \left(R - \frac{1}{2} S^T Y \right)^T X S^T Y, \end{aligned}$$

což po vynásobení dvěma dává

$$(S^T Y)^T X (2R - S^T Y) + (2R - S^T Y)^T X S^T Y = 2D. \quad (947)$$

Je-li matice $S^T Y$ symetrická, platí $S^T Y = R + R^T - D$. Předpokládejme, že $X = (S^T Y)^{-1}$, neboli $X S^T Y = I$. Dosadíme-li tento vztah spolu s vyjádřením $S^T Y = R + R^T - D$, do levé strany (947), dostaneme

$$(2R - R - R^T + D) + (2R^T - R^T - R + D) = 2D,$$

takže rovnice (947) a tedy i rovnice (946) jsou splněny. Jelikož řešení těchto rovnic je určeno jednoznačně, platí $X = (S^T Y)^{-1}$. Pokud $X = (S^T Y)^{-1}$, lze psát $H_+ Y = S X S^T Y + P^T H_1 P Y = S$, neboť $X S^T Y = I$ a $P Y = 0$. \square

Poznámka 317. Je-li matice $S^T Y$ symetrická, platí $X = (S^T Y)^{-1}$ a vzorec (945) lze zapsat ve tvaru

$$H_+ = S(S^T Y)^{-1} S^T + (I - Y(S^T Y)^{-1} S^T)^T \bar{H}_1 (I - Y(S^T Y)^{-1} S^T),$$

který je maticovou verzí vzorce (803) s $\rho = 1$ (místo vektorů s a y se používají matice S a Y a místo čísla b se používá matice $S^T Y$). Tato metoda, která se nazývá blokovou metodou BFGS, splňuje m kvazinevtonovských podmínek i v případě, že matice $S^T Y$ není symetrická. V tomto případě však ani matice H_+ není symetrická a směr $d_+ = -H_+ g_+$ nemusí být spádový.

Nechť $S = [S_1, S_2]$, $Y = [Y_1, Y_2]$, takže

$$S^T Y = \begin{bmatrix} S_1^T Y_1 & S_1^T Y_2 \\ S_2^T Y_1 & S_2^T Y_2 \end{bmatrix}, \quad R = \begin{bmatrix} R_{11} & R_{12} \\ 0 & R_{22} \end{bmatrix}, \quad D = \begin{bmatrix} D_1 & 0 \\ 0 & D_2 \end{bmatrix}$$

(matice R a D mají bloky stejného rozměru jako matice $S^T Y$). Ukážeme, že pokud $S_2^T Y_2 = R_{22}$, rovnice (946) se značně zjednoduší. Pro další úvahy zavedeme označení

$$\tilde{C} = R^{-1} C R = R^{-1} (R - S^T Y), \quad \tilde{X} = R^T X R \quad (948)$$

a budeme předpokládat, že tyto matice jsou rozděleny na bloky stejným způsobem jako matice $S^T Y$.

Věta 218. *Nechť $S_2^T Y_2 = R_{22}$. Pak platí $\tilde{X}_{12} = 0$, $\tilde{X}_{21} = 0$, $\tilde{X}_{22} = D_2$ a matice \tilde{X}_{11} je řešením diskrétní Ljapunovovy rovnice*

$$\tilde{X}_{11} = \tilde{C}_{11}^T \tilde{X}_{11} \tilde{C}_{11} + D_1 + \tilde{C}_{21}^T D_2 \tilde{C}_{21}. \quad (949)$$

Pokud $\rho(C) < 1$ je symetrická pozitivně definitní matice \tilde{X}_{11} jediným řešením této rovnice.

Důkaz Vynásobíme-li rovnici (946) zleva maticí R^T a zprava maticí R , dostaneme

$$\tilde{X} = R^T X R = R^T \tilde{C}^T (R^{-1})^T R^T X R R^{-1} C R + R^T W R = \tilde{C}^T \tilde{X} \tilde{C} + D. \quad (950)$$

Jelikož $S_2^T Y_2 = R_{22}$, platí

$$\tilde{C} = R^{-1} (R - S^T Y) = \begin{bmatrix} R_{11}^{-1} & -R_{11}^{-1} R_{12} R_{22}^{-1} \\ 0 & R_{22}^{-1} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} R_{11} - S_1^T Y_1 & 0 \\ -S_2^T Y_1 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \tilde{C}_{11} & 0 \\ \tilde{C}_{21} & 0 \end{bmatrix}, \quad (951)$$

takže rovnice (950) má tvar

$$\begin{aligned} \begin{bmatrix} \tilde{X}_{11}, & \tilde{X}_{12} \\ \tilde{X}_{21}, & \tilde{X}_{22} \end{bmatrix} &= \begin{bmatrix} \tilde{C}_{11}^T, & \tilde{C}_{21}^T \\ 0, & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \tilde{X}_{11}, & \tilde{X}_{12} \\ \tilde{X}_{21}, & \tilde{X}_{22} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \tilde{C}_{11}, & 0 \\ \tilde{C}_{21}, & 0 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} D_1, & 0 \\ 0, & D_2 \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} \tilde{C}_{11}^T \tilde{X}_{11} \tilde{C}_{11} + \tilde{C}_{11}^T \tilde{X}_{12} \tilde{C}_{21} + \tilde{C}_{21}^T \tilde{X}_{21} \tilde{C}_{11} + \tilde{C}_{21}^T \tilde{X}_{22} \tilde{C}_{21}, & 0 \\ 0, & 0 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} D_1, & 0 \\ 0, & D_2 \end{bmatrix}, \end{aligned}$$

odkud plyne první část věty. Podle (948) je matice \tilde{C} podobná matici C , takže má stejná vlastní čísla. Jelikož nenulová vlastní čísla matice \tilde{C} jsou vlastními čísly matice \tilde{C}_{11} , platí $\rho(\tilde{C}_{11}) = \rho(\tilde{C}) = \rho(C) < 1$, takže lze použít tvrzení 7 (b). \square

Nechť m_1 je řád matice $S_1^T Y_1$ a m_2 je řád matice $S_2^T Y_2$, takže $m = m_1 + m_2$. Pokud $S_2^T Y_2 = R_{22}$, stačí podle věty 218 řešit diskrétní Ljapunovovu rovnici (949) řádu m_1 . Situace se dále zjednoduší, platí-li $S_2^T Y_2 = R_{22} = D_2$.

Věta 219. *Nechť $S_2^T Y_2 = R_{22} = D_2$. Pak matice H_+ , určená podle vzorce (945), splňuje m_2 kvazinewtonovských podmínek $H_+ Y_2 = S_2$.*

Důkaz Podle věty 204 každá matice \tilde{H}_{k+1} , $k \geq 1$, určená podle vzorce (940), splňuje m_2 kvazinewtonovských podmínek $\tilde{H}_{k+1} Y_2 = S_2$. Jelikož je tato rovnost splněna pro všechny indexy $k \geq 1$, je splněna i v limitě, takže $H_+ Y_2 = \lim_{k \rightarrow \infty} \tilde{H}_k Y_2 = S_2$. \square

Pro numerické řešení je výhodnější nahradit diskrétní Ljapunovovu rovnici klasickou (spojitou) Ljapunovovou rovnicí, kterou dostaneme například tehdy, vynásobíme-li rovnici (947) zleva maticí $(Y^T S)^{-1}$ a zprava maticí $(S^T Y)^{-1}$. Vhodnější formulaci dostaneme použitím trojúhelníkového rozkladu $S^T Y = UL$, kde U je horní trojúhelníková matice a L je dolní trojúhelníková matice s jednotkami na hlavní diagonále. Poznamenejme, že obvykle používaný rozklad $S^T Y = LU$ nemá tak výhodné vlastnosti jako rozklad $S^T Y = UL$ (nedojde k požadovanému zjednodušení Ljapunovovy rovnice).

Známe-li rozklad $S^T Y = UL$, můžeme rovnici (947) vynásobit zleva maticí $(L^{-1})^T$ a zprava maticí L^{-1} , takže dostaneme

$$U^T X U (2U^{-1} R L^{-1} - I) + (2U^{-1} R L^{-1} - I)^T U^T X U = 2(L^{-1})^T D L^{-1}$$

a položíme-li

$$\bar{X} = U^T X U, \quad \bar{Z} = 2U^{-1} R L^{-1} - I, \quad \bar{W} = (L^{-1})^T D L^{-1}, \quad (952)$$

můžeme psát

$$\bar{X} \bar{Z} + \bar{Z}^T \bar{X} = 2\bar{W}. \quad (953)$$

Výhodné vlastnosti Ljapunovovy rovnice (953) udává tato věta.

Věta 220. *Nechť jsou splněny předpoklady věty 219 a necht matice S má plnou hodnost. Pak platí $\bar{X}_{12} = \bar{X}_{21} = 0$, $\bar{X}_{22} = U_{22} = D_2$, a $L_{22} = I$. Matice \bar{X}_{11} je jedním řešením Ljapunovovy rovnice*

$$\bar{X}_{11} \bar{Z}_{11} + \bar{Z}_{11}^T \bar{X}_{11} = 2\bar{W}_{11} \quad (954)$$

Důkaz Necht $I_2 = [0, I]^T$ je matice, která obsahuje posledních m_2 sloupců jednotkové matice řádu m . Podle (945) platí $H_+ Y = S X S^T Y$ (neboť $P Y = 0$), takže $H_+ Y I_2 = S X S^T Y I_2$, a podle věty 219 lze psát $H_+ Y I_2 = H_+ Y_2 = S_2 = S I_2$, což porovnáním dává $S X S^T Y I_2 = S I_2$. Jelikož matice S má plnou hodnost, musí platit $X S^T Y I_2 = I_2$, což po vynásobení zleva maticí U^T dává

$$U^T I_2 = U^T X S^T Y I_2 = U^T X U L I_2 = \bar{X} L I_2.$$

Ale

$$U^T I_2 = \begin{bmatrix} U_{11}^T, & 0 \\ U_{12}^T, & U_{22}^T \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 \\ I \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ U_{22}^T \end{bmatrix}, \quad \bar{X} L I_2 = \begin{bmatrix} \bar{X}_{11}, & \bar{X}_{12} \\ \bar{X}_{21}, & \bar{X}_{22} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 \\ L_{22} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \bar{X}_{12} L_{22} \\ \bar{X}_{22} L_{22} \end{bmatrix},$$

odkud porovnáním pravých stran dostaneme $\bar{X}_{12} = \bar{X}_{21} = 0$ (matice \bar{X} je symetrická) a $\bar{X}_{22} = U_{22}^T L_{22}^{-1}$. Jelikož $S_2^T Y_2 = D_2$, platí $U_{22} L_{22} = D_2$, neboli $L_{22} = U_{22}^{-1} D_2$, takže dolní trojúhelníková matice L_{22} s jednotkami na hlavní diagonále je zároveň horní trojúhelníkovou maticí. Musí tedy platit $L_{22} = I$ a tedy $U_{22} = D_2$, což po dosazení dává $\bar{X}_{22} = U_{22}^T L_{22}^{-1} = D_2$. Použijeme-li tyto vztahy, můžeme rovnici (953) zapsat ve tvaru

$$\begin{aligned} 2 \begin{bmatrix} \bar{W}_{11}, & \bar{W}_{12} \\ \bar{W}_{21}, & \bar{W}_{22} \end{bmatrix} &= \begin{bmatrix} \bar{X}_{11}, & 0 \\ 0, & D_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \bar{Z}_{11}, & \bar{Z}_{12} \\ \bar{Z}_{21}, & \bar{Z}_{22} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \bar{Z}_{11}^T, & \bar{Z}_{21}^T \\ \bar{Z}_{12}^T, & \bar{Z}_{22}^T \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \bar{X}_{11}, & 0 \\ 0, & D_2 \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} \bar{X}_{11} \bar{Z}_{11}, & \bar{X}_{11} \bar{Z}_{12} \\ D_2 \bar{Z}_{21}, & D_2 \bar{Z}_{22} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \bar{Z}_{11}^T \bar{X}_{11}, & \bar{Z}_{21}^T D_2 \\ \bar{Z}_{12}^T \bar{X}_{11}, & \bar{Z}_{22}^T D_2 \end{bmatrix}, \end{aligned}$$

odkud porovnáním prvních diagonálních bloků dostaneme (954). \square

Vyřešíme-li Ljapunovovu rovnici (954) a položíme-li $\bar{X}_{12} = \bar{X}_{21} = 0$ a $\bar{X}_{22} = D_2$, můžeme matici $X = (U^{-1})^T \bar{X} U^{-1}$ dosadit do (945), čímž dostaneme

$$H_+ = (U^{-1} S)^T \bar{X} U^{-1} S^T + (I - Y L^{-1} U^{-1} S)^T H_1 (I - Y L^{-1} U^{-1} S)$$

a v případě, že $\bar{H}_1 = \gamma I$, se směrový vektor $d_+ = -H_+ g_+$ vypočte podle vzorce

$$d_+ = -\gamma g_+ - S(U^{-1})^T [(\bar{X} + \gamma(L^{-1})^T Y^T Y L^{-1}) U^{-1} S^T g_+ - \gamma(L^{-1})^T Y^T g_+] + Y [\gamma L^{-1} S^T g_+], \quad (955)$$

Nejprve vynásobíme gradient g_+ zleva maticemi S^T a Y^T ($2mn$ operací), získané vektory upravujeme pomocí matic dimenze m (hranaté závorky) a výsledné vektory vynásobíme zleva maticemi S a Y ($2mn$ operací). Vzorec (955) je komplikovanější než vzorec (867), nadbytečné operace se však provádějí s trojúhelníkovými maticemi řádu m , což vyžaduje $O(m^2) \ll 4mn$ operací.

Poznámka 318. Určení trojúhelníkového rozkladu $S^T Y = UL$ je prakticky stejně náročné jako určení trojúhelníkového rozkladu $S^T Y = LU$. Eliminace se však provádí v opačném pořadí od nejvyšších indexů po nejnižší. Pokud $S^T Y = UL$, můžeme psát

$$\begin{bmatrix} d^T y, & d^T Y \\ S^T y, & S^T Y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \mu, & u^T \\ 0, & U \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1, & 0 \\ l, & L \end{bmatrix},$$

takže

$$l = U^{-1} S^T y, \quad u = (L^{-1})^T Y^T d, \quad \mu = d^T y - u^T l.$$

9.6 Metody redukovaných Hessiánů s omezenou pamětí

Nechť $m = \max(\bar{m}, i - 1)$. Zatímco metody popsané v předchozích oddílech generují matici H_i vždy z počáteční (obvykle jednotkové) matice pomocí m aktualizací používajících $2m$ vektorů $s_j, y_j, i - m \leq j \leq i - 1$, používají metody redukovaných Hessiánů, studované v práci [86], jednotkovou matici pouze v prvním iteračním kroku. Směrový vektor d_i se počítá pomocí redukované matice \tilde{H}_i řádu m , která se aktualizuje pomocí m vektorů $z_k, 1 \leq k \leq m$, tvořících ortonormální bázi v podprostoru generovaném vektory $s_j, i - m \leq j \leq i - 1$. Tento podprostor se po skončení i -tého iteračního kroku změní obvykle tak, že se nejstarší vektor z_1 odstraní, ostatní vektory se posunou a přidá se nový vektor z_m získaný ortogonalizací vektoru s_i . Abychom lépe pochopili myšlenku metod redukovaných Hessiánů, budeme nejprve předpokládat, že $\bar{m} = n$. V tomto případě jsou metody redukovaných Hessiánů ekvivalentní standardním metodám s proměnnou metrikou.

Věta 221. *Uvažujme metodu s proměnnou metrikou (322)–(324), kde $H_1 = I$. Pak*

$$H_i z \in \mathcal{G}_i, \quad \forall z \in \mathcal{G}_i, \quad (956)$$

$$H_i w = \left(\prod_{k=1}^{i-1} \gamma_k \right) w, \quad \forall w \in \mathcal{G}_i^\perp, \quad (957)$$

kde $\mathcal{G}_i = \mathcal{L}(g_1, \dots, g_i)$ a \mathcal{G}_i^\perp je ortogonální doplněk podprostoru \mathcal{G}_i .

Důkaz Důkaz provedeme indukcí. Pro $i = 1$ je $H_1 = I$, takže $H_1 z = z \in \mathcal{G}_1$, $\forall z \in \mathcal{G}_1$, a $H_1 w = w$, $\forall w \in \mathcal{G}_1^\perp$. Předpokládejme, že (956)–(957) platí pro nějaký index $i \in N$ a označme $\omega_i = \prod_{k=1}^i \gamma_k$.

(a) Nechť $H_i g_{i+1} = z + w$, kde $z \in \mathcal{G}_{i+1}$ a $w \in \mathcal{G}_{i+1}^\perp \subset \mathcal{G}_i^\perp$ (takže $w^T z = 0$). Pak podle (957) platí

$$w^T w = w^T z + w^T w = w^T H_i g_{i+1} = \omega_{i-1} w^T g_{i+1} = 0,$$

neboť $g_{i+1} \in \mathcal{G}_{i+1}$. Můžeme tedy psát $H_i g_{i+1} = z \in \mathcal{G}_{i+1}$ a jelikož podle indukčního předpokladu platí $H_i g_i \in \mathcal{G}_i \subset \mathcal{G}_{i+1}$, dostaneme $s_i = -\alpha_i H_i g_i \in \mathcal{G}_{i+1}$ a $H_i y_i = H_i(g_{i+1} - g_i) \in \mathcal{G}_{i+1}$, takže $\mathcal{L}(U_i) \subset \mathcal{G}_{i+1}$. To spolu s (323) dává $H_{i+1} g_j = \gamma_i H_i g_j + U_i M_i U_i^T g_j \in \mathcal{G}_{i+1}$, $\forall 1 \leq j \leq i$, a použitím (324) dostaneme

$$H_{i+1} g_{i+1} = H_{i+1} g_i + H_{i+1} y_i = H_{i+1} g_i + \rho_i s_i \in \mathcal{G}_{i+1}.$$

Tím jsme dokázali, že $H_{i+1} g_j \in \mathcal{G}_{i+1} \forall 1 \leq j \leq i+1$, neboli $H_{i+1} z \in \mathcal{G}_{i+1}$, $\forall z \in \mathcal{G}_{i+1}$.

(b) Nechť nyní $w \in \mathcal{G}_{i+1}^\perp \subset \mathcal{G}_i^\perp$. Jelikož podle (a) platí $\mathcal{L}(U_i) \subset \mathcal{G}_{i+1}$, dostaneme $U_i^T w = 0$, což spolu s (323) dává $H_{i+1} w = \gamma_i H_i w$. Protože $w \in \mathcal{G}_i^\perp$, můžeme podle indukčního předpokladu psát $H_{i+1} w = \omega_i w$. \square

Důsledek 27. *Nechť jsou splněny předpoklady věty 221 a nechť matice H_i , $i \in N$, jsou pozitivně definitní. Pak $\mathcal{S}_i = \mathcal{G}_i$, $i \in N$, kde $\mathcal{S}_i = \mathcal{L}(d_1, \dots, d_i)$.*

Důkaz Jelikož $d_1 = -g_1$, můžeme psát $\mathcal{S}_1 = \mathcal{L}(d_1) = \mathcal{L}(g_1) = \mathcal{G}_1$. Předpokládejme, že tvrzení platí pro nějaký index $i \in N$. Podle věty 221 platí $d_{i+1} = -H_{i+1} g_{i+1} \in \mathcal{G}_{i+1}$, takže $\mathcal{S}_{i+1} \subset \mathcal{G}_{i+1}$. Nechť $g_{i+1} \notin \mathcal{G}_i$ (v opačném případě platí $\mathcal{G}_{i+1} = \mathcal{G}_i$ a není co dokazovat). Ukážeme, že také $H_i g_{i+1} \notin \mathcal{G}_i$. Pokud totiž $H_i g_{i+1} \in \mathcal{G}_i$, musí platit $w^T H_i g_{i+1} = \omega_{i-1} w^T g_{i+1} = 0$, $\forall w \in \mathcal{G}_i^\perp$, takže nutně $g_{i+1} \in \mathcal{G}_i$, což je spor s předpokladem že $g_{i+1} \notin \mathcal{G}_i$. Jelikož $H_i g_{i+1} \notin \mathcal{G}_i$ a $H_i g_i \in \mathcal{G}_i$, platí $H_i y_i = H_i(g_{i+1} - g_i) \notin \mathcal{G}_i$. Jelikož vektor d_{i+1} je podle (521) lineární kombinací vektorů s_i a $H_i y_i$, kde $s_i = -\alpha_i H_i g_i \in \mathcal{G}_i$ a koeficient u $H_i y_i$ je nenulový (neboť matice H_{i+1} je podle předpokladu pozitivně definitní), musí platit $d_{i+1} \notin \mathcal{G}_i$, takže $\mathcal{S}_{i+1} = \mathcal{G}_{i+1}$. \square

Věta 222. *Nechť jsou splněny předpoklady věty 221 a nechť Z_i je matice, jejíž sloupce tvoří ortonormální bázi v \mathcal{G}_i . Pak platí*

$$H_i = Z_i \tilde{H}_i Z_i^T + \left(\prod_{k=1}^{i-1} \gamma_k \right) (I - Z_i Z_i^T), \quad \tilde{H}_i = Z_i^T H_i Z_i. \quad (958)$$

Důkaz Podle věty 221 platí $H_i Z_i = Z_i \tilde{H}_i$, kde \tilde{H}_i je nějaká čtvercová regulární matice. Vynásobíme-li tuto rovnost maticí Z_i^T , dostaneme $\tilde{H}_i = Z_i^T H_i Z_i$ (neboť $Z_i^T Z_i = I$). Lze tedy psát

$$\left(Z_i \tilde{H}_i Z_i^T + \omega_{i-1} (I - Z_i Z_i^T) \right) Z_i = Z_i \tilde{H}_i = H_i Z_i.$$

Nechť W_i je matice, jejíž sloupce tvoří ortonormální bázi v \mathcal{G}_i^\perp , takže $Z_i^T W_i = 0$. Pak podle věty 221 platí

$$\left(Z_i \tilde{H}_i Z_i^T + \omega_{i-1} (I - Z_i Z_i^T) \right) W_i = \omega_{i-1} W_i = H_i W_i.$$

Jelikož čtvercová matice $[Z_i, W_i]$ je ortogonální (a tedy regulární), platí (958). \square

Poznámka 319. Jelikož $g_i \in \mathcal{G}_i$, existuje vektor \tilde{g}_i takový, že $g_i = Z_i \tilde{g}_i$, přičemž $\tilde{g}_i = Z_i^T Z_i \tilde{g}_i = Z_i^T g_i$. Pak $(I - Z_i Z_i^T)g_i = (I - Z_i Z_i^T)Z_i \tilde{g}_i = 0$ a podle (958) platí $H_i g_i = Z_i \tilde{H}_i Z_i^T g_i$. Směrový vektor $d_i = -H_i g_i$ se tedy vypočte podle vzorců

$$d_i = Z_i \tilde{d}_i, \quad \tilde{d}_i = -\tilde{H}_i \tilde{g}_i, \quad \tilde{g}_i = Z_i^T g_i.$$

Poznamenejme, že v těchto vzorcích se používá pouze redukovaná matice \tilde{H}_i a matice Z_i jejíž sloupce tvoří ortonormální bázi v \mathcal{G}_i .

Poznámka 320. Předpokládejme, že vektor g_{i+1} neleží v \mathcal{G}_i a oznažme $P_i = I - Z_i Z_i^T$ (takže $P_i g_{i+1} \neq 0$). Pak vektor $z_{i+1} = P_i g_{i+1} / \|P_i g_{i+1}\|$ leží v $\mathcal{G}_{i+1} \cap \mathcal{G}_i^\perp$ a sloupce matice $Z_{i+1} = [Z_i, z_{i+1}]$ tvoří ortonormální bázi v \mathcal{G}_{i+1} . V dalších úvahách budeme používat označení

$$\hat{H}_i = \begin{bmatrix} \tilde{H}_i, & 0 \\ 0, & \prod_{k=1}^{i-1} \gamma_k \end{bmatrix}.$$

Věta 223. *Nechť jsou splněny předpoklady věty 221 a vektor g_{i+1} neleží v \mathcal{G}_i . Pak platí $\hat{H}_i = Z_{i+1}^T H_i Z_{i+1}$*

$$H_i = Z_{i+1} \hat{H}_i Z_{i+1}^T + \left(\prod_{k=1}^{i-1} \gamma_k \right) (I - Z_{i+1} Z_{i+1}^T), \quad (959)$$

takže

$$d_i = Z_{i+1} \hat{d}_i, \quad \hat{d}_i = -\hat{H}_i \hat{g}_i, \quad \hat{g}_i = Z_{i+1}^T g_i. \quad (960)$$

Nechť

$$\tilde{H}_{i+1} = \gamma_i (\hat{H}_i + \hat{U}_i M_i \hat{U}_i^T), \quad \hat{U}_i = [\hat{s}_i, \hat{H}_i \hat{y}_i], \quad (961)$$

kde $\hat{s}_i = \alpha_i \hat{d}_i$ a $\hat{y}_i = Z_{i+1}^T y_i$. Pak platí

$$H_{i+1} = \gamma_i (H_i + U_i M_i U_i^T), \quad U_i = [s_i, H_i y_i]$$

(vztah (323)). Přitom $a_i = y_i^T H_i y_i = \hat{y}_i^T \hat{H}_i \hat{y}_i$ a $b_i = y_i^T s_i = \hat{y}_i^T \hat{s}_i$.

Důkaz (a) Jelikož $z_{i+1} \in \mathcal{G}_i^\perp$, můžeme podle (958) psát $Z_i^T H_i z_{i+1} = \tilde{H}_i Z_i^T z_{i+1} = 0$ a $z_{i+1}^T H_i z_{i+1} = \omega_{i-1}$, kde $\omega_{i-1} = \prod_{k=1}^{i-1} \gamma_k$ (neboť $z_{i+1}^T z_{i+1} = 1$). Platí tedy $\hat{H}_i = Z_{i+1}^T H_i Z_{i+1}$. Dále podle věty 222 dostaneme

$$\begin{aligned} Z_{i+1} \hat{H}_i Z_{i+1}^T + \omega_{i-1} (I - Z_{i+1} Z_{i+1}^T) &= [Z_i, z_{i+1}] \begin{bmatrix} \tilde{H}_i, & 0 \\ 0, & \omega_{i-1} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} Z_i^T \\ z_{i+1}^T \end{bmatrix} + \omega_{i-1} (I - Z_i Z_i^T - z_{i+1} z_{i+1}^T) \\ &= Z_i \tilde{H}_i Z_i^T + \omega_{i-1} z_{i+1} z_{i+1}^T + \omega_{i-1} (I - Z_i Z_i^T - z_{i+1} z_{i+1}^T) \\ &= Z_i \tilde{H}_i Z_i^T + \omega_{i-1} (I - Z_i Z_i^T) = H_i \end{aligned}$$

a jelikož $g_i \in \mathcal{G}_i \subset \mathcal{G}_{i+1}$, platí $d_i = -H_i g_i = -Z_{i+1} \hat{H}_i Z_{i+1} g_i$, neboli $\hat{g}_i = Z_{i+1}^T g_i$, $\hat{d}_i = -\hat{H}_i \hat{g}_i$, $d_i = Z_{i+1} \hat{d}_i$. Poznamenejme, že z $g_i \in \mathcal{G}_i$ plyne $z_{i+1}^T g_i = 0$, takže

$$\hat{g}_i = Z_{i+1}^T g_i = \begin{bmatrix} \tilde{g}_i \\ 0 \end{bmatrix}, \quad \hat{d}_i = -\hat{H}_i \hat{g}_i = - \begin{bmatrix} \tilde{H}_i, & 0 \\ 0, & \omega_{i-1} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \tilde{g}_i \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \tilde{d}_i \\ 0 \end{bmatrix}, \quad \hat{s}_i = \alpha_i \hat{d}_i = \begin{bmatrix} \tilde{s}_i \\ 0 \end{bmatrix}. \quad (962)$$

Jelikož $z_{i+1}^T g_i = 0$, můžeme psát

$$z_{i+1}^T y_i = z_{i+1}^T g_{i+1} = \frac{g_{i+1}^T P_i g_{i+1}}{\|P_i g_{i+1}\|} = \|P_i g_{i+1}\|$$

(neboť matice $P_i = I - Z_i Z_i^T$ je idempotentní), takže

$$\hat{y}_i = Z_{i+1}^T y_i = \begin{bmatrix} Z_i^T y_i \\ z_{i+1}^T y_i \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \tilde{y}_i \\ \|P_i g_{i+1}\| \end{bmatrix}. \quad (963)$$

Číslo $\|P_i g_{i+1}\|$ známe, neboť ho potřebujeme k určení vektoru z_{i+1} (poznámka 320).

(b) Zřejmě $s_i = Z_{i+1}\hat{s}_i$ a $b_i = y_i^T s_i = y_i^T Z_{i+1}\hat{s}_i = \hat{y}_i^T \hat{s}_i$. Jelikož $y_i = g_{i+1} - g_i \in \mathcal{G}_i$, platí podle (959) $H_i y_i = Z_{i+1}\hat{H}_i \hat{y}_i$ a $a_i = y_i^T H_i y_i = \hat{y}_i^T \hat{H}_i \hat{y}_i$. Můžeme tedy psát $U_i = Z_{i+1}\hat{U}_i$. Použijeme-li (958) a (961), dostaneme

$$\begin{aligned} H_{i+1} &= Z_{i+1}\tilde{H}_{i+1}Z_{i+1}^T + \omega_i(I - Z_{i+1}Z_{i+1}^T) \\ &= \gamma_i \left(Z_{i+1}\hat{H}_i Z_{i+1}^T + Z_{i+1}\hat{U}_i M_i \hat{U}_i^T Z_{i+1}^T + \omega_{i-1}(I - Z_{i+1}Z_{i+1}^T) \right) \\ &= \gamma_i (H_i + U_i M_i U_i^T), \end{aligned}$$

což je právě vztah (323). □

Poznámka 321. Leží-li vektor g_{i+1} v \mathcal{G}_i , můžeme položit $Z_{i+1} = Z_i$, $\hat{H}_i = \tilde{H}_i$ a v aktualizaci (961) použít vektory $\hat{s}_i = \tilde{s}_i = \alpha_i \tilde{d}_i$ a $\hat{y}_i = \tilde{y}_i = Z_i^T y_i$.

Dosavadní úvahy můžeme shrnout ve formě algoritmu, který lze popsat zhruba takto:

Algoritmus 25. Data $\underline{\delta} > 0$, $\underline{\varepsilon} > 0$, $\varepsilon_1 = 10^{-4}$, $\varepsilon_2 = 0.9$.

Krok 1 Zvolíme počáteční odhad $x_1 \in R^n$ a vypočteme hodnoty $F_1 := F(x_1)$, $g_1 := g(x_1)$. Položíme $Z_1 := [g_1/\|g_1\|]$, $\tilde{H}_1 := [1]$ a $i := 1$.

Krok 2 Pokud $\|g_i\| \leq \underline{\varepsilon}$, ukončíme výpočet. V opačném případě položíme $\tilde{g}_i := Z_i^T g_i$, $\tilde{d}_i := -\tilde{H}_i \tilde{g}_i$ a $d_i := Z_i \tilde{d}_i$.

Krok 3 Určíme délku kroku α_i použitím algoritmu 1, položíme $x_{i+1} := x_i + \alpha_i d_i$ a vypočteme hodnoty $F_{i+1} := F(x_{i+1})$, $g_{i+1} := g(x_{i+1})$. Položíme $\tilde{s}_i := \alpha_i \tilde{d}_i$, $\tilde{y}_i := Z_i^T (g_{i+1} - g_i)$.

Krok 4 Pokud $\|P_i g_{i+1}\| \leq \underline{\delta} \|g_{i+1}\|$, položíme $Z_{i+1} := Z_i$, $\hat{H}_i := \tilde{H}_i$, $\hat{s}_i := \tilde{s}_i$, $\hat{y}_i := \tilde{y}_i$. Pokud $\|P_i g_{i+1}\| > \underline{\delta} \|g_{i+1}\|$, určíme matice Z_{i+1} , \hat{H}_i podle poznámky 320, vektor \hat{s}_i podle (962) a vektor \hat{y}_i podle (963).

Krok 5 Zvolíme parametry ρ_i , γ_i a η_i (tak jako v Algoritmu 12) a určíme matici \tilde{H}_{i+1} podle (961).

Krok 6 Zvětšíme i o 1 a přejdeme na krok 2.

Algoritmus 25 je teoreticky shodný s algoritmem 12 a měl by být správně uveden v oddílu 4.8 jako modifikace algoritmu 12. Výhoda algoritmu 25 spočívá v tom, že se pro $i < n$ pracuje s menšími maticemi, což vede v tomto případě k úspoře času. Jelikož operace s ortonormálními bázemi vyžadují aritmetické operace navíc, je výhodné přejít pro $i \geq n$ na algoritmus 12.

Hlavní přínos metod redukovaných Hessiánů spočívá v tom, že lze jejich myšlenku použít pro rozsáhlé úlohy, omezíme-li řád redukovaných matic na $\bar{m} \ll n$. Dostaneme tak metody redukovaných Hessiánů s omezenou pamětí, studované v práci [87].

Nechť $0 < \bar{m} < n$, $i \in N$ a $m = \min(\bar{m}, i)$. Označme $\mathcal{G}_i = \mathcal{L}(g_{i-m+1}, \dots, g_i)$,

$$S_i = \mathcal{L}(d_{i-m+1}, \dots, d_{i-1}, d_i), \quad S_i = [d_{i-m+1}, \dots, d_{i-1}, d_i],$$

$$S'_i = \mathcal{L}(d_{i-m+1}, \dots, d_{i-1}, g_i), \quad S'_i = [d_{i-m+1}, \dots, d_{i-1}, g_i]$$

a

$$H_i = Z_i \tilde{H}_i Z_i^T + \hat{\gamma}_i (I - Z_i Z_i^T), \quad \tilde{H}_i = Z_i^T H_i Z_i, \quad (964)$$

kde Z_i je matice, jejíž sloupce tvoří bázi v S'_i ($\hat{\gamma}_i$ je hodnota specifikovaná v poznámce 325). Metody redukovaných Hessiánů s omezenou pamětí používají směrový vektor $d_i = -H_i g_i$, kde H_i je matice určená vztahem (964). Jelikož $g_i \in S'_i$, platí $(I - Z_i Z_i^T)g_i = 0$ a směrový vektor lze určit podle vzorců uvedených v poznámce 319. Stačí tedy uchovávat pouze redukovanou matici \tilde{H}_i a matici Z_i , jejíž sloupce tvoří ortonormální bázi v S'_i .

Poznámka 322. Ke konstrukci matice \tilde{H}_i bychom mohli použít podprostor \mathcal{G}_i místo \mathcal{S}'_i . Metody používající podprostor \mathcal{S}'_i jsou však účinnější. Je to způsobeno tím, že po snížení dimenze (vyškrtnutí prvního sloupce v matici $[S_i, g_{i+1}]$) již neplatí $\mathcal{S}'_i = \mathcal{G}_i$ a použití podprostoru \mathcal{S}'_i je pro metody redukovaných Hessiánů s omezenou pamětí výhodnější.

Algoritmus metod redukovaných Hessiánů s omezenou pamětí se od algoritmu 25 liší zejména tím, že matice Z_i a \tilde{H}_i mohou mít nanejvýš \bar{m} sloupců. Kromě toho se používají horní trojúhelníkové matice R_i, R'_i takové, že $S_i = Z_i R_i, S'_i = Z_i R'_i$. V každém iteračním kroku vycházíme z rozkladu $S'_i = Z_i R'_i$. Po nalezení směrového vektoru určíme rozklad $S_i = Z_i R_i$ podle lemmatu 87 a po vypočtení nového gradientu určíme rozklad $[S_i, g_{i+1}] = Z_{i+1}^+ R_{i+1}^+$ podle lemmatu 88. Jestliže $i < \bar{m}$, platí $S_{i+1} = [S_i, g_{i+1}]$, takže $Z_{i+1} = Z_{i+1}^+$ a $R_{i+1} = R_{i+1}^+$. Jestliže $i \geq \bar{m}$, vyškrtne v $[S_i, g_{i+1}]$ první sloupec a určíme rozklad $S'_{i+1} = Z_{i+1} R_{i+1}$ podle lemmatu 89. Poslední procedura vnaší do algoritmu metod redukovaných Hessiánů s omezenou pamětí nové problémy technického charakteru, které se řeší pomocí Givensových matic elementárních rotací.

Lemma 87. *Nechť $S'_i = Z_i R'_i$. Pak $R'_i = [R_i^-, \tilde{g}_i]$ a položíme-li $R_i = [R_i^-, \tilde{d}_i]$, platí $S_i = Z_i R_i$.*

Důkaz Nechť $S'_i = Z_i R'_i$ a $R'_i = [R_i^-, r'_i]$. Pak $g_i = Z_i r'_i$ a $\tilde{g}_i = Z_i^T g_i = Z_i^T Z_i r'_i = r'_i$ (neboť $Z_i^T Z_i = I$), takže $S'_i = Z_i [R_i^-, \tilde{g}_i]$. Podobně $S_i = Z_i [R_i^-, r_i] = Z_i [R_i^-, \tilde{d}_i]$, neboť $d_i = Z_i \tilde{d}_i$. \square

Lemma 88. *Nechť $S_i = Z_i R_i$, kde Z_i, R_i jsou matice vystupující v lemmatu 87. Předpokládejme, že $P_i g_{i+1} = (I - Z_i Z_i^T) g_{i+1} \neq 0$ a položme*

$$Z_{i+1}^+ = \begin{bmatrix} Z_i, & \frac{P_i g_{i+1}}{\|P_i g_{i+1}\|} \end{bmatrix}, \quad R_{i+1}^+ = \begin{bmatrix} R_i, & Z_i^T g_{i+1} \\ 0, & \|P_i g_{i+1}\| \end{bmatrix}.$$

Pak platí $[S_i, g_{i+1}] = Z_{i+1}^+ R_{i+1}^+$.

Důkaz Roznásobíme-li součin $Z_{i+1}^+ R_{i+1}^+$, dostaneme $Z_i R_i = S_i$ a $Z_i Z_i^T g_{i+1} + P_i g_{i+1} = Z_i Z_i^T g_{i+1} + (I - Z_i Z_i^T) g_{i+1} = g_{i+1}$. \square

Lemma 89. *Nechť matice $Z_{i+1}^+, R_{i+1}^+ = [t_{i+1}, T_{i+1}]$, vystupující v lemmatu 88, mají $\bar{m} + 1$ sloupců (takže t_{i+1} je vektor a T_{i+1} je horní Hessenbergova matice, která má $\bar{m} + 1$ řádků a \bar{m} sloupců). Nechť Q_{i+1} je ortogonální matice řádu $\bar{m} + 1$ taková, že*

$$Q_{i+1}^T T_{i+1} = \begin{bmatrix} R_{i+1}^+ \\ 0 \end{bmatrix}, \quad (965)$$

kde R_{i+1}^+ je horní trojúhelníková matice řádu \bar{m} . Pak $S'_{i+1} = Z_{i+1} R'_{i+1}$, kde $[S_i, g_{i+1}] = [d_{i-m+1}, S'_{i+1}]$ a Z_{i+1} je matice obsahující prvních \bar{m} sloupců matice $Z_{i+1}^+ Q_{i+1}$. Sloupce matice Z_{i+1} tvoří ortonormální bázi v \mathcal{S}'_{i+1}

Důkaz Podle lemmatu 88 platí $[S_i, g_{i+1}] = [d_{i-m+1}, S'_{i+1}] = Z_{i+1}^+ R_{i+1}^+ = Z_{i+1}^+ [t_{i+1}, T_{i+1}]$, neboli $S'_{i+1} = Z_{i+1}^+ T_{i+1}$, kde T_{i+1} je horní Hessenbergova matice, která má $\bar{m} + 1$ řádků a \bar{m} sloupců. Nechť Q_{i+1} je ortogonální matice řádu $\bar{m} + 1$, pro kterou platí (965). Pak lze psát

$$S'_{i+1} = Z_{i+1}^+ T_{i+1} = Z_{i+1}^+ Q_{i+1} Q_{i+1}^T T_{i+1} = Z_{i+1}^+ Q_{i+1} \begin{bmatrix} R_{i+1}^+ \\ 0 \end{bmatrix}.$$

Jelikož $(Z_{i+1}^+ Q_{i+1})^T Z_{i+1}^+ Q_{i+1} = Q_{i+1}^T Q_{i+1} = I$, tvoří sloupce matice Z_{i+1} ortonormální bázi v \mathcal{S}'_{i+1} . \square

Poznámka 323. Ortogonální matice Q_{i+1} je obvykle součinem Givensových matic elementárních rotací (poznámka 283). Pak

$$Q_{i+1} = Q_{12} Q_{23} \dots Q_{\bar{m}, \bar{m}+1},$$

kde $Q_{j,j+1}$, $1 \leq j \leq \bar{m}$, jsou matice definované v poznámce 281.

Poznámka 324. Necht $\tilde{H}_{i+1}^+ = (Z_{i+1}^+)^T H_{i+1} Z_{i+1}^+$ je symetrická matice řádu $\bar{m} + 1$ a Q_{i+1} je ortogonální matice řádu $\bar{m} + 1$ použitá v lemmatu 89. Pak vyškrtáme-li v matici

$$Q_{i+1}^T \tilde{H}_{i+1}^+ Q_{i+1} = (Z_{i+1}^+ Q_{i+1})^T H_{i+1} Z_{i+1}^+ Q_{i+1}$$

poslední řádek a poslední sloupec, dostaneme matici $\tilde{H}_{i+1} = Z_{i+1}^T H_{i+1} Z_{i+1}$. Z toho plyne, že aplikujeme-li elementární rotace na řádky Hessenbergovy matice T_{i+1} , musíme je též aplikovat na řádky a sloupce redukované matice \tilde{H}_{i+1}^+ .

Poznámka 325. Snížením dimenze redukované matice (poznámka 324) ztrácíme část informací z předchozích iteračních kroků. Proto není logické používat v matici \hat{H}_i součin škálovacích koeficientů ze všech předchozích iterací. Tak jako u metod s proměnnou metrikou s omezenou pamětí použijeme pouze poslední škálovací koeficient. Položíme

$$\hat{H}_i = \begin{bmatrix} \tilde{H}_i & 0 \\ 0 & \hat{\gamma}_i \end{bmatrix}, \quad (966)$$

kde buď $\hat{\gamma}_i = 1$ nebo $\hat{\gamma}_i = \gamma_i$. Pokud $\hat{\gamma}_i = 1$, použijeme v aktualizaci

$$\tilde{H}_{i+1}^+ = \gamma_i (\hat{H}_i + \hat{U}_i M_i \hat{U}_i^T), \quad \hat{U}_i = [\hat{s}_i, \hat{H}_i \hat{y}_i], \quad (967)$$

škálovací koeficient γ_i . Pokud $\hat{\gamma}_i = \gamma_i$, položíme v (967) $\gamma_i = 1$.

Dosavadní úvahy můžeme shrnout ve formě algoritmu, který lze popsat zhruba takto:

Algoritmus 26. Data $\bar{m} < n$, $\underline{\delta} > 0$, $\underline{\varepsilon} > 0$, $\varepsilon_1 = 10^{-4}$, $\varepsilon_2 = 0.9$.

Krok 1 Zvolíme počáteční odhad $x_1 \in R^n$ a vypočteme hodnoty $F_1 := F(x_1)$, $g_1 := g(x_1)$. Položíme $Z_1 := [g_1 / \|g_1\|]$, $R'_1 := [\|g_1\|]$, $\tilde{H}_1 := [1]$ a $i := 1$.

Krok 2 Pokud $\|g_i\| \leq \underline{\varepsilon}$, ukončíme výpočet. V opačném případě položíme $\tilde{g}_i := Z_i^T g_i$, $\tilde{d}_i := -\tilde{H}_i \tilde{g}_i$, $d_i := Z_i \tilde{d}_i$ a určíme matici R_i tak jako v lemmatu 87.

Krok 3 Určíme délku kroku α_i použitím algoritmu 1, položíme $x_{i+1} := x_i + \alpha_i d_i$ a vypočteme hodnoty $F_{i+1} := F(x_{i+1})$, $g_{i+1} := g(x_{i+1})$. Položíme $\tilde{s}_i := \alpha_i \tilde{d}_i$, $\tilde{y}_i := Z_i^T (g_{i+1} - g_i)$.

Krok 4 Pokud $\|P_i g_{i+1}\| \leq \underline{\delta} \|g_{i+1}\|$, položíme $Z_{i+1}^+ := Z_i$, $R_{i+1}^+ := R_i$, $\hat{H}_i := \tilde{H}_i$, $\hat{s}_i := \tilde{s}_i$, $\hat{y}_i := \tilde{y}_i$. Pokud $\|P_i g_{i+1}\| > \underline{\delta} \|g_{i+1}\|$, určíme matice Z_{i+1}^+ , R_{i+1}^+ tak jako v lemmatu 88, matici \hat{H}_i podle (966) a vektory \hat{s}_i , \hat{y}_i podle (962), (963).

Krok 5 Zvolíme parametry ρ_i , γ_i a η_i a určíme matici \tilde{H}_{i+1}^+ podle (967).

Krok 6 Mají-li matice Z_{i+1}^+ , R_{i+1}^+ nejvýše \bar{m} sloupců, položíme $Z_{i+1} := Z_{i+1}^+$, $R'_{i+1} := R_{i+1}^+$ a $\tilde{H}_{i+1} := \tilde{H}_{i+1}^+$. V opačném případě určíme matice Z_{i+1} , R'_{i+1} tak jako v lemmatu 89 a matici \tilde{H}_{i+1} tak jako v poznámce 324.

Krok 7 Zvětšíme i o 1 a přejdeme na krok 2.

Abychom se v algoritmu 26 mohli odvolávat na příslušné vzorce, používáme matice Z , R , H s různými indexy. Ve skutečnosti jsou všechny matice označené stejným písmenem uloženy na stejném místě v paměti počítače, takže příkazy $Z_{i+1}^+ := Z_i$, $R_{i+1}^+ := R_i$, $\hat{H}_i := \tilde{H}_i$ v kroku 4 a příkazy $Z_{i+1} := Z_{i+1}^+$, $R'_{i+1} := R_{i+1}^+$, $\tilde{H}_{i+1} := \tilde{H}_{i+1}^+$ v kroku 6 jsou fiktivní (nic se nepřesouvá).

Algoritmus 26 představuje pouze jeden způsob, jak lze realizovat metody redukováných Hessiánů s omezenou pamětí. Často se místo matic \tilde{H}_i používají matice $\tilde{B}_i = \tilde{H}_i^{-1}$.

Lemma 90. Necht H_i je matice určená vztahem (964) a

$$B_i = Z_i \tilde{B}_i Z_i^T + \frac{1}{\hat{\gamma}_i} (I - Z_i Z_i^T), \quad \tilde{B}_i = Z_i^T B_i Z_i. \quad (968)$$

Pak $H_i B_i = I$ právě tehdy, jestliže $\tilde{H}_i \tilde{B}_i = I$

Důkaz Jelikož $Z_i^T Z_i = I$, můžeme psát $H_i B_i = Z_i \tilde{H}_i \tilde{B}_i Z_i^T + I - Z_i Z_i^T$. Jestliže $\tilde{H}_i \tilde{B}_i = I$, dostaneme $H_i B_i = Z_i Z_i^T + I - Z_i Z_i^T = I$. Jestliže $H_i B_i = I$, můžeme psát $I = Z_i (\tilde{H}_i \tilde{B}_i - I) Z_i^T + I$, což po vynásobení Z_i^T zleva a Z_i zprava dává $\tilde{H}_i \tilde{B}_i - I = 0$. \square

Poznámka 326. Ukázali jsme, že pokud $H_i = B_i^{-1}$, platí $\tilde{H}_i = \tilde{B}_i^{-1}$ a (964) lze zapsat ve tvaru

$$H_i = Z_i \tilde{B}_i^{-1} Z_i^T + \hat{\gamma}_i (I - Z_i Z_i^T), \quad \tilde{B}_i = Z_i^T B_i Z_i.$$

V tomto případě se směrový vektor určuje podle vzorců

$$d_i = Z_i \tilde{d}_i, \quad \tilde{B}_i \tilde{d}_i = -\tilde{g}_i, \quad \tilde{g}_i = Z_i^T g_i. \quad (969)$$

Místo matice \tilde{B}_i se používá Choleského rozklad $B_i = L_i L_i^T$ kde L_i je dolní trojúhelníková matice, která se aktualizuje metodami popsány v oddílu 4.7.

Poznámka 327. Používáme-li Choleského rozklad matice \tilde{B}_i , zkomplikuje se krok 6 algoritmu 26. Abychom získali rozklad $\tilde{B}_{i+1} = L_{i+1} L_{i+1}^T$ z rozkladu $\tilde{B}_{i+1}^+ = L_{i+1}^+ L_{i+1}^+$, je třeba matici L_{i+1}^+ vynásobit zleva maticí Q_{i+1} . Tím se ale poruší její tvar (není již dolní trojúhelníková, ale dolní Hessenbergova). Například v matici $Q_{12} L_{i+1}^+$ vznikne nový nenulový prvek v prvním řádku a druhém sloupci. Abychom tento prvek opět vynulovali, musíme matici $Q_{12} L_{i+1}^+$ vynásobit zprava vhodnou Givensovou maticí \tilde{Q}_{12} . Pokračujeme-li takto dále, dostaneme dolní trojúhelníkovou matici

$$Q_{i+1}^T L_{i+1}^+ \tilde{Q}_{i+1} = (Q_{12} Q_{23} \dots Q_{\bar{m}, \bar{m}+1})^T L_{i+1}^+ \tilde{Q}_{12} \tilde{Q}_{23} \dots \tilde{Q}_{\bar{m}, \bar{m}+1},$$

takže $Q_{i+1}^T \tilde{B}_{i+1}^+ Q_{i+1} = Q_{i+1}^T L_{i+1}^+ \tilde{Q}_{i+1} (Q_{i+1}^T L_{i+1}^+ \tilde{Q}_{i+1})^T$ (neboť $\tilde{Q}_{i+1} \tilde{Q}_{i+1}^T = I$). Matici L_{i+1} dostaneme tak, že v matici $Q_{i+1}^T L_{i+1}^+ \tilde{Q}_{i+1}$ vyškrtíme poslední řádek a poslední sloupec.

Algoritmus 26 lze modifikovat tak, abychom ušetřili operace potřebné k úpravám matice Z_{i+1}^+ (jde o ortogonální transformace použité v lemmatu 89). Z tohoto důvodu používáme místo matice Z_i některou z matic $S'_i (R'_i)^{-1}$, $S_i (R_i)^{-1}$. V maticích S'_i , S_i se pouze vyměňují sloupce, takže jejich úpravy jsou nenáročné, a matice R'_i , R_i jsou malé a horní trojúhelníkové. Modifikovaný algoritmus 26 vypadá takto.

- Směrový vektor v kroku 2 počítáme postupně podle vzorců $\tilde{u}_i := (S'_i)^T g_i$, $(R'_i)^T \tilde{g}_i = \tilde{u}_i$, $\tilde{d}_i := -\tilde{H}_i \tilde{g}_i$, $R'_i \tilde{v}_i = \tilde{d}_i$, $d_i := S'_i \tilde{v}_i$.
- V kroku 3 vypočteme vektor $\tilde{g}_{i+1} = Z_i^T g_{i+1}$ řešením soustavy rovnic $R'_i \tilde{g}_{i+1} = S'_i g_{i+1}$, položíme $\tilde{y}_i = \tilde{g}_{i+1} - \tilde{g}_i$ a spočteme číslo $\|P_i g_{i+1}\| = \sqrt{g_{i+1}^T g_{i+1} - \tilde{g}_{i+1}^T \tilde{g}_{i+1}}$.

Matice Z_i se v modifikovaném algoritmu nepoužívá.

Závěrem dokážeme globální konvergenci metody redukovaných Hessiánů s omezenou pamětí. Budeme přitom používat vlastnosti aktualizace matice $\tilde{B}_i = \tilde{H}_i^{-1}$, což umožní použít myšlenku důkazu věty 110. V následující poznámce zrekapitulujeme iterační krok metody redukovaných Hessiánů s omezenou pamětí.

Poznámka 328. Předpokládejme, že $Z_{\bar{m}}$ je matice, která má \bar{m} ortonormálních sloupců a $\tilde{B}_{\bar{m}}$ je symetrická pozitivně definitní matice řádu \bar{m} . Pak pro $i \geq \bar{m}$:

- Vypočteme vektory \tilde{g}_i , \tilde{d}_i a d_i podle (969). Určíme vektory $x_{i+1} = x_i + \alpha_i d_i$, $g_{i+1} = g(x_{i+1})$ a položíme $s_i = x_{i+1} - x_i$, $y_i = g_{i+1} - g_i$, $\tilde{s}_i = \alpha_i \tilde{d}_i$, $\tilde{y}_i = Z_i^T y_i$.
- Určíme matici Z_{i+1}^+ podle lemmatu 88 a položíme

$$\hat{B}_i = \begin{bmatrix} \tilde{B}_i & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}, \quad \hat{g}_i = \begin{bmatrix} \tilde{g}_i \\ 0 \end{bmatrix}, \quad \hat{d}_i = \begin{bmatrix} \tilde{d}_i \\ 0 \end{bmatrix}, \quad \hat{s}_i = \begin{bmatrix} \tilde{s}_i \\ 0 \end{bmatrix}, \quad \hat{y}_i = (Z_{i+1}^+)^T y_i.$$

Pak $Tr \hat{B}_i = Tr \tilde{B}_i + 1$, $g_i = Z_{i+1}^+ \hat{g}_i$ a podle věty 223 platí $\hat{g}_i = (Z_{i+1}^+)^T g_i$, $\hat{d}_i = -\hat{B}_i^{-1} \hat{g}_i$, $d_i = Z_{i+1}^+ \hat{d}_i$ a $\hat{s}_i = \alpha_i \hat{d}_i$.

- (3) Určíme matici $\tilde{B}_{i+1}^+ = (1/\gamma_i)\mathcal{B}(\hat{B}_i, \hat{y}_i, \hat{s}_i, \beta_i, \gamma_i/\rho_i)$, kde \mathcal{B} je zobrazení definované v poznámce 119.
- (4) Určíme matice Q_{i+1} , Z_{i+1} podle lemmatu 89 a položíme $\tilde{B}_{i+1} = [I, 0] Q_{i+1}^T \tilde{B}_{i+1}^+ Q_{i+1} [I, 0]^T$, kde matice $[I, 0]$ vznikne přidáním nulového sloupce k jednotkové matici. Pak je splněna nerovnost $Tr \tilde{B}_{i+1} \leq Tr Q_{i+1}^T \tilde{B}_{i+1}^+ Q_{i+1} = Tr \tilde{B}_{i+1}^+$, neboť matice Q_{i+1} je ortogonální.

Lemma 91. *Uvažujme metodu redukovaných Hessiánů s omezenou pamětí popsanou v poznámce 328, pro kterou platí (475) s $\underline{\gamma} = 1$, a označme $\hat{b}_i = \hat{y}_i^T \hat{s}_i$, $\hat{c}_i = \hat{s}_i^T \hat{B}_i \hat{s}_i$ a $\cos \hat{\theta}_i = -\hat{g}_i^T \hat{s}_i / (\|\hat{g}_i\| \|\hat{s}_i\|)$. Necht funkce $F : \mathcal{D} \rightarrow R$ splňuje předpoklady F4, F5. Pak pro $i \geq \bar{m}$ platí $\cos \hat{\theta}_i = \cos \theta_i = g_i^T s_i / (\|g_i\| \|s_i\|)$, a*

$$Tr \tilde{B}_{i+1} \leq Tr \hat{B}_i + 1 + \frac{\bar{G}}{\underline{\rho}} + \left(\bar{G} + 2 \frac{\bar{G}}{\cos \hat{\theta}_i} - \frac{\lambda \underline{G}}{\bar{\gamma} \cos^2 \hat{\theta}_i} \right) \frac{\hat{c}_i}{\hat{b}_i}, \quad \sum_{j=1}^i \frac{\hat{c}_j}{\hat{b}_j} \geq i \underline{C} \quad (970)$$

kde konstanta \underline{C} nezávisí na indexu i .

Důkaz Podle poznámky 328 platí $\|\hat{g}_i\|^2 = g_i^T (Z_{i+1}^+)^T Z_{i+1}^+ g_i = \|g_i\|^2$, $\|\hat{s}_i\|^2 = s_i^T (Z_{i+1}^+)^T Z_{i+1}^+ s_i = \|s_i\|^2$ (neboť $(Z_{i+1}^+)^T Z_{i+1}^+ = I$) a $\hat{g}_i^T \hat{s}_i = g_i^T Z_{i+1}^+ s_i = g_i^T s_i$, takže $\cos \hat{\theta}_i = \cos \theta_i$. Dále platí $\hat{y}_i^T \hat{s}_i = y_i^T Z_{i+1}^+ s_i = y_i^T s_i$ a $\|\hat{y}_i\|^2 = y_i^T Z_{i+1}^+ (Z_{i+1}^+)^T y_i \leq \|y_i\|^2$, neboť $Z_{i+1}^+ (Z_{i+1}^+)^T$ je matice ortogonální projekce, což spolu s $\|\hat{s}_i\|^2 = \|s_i\|^2$ a (480) dává

$$\frac{\hat{y}_i^T \hat{y}_i}{\hat{y}_i^T \hat{s}_i} \leq \bar{G}, \quad \frac{\hat{s}_i^T \hat{s}_i}{\hat{y}_i^T \hat{s}_i} \leq \frac{1}{\underline{G}}, \quad \frac{\|\hat{y}_i\| \|\hat{s}_i\|}{\hat{y}_i^T \hat{s}_i} \leq \sqrt{\frac{\bar{G}}{\underline{G}}}. \quad (971)$$

Podle poznámky 328 Je aktualizace matice \hat{B}_i shodná s aktualizací (359), kde vystupují veličiny se stříškou. Můžeme tedy zvolit postup použitý v důkazu lemmatu 47, čímž dostaneme druhou nerovnost v (970). Ze stejného důvodu platí pro $Tr \tilde{B}_{i+1}^+$ vyjádření (485), kde vystupují veličiny se stříškou, což spolu se vztahy $Tr \hat{B}_i = Tr \tilde{B}_i + 1$, a $Tr \tilde{B}_{i+1} \leq Tr \tilde{B}_{i+1}^+$ dává první nerovnost v (970). \square

Věta 224. *Uvažujme metodu redukovaných Hessiánů s omezenou pamětí realizovanou algoritmem 26, pro kterou platí (475) s $\underline{\gamma} = 1$. Splňuje-li funkce $F : \mathcal{D} \rightarrow R$ předpoklady F1, F4, F5. je tato metoda globálně konvergentní (definice 16).*

Důkaz Metoda realizovaná algoritmem 26, která používá matice \tilde{H}_i , $i \in N$, je ekvivalentní metodě popsané v poznámce 328, která používá matice $\tilde{B}_i = \tilde{H}_i^{-1}$, $i \in N$. Můžeme tedy použít tvrzení lemmatu 91 a všechny odvozené nerovnosti. Předpokládejme, že uvažovaná metoda není globálně konvergentní. Pak podle věty 11 platí $\sum_{i=1}^{\infty} \cos^2 \theta_i < \infty$, takže $\cos \hat{\theta}_i = \cos \theta_i \rightarrow 0$ a tedy

$$\hat{\xi}_i = \bar{G} + 2 \frac{\bar{G}}{\cos \hat{\theta}_i} - \frac{\lambda \underline{G}}{\bar{\gamma} \cos^2 \hat{\theta}_i} \rightarrow -\infty.$$

Existuje tedy index $k \in N$ takový, že $\hat{\xi}_i < -2(\bar{G}/\underline{\rho} + 1)/\underline{C}$, což podobně jako v důkazu věty 110 vede k tomu že $Tr \tilde{B}_i \rightarrow -\infty$. Dostáváme tak spor, neboť stopa pozitivně definitní matice je kladná. \square

Poznámka 329. V poznámce 328 a lemmatu 91 jsme neuvažovali případ, kdy $g_{i+1} \in \mathcal{G}_i$, takže $Pg_{i+1} = 0$. V tomto případě platí $Z_{i+1} = Z_i$, takže $\hat{B}_i = \tilde{B}_i$ a $B_{i+1} = B_{i+1}^+$. Veličiny se stříškou se rovnají veličinám s vlnkou a důkaz lemmatu se zjednoduší.

9.7 Posunuté metody s proměnnou metrikou s omezenou pamětí

Směrový vektor získaný metodou redukovaných Hessiánů lze zapsat ve tvaru

$$d_i = -Z_i \tilde{H}_i Z_i^T g_i = -S_i S_i^T g_i, \quad S_i = Z_i \tilde{H}_i^{1/2}$$

(matice $S_i \in R^{n \times m}$, kde $m = \max(\bar{m}, i - 1)$, má zde stejný význam jako v oddílu 4.2 a je různá od matice S_i použité v oddílu 9.6). Podstatné je, že matice Z_i je zkonstruovaná tak, že $g_i \in \mathcal{L}(S_i) = \mathcal{L}(Z_i)$, takže $S_i^T g_i \neq 0$ (a tudíž $d_i \neq 0$), pokud $g_i \neq 0$. Požadavek, aby platilo $S_i^T g_i \neq 0$, pokud $g_i \neq 0$, ztěžuje použití obecnějších metod s proměnnou metrikou s omezenou pamětí takových, že $d_i = -S_i S_i^T g_i$, kde matice S_i , která má nanejvýš \bar{m} sloupců, se aktualizuje pomocí metod popsaných v oddílu 4.2. Pro praktické použití je výhodnější předpokládat, že $d_i = -H_i g_i$, kde

$$H_i = \zeta_i I + \bar{H}_i = \zeta_i I + \bar{U}_i \bar{M}_i \bar{U}_i^T,$$

přičemž $\zeta_i > 0$ a matice \bar{U}_i má omezený počet sloupců. V tomto tvaru lze zapsat metody s proměnnou metrikou s omezenou pamětí (vzorec (865)), kdy $\zeta_i = \gamma_{i-1}$ a matice \bar{U}_i má nejvýše $2\bar{m}$ sloupců, i metody redukováných Hessiánů s omezenou pamětí (vzorec (964)), kdy $\zeta_i = \hat{\gamma}_i$, $\bar{U}_i = Z_i$ a $\bar{M}_i = \bar{H}_i - \hat{\gamma}_i I$. Poznamenejme, že matice $\bar{U}_i \bar{M}_i \bar{U}_i^T$ nemusí být pozitivně semidefinitní.

V tomto oddílu se budeme zabývat metodami popsanými v práci [213], které používají směrový vektor $d_i = -H_i g_i$, kde

$$H_i = \zeta_i I + \bar{H}_i = \zeta_i I + \bar{S}_i \bar{S}_i^T, \quad (972)$$

přičemž číslo $\zeta_i > 0$ a matice $\bar{H}_i = \bar{S}_i \bar{S}_i^T$ se aktualizují tak, aby byla splněna kvazinevtonovská podmínka $H_{i+1} y_i = \rho_i s_i$, $\rho_i > 0$, neboli

$$\bar{H}_{i+1} y_i = \rho_i \bar{s}_i, \quad \bar{s}_i = s_i - \zeta_{i+1} y_i \quad (973)$$

(v prvním iteračním kroku pokládáme $\zeta_1 = 1$ a $\bar{H}_1 = 0$). Poznamenejme, že matice $\bar{H}_i = \bar{S}_i \bar{S}_i^T$, $\bar{S} \in R^{m \times n}$, je vždy pozitivně semidefinitní.

Abychom lépe porozuměli posunutým metodám s proměnnou metrikou, budeme nejprve předpokládat, že $\bar{m} = n$, takže matice \bar{S} může mít n sloupců a matice \bar{H} může být regulární. Podobným způsobem jako v oddílu 4.1 můžeme odvodit obecnou aktualizaci

$$\bar{H}_+ = \bar{H} + \frac{\rho}{b} \bar{s} \bar{s}^T - \frac{1}{a} \bar{H} y (\bar{H} y)^T + \frac{\eta}{a} \left(\frac{\bar{a}}{b} \bar{s} - \bar{H} y \right) \left(\frac{\bar{a}}{b} \bar{s} - \bar{H} y \right)^T, \quad (974)$$

kde $\bar{a} = y^T \bar{H} y$ a $\bar{b} = y^T \bar{s}$, která vyhovuje kvazinevtonovské podmínce (973). Jelikož v prvních n iteračních krocích je matice \bar{H} singulární, může nastat případ, že $\bar{H} y = 0$. V tomto případě vynecháme v (974) všechny členy obsahující $\bar{H} y$, takže

$$\bar{H}_+ = \bar{H} + \frac{\rho}{b} \bar{s} \bar{s}^T. \quad (975)$$

Věta 225. *Nechť matice \bar{H} je pozitivně semidefinitní, $\rho > 0$, $\eta \geq 0$ a $0 < \zeta_+ < b/y^T y$. Pak matice \bar{H}_+ určená vztahem (974) je pozitivně semidefinitní a matice $H_+ = \zeta_+ I + \bar{H}_+$ je pozitivně definitní.*

Důkaz Jelikož $\eta \geq 0$, můžeme použít pseudosoučinový vzorec (??) s $\rho > 0$ a $\gamma = 1$, kam dosadíme hodnoty s pruhem. Podle tohoto vzorce je matice \bar{H}_+ pozitivně semidefinitní pokud $\bar{b} > 0$ (hodnotu $\bar{b} = 0$ vylučujeme, neboť \bar{b} se vyskytuje ve jmenovateli pseudosoučinového vzorce). Stačí tedy ověřit podmínku $\bar{b} = b - \zeta_+ y^T y > 0$, což dává $\zeta_+ < b/y^T y$. Jelikož $\zeta_+ > 0$ a matice \bar{H}_+ je pozitivně semidefinitní, platí $v^T H_+ v = \zeta_+ v^T v + v^T \bar{H}_+ v > 0$ pro libovolný vektor $v \neq 0$. \square

U posunutých metod s proměnnou metrikou velmi záleží na hodnotě parametru ζ_{i+1} . Abychom vyhověli předpokladům věty 225 položíme $\zeta_{i+1} = \sigma_i b_i / y_i^T y_i$, kde $0 < \sigma_i < 1$. Je-li hodnota σ_i příliš malá, má matice H_{i+1} malé nejmenší vlastní číslo, takže může platit $\|d_i\| \approx 0$ i když $\|g_i\| > 0$. Je-li hodnota σ_i příliš velká, norma matice \bar{S}_{i+1} obvykle exponenciálně narůstá a její sloupce se stávají lineárně závislými. Volíme-li hodnotu σ_i konstantní, je vhodné, aby ležela v intervalu $0.20 \leq \sigma_i \leq 0.25$ (například $\sigma_i = 0.22$). Teoreticky podloženější hodnotu parametru σ_i lze získat pomocí následující věty.

Věta 226. *Nechť $\bar{V} = I - y \bar{s}^T / y^T \bar{s}$, kde $\bar{s} = s - \sigma(y^T s / y^T y)y$, a nechť v je libovolný vektor takový, že $y^T v = y^T s$. Pak platí*

$$\left| \frac{\|\bar{V}^T v\|}{\|v\|} - \omega \right| \leq (1 + \omega) \frac{\|v - s\|}{\|v\|},$$

kde

$$\omega = \frac{\sigma}{1-\sigma} \sqrt{1-\tau}, \quad \tau = \frac{(y^T s)^2}{y^T y s^T s}.$$

Důkaz Podle předpokladu platí $y^T \bar{s} = y^T (s - \sigma(y^T s / y^T y) y) = (1 - \sigma) y^T s$ a

$$\bar{V}^T v = v - \frac{y^T v}{y^T \bar{s}} \bar{s} = v - \frac{y^T s}{y^T \bar{s}} \bar{s} = v - \frac{1}{1-\sigma} \bar{s} = v - s - \frac{\sigma}{1-\sigma} \left(s - \frac{y^T s}{y^T y} y \right)$$

Protože

$$\left\| s - \frac{y^T s}{y^T y} y \right\| = \sqrt{\left(s - \frac{y^T s}{y^T y} y \right)^T \left(s - \frac{y^T s}{y^T y} y \right)} = \|s\| \sqrt{1-\tau},$$

můžeme psát $\| \bar{V}^T v \| - \omega \|s\| \leq \|v - s\|$, takže

$$\left| \frac{\| \bar{V}^T v \|}{\|v\|} - \omega \right| \leq \left| \frac{\| \bar{V}^T v \|}{\|v\|} - \omega \frac{\|s\|}{\|v\|} \right| + \omega \frac{\|v - s\|}{\|v\|} \leq (1 + \omega) \frac{\|v - s\|}{\|v\|}.$$

□

Jak již bylo konstatováno, je-li hodnota σ příliš velká, norma matice \bar{S} obvykle exponenciálně narůstá a její sloupce se stávají lineárně závislými (dokládají to numerické experimenty). V tomto případě je například první sloupec matice S , který označíme symbolem v , téměř rovnoběžný s vektorem s a vhodnou normalizací lze docílit toho, že $y^T v = y^T s$ a číslo $\|v - s\|/\|v\|$ je malé. Pak podle věty 226 platí $\| \bar{V}^T v \|/\|v\| \approx \omega$. Jelikož vektor $\bar{V}^T v$ je podle (984) prvním sloupcem matice \bar{S}_+ , je vhodné volit číslo σ tak, aby platilo $\omega \leq 1$, což dává $\sigma \leq 1/(1 + \sqrt{1-\tau})$. Většinou je nutné tuto hodnotu ještě zmenšit. Ukázalo se, že je vhodné vynásobit ji číslem $\sqrt{1 - \bar{a}/a}$, takže

$$\sigma = \frac{\sqrt{1 - \bar{a}/a}}{1 + \sqrt{1 - b^2/(y^T y s^T s)}}. \quad (976)$$

Volba (976) vyhovuje předpokladům věty 230 a odůvodňuje ji také následující věta.

Věta 227. *Nechť \bar{H}_+ je matice určená podle vzorce (974), kde $\bar{H} = 0$. Pak matice $H_+ = \zeta_+ I + \bar{H}_+$, kde $\zeta_+ = \sigma \bar{b}/y^T y$ a číslo σ je určeno podle (976), je optimálně podmíněná.*

Důkaz Pokud $\bar{H} = 0$, platí $\bar{H} y = 0$ a $\bar{a} = 0$ a použitím (975) dostaneme $H_+ = \zeta_+ I + (\rho/\bar{b}) \bar{s} \bar{s}^T$, takže matice $(1/\zeta_+) H_+$ má podle lemmatu 30 $n - 1$ jednotkových vlastních čísel a zbylé vlastní číslo, které se rovná číslu podmíněnosti, je dáno vztahem $\kappa_+ = 1 + (1/\zeta_+) (\rho/\bar{b}) \bar{s}^T \bar{s}$. Použijeme-li vztahy $\zeta_+ = \sigma \bar{b}/y^T y$, $\bar{b} = (1 - \sigma) b$ a $\bar{s} = s - \sigma b y / y^T y$, dostaneme pro číslo podmíněnosti matice $(1/\zeta_+) H_+$ (a tedy i H_+) rovnost

$$\begin{aligned} \frac{1}{\rho} (\kappa_+ - 1) &= \frac{1}{\zeta_+ \bar{b}} \bar{s}^T \bar{s} = \frac{y^T y}{\sigma (1 - \sigma) b^2} \left(s^T s - 2\sigma \frac{b^2}{y^T y} + \sigma^2 \frac{b^2}{y^T y} \right) \\ &= \frac{1}{\sigma (1 - \sigma)} \left(\frac{y^T y s^T s}{b^2} - 2\sigma + \sigma^2 \right) = \frac{1}{1 - \sigma} \left(\frac{1}{\sigma \tau} - 1 \right) - 1, \end{aligned}$$

takže

$$\frac{1}{\rho} \kappa'_+ = \frac{1}{(1 - \sigma)^2} \left(\frac{1}{\sigma \tau} - 1 \right) - \frac{1}{1 - \sigma} \left(\frac{1}{\sigma^2 \tau} \right) = -\frac{\sigma^2 \tau - 2\sigma + 1}{\sigma^2 (1 - \sigma)^2 \tau}.$$

Optimální hodnota parametru σ tedy vyhovuje kvadratické rovnici $\sigma^2 \tau - 2\sigma + 1 = 0$, která má řešení $\sigma = (1 - \sqrt{1 - \tau})/\tau = 1/(1 + \sqrt{1 - \tau})$ (bereme kořen, pro který platí $0 < \sigma < 1$), a protože $\bar{a} = 0$, dostaneme (976). □

V kvazinevtonovské podmínce (973) používáme parametr $\rho > 0$. Tento parametr má poněkud jiný význam, než v případě standardních metod s proměnnou metrikou. Jeho význam ukazují následující věta.

Věta 228. Nechť $H_+ = \zeta_+ I + \bar{H}_+$, kde $\zeta_+ = \sigma y^T s / y^T y$ a \bar{H}_+ je matice získaná aktualizací (974) (kde $\bar{s} = s - \zeta_+ y$). Pak jestliže $\rho = \sigma / (1 - \sigma)$, platí

$$\frac{y^T \bar{H}_+ y}{y^T y} = \zeta_+.$$

Důkaz Z $\bar{H}_+ y = \rho \bar{s}$ plyne $H_+ y = (1 - \rho)\zeta_+ y + \rho s$, takže $y^T H_+ y = (1 - \rho)\zeta_+ y^T y + \rho b = \sigma b + (1 - \sigma)\rho b$. Položíme-li $\rho = \sigma / (1 - \sigma)$, platí $y^T H_+ y = 2\sigma b = 2\zeta_+ y^T y$. Ze vztahu

$$\frac{y^T H_+ y}{y^T y} = \zeta_+ + \frac{y^T \bar{H}_+ y}{y^T y} = 2\zeta_+$$

pak plyne tvrzení věty. □

Poznámka 330. Z věty 228 plyne, že pokud $\rho = \sigma / (\sigma - 1)$, jsou oba členy v (972) v jistém smyslu souměřitelné. Jiná vhodná hodnota parametru ρ je $\rho = \zeta / (\zeta + \zeta_+)$.

Nyní se budeme zabývat globální konvergencí posunutých metod s proměnnou metrikou. Tak jako v oddílu 4.5 budeme předpokládat že funkce $F : R^n \rightarrow R$ vyhovuje předpokladům F1, F4, F5. Pak (podobně jako v důkazu lemmatu 47) dostaneme

$$\underline{G} \leq \frac{y^T s}{s^T s} \leq \bar{G}, \quad \underline{G} \leq \frac{y^T y}{y^T s} \leq \bar{G}, \quad \frac{\underline{\sigma}}{\bar{G}} \leq \frac{\sigma}{\underline{G}} \leq \zeta_+ \leq \frac{\sigma}{\bar{G}} \leq \frac{\bar{\sigma}}{\underline{G}} \quad (977)$$

(pokud $0 < \underline{\sigma} \leq \sigma \leq \bar{\sigma} < 1$), neboť $\zeta_+ = \sigma y^T s / y^T y$. Dále budeme předpokládat, že posunutá metoda s proměnnou metrikou je realizována jako metoda spádových směrů (s výběrem délky kroku splňujícím slabou Wolfeho podmínku). Nejprve dokážeme globální konvergenci metody DFP.

Lemma 92. Uvažujme posunutou metodu s proměnnou metrikou s aktualizací (974), kde $0 < \underline{\rho} \leq \rho \leq \bar{\rho}$ a $0 < \underline{\sigma} \leq \sigma \leq \bar{\sigma} < 1$, s výběrem délky kroku splňujícím slabou Wolfeho podmínku. Nechť funkce F splňuje předpoklady F1, F4, F5. Pak, existuje-li konstanta $C > 0$ taková, že

$$\text{Tr} \bar{H}_{i+1} \leq \text{Tr} \bar{H}_i + C \quad \forall i \in N, \quad (978)$$

platí

$$\liminf_{i \rightarrow \infty} \|g_i\| = 0. \quad (979)$$

Důkaz Platí-li (978), můžeme s použitím (977) psát

$$\|H_{i+1}\| \leq \zeta_{i+1} + \|\bar{H}_{i+1}\| \leq \frac{\bar{\sigma}}{\underline{G}} + \text{Tr} \bar{H}_i + C \leq \frac{\bar{\sigma}}{\underline{G}} + \text{Tr} \bar{H}_1 + Ci \leq \bar{C}(i+1),$$

kde $\bar{C} = \max(C, \bar{\sigma}/\underline{G} + \text{Tr} \bar{H}_1)$. Dostaneme tedy

$$\cos^2 \theta_i = \frac{(d_i^T g_i)^2}{g_i^T g_i d_i^T d_i} = \frac{g_i^T (\zeta_i I + \bar{H}_i) g_i}{g_i^T g_i} \frac{d_i^T H_i^{-1} d_i}{d_i^T d_i} \geq \frac{\zeta_i}{\|H_i\|} \geq \frac{\underline{\sigma}}{\bar{C} \bar{G}_i},$$

takže platí $\sum_{i=1}^{\infty} \cos^2 \theta_i = \infty$, z čehož podle věty 11 plyne (979). □

Věta 229. Nechť jsou splněny předpoklady lemmatu 92 a $\eta = 0$. Pak platí (979).

Důkaz Jelikož pro libovolnou symetrickou matici \bar{H} a pro libovolné dva vektory u, v platí

$$\text{Tr}(\bar{H} + uu^T - vv^T) = \text{Tr}\bar{H} + u^T u - v^T v \leq \text{Tr}\bar{H} + u^T u,$$

dostaneme použitím (337) nerovnost

$$\begin{aligned} \text{Tr}\bar{H}_+ &\leq \text{Tr}\bar{H} + \rho \frac{\bar{s}^T \bar{s}}{y^T \bar{s}} = \text{Tr}\bar{H} + \rho \frac{s^T s + \sigma(\sigma - 2)(y^T s)^2 / y^T y}{(1 - \sigma)y^T s} \\ &\leq \text{Tr}\bar{H} + \frac{\bar{\rho}}{1 - \bar{\sigma}} \left(\frac{s^T s}{y^T s} + \frac{y^T s}{y^T y} \right) \leq \text{Tr}\bar{H} + \frac{\bar{\rho}}{1 - \bar{\sigma}} \underline{G} \triangleq \text{Tr}\bar{H} + C, \end{aligned}$$

neboť $0 < \sigma^2 < \sigma < 1$, takže je splněna podmínka (978) a podle lemmatu 92 platí (979). \square

Poznámka 331. Nerovnost (978) obecně neplatí. Její platnost zaručuje omezenost výrazu $(\bar{a}/\bar{b})\eta/(1-\eta)$. Jelikož podíl \bar{a}/\bar{b} může teoreticky růst nade všechny meze, nemusí být podmínka (978) splněna pro žádnou kladnou hodnotu parametru η .

Nyní vyšetříme obecný případ, kdy $0 \leq \eta \leq 1$.

Lemma 93. *Uvažujme posunutou metodu s proměnnou metrikou s aktualizací (974), kde $0 \leq \eta \leq 1$. Pak platí*

$$\frac{\det H_+}{\det H} \leq \frac{\bar{s}^T B \bar{s}}{\bar{b}} \left(\rho + \zeta \frac{y^T y}{\bar{b}} \right) \left(1 + \frac{\zeta_+}{\zeta} \right)^n. \quad (980)$$

Důkaz (a) Z vyjádření (357) plyne, že nerovnost (980) stačí dokázat pro $\eta = 1$, tedy pro metodu BFGS. Aktualizaci metody BFGS lze zapsat ve tvaru (349) (kde vystupují veličiny s pruhem a kde $\gamma = 1$), takže položíme-li $\omega = \rho + \bar{a}/\bar{b}$ a uvědomíme-li si, že $\zeta I + \bar{H}_+ = H + (\bar{H}_+ - H)$, můžeme psát

$$H^{-1/2}(\zeta I + \bar{H}_+)H^{-1/2} = I + \frac{B^{1/2}(\omega \bar{s} - \bar{H}y)(\omega \bar{s} - \bar{H}y)^T B^{1/2} - B^{1/2} \bar{H}y(\bar{H}y)^T B^{1/2}}{\omega \bar{b}}.$$

Označíme-li $U = [u - v, v]$ a $M = \text{diag}(1, -1)$ a použijeme-li důsledek 9 (d), dostaneme

$$\det(I + UMU^T) = \det(I + MU^T U) = (1 + \|u - v\|^2)(1 - \|v\|^2) + ((u - v)^T v)^2 = u^T u + (1 - u^T v)^2 - u^T u v^T v,$$

což pro $u = \omega B^{1/2} \bar{s} / \sqrt{\omega \bar{b}}$ a $v = B^{1/2} \bar{H}y / \sqrt{\omega \bar{b}}$ dává

$$\frac{\det(\zeta I + \bar{H}_+)}{\det H} = \omega \frac{\bar{s}^T B \bar{s}}{\bar{b}} + \left(1 - \frac{\bar{s}^T B \bar{H}y}{\bar{b}} \right)^2 - \frac{\bar{s}^T B \bar{s} y^T \bar{H} B \bar{H}y}{\bar{b}^2}.$$

Jelikož podle (972) platí $\bar{H}y = Hy - \zeta y$, takže $B\bar{H}y = y - \zeta By$, můžeme psát $\bar{s}^T B \bar{H}y = \bar{b} - \zeta \bar{s}^T By$ a $y^T \bar{H} B \bar{H}y = \bar{a} - \zeta y^T y + \zeta^2 y^T By$. Dosadíme-li tyto hodnoty spolu s $\omega = \rho + \bar{a}/\bar{b}$ do předchozí rovnosti a použijeme-li Schwarzovu nerovnost, dostaneme

$$\begin{aligned} \frac{\det(\zeta I + \bar{H}_+)}{\det H} &= \left(\rho + \frac{\bar{a}}{\bar{b}} \right) \frac{\bar{s}^T B \bar{s}}{\bar{b}} + \zeta^2 \frac{(\bar{s}^T B y)^2}{\bar{b}^2} - \frac{\bar{s}^T B \bar{s} (\bar{a} - \zeta y^T y + \zeta^2 y^T B y)}{\bar{b}^2} \\ &= \left(\rho + \zeta \frac{y^T y}{\bar{b}} \right) \frac{\bar{s}^T B \bar{s}}{\bar{b}} + \zeta^2 \frac{(\bar{s}^T B y)^2 - \bar{s}^T B \bar{s} y^T B y}{\bar{b}^2} \leq \left(\rho + \zeta \frac{y^T y}{\bar{b}} \right) \frac{\bar{s}^T B \bar{s}}{\bar{b}}. \end{aligned}$$

(b) Označme λ_i $1 \leq i \leq n$, vlastní čísla matice $\zeta I + \bar{H}_+$, takže $\lambda_i \geq \zeta$, $1 \leq i \leq n$ (matice \bar{H}_+ je pozitivně semidefinitní). Jelikož $H_+ = \zeta_+ + \bar{H}_+$, má matice H_+ vlastní čísla $\lambda_i + \zeta_+ - \zeta$, $1 \leq i \leq n$, takže

$$\frac{\det H_+}{\det(\zeta I + \bar{H}_+)} = \prod_{i=1}^n \left(1 + \frac{\zeta_+ - \zeta}{\lambda_i} \right) \leq \prod_{i=1}^n \left(1 + \frac{\zeta_+}{\lambda_i} \right) \leq \left(1 + \frac{\zeta_+}{\zeta} \right)^n.$$

Spojíme-li tuto nerovnost s nerovností odvozenou v (a), dostaneme tvrzení lemmatu. \square

Důkaz globální konvergence se zjednoduší, je-li splněna podmínka $\sigma \leq \sqrt{1 - \bar{a}/a}$. Jelikož zároveň požadujeme, aby platilo $\sigma \geq \underline{\sigma}$, a výraz $1 - \bar{a}/a$ může být libovolně malý, je třeba volit nějaký kompromis. Budeme tedy předpokládat, že $\underline{\sigma} \leq \sigma \leq \sqrt{1 - \bar{a}/a}$, pokud $\underline{\sigma} \leq \sqrt{1 - \bar{a}/a}$, a $\sigma = \underline{\sigma}$ v opačném případě.

Lemma 94. *Uvažujme posunutou metodu s proměnnou metrikou s výběrem délky kroku splňující slabou Wolfeho podmínku a s aktualizací (974), kde $0 \leq \eta \leq 1$, $0 < \underline{\rho} \leq \rho \leq \bar{\rho}$ a buď $\underline{\sigma} \leq \sigma \leq \sqrt{1 - \bar{a}/a}$ nebo $\sqrt{1 - \bar{a}/a} < \underline{\sigma} = \sigma$. Nechť funkce F splňuje předpoklady F1, F4, F5. Pak existují konstanty C_1, C_2 takové, že*

$$\frac{\det H_+}{\det H} \leq C_1 \frac{c}{b} + C_2 \underline{\sigma},$$

přičemž konstanta C_2 nezávisí na $\underline{\sigma}$.

Důkaz (a) Předpokládejme nejprve, že $\underline{\sigma} \leq \sigma \leq \sqrt{1 - \bar{a}/a}$. Pak, jelikož platí $ac - b^2 \geq 0$ (Schwarzova nerovnost), dostaneme $\sigma^2 \leq 1 - \bar{a}/a = \zeta y^T y / a \leq \zeta y^T y c / b^2$, takže $\zeta_+^2 = \sigma^2 b^2 / (y^T y)^2 \leq \zeta c / y^T y$. Protože nejmenší vlastní číslo matice H je zdola omezeno číslem ζ , je největší vlastní číslo matice $B = H^{-1}$ shora omezeno číslem $1/\zeta$, takže $\zeta_+^2 y^T B y \leq \zeta c y^T B y / y^T y \leq c$. Jelikož pro libovolné dva vektory $u \in R^n$ a $v \in R^n$ platí $(u + v)^T (u + v) \leq (\|u\| + \|v\|)^2$ a pro libovolná dvě čísla $a > 0$, $b > 0$ platí $(a + b)^2 \leq 2(a^2 + b^2)$, můžeme psát

$$\bar{s}^T B \bar{s} = (s - \zeta_+ y)^T B (s - \zeta_+ y) \leq (\sqrt{s^T B s} + \zeta_+ \sqrt{y^T B y})^2 \leq 2(s^T B s + \zeta_+^2 y^T B y), \quad (981)$$

což spolu s $s^T B s = c$ a $\zeta_+^2 y^T B y \leq c$ dává $\bar{s}^T B \bar{s} \leq 4c$. Zbylé činitele ve výrazu (980) již odhadneme snadno. Podle (977) platí

$$\rho + \zeta \frac{y^T y}{b} \leq \bar{\rho} + \frac{\bar{\sigma}}{1 - \bar{\sigma}} \frac{\bar{G}}{\underline{G}} \quad (982)$$

(neboť $\bar{b} = (1 - \sigma)b \geq (1 - \bar{\sigma})b$) a $1 + \zeta_+/\zeta \leq 1 + \bar{\sigma}\bar{G}/(\underline{\sigma}\underline{G})$. Po dosazení dostaneme

$$\frac{\det H_+}{\det H} \leq \frac{4}{1 - \bar{\sigma}} \left(\bar{\rho} + \frac{\bar{\sigma}}{1 - \bar{\sigma}} \frac{\bar{G}}{\underline{G}} \right) \left(1 + \frac{\bar{\sigma}\bar{G}}{\underline{\sigma}\underline{G}} \right)^n \frac{c}{b}.$$

(b) Nechť nyní $\sigma = \underline{\sigma} > \sqrt{1 - \bar{a}/a}$. Pak podle (977) platí

$$\frac{\zeta_+}{\zeta} \leq \frac{\sigma}{\underline{\sigma}} \frac{\bar{G}}{\underline{G}} = \frac{\bar{G}}{\underline{G}}, \quad (983)$$

což s použitím (981) dává

$$\bar{s}^T B \bar{s} \leq 2(s^T B s + \zeta_+^2 y^T B y) \leq 2(c + \frac{\zeta_+^2}{\zeta} y^T y) = 2c + 2\sigma b \frac{\bar{G}}{\underline{G}} = 2c + 2\underline{\sigma} b \frac{\bar{G}}{\underline{G}}$$

(neboť $y^T B y / y^T y \leq \|B\| \leq 1/\zeta$) a použijeme-li odhady (982), (983), můžeme psát

$$\frac{\det H_+}{\det H} \leq \frac{2}{1 - \bar{\sigma}} \left(\bar{\rho} + \frac{\bar{\sigma}}{1 - \bar{\sigma}} \frac{\bar{G}}{\underline{G}} \right) \left(1 + \frac{\bar{G}}{\underline{G}} \right)^n \left(\frac{c}{b} + \underline{\sigma} \frac{\bar{G}}{\underline{G}} \right).$$

(c) Položíme-li

$$C_1 = \frac{4}{1 - \bar{\sigma}} \left(\bar{\rho} + \frac{\bar{\sigma}}{1 - \bar{\sigma}} \frac{\bar{G}}{\underline{G}} \right) \left(1 + \frac{\bar{\sigma}\bar{G}}{\underline{\sigma}\underline{G}} \right)^n, \quad C_2 = \frac{2}{1 - \bar{\sigma}} \frac{\bar{G}}{\underline{G}} \left(\bar{\rho} + \frac{\bar{\sigma}}{1 - \bar{\sigma}} \frac{\bar{G}}{\underline{G}} \right) \left(1 + \frac{\bar{G}}{\underline{G}} \right)^n,$$

dostaneme tvrzení lemmatu. \square

Věta 230. *Nechť jsou splněny předpoklady lemmatu 94. Pak je-li číslo $\underline{\sigma} > 0$ dostatečně malé (je-li $\underline{\sigma} < 1/C_2$), platí (979).*

Důkaz (a) Abychom nemuseli vyšetřovat první iterační krok zvlášť, začneme od druhého kroku. Protože v každém iteračním kroku platí $\det H \geq \zeta^n \geq (\underline{\sigma}/\bar{G})^n$, můžeme pro $k \in N$ psát

$$C \triangleq \frac{\underline{\sigma}^n}{\bar{G}^n \det H_2} \leq \frac{\det H_{k+2}}{\det H_2} = \prod_{i=2}^{k+1} \frac{\det H_{i+1}}{\det H_i} \leq \left(\frac{1}{k} \sum_{i=2}^{k+1} \frac{\det H_{i+1}}{\det H_i} \right)^k$$

(používáme nerovnost (20)). Podle lemmatu 94 tedy platí

$$kC^{1/k} \leq \sum_{i=2}^{k+1} \frac{\det H_{i+1}}{\det H_i} \leq C_1 \sum_{i=2}^{k+1} \frac{c_i}{b_i} + kC_2 \underline{\sigma}.$$

Předpokládejme, že $\underline{\sigma} < 1/C_2$. Jelikož $C^{1/k} \rightarrow 1$ pro $k \rightarrow \infty$, existuje index $\underline{k} \in N$ takový, že $C^{1/k} \geq (1 + C_2 \underline{\sigma})/2$, $\forall k \geq \underline{k}$, takže podle předchozí nerovnosti platí

$$\sum_{i=2}^{k+1} \frac{c_i}{b_i} \geq \frac{k}{C_1} (C^{1/k} - C_2 \underline{\sigma}) \geq \frac{k}{2C_1} (1 - C_2 \underline{\sigma})$$

$\forall k \geq \underline{k}$, takže $\sum_{i=2}^{k+1} c_i/b_i \rightarrow \infty$, pro $k \rightarrow \infty$.

(b) Použijeme-li (24) a (977), můžeme psát

$$\sum_{i=2}^{k+1} \cos^2 \theta_i = \sum_{i=2}^{k+1} \frac{(d_i^T g_i)^2}{g_i^T g_i d_i^T d_i} = \sum_{i=2}^{k+1} \frac{g_i^T H_i g_i s_i^T B_i s_i}{g_i^T g_i s_i^T s_i} = \sum_{i=2}^{k+1} \frac{g_i^T H_i g_i s_i^T B_i s_i y_i^T s_i}{g_i^T g_i y_i^T s_i s_i^T s_i} \geq \frac{\underline{\sigma}}{\bar{G}} \sum_{i=2}^{k+1} \frac{c_i}{b_i}$$

(neboť $g_i^T H_i g_i / g_i^T g_i \geq \zeta \geq \underline{\sigma}/\bar{G}$). Jelikož pravá strana konverguje podle (a) k nekonečnu, musí i levá strana konvergovat k nekonečnu, takže podle věty 11 platí (979). \square

Posunutě metody s proměnnou metrikou s $\bar{m} = n$ by měly být správně uvedeny v oddílu 4.8 jako modifikace klasických metod s proměnnou metrikou. Posunutě metody dávají lepší výsledky než neškálované klasické metody. Jelikož však není známo, jak posunutě metody vhodně škálovat, jsou řízeně škálované klasické metody mnohem účinnější. Hlavní přínos posunutých metod s proměnnou metrikou spočívá v tom, že lze jejich myšlenku použít pro rozsáhlé úlohy, omezíme-li hodnotu matic na $\bar{m} \ll n$.

Nechť nyní $m = \min(\bar{m}, i - 1)$, kde $i \in N$ a $\bar{m} < n$. V tomto případě mají matice $\bar{H}_i = \bar{S}_i \bar{S}_i^T$, $\bar{S}_i \in R^{n \times m}$, $i \in N$, omezenou hodnotu a odpovídající posunutě metody s proměnnou metrikou jsou metodami s omezenou pamětí. Iterační proces posunutých metod s proměnnou metrikou s omezenou pamětí má dvě fáze. V počáteční fázi pokládáme $\zeta_1 = 1$ a $\bar{H}_1 = 0$ (takže matice \bar{S}_1 v (972) neobsahuje žádný sloupec) a pro $1 \leq i \leq \bar{m}$ používáme aktualizaci BFGS

$$\bar{H}_{i+1} = \bar{V}_i^T \bar{H}_i \bar{V}_i + \frac{\rho_i}{b_i} \bar{s}_i \bar{s}_i^T, \quad \bar{V}_i = I - \frac{1}{b_i} y_i \bar{s}_i^T,$$

neboli

$$\bar{S}_{i+1} = \left[\bar{V}_i^T \bar{S}_i, \sqrt{\frac{\rho_i}{b_i}} \bar{s}_i \right]. \quad (984)$$

V tomto případě se hodnota matice \bar{H}_i i počet sloupců matice \bar{S}_i zvětšují o jednotku až do hodnoty \bar{m} . Poznamenejme, že použití obecnějšího pseudosoučinnového vzorce (??) (ve kterém vystupují veličiny s pruhem) je znesnadněno tím, že může platit $\bar{H}_i y_i = 0$ a $\bar{a}_i = 0$. V tomto případě vždy používáme metodu BFGS (vyplývá to ze vztahu (344), kde vynechání členu s $H y$ má stejný důsledek jako volba $\eta = 1$). Ve druhé fázi se hodnota matice \bar{H}_i ani počet sloupců matice \bar{S}_i nemění a matice \bar{S}_{i+1} se získává variačně odvozenými aktualizacemi, které se podobají aktualizacím popsáným v oddílu 4.3.

Ve druhé fázi výpočtu předpokládáme, že $H = \zeta I + \bar{H} = \zeta I + \bar{S}\bar{S}^T$ a hledáme matici $H_+ = \zeta_+ I + \bar{S}_+ \bar{S}_+^T$ tak, aby byla splněna kvazinevtonovská podmínka

$$\bar{S}_+^T y = \bar{z}, \quad \bar{S}_+ \bar{z} = \rho \bar{s}, \quad \bar{z}^T \bar{z} = \rho \bar{b}, \quad (985)$$

kde $\bar{s} = s - \zeta_+ y$, $\bar{b} = y^T \bar{s}$, a aby Frobeniova norma $\|W^{-1/2}(\bar{S}_+ - \bar{S})\|_F$ byla minimální. Aplikujeme-li na tuto úlohu větu 101, dostaneme

$$\bar{S}_+ = \bar{S} - \frac{W y}{y^T W y} \bar{y}^T + \left(\rho \bar{s} - \bar{z} + \frac{y^T \bar{z}}{y^T W y} W y \right) \frac{\bar{z}^T}{\bar{z}^T \bar{z}}, \quad (986)$$

kde $\bar{y} = \bar{S}^T y$ a $\bar{z} = \bar{S} \bar{z}$ (viz (424)). Zvolíme-li matici W tak, aby platilo $W y = \rho \bar{s} - \bar{z}$, výraz (986) se velmi zjednoduší. Po dosazení a úpravě dostaneme

$$\bar{S}_+ = \bar{S} - \frac{\rho \bar{s} - \bar{z}}{\rho - y^T \bar{z}} (\bar{y} - \bar{z})^T. \quad (987)$$

Použití vzorců (986) a (987) není tak jednoduché, jako v případě standardních metod s proměnnou metrikou vyšetřovaných v oddílu 4.3. Předně neplatí $\bar{s} \in \mathcal{L}(\bar{S})$, takže neexistuje vektor \bar{s} takový, že $\bar{s} = \bar{S} \bar{s}$, což je nutné k tomu abychom dostali aktualizaci (974) (poznámka 335). Nemůžeme ani položit $\bar{s} = \bar{S}^T \bar{B} \bar{s}$, kde $\bar{B} = \hat{H}^\dagger$ (což by odpovídalo volbě (387)), neboť vektor $\bar{B} \bar{s}$ neumíme jednoduše spočítat. Místo toho budeme předpokládat, že platí $\bar{s} = \bar{S}^T B s = -\alpha \bar{S}^T g$.

Poznámka 332. Položíme-li

$$\bar{z} = \vartheta \bar{s} = \vartheta \bar{S}^T B s, \quad \vartheta = \pm \sqrt{\rho \bar{b} / \bar{c}}, \quad \bar{c} = s^T B \bar{H} B s$$

do (987), dostaneme

$$\bar{S}_+ = \bar{S} - \frac{\rho \bar{s} - \vartheta \bar{H} B s}{\rho \bar{b} - \vartheta y^T \bar{H} B s} (y - \vartheta B s)^T \bar{S}. \quad (988)$$

Znaménko koeficientu ϑ je vhodné volit tak, aby jmenovatel v (988) byl co největší, tedy tak, aby platilo $\vartheta y^T \bar{H} B s \leq 0$.

Poznámka 333. Podle věty 102 dostaneme standardní metodu BFGS, dosadíme-li $W y = s$ a $\bar{z} = \vartheta \bar{S}^T B s$ do 424 (ϑ se volí tak, aby byla splněna poslední rovnost v (423)). Analogicky můžeme dosadit $W y = \bar{s}$ a $\bar{z} = \vartheta \bar{S}^T B s$ do (986). V tomto případě platí

$$\bar{S}_+ = \bar{S} - \frac{1}{\bar{b}} \bar{s} y^T \bar{S} + \frac{1}{\bar{c}} \left[\left(\frac{\rho}{\vartheta} + \frac{y^T \bar{H} B s}{\bar{b}} \right) \bar{s} - \bar{H} B d \right] s^T B \bar{S} \quad (989)$$

(neboť $\bar{z}^T \bar{z} = \vartheta^2 \bar{c}$), kde čísla ϑ a \bar{c} mají stejný význam jako v předchozí poznámce. Znaménko koeficientu ϑ volíme opět tak, aby platilo $\vartheta y^T \bar{H} B s \leq 0$.

Poznámka 334. Vztahy (988) a (989) definují jednoduché metody, které jsou v jistém smyslu zobecněním metody BFGS. Obecnější metody dostaneme, volíme-li

$$W y = \frac{\sqrt{\eta}}{\bar{b}} \bar{s} + \frac{1 - \sqrt{\eta}}{\bar{a}} \bar{H} y \quad \bar{z} = \vartheta \bar{S}^T \left(\frac{\sqrt{\eta}}{\bar{b}} B s + \frac{1 - \sqrt{\eta}}{\bar{a}} y \right), \quad (990)$$

kde parametr ϑ se vybírá tak, aby platilo $\bar{z}^T \bar{z} = \rho \bar{b}$. Položíme-li

$$\hat{a} = y^T \bar{H} y, \quad \hat{b} = y^T \bar{H} B s, \quad \hat{c} = s^T B \bar{H} B s$$

(takže $\hat{a} = \bar{a}$), dostaneme

$$\begin{aligned} \rho \bar{b} &= \bar{z}^T \bar{z} = \vartheta^2 \left(\frac{\eta}{\bar{b}^2} \hat{c} + 2 \frac{\sqrt{\eta}(1 - \sqrt{\eta})}{\bar{a} \bar{b}} \hat{b} + \frac{(1 - \sqrt{\eta})^2}{\bar{a}^2} \hat{a} \right) \\ &= \frac{\vartheta}{\bar{a} \bar{b}^2} \left(\eta \hat{a} \hat{c} + 2 \bar{b} \hat{b} \sqrt{\eta} (1 - \sqrt{\eta}) + \hat{b}^2 (1 - \sqrt{\eta})^2 \right) = \frac{\vartheta}{\bar{a} \bar{b}^2} \left(\eta (\hat{a} \hat{c} - \hat{b}^2) + (\bar{b} + (\hat{b} - \bar{b}) \sqrt{\eta})^2 \right), \end{aligned}$$

takže

$$\vartheta^2 = \frac{\rho \bar{a} \bar{b}^3}{\eta \left(\hat{a} \hat{c} - \hat{b}^2 \right) + \left(\bar{b} + (\hat{b} - \bar{b}) \sqrt{\eta} \right)^2}. \quad (991)$$

Poznamenejme, že $\eta \geq 0$ podle předpokladu a $\hat{a} \hat{c} - \hat{b}^2 \geq 0$ podle Schwarzovy nerovnosti, takže výraz na pravé straně je kladný, pokud je definován. Vzorce (990)–(991) dosazujeme do obecného výrazu (986) (platí $y^T W y = 1$ a $\tilde{z}^T \tilde{z} = \rho \bar{b}$).

Dosavadní úvahy můžeme shrnout ve formě algoritmu, který lze popsat zhruba takto:

Algoritmus 27. Data $\bar{m} < n$, $\underline{\varepsilon} > 0$, $\varepsilon_1 = 10^{-4}$, $\varepsilon_2 = 0.9$.

- Krok 1** Zvolíme počáteční odhad $x_1 \in R^n$ a vypočteme hodnoty $F_1 := F(x_1)$, $g_1 := g(x_1)$. Položíme $i := 1$.
- Krok 2** Pokud $\|g_i\| \leq \underline{\varepsilon}$, ukončíme výpočet. V opačném případě položíme $m := \min(\bar{m}, i - 1)$ a určíme směrový vektor d_i . Pokud $m = 0$, položíme $d_i := -g_i$, v opačném případě položíme $d_i := -\zeta_i g_i - \bar{S}_i \bar{S}_i^T g_i$.
- Krok 3** Určíme délku kroku α_i použitím algoritmu 1, položíme $x_{i+1} := x_i + \alpha_i d_i$ a vypočteme hodnoty $F_{i+1} := F(x_{i+1})$, $g_{i+1} := g(x_{i+1})$. Položíme $s_i := x_{i+1} - x_i$ a $y_i := g_{i+1} - g_i$.
- Krok 4** Vypočteme číslo σ_i podle (976). Pokud $\sigma_i < 0.2$, položíme $\sigma_i := 0.2$. Pokud $\sigma_i > 0.8$, položíme $\sigma_i := 0.8$. Položíme $\zeta_{i+1} := \sigma_i y_i^T s_i / y_i^T y_i$.
- Krok 5** Pokud $i \leq \bar{m}$, určíme matici \bar{S}_{i+1} podle vzorce (984). Pokud $i > \bar{m}$, určíme matici \bar{S}_{i+1} podle vzorce (989 nebo podle vzorce (986) s volbou (990)–(991). Zvětšíme i o 1 a přejdeme na krok 2.

Nyní vyšetříme globální konvergenci metody s proměnnou metrikou s omezenou pamětí realizované algoritmem 27.

Lemma 95. *Uvažujme posunutou metodu s proměnnou metrikou s omezenou pamětí s aktualizací (986) a volbou (990)–(991). Pak platí*

$$\bar{H}_+ = \bar{H} + \frac{\rho}{b} \bar{s} \bar{s}^T - \frac{1}{a} \bar{H} y (\bar{H} y)^T + \frac{\eta}{a} \left(\frac{\bar{a}}{b} \bar{s} - \bar{H} y \right) \left(\frac{\bar{a}}{b} \bar{s} - \bar{H} y \right)^T - u u^T, \quad (992)$$

kde $u = (I - W y y^T / y^T W y) \bar{S} \tilde{z} / \|\tilde{z}\|$.

Důkaz Roznásobením se snadno ukáže, že vzorec (986) lze zapsat ve tvaru

$$\bar{S}_+ = \left(I - \frac{W y y^T}{y^T W y} \right) \bar{S} \left(I - \frac{\tilde{z} \tilde{z}^T}{\tilde{z}^T \tilde{z}} \right) + \rho \frac{\bar{s} \bar{s}^T}{\tilde{z}^T \tilde{z}}.$$

Využijeme-li toho, že matice $I - \tilde{z} \tilde{z}^T / \tilde{z}^T \tilde{z}$ je idempotentní a platí $(I - \tilde{z} \tilde{z}^T / \tilde{z}^T \tilde{z}) \tilde{z} = 0$, dostaneme po dosazení

$$\begin{aligned} \bar{H}_+ = \bar{S}_+ \bar{S}_+^T &= \left(I - \frac{W y y^T}{y^T W y} \right) \bar{S} \left(I - \frac{\tilde{z} \tilde{z}^T}{\tilde{z}^T \tilde{z}} \right) \bar{S}^T \left(I - \frac{W y y^T}{y^T W y} \right)^T + \rho \frac{\bar{s} \bar{s}^T}{b} \\ &= \left(I - \frac{W y y^T}{y^T W y} \right) \bar{H} \left(I - \frac{W y y^T}{y^T W y} \right)^T + \rho \frac{\bar{s} \bar{s}^T}{b} - u u^T, \end{aligned}$$

kde $u = (I - W y y^T / y^T W y) \bar{S} \tilde{z} / \|\tilde{z}\|$. Použijeme-li první rovnost v (990), můžeme tento vzorec zapsat ve tvaru

$$\begin{aligned} \bar{H}_+ &= \left(I - \frac{W y y^T}{y^T W y} \right) \bar{H} \left(I - \frac{W y y^T}{y^T W y} \right)^T + \rho \frac{\bar{s} \bar{s}^T}{b} - u u^T \\ &= \bar{H} + \frac{\rho}{b} \bar{s} \bar{s}^T - \frac{1}{a} \bar{H} y (\bar{H} y)^T + \frac{\eta}{a} \left(\frac{\bar{a}}{b} \bar{s} - \bar{H} y \right) \left(\frac{\bar{a}}{b} \bar{s} - \bar{H} y \right)^T - u u^T \end{aligned}$$

(lze se o tom přesvědčit prostým dosazením a roznásobením závorek). □

Poznámka 335. Z vyjádření (992) vyplývá, že aktualizace (986) s volbou (990)–(991) je ekvivalentní aktualizaci (974) právě tehdy, když $u = 0$ v (992), neboli když $S\tilde{z} \parallel Wy$ v (990). To lze dosáhnout pouze tehdy, když $\bar{s} = \bar{H}Bs$, neboli když $\bar{s} = \bar{S}\tilde{s}$, kde $\tilde{s} = \bar{S}^T Bs$. To nelze obecně zajistit, neboť nemusí platit $\bar{s} \in \mathcal{L}(\bar{S})$.

Lemma 95 použijeme k důkazu globální konvergence.

Důsledek 28. *Nechť jsou splněny předpoklady věty 230, kde aktualizace (974) je nahražena aktualizací (986) s volbou (990)–(991). Pak platí (979).*

Důkaz Označíme-li \hat{H}_+ matici určenou vztahem (974) a použitou v lemmatu 93, můžeme psát $\bar{H}_+ = \hat{H}_+ - uu^T$ a použijeme-li důsledek 12, dostaneme

$$\begin{aligned} \det(\zeta I + \bar{H}_+) &= \det(\zeta I + \hat{H}_+ - uu^T) = \det(\zeta I + \hat{H}_+) \det(1 - u^T((\zeta I + \hat{H}_+)^{-1}u)) \\ &\leq \det((\zeta I + \hat{H}_+)) \leq \left(\rho + \zeta \frac{y^T y}{b}\right) \frac{\bar{s}^T B \bar{s}}{b} \det H. \end{aligned}$$

Můžeme tedy použít lemma 93, lemma 94 a větu 230. □

9.8 Vektorové diferenční verze Newtonovy metody

Vektorové diferenční verze Newtonovy metody se obvykle realizují jako nepřesné metody spádových směrů (algoritmus 9) nebo nepřesné metody s lokálně omezeným krokem (algoritmus 14). V iteračním kroku metody sdružených gradientů se nepoužívá matice $B = G(x)$. Místo toho se násobení $q = Bp = G(x)p$ nahradí numerickým derivováním

$$G(x)p \approx \frac{g(x + \delta p) - g(x)}{\delta}, \quad (993)$$

kde $\delta = \varepsilon/\|p\|$ je vhodná diference (obvykle $\varepsilon = \sqrt{\varepsilon_M}$, kde ε_M je strojová přesnost). Jinak se iterační krok metody sdružených gradientů nemění. Jestliže výpočet gradientu vyžaduje $O(n)$ operací, je tento způsob úspornější než násobení matice vektorem (obecně $O(n^2)$ operací). Navíc není třeba počítat druhé derivace.

Symbol \approx v (993) znamená, že limita diferenčního podílu na pravé straně (pro $\delta \rightarrow 0$) se rovná výrazu na levé straně. Stejný význam bude mít symbol \approx všude v tomto oddílu. Vliv diference $\delta = \varepsilon/\|p\|$ na přesnost Newtonovy metody udává tato věta.

Věta 231. *Nechť funkce $F \in \mathcal{C}^2 : \mathcal{D} \rightarrow \mathcal{R}$ splňuje předpoklad (F6). Nechť $q = G(x)p$ a*

$$\tilde{q} = \frac{g(x + \delta p) - g(x)}{\delta}, \quad \delta = \frac{\varepsilon}{\|p\|},$$

kde $x \in \mathcal{D}$ a $x + \delta p \in \mathcal{D}$. Pak platí

$$\|\tilde{q} - q\| \leq \frac{1}{2} \varepsilon \bar{L} \|p\|.$$

Důkaz Podle věty o střední hodnotě (tvrzení 3) platí

$$g(x + \delta p) = g(x) + \int_0^1 G(x + \tau \delta p) \delta p d\tau,$$

takže

$$\begin{aligned} \|\tilde{q} - q\| &= \frac{1}{\delta} \left\| \int_0^1 (G(x + \tau \delta p) - G(x)) \delta p d\tau \right\| \leq \frac{1}{\delta} \int_0^1 \|G(x + \tau \delta p) - G(x)\| \|\delta p\| d\tau \\ &\leq \frac{1}{\delta} \int_0^1 \bar{L} \|\delta p\|^2 \tau d\tau = \frac{1}{2} \bar{L} \delta \|p\|^2 = \frac{1}{2} \varepsilon \bar{L} \|p\| \end{aligned}$$

□

V dalším výkladu budeme předpokládat, že směrový vektor d se určuje předpodmíněnou metodou sdružených gradientů popsanou v oddílu 3.8. Aby nedocházelo k nedorozumění, budeme pro vnější iterace (kroky Newtonovy metody) používat index i a pro vnitřní iterace (kroky metody sdružených gradientů) index j . Index i budeme často vynechávat.

Věta 232. *Uvažujme předpodmíněnou metodu sdružených gradientů (definice 37) aplikovanou na soustavu lineárních rovnic $G(x)d + g = 0$, kde vektory $q_j = G(x)p_j$ jsou nahrazeny vektory $\tilde{q}_j = (g(x + \delta_j p_j) - g(x))/\delta_j$, $\delta_j = \varepsilon/\|p_j\|$. Předpokládejme, že jsou splněny předpoklady důsledku 4 a věty 231 a označme*

$$d_{m+1} = d_1 + \sum_{j=1}^m \alpha_j p_j, \quad g_{m+1} = g_1 + \sum_{j=1}^m \alpha_j q_j, \quad \tilde{g}_{m+1} = g_1 + \sum_{j=1}^m \alpha_j \tilde{q}_j$$

(takže $g_{m+1} = g + G(x)d_{m+1}$, počítáme-li přesně). Pak platí

$$\|\tilde{g}_{m+1} - g_{m+1}\| \leq \bar{\vartheta} \|d_{m+1}\|, \quad \bar{\vartheta} = \frac{1}{2} m \varepsilon \bar{L} \sqrt{\kappa(C)}, \quad (994)$$

kde $\kappa(C)$ je spektrální číslo podmíněnosti matice C .

Důkaz Použijeme-li nerovnost uvedenou ve větě 231, dostaneme

$$\|\tilde{g}_{m+1} - g_{m+1}\| = \left\| \sum_{j=1}^m \alpha_j (\tilde{q}_j - q_j) \right\| \leq \sum_{j=1}^m \alpha_j \|\tilde{q}_j - q_j\| \leq \frac{1}{2} \varepsilon \bar{L} \sum_{j=1}^m \alpha_j \|p_j\|.$$

Aplikujeme-li postup uvedený v části (c) důkazu věty 78 na předpodmíněnou metodu sdružených gradientů a použijeme-li poznámku 99, můžeme pro $1 \leq j \leq m$ psát $\alpha_j \|p_j\|_C \leq \|d_{j+1}\|_C \leq \|d_{m+1}\|_C$, neboli $\alpha_j \|p_j\| \leq \sqrt{\kappa(C)} \|d_{m+1}\|$, takže

$$\sum_{i=j}^m \alpha_j \|p_j\| \leq m \sqrt{\kappa(C)} \|d_{m+1}\|,$$

což spolu s předchozí nerovností dokazuje tvrzení věty. □

Poznámka 336. Předpokládejme, že v m -tém kroku metody sdružených gradientů platí $\|\tilde{g}_{m+1}\| \leq \bar{\omega} \|g\|$, $0 \leq \bar{\omega} < 1$. Pak, položíme-li $d = d_{m+1}$ a $\tilde{g} = \tilde{g}_{m+1}$, můžeme podle předpokladu a podle věty 232 psát

$$\frac{\|\tilde{G}d + g\|}{\|g\|} \leq \bar{\omega}, \quad \frac{\|(\tilde{G} - G)d\|}{\|d\|} \leq \bar{\vartheta},$$

kde \tilde{G} je nějaká symetrická matice, pro kterou platí $\tilde{G}d + g = \tilde{g}$, a kde $\bar{\vartheta} = m \varepsilon \bar{L} \sqrt{\kappa(C)}/2$. Zvolíme-li číslo ε tak, aby platilo $\varepsilon < (1 - \bar{\omega})\underline{G}/(m \bar{L} \sqrt{\kappa(C)})$, dostaneme $\bar{\vartheta} < (1 - \bar{\omega})\underline{G}/2$ a můžeme použít větu 22, podle které diferenční verze Newtonovy metody konverguje lineárně s asymptotickou rychlostí alespoň $(\bar{\omega}\underline{G} + \bar{\vartheta})/(\underline{G} - \bar{\vartheta})$. Poznamenejme, že nerovnosti použité ve větě 22 a ve větě 232 jsou značně nadhodnocené, takže diferenční verze nepřesné Newtonovy metody obvykle fungují velmi dobře i pro standardní volbu $\varepsilon = \sqrt{\varepsilon_M}$.

Nevýhodou vektorových diferenčních verzí Newtonovy metody je skutečnost, že počet vnitřních iterací metody sdružených gradientů, tedy i počet vyčíslení gradientů minimalizované funkce, může být značně velký, je-li matice $G = G(x)$ špatně podmíněná. Proto je účelné metodu sdružených gradientů vhodně předpodmínit. Potíž je v tom, že neznáme matici G , takže není možné použít standardní postupy. V tomto oddílu popíšeme čtyři základní způsoby předpodmiňování.

- (1) Použití metod s proměnnou metrikou s omezenou pamětí [97], [165].

- (2) Použití pásových matic určených standardní metodou BFGS odvozenou z předpodmíněné metody sdružených gradientů [169], [146].
- (3) Použití pásových matic určených směrovým derivováním (automatickým nebo numerickým) [146], [156], [187].
- (4) Použití pásových matic určených analyticky podle vzorců definujících prvky Hessovy matice.
- (5) Použití tridiagonálních matic určených Lanczosovou metodou odvozenou z nepředpodmíněné metody sdružených gradientů [68], [69], [169].

Předpodmiňování pomocí metod s proměnnou metrikou s omezenou pamětí je velmi jednoduché a přímočaré. V i -tém kroku Newtonovy metody se používá předpodmiňovač $C = (H_i^i)^{-1}$, kde H_i^i je matice uvedená v definici 59. Vektory $C^{-1}g_j = H_i^i g_j$, sloužící k výpočtu vektorů p_j (definice 37), určujeme buď pomocí Strangových rekurencí (důsledek 24), kde místo vektoru g_i používáme postupně vektory g_j , $1 \leq j \leq m$, nebo pomocí maticových reprezentací (věta ??, věta 205). Protože se násobení maticí H_i^i používá v každém kroku metody sdružených gradientů, je třeba aby počet použitých aktualizací byl co nejmenší. Vhodným kompromisem je volba $\bar{m} = 3$ (maximálně tři aktualizace).

Další způsob předpodmínění využívá toho, že metody s proměnnou metrikou, s vhodnou počáteční maticí a s přesným výběrem délky kroku, aplikované na ryze konvexní kvadratickou funkci (289) generují stejnou posloupnost vektorů p_j , $1 \leq j \leq m$, jako předpodmíněná metoda sdružených gradientů uvedená v definici 37 (věta 84 a důsledek 7). Pro metodu BFGS platí $B_j p_j + g_j = 0$, $1 \leq j \leq m$, kde $B_1 = C$ a

$$B_{j+1} = B_j + \frac{y_j y_j^T}{s_j^T y_j} - \frac{B_j s_j (B_j s_j)^T}{s_j^T B_j s_j} = B_j + \frac{G p_j (G p_j)^T}{p_j^T G p_j} + \frac{g_j g_j^T}{p_j^T g_j},$$

přičemž $s_j = d_{j+1} - d_j = \alpha_j p_j$ a $y_j = g_{j+1} - g_j = G s_j$. Použijeme-li místo vektorů $q_j = G p_j$ a g_j vektory \tilde{q}_j (určené numerickým derivováním) a \tilde{g}_j , můžeme psát $B_1 = C$ a

$$B_{j+1} = B_j + \frac{\tilde{q}_j \tilde{q}_j^T}{p_j^T \tilde{q}_j} + \frac{\tilde{g}_j \tilde{g}_j^T}{p_j^T \tilde{g}_j}, \quad 1 \leq j \leq m. \quad (995)$$

Z tohoto vyjádření je patrné, že k aktualizaci matic B_j , $1 \leq j \leq m$, se používají pouze vektory generované předpodmíněnou metodou sdružených gradientů (s maticovým násobením nahrazeným numerickým derivováním). Matice B_j , $1 \leq j \leq m$, se v korekčních členech nevyskytují, takže můžeme ukládat pouze jejich části. Jsou-li vektory \tilde{q}_j a \tilde{g}_j dobrou aproximací vektorů q_j a g_j , jsou matice B_j , $1 \leq j \leq m$, pozitivně definitní a je-li počet kroků metody sdružených gradientů dostatečně velký, je matice B_{m+1} dobrou aproximací matice G a můžeme ji (nebo její část) použít jako předpodmiňovač v dalším iteračním kroku Newtonovy metody.

I když matice $B = B_{m+1}$ je dobrou aproximací matice G , je volba $C = B$ nevhodná, neboť tato matice je obvykle hustá. Proto je výhodnější použít jako předpodmiňovač pásovou matici, která vznikne z B vynulováním prvků neležících v použitém pásu (v (995) se tedy aktualizují pouze prvky ležící v použitém pásu). V dalším výkladu se omezíme na diagonální, tridiagonální a pentadiagonální předpodmiňovače. Ukazuje se, že je důležité, aby tyto předpodmiňovače byly pozitivně definitní.

V případě, že $C = D$, kde D je diagonální matice obsahující diagonální prvky matice B , nenastávají žádné potíže, neboť pozitivně definitní matice B má kladné prvky na hlavní diagonále. Použití matice $C = D$ zdůvodňuje toto tvrzení uvedené v [110].

Tvrzení 8. *Nechť \mathcal{D}_n je množina všech diagonálních matic řádu n a D je diagonální matice obsahující diagonální prvky matice G . Pak platí*

$$\kappa(GD^{-1}) \leq l \min_{M \in \mathcal{D}_n} \kappa(GM^{-1}),$$

kde κ je spektrální číslo podmíněnosti a l je maximální počet nenulových prvků v řádcích matice G (pro pentadiagonální matici G je $l = 5$).

Nechť nyní $C = T$, kde T je symetrická tridiagonální matice obsahující prvky tří hlavních diagonál matice B . V tomto případě nemusí být matice C pozitivně definitní (i když B je pozitivně definitní). Jako příklad uvažujme matice

$$B = \begin{bmatrix} 2 & -2 & 2 \\ -2 & 3 & -3 \\ 2 & -3 & 4 \end{bmatrix}, \quad T = \begin{bmatrix} 2 & -2 & 0 \\ -2 & 3 & -3 \\ 0 & -3 & 4 \end{bmatrix}.$$

Obě tyto matice mají kladné prvky na hlavní diagonále a kladné hlavní subdeterminanty druhého řádu. Platí ale $\det B = 2$ a $\det T = -10$, takže T není pozitivně definitní, i když B je pozitivně definitní. Abychom tento nedostatek odstranili, je třeba matici T upravit. To lze zařídit během provádění Gillova-Murrayova rozkladu matice T . Výhodnější je však upravit matici T předem tak, aby byla pozitivně definitní. Jednou z možností je implicitní použití modifikovaného Choleského rozkladu matice T .

Lemma 96. *Uvažujme tridiagonální matici*

$$T = \begin{bmatrix} \alpha_1 & \beta_1 & \dots & 0 & 0 \\ \beta_1 & \alpha_2 & \dots & 0 & 0 \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ 0 & 0 & \dots & \alpha_{n-1} & \beta_{n-1} \\ 0 & 0 & \dots & \beta_{n-1} & \alpha_n \end{bmatrix}. \quad (996)$$

a označme Δ_i hlavní subdeterminant i -tého řádu matice T (obsahující řádky a sloupce s indexy $1, 2, \dots, i$). Pak platí $\Delta_1 = \alpha_1$ a

$$\Delta_{i+1} = \alpha_{i+1}\Delta_i - \beta_i^2\Delta_{i-1}, \quad 1 \leq i \leq n-1, \quad (997)$$

kde pokládáme $\Delta_0 = 1$.

Důkaz Pro $i = 1$ je tvrzení lemmatu zřejmé. Nechť $i > 1$. Rozvedeme-li subdeterminant Δ_{i+1} podle $i+1$ -tého řádku, dostaneme $\Delta_{i+1} = \alpha_{i+1}\Delta_i - \beta_i^2\Delta_{i-1}$, neboť $i+1$ -tý řádek obsahuje pouze dva prvky. \square

Věta 233. *Tridiagonální matice (996) je pozitivně definitní právě tehdy, když $\tau_i > 0$ pro $1 \leq i \leq n$, kde $\tau_1 = \alpha_1$ a*

$$\tau_{i+1} = \alpha_{i+1} - \frac{\beta_i^2}{\tau_i}, \quad 1 \leq i \leq n-1. \quad (998)$$

Důkaz Dokážeme indukci, že $\Delta_i = \tau_i\Delta_{i-1}$ pro $1 \leq i \leq n$, kde opět $\Delta_0 = 1$. Pro $i = 1$ je toto tvrzení zřejmé. Předpokládejme, že pro nějaký index $i \geq 1$ platí $\Delta_i = \tau_i\Delta_{i-1}$. Použijeme-li (997) a (998), dostaneme

$$\begin{aligned} \Delta_{i+1} &= \alpha_{i+1}\Delta_i - \beta_i^2\Delta_{i-1} = \alpha_{i+1}\Delta_i + \tau_i(\tau_{i+1} - \alpha_{i+1})\Delta_{i-1} \\ &= (\Delta_i - \tau_i\Delta_{i-1})\alpha_{i+1} + \tau_i\tau_{i+1}\Delta_{i-1} = \tau_{i+1}\Delta_i, \end{aligned}$$

čímž je indukční krok dokončen. Jelikož $\Delta_0 = 1$ a $\Delta_i = \tau_i\Delta_{i-1}$ pro $1 \leq i \leq n$, platí $\Delta_i > 0$ právě tehdy, když $\tau_i > 0$ (pro $1 \leq i \leq n$). \square

Poznámka 337. Větu 233 můžeme použít tak, že počítáme čísla τ_{i+1} , $1 \leq i \leq n-1$, podle (998) a platí-li pro nějaký index $\tau_{i+1} \leq 0$, zmenšíme mimodiagonální prvek β_i tak, aby platilo $\beta_i^2 < \tau_i\alpha_{i+1}$ (například položíme $\beta_i^2 = \lambda_i\tau_i\alpha_{i+1}$, kde $0 < \lambda_i < 1$). Pak je nové číslo τ_{i+1} kladné. Čísla τ_i , $1 \leq i \leq n$, jsou prvky diagonální matice D vystupující v Choleského rozkladu $T = LDL^T$. Zmenšování mimodiagonálních prvků matice T lze tedy považovat za korekci Choleského rozkladu.

Postup uvedený v poznámce 337 není příliš efektivní (je obtížné nalézt vhodné koeficienty λ_i , $1 \leq i \leq n$). Pro praktické účely je výhodnější použít následující větu a její důsledek.

Věta 234. Uvažujme tridiagonální matici (996) s kladnými prvky na hlavní diagonále. Pak jsou-li matice

$$\begin{bmatrix} \alpha_i & 2\beta_i \\ 2\beta_i & \alpha_{i+1} \end{bmatrix}, \quad 1 \leq i < n-1, \quad (999)$$

pozitivně semidefinitní je matice T pozitivně definitní.

Důkaz Pro libovolný nenulový vektor $v \in R^n$ platí

$$\begin{aligned} v^T T v &= \sum_{i=1}^n \alpha_i v_i^2 + 2 \sum_{i=1}^{n-1} \beta_i v_i v_{i+1} \\ &= \frac{1}{2} \alpha_1 v_1^2 + \frac{1}{2} \sum_{i=1}^{n-1} (\alpha_i v_i^2 + \alpha_{i+1} v_{i+1}^2 + 4\beta_i v_i v_{i+1}) + \frac{1}{2} \alpha_n v_n^2 \\ &= \frac{1}{2} \alpha_1 v_1^2 + \frac{1}{2} \sum_{i=1}^{n-1} [v_i, v_{i+1}] \begin{bmatrix} \alpha_i & 2\beta_i \\ 2\beta_i & \alpha_{i+1} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_i \\ v_{i+1} \end{bmatrix} + \frac{1}{2} \alpha_n v_n^2 \end{aligned} \quad (1000)$$

Jelikož matice vystupující v této rovnosti jsou podle předpokladu pozitivně semidefinitní, platí $v^T T v \geq 0$. Předpokládejme, že $v^T T v = 0$. Dokážeme indukcí, že $v = 0$. Jelikož $\alpha_1 > 0$, musí být $v_1 = 0$. Předpokládejme, že $v_j = 0$ pro $1 \leq j \leq i$, kde $i < n$. Pak jelikož

$$[v_i, v_{i+1}] \begin{bmatrix} \alpha_i & 2\beta_i \\ 2\beta_i & \alpha_{i+1} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_i \\ v_{i+1} \end{bmatrix} = \alpha_{i+1} v_{i+1}^2$$

a $\alpha_{i+1} > 0$, musí být $v_{i+1} = 0$. Dokázali jsme, že pro libovolný vektor $v \in R^n$ platí $v^T T v \geq 0$ a že z $v^T T v = 0$ plyne $v = 0$, takže matice T je pozitivně definitní. \square

Poznámka 338. Věta 234 udává podmínky postačující, nikoliv však nutné. Jelikož vlastní čísla pozitivně definitní matice jsou kladná a spojitě závislá na prvcích této matice, lze prvky matice změnit tak, že předpoklady věty 234 neplatí, ale vlastní čísla zůstanou kladná. Tato výhoda se projeví, počítáme-li prvky matice T nepřesně pomocí numerického derivování (věta 240).

Poznámka 339. Podíváme-li se na poslední výraz ve vzorci (1000), vidíme, že člen $\alpha_1 v_1^2$ lze přidat k prvnímu členu v součtu a člen $\alpha_n v_n^2$ k poslednímu. Matice T je tedy pozitivně definitní, jsou-li matice

$$\begin{bmatrix} 2\alpha_1 & 2\beta_1 \\ 2\beta_1 & \alpha_2 \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} \alpha_i & 2\beta_i \\ 2\beta_i & \alpha_{i+1} \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} \alpha_{n-1} & 2\beta_{n-1} \\ 2\beta_{n-1} & 2\alpha_n \end{bmatrix},$$

kde $2 \leq i < n-2$, pozitivně semidefinitní a alespoň jedna z nich je pozitivně definitní. Tyto podmínky jsou velmi užitečné, neboť prvky α_1 a α_n jsou často menší, než ostatní diagonální prvky (věta 240).

Důsledek 29. Nechť tridiagonální matice T obsahuje hlavní diagonálu a poloviny vedlejších diagonál symetrické pozitivně definitní matice B (takže $\alpha_i = b_{i,i}$, $1 \leq i \leq n-1$ a $\beta_i = b_{i,i+1}/2$, $1 \leq i \leq n-1$). Pak T je pozitivně definitní.

Důkaz Dosadíme-li $\alpha_i = b_{i,i}$, $\alpha_{i+1} = b_{i+1,i+1}$ a $\beta_i = b_{i,i+1}/2$, dostaneme

$$\begin{bmatrix} \alpha_i & 2\beta_i \\ 2\beta_i & \alpha_{i+1} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} b_{i,i} & b_{i,i+1} \\ b_{i,i+1} & b_{i+1,i+1} \end{bmatrix}, \quad 1 \leq i \leq n-1.$$

Tyto matice jsou pozitivně definitní, neboť matice B je pozitivně definitní. \square

Poznámka 340. Větu 234 a důsledek 29 můžeme použít třemi různými způsoby.

- (1) Prvky matice T určíme podle důsledku 29 tak, že pro $1 \leq i \leq n-1$ položíme $\alpha_i = b_{i,i}$, $\alpha_{i+1} = b_{i+1,i+1}$ a $\beta_i = b_{i,i+1}/2$.

- (2) Pro $1 \leq i \leq n-1$ položíme $\alpha_i = b_{i,i}$, $\alpha_{i+1} = b_{i+1,i+1}$, $\beta_i = b_{i,i+1}$ a vypočteme determinant $\alpha_i\alpha_{i+1} - 4\beta_i^2$ matice (999). Pokud $\alpha_i\alpha_{i+1} - 4\beta_i^2 \geq 0$, ponecháme β_i beze změny, v opačném případě zmenšíme β_i na polovinu.
- (3) Pro $1 \leq i \leq n-1$ položíme $\alpha_i = b_{i,i}$, $\alpha_{i+1} = b_{i+1,i+1}$, $\beta_i = b_{i,i+1}$ a vypočteme determinant $\alpha_i\alpha_{i+1} - 4\beta_i^2$ matice (999). Pokud $\alpha_i\alpha_{i+1} - 4\beta_i^2 \geq 0$, ponecháme β_i beze změny, v opačném případě položíme $\beta_i = (1/2)\sqrt{\alpha_i\alpha_{i+1}}$.

Ve všech těchto případech je výsledná matice pozitivně definitní.

Větu 234 a její důsledek můžeme zobecnit tak, aby platila i pro další symetrické pásové matice. Ukážeme, jak to vypadá v případě pentadiagonální matice

$$P = \begin{bmatrix} \alpha_1, & \beta_1, & \gamma_{,1} & \dots, & 0, & 0, & 0 \\ \beta_1, & \alpha_2, & \beta_2, & \dots, & 0, & 0, & 0 \\ \gamma_{,1}, & \beta_2, & \alpha_3, & \dots, & 0, & 0, & 0 \\ \text{---} & \text{---} & \text{---} & \text{---} & \text{---} & \text{---} & \text{---} \\ 0, & 0, & 0, & \dots, & \alpha_{n-2}, & \beta_{n-2}, & \gamma_{n-2} \\ 0, & 0, & 0, & \dots, & \beta_{n-2}, & \alpha_{n-1}, & \beta_{n-1} \\ 0, & 0, & 0, & \dots, & \gamma_{n-2}, & \beta_{n-1}, & \alpha_n \end{bmatrix}. \quad (1001)$$

Věta 235. Uvažujme pentadiagonální matici (1001) s kladnými prvky na hlavní diagonále. Pak, jsou-li matice

$$\begin{bmatrix} \alpha_i, & (3/2)\beta_i, & 3\gamma_i \\ (3/2)\beta_i, & \alpha_{i+1}, & (3/2)\beta_{i+1} \\ 3\gamma_i, & (3/2)\beta_{i+1}, & \alpha_{i+2} \end{bmatrix}, \quad 1 \leq i < n-2, \quad (1002)$$

pozitivně semidefinitní, je matice P pozitivně definitní.

Důkaz Pro libovolný nenulový vektor $v \in R^n$ platí

$$\begin{aligned} v^T P v &= \sum_{i=1}^n \alpha_i v_i^2 + 2 \sum_{i=1}^{n-1} \beta_i v_i v_{i+1} + 2 \sum_{i=1}^{n-2} \gamma_i v_i v_{i+2} \\ &= \frac{1}{3} \alpha_1 v_1^2 + \frac{1}{3} (\alpha_1 v_1^2 + \alpha_2 v_2^2) + \beta_1 v_1 v_2 \\ &+ \frac{1}{3} \sum_{i=1}^{n-2} (\alpha_i v_i^2 + \alpha_{i+1} v_{i+1}^2 + \alpha_{i+2} v_{i+2}^2 + 3\beta_i v_i v_{i+1} + 3\beta_{i+1} v_{i+1} v_{i+2} + 6\gamma_i v_i v_{i+2}) \\ &+ \frac{1}{3} (\alpha_{n-1} v_{n-1}^2 + \alpha_n v_n^2) + \beta_{n-1} v_{n-1} v_n + \frac{1}{3} \alpha_n v_n^2 \\ &= \frac{1}{3} \alpha_1 v_1^2 + \frac{1}{3} [v_1, v_2] \begin{bmatrix} \alpha_1, & (3/2)\beta_1 \\ (3/2)\beta_1, & \alpha_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \end{bmatrix} \\ &+ \frac{1}{3} \sum_{i=1}^{n-2} [v_i, v_{i+1}, v_{i+2}] \begin{bmatrix} \alpha_i, & (3/2)\beta_i, & 3\gamma_i \\ (3/2)\beta_i, & \alpha_{i+1}, & (3/2)\beta_{i+1} \\ 3\gamma_i, & (3/2)\beta_{i+1}, & \alpha_{i+2} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_i \\ v_{i+1} \\ v_{i+2} \end{bmatrix} \\ &+ \frac{1}{3} [v_{n-1}, v_n] \begin{bmatrix} \alpha_{n-1}, & (3/2)\beta_{n-1} \\ (3/2)\beta_{n-1}, & \alpha_n \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_{n-1} \\ v_n \end{bmatrix} + \frac{1}{3} \alpha_n v_n^2 \end{aligned}$$

Jelikož matice vystupující v této rovnosti jsou podle předpokladu pozitivně semidefinitní, platí $v^T P v \geq 0$. Předpokládejme, že $v^T P v = 0$. Dokážeme indukcí, že $v = 0$. Tak jako v důkazu věty 234, musí být $v_1 = 0$ a $v_2 = 0$. Předpokládejme, že $v_j = 0$ pro $1 \leq j \leq i+1$, kde $i \leq n-2$. Pak jelikož

$$[v_i, v_{i+1}, v_{i+2}] \begin{bmatrix} \alpha_i, & (3/2)\beta_i, & 3\gamma_i \\ (3/2)\beta_i, & \alpha_{i+1}, & (3/2)\beta_{i+1} \\ 3\gamma_i, & (3/2)\beta_{i+1}, & \alpha_{i+2} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_i \\ v_{i+1} \\ v_{i+2} \end{bmatrix} = \alpha_{i+2} v_{i+2}^2$$

a $\alpha_{i+2} > 0$, musí být $v_{i+2} = 0$. Dokázali jsme, že pro libovolný vektor $v \in R^n$ platí $v^T P v \geq 0$ a že z $v^T P v = 0$ plyne $v = 0$, takže matice P je pozitivně definitní. \square

Důsledek 30. *Nechť pentadiagonální matice P obsahuje hlavní diagonálu, dvě třetiny prvních vedlejších diagonál a třetiny druhých vedlejších diagonál pozitivně definitní matice B (takže $\alpha_i = b_{i,i}$, $1 \leq i \leq n$, $\beta_i = 2b_{i,i+1}/3$, $1 \leq i \leq n-1$, a $\gamma_i = b_{i,i+2}/3$, $1 \leq i \leq n-2$). Pak P je pozitivně definitní.*

Důkaz Dosadíme-li $\alpha_i = b_{i,i}$, $\alpha_{i+1} = b_{i+1,i+1}$, $\alpha_{i+2} = b_{i+2,i+2}$, $\beta_i = 2b_{i,i+1}/3$, $\beta_{i+1} = 2b_{i+1,i+2}/3$ a $\gamma_i = b_{i,i+2}/3$, dostaneme

$$\begin{bmatrix} \alpha_i & (3/2)\beta_i & 3\gamma_i \\ (3/2)\beta_i & \alpha_{i+1} & (3/2)\beta_{i+1} \\ 3\gamma_i & (3/2)\beta_{i+1} & \alpha_{i+2} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} b_{i,i} & b_{i,i+1} & b_{i,i+2} \\ b_{i,i+1} & b_{i+1,i+1} & b_{i+1,i+2} \\ b_{i,i+2} & b_{i+1,i+2} & b_{i+2,i+2} \end{bmatrix}, \quad 1 \leq i \leq n-2.$$

Tyto matice jsou pozitivně definitní, neboť matice B je pozitivně definitní. \square

Věta 236. *Nechť jsou splněny předpoklady věty 235. Pak determinanty Δ_i matic (1002) spočteme podle vzorce*

$$\Delta_i = \alpha_{i+1} (\alpha_i \alpha_{i+2} - 9\gamma_i^2) - \frac{9}{4} (\alpha_i \beta_{i+1}^2 + \alpha_{i+2} \beta_i^2 - 6\beta_i \beta_{i+1} \gamma_i). \quad (1003)$$

Determinant Δ_i je nezáporný právě tehdy, když $\underline{\gamma}_i \leq \gamma_i \leq \bar{\gamma}_i$, kde

$$\begin{aligned} \underline{\gamma}_i &= \frac{1}{3\alpha_{i+1}} \left(\frac{9}{4} \beta_i \beta_{i+1} - \sqrt{D_i} \right), \\ \bar{\gamma}_i &= \frac{1}{3\alpha_{i+1}} \left(\frac{9}{4} \beta_i \beta_{i+1} + \sqrt{D_i} \right) \end{aligned}$$

jsou kořeny kvadratické rovnice $\Delta_i = 0$ a

$$D_i = \left(\alpha_i \alpha_{i+1} - \frac{9}{4} \beta_i^2 \right) \left(\alpha_{i+1} \alpha_{i+2} - \frac{9}{4} \beta_{i+1}^2 \right)$$

je diskriminant této rovnice (vydělený číslem 36), který je nezáporný, pokud $\alpha_i \alpha_{i+1} - (9/4) \beta_i^2 \geq 0$ a $\alpha_{i+1} \alpha_{i+2} - (9/4) \beta_{i+1}^2 \geq 0$.

Důkaz Vztah (1003) dostaneme snadno vyčíslením příslušného determinantu. Jelikož kvadratický člen v (1003) má záporné znaménko, je determinant Δ_i nezáporný právě tehdy, když $\underline{\gamma}_i \leq \gamma_i \leq \bar{\gamma}_i$, kde $\underline{\gamma}_i$, $\bar{\gamma}_i$ jsou kořeny kvadratické rovnice $\Delta_i = 0$. Podle (1003) se diskriminant této rovnice (vydělený číslem 36) rovná

$$\begin{aligned} D_i &= \frac{81}{16} \beta_i^2 \beta_{i+1}^2 - \frac{9}{4} \alpha_i \alpha_{i+1} \beta_{i+1}^2 - \frac{9}{4} \alpha_{i+1} \alpha_{i+2} \beta_i^2 + \alpha_i \alpha_{i+1}^2 \alpha_{i+2} \\ &= \frac{9}{4} \beta_{i+1}^2 \left(\frac{9}{4} \beta_i^2 - \alpha_i \alpha_{i+1} \right) - \alpha_{i+1} \alpha_{i+2} \left(\frac{9}{4} \beta_i^2 - \alpha_i \alpha_{i+1} \right) \\ &= \left(\alpha_i \alpha_{i+1} - \frac{9}{4} \beta_i^2 \right) \left(\alpha_{i+1} \alpha_{i+2} - \frac{9}{4} \beta_{i+1}^2 \right). \end{aligned}$$

\square

Věta 236 nabízí dvě možnosti, jak volit nový prvek γ_i v případě, že $\Delta_i < 0$. V prvním případě pokládáme $\gamma_i := \underline{\gamma}_i$, pokud $\gamma_i < \underline{\gamma}_i$, nebo $\gamma_i := \bar{\gamma}_i$, pokud $\gamma_i > \bar{\gamma}_i$. Tento způsob je náročnější na výpočet a dává horší praktické výsledky. Výhodnější je pokládat

$$\gamma_i = \frac{1}{2} (\underline{\gamma}_i + \bar{\gamma}_i) = \frac{3}{4} \frac{\beta_i \beta_{i+1}}{\alpha_{i+1}}. \quad (1004)$$

Poznámka 341. Větu 235 a důsledek 30 můžeme použít třemi různými způsoby.

- (1) Prvky matice P určíme podle důsledku 29. Pro $1 \leq i \leq n$ položíme $\alpha_i = b_{i,i}$. Pro $1 \leq i \leq n-1$ položíme $\beta_i = 2b_{i,i+1}/3$. Pro $1 \leq i \leq n-2$ položíme $\gamma_i = b_{i,i+2}/3$.
- (2) Pro $1 \leq i \leq n-2$ položíme $\alpha_i = b_{i,i}$, $\alpha_{i+1} = b_{i+1,i+1}$, $\alpha_{i+2} = b_{i+2,i+2}$, $\beta_i = b_{i,i+1}$, $\beta_{i+1} = b_{i+1,i+2}$ a $\gamma_i = b_{i,i+2}$. Je-li matice (1002) pozitivně definitní, ponecháme β_i , β_{i+1} a γ_i beze změny, v opačném případě položíme $\beta_i = 2b_{i,i+1}/3$, $\beta_{i+1} = 2b_{i+1,i+2}/3$ a $\gamma_i = b_{i,i+2}/3$.
- (3) Pro $1 \leq i \leq n$ položíme $\alpha_i = b_{i,i}$. Pro $1 \leq i \leq n-1$ položíme $\beta_i = b_{i,i+1}$ a vypočteme hlavní subdeterminant $\alpha_i \alpha_{i+1} - (9/4)\beta_i^2$ matice (1002). Pokud $\alpha_i \alpha_{i+1} - (9/4)\beta_i^2 \geq 0$, ponecháme β_i beze změny, v opačném případě položíme $\beta_i = (2/3)\sqrt{\alpha_i \alpha_{i+1}}$. Pro $1 \leq i \leq n-2$ položíme $\gamma_i = b_{i,i+2}$ a vypočteme determinant Δ_i podle (1003). Pokud $\Delta_i \geq 0$, ponecháme γ_i beze změny, v opačném případě vypočteme γ_i podle (1004).

Ve všech těchto případech je výsledná matice pozitivně definitní.

Poznámka 342. Zatím jsme předpokládali, že předpodmiňovač má nanejvýš pět diagonál, ale důsledek 30 lze zobecnit pro jakoukoliv šířku pásu. Nechť C je symetrická pásová matice s pásem šířky l , takže hlavní diagonálu a $k-1 = (l-1)/2$ párů vedlejších diagonál, které jsou shodné s odpovídajícími si diagonálami pozitivně definitní matice B . Pak vynásobíme-li i -tý pár vedlejších diagonál číslem $(k-i)/k$ (pro $1 \leq i \leq k-1$), je výsledná matice pozitivně definitní. Důkaz tohoto tvrzení je podobný důkazu důsledku 30 (používá se analogie věty 235).

Další možností, jak konstruovat pásové předpodmiňovače, je předpokládat, že Hessova matice má pásovou strukturu a určovat její prvky pomocí směrového derivování. K určení všech prvků pásové matice, která má $k-1$ párů vedlejších diagonál (takže $k = (l+1)/2$, kde l je šířka pásu), stačí použít k vektorů druhých směrových derivací. Vyšetříme opět tři speciální případy.

Předpokládejme, že Hessova matice minimalizované funkce je diagonální, neboli $G(x) = D(x)$, kde $D(x) = \text{diag}(\alpha_1, \dots, \alpha_n)$. Pak lze všechny její prvky určit pomocí jednoho vektoru druhých směrových derivací

$$G(x)v = g'(x, v) \triangleq \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \frac{g(x + \varepsilon v) - g(x)}{\varepsilon}, \quad (1005)$$

kde $v = [\delta_1, \dots, \delta_n]^T$. Jelikož $\alpha_i \delta_i = e_i^T D(x)v$, kde e_i , $1 \leq i \leq n$, jsou sloupce jednotkové matice, platí

$$\alpha_i = \frac{e_i^T g'(x, v)}{\delta_i}, \quad 1 \leq i \leq n. \quad (1006)$$

Poznámka 343. Vektor (1005) můžeme určit přesně pomocí automatického derivování (oddíl 14). V tomto případě volíme vektor v tak, že $\delta_i = 1$, $1 \leq i \leq n$. Vektor (1005) lze také spočítat přibližně pomocí numerického derivování. Pak

$$G(x)v = g'(x, v_1) \approx D_\varepsilon(x)v \triangleq \frac{g(x + \varepsilon v) - g(x)}{\varepsilon}, \quad (1007)$$

kde $\varepsilon > 0$ je vhodně zvolená hodnota (obvykle $\varepsilon \approx \sqrt{\varepsilon_M}$). Čísla $\delta_i > 0$, $1 \leq i \leq n$, lze volit dvěma různými způsoby. Buď

$$\delta_i = \delta > 0, \quad 1 \leq i \leq n, \quad (\text{obvykle } \delta \approx \sqrt{1/n}), \quad (1008)$$

nebo

$$\delta_i = \max(|x_i|, 1), \quad 1 \leq i \leq n, \quad (1009)$$

Vzorce (1006) a (1007) použijeme ke konstrukci diagonálních předpodmiňovačů $D(x)$ a $D_\varepsilon(x)$ a to i v případě, že Hessova matice $G(x)$ není diagonální, takže $G(x) \neq D(x)$. Nicméně pro vektor $v = [\delta_1, \dots, \delta_n]^T$

i v tomto případě platí $G(x)v = D(x)v$. Pokud $\delta_i = \delta$, $1 \leq i \leq n$ (takže $v = \delta e$, kde $e = [1, \dots, 1]$), lze prvky matice $D(x)$ vyjádřit ve tvaru

$$\alpha_i = e_i^T D(x) e = e_i^T G(x) e = \sum_{j=1}^n G_{ij}, \quad 1 \leq i \leq n, \quad (1010)$$

kde e_i , $1 \leq i \leq n$ jsou sloupce jednotkové matice. V dalších úvahách budeme předpokládat, že $D(x)$ je matice, která má prvky (1006), a $D_\varepsilon(x)$ je matice určená podle vzorce (1007).

Nevýhodou předpodmiňovačů založených na numerickém derivování je skutečnost, že nemusejí být pozitivně definitní, i když Hessova matice je pozitivně definitní.

Příklad 5. Uvažujme ryze konvexní kvadratickou funkci $F: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$, kde

$$F(x) = \frac{1}{2} x^T \begin{bmatrix} 1 & -2 \\ -2 & 6 \end{bmatrix} x, \quad G(x) = \begin{bmatrix} 1 & -2 \\ -2 & 6 \end{bmatrix}.$$

Pak platí

$$G(x)e = \begin{bmatrix} 1 & -2 \\ -2 & 6 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 \\ 4 \end{bmatrix},$$

takže

$$D(x)e = \begin{bmatrix} \alpha_1 & 0 \\ 0 & \alpha_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 \\ 4 \end{bmatrix},$$

což dává $\alpha_1 = -1$, $\alpha_2 = 4$, takže matice D není pozitivně definitní.

Je-li matice $D(x)$ pozitivně definitní, je pro dostatečně malou hodnotu $\varepsilon > 0$ i matice $D_\varepsilon(x)$ pozitivně definitní (plyne to ze spojitě závislosti vlastních čísel matice na jejích prvcích). Nutné a postačující podmínky pro to, aby matice $D(x)$, definovaná vztahy (1010) (které platí, jsou-li všechny diference stejné), byla pozitivně definitní udává tato věta.

Věta 237. Diagonální matice $D(x)$, definovaná vztahy (1010), je pozitivně definitní právě tehdy, má-li Hessova matice $G(x)$ kladné řádkové součty.

Důkaz Tvrzení plyne bezprostředně z vyjádření (1010) (i -tý diagonální prvek matice $D(x)$ je i -tým řádkovým součtem matice $G(x)$). \square

Důsledek 31. Je-li Hessova matice $G(x)$ pozitivně definitní a diagonálně dominantní, je diagonální matice $D(x)$, definovaná vztahy (1010), pozitivně definitní.

Důkaz Z vyjádření (1010) a z toho, že Hessova matice je diagonálně dominantní, plynou nerovnosti

$$e_i^T D(x) e = \sum_{j=1}^n G_{ij} \geq G_{ii} - \sum_{j \neq i} |G_{ij}| > 0, \quad 1 \leq i \leq n.$$

\square

Důsledek 32. Má-li Hessova matice $G(x)$ kladné prvky a žádný její řádek není nulový, je diagonální matice $D(x)$, definovaná vztahy (1010), pozitivně definitní.

Důkaz Tvrzení plyne bezprostředně z věty 237 (řádkové součty jsou kladné). \square

Jsou-li splněny předpoklady důsledku 32, vyhovuje matice $D(x)$ předpokladům následujícího tvrzení, dokázaného v [110], které jiným způsobem zdůvodňuje použití diagonálního předpodmiňovače $D(x)$.

Tvrzení 9. Necht \mathcal{D}_n je množina všech diagonálních matic řádu n a $D = \text{diag}(\alpha_1, \dots, \alpha_n)$ je diagonální matice taková, že

$$\alpha_i = \sum_{j=1}^n |G_{ij}|, \quad 1 \leq i \leq n,$$

kde G_{ij} , $1 \leq j \leq n$, jsou prvky i -tého řádku matice G . Pak platí

$$\kappa_1(GD^{-1}) = \min_{M \in \mathcal{D}_n} \kappa_1(GM^{-1}),$$

kde κ_1 je l_1 číslo podmíněnosti (součin l_1 norem matice a její inverze).

Má-li matice G pouze kladné prvky a je-li $D(x)$ matice definovaná vztahy (1010), platí

$$\alpha_i = e_i^T D(x) e = \sum_{j=1}^n G_{ij} = \sum_{j=1}^n |G_{ij}|, \quad 1 \leq i \leq n$$

a matice $C = D(x)$ je podle tvrzení 9 vhodným diagonálním předpokmiňovačem (optimálním v l_1 normě) pro soustavu rovnic $G(x)d + g = 0$. Nemá-li matice $G(x)$ pouze kladné prvky, můžeme místo (1006) položit

$$\alpha_i = \frac{|e_i^T g'(x, v)|}{\delta_i}, \quad 1 \leq i \leq n.$$

Pak platí

$$\alpha_i = \left| \sum_{j=1}^n G_{ij} \right| \leq \sum_{j=1}^n |G_{ij}|,$$

takže prvky takto vytvořené diagonální matice jsou dolním odhadem prvků optimálního diagonálního předpokmiňovače. Tato úvaha je podkladem pro jednoduchou korekci diagonálního předpokmiňovače získaného numerickým derivováním. Je-li prvek α_i (určený podle (1006)) záporný, změním jeho znaménko. Tytéž úvahy platí pro matici $D_\varepsilon(x) \approx D(x)$.

Nyní ukážeme, jak lze směrové derivování použít ke konstrukci tridiagonálního předpokmiňovače. Abychom určili prvky tridiagonální Hessovy matice, stačí použít dva vektory druhých směrových derivací

$$G(x)v_1 = g'(x, v_1) \triangleq \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \frac{g(x + \varepsilon v_1) - g(x)}{\varepsilon}, \quad (1011)$$

$$G(x)v_2 = g'(x, v_2) \triangleq \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \frac{g(x + \varepsilon v_2) - g(x)}{\varepsilon}, \quad (1012)$$

kde $v_1 = [\delta_1, 0, \delta_3, 0, \delta_5, 0, \dots]^T$, $v_2 = [0, \delta_2, 0, \delta_4, 0, \delta_6, \dots]^T$.

Věta 238. Předpokládejme, že Hessova matice $G(x) = T(x)$ funkce $F \in \mathcal{C}^2 : \mathcal{D} \rightarrow R$ je tridiagonální maticí tvaru (996). Položme $v_1 = [\delta_1, 0, \delta_3, 0, \delta_5, 0, \dots]^T$, $v_2 = [0, \delta_2, 0, \delta_4, 0, \delta_6, \dots]^T$, kde $\delta_i > 0$, $1 \leq i \leq n$. Pak pro $2 \leq i \leq n-1$ platí

$$\begin{aligned} \alpha_1 &= \frac{e_1^T g'(x, v_1)}{\delta_1}, & \beta_1 &= \frac{e_1^T g'(x, v_2)}{\delta_2}, \\ \alpha_i &= \frac{e_i^T g'(x, v_1)}{\delta_i}, & \beta_i &= \frac{e_i^T g'(x, v_2)}{\delta_{i+1}} - \beta_{i-1} \frac{\delta_{i-1}}{\delta_{i+1}}, & \text{mod}(i, 2) &= 1, \\ \alpha_i &= \frac{e_i^T g'(x, v_2)}{\delta_i}, & \beta_i &= \frac{e_i^T g'(x, v_1)}{\delta_{i+1}} - \beta_{i-1} \frac{\delta_{i-1}}{\delta_{i+1}}, & \text{mod}(i, 2) &= 0, \\ \alpha_n &= \frac{e_n^T g'(x, v_1)}{\delta_n}, & & & \text{mod}(n, 2) &= 1, \\ \alpha_n &= \frac{e_n^T g'(x, v_2)}{\delta_n}, & & & \text{mod}(n, 2) &= 0. \end{aligned}$$

Důkaz Použijeme-li vzorce (1011), (1012) a (996), můžeme psát

$$\begin{aligned}\alpha_1\delta_1 &= e_1^T T(x)v_1 = e_1^T g'(x, v_1), & \beta_1\delta_2 &= e_1^T T(x)v_2 = e_1^T g'(x, v_2), \\ \alpha_i\delta_i &= e_i^T T(x)v_1 = e_i^T g'(x, v_1), & \beta_{i-1}\delta_{i-1} + \beta_i\delta_{i+1} &= e_i^T T(x)v_1 = e_i^T g'(x, v_2), & \text{mod}(i, 2) &= 1, \\ \alpha_i\delta_i &= e_i^T T(x)v_2 = e_i^T g'(x, v_2), & \beta_{i-1}\delta_{i-1} + \beta_i\delta_{i+1} &= e_i^T T(x)v_1 = e_i^T g'(x, v_1), & \text{mod}(i, 2) &= 0, \\ \alpha_n\delta_n &= e_n^T T(x)v_1 = e_n^T g'(x, v_1), & \text{mod}(n, 2) &= 1, \\ \alpha_n\delta_n &= e_n^T T(x)v_2 = e_n^T g'(x, v_2), & \text{mod}(n, 2) &= 0.\end{aligned}$$

Z těchto vztahů plynou vzorce uvedené ve větě 238. \square

Vektory (1011) a (1012) mohou být určeny přesně pomocí automatického derivování (oddíl 14). V tomto případě volíme vektory v_1 a v_2 tak, že $\delta_i = 1$, $1 \leq i \leq n$. Vektory (1011) a (1012) lze také určit přibližně pomocí numerického derivování. Pak pro aproximaci $T_\varepsilon(x)$ matice $T(x)$ platí

$$G(x)v_1 = g'(x, v_1) \approx T_\varepsilon(x)v_1 = \frac{g(x + \varepsilon v_1) - g(x)}{\varepsilon}, \quad (1013)$$

$$G(x)v_2 = g'(x, v_2) \approx T_\varepsilon(x)v_2 = \frac{g(x + \varepsilon v_2) - g(x)}{\varepsilon}, \quad (1014)$$

kde $\varepsilon > 0$ je vhodně zvolená hodnota (obvykle $\varepsilon \approx \sqrt{\varepsilon_M}$). Čísla $\delta_i > 0$, $1 \leq i \leq n$, se volí podle (1008) nebo (1009) (kde $\delta = \sqrt{2/n}$).

Poznámka 344. Pro prvky tridiagonální matice $T_\varepsilon(x) \approx T(x)$, vystupující ve vzorcích (1013) a (1014), platí

$$\begin{aligned}\alpha_1 &= \frac{g_1(x + \varepsilon v_1) - g_1(x)}{\varepsilon\delta_1}, & \beta_1 &= \frac{g_1(x + \varepsilon v_2) - g_1(x)}{\varepsilon\delta_2}, \\ \alpha_i &= \frac{g_i(x + \varepsilon v_1) - g_i(x)}{\varepsilon\delta_i} = \alpha_i, & \beta_i &= \frac{g_i(x + \varepsilon v_2) - g_i(x)}{\varepsilon\delta_{i+1}} - \beta_{i-1} \frac{\delta_{i-1}}{\delta_{i+1}}, & \text{mod}(i, 2) &= 1, \\ \alpha_i &= \frac{g_i(x + \varepsilon v_2) - g_i(x)}{\varepsilon\delta_i} = \alpha_i, & \beta_i &= \frac{g_i(x + \varepsilon v_1) - g_i(x)}{\varepsilon\delta_{i+1}} - \beta_{i-1} \frac{\delta_{i-1}}{\delta_{i+1}}, & \text{mod}(i, 2) &= 0, \\ \alpha_n &= \frac{g_n(x + \varepsilon v_1) - g_n(x)}{\varepsilon\delta_n}, & \text{mod}(n, 2) &= 1, \\ \alpha_n &= \frac{g_n(x + \varepsilon v_2) - g_n(x)}{\varepsilon\delta_n}, & \text{mod}(n, 2) &= 0,\end{aligned}$$

Poznamenejme, že tyto vzorce vyžadují dva další gradienty $g(x + \varepsilon v_1)$ a $g(x + \varepsilon v_2)$ v každém kroku Newtonovy metody.

Vzorce uvedené ve větě 238 a v poznámce 344 použijeme ke konstrukci tridiagonálních předpodmiňovačů $T(x)$ a $T_\varepsilon(x)$ a to i v případě, že Hessova matice $G(x)$ není tridiagonální, takže $G(x) \neq T(x)$. Nicméně pro vektory $v_1 = [\delta_1, 0, \delta_3, 0, \delta_5, 0, \dots]^T$ a $v_2 = [0, \delta_2, 0, \delta_4, 0, \delta_6, \dots]^T$ i v tomto případě platí $G(x)v_1 = T(x)v_1$ a $G(x)v_2 = T(x)v_2$. Pokud $\delta_i = \delta$, $1 \leq i \leq n$ (takže všechny difference jsou stejné), lze prvky matice $T(x)$ vyjádřit ve tvaru

$$\alpha_i = \sum_{\text{mod}(j,2)=1} G_{ij}, \quad \beta_i + \beta_{i-1} = \sum_{\text{mod}(j,2)=0} G_{ij}, \quad \text{mod}(i, 2) = 1, \quad (1015)$$

$$\alpha_i = \sum_{\text{mod}(j,2)=0} G_{ij}, \quad \beta_i + \beta_{i-1} = \sum_{\text{mod}(j,2)=1} G_{ij}, \quad \text{mod}(i, 2) = 0, \quad (1016)$$

kde $\beta_0 = \beta_n = 0$. V dalších úvahách budeme předpokládat, že $T(x)$ je matice získaná podle věty 238 a $T_\varepsilon(x)$ je matice určená podle poznámky 344.

Tridiagonální matice $T(x)$ a $T_\varepsilon(x)$ nemusí být pozitivně definitní, i když Hessova matice $G(x)$ je pozitivně definitní a diagonálně dominantní.

Příklad 6. Uvažujme ryze konvexní kvadratickou funkci $F : \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}$, kde

$$F(x) = \frac{1}{2}x^T \begin{bmatrix} 7 & 0 & -2 & 4 \\ 0 & 7 & 0 & -2 \\ -2 & 0 & 7 & 0 \\ 4 & -2 & 0 & 7 \end{bmatrix} x, \quad G(x) = \begin{bmatrix} 7 & 0 & -2 & 4 \\ 0 & 7 & 0 & -2 \\ -2 & 0 & 7 & 0 \\ 4 & -2 & 0 & 7 \end{bmatrix}.$$

Pak

$$G(x)v_1 = \begin{bmatrix} 7 & 0 & -2 & 4 \\ 0 & 7 & 0 & -2 \\ -2 & 0 & 7 & 0 \\ 4 & -2 & 0 & 7 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 5 \\ 0 \\ 5 \\ 4 \end{bmatrix},$$

$$G(x)v_2 = \begin{bmatrix} 7 & 0 & -2 & 4 \\ 0 & 7 & 0 & -2 \\ -2 & 0 & 7 & 0 \\ 4 & -2 & 0 & 7 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 4 \\ 5 \\ 0 \\ 5 \end{bmatrix},$$

kde $v_1 = [1, 0, 1, 0]^T$, $v_2 = [0, 1, 0, 1]^T$, takže podle věty 238 platí

$$T(x) = \begin{bmatrix} 5 & 4 & 0 & 0 \\ 4 & 5 & -4 & 0 \\ 0 & -4 & 5 & 4 \\ 0 & 0 & 4 & 5 \end{bmatrix}.$$

Tato matice není pozitivně definitní, neboť determinant

$$\det \begin{bmatrix} 5 & 4 & 0 \\ 4 & 5 & -4 \\ 0 & -4 & 5 \end{bmatrix} = 5(25 - 32) = -35$$

její hlavní submatice je záporný.

Uvedený příklad naznačuje, že neplatí analogie důsledku 31. Ukážeme však, že je-li Hessova matice pentadiagonální, analogie tohoto důsledku již platí.

Věta 239. Nechť Hessova matice $G(x)$ je pentadiagonální, pozitivně definitní a diagonálně dominantní. Nechť vektory v_1 a v_2 jsou vybrány tak, že $\delta_i = \delta$, $1 \leq i \leq n$. Pak matice $T(x)$ je pozitivně definitní a diagonálně dominantní. Je-li číslo ε dostatečně malé, je matice $T_\varepsilon(x)$ pozitivně definitní a diagonálně dominantní.

Důkaz Uvažujme pentadiagonální Hessovu matici tvaru

$$G(x) = \begin{bmatrix} \tilde{\alpha}_1 & \tilde{\beta}_1 & \tilde{\gamma}_1 & \dots & 0 & 0 & 0 \\ \tilde{\beta}_1 & \tilde{\alpha}_2 & \tilde{\beta}_2 & \dots & 0 & 0 & 0 \\ \tilde{\gamma}_1 & \tilde{\beta}_2 & \tilde{\alpha}_3 & \dots & 0 & 0 & 0 \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ 0 & 0 & 0 & \dots & \tilde{\alpha}_{n-2} & \tilde{\beta}_{n-2} & \tilde{\gamma}_{n-2} \\ 0 & 0 & 0 & \dots & \tilde{\beta}_{n-2} & \tilde{\alpha}_{n-1} & \tilde{\beta}_{n-1} \\ 0 & 0 & 0 & \dots & \tilde{\gamma}_{n-2} & \tilde{\beta}_{n-1} & \tilde{\alpha}_n \end{bmatrix} \quad (1017)$$

a pro zjednodušení zápisu položíme $\tilde{\gamma}_{-1} = \tilde{\gamma}_0 = \tilde{\beta}_0 = \beta_0 = 0$, $\tilde{\gamma}_{n-1} = \tilde{\gamma}_n = \tilde{\beta}_n = \beta_n = 0$. Pak podle předpokladu diagonální dominance platí

$$\tilde{\alpha}_i > |\tilde{\gamma}_{i-2}| + |\tilde{\beta}_{i-1}| + |\tilde{\beta}_i| + |\tilde{\gamma}_i|$$

pro $1 \leq i \leq n$. Nechť $\delta_i = \delta$ pro $1 \leq i \leq n$. Z rovností $G(x)v_1 = T(x)v_1$ a $G(x)v_2 = T(x)v_2$, kde $G(x)$ je pentadiagonální matice tvaru (1017) a $T(x)$ je tridiagonální matice tvaru (996), plyne, že pro i liché platí

$$\begin{aligned}\alpha_i &= \frac{1}{\delta} e_i^T T(x)v_1 = \frac{1}{\delta} e_i^T G(x)v_1 = \tilde{\gamma}_{i-2} + \tilde{\alpha}_i + \tilde{\gamma}_i, \\ \beta_{i-1} + \beta_i &= \frac{1}{\delta} e_i^T T(x)v_2 = \frac{1}{\delta} e_i^T G(x)v_2 = \tilde{\beta}_{i-1} + \tilde{\beta}_i,\end{aligned}$$

neboli

$$\alpha_i = \tilde{\gamma}_{i-2} + \tilde{\alpha}_i + \tilde{\gamma}_i, \quad \beta_{i-1} + \beta_i = \tilde{\beta}_{i-1} + \tilde{\beta}_i. \quad (1018)$$

Vyměníme-li vektory v_1 a v_2 , dostaneme stejné rovnice pro i sudé. Platí tedy $\beta_i = \tilde{\beta}_i$, což spolu s (1018) dává

$$\alpha_i - |\beta_{i-1}| - |\beta_i| = \tilde{\alpha}_i + \tilde{\gamma}_{i-2} + \tilde{\gamma}_i - |\tilde{\beta}_{i-1}| - |\tilde{\beta}_i| \geq \tilde{\alpha}_i - |\tilde{\gamma}_{i-2}| - |\tilde{\beta}_{i-1}| - |\tilde{\beta}_i| - |\tilde{\gamma}_i| > 0$$

pro $1 \leq i \leq n$. Z toho plyne, že symetrická tridiagonální matice $T(x)$ má kladné prvky na hlavní diagonále a je diagonálně dominantní. Podle Geršgorinovy věty (Geršgorinovy kruhy leží striktně napravo od imaginární osy) je tedy pozitivně definitní a diagonálně dominantní. Pro dostatečně malou hodnotu $\varepsilon > 0$ je i matice $T_\varepsilon(x)$ pozitivně definitní a diagonálně dominantní (plyne to ze spojitě závislosti vlastních čísel matice na jejich prvcích). \square

Podmínka, aby pentadiagonální Hessova matice byla diagonálně dominantní, je velmi silná. Ukazuje se však, že pro mnohé praktické úlohy jsou matice $T(x)$ a $T_\varepsilon(x)$ pozitivně definitní, i když pentadiagonální Hessova matice není diagonálně dominantní.

Věta 240. *Nechť Hessova matice $G(x)$ je pentadiagonální tvaru (1017), přičemž*

$$\begin{aligned}\tilde{\alpha}_1 &\geq \psi_1^2 + 1, & \tilde{\alpha}_n &\geq \psi_n^2 + 1, & \tilde{\alpha}_i &\geq \psi_i^2 + 2, & 2 \leq i \leq n-1, \\ |\tilde{\beta}_i| &\leq |\psi_i + \psi_{i+1}|, & & & & & 1 \leq i \leq n-1, \\ \tilde{\gamma}_i &\geq 1, & & & & & 1 \leq i \leq n-2,\end{aligned} \quad (1019)$$

kde ψ_i , $1 \leq i \leq n$, jsou libovolná reálná čísla taková, že alespoň jeden z výrazů $\psi_1\psi_2 - 2$, $\psi_i\psi_{i+1} - 4$, $2 \leq i \leq n-1$, $\psi_{n-1}\psi_n - 2$ je nenulový. Nechť vektory v_1 a v_2 jsou zvoleny tak, že $\delta_i = \delta$, $1 \leq i \leq n$. Pak matice $T(x)$ je pozitivně definitní. Je-li číslo $\varepsilon > 0$ dostatečně malé, je i matice $T_\varepsilon(x)$ pozitivně definitní.

Důkaz Je-li Hessova matice $G(x)$ pentadiagonální tvaru (1017), můžeme prvky tridiagonální matice $T(x)$ vyjádřit podle vzorců (1018) (kde $\tilde{\gamma}_{-1} = \tilde{\gamma}_0 = \tilde{\beta}_0 = \beta_0 = 0$ a $\tilde{\gamma}_{n-1} = \tilde{\gamma}_n = \tilde{\beta}_n = \beta_n = 0$). Dosadíme-li nerovnosti (1019) do vzorců (1018), můžeme psát

$$\begin{aligned}\alpha_1 &= \tilde{\gamma}_{-1} + \tilde{\alpha}_1 + \tilde{\gamma}_1 &\geq \psi_1^2 + 2, \\ \alpha_2 &= \tilde{\gamma}_0 + \tilde{\alpha}_2 + \tilde{\gamma}_2 &\geq \psi_2^2 + 3, \\ \alpha_i &= \tilde{\gamma}_{i-2} + \tilde{\alpha}_i + \tilde{\gamma}_i &\geq \psi_i^2 + 4, & 3 \leq i \leq n-2, \\ \alpha_{n-1} &= \tilde{\gamma}_{n-3} + \tilde{\alpha}_{n-1} + \tilde{\gamma}_{n-1} &\geq \psi_{n-1}^2 + 3, \\ \alpha_n &= \tilde{\gamma}_{n-2} + \tilde{\alpha}_n + \tilde{\gamma}_n &\geq \psi_n^2 + 2,\end{aligned}$$

a $\beta_i = \tilde{\beta}_i$, $|\tilde{\beta}_i| \leq |\psi_i + \psi_{i+1}|$, $1 \leq i \leq n-1$. Nyní využijeme toho, že výraz $2v^T T(x)v$ lze podobně jako v

(1000) zapsat ve tvaru

$$\begin{aligned}
2v^T T(x)v &= [v_1, v_2] \begin{bmatrix} 2\alpha_1, & 2\beta_1 \\ 2\beta_1, & \alpha_2 - 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \end{bmatrix} \\
&+ [v_2, v_3] \begin{bmatrix} \alpha_2 + 1, & 2\beta_2 \\ 2\beta_2, & \alpha_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_2 \\ v_3 \end{bmatrix} \\
&+ \sum_{i=3}^{n-3} [v_i, v_{i+1}] \begin{bmatrix} \alpha_i, & 2\beta_i \\ 2\beta_i, & \alpha_{i+1} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_i \\ v_{i+1} \end{bmatrix} \\
&+ [v_{n-2}, v_{n-1}] \begin{bmatrix} \alpha_{n-2}, & 2\beta_{n-2} \\ 2\beta_{n-2}, & \alpha_{n-1} + 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_{n-2} \\ v_{n-1} \end{bmatrix} \\
&+ [v_{n-1}, v_n] \begin{bmatrix} \alpha_{n-1} - 1, & 2\beta_{n-1} \\ 2\beta_{n-1}, & 2\alpha_n \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_{n-1} \\ v_n \end{bmatrix} \\
&\geq [v_1, v_2] \begin{bmatrix} 2(\psi_1^2 + 2), & 2\tilde{\beta}_1 \\ 2\tilde{\beta}_1, & \psi_2^2 + 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \end{bmatrix} \\
&+ \sum_{i=2}^{n-2} [v_i, v_{i+1}] \begin{bmatrix} \psi_i^2 + 4, & 2\tilde{\beta}_i \\ 2\tilde{\beta}_i, & \psi_{i+1}^2 + 4 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_i \\ v_{i+1} \end{bmatrix} \\
&+ [v_{n-1}, v_n] \begin{bmatrix} \psi_{n-1}^2 + 2, & 2\tilde{\beta}_{n-1} \\ 2\tilde{\beta}_{n-1}, & 2(\psi_n^2 + 2) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_{n-1} \\ v_n \end{bmatrix}. \tag{1020}
\end{aligned}$$

Jelikož

$$\begin{aligned}
2(\psi_i^2 + 2)(\psi_{i+1}^2 + 2) - 4\beta_i^2 &\geq 2(\psi_i^2 + 2)(\psi_{i+1}^2 + 2) - 4(\psi_i + \psi_{i+1})^2 = 2\psi_i^2\psi_{i+1}^2 + 8 - 8\psi_i\psi_{i+1} \\
&= 2(\psi_i\psi_{i+1} - 2)^2 \geq 0, \quad i \in \{1, n-1\}, \\
(\psi_i^2 + 4)(\psi_{i+1}^2 + 4) - 4\beta_i^2 &\geq (\psi_i^2 + 4)(\psi_{i+1}^2 + 4) - 4(\psi_i + \psi_{i+1})^2 = \psi_i^2\psi_{i+1}^2 + 16 - 8\psi_i\psi_{i+1} \\
&= (\psi_i\psi_{i+1} - 4)^2 \geq 0, \quad 2 \leq i \leq n-2,
\end{aligned}$$

mají všechny matice na pravé straně součtu (1020) kladné diagonální prvky a jsou pozitivně semidefinitní. Je-li alespoň jeden z výrazů $\psi_1\psi_2 - 2$, $\psi_i\psi_{i+1} - 4$, $2 \leq i \leq n-1$, $\psi_{n-1}\psi_n - 2$ nenulový, je matice $T(x)$ pozitivně definitní podle poznámky 339. Jelikož vlastní čísla symetrické matice závisí spojitě na jejich prvcích, je pro dostatečně malé číslo $\varepsilon > 0$ i matice $T_\varepsilon(x)$ pozitivně definitní. \square

Příklad 7. Uvažujme okrajovou úlohu pro obyčejnou diferenciální rovnici druhého řádu

$$y''(t) = \varphi(y(t)), \quad 0 \leq t \leq 1, \quad y(0) = \bar{y}_0, \quad y(1) = \bar{y}_1,$$

kde funkce $\varphi : R \rightarrow R$ je dvakrát spojitě diferencovatelná na R . Rozdělíme-li interval $[0, 1]$ na $n+1$ částí pomocí uzlových bodů $t_i = ih$, $0 \leq i \leq n+1$, kde $h = 1/(n+1)$ je krok sítě, a nahradíme-li druhé derivace v uzlových bodech diferencemi

$$y''(t_i) = \frac{y(t_{i-1}) - 2y(t_i) + y(t_{i+1}))}{h^2},$$

kde $1 \leq i \leq n$, dostaneme soustavu n nelineárních rovnic

$$f_i(x) \triangleq h^2\varphi(x_i) + 2x_i - x_{i-1} - x_{i+1} = 0, \tag{1021}$$

kde $x_i = y(t_i)$, $0 \leq i \leq n+1$, takže $x_0 = \bar{y}_0$ a $x_{n+1} = \bar{y}_1$. Řešíme-li tuto soustavu metodou nejmenších čtverců (kapitola 8), má minimalizovaná funkce tvar

$$F(x) = \frac{1}{2}f^T(x)f(x) = \frac{1}{2} \sum_{i=1}^n f_i^2(x) = \frac{1}{2} \sum_{i=1}^n (h^2\varphi(x_i) + 2x_i - x_{i-1} - x_{i+1})^2, \tag{1022}$$

kde $x = [x_1, \dots, x_n]^T$ a $f = [f_1, \dots, f_n]^T$. Derivujeme-li pouze podle prvků x_{i-1}, x_i, x_{i+1} , dostaneme

$$\nabla f_i(x) = \begin{bmatrix} -1 \\ \psi(x_i) \\ -1 \end{bmatrix}, \quad \nabla^2 f_i(x) = \begin{bmatrix} 0, & 0, & 0 \\ 0, & \psi'(x_i), & 0 \\ 0, & 0, & 0 \end{bmatrix},$$

kde $\psi(x_i) = 2 + h^2\varphi'(x_i)$ a $\psi'(x_i) = h^2\varphi''(x_i)$. Pro součet čtverců lze Hessovu matici vyjádřit ve tvaru $G(x) = J^T(x)J(x) + C(x)$ (viz (731)). Omezíme-li se pro jednoduchost na submatice řádu pět, můžeme psát

$$J(x) = \begin{bmatrix} \psi_1, & -1, & 0, & 0, & 0 \\ -1, & \psi_2, & -1, & 0, & 0 \\ 0, & -1, & \psi_3, & -1, & 0 \\ 0, & 0, & -1, & \psi_4, & -1 \\ 0, & 0, & 0, & -1, & \psi_5 \end{bmatrix}, \quad C(x) = \begin{bmatrix} f_1\psi'_1, & 0, & 0, & 0, & 0 \\ 0, & f_2\psi'_2, & 0, & 0, & 0 \\ 0, & 0, & f_3\psi'_3, & 0, & 0 \\ 0, & 0, & 0, & f_4\psi'_4, & 0 \\ 0, & 0, & 0, & 0, & f_5\psi'_5 \end{bmatrix},$$

$$J^T(x)J(x) = \begin{bmatrix} \psi_1^2 + 1, & -(\psi_1 + \psi_2), & 1, & 0, & 0 \\ -(\psi_1 + \psi_2), & \psi_2^2 + 2, & -(\psi_2 + \psi_3), & 1, & 0 \\ 1, & -(\psi_2 + \psi_3), & \psi_3^2 + 2, & -(\psi_3 + \psi_4), & 1 \\ 0, & 1, & -(\psi_3 + \psi_4), & \psi_4^2 + 2, & -(\psi_4 + \psi_5) \\ 0, & 0, & 1, & -(\psi_4 + \psi_5), & \psi_5^2 + 1 \end{bmatrix},$$

kde $\psi_i = \psi(x_i)$, $\psi'_i = \psi'(x_i)$, $1 \leq i \leq n$, odkud vidíme, že Hessova matice $G(x) = J^T(x)J(x) + C(x)$ je pentadiagonální. Je-li funkce $\varphi : R \rightarrow R$ lineární (takže $\varphi'(x_i) = \varphi'$, $\varphi''(x_i) = 0$, $1 \leq i \leq n$, kde φ' je konstantní směrnice lineární funkce φ), platí $C(x) = 0$, takže $G(x) = J^T(x)J(x)$. Vrátime-li se k případu, kdy dimenze n je libovolná, a předpokládáme-li, že funkce φ je lineární, můžeme usoudit, že matice $G(x) = J^T(x)J(x)$ má tvar (1017) a její prvky splňují (1019), kde nerovnosti přejdou v rovnosti. Tato matice je pentadiagonální, ale není diagonálně dominantní. Pokud $h^2|\varphi'| < 2$, platí

$$\begin{aligned} \tilde{\alpha}_i - |\tilde{\gamma}_{i-2}| - |\tilde{\beta}_{i-1}| - |\tilde{\beta}_i| - |\tilde{\gamma}_i| &= \psi_i^2 + 2 - 2 - \psi_{i-1} - 2\psi_i - \psi_{i+1} \\ &= (2 + h^2\varphi')^2 - 4(2 + h^2\varphi') = (h^2\varphi')^2 - 4 < 0 \end{aligned}$$

pro $3 \leq i \leq n-2$. Nemůžeme tedy použít větu 239. Jelikož funkce φ je lineární, platí $\psi_i = 2 + h^2\varphi'$, $1 \leq i \leq n$. Jestliže $(2 + h^2\varphi')^2 \neq 2$, lze psát $\psi_1\psi_2 - 2 \neq 0$, $\psi_{n-1}\psi_n - 2 \neq 0$. Jestliže $(2 + h^2\varphi')^2 \neq 4$, lze psát $\psi_i\psi_{i+1} - 4 \neq 0$, $2 \leq i \leq n-1$. Pokud $\delta_i = \delta$, $1 \leq i \leq n$, jsou splněny předpoklady věty 240 a matice $T(x)$ je pozitivně definitní. Je-li číslo $\varepsilon > 0$ dostatečně malé, je i matice $T_\varepsilon(x)$ pozitivně definitní.

Poznámka 345. Pokud se blížíme k minimu, kde $F(x) = 0$ (což odpovídá řešení soustavy rovnic (1021)), platí $f_i \approx 0$, $1 \leq i \leq n$. Navíc absolutní hodnoty prvků matice $\text{diag}(\psi'_1, \dots, \psi'_n)$ jsou obvykle malé ve srovnání s absolutními hodnotami diagonálních prvků matice $J(x)^T J(x)$ (pokud $n \approx 1000$, je $h^2 \approx 10^{-6}$). Protože malá změna diagonálních prvků neporuší pozitivní definitnost matice (poznámka 338), můžeme očekávat, že v dostatečně blízkosti řešení je matice $T(x)$ (a tedy i matice $T_\varepsilon(x)$, je-li číslo $\varepsilon > 0$ dostatečně malé) pozitivně definitní, i když funkce $\varphi : R \rightarrow R$ není lineární.

V příkladu 6 jsme použili diagonálně dominantní toeplitzovskou matici sudého řádu. Je zajímavé, že je-li Hessova matice diagonálně dominantní toeplitzovskou maticí lichého řádu a platí-li $\delta_i = \delta$, $1 \leq i \leq n$, jsou matice $T(x)$ a $T_\varepsilon(x)$ pozitivně definitní a diagonálně dominantní. Prvky toeplitzovské matice $G(x)$ označíme symboly c_i , $1 \leq i \leq n$, tedy

$$G(x) = \begin{bmatrix} c_1 & c_2 & c_3 & \dots & c_{n-2} & c_{n-1} & c_n \\ c_2 & c_1 & c_2 & \dots & c_{n-3} & c_{n-2} & c_{n-1} \\ c_3 & c_2 & c_1 & \dots & c_{n-4} & c_{n-3} & c_{n-2} \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ c_{n-2} & c_{n-3} & c_{n-4} & \dots & c_1 & c_2 & c_3 \\ c_{n-3} & c_{n-2} & c_{n-3} & \dots & c_2 & c_1 & c_2 \\ c_n & c_{n-1} & c_{n-2} & \dots & c_3 & c_2 & c_1 \end{bmatrix}. \quad (1023)$$

Věta 241. *Nechť Hessova matice $G(x)$ je diagonálně dominantní toeplitzovskou maticí lichého řádu s kladnými prvky na hlavní diagonále. Pak, platí-li $\delta_i = \delta$, $1 \leq i \leq n$, je matice $T(x)$ pozitivně definitní a diagonálně dominantní. Je-li číslo $\varepsilon > 0$ dostatečně malé, je i matice $T_\varepsilon(x)$ pozitivně definitní a diagonálně dominantní.*

Důkaz (a) Z rovností $G(x)v_1 = T(x)v_1$ a $G(x)v_2 = T(x)v_2$, plynou pro n liché vztahy

$$\begin{aligned} \beta_1 &= \frac{1}{\delta} e_1^T T(x)v_2 = \frac{1}{\delta} e_1^T G(x)v_2 = \sum_{j=1}^{\frac{n-1}{2}} c_{2j}, \\ \beta_1 + \beta_2 &= \frac{1}{\delta} e_2^T T(x)v_1 = \frac{1}{\delta} e_2^T G(x)v_1 = c_2 + \sum_{j=1}^{\frac{n-1}{2}} c_{2j} \quad \Rightarrow \quad \beta_2 = c_2, \\ \beta_2 + \beta_3 &= \frac{1}{\delta} e_3^T T(x)v_2 = \frac{1}{\delta} e_3^T G(x)v_2 = c_2 + \sum_{j=1}^{\frac{n-3}{2}} c_{2j} \quad \Rightarrow \quad \beta_3 = \sum_{j=1}^{\frac{n-3}{2}} c_{2j}, \\ \beta_3 + \beta_4 &= \frac{1}{\delta} e_4^T T(x)v_1 = \frac{1}{\delta} e_4^T G(x)v_1 = c_2 + c_4 + \sum_{j=1}^{\frac{n-3}{2}} c_{2j} \quad \Rightarrow \quad \beta_4 = c_2 + c_4, \\ \beta_4 + \beta_5 &= \frac{1}{\delta} e_5^T T(x)v_2 = \frac{1}{\delta} e_5^T G(x)v_2 = c_2 + c_4 + \sum_{j=1}^{\frac{n-5}{2}} c_{2j} \quad \Rightarrow \quad \beta_5 = \sum_{j=1}^{\frac{n-5}{2}} c_{2j}, \end{aligned}$$

a tak dále, takže

$$\beta_i = \sum_{j=1}^{\frac{n-i}{2}} c_{2j}, \quad \text{mod}(j, 2) = 1, \quad \beta_i = \sum_{j=1}^{\frac{i}{2}} c_{2j}, \quad \text{mod}(j, 2) = 0.$$

Odtud pro i liché dostaneme

$$|\beta_{i-1}| + |\beta_i| = \left| \sum_{j=1}^{\frac{i-1}{2}} c_{2j} \right| + \left| \sum_{j=1}^{\frac{n-i}{2}} c_{2j} \right| \leq \sum_{j=1}^{\frac{i-1}{2}} |c_{2j}| + \sum_{j=1}^{\frac{n-i}{2}} |c_{2j}|,$$

kde na pravé straně je součet absolutních hodnot prvků se sudými indexy, které se nacházejí v i -tém řádku matice $G(x)$. Stejný výsledek dostaneme i pro i sudé.

(b) Z rovností $G(x)v_1 = T(x)v_1$ a $G(x)v_2 = T(x)v_2$ plyne, že diagonální prvek α_i matice $T(x)$ se rovná součtu prvků s lichými indexy, které se nacházejí v i -tém řádku matice $G(x)$. Spojíme-li tuto skutečnost s výsledkem uvedeným v (a) vidíme, že číslo $\alpha_i - |\beta_{i-1}| - |\beta_i|$ není větší než číslo, které dostaneme, odečteme-li od c_1 součet absolutních hodnot všech ostatních prvků nacházejících se v i -tém řádku matice $G(x)$. Jelikož matice $G(x)$ je diagonálně dominantní a $c_i > 0$, je toto číslo kladné. Matice $T(x)$ je tedy diagonálně dominantní a má kladné prvky na hlavní diagonále. Podle Geršgorinovy věty je tedy pozitivně definitní a diagonálně dominantní. Pro dostatečně malou hodnotu $\varepsilon > 0$ je i matice $T_\varepsilon(x)$ pozitivně definitní a diagonálně dominantní. \square

Ve větách týkajících se tridiagonálních předpokládaných získaných směrovým derivováním jsme předpokládali, že všechny difference jsou stejné, tedy $\delta_i = \delta$, $1 \leq i \leq n$. Tento předpoklad je vždy splněn, používáme-li automatické derivování. Při numerickém derivování je však výhodnější volit difference podle (1009). Ukážeme, že pokud $\tilde{\gamma}_i \geq 0$, $1 \leq i \leq n-2$, lze ve větě 239 vynechat požadavek diagonální dominance a použít libovolné difference $\delta_i > 0$, $1 \leq i \leq n$ (například $\delta_i = \max(|x_i|, 1)$, $1 \leq i \leq n$).

Věta 242. *Nechť Hessova matice $G(x)$ je pentadiagonální a má nezáporné prvky ve vnějších diagonálách (tedy $\tilde{\gamma}_i \geq 0$, $1 \leq i \leq n-2$). Nechť tridiagonální matice, která vznikne z $G(x)$ vynulováním těchto*

nezáporných prvků, je pozitivně definitní a diagonálně dominantní. Pak matice $T(x)$ je pozitivně definitní a diagonálně dominantní. Je-li číslo $\varepsilon > 0$ dostatečně malé, je i matice $T_\varepsilon(x)$ pozitivně definitní a diagonálně dominantní.

Důkaz Nejsou-li difference δ_i , $1 \leq i \leq n$, stejné, implikují rovnosti $G(x)v_1 = T(x)v_1$ a $G(x)v_2 = T(x)v_2$ vztahy

$$\begin{aligned}\alpha_i \delta_i &= e_i^T T(x)v_1 = e_i^T G(x)v_1 = \tilde{\gamma}_{i-2} \delta_{i-2} + \tilde{\alpha}_i \delta_i + \tilde{\gamma}_i \delta_{i+2}, \\ \beta_{i-1} \delta_{i-1} + \beta_i \delta_{i+1} &= e_i^T T(x)v_2 = e_i^T G(x)v_2 = \tilde{\beta}_{i-1} \delta_{i-1} + \tilde{\beta}_i \delta_{i+1},\end{aligned}$$

neboli

$$\alpha_i = \tilde{\gamma}_{i-2} \frac{\delta_{i-2}}{\delta_i} + \tilde{\alpha}_i + \tilde{\gamma}_i \frac{\delta_{i+2}}{\delta_i}, \quad \beta_{i-1} \frac{\delta_{i-1}}{\delta_i} + \beta_i \frac{\delta_{i+1}}{\delta_i} = \tilde{\beta}_{i-1} \frac{\delta_{i-1}}{\delta_i} + \tilde{\beta}_i \frac{\delta_{i+1}}{\delta_i},$$

pro i liché (zde $\tilde{\gamma}_{-1} = \tilde{\gamma}_0 = \tilde{\beta}_0 = \beta_0 = 0$ a $\tilde{\gamma}_{n-1} = \tilde{\gamma}_n = \tilde{\beta}_n = \beta_n = 0$). Vyměníme-li vektory v_1 a v_2 , dostaneme stejné rovnice pro i sudé. Platí tedy $\alpha_i \geq \tilde{\alpha}_i$, $1 \leq i \leq n$, a $\beta_i = \tilde{\beta}_i$, $1 \leq i \leq n-1$. Z pozitivní definitnosti a diagonální dominance tridiagonální matice s prvky $\tilde{\alpha}_i > 0$, $1 \leq i \leq n$, a $\tilde{\beta}_i$, $1 \leq i \leq n-1$, plyne, že

$$\alpha_i - |\beta_{i-1}| - |\beta_i| \geq \tilde{\alpha}_i - |\tilde{\beta}_{i-1}| - |\tilde{\beta}_i| > 0,$$

$1 \leq i \leq n$ (kde $\tilde{\beta}_0 = \tilde{\beta}_n = 0$). Odtud plyne, že matice $T(x)$ má kladné prvky na hlavní diagonále a je diagonálně dominantní. Podle Geršgorinovy věty je tedy pozitivně definitní a diagonálně dominantní. Pro dostatečně malou hodnotu $\varepsilon > 0$ je i matice $T_\varepsilon(x)$ pozitivně definitní a diagonálně dominantní. \square

Je-li Hessova matice pentadiagonální a pozitivně definitní, je výhodné použít pentadiagonální předpokmiňovač vyšetřovaný v následující větě, jejíž důkaz je velmi podobný důkazu věty 238.

Věta 243. Předpokládejme, že Hessova matice $G(x) = P(x)$ funkce $F \in \mathcal{C}^2 : \mathcal{D} \rightarrow \mathbb{R}$ je pentadiagonální maticí tvaru (1001). Položme $v_1 = [\delta_1, 0, 0, \delta_4, 0, 0, \dots]$, $v_2 = [0, \delta_2, 0, 0, \delta_5, 0, \dots]$, $v_3 = [0, 0, \delta_3, 0, 0, \delta_6, \dots]$, kde $\delta_i > 0$, $1 \leq i \leq n$. Pak platí

$$\begin{aligned}\alpha_i &= \frac{e_i^T g'(x, v_1)}{\delta_i}, & \beta_i &= \frac{e_i^T g'(x, v_2)}{\delta_{i+1}} - \frac{\delta_{i-2}}{\delta_{i+1}} \gamma_{i-2}, & \gamma_i &= \frac{e_i^T g'(x, v_3)}{\delta_{i+2}} - \frac{\delta_{i-1}}{\delta_{i+2}} \beta_{i-1}, & \text{mod}(i, 3) &= 1, \\ \alpha_i &= \frac{e_i^T g'(x, v_2)}{\delta_i}, & \beta_i &= \frac{e_i^T g'(x, v_3)}{\delta_{i+1}} - \frac{\delta_{i-2}}{\delta_{i+1}} \gamma_{i-2}, & \gamma_i &= \frac{e_i^T g'(x, v_1)}{\delta_{i+2}} - \frac{\delta_{i-1}}{\delta_{i+2}} \beta_{i-1}, & \text{mod}(i, 3) &= 2, \\ \alpha_i &= \frac{e_i^T g'(x, v_3)}{\delta_i}, & \beta_i &= \frac{e_i^T g'(x, v_1)}{\delta_{i+1}} - \frac{\delta_{i-2}}{\delta_{i+1}} \gamma_{i-2}, & \gamma_i &= \frac{e_i^T g'(x, v_2)}{\delta_{i+2}} - \frac{\delta_{i-1}}{\delta_{i+2}} \beta_{i-1}, & \text{mod}(i, 3) &= 0,\end{aligned}$$

kde veličiny s indexy $i < 1$ považujeme za nulové a veličiny, v jejichž vzorcích vystupují indexy $i > n$, nepočítáme.

Poznámka 346. V případě numerického derivování můžeme použít stejný postup jako v poznámce 344 a vyjádřit prvky pentadiagonálního předpokmiňovače $P_\varepsilon(x) \approx P(x)$ ve tvaru

$$\begin{aligned}\alpha_i &= \frac{g_i(x + \varepsilon v_1) - g_i(x)}{\varepsilon \delta_i}, & \beta_i &= \frac{g_i(x + \varepsilon v_2) - g_i(x)}{\varepsilon \delta_{i+1}} - \frac{\delta_{i-2}}{\delta_{i+1}} \gamma_{i-2}, \\ \gamma_i &= \frac{g_i(x + \varepsilon v_3) - g_i(x)}{\varepsilon \delta_{i+2}} - \frac{\delta_{i-1}}{\delta_{i+2}} \beta_{i-1}, & \text{mod}(i, 3) &= 1, \\ \alpha_i &= \frac{g_i(x + \varepsilon v_2) - g_i(x)}{\varepsilon \delta_i}, & \beta_i &= \frac{g_i(x + \varepsilon v_3) - g_i(x)}{\varepsilon \delta_{i+1}} - \frac{\delta_{i-2}}{\delta_{i+1}} \gamma_{i-2}, \\ \gamma_i &= \frac{g_i(x + \varepsilon v_1) - g_i(x)}{\varepsilon \delta_{i+2}} - \frac{\delta_{i-1}}{\delta_{i+2}} \beta_{i-1}, & \text{mod}(i, 3) &= 2, \\ \alpha_i &= \frac{g_i(x + \varepsilon v_3) - g_i(x)}{\varepsilon \delta_i}, & \beta_i &= \frac{g_i(x + \varepsilon v_1) - g_i(x)}{\varepsilon \delta_{i+1}} - \frac{\delta_{i-2}}{\delta_{i+1}} \gamma_{i-2}, \\ \gamma_i &= \frac{g_i(x + \varepsilon v_2) - g_i(x)}{\varepsilon \delta_{i+2}} - \frac{\delta_{i-1}}{\delta_{i+2}} \beta_{i-1}, & \text{mod}(i, 3) &= 0.\end{aligned}$$

Poznámka 347. Je-li matice $G(x)$ pentadiagonální a pozitivně definitní, je pentadiagonální předpodmiňovač $P(x)$ získaný podle věty 346 ideální v tom smyslu, že metoda sdružených gradientů najde řešení soustavy rovnic $G(d)d + g = 0$ již v prvním iteračním kroku. Není-li předpodmiňovač $P(x)$ pozitivně definitní, lze ho upravit podle pravidel uvedených v poznámce 341. V obecném případě je jistým nedostatkem tohoto předpodmiňovače nutnost počítat v každém kroku Newtonovy metody tři gradienty navíc (tridiagonální předpodmiňovač vyžaduje dva gradienty navíc a diagonální předpodmiňovač pouze jeden gradient navíc).

Známe-li analytické vzorce pro prvky ležící na hlavní diagonále, případně na několika vedlejších diagonálách Hessovy matice (což bývá splněno zejména u toepplitzovských matic), můžeme vypočítat prvky pásového předpodmiňovače analyticky. Tak jako v případě pásových matic určených standardní metodou BFGS odvozenou z předpokládané metody sdružených gradientů, nemusí být získaný předpodmiňovač pozitivně definitní. V tomto případě lze použít pravidla uvedená v poznámkách 340 a 341.

Nyní se budeme zabývat posledním typem předpokládání zmíněným na začátku tohoto oddílu. Ukážeme, jak lze tridiagonální matici (674), získanou podle věty 154, použít ke konstrukci předpodmiňovače pro metodu sdružených gradientů. Ve větě 154 jsme ukázali, že symetrický Lanczosův proces je úzce spjatý s metodou sdružených gradientů a uvedli jsme převodní vztahy $\gamma_1 = 1/\alpha_1$ a

$$\delta_i^2 = \frac{\beta_i}{\alpha_i^2}, \quad \gamma_{i+1} = \frac{\beta_i}{\alpha_i} + \frac{1}{\alpha_{i+1}} \quad (1024)$$

pro $1 \leq i \leq m$, kde m je číslo takové, že $\alpha_i > 0$ pro $1 \leq i \leq m$.

Věta 244. Uvažujme metodu sdružených gradientů (aplikovanou na kvadratickou funkci s Hessovou maticí G) takovou, že $\alpha_i > 0$ pro $1 \leq i \leq m$. Pak tridiagonální matice T_m tvaru (674) řádu m získaná podle vzorců (1024) je pozitivně definitní.

Důkaz Označme $\tau_i = 1/\alpha_i$, $1 \leq i \leq m$. Pak $\tau_1 = \gamma_1$ a podle (1024) platí

$$\delta_i^2 = \beta_i \tau_i^2, \quad \gamma_{i+1} = \beta_i \tau_i + \tau_{i+1}$$

pro $1 \leq i \leq m$, takže

$$\tau_{i+1} = \gamma_{i+1} - \frac{\delta_i^2}{\tau_i}$$

pro $1 \leq i \leq m$, což je právě rekurentní vztah (998) (kde místo α_{i+1} , β_i píšeme γ_{i+1} , δ_i). Jelikož čísla $\tau_i = 1/\alpha_i$, $1 \leq i \leq m$, jsou podle předpokladu kladná, je podle věty 233 matice T_m pozitivně definitní. \square

Poznámka 348. Tridiagonální matice T_m má dimenzi $m \leq n$. Abychom dostali předpodmiňovač dimenze n , položíme

$$C = (I - Q_m Q_m^T) + Q_m T_m Q_m^T \quad (1025)$$

kde Q_m je matice s m ortonormálními sloupci získaná symetrickým Lanczosovým procesem (poznámka 236 a věta 154). Abychom zdůvodnili tuto volbu, ukážeme, že platí

$$C = [Q_m, Q_{n-m}] \begin{bmatrix} T_m & 0 \\ 0 & I_{n-m} \end{bmatrix} [Q_m, Q_{n-m}]^T, \quad (1026)$$

kde Q_{n-m} je matice s $n - m$ ortonormálními sloupci taková, že matice $[Q_m, Q_{n-m}]$ je čtvercová a ortogonální. Nechť $v = v_1 + v_2$, kde $v_1 = Q_m \tilde{v}_1$ a $v_2 = Q_{n-m} \tilde{v}_2$ (takže $Q_{m-n}^T v_1 = 0$ a $Q_m^T v_2 = 0$). Pak platí

$$((I - Q_m Q_m^T) + Q_m T_m Q_m^T) v = Q_m T_m \tilde{v}_1 + v_2 \quad (1027)$$

a

$$\begin{aligned} [Q_m, Q_{n-m}] \begin{bmatrix} T_m, & 0 \\ 0, & I_{n-m} \end{bmatrix} [Q_m, Q_{n-m}]^T v &= [Q_m, Q_{n-m}] \begin{bmatrix} T_m, & 0 \\ 0 & I_{n-m} \end{bmatrix} [\tilde{v}_1, \tilde{v}_2]^T \\ &= Q_m T_m \tilde{v}_1 + Q_{n-m} \tilde{v}_2 = Q_m T_m \tilde{v}_1 + v_2 \end{aligned}$$

a jelikož vektor v lze volit libovolně, jsou obě matice stejné. Dále podle (1027) platí

$$Cv = Q_m T_m \tilde{v}_1 + v_2 = Q_m (Q_m^T G Q_m) \tilde{v}_1 + v_2 = Q_m Q_m^T G v_1 + v_2$$

(neboť $T_m = Q_m^T G Q_m$ podle poznámky 237), takže předpodmiňovač C působí na složku v_1 jako matice G následovaná projekcí do $\mathcal{L}(Q_m)$ a na složku v_2 jako jednotková matice.

Věta 245. *Nechť jsou splněny předpoklady věty 244. Pak předpodmiňovač (1025) je pozitivně definitní a platí*

$$C^{-1} = (I - Q_m Q_m^T) + Q_m T_m^{-1} Q_m^T. \quad (1028)$$

Důkaz (a) Jelikož $Q_m^T Q_m = I$, je matice $(I - Q_m Q_m^T)$ idempotentní a tudíž pozitivně semidefinitní (pro libovolný vektor v platí $v^T (I - Q_m Q_m^T) v = v^T (I - Q_m Q_m^T) (I - Q_m Q_m^T) v \geq 0$). Jelikož matice T_m je podle věty 244 pozitivně definitní a matice Q_m má lineárně nezávislé sloupce, je matice $Q_m T_m Q_m^T$ pozitivně definitní. Matice C je tedy (jako součet pozitivně semidefinitní a pozitivně definitní matice) pozitivně definitní.

(b) Jelikož $Q_m^T Q_m = I$ a matice $I - Q_m Q_m^T$ je idempotentní, platí

$$\begin{aligned} [(I - Q_m Q_m^T) + Q_m T_m Q_m^T] [(I - Q_m Q_m^T) + Q_m T_m^{-1} Q_m^T] \\ = I - Q_m Q_m^T + Q_m T_m Q_m^T - Q_m T_m Q_m^T + Q_m T_m^{-1} Q_m^T - Q_m T_m^{-1} Q_m^T + Q_m Q_m^T = I. \end{aligned}$$

□

Nevýhoda předpodmiňovače (1025) spočívá v tom, že tuto matici lze definovat pouze v nepředpodmíněném kroku Newtonovy metody. Pokud krok Newtonovy metody předpodmíníme, nejsou sloupce matice Q_m ortonormální (poznámka 242) a matice (1025) nemá požadované vlastnosti. Abychom se těmto potížím vyhnuli, museli bychom použít předpodmiňovač zahrnout do výrazu (1025) (místo jednotkové matice). To znamená, že bychom museli ukládat předpodmiňovače ze všech předchozích kroků, což je nepraktické. Proto se postupuje tak, že se provede $m \ll n$ kroků nepředpodmíněné metody sdružených gradientů, zkonstruuje se předpodmiňovač (1025) a ten se použije v dalších krocích metody sdružených gradientů (také se lze vrátit na začátek iteračního procesu).

Je třeba se také zmínit o způsobu, který nám dovolí rozhodnout, zda máme předpodmiňovač použít nebo odmítnout (ne vždy je nalezený předpodmiňovač vhodný k použití). To se týká hlavně pásových předpodmiňovačů určených metodou BFGS nebo numerickým derivováním, které mohou být indefinitní. Je třeba zdůraznit, že indefinitní předpodmiňovač je nevhodný i v případě, že Hessova matice není pozitivně definitní, neboť v takovém případě není účelné hledat řešení soustavy $Gd + g = 0$, které charakterizuje sedlový bod a ne minimum. K testování pozitivní definitnosti a špatné podmíněnosti matice se hodí Gillův–Murrayův rozklad popsáný v oddílu 2.7. Pokud v některém eliminačním kroku je pivot menší než $\delta \max(1, \max_{1 \leq i \leq n} (|\alpha_i|))$, kde δ je předepsaná mez, rozklad předpodmiňovače ukončíme a předpodmiňovač odmítneme. Provést Gillův–Murrayův rozklad do konce a použít získanou pozitivně definitní matici jako předpodmiňovač se nevyplácí (dokládají to numerické experimenty). Číslo δ se obvykle volí tak, že $\delta = 10^{-12}$. Někdy je však třeba zvolit větší hodnotu (například $\delta = 10^{-2}$).

Poznámka 349. Závěrem uvedeme několik poznámek ke konstrukci předpodmiňovačů pro vektorové diferenciální verze Newtonovy metody.

- Předpodmiňovače založené na metodách s proměnnou metrikou s omezenou pamětí nevyžadují žádné korekce. Jsou poměrně robustní, ale nejsou nejefektivnější.

- Pásové předpokmiňovače určené standardní metodou BFGS odvozenou z předpokmiňené metody sdružených gradientů je třeba předem upravit, jinak jsou při určování Gillova–Murrayova rozkladu většinou odmítnuty. Velmi se osvědčily úpravy založené na větě 234, kdy se nevhodné mimodiagonální prvky zmenšují tak, aby se záporné determinanty matic (999) vynulovaly, a úpravy založené na větě 235, kdy se indefinitní matice (1002) upravují tak, že se prvky β_i, β_{i+1} zmenší na dvě třetiny a prvek γ_i na třetinu. Použití věty 236 a vzorce (1004) je méně výhodné. Ukazuje se, že takto získané předpokmiňovače je třeba častěji odmítat (například volbou $\delta = 10^{-2}$).
- Pásové předpokmiňovače získané směrovým derivováním stačí upravit tak, že diagonální prvky nahradíme jejich absolutními hodnotami. Úpravy založené na větách 234 a 235 snižují efektivitu předpokmiňování. Pro odmítání stačí většinou volba $\delta = 10^{-12}$ (kromě diagonálních předpokmiňovačů, které jsou citlivější na odmítání).
- Pásové předpokmiňovače získané směrovým derivováním významně snižují počet iterací metody sdružených gradientů. V případě numerického derivování je však třeba počítat několik gradientů navíc, takže celkový počet použitých gradientů může být vyšší v porovnání s nepředpokmiňenou metodou sdružených gradientů. Tato situace nastává zejména tehdy, je-li počet iterací obou metod velmi malý. Abychom zlepšili účinnost metod používajících předpokmiňovače získané numerickým derivováním, můžeme tyto metody kombinovat s nepředpokmiňenou metodou sdružených gradientů. Výsledné kombinované metody lze popsat například takto:
 - (1) Položíme $L = 0$ a $M = 10$ v první iteraci Newtonovy metody (hodnota $M = 10$ byla získána experimentálně).
 - (2) V každé iteraci Newtonovy metody postupujeme takto:
 - (a) Pokud $L = 0$ položíme $C = I$, jinak vypočteme tridiagonální matici T podle poznámky 344 a položíme $C = T$.
 - (b) Pokud $L = 1$ a matice C není pozitivně definitní, položíme $C = I$ a $L = 0$.
 - (c) Určíme směrový vektor metodou sdružených gradientů s předpokmiňovačem C .
 - (d) Pokud $L = 0$ a počet iterací metody sdružených gradientů použité v (c) je vyšší než M , položíme $L = 1$.
- Předpokmiňovače získané Lanczosovou metodou není třeba korigovat (jsou podle věty 245 vždy pozitivně definitní). Jejich použití však ztěžuje to, že je nelze určovat v předpokmiňeném kroku Newtonovy metody. To vyvolává řadu technických potíží (musí se upravovat iterační proces metody sdružených gradientů).

9.9 Numerické porovnání

K testování metod pro rozsáhlé husté úlohy byly použity úlohy ze sbírky TEST25 zmíněné v oddílu 1.5 a popsané v práci [144]. Nejprve porovnáme účinnost metod s proměnnou metrikou s omezenou pamětí pomocí 73 testovacích úloh s 1000 proměnnými (9 úloh ze sbírky TEST25 bylo vynecháno, protože je některá z testovaných metod nevyřešila). V tabulce 8 jsou uvedeny výsledky získané těmito metodami:

- LMVM-17 - vektorová metoda BFGS s omezenou pamětí (algoritmus 20),
- LMVM-18 - modifikovaná vektorová metoda s omezenou pamětí (algoritmus 21),
- LMVM-19 - maticová metoda BFGS s omezenou pamětí (algoritmus 22),
- LMVM-20 - maticová metoda s omezenou pamětí z Broydenovy třídy (algoritmus 23 s $\eta = 1.2$),
- LMVM-21 - modifikovaná maticová metoda s omezenou pamětí (algoritmus 24),
- LMRH-23 - metoda redukovaných Hessiánů s omezenou pamětí (algoritmus 26 upravený podle poznámek 326 a 326),
- LMSA-24 - posunutá metoda s omezenou pamětí (algoritmus 27 s volbou (989)),
- LMSB-24 - posunutá metoda s omezenou pamětí (algoritmus 27 s volbou (986) a (990)–(991)).

Pro srovnání jsou též uvedeny výsledky získané metodou sdružených gradientů CG, což je algoritmus 8, kde používáme volbu HST+ (vzorce (224), (225), (226)) a proceduru pro výběr délky kroku převzatou z programu CG-DESCENT. Výsledky pro metodu CG jsou též uvedeny oddílu 3.7 (ve sloupci HS a řádce MT+ tabulky 2).

Metoda	NIT	NFV	NFG	čas	počet
LMVM-17	126650	132891	132801	15.41	74
LMVM-18	116142	119273	119273	15.55	76
LMVM-19	124904	131269	131269	15.38	74
LMVM-20	122178	131037	131037	14.91	74
LMVM-21	107387	111364	111364	14.05	78
LMRH-23	124830	142264	142264	17.23	74
LMSA-24	137536	140846	140846	23.36	75
LMSB-24	132207	135014	135014	22.49	75
CG	169096	333431	176767	38.23	74

Tabulka 8: TEST25 – 73 úloh

Tabulka 8 obsahuje celkový počet iterací NIT, celkový počet použitých funkčních hodnot NFV, celkový počet použitých gradientů NFG, celkový čas výpočtu a počet úloh (z celkového počtu 82), které daná metoda vyřešila. Poslední údaj vyjadřuje robustnost dané metody. Z údajů uvedených v této tabulce lze vyvodit několik závěrů:

- Metody s proměnnou metrikou (s omezenou pamětí) jsou obvykle účinnější než metody redukovaných Hessiánů a posunuté metody s proměnnou metrikou. Je to způsobeno tím, že u metod s proměnnou metrikou lze volit $\bar{m} = 5$, zatímco metody redukovaných Hessiánů a posunuté metody s proměnnou metrikou vyžadují více aktualizací (obvykle $\bar{m} = 10$) a proto jsou pomalejší.
- Metodu BFGS realizovanou pomocí Strangových rekurencí (algoritmus 20) lze překonat vhodnými úpravami (algoritmus 21).
- Metody s proměnnou metrikou s omezenou pamětí realizované pomocí maticových reprezentací jsou velmi efektivní. Rekurzivní postup založený na větě 205 se zdá být stabilnější, než použití explicitního vzorce (865). Velmi účinná je modifikace použitá v algoritmu 24.
- Metody s proměnnou metrikou s omezenou pamětí jsou účinnější než metoda sdružených gradientů.

Nyní porovnáme účinnost vektorových diferenčních verzí Newtonovy metody s různými předpodmiňovači pomocí 71 testovacích úloh s 1000 proměnnými (11 úloh ze sbírky TEST25 bylo vynecháno, protože je některá z testovaných metod nevyřešila). V tabulce 9 jsou uvedeny výsledky získané těmito metodami spádových směrů:

- LSTN - nepředpodmíněná vektorová diferenční Newtonova metoda,
- LSTNL-V - metoda předpodmíněná třemi BFGS aktualizacemi realizovanými pomocí Strangových rekurencí (805)–(806),
- LSTNL-M - metoda předpodmíněná třemi BFGS aktualizacemi realizovanými podle věty 205,
- LSTNB-D - metoda s diagonálním předpodmiňovačem určeným BFGS aktualizacemi (995),
- LSTNB-T - metoda s tridiagonálním předpodmiňovačem určeným BFGS aktualizacemi (995) s korekcí podle poznámky 349,
- LSTNB-P - metoda s pentadiagonálním předpodmiňovačem, určeným BFGS aktualizacemi (995) s korekcí podle poznámky 349,
- LSTND-D - metoda s diagonálním předpodmiňovačem určeným numerickým derivováním s náhradou diagonálních prvků jejich absolutními hodnotami,
- LSTND-T - metoda s tridiagonálním předpodmiňovačem určeným numerickým derivováním s náhradou diagonálních prvků jejich absolutními hodnotami,

LSTND-P - metoda s pentadiagonálním předpodmiňovačem určeným numerickým derivováním s náhradou diagonálních prvků jejich absolutními hodnotami,

LSTNI - metoda s předpodmiňovačem (1025) získaným symetrickým Lanczosovým procesem.

Pro srovnání jsou též uvedeny výsledky získané metodami LMVM-18, LMVM-21 a CG použitými v tabulce 8.

Metoda	NIT	NFV	NFG	NCG	NIP	NCP	čas	počet
LSTN	7409	11810	369496	356234	-	-	22.91	71
LSTNL-V	7247	12476	230881	217011	7247	-	15.67	77
LSTNL-M	7336	12710	243530	229352	7336	-	17.19	74
LSTNB-D	7082	10290	271970	260499	4432	37	18.12	71
LSTNB-T	6736	9235	137735	127706	4252	37	10.23	74
LSTNB-P	6782	8833	221622	211967	4009	36	18.29	73
LSTND-D	6484	8437	342404	326845	3856	40	20.92	71
LSTND-T	7614	11997	128785	99928	5650	2	9.56	74
LSTND-P	7083	10691	125080	86693	4922	5	9.01	74
LSTNI	7380	11656	349286	336197	4205	1	20.60	72
LMVM-18	107007	109673	109673	-	-	-	14.46	76
LMVM-21	107387	111364	111364	-	-	-	13.13	78
CG	130657	256358	138063	-	-	-	29.15	74

Tabulka 9: TEST25 – 71 úloh

Tabulka 9 obsahuje celkový počet iterací NIT, celkový počet použitých funkčních hodnot NFV, celkový počet použitých gradientů NFG, celkový počet vnitřních iterací (iterací metody sdružených gradientů) NCG, celkový počet předpodmíněných vnějších iterací (iterací Newtonovy metody) NIP, počet problémů, pro které bylo nutné zvýšit mez pro odmítání (poznámka 349) NCP, celkový čas výpočtu a počet úloh (z celkového počtu 82), které daná metoda vyřešila. Poslední údaj vyjadřuje robustnost dané metody. Z údajů uvedených v této tabulce lze vyvodit několik závěrů:

- Diferenční verze Newtonovy metody konvergují velmi rychle, vyžadují však velký počet gradientů minimalizované funkce k určení diferencí použitých v metodě sdružených gradientů.
- Nepředpodmíněná diferenční verze Newtonovy metody nemůže konkurovat metodám s proměnnou metrikou s omezenou pamětí.
- Diagonální předpodmiňovače a předpodmiňovače získané Lanczosovou metodou nejsou příliš efektivní. Lepší výsledky dávají tridiagonální a pentadiagonální předpodmiňovače.
- Pásové předpodmiňovače určené metodou BFGS je třeba upravovat podle vět 234 a 235. Často je také třeba zvýšit mez pro odmítání δ .
- Pásové předpodmiňovače určené numerickým derivováním vyžadují pouze minimální korekce. Dávají dobré výsledky zejména tehdy, jsou-li Hessiany matice pásové. Diferenční verze Newtonovy metody používající tyto předpodmiňovače jsou obvykle účinnější, než metody s proměnnou metrikou s omezenou pamětí.

10 Metody pro rozsáhlé řídké a separovatelné úlohy

10.1 Řídké matice a grafy

Rozsáhlé optimalizační úlohy se obvykle vyznačují tím, že jejich Jacobiovy matice (při minimalizaci součtu čtverců) a Hessovy matice obsahují málo (typicky $O(n)$) nenulových prvků. Protože počet nulových prvků je obvykle mnohem větší, je účelné ukládat pouze nenulové prvky a jen s nimi provádět aritmetické operace. Nejjednodušším způsobem jak ukládat nenulové prvky obecné řídké matice A je použití tří polí $num(A)$, $row(A)$, $col(A)$ délky m_A , kde m_A je počet nenulových prvků matice A . V poli $num(A)$ jsou v nějakém (obecně libovolném) pořadí uloženy numerické hodnoty nenulových prvků matice A , jejichž řádkové a sloupcové indexy jsou (ve stejném pořadí) uloženy v polích $row(A)$ a $col(A)$. Tento způsob je velmi vhodný pro zadávání obecných řídkých matic, ale není vhodný pro provádění operací s těmito maticemi. Proto byly vyvinuty jiné úspornější a pro práci s řídkými maticemi výhodnější reprezentace řídké struktury. V tomto oddílu popíšeme pouze komprimované ukládání po řádcích používající tři pole $num(A)$, $adr(A)$, $col(A)$, kde pole $num(A)$ a $col(A)$ mají stejný význam jako v předchozím případě pouze s tím rozdílem, že nenulové prvky jsou povinně uspořádány po řádcích (se vzrůstajícími indexy řádků a sloupců). Pole $adr(A)$ délky $n + 1$ obsahuje ukazatele do polí $num(A)$ a $col(A)$ na začátky uložených řádků. Poslední prvek pole $adr(A)$ obsahuje počet nenulových prvků matice A zvětšený o 1 (tedy číslo $m_A + 1$).

Ještě úsporněji lze ukládat nenulové prvky řídké symmetrické matice B . Je zřejmé, že stačí ukládat pouze horní polovinu této matice, čili prvky matice B_U , která vznikne z B vynulováním poddiagonálních prvků. Horní trojúhelníkovou matici, která tím vznikne, reprezentujeme pomocí komprimovaného ukládání po řádcích. Pole $num(B)$ a $col(B)$ obsahují nenulové prvky matice B_U a jejich indexy uspořádané po řádcích. Pole $adr(B)$ obsahuje ukazatele do polí $num(B)$ a $col(B)$ na diagonální prvky matice B_U (a tedy i B). Pro matici (1030) platí

$$\begin{aligned} num(G) &= [G_{11}, G_{12}, G_{22}, G_{23}, G_{33}, G_{34}, G_{44}, G_{45}, G_{55}], \\ col(G) &= [1, 2, 2, 3, 3, 4, 4, 5, 5], \\ adr(G) &= [1, 3, 5, 7, 9, 10]. \end{aligned}$$

Pro matici (1031) platí

$$\begin{aligned} num(G) &= [G_{11}, G_{12}, G_{13}, G_{14}, G_{15}, G_{22}, G_{33}, G_{44}, G_{55}], \\ col(G) &= [1, 2, 3, 4, 5, 2, 3, 4, 5], \\ adr(G) &= [1, 6, 7, 8, 9, 10]. \end{aligned}$$

Kombinatorické problémy týkající se struktury řídkých matic se nejlépe popisují v řeči teorie grafů. Grafová formulace je názornější než maticový popis, neboť většinu grafových pojmů a operací si lze snadno představit. Řídkou strukturu obecné čtvercové matice lze reprezentovat pomocí orientovaného grafu.

Definice 60. *Orientovaným grafem $\vec{G} = \vec{G}(V, \vec{E})$ nazveme dvojici množin $V = \{v_1, \dots, v_n\}$ a $\vec{E} \subset V \times V$. Prvky $v_i \in V$ nazveme vrcholy a dvojice $(v_i, v_j) \in \vec{E}$ orientovanými hranami orientovaného grafu \vec{G} . Pokud $(v_i, v_i) \in \vec{E}$ nazveme tuto hranu vlastní smyčkou orientovaného grafu \vec{G} .*

Definice 61. *Nechť A je řídká čtvercová matice řádu n . Pak orientovaný graf $\vec{G}[A] = \vec{G}(V, \vec{E})$, kde $V = \{v_1, \dots, v_n\}$ a $(v_i, v_j) \in \vec{E} \Leftrightarrow A_{ij} \neq 0$, nazveme grafem vyjadřujícím řídkou strukturu obecné čtvercové matice A .*

Poznámka 350. Pomocí orientovaného grafu lze reprezentovat i řídkou strukturu obdélníkové matice typu $n \times m$. Jestliže $n < m$ přidáme k matici $m - n$ nulových řádků. Jestliže $n > m$ přidáme k matici $n - m$ nulových sloupců. Vzniklou čtvercovou matici pak reprezentujeme pomocí orientovaného grafu. Jinou možností je použití bipartitního grafu (definice 73).

Řídkou strukturu čtvercové symetrické matice lze reprezentovat pomocí neorientovaného grafu.

Definice 62. Necht $\vec{\mathcal{G}} = \vec{\mathcal{G}}(V, \vec{E})$ a $\vec{E} = \{(v_j, v_i) : (v_i, v_j) \in \vec{E}\}$. Pak dvojici množin $\mathcal{G} = \mathcal{G}(V, E)$, kde $E = \vec{E} \cup \vec{E} \setminus \bigcup_{i=1}^n (v_i, v_i)$, nazveme neorientovaným grafem vzniklým zrušením orientace grafu $\vec{\mathcal{G}}$. Dvojice $(v_i, v_j) \in E$ a $(v_j, v_i) \in E$ považujeme za totožné (dva vrcholy jsou spojeny nanejvýš jednou hranou).

Poznámka 351. Neorientovaný graf \mathcal{G} získáme z orientovaného grafu $\vec{\mathcal{G}}$, odstraníme-li všechny vlastní smyčky, nahradíme-li orientované hrany neorientovanými hranami a případné dvojice hran spojující tytéž vrcholy nahradíme jedinou hranou (dvojice $(v_i, v_j) \in E$ a $(v_j, v_i) \in E$ považujeme za totožné).

Definice 63. Necht B je řídká symetrická matice, jejíž všechny diagonální prvky jsou (strukturálně) nenulové. Pak graf $\mathcal{G}[B] = \mathcal{G}(V, E)$, kde $V = \{v_1, \dots, v_n\}$ a $(v_i, v_j) \equiv (v_j, v_i) \in E \Leftrightarrow B_{ij} \neq 0$, nazveme grafem vyjadřujícím řídkou strukturu symetrické matice B .

V této kapitole se budeme zabývat převážně symetrickými maticemi, takže se zaměříme na vyšetřování vlastností neorientovaných grafů.

Definice 64. Necht $\mathcal{G} = \mathcal{G}(V, E)$ a $v_i \in V$. Pak množinu $\text{adj}(v_i) = \{v_j \in V : (v_i, v_j) \in E\}$ nazveme okolím (množinou sousedů) vrcholu v_i a vrcholy $v_j \in \text{adj}(v_i)$ nazveme sousedy vrcholu v_i . Stupněm vrcholu v_i nazveme počet prvků (kardinalitu) množiny $\text{adj}(v_i)$ a budeme psát $\text{deg}(v_i) = |\text{adj}(v_i)|$.

Definice 65. Graf $\mathcal{G} = \mathcal{G}(V, E)$, kde pro libovolný vrchol $v \in V$ platí $V \setminus v = \text{adj}(v)$, nazveme úplným grafem (v úplném grafu jsou každé dva vrcholy spojené hranou). Symbolem $\vec{\mathcal{G}}$ budeme označovat zúplněný graf \mathcal{G} , neboli graf $\vec{\mathcal{G}}(V, \vec{E})$, který je úplný.

Definice 66. Necht $\mathcal{G} = \mathcal{G}(V, E)$ a $\mathcal{G}' = \mathcal{G}'(V', E')$, kde $V' \subset V$, $E' \subset E$. Jestliže pro libovolnou hranu $(v_i, v_j) \in E'$ platí $v_i \in V'$, $v_j \in V'$, řekneme, že \mathcal{G}' je podgrafem grafu \mathcal{G} a píšeme $\mathcal{G}' \subset \mathcal{G}$. Graf $\mathcal{G}(V') = \mathcal{G}(V', E(V'))$, kde $V' \subset V$, $E(V') \subset E$ a $(v_i, v_j) \in E(V') \Leftrightarrow v_i \in V'$, $v_j \in V'$, nazveme podgrafem grafu \mathcal{G} určeným množinou vrcholů V' . Podgraf $\mathcal{G}(V')$, který je úplný nazveme klikou. Kliku, která není podgrafem žádné větší kliky nazveme maximální klikou.

Definice 67. Necht $\mathcal{G}_1 = \mathcal{G}_1(V_1, E_1)$ a $\mathcal{G}_2 = \mathcal{G}_2(V_2, E_2)$ jsou dva podgrafy grafu $\mathcal{G} = \mathcal{G}(V, E)$. Pak graf $\mathcal{G}_3 = \mathcal{G}_3(V_1 \cup V_2, E_1 \cup E_2)$ nazveme sjednocením podgrafů \mathcal{G}_1 a \mathcal{G}_2 a píšeme $\mathcal{G}_3 = \mathcal{G}_1 \cup \mathcal{G}_2$ (sjednocení podgrafů dostaneme, sjednotíme-li jejich množiny vrcholů a hran).

Definice 68. Necht $\mathcal{G} = \mathcal{G}(V, E)$. Pak posloupnost vrcholů $v_{i_j} \in V$, $1 \leq j \leq k$, takovou že $v_{i_{j+1}} \in \text{adj}(v_{i_j})$, $1 \leq j < k$, nazveme sledem v grafu \mathcal{G} . Jestliže se vrcholy (s výjimkou případu, kdy $v_{i_k} = v_{i_1}$) neopakují, nazveme tento sled cestou v grafu \mathcal{G} . Cestu, pro kterou platí $v_{i_k} = v_{i_1}$ nazveme smyčkou v grafu \mathcal{G} .

Poznámka 352. Sled (cestu, smyčku) $v_{i_j} \in V$, $1 \leq j \leq k$, lze též vyjádřit jako posloupnost hran $(v_{i_j}, v_{i_{j+1}})$, $1 \leq j < k$. Délkou sledu (cesty, smyčky) nazveme počet těchto hran, tedy číslo $k - 1$.

Definice 69. Necht $\mathcal{G} = \mathcal{G}(V, E)$. Jestliže pro libovolné dva vrcholy $v_i \in V$ a $v_j \in V$ existuje cesta, která obsahuje $v_i \in V$ a $v_j \in V$, řekneme, že graf $\mathcal{G} = \mathcal{G}(V, E)$ je souvislý.

Definice 70. Souvislý podgraf $\mathcal{G}'(V, E') \subset \mathcal{G}(V, E)$, který neobsahuje žádnou smyčku, nazveme stromem grafu \mathcal{G} .

Definice 71. Obarvením grafu $\mathcal{G}(V, E)$ nazveme rozklad $V = \bigcup_{i=1}^k V_i$ takový, že $V_i \cap V_j = \emptyset$, pokud $1 \leq i < j \leq k$. Množinám V_i , $1 \leq i \leq k$, přiřazujeme různé barvy (například v_i pro $1 \leq i \leq k$). Pokud neexistuje hrana, jejíž oba koncové vrcholy jsou obarveny stejnou barvou, řekneme, že obarvení je dobré. Minimální počet barev potřebných k dobrému obarvení grafu nazveme chromatickým číslem grafu.

Poznámka 353. Pojem dobrého obarvení grafu lze použít i pro orientované grafy, neuvažujeme-li vlastní smyčky. Ani v dobře obarveném orientovaném grafu neexistuje hrana, jejíž oba koncové vrcholy jsou obarveny stejnou barvou. Je tedy možné zrušit orientaci (definice 62), aniž to má vliv na vlastnosti obarvení.

Definice 72. Graf $\hat{G} = \hat{G}(V, \hat{E})$, který má chromatické číslo 2, nazveme bipartitním grafem. V tomto případě $V = V' \cup V''$, $V' \cap V'' = \emptyset$ a $\hat{E} \subset V' \times V''$.

Bipartitní graf lze použít k reprezentaci řídké obdelníkové matice.

Definice 73. Necht A je řídká obdelníková matice typu $n \times m$. Pak bipartitní graf $\hat{G}[A] = \hat{G}(V, \hat{E})$, kde $V = V' \cup V''$, $V' = \{v'_1, \dots, v'_n\}$, $V'' = \{v''_1, \dots, v''_m\}$ a $(v'_i, v''_j) \in \hat{E} \Leftrightarrow A_{ij} \neq 0$, nazveme bipartitním grafem vyjadřujícím řádkou strukturu obdelníkové matice A .

10.2 Diferenční verze Newtonovy metody pro řídké úlohy

Diferenční verze Newtonovy metody pro řídké úlohy jsou založeny na aproximaci sloupců Ge_i , $1 \leq i \leq n$, Hessovy matice G pomocí diferencních vzorců

$$G(x)e_i \approx \frac{g(x + \delta e_i) - g(x)}{\delta}, \quad 1 \leq i \leq n, \quad (1029)$$

kde δ je malá diference (obvykle $\delta = \sqrt{\varepsilon_M}$, kde ε_M je strojová přesnost). Je-li však Hessova matice G řídká, může nastat případ, kdy pomocí jedné diference gradientů určíme více sloupců této matice. Jako příklad uvedeme pásovou matici

$$G = \begin{bmatrix} G_{11} & G_{12} & 0 & 0 & 0 \\ G_{21} & G_{22} & G_{23} & 0 & 0 \\ 0 & G_{32} & G_{33} & G_{34} & 0 \\ 0 & 0 & G_{43} & G_{44} & G_{45} \\ 0 & 0 & 0 & G_{54} & G_{55} \end{bmatrix}. \quad (1030)$$

Necht

$$v_1 = [1, 0, 0, 1, 0]^T, \quad v_2 = [0, 1, 0, 0, 1]^T, \quad v_3 = [0, 0, 1, 0, 0]^T.$$

Pak platí

$$Gv_1 = [G_{11}, G_{21}, G_{34}, G_{44}, G_{54}]^T, \quad Gv_2 = [G_{12}, G_{22}, G_{32}, G_{45}, G_{55}]^T, \quad Gv_3 = [0, G_{23}, G_{33}, G_{43}, 0]^T,$$

takže všechny prvky matice G můžeme určit pomocí tří diferencních vzorců

$$\frac{g(x + \delta v_1) - g(x)}{\delta} \approx Gv_1, \quad \frac{g(x + \delta v_2) - g(x)}{\delta} \approx Gv_2, \quad \frac{g(x + \delta v_3) - g(x)}{\delta} \approx Gv_3.$$

Postup, který jsme použili v tomto konkrétním případě můžeme snadno zobecnit [35]. Rozdělme sloupce matice G do k disjunktních skupin $\mathcal{S}_i \subset \{1, \dots, n\}$, $1 \leq i \leq k$, tak aby submatice $G(\mathcal{S}_i)$, složené ze sloupců matice G patřících do skupin \mathcal{S}_i , měly v každém řádku nanejvýš jeden nenulový prvek (tyto sloupce nazveme strukturálně ortogonálními sloupci matice G). Pak můžeme všechny sloupce matice G určit pomocí k diferencí

$$\frac{g(x + \delta v_i) - g(x)}{\delta} \approx Gv_i, \quad 1 \leq i \leq k,$$

kde v_i , $1 \leq i \leq k$, jsou vektory obsahující pouze nuly a jednotky takové, že

$$(v_i)_j = e_j^T v_i = 1 \iff j \in \mathcal{S}_i$$

(pomocí vektoru v_i určíme prvky submatice $G(\mathcal{S}_i)$). Takto lze postupovat pro libovolnou čtvercovou matici G a dokonce i pro libovolnou obdelníkovou matici J . Bližší podrobnosti jsou uvedeny v oddílu 12.3.

Je-li matice G symetrická, můžeme její symetrii využít k dalšímu snížení počtu potřebných diferencí. Uvažujme matici

$$G = \begin{bmatrix} G_{11} & G_{12} & G_{13} & G_{14} & G_{15} \\ G_{21} & G_{22} & 0 & 0 & 0 \\ G_{31} & 0 & G_{33} & 0 & 0 \\ G_{41} & 0 & 0 & G_{44} & 0 \\ G_{51} & 0 & 0 & 0 & G_{55} \end{bmatrix}. \quad (1031)$$

Použijeme-li předchozí postup, potřebujeme k určení prvků matice G pět diferencí gradientů. Položíme-li však

$$v_1 = [1, 0, 0, 0, 0]^T, \quad v_2 = [0, 1, 1, 1, 1]^T,$$

platí

$$Gv_1 = [G_{11}, G_{21}, G_{31}, G_{41}, G_{51}]^T, \quad Gv_2 = [*, G_{22}, G_{33}, G_{44}, G_{55}]^T,$$

kde hvězdičkou je označen prvek, který nás nezajímá. Určili jsme tedy prvky $G_{11}, G_{21}, G_{31}, G_{41}, G_{51}, G_{22}, G_{33}, G_{44}, G_{55}$ a protože matice G je symetrická i prvky $G_{12} = G_{21}, G_{13} = G_{31}, G_{14} = G_{41}, G_{15} = G_{51}$, to vše pomocí dvou diferencí gradientů.

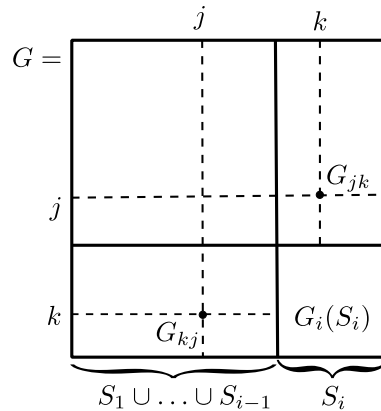
Postup, který jsme použili v tomto konkrétním případě můžeme opět zobecnit [36], [185]. Sloupce matice G rozdělíme opět do k disjunktních skupin $\mathcal{S}_i, 1 \leq i \leq k$. Při určování těchto skupin však nebudeme pracovat s celou maticí G , ale pouze s jejími submaticemi, které dostaneme vyškrtnutím známých řádků a sloupců. Nechť G_i je submatice matice G , kterou dostaneme, vyškrtne-li v matici G řádky a sloupce s indexy z $\mathcal{S}_1 \cup \dots \cup \mathcal{S}_{i-1}$, a nechť $G_i(\mathcal{S}_i)$ je submatice matice G_i , která obsahuje sloupce této matice s indexy z \mathcal{S}_i , takže $G_i(\mathcal{S}_i) = G_i \cap G(\mathcal{S}_i)$ (zde $G_i \cap G(\mathcal{S}_i)$ je submatice obsahující prvky společné submaticím G_i a $G(\mathcal{S}_i)$). Rozdělíme-li sloupce matice G do k disjunktních skupin $\mathcal{S}_i, 1 \leq i \leq k$, tak aby submatice $G_i(\mathcal{S}_i), 1 \leq i \leq k$, měly v každém řádku nanejvýš jeden nenulový prvek, můžeme sloupce matice G určit pomocí k diferencí

$$\frac{g(x + \delta v_i) - g(x)}{\delta} \approx Gv_i, \quad 1 \leq i \leq k, \quad (1032)$$

kde $v_i, 1 \leq i \leq k$, jsou vektory obsahující pouze nuly a jednotky takové, že

$$(v_i)_j = e_j^T v_i = 1 \iff j \in \mathcal{S}_i.$$

Pomocí vektoru v_i určíme prvky submatice $G_i(\mathcal{S}_i) = G_i \cap G(\mathcal{S}_i)$, ostatní prvky submatice $G(\mathcal{S}_i)$ jsou určeny symetrií matice G , jak je ukázáno na následujícím obrázku (kde pro jednoduchost předpokládáme, že $\mathcal{S}_1 \cup \dots \cup \mathcal{S}_i = \{1, \dots, n\}$). V tomto obrázku platí $G_{jk} \in G(\mathcal{S}_i) \setminus G_i(\mathcal{S}_i) \Rightarrow G_{jk} = G_{kj} \in G(\mathcal{S}_1 \cup \dots \cup \mathcal{S}_{i-1})$, takže prvek G_{jk} je již znám.



Zatím jsme se nezabývali určováním skupin $\mathcal{S}_i, 1 \leq i \leq k$. Je účelné volit tyto skupiny tak, aby jejich počet byl minimální. To je však NP těžká úloha, kterou nelze v obecném případě vyřešit v rozumném čase.

Proto se, tak jako ve většině kombinatorických úloh používají algoritmy, které jsou poměrně jednoduché, rychlé a dávají dobrou aproximaci optimálního řešení.

Při určování skupin \mathcal{S}_i , $1 \leq i \leq k$, lze použít sekvenční postup. Sloupce submatice G_i se nejprve přerovnají podle nějakého pravidla a potom se probírají postupně podle vzrůstajících indexů. Index $j \in \{1, \dots, n\} \setminus (\mathcal{S}_1 \cup \dots \cup \mathcal{S}_{i-1})$ se přidá do skupiny \mathcal{S}_i pouze tehdy, neporuší-li se přitom požadavek, aby submatice $G_i(\mathcal{S}_i)$ měla v každém řádku nanejvýš jeden nenulový prvek.

Poznámka 354. Na přerovnání sloupců submatice G_i obvykle dosti záleží. Následující matice se liší pouze pořadím řádků a sloupců (nenulové prvky jsou znázorněny symbolem *).

$$\begin{bmatrix} * & & & * \\ & * & & * \\ & & * & * \\ & & & * & * \\ * & * & * & * & * \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} * & * & * & * & * \\ * & * & & & \\ * & & * & & \\ * & & & * & \\ * & & & & * \end{bmatrix}.$$

Probíráme-li sloupce první matice sekvenčně podle vzrůstajících indexů, potřebujeme k určení všech nenulových prvků celkem pět diferencí gradientů. Probíráme-li sloupce druhé matice sekvenčně podle vzrůstajících indexů, stačí k určení všech nenulových prvků pouze dvě diference gradientů. Z této ukázky plyne, že je vhodné volit takové přerovnání, aby řádky a sloupce s nejnižšími indexy měly co nejvíce nenulových prvků.

Následující jednoduchý algoritmus je shrnutím dosavadních úvah.

Algoritmus 28. Data: Řídká struktura Hessovy matice G řádu n .

Krok 1 Položíme $G_1 = G$ a $i = 1$.

Krok 2 Pokud $G_i = \emptyset$, ukončíme výpočet (množiny $\mathcal{S}_1, \dots, \mathcal{S}_{i-1}$ tvoří hledaný rozklad).

Krok 3 Položíme $\mathcal{S}_i = \emptyset$ a uspořádáme sloupce submatice G_i podle počtu nenulových prvků sestupně. Pak probíháme sloupce submatice G_i v daném pořadí a do \mathcal{S}_i vždy přidáme index sloupce, který je strukturálně ortogonální ke všem sloupcům, jejichž indexy jsou již v \mathcal{S}_i obsaženy.

Krok 4 Určíme matici G_{i+1} vyškrtnutím řádků a sloupců submatice G_i s indexy obsaženými v \mathcal{S}_i . Zvětšíme i o 1 a přejdeme na krok 2.

kromě tohoto jednoduchého algoritmu existují další složitější algoritmy popsané v pracích [36], [82], [209]. Je také možné použít volně dostupný zdrojový program v jazyce Fortran [34] popsáný v [33].

Zatím jsme se zabývali přímými metodami pro výpočet prvků řídké Hessovy matice pomocí diferencí. Nyní obrátíme pozornost na substituční metody, které obvykle vyžadují menší počet diferencí než přímé metody. Uvažujme opět matici (1030) a položme

$$v_1 = [1, 0, 1, 0, 1]^T, \quad v_2 = [0, 1, 0, 1, 0]^T.$$

Pak platí

$$\frac{g(x + \delta v_1) - g(x)}{\delta} \approx Gv_1 = \begin{bmatrix} G_{11} \\ G_{21} + G_{23} \\ G_{33} \\ G_{43} + G_{45} \\ G_{55} \end{bmatrix}, \quad \frac{g(x + \delta v_2) - g(x)}{\delta} \approx Gv_2 = \begin{bmatrix} G_{12} \\ G_{22} \\ G_{32} + G_{34} \\ G_{44} \\ G_{54} \end{bmatrix}.$$

Z těchto rovnic určíme přímo hodnoty $G_{11}, G_{33}, G_{55}, G_{12}, G_{22}, G_{44}, G_{54}$ a protože matice G je symetrická i hodnoty $G_{21} = G_{12}, G_{45} = G_{54}$. Dosadíme-li hodnoty G_{21}, G_{45} zpět do uvedených rovnic, určíme hodnoty $G_{23} = e_2^T Gv_1 - G_{21}, G_{43} = e_2^T Gv_1 - G_{45}$ a protože matice G je symetrická i hodnoty $G_{32} = G_{23}$,

$G_{34} = G_{43}$. Potřebujeme k tomu pouze dvě diference gradientů (přímá metoda používá tři diference gradientů). Tento způsob výpočtu prvků tridiagonální Hessovy matice byl použit v oddílu 9.8 (věta 238).

Postup, který jsme použili v tomto konkrétním případě můžeme snadno zobecnit [36], [185]. Nechť G_U je horní trojúhelníková matice, jejíž horní trojúhelníková část má stejnou strukturu (rozložení nenulových prvků) jako horní trojúhelníková část matice G . Rozdělme sloupce matice G_U do k disjunktních skupin $\mathcal{S}_i \subset \{1, \dots, n\}$, $1 \leq i \leq k$, tak, aby submatice $G_U(\mathcal{S}_i)$ složené ze sloupců matice G_U patřících do skupin \mathcal{S}_i , měly v každém řádku nanejvýš jeden nenulový prvek. Pak můžeme všechny sloupce matice G určit pomocí k diferencí

$$\frac{g(x + \delta v_i) - g(x)}{\delta} \approx Gv_i, \quad 1 \leq i \leq k,$$

kde v_i , $1 \leq i \leq k$ jsou vektory obsahující pouze nuly a jednotky takové, že

$$(v_i)_j = e_j^T v_i = 1 \iff j \in \mathcal{S}_i$$

Výpočet prvků Hessovy matice se provádí po řádcích vzestupně. První prvky vektorů Gv_i , $1 \leq i \leq k$, určují nenulové prvky prvního řádku matice G_U a zároveň nenulové prvky prvního sloupce matice G . Druhé prvky vektorů Gv_i , $1 \leq i \leq k$, určují nenulové prvky druhého řádku matice G_U s tím, že se od jednoho z těchto prvků odečte prvek G_{21} (pokud je nenulový). Tím dostaneme zároveň druhý sloupec matice G . Takto postupujeme dále. Pomocí j -tých prvků vektorů Gv_i , $1 \leq i \leq k$, a poddiagonálních prvků j -tého řádku matice G určíme nenulové prvky j -tého řádku matice G_U a zároveň nenulové prvky j -tého sloupce matice G . Substituční metody jsou algoritmicky složitější než přímé metody reprezentované algoritmem 28 a používají se především k určování prvků pásových matic jak je ukázáno v oddílu 9.8.

Smyslem těchto úvah bylo ukázat, že určení Hessovy matice pomocí diferencí gradientů může být časově nenáročné, je-li tato matice řídká. To staví diferenční verze Newtonovy metody do zcela jiného světla, neboť pro řídké úlohy mohou konkurovat metodám s proměnnou metrikou a metodám sdružených gradientů nebo je i překonat.

Diferenční verze Newtonovy metody pro řídké úlohy se obvykle realizují jako metody s optimálním lokálně omezeným krokem (algoritmus 13) nebo jako nepřesné metody s lokálně omezeným krokem (algoritmus 14). Metody s optimálním lokálně omezeným krokem vyžadují opakované řešení soustavy rovnic $(G + \lambda I)s + g = 0$ (pro různé hodnoty parametru $\lambda \geq 0$). Používá se přitom řídký Choleského rozklad

$$R^T R = P(G + \lambda I)P^T,$$

kde R je regulární horní trojúhelníková matice a P je permutační matice, jejíž jediným účelem je přerovnat řádky a sloupce matice $G + \lambda I$ tak, aby počet nově vzniklých nenulových prvků byl co nejmenší. Nalezení permutační matice P a následné určení struktury horní trojúhelníkové matice R se nazývá symbolickou faktorizací. Symbolická faktorizace se provádí pouze jednou (na začátku iteračního procesu) a proto je možné používat časově náročnější algoritmy, které přibližně minimalizují počet nově vzniklých nenulových prvků. Výpočet prvků horní trojúhelníkové matice R (numerická faktorizace) se provádí v každém iteračním kroku podle vzorců uvedených v oddílu 2.7.

Nepřesné metody s lokálně omezeným krokem používají metodu sdružených gradientů popsanou v oddílu 3.8 (Algoritmus 9), kde se řídká Hessova matice G používá pouze k výpočtu součinů $q_i = Gp_i$, $1 \leq i \leq n$, a není jí tudíž třeba rozkládat. V souvislosti s diferenční verzí Newtonovy metody pro řídké úlohy se osvědčilo předpokládání pomocí neúplného Choleského rozkladu. Princip tohoto postupu spočívá v provádění Choleského rozkladu, při němž se zanedbávají všechny nově vznikající nenulové prvky (někdy se nově vznikajícími nenulovými prvky modifikuje diagonála rozkládané matice). Získaná horní trojúhelníková matice R má stejnou strukturu jako horní btrojúhelníková část matice G a aproximace $RR^T \approx G$ je často velmi dobrá, což dává velmi účinné předpokládání.

V závěru tohoto oddílu se budeme podrobněji zabývat symbolickou faktorizací a zaplňováním řídké matice při provádění Choleského rozkladu $B = R^T R$. Z popisu algoritmu 6, ve kterém se konstruuje posloupnost matic \bar{B}_k , $1 \leq k \leq n$, řádu $n - k + 1$ s řádkovými a sloupcovými indexy $k \leq i \leq n$ (kde $\bar{B}_1 = B$) je zřejmé, že v kroku 3 vznikne nenulový prvek právě tehdy, když $\bar{B}_{ki}\bar{B}_{kj} \neq 0$ a $\bar{B}_{ij} = 0$.

Vyjádřeno v řeči grafů to znamená, že $\mathcal{G}[\bar{B}_k] = \mathcal{G}(V_k, E_k)$, kde $V_k = \{v_i : k \leq i \leq n\}$, a nový nenulový prvek vznikne právě tehdy, když $(v_k, v_i) \in E_k$, $(v_k, v_j) \in E_k$ a $(v_i, v_j) \notin E_k$. Označíme-li $\mathcal{G}_k = \mathcal{G}[\bar{B}_k]$, platí $\mathcal{G}_1 = \mathcal{G}[B] = \mathcal{G}(V_1, E_1)$ a

$$\mathcal{G}[\bar{B}_{k+1}] = \mathcal{G}(V_k \setminus \{v_k\}) \cup \bar{\mathcal{G}}(\text{adj}(v_k))$$

(používáme označení z definic 64–67. Graf $\mathcal{G}[\bar{B}_{k+1}]$ tedy vznikne z grafu $\mathcal{G}[\bar{B}_k]$ eliminací vrcholu v_k podle následující definice.

Definice 74. *Nechť $\mathcal{G} = \mathcal{G}(V, E)$ a $v \in V$. Pak řekneme, že graf*

$$\mathcal{G}^{(v)} = \mathcal{G}(V \setminus \{v\}) \cup \bar{\mathcal{G}}(\text{adj}(v))$$

vznikl z grafu \mathcal{G} eliminací vrcholu v . Eliminací vrcholu v lze popsat tak, že vyjme vrchol v a všechny hrany s ním incidentní a přidáme (pomocí operace sjednocení) kliku tvořenou vrcholy z $\text{adj}(v)$.

Aplikujeme-li na řídkou symetrickou matici Choleského rozklad, je žádoucí, aby vznikalo co nejméně nenulových prvků. Zaplnění Choleského faktoru velmi závisí na pořadí v jakém eliminujeme diagonální prvky, čili na permutaci řádků a sloupců, pokud provádíme eliminaci v přirozeném pořadí. Aplikujeme-li Choleského rozklad na první matici v poznámce 354, nevznikne žádný nový nenulový prvek, zatímco druhá matice se zcela zaplní. Snažíme se tedy uspořádat řádky a sloupce tak aby toto uspořádání bylo perfektní podle následující definice.

Definice 75. *Řádky a sloupce řídké symetrické matice B jsou perfektně eliminačně uspořádány, jestliže při symbolickém Choleského rozkladu $B = R^T R$ nevznikají žádné nové nenulové prvky.*

Perfektní uspořádání obvykle neexistuje. Proto se nabízí volit uspořádání tak, aby počet nově vzniklých nenulových prvků byl minimální. To je však NP těžká úloha, kterou nelze v obecném případě vyřešit v rozumném čase. Proto se, tak jako ve většině kombinatorických úloh používají algoritmy, které jsou poměrně jednoduché, rychlé a dávají dobrou aproximaci optimálního řešení. Jedním takovým algoritmem je následující algoritmus uspořádání podle minimálního stupně.

Algoritmus 29. Data: Řídká struktura symetrické matice B řádu n .

Krok 1 Položíme $\mathcal{G}_1 = \mathcal{G}[B] = \mathcal{G}(V_1, E_1)$ a $k = 1$.

Krok 2 Pokud $k = n$, ukončíme výpočet (pořadí nalezených vrcholů tvoří uspořádání řádků a sloupců pro určení Choleského rozkladu).

Krok 3 Nalezneme vrchol $v_k \in V_k$ takový, že $\deg(v_k) = \min_{v_i \in V_k} \deg(v_i)$.

Krok 4 Sestrojíme graf $\mathcal{G}_{k+1} = \mathcal{G}_k^{(v_k)}$ (definice 74).

Krok 5 Zětšíme k o 1 a přejdeme na krok 2.

V kroku 3 algoritmu 29 není výběr vrcholu v_k určen jednoznačně. I když se používají různá heuristická pravidla, teoreticky podložený způsob výběru není nikde popsán. I když algoritmus 29 vypadá jednoduše, jeho implementace není triviální. Grafové operace použité v kroku 4 jsou časově i operačně náročné a velmi záleží na tom, jaké datové struktury se použijí.

K nalezení vhodného uspořádání řádků a sloupců pro provádění Choleského rozkladu řídké symetrické matice (spolu s určením struktury Choleského faktoru, který obsahuje nové nenulové prvky) by bylo možné použít pole $\text{adr}(B)$, $\text{col}(B)$ a patřičně je upravovat (doplňovat a posouvat), tento značně neefektivní postup se však nepoužívá. Problematice symbolické faktorizace je věnována velká pozornost v [84] a v učebním textu [T10]. Zde se těmito algoritmickými detaily zabývat nebudeme a to zejména proto, že jsou dostupné kvalitní programy pro řešení lineárních soustav s řídkou symetrickou maticí (například CHOLMOD dostupný na <http://faculty.cse.tamu.edu/davis/suitesparse.html>). Podobný program, napsaný v jazyce Fortran, je uveden v [61].

10.3 Metody s proměnnou metrikou pro řídké úlohy

Metody s proměnnou metrikou pro řídké úlohy používají aktualizace, které zachovávají řídkou strukturu (rozložení nenulových prvků) Hessovy matice. Toto zachovávání řídké struktury je násilným omezením, které eliminuje některé jiné důležité vlastnosti metod s proměnnou metrikou (například nalezení minima kvadratické funkce po konečném počtu kroků), nicméně lze získat metody, které jsou Q -superlineárně konvergentní. Nastávají však potíže s globální konvergencí, neboť získaná aproximace Hessovy matice nemusí být pozitivně definitní.

Od metod s proměnnou metrikou pro řídké úlohy požadujeme, aby použité aktualizace splňovaly kvazinetonovskou podmínku, neporušovaly symetrii a zachovávaly řídkou strukturu Hessovy matice. Označme

$$\begin{aligned}\mathcal{V}_Q &= \{B \in R^{n \times n} : Bs = y\}, \\ \mathcal{V}_S &= \{B \in R^{n \times n} : B^T = B\}, \\ \mathcal{V}_G &= \{B \in R^{n \times n} : B_{ij} = 0, \text{ pokud } G_{ij} = 0\}.\end{aligned}$$

Symbolem $G_{ij} = 0$ budeme v tomto oddílu označovat pouze strukturální nuly, tedy prvky pro které platí $G_{ij}(x) = 0 \forall x \in R^n$. Ze symetrie Hessovy matice je zřejmé, že $G_{ij} = 0 \Leftrightarrow G_{ji} = 0$. Protože se budeme snažit, aby aproximace Hessovy matice byla pozitivně definitní, budeme předpokládat, že $G_{ii} \neq 0, 1 \leq i \leq n$ (diagonální prvky Hessovy matice budou strukturálně nenulové). Zřejmě $\mathcal{V}_Q \subset R^{n \times n}$, $\mathcal{V}_S \subset R^{n \times n}$, $\mathcal{V}_G \subset R^{n \times n}$ jsou lineární variety (\mathcal{V}_S a \mathcal{V}_G jsou podprostory) v $R^{n \times n}$. Jelikož Frobeniova norma matice je euklidovskou normou v $R^{n \times n}$ (chápeme-li matice řádu n jako vektory dimenze $n \times n$), můžeme definovat operátory ortogonální projekce $\mathcal{P}_Q, \mathcal{P}_S, \mathcal{P}_G$ do $\mathcal{V}_Q, \mathcal{V}_S, \mathcal{V}_G$ předpisem

$$\begin{aligned}\mathcal{P}_Q B &= \arg \min_{\tilde{B} \in \mathcal{V}_Q} \|\tilde{B} - B\|_F, \\ \mathcal{P}_S B &= \arg \min_{\tilde{B} \in \mathcal{V}_S} \|\tilde{B} - B\|_F, \\ \mathcal{P}_G B &= \arg \min_{\tilde{B} \in \mathcal{V}_G} \|\tilde{B} - B\|_F.\end{aligned}$$

Podobně můžeme definovat operátory ortogonální projekce $\mathcal{P}_{QS}, \mathcal{P}_{QG}, \mathcal{P}_{SG}$ a \mathcal{P}_{QSG} do lineárních variet $\mathcal{V}_Q \cap \mathcal{V}_S, \mathcal{V}_Q \cap \mathcal{V}_G, \mathcal{V}_S \cap \mathcal{V}_G$ a $\mathcal{V}_Q \cap \mathcal{V}_S \cap \mathcal{V}_G$. Zřejmě $\mathcal{V}_Q \cap \mathcal{V}_S \cap \mathcal{V}_G \neq \emptyset$, neboť $\tilde{G} \in \mathcal{V}_Q \cap \mathcal{V}_S \cap \mathcal{V}_G$, kde \tilde{G} je matice definovaná vztahem (441). Je zřejmé, že naše požadavky na řídkou aktualizaci splňuje matice $B_+ = \mathcal{P}_{QSG} B$. V tomto oddílu ukážeme, že i jednoduché aktualizace založené na skládání projekcí mohou vést k superlineárně konvergentním metodám.

Věta 246. *Nechť $B \in R^{n \times n}$ a necht $\mathcal{P}_Q, \mathcal{P}_S, \mathcal{P}_G$ jsou operátory ortogonální projekce do $\mathcal{V}_Q, \mathcal{V}_S, \mathcal{V}_G$. Pak*

$$\begin{aligned}\mathcal{P}_Q B &= B + \frac{(y - Bs)s^T}{s^T s}, \\ \mathcal{P}_S B &= \frac{1}{2} (B + B^T), \\ (\mathcal{P}_G B)_{ij} &= B_{ij}, \quad G_{ij} \neq 0, \\ (\mathcal{P}_G B)_{ij} &= 0, \quad G_{ij} = 0,\end{aligned}$$

kde $1 \leq i \leq n, 1 \leq j \leq n$.

Důkaz (a) Vztah pro $\mathcal{P}_Q B$ odvodíme pomocí Lagrangeovy funkce

$$\begin{aligned}L(\tilde{B}, u) &= \frac{1}{2} \|\tilde{B} - B\|_F^2 + u^T (y - \tilde{B}s) \\ &= \frac{1}{2} \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n (\tilde{B}_{ij} - B_{ij})^2 + \sum_{i=1}^n u_i \left(y_i - \sum_{j=1}^n \tilde{B}_{ij} s_j \right).\end{aligned}$$

Derivujeme-li Lagrangeovu funkci podle prvků matice \tilde{B} a položíme-li derivace rovny nule, dostaneme

$$\frac{\partial L(\tilde{B}, u)}{\partial \tilde{B}_{kl}} = (\tilde{B}_{kl} - B_{kl}) - u_k s_l = 0, \quad 1 \leq k \leq n, \quad 1 \leq l \leq n.$$

Podmínka pro stacionaritu Lagrangeovy funkce má tedy tvar $\tilde{B} = B + us^T$, což po dosazení do kvazinevtonovské podmínky $\tilde{B}s = y$ dává $u s^T s = y - Bs$, neboli

$$u = \frac{y - Bs}{s^T s}.$$

Dosadíme-li tento výraz do vzorce $\tilde{B} = B + us^T$, dostaneme vztah pro $\mathcal{P}_Q B$.

(b) Vztah pro $\mathcal{P}_S B$ odvodíme pomocí Lagrangeovy funkce

$$L(\tilde{B}, V) = \frac{1}{4} \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n (\tilde{B}_{ij} - B_{ij})^2 + \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n v_{ij} (\tilde{B}_{ij} - \tilde{B}_{ji}).$$

Podmínky optimality mají tvar

$$\begin{aligned} \frac{\partial L(\tilde{B}, V)}{\partial \tilde{B}_{kl}} &= \frac{1}{2} (\tilde{B}_{kl} - B_{kl}) + v_{kl} - v_{lk} = 0, \\ \frac{\partial L(\tilde{B}, V)}{\partial \tilde{B}_{lk}} &= \frac{1}{2} (\tilde{B}_{lk} - B_{lk}) + v_{lk} - v_{kl} = 0, \end{aligned}$$

kde $1 \leq k \leq n, 1 \leq l \leq n$. Sečteme-li obě rovnosti a přihlídneme-li k symetrii matice \tilde{B} , dostaneme

$$\tilde{B}_{kl} - \frac{1}{2} (B_{kl} + B_{lk}) = 0, \quad 1 \leq k \leq n, \quad 1 \leq l \leq n,$$

což maticově zapsáno dává vztah pro $\mathcal{P}_S B$. Poznamenejme, že stejný výsledek dostaneme nepodmíněnou minimalizací funkce

$$\frac{1}{2} \|\mathcal{P}_S(\tilde{B} - B)\|_F^2 = \frac{1}{2} \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n \left(\tilde{B}_{ij} - \frac{1}{2} (B_{ij} + B_{ji}) \right)^2.$$

(c) Vztah pro $\mathcal{P}_G B$ odvodíme minimalizací funkce

$$\frac{1}{2} \|\tilde{B} - B\|_F^2 = \frac{1}{2} \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n (\tilde{B}_{ij} - B_{ij})^2 = \frac{1}{2} \sum_{G_{ij} \neq 0} (\tilde{B}_{ij} - B_{ij})^2 + \frac{1}{2} \sum_{G_{ij} = 0} B_{ij}^2,$$

neboť pro $\tilde{B} \in \mathcal{V}_G$ platí $\tilde{B}_{ij} = 0$, pokud $G_{ij} = 0$. Jelikož poslední člen na pravé straně nezávisí na prvcích matice \tilde{B} , dostaneme stejný výsledek minimalizací funkce

$$\frac{1}{2} \|\mathcal{P}_G(\tilde{B} - B)\|_F^2 = \frac{1}{2} \sum_{G_{ij} \neq 0} (\tilde{B}_{ij} - B_{ij})^2.$$

Derivujeme-li tuto funkci podle nenulových prvků matice \tilde{B} a položíme-li derivace rovny nule dostaneme

$$\begin{aligned} \tilde{B}_{kl} - B_{kl} &= 0, & G_{kl} &\neq 0, \\ \tilde{B}_{kl} &= 0, & G_{kl} &= 0, \end{aligned}$$

kde $1 \leq k \leq n, 1 \leq l \leq n$, což jsme měli dokázat. □

V důkazu předchozí věty jsme ukázali, že pokud $\tilde{B} \in \mathcal{V}_S$, můžeme funkci $\|\tilde{B} - B\|_F^2$ nahradit funkcí $\|\mathcal{P}_S(\tilde{B} - B)\|_F^2$ a pokud $\tilde{B} \in \mathcal{V}_G$, můžeme funkci $\|\tilde{B} - B\|_F^2$ nahradit funkcí $\|\mathcal{P}_G(\tilde{B} - B)\|_F^2$. V dalším

výkladu bude vhodné upravit kvazinevtonovskou podmínku použitím vektorů $s^i = \mathcal{P}_G(se_i^T)e_i$, $1 \leq i \leq n$, jejichž prvky jsou určeny vztahy

$$\begin{aligned} s_j^i &= s_j, & G_{ij} &\neq 0, \\ s_j^i &= 0, & G_{ij} &= 0, \end{aligned}$$

Význam těchto vektorů spočívá v tom, že pro libovolnou matici $B \in R^{n \times n}$ platí $e_i^T \mathcal{P}_G B s = e_i^T B s^i$, $1 \leq i \leq n$ (lze odstranit operátor projekce).

Věta 247. *Nechť $B \in R^{n \times n}$ a necht \mathcal{P}_{QS} , \mathcal{P}_{QG} , \mathcal{P}_{SG} jsou operátory orthogonální projekce do $\mathcal{V}_Q \cap \mathcal{V}_S$, $\mathcal{V}_Q \cap \mathcal{V}_G$, $\mathcal{V}_S \cap \mathcal{V}_G$. Pak*

$$\begin{aligned} \mathcal{P}_{QS}B &= \mathcal{P}_S B + \frac{(y - \mathcal{P}_S B s)s^T + s(y - \mathcal{P}_S B s)^T}{s^T s} - \frac{(y - \mathcal{P}_S B s)^T s}{s^T s} \frac{ss^T}{s^T s}, \\ \mathcal{P}_{QG}B &= \mathcal{P}_G(B + us^T), \\ \mathcal{P}_{SG}B &= \mathcal{P}_S \mathcal{P}_G B = \mathcal{P}_G \mathcal{P}_S B, \end{aligned}$$

kde vektor $u \in R^n$ je řešením soustavy rovnic $Qu = y - (\mathcal{P}_G B)s$ s diagonální pozitivně semidefinitní maticí

$$Q = \sum_{i=1}^n \|s^i\|^2 e_i e_i^T.$$

Důkaz (a) Vztah pro \mathcal{P}_{QS} odvodíme pomocí Lagrangeovy funkce

$$L(\tilde{B}, u, V) = \frac{1}{4} \|\tilde{B} - B\|_F^2 + \sum_{i=1}^n u_i \left(y_i - \sum_{j=1}^n \tilde{B}_{ij} s_j \right) + \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n v_{ij} (\tilde{B}_{ij} - \tilde{B}_{ji}).$$

Podmínky optimality mají tvar

$$\begin{aligned} \frac{\partial L(\tilde{B}, u, V)}{\partial \tilde{B}_{kl}} &= \frac{1}{2} (\tilde{B}_{kl} - B_{kl}) - u_k s_l + v_{kl} - v_{lk} = 0, \\ \frac{\partial L(\tilde{B}, u, V)}{\partial \tilde{B}_{lk}} &= \frac{1}{2} (\tilde{B}_{lk} - B_{lk}) - u_l s_k^l + v_{lk} - v_{kl} = 0, \end{aligned}$$

kde $1 \leq k \leq n$, $1 \leq l \leq n$. Sečteme-li obě rovnice a přihlédneme-li k symetrii matice \tilde{B} , dostaneme

$$\tilde{B}_{kl} - \frac{1}{2} (B_{kl} + B_{lk}) = u_k s_l^k + u_l s_k^l, \quad 1 \leq i \leq n, \quad 1 \leq j \leq n,$$

což maticově zapsáno dává $\tilde{B} - \mathcal{P}_S B = us^T + su^T$. Dosadíme-li tento vztah do kvazinevtonovské podmínky $(\tilde{B} - \mathcal{P}_S B)s = y - \mathcal{P}_S B s$, dostaneme

$$(s^T s I + ss^T)u = (us^T + su^T)s = (\tilde{B} - \mathcal{P}_S B)s = y - \mathcal{P}_S B s,$$

takže $u = (s^T s I + ss^T)^{-1} (y - \mathcal{P}_S B s)$, což s pomocí Shermanova-Morrisonova vzorce (poznámka 110) dává vztah pro \mathcal{P}_{QS} (podrobněji je tento postup popsán v důkazu věty 98). Poznamenejme, že je-li matice B symetrická, dostaneme metodu PSB uvedenou v poznámce 153.

(b) Předpokládáme-li, že $\tilde{B} \in \mathcal{V}_G$, takže $\mathcal{P}_G \tilde{B} = \tilde{B}$, můžeme kvazinevtonovskou podmínku vyjádřit ve tvaru

$$\tilde{B}s - y = \mathcal{P}_G(\tilde{B} - B)s - (y - \mathcal{P}_G B s) = 0,$$

neboli $\mathcal{P}_G(\tilde{B} - B)s = z$, kde $z = y - \mathcal{P}_G B s$, což zapsáno po složkách dává

$$e_i^T \mathcal{P}_G(\tilde{B} - B)s = e_i^T (\tilde{B} - B)s^i = \sum_{j=1}^n (\tilde{B}_{ij} - B_{ij})s_j^i = z_i, \quad 1 \leq i \leq n. \quad (1033)$$

Vztah pro \mathcal{P}_{QG} odvodíme pomocí Lagrangeovy funkce

$$\begin{aligned} L(\tilde{B}, u) &= \frac{1}{2} \|\mathcal{P}_G(\tilde{B} - B)\|_F^2 + \sum_{i=1}^n u_i \left(z_i - e_i^T \mathcal{P}_G(\tilde{B} - B)s \right) \\ &= \frac{1}{2} \sum_{G_{ij} \neq 0} (\tilde{B}_{ij} - B_{ij})^2 + u^T z - \sum_{G_{ij} \neq 0} u_i (\tilde{B}_{ij} - B_{ij})s_j^i \end{aligned}$$

obsahující kvazinevtonovskou podmínku (1033). Derivováním Lagrangeovy funkce podle nenulových prvků matice \tilde{B} dostaneme

$$\frac{\partial L(\tilde{B}, u)}{\partial \tilde{B}_{kl}} = \tilde{B}_{kl} - B_{kl} - u_k s_l^k, \quad G_{kl} \neq 0$$

(derivace podle nulových prvků matice \tilde{B} jsou nulové). Podmínka pro stacionaritu Lagrangeovy funkce má tedy tvar

$$\tilde{B}_{kl} - B_{kl} = u_k s_l^k, \quad G_{kl} \neq 0, \quad (1034)$$

což lze spolu s požadavkem $\tilde{B}_{kl} = 0$ pro $G_{kl} = 0$ zapsat v maticovém tvaru $\tilde{B} = \mathcal{P}_G(B + us^T)$. Dosadíme-li vztah (1034) do kvazinevtonovské podmínky (1033), dostaneme

$$z_i = \sum_{j=1}^n u_i s_j^i s_j^i = u_i \|s^i\|^2, \quad 1 \leq i \leq n,$$

neboli $Qu = z$, kde Q je diagonální matice vystupující v tvrzení věty (pozitivní semidefinitnost je zřejmá).

(c) Vztahy pro $\mathcal{P}_{SG}B$ plynou ze symetrie Hessovy matice, neboť operátor \mathcal{P}_S zachovává symetrickou řídkou strukturu a operátor \mathcal{P}_G symetrii matice na kterou působí. \square

Věta 248. *Nechť $B \in R^{n \times n}$ a necht' \mathcal{P}_{QSG} je operátor ortogonální projekce do $\mathcal{V}_Q \cap \mathcal{V}_S \cap \mathcal{V}_G$. Pak*

$$\mathcal{P}_{QSG}B = \mathcal{P}_{SG}(B + us^T + su^T) = \mathcal{P}_G(\mathcal{P}_S B + us^T + su^T),$$

kde vektor $u \in R^n$ je řešením soustavy rovnic $Qu = y - \mathcal{P}_{SG}B s$ se symetrickou pozitivně semidefinitní maticí

$$Q = \mathcal{P}_G(ss^T) + \sum_{i=1}^n \|s^i\|^2 e_i e_i^T,$$

která má stejnou strukturu jako matice G .

Důkaz Předpokládáme-li, že $\tilde{B} \in \mathcal{V}_S \cap \mathcal{V}_G$, takže $\mathcal{P}_{SG}\tilde{B} = \tilde{B}$, můžeme kvazinevtonovskou podmínku vyjádřit ve tvaru

$$\tilde{B}s - y = \mathcal{P}_{SG}(\tilde{B} - B)s - (y - \mathcal{P}_{SG}B s) = 0,$$

neboli $\mathcal{P}_{SG}(\tilde{B} - B)s = \mathcal{P}_G(\tilde{B} - \mathcal{P}_S B)s = z$, kde $z = y - \mathcal{P}_{SG}B s$, což zapsáno po složkách dává

$$e_i^T \mathcal{P}_G(\tilde{B} - \mathcal{P}_S B)s = e_i^T (\tilde{B} - \mathcal{P}_S B)s^i = \sum_{j=1}^n (\tilde{B}_{ij} - (\mathcal{P}_S B)_{ij})s_j^i = z_i, \quad 1 \leq i \leq n \quad (1035)$$

(neboť podle věty 247 platí $\mathcal{P}_{SG} = \mathcal{P}_G \mathcal{P}_S$). Vztah pro \mathcal{P}_{QSG} odvodíme pomocí Lagrangeovy funkce

$$\begin{aligned} L(\tilde{B}, u, V) &= \frac{1}{4} \|\mathcal{P}_G(\tilde{B} - B)\|_F^2 + \sum_{i=1}^n u_i \left(z_i - e_i^T \mathcal{P}_G(\tilde{B} - B)s \right) + \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n v_{ij} (\tilde{B}_{ij} - \tilde{B}_{ji}) \\ &= \frac{1}{4} \sum_{G_{ij} \neq 0} (\tilde{B}_{ij} - B_{ij})^2 + u^T z - \sum_{G_{ij} \neq 0} u_i (\tilde{B}_{ij} - B_{ij}) s_j^i + \sum_{G_{ij} \neq 0} v_{ij} (\tilde{B}_{ij} - \tilde{B}_{ji}) \end{aligned}$$

obsahující kvazinevtonovskou podmínku (1035). Derivujeme-li Lagrangeovu funkci podle nenulových prvků matice \tilde{B} a položíme-li tyto derivace rovny nule, dostaneme

$$\begin{aligned} \frac{\partial L(\tilde{B}, u, V)}{\partial \tilde{B}_{kl}} &= \frac{1}{2} (\tilde{B}_{kl} - B_{kl}) - u_k s_l^k + v_{kl} - v_{lk} = 0, & G_{kl} \neq 0, \\ \frac{\partial L(\tilde{B}, u, V)}{\partial \tilde{B}_{lk}} &= \frac{1}{2} (\tilde{B}_{lk} - B_{lk}) - u_l s_k^l + v_{lk} - v_{kl} = 0, & G_{lk} \neq 0. \end{aligned}$$

Sečteme-li obě rovnice a přihlédneme-li k symetrii matice \tilde{B} , můžeme podmínky optimality zapsat ve tvaru

$$\tilde{B}_{kl} - (\mathcal{P}_S B)_{kl} = u_k s_l^k + u_l s_k^l, \quad G_{kl} \neq 0, \quad (1036)$$

neboli $\tilde{B} = \mathcal{P}_G(\mathcal{P}_S B + us^T + du^T)$. Dosadíme-li vztah (1036) do kvazinevtonovské podmínky (1035), dostaneme

$$z_i = \sum_{j=1}^n (u_i s_j^i + u_j s_i^j) s_j^i = \|s^i\|^2 u_i + \sum_{G_{ij} \neq 0} s_i s_j u_j = \|s^i\|^2 u_i + \sum_{j=1}^n e_i^T \mathcal{P}_G(ss^T) u_j,$$

neboli $Qu = z$, kde Q je symetrická matice vystupující v tvrzení věty. Matice Q má zřejmě stejnou strukturu jako matice G . Nechť $v \in R^n$ je libovolný vektor. Pak platí

$$v^T Qv = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n s_i^j s_j^i v_i v_j + \sum_{i=1}^n \|s^i\|^2 v_i^2 = \sum_{G_{ij} \neq 0} s_i s_j v_i v_j + \sum_{G_{ij} \neq 0} s_j^2 v_i^2 = \frac{1}{2} \sum_{G_{ij} \neq 0} (s_i v_j + s_j v_i)^2 \geq 0 \quad (1037)$$

(matice G je symetrická), takže matice Q je pozitivně semidefinitní. Zbývá dokázat, že rovnice $Qu = z$ má řešení. Předpokládejme nejprve, že $\|s^i\| \neq 0$, $1 \leq i \leq n$. Ukážeme, že v tomto případě je matice Q pozitivně definitní. Kdyby matice Q nebyla pozitivně definitní, existoval by vektor $v \neq 0$ takový, že $v^T Qv = 0$. Pak by podle vyjádření (1037) musel existovat index $1 \leq i \leq n$ takový, že $v_i \neq 0$ a

$$s_i v_j + s_j v_i = 0, \quad G_{ij} \neq 0.$$

Jelikož předpokládáme, že $G_{ii} \neq 0$ muselo by nutně platit $s_i v_i = 0$, neboli $s_i = 0$, což po dosazení do poslední rovnosti dává $s_j v_i = 0 \forall G_{ij} \neq 0$, neboli $s_j = 0 \forall G_{ij} \neq 0$. To je ale ve sporu s předpokladem, že

$$\|s^i\|^2 = \sum_{j=1}^n (s_j^i)^2 = \sum_{G_{ij} \neq 0} s_j^2 \neq 0.$$

Předpokládejme nyní, že pro nějaký index $1 \leq i \leq n$ platí $\|s^i\| = 0$. Pak matice Q má nulový i -tý řádek a i -tý sloupec a platí

$$z_i = y_i - \sum_{G_{ij} \neq 0} B_{ij} s_j = \sum_{G_{ij} \neq 0} (\tilde{G}_{ij} - B_{ij}) s_j^i = 0$$

(matice \tilde{G} je definovaná vztahem (441)). Můžeme tedy i -tou rovnicí vypustit a položit $u_i = 0$. Tímto způsobem můžeme eliminovat všechny nadbytečné rovnice. Zbývá soustava rovnic má pozitivně definitní matici. \square

Poznámka 355. V dalších úvahách budeme předpokládat, že $B \in \mathcal{V}_S \cap \mathcal{V}_G$. Pak lze vztah pro \mathcal{P}_{QSG} zapsat ve tvaru

$$\mathcal{P}_{QSG}B = B + \mathcal{P}_G(us^T + su^T) \quad (1038)$$

kde $Qu = y - Bs$.

Metoda s proměnnou metrikou, která používá aktualizaci

$$B_+ = \mathcal{P}_{QSG}B \quad (1039)$$

se nazývá Tointovou metodou. Její realizace je poměrně pracná, neboť je třeba řešit dodatečnou soustavu lineárních rovnic $Qu = v$, která může mít nulové řádky a sloupce, což je třeba v eliminačním procesu ohlídat (takže nelze použít stejnou proceduru jako pro určení směrového vektoru). V případě, že matice B je hustá, je tato metoda ekvivalentní metodě PSB, která je neefektivní. Proto byly navrženy další aktualizace, které však v jistém smyslu narušují splnění kvazilinearovské podmínky. V této práci se budeme zabývat Marwilovou metodou s aktualizací

$$B_+ = \mathcal{P}_S\mathcal{P}_{QG}B, \quad (1040)$$

Powellovou metodou s aktualizací

$$B_+ = \mathcal{P}_G\mathcal{P}_{QS}B, \quad (1041)$$

a Steihaugovou metodou s aktualizací

$$B_+ = \mathcal{P}_{SG}\mathcal{P}_QB. \quad (1042)$$

Lemma 97. *Nechť B_+ je matice určená pomocí některé z aktualizací (1039)–(1042). Pak platí*

$$B_+ \in \mathcal{V}_S \cap \mathcal{V}_G.$$

Důkaz Pro aktualizaci (1039) a (1042) je toto tvrzení zřejmé. V případě aktualizace (1040) tvrzení plyne z toho, že projekce \mathcal{P}_S , určená symetrií matice, neovlivní symetrickou řídkou strukturu. V případě aktualizace (1041) tvrzení plyne z toho, že projekce \mathcal{P}_G , určená symetrickou řídkou strukturou neovlivní symetrii matice. \square

Ve vzorcích (1039)–(1042) vystupují vždy dva operátory ortogonální projekce \mathcal{P}_A , \mathcal{P}_B do lineárních variet \mathcal{V}_A , \mathcal{V}_B (v případě Tointovy aktualizace je druhý operátor indentickým operátorem), přičemž platí $\mathcal{V}_A \subset \mathcal{V}_Q$ a $\mathcal{V}_A \cap \mathcal{V}_B = \mathcal{V}_Q \cap \mathcal{V}_S \cap \mathcal{V}_G$.

Lemma 98. *Nechť $B_+ = \mathcal{P}_B\mathcal{P}_AB$, kde $\mathcal{P}_A, \mathcal{P}_B$ jsou operátory ortogonální projekce do \mathcal{V}_A , \mathcal{V}_B , přičemž $\mathcal{V}_A \subset R^{n \times n}$, $\mathcal{V}_B \subset R^{n \times n}$ jsou lineární variety takové, že $\mathcal{V}_A \subset \mathcal{V}_Q$ a $\mathcal{V}_A \cap \mathcal{V}_B = \mathcal{V}_Q \cap \mathcal{V}_S \cap \mathcal{V}_G$. Pak pro libovolnou matici $\tilde{G} \in \mathcal{V}_Q \cap \mathcal{V}_S \cap \mathcal{V}_G$ platí*

$$\|B_+ - \tilde{G}\|_F^2 \leq \|B - \tilde{G}\|_F^2 - \frac{\|y - Bs\|^2}{\|s\|^2}.$$

Důkaz Jelikož $\tilde{G} \in \mathcal{V}_B$ a \mathcal{P}_B je operátor ortogonální projekce, můžeme použít Pythagorovu větu

$$\|\mathcal{P}_B\mathcal{P}_AB - \tilde{G}\|_F^2 = \|\mathcal{P}_AB - \tilde{G}\|_F^2 - \|\mathcal{P}_AB - \mathcal{P}_B\mathcal{P}_AB\|_F^2 \leq \|\mathcal{P}_AB - \tilde{G}\|_F^2.$$

Jelikož $\mathcal{P}_AB \in \mathcal{V}_A \subset \mathcal{V}_Q$, můžeme psát $\mathcal{P}_ABs = y$, takže platí

$$\|y - Bs\| = \|(\mathcal{P}_AB - B)s\| \leq \|\mathcal{P}_AB - B\| \|s\| \leq \|\mathcal{P}_AB - B\|_F \|s\|.$$

Jelikož $\tilde{G} \in \mathcal{V}_A$ a \mathcal{P}_A je operátor ortogonální projekce, můžeme psát

$$\|\mathcal{P}_AB - \tilde{G}\|_F^2 = \|B - \tilde{G}\|_F^2 - \|B - \mathcal{P}_AB\|_F^2.$$

Spojením všech uvedených vztahů dostaneme

$$\begin{aligned}\|B_+ - \tilde{G}\|_F^2 &= \|\mathcal{P}_B\mathcal{P}_A B - \tilde{G}\|_F^2 \leq \|\mathcal{P}_A B - \tilde{G}\|_F^2 = \|B - \tilde{G}\|_F^2 - \|B - \mathcal{P}_A B\|_F^2 \\ &\leq \|B - \tilde{G}\|_F^2 - \frac{\|y - Bs\|^2}{\|s\|^2}.\end{aligned}$$

□

Nyní se budeme zabývat konvergencí metod s proměnnou metrikou pro řídké úlohy. Omezíme se pouze na metody s lokálně omezeným krokem neboť řídké aktualizace nezaručují pozitivní definitnost aktualizovaných matic.

Věta 249. *Nechť $x_i \in R^n$, $i \in N$, je posloupnost bodů generovaná metodou s lokálně omezeným krokem (T1)–(T3) (definice 40). Nechť $B_{i+1} = \mathcal{P}_B\mathcal{P}_A(B_i)$, $i \in N_2$, a $B_{i+1} = B_i$, $i \notin N_2$ ($\mathcal{P}_B\mathcal{P}_A(B_i)$ značí některou z řídkých aktualizací (1039)–(1042) a množiny N_1 , N_2 jsou definovány v poznámce 205). Pak jestliže funkce $F : R^n \rightarrow R$ splňuje předpoklady F1, F4 a F6, platí*

$$\liminf_{i \rightarrow \infty} \|g_i\| = 0.$$

Důkaz (a) nejprve ukážeme, že matice B_i , $i \in N$, jsou dostatečně omezené, neboli že platí $\|B_i\| \leq C_i$, $i \in N$, kde C_i , $i \in N$, jsou čísla splňující rekurentní nerovnosti

$$C_{i+1} \leq C_i + \bar{C}\|s_i\| \leq C_i + \bar{C}\|d_i\|, \quad (1043)$$

kde $C_1 > 1$ a $\bar{C} \geq 0$. Nechť $i \in N_2$ a nechť \tilde{G}_i je matice definovaná vztahem (441). Pak platí

$$\begin{aligned}\|\tilde{G}_i - G_i\|_F &= \left\| \int_0^1 (G(x_i + \lambda s_i) - G(x_i))s\lambda \right\|_F \leq \sqrt{n} \int_0^1 \|G(x_i + \lambda s_i) - G(x_i)\|s\lambda \\ &\leq \bar{L}\sqrt{n}\|s_i\| \int_0^1 \lambda s\lambda = \frac{1}{2}\bar{L}\sqrt{n}\|s_i\|\end{aligned} \quad (1044)$$

(používáme předpoklad (F6) a skutečnost, že Frobeniova norma není větší než \sqrt{n} násobek spektrální normy). Podobným způsobem dostaneme

$$\|\tilde{G}_i - G_{i+1}\|_F \leq \frac{1}{2}\bar{L}\sqrt{n}\|s_i\|. \quad (1045)$$

Použijeme-li nerovnost $\|B_{i+1} - \tilde{G}_i\|_F \leq \|B_i - \tilde{G}_i\|_F$, která plyne z lemmatu 98, můžeme podle (1044) a (1045) psát

$$\begin{aligned}\|B_{i+1} - G_{i+1}\|_F &\leq \|B_{i+1} - \tilde{G}_i\|_F + \|\tilde{G}_i - G_{i+1}\|_F \leq \|B_i - \tilde{G}_i\|_F + \|\tilde{G}_i - G_{i+1}\|_F \\ &\leq \|B_i - G_i\|_F + \|\tilde{G}_i - G_i\|_F + \|\tilde{G}_i - G_{i+1}\|_F \\ &\leq \|B_i - G_i\|_F + \bar{L}\sqrt{n}\|s_i\|.\end{aligned}$$

Tato nerovnost je splněna i pro $i \notin N_2$, neboť v tomto případě platí $G_{i+1} = G_i$ a $B_{i+1} = B_i$. Použijeme-li tuto nerovnost několikrát po sobě, dostaneme

$$\|B_{i+1} - G_{i+1}\|_F \leq \|B_1 - G_1\|_F + \bar{L}\sqrt{n} \sum_{j=1}^i \|s_j\|.$$

neboli

$$\|B_{i+1}\| \leq \|B_{i+1}\|_F \leq 2\bar{G}\sqrt{n} + \|B_1\|\sqrt{n} + \bar{L}\sqrt{n} \sum_{j=1}^i \|s_j\|.$$

Položíme-li $C_1 = (2\bar{G} + \|B_1\|)\sqrt{n}$ a $\bar{C} = \bar{L}\sqrt{n}$, můžeme psát $\|B_i\| \leq C_i$, $i \in N$, kde čísla C_i , $i \in N$, splňují nerovnosti (1043) (neboť podle (T2) platí $\|s_i\| \leq \|d_i\|$, $i \in N$).

(b) Označíme-li

$$M_i = \max_{1 \leq j \leq i} \|B_j\|,$$

platí $M_i \leq C_i$, $i \in N$, a podle poznámky 208 dostaneme

$$\sum_{i=1}^{\infty} \frac{1}{M_i} = \infty,$$

takže můžeme použít větu 127. □

Věta 250. *Necht jsou splněny předpoklady věty 249 a necht $x_i \rightarrow x^*$ a $\|\omega_i(d_i)\| \rightarrow 0$. Jestliže funkce $F : R^n \rightarrow R$ splňuje předpoklady F4, F5 a F6, pak $x_i \rightarrow x^*$ Q-superlineárně.*

Důkaz Necht $i \in N_2$. Použijeme-li lemma 98 a nerovnosti (1044), (1045), můžeme psát

$$\begin{aligned} \|B_{i+1} - G_{i+1}\|_F^2 &\leq \left(\|B_{i+1} - \tilde{G}_i\|_F + \|G_{i+1} - \tilde{G}_i\|_F \right)^2 \\ &\leq \|B_{i+1} - \tilde{G}_i\|_F^2 + \frac{1}{4}\bar{L}^2 n \|s_i\|^2 + \bar{L}\sqrt{n} \|B_{i+1} - \tilde{G}_i\|_F \|s_i\| \\ &\leq \|B_i - \tilde{G}_i\|_F^2 - \frac{\|y_i - B_i s_i\|^2}{\|s_i\|^2} + \left(\frac{1}{4}\bar{L}^2 n \bar{\Delta} + \bar{L}n(\bar{B} + \bar{G}) \right) \|s_i\| \end{aligned}$$

a

$$\begin{aligned} \|B_i - \tilde{G}_i\|_F^2 &\leq \left(\|B_i - G_i\|_F + \|G_i - \tilde{G}_i\|_F \right)^2 \\ &\leq \|B_i - G_i\|_F^2 + \frac{1}{4}\bar{L}^2 n \|s_i\|^2 + \bar{L}\sqrt{n} \|B_i - G_i\|_F \|s_i\| \\ &\leq \|B_i - G_i\|_F^2 + \left(\frac{1}{4}\bar{L}^2 n \bar{\Delta} + \bar{L}n(\bar{B} + \bar{G}) \right) \|s_i\| \end{aligned}$$

(existence konstanty $\bar{\Delta}$ plyne z (T3), existence konstanty \bar{B} plyne z důkazu věty 129 a existence konstanty \bar{G} plyne z (F5)). Spojením obou nerovností dostaneme

$$\frac{\|y_i - B_i s_i\|^2}{\|s_i\|^2} \leq \|B_i - G_i\|_F^2 - \|B_{i+1} - G_{i+1}\|_F^2 + \bar{M} \|s_i\|,$$

kde $2\bar{M} = \bar{L}^2 n \bar{\Delta} + 4\bar{L}n(\bar{B} + \bar{G})$. Tato nerovnost je splněna i pro $i \notin N_2$, neboť v tomto případě platí $s_i = 0$, $y_i = 0$, $G_{i+1} = G_i$ a $B_{i+1} = B_i$. Použijeme-li tuto nerovnost a větu 129, dostaneme

$$\begin{aligned} \sum_{i=1}^{\infty} \frac{\|y_i - B_i s_i\|^2}{\|s_i\|^2} &\leq \sum_{i=1}^{\infty} (\|B_i - G_i\|_F^2 - \|B_{i+1} - G_{i+1}\|_F^2) + \bar{M} \sum_{i=1}^{\infty} \|s_i\| \\ &\leq \|B_1 - G_1\|_F^2 + \bar{M} \sum_{i=1}^{\infty} \|s_i\| \leq \|B_1 - G_1\|_F^2 + \bar{M} \sum_{i=1}^{\infty} \|s_i\| < \infty. \end{aligned} \quad (1046)$$

Dále podle (F5) a (1044) platí

$$\begin{aligned} \frac{\|(G_i - B_i) s_i\|}{\|s_i\|} &\leq \frac{\|(G_i - \tilde{G}_i) s_i\|}{\|s_i\|} + \frac{\|y_i - B_i s_i\|}{\|s_i\|} \\ &\leq \frac{1}{2}\bar{L}\sqrt{n} \|s_i\| + \frac{\|y_i - B_i s_i\|}{\|s_i\|}, \end{aligned}$$

takže

$$\frac{\|(G_i - B_i)s_i\|}{\|s_i\|} \rightarrow 0,$$

neboť $\|s_i\| \rightarrow 0$ podle věty 129 a $\|y_i - B_i s_i\|/\|s_i\| \rightarrow 0$ podle (1046). Jelikož $\|\omega_i(d_i)\| \rightarrow 0$ jsou splněny předpoklady věty 132 a $x_i \rightarrow x^*$ Q -superlineárně. \square

Metody s proměnnou metrikou pro řídké úlohy můžeme také realizovat jako metody spádových směrů, kdy se soustava lineárních rovnic $Bs + g = 0$ řeší nepřesně metodou sdružených gradientů (Algoritmus 9). Použití metody sdružených gradientů je velmi výhodné, neboť tato metoda, aplikovaná na kvadratickou funkci $Q(d)$ s maticí B dává spádové směry bez ohledu na to, jak přesně se řeší soustava rovnic $Bs + g = 0$ (věta 81). I když konvergenční teorie, kterou jsme se dosud zabývali, není aplikovatelná na metody s proměnnou metrikou realizované jako metody spádových směrů (protože matice B nemusí být pozitivně definitní, není zaručeno, že vyřešíme soustavu $Bs + g = 0$ s požadovanou přesností), jsou tyto metody obvykle účinnější než metody s proměnnou metrikou realizované jako metody s lokálně omezeným krokem.

Poznámka 356. Tointovu metodu (1039) můžeme upravit tak, že položíme

$$B_+ = \mathcal{P}_{QSG} B^{VM}, \quad (1047)$$

kde B^{VM} je symetrická pozitivně definitní matice získaná z matice B metodou s proměnnou metrikou z Broydenovy třídy (vzorec (359) s $\gamma = 1$, $\rho = 1$ a $\beta > \beta^*$), například metodou BFGS. Použijeme-li větu 248 a symetrii matice B^{VM} , dostaneme

$$\mathcal{P}_{QSG} B = \mathcal{P}_G B^{VM} + \mathcal{P}_G (us^T + su^T), \quad (1048)$$

kde vektor $u \in R^n$ je řešením soustavy rovnic $Qu = y - \mathcal{P}_G B^{VM} s$ se symetrickou pozitivně semidefinitní maticí Q definovanou ve větě 248. Je zřejmé, že stačí počítat prvky matice $\mathcal{P}_G B^{VM}$, tedy prvky B_{ij}^{VM} , kde $G_{ij} \neq 0$. Numerické testy však ukazují, že tato úprava Tointovy metody není efektivnější než základní metoda (1039).

Jak již bylo poznamenáno, Tointova metoda (1039) nezaručuje pozitivní definitnost matice B_+ . V oddílu 4.3 jsme ukázali, že použitím funkce $\psi(X) = \text{Tr } X - \ln \det X$ lze zajistit pozitivní definitnost matice X (pro jiné než pozitivně definitní matice není tato funkce definována), a že řešením úlohy

$$B_+ = \arg \min_{\tilde{B} \in \mathcal{V}_Q \cap \mathcal{V}_S, \tilde{B} \succeq 0} \psi(B^{-1/2} \tilde{B} B^{-1/2})$$

je metoda BFGS. Proto se nabízí určovat řídkou symetrickou matici B_+ řešením úlohy

$$B_+ = \arg \min_{\tilde{B} \in \mathcal{B}_F} \psi(B^{-1/2} \tilde{B} B^{-1/2}), \quad \text{kde } \mathcal{B}_F = \{\tilde{B} \succeq 0 : \tilde{B}s = y, \tilde{B} = \tilde{B}^T, \tilde{B} = \mathcal{P}_G \tilde{B}\}. \quad (1049)$$

V dalších úvahách využijeme toho, že matice $B^{-1/2} \tilde{B} B^{-1/2}$ má stejná vlastní čísla jako matice $\tilde{B}H$, kde $H = B^{-1}$, takže $\psi(B^{-1/2} \tilde{B} B^{-1/2}) = \psi(\tilde{B}H)$.

Věta 251. *Nechť symetrická pozitivně definitní matice B_+ je řešením úlohy*

$$B_+ = \arg \min_{\tilde{B} \in \mathcal{B}_F} \psi(\tilde{B}H), \quad (1050)$$

kde $H = B^{-1}$ je symetrická pozitivně definitní matice, a nechť $H_+ = B_+^{-1}$. Pak existuje vektor Lagrangeových multiplikátorů $u \in R^n$ takový, že

$$\mathcal{P}_G H_+ = \mathcal{P}_G (H + us^T + su^T). \quad (1051)$$

Důkaz Lagrangeova funkce úlohy (1050) má tvar

$$L(\tilde{B}, u, V, W) = \psi(\tilde{B}H) + 2 \sum_{i=1}^n u_i \left(y_i - \sum_{j=1}^n \tilde{B}_{ij} s_j \right) + \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n v_{ij} (\tilde{B}_{ij} - \tilde{B}_{ji}) + 2 \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n w_{ij} \tilde{B}_{ij},$$

kde $w_{ij} = 0$, pokud $G_{ij} \neq 0$. Označíme-li W matici, jejímiž prvky jsou čísla w_{ij} , můžeme podmínku $w_{ij} = 0$, pokud $G_{ij} \neq 0$, zapsat ve tvaru $\mathcal{P}_G W = 0$.

(a) Abychom určili parciální derivace Lagrangeovy funkce podle prvků matice \tilde{B} , je třeba znát parciální derivace funkce $\psi(\tilde{B}H) = \text{Tr}(\tilde{B}H) - \ln \det(\tilde{B}H) = \text{Tr}(\tilde{B}H) - \ln \det \tilde{B} - \ln \det H$. Platí

$$\frac{\partial \text{Tr}(\tilde{B}H)}{\partial \tilde{B}_{kl}} = \frac{\partial}{\partial \tilde{B}_{kl}} \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n \tilde{B}_{ij} H_{ji} = H_{lk},$$

takže $\partial \text{Tr}(\tilde{B}H) / \partial \tilde{B} = H^T$. Dále, tak jako v části (b) důkazu lemmatu 41, platí $\partial \ln \det \tilde{B} / \partial \tilde{B} = \tilde{H}^T$, kde $\tilde{H} = \tilde{B}^{-1}$.

(b) Derivujeme-li, tak jako v důkazu lemmatu 37, zbylé členy Lagrangeovy funkce podle prvků matice \tilde{B} , dostaneme

$$\frac{\partial L(\tilde{B}, u, V, W)}{\partial \tilde{B}_{kl}} = H_{lk} - \tilde{H}_{lk} + 2u_k s_l + v_{kl} - v_{lk} + 2w_{kl}.$$

Úplně stejným způsobem dostaneme

$$\frac{\partial L(\tilde{B}, u, V, W)}{\partial \tilde{B}_{lk}} = H_{kl} - \tilde{H}_{kl} + 2u_l s_k + v_{lk} - v_{kl} + 2w_{lk}.$$

Matice H je podle předpokladu symetrická, takže $H_{lk} = H_{kl}$, a nutné podmínky, které musí splňovat řešení úlohy 1050, vyžadují symetrii matice \tilde{B} , takže $\tilde{H}_{lk} = \tilde{H}_{kl}$. Sečteme-li obě rovnosti, využijeme-li zmíněnou symetrii a položíme-li výsledek roven nule, dostaneme nutné podmínky pro extrém ve tvaru

$$2(H_{kl} - \tilde{H}_{kl}) + 2(u_k s_l + u_l s_k) + 2(w_{kl} + w_{lk}) = 0,$$

což maticově zapsáno dává $H - \tilde{H} + us^T + su^T + W + W^T = 0$. Převědeme-li matici \tilde{H} na pravou stranu této rovnosti a použijeme-li vztah $\mathcal{P}_G W = 0$, dostaneme (1051). \square

Z rovnice (1051) nelze explicitně určit vektor u (nutný ke konstrukci matice B_+) tak, aby byla splněna kvazinevtonovská podmínka $B_+ s = y$. V práci [74] je ukázáno, jak lze podmínky (1051) a $B_+ s = y$ splnit řešením soustavy nelineárních rovnic

$$B_+(u)s - y = 0, \quad \mathcal{P}_G B_+^{-1}(u) = \mathcal{P}_G(H + us^T + su^T), \quad (1052)$$

kde u je neznámý vektor a $\mathcal{P}_G B_+ = B_+$, v případě, že řádky a sloupce matice B_+ jsou perfektně eliminačně uspořádány (definice 75). Za tohoto předpokladu lze pro daný vektor u sestavit matice L_+ a D_+ takové, že $\mathcal{P}_G(L_+ D_+ L_+^T)^{-1} = \mathcal{P}_G(H + us^T + su^T)$ a navíc získat Jacobiovu matici nelineární soustavy rovnic (1052). Tento způsob je však výpočetně velmi náročný, neboť se řeší soustava nelineárních rovnic o n neznámých, která má stejnou dimenzi jako soustava nelineárních rovnic $g(x) = 0$ vyjadřující nutné podmínky pro extrém funkce F .

Podle poznámky 156 je metoda používající matici (1050) zobecněním metody BFGS. Podobným způsobem můžeme zobecnit metodu DFP tak, že řešíme úlohu

$$H_+ = \arg \min_{\tilde{H} \in \mathcal{H}_F} \psi(\tilde{H}H^{-1}), \quad \text{kde } \mathcal{H}_F = \{\tilde{H} \succeq 0 : \tilde{H}y = s, \tilde{H} = \tilde{H}^T, \tilde{H}^{-1} = \mathcal{P}_G \tilde{H}^{-1}\}. \quad (1053)$$

Vzhledem k tomu, že v definici matice \mathcal{H}_F vystupuje požadavek $\tilde{H}^{-1} = \mathcal{P}_G \tilde{H}^{-1}$ místo požadavku na řídkou strukturu matice \tilde{H} , nelze odvodit vztah podobný podmínce (1051), takže tento přístup není prakticky

použitelný. V práci [231] je použita podobná myšlenka jako v poznámce 356 a matice H_+ je určována řešením úlohy

$$H_+ = \arg \min_{\tilde{H} \in \mathcal{H}} \psi(\tilde{H}H^{-1}), \quad \text{kde } \mathcal{H} = \{\tilde{H} \succeq 0 : \mathcal{P}_G \tilde{H} = \mathcal{P}_G H^{VM}, \tilde{H} = \tilde{H}^T, \tilde{H}^{-1} = \mathcal{P}_G \tilde{H}^{-1}\} \quad (1054)$$

kde H^{VM} je symetrická pozitivně definitní matice získaná z matice H metodou s proměnnou metrikou z Broydenovy třídy (vzorec (336) s $\gamma = 1$, $\rho = 1$ a $\eta > \eta^*$), například metodou BFGS.

Věta 252. *Nechť H je symetrická pozitivně definitní matice taková, že $H^{-1} = \mathcal{P}_G H^{-1}$. Pak úloha (1054) je ekvivalentní úloze*

$$H_+ = \arg \max_{\tilde{H} \in \tilde{\mathcal{H}}} \det(\tilde{H}), \quad \text{kde } \tilde{\mathcal{H}} = \{\tilde{H} \succeq 0 : \mathcal{P}_G \tilde{H} = \mathcal{P}_G H^{VM}, \tilde{H} = \tilde{H}^T\}. \quad (1055)$$

Důkaz (a) Dokážeme nejprve, že úloha (1054) je ekvivalentní úloze

$$H_+ = \arg \max_{\tilde{H} \in \mathcal{H}} \det(\tilde{H}).$$

Protože $H^{-1} = \mathcal{P}_G H^{-1}$, $\mathcal{P}_G \tilde{H} = \mathcal{P}_G H^{VM}$ a matice H je symetrická, můžeme psát

$$\text{Tr}(\tilde{H}H^{-1}) = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n \tilde{H}_{ij} H_{ji}^{-1} = \sum_{i=1}^n \sum_{G_{ij} \neq 0} \tilde{H}_{ij} H_{ij}^{-1} = \sum_{i=1}^n \sum_{G_{ij} \neq 0} H_{ij}^{VM} H_{ij}^{-1},$$

takže stopa $\text{Tr}(\tilde{H}H^{-1})$ nezávisí na prvcích matice \tilde{H} (je konstantní na množině \mathcal{H}). Funkce $\psi(\tilde{H}H^{-1}) = \text{Tr}(\tilde{H}H^{-1}) - \ln \det(\tilde{H}H^{-1})$ tedy nabývá svého minima právě tehdy, když $\ln \det(\tilde{H}H^{-1})$ a tedy i $\det(\tilde{H}H^{-1})$ nabývá svého maxima. Protože

$$\det(\tilde{H}H^{-1}) \leq \left(\frac{1}{n} \text{Tr}(\tilde{H}H^{-1}) \right)^n$$

a výraz na pravé straně nezávisí na \tilde{H} , je $\det(\tilde{H}H^{-1})$ omezený. Jelikož $\det(\tilde{H}H^{-1}) = \det \tilde{H} \det H^{-1}$, je i $\det \tilde{H}$ omezený a $\det(\tilde{H}H^{-1})$ je maximální právě tehdy, když $\det \tilde{H}$ je maximální.

(b) Množina $\tilde{\mathcal{H}}$ je uzavřená (na její hranici platí $\det \tilde{H} = 0$) a má neprázdný vnitřek, neboť $H^{VM} \in \tilde{\mathcal{H}}$ a $\det H^{VM} > 0$. Nechť matice H_+ je řešením úlohy (1055). Protože podle (1055) platí $\det H_+ \geq \det H^{VM} > 0$, musí matice H_+ ležet v $\tilde{\mathcal{H}}^\circ$, takže musí splňovat nutné podmínky pro lokální extrém (věta 3). Výraz $\det \tilde{H}$ závisí pouze na proměnných \tilde{H}_{ij} , kde $G_{ij} = 0$ (neboť $\tilde{H}_{ij} = H_{ij}^{VM}$, pokud $G_{ij} \neq 0$) a je maximální, je-li $\ln \det \tilde{H}$ maximální. Podle vzorce (416) v důkazu lemmatu 41 platí

$$\frac{\partial \ln \det \tilde{H}}{\partial \tilde{H}_{ij}} = e_j^T \tilde{H}^{-1} e_i = e_i^T \tilde{H}^{-1} e_j$$

(neboť matice \tilde{H} je symetrická), takže $\ln \det \tilde{H}$ (a tedy i $\det \tilde{H}$) nabývá svého maxima pokud $e_i^T \tilde{H}^{-1} e_j = 0$ pro $G_{ij} = 0$, neboli $\tilde{H}^{-1} = \mathcal{P}_G \tilde{H}^{-1}$. \square

10.4 Diferenční verze Newtonovy metody pro separovatelné úlohy

Rozsáhlé úlohy jsou často formulovány tak, že platí

$$F(x) = \sum_{k=1}^m f_k(x), \quad (1056)$$

kde $m = O(n)$ a kde každá z dílčích funkcí $f_k : R^n \rightarrow R$, $1 \leq k \leq m$, závisí na $n_k = O(1)$ proměnných. Pak výpočet hodnoty a gradientu funkce $F(x)$ spotřebuje $O(m) = O(n)$ operací a Hessova matice této

funkce obsahuje $O(m) = O(n)$ nenulových prvků. Gradient a Hessovu matici funkce $F : R^n \rightarrow R$ můžeme vyjádřit ve tvaru

$$g(x) = \sum_{k=1}^m g_k(x), \quad G(x) = \sum_{k=1}^m G_k(x),$$

kde gradienty $g_k(x)$ a Hessovy matice $G_k(x)$ funkcí $f_k : R^n \rightarrow R$, $1 \leq k \leq m$, obsahují $O(1)$ nenulových prvků. Označme

$$\begin{aligned} f(x) &= [f_1(x), \dots, f_m(x)]^T, \\ J(x) &= [g_1(x), \dots, g_m(x)]^T. \end{aligned}$$

Pak platí $F(x) = f^T(x)e$, $g(x) = J^T(x)e$, kde $e = [1, \dots, 1]^T$ je vektor, který obsahuje samé jednotky. Jacobiova matice $J(x)$ je řídká (její k -tý řádek $g_k^T(x)$ obsahuje $O(1)$ nenulových prvků). Hessova matice $G(x)$ má stejnou strukturu jako matice $J^T(x)J(x)$. Struktura Hessovy matice je tedy určena strukturou Jacobiovy matice.

Definiční obory funkcí f_k , $1 \leq k \leq m$, leží v podprostorech $R_k^n \subset R^n$ dimenze $n_k \ll n$. Jelikož podprostor R_k^n je izomorfní s prostorem R^{n_k} , je vhodné zavést redukované veličiny, čímž odpadne nutnost uvažovat strukturálně nulové prvky gradientů a Hessových matic.

Definice 76. *Nechť N_k , $1 \leq k \leq m$, jsou množiny indexů proměnných definujících podprostory R_k^n (v nichž leží definiční obory funkcí $f_k(x)$), a necht $Z_k \in R^{n \times n_k}$ jsou matice, jejichž sloupce tvoří ortonormální báze v R_k^n (jsou to sloupce jednotkové matice s indexy z N_k). Pak vektory $\hat{x}_k = Z_k^T x$ dimenze n_k nazveme redukoványými vektory proměnných, funkce $\hat{f}_k : R^{n_k} \rightarrow R$, pro které platí $\hat{f}_k(\hat{x}_k) = f_k(x)$, nazveme redukoványými důležitými funkcemi, vektory $\hat{g}_k(\hat{x}_k) = Z_k^T g_k(x)$ dimenze n_k nazveme redukoványými gradienty funkcí $f_k(x)$ a symetrické matice $\hat{G}_k(\hat{x}_k) = Z_k^T G_k(x) Z_k$ řádu n_k nazveme redukoványými Hessovými maticemi funkcí $f_k(x)$.*

Poznámka 357. Z praktických důvodů budeme předpokládat, že $n_k > 0$ (neboli $N_k \neq \emptyset$), $1 \leq k \leq m$, a $N_1 \cup \dots \cup N_m = \{1, \dots, n\}$. Všechny matice Z_k , $1 \leq k \leq m$, jsou tedy neprázdné (mají alespoň jeden sloupec) a vyskytují se v nich všechny sloupce jednotkové matice řádu n .

Poznámka 358. Redukované gradienty $\hat{g}_k(\hat{x}_k)$ a redukované Hessovy matice $\hat{G}_k(\hat{x}_k)$, jednoznačně určují gradient $g(x)$ a řídkou Hessovu matici $G(x)$ funkce $F(x)$. Platí

$$F(x) = \sum_{k=1}^m \hat{f}_k(\hat{x}_k), \quad g(x) = \sum_{k=1}^m Z_k \hat{g}_k(\hat{x}_k), \quad (1057)$$

$$G(x) = \sum_{k=1}^m Z_k \hat{G}_k(\hat{x}_k) Z_k^T. \quad (1058)$$

Pro další úvahy je vhodné klást na redukované funkce \hat{f}_k , $1 \leq k \leq m$, předpoklady F3–F6 analogické předpokladům F3–F6 kladeným na funkci F . Budeme přitom předpokládat, že funkce \hat{f}_k jsou definované na otevřených množinách $\hat{D}_k \subset R^{n_k}$. Při výkladu využijeme toho, že matice Z_k , mají ortonormální sloupce, takže $\|Z_k\| = 1$, $1 \leq k \leq m$.

Předpoklad F3. *Funkce $\hat{f}_k \in C^1 : \hat{D}_k \rightarrow R$, $1 \leq k \leq m$, mají lipschitzovské první derivace na \hat{D}_k , takže existují konstanty $\bar{G}_k > 0$, $1 \leq k \leq m$, takové, že pro $1 \leq k \leq m$ platí*

$$\|\hat{g}_k(\hat{y}_k) - \hat{g}_k(\hat{x}_k)\| \leq \bar{G}_k \|\hat{y}_k - \hat{x}_k\| \quad \forall \hat{y}_k, \hat{x}_k \in \hat{D}_k. \quad (1059)$$

Poznámka 359. Splňují-li redukované funkce předpoklad F3 a položíme-li $\bar{G} = m \max_{1 \leq k \leq m} \bar{G}_k$, splňuje funkce F předpoklad F3. Platí totiž

$$\begin{aligned} \|g(y) - g(x)\| &= \left\| \sum_{k=1}^m Z_k(\hat{g}_k(\hat{y}_k) - \hat{g}_k(\hat{x}_k)) \right\| \leq \sum_{k=1}^m \|Z_k\| \bar{G}_k \|\hat{y}_k - \hat{x}_k\| \\ &\leq \sum_{k=1}^m \bar{G}_k \|y - x\| \leq m \max_{1 \leq k \leq m} \bar{G}_k \|y - x\|, \end{aligned}$$

neboť $\|Z_k\| = 1$ a $\|\hat{y}_k - \hat{x}_k\| = \|Z_k^T(y - x)\| \leq \|Z_k\| \|y - x\| = \|y - x\|$, $1 \leq k \leq m$.

Předpoklad F4. Funkce $\hat{f}_k \in \mathcal{C}^2 : \hat{\mathcal{D}}_k \rightarrow R$, $1 \leq k \leq m$, mají omezené druhé derivace na $\hat{\mathcal{D}}_k$, takže existují konstanty $\bar{G}_k > 0$, $1 \leq k \leq m$, takové, že pro $1 \leq k \leq m$ platí

$$|\hat{s}_k^T \hat{G}_k(\hat{x}_k) \hat{s}_k| \leq \bar{G}_k \|\hat{s}_k\|^2 \quad \forall \hat{x}_k \in \hat{\mathcal{D}}_k \quad \forall \hat{s}_k \in R^{n_k}. \quad (1060)$$

Poznámka 360. Splňují-li redukované funkce předpoklad F4 a položíme-li $\bar{G} = m \max_{1 \leq k \leq m} \bar{G}_k$, splňuje funkce F předpoklad F4. Plyne to z věty 253, kde $B = G$ a $\hat{B}_k = \hat{G}_k$, a z toho, že $\hat{s}_k = Z_k^T s$ pro $1 \leq k \leq m$.

Předpoklad F5. Funkce $\hat{f}_k \in \mathcal{C}^2 : \hat{\mathcal{D}}_k \rightarrow R$, $1 \leq k \leq m$, jsou stejnoměrně silně konvexní na $\hat{\mathcal{D}}_k$, takže existují konstanty $\underline{G}_k > 0$, $1 \leq k \leq m$, takové, že pro $1 \leq k \leq m$ platí

$$\hat{s}_k^T \hat{G}_k(\hat{x}_k) \hat{s}_k \geq \underline{G}_k \|\hat{s}_k\|^2 \quad \forall \hat{x}_k \in \hat{\mathcal{D}}_k \quad \forall \hat{s}_k \in R^{n_k}. \quad (1061)$$

Poznámka 361. Splňují-li redukované funkce předpoklad F5 a položíme-li $\underline{G} = m \min_{1 \leq k \leq m} \underline{G}_k$, splňuje funkce F předpoklad F5. Plyne to z věty 253, kde $B = G$ a $\hat{B}_k = \hat{G}_k$, a z toho, že $\hat{s}_k = Z_k^T s$ pro $1 \leq k \leq m$.

Předpoklad F6. Funkce $\hat{f}_k \in \mathcal{C}^2 : \hat{\mathcal{D}}_k \rightarrow R$, $1 \leq k \leq m$, mají lipschitzovské druhé derivace na $\hat{\mathcal{D}}_k$, takže existují konstanty $\bar{L}_k > 0$, $1 \leq k \leq m$, takové, že pro $1 \leq k \leq m$ platí

$$\|\hat{G}_k(\hat{y}_k) - \hat{G}_k(\hat{x}_k)\| \leq \bar{L}_k \|\hat{y}_k - \hat{x}_k\| \quad \forall \hat{y}_k, \hat{x}_k \in \hat{\mathcal{D}}_k. \quad (1062)$$

Poznámka 362. Splňují-li redukované funkce předpoklad F6 a položíme-li $\bar{L} = m \max_{1 \leq k \leq m} \bar{L}_k$, splňuje funkce F předpoklad F6. Platí totiž

$$\begin{aligned} \|G(y) - G(x)\| &= \left\| \sum_{k=1}^m Z_k(\hat{G}_k(\hat{y}_k) - \hat{G}_k(\hat{x}_k)) Z_k^T \right\| \leq \sum_{k=1}^m \|Z_k\|^2 \bar{L}_k \|\hat{y}_k - \hat{x}_k\| \\ &\leq \sum_{k=1}^m \bar{L}_k \|y - x\| \leq m \max_{1 \leq k \leq m} \bar{L}_k \|y - x\|, \end{aligned}$$

neboť $\|Z_k\| = 1$ a $\|\hat{y}_k - \hat{x}_k\| = \|Z_k^T(y - x)\| \leq \|Z_k\| \|y - x\| = \|y - x\|$, $1 \leq k \leq m$.

Diferenční verze Newtonovy metody pro separovatelné úlohy používají místo redukovaných Hessových matic $\hat{G}_k(\hat{x}_k)$, $1 \leq k \leq m$, jejich aproximace \hat{B}_k , $1 \leq k \leq m$, získané numerickým derivováním. Používají se přitom diferenční vzorce

$$\hat{B}_k \hat{e}_k^j = \frac{\hat{g}_k(\hat{x}_k + \delta \hat{e}_k^j) - \hat{g}_k(\hat{x}_k)}{\delta} \approx \hat{G}_k(\hat{x}_k) \hat{e}_k^j, \quad (1063)$$

kde \hat{e}_k^j , $1 \leq j \leq n_k$, jsou sloupce jednotkové matice řádu n_k a obvykle $\delta = \sqrt{\varepsilon_M}$. K určení prvků redukovaných Hessových matic je tedy zapotřebí

$$\sum_{k=1}^m O(n_k^2) = m O(1) = O(m) = O(n)$$

operací. Aproximaci $B \approx G(x)$ Hessovy matice pak vypočteme podle vzorce

$$B = \sum_{k=1}^m Z_k \hat{B}_k Z_k^T, \quad (1064)$$

který je analogií vzorce (1058). Jelikož stopa je lineární maticovou funkcí a $Tr(Z_k \hat{B}_k Z_k^T) = Tr \hat{B}_k$, můžeme s použitím (1064) psát

$$Tr B = \sum_{k=1}^m Tr \hat{B}_k. \quad (1065)$$

Věta 253. Jsou-li matice \hat{B}_k , $1 \leq k \leq m$, pozitivně definitní, je i matice (1064) pozitivně definitní a platí

$$\|B\| \leq m \max_{1 \leq k \leq m} \|\hat{B}_k\|, \quad \|B^{-1}\| \leq m \max_{1 \leq k \leq m} \|\hat{B}_k^{-1}\|.$$

Důkaz (a) Jsou-li matice \hat{B}_k , $1 \leq k \leq m$, pozitivně definitní, můžeme pro libovolný nenulový vektor $v \in R^n$ psát

$$v^T B v = \sum_{k=1}^m v^T Z_k \hat{B}_k Z_k^T v = \sum_{k=1}^m \hat{v}_k^T \hat{B}_k \hat{v}_k > 0,$$

neboť podle poznámky 357 je alespoň jeden z vektorů $\hat{v}_k = Z_k^T v$, $1 \leq k \leq m$, nenulový.

(b) Zřejmě

$$\|B\| \leq \sum_{k=1}^m \|Z_k\| \|\hat{B}_k\| \|Z_k\| = \sum_{k=1}^m \|\hat{B}_k\| \leq m \max_{1 \leq k \leq m} \|\hat{B}_k\|$$

(neboť $\|Z_k\| = 1$, $1 \leq k \leq m$). Nechť $v \in R^n$ je vlastní vektor matice B , příslušný jejímu nejmenšímu vlastnímu číslu a nechť l je index, pro který platí $\hat{v}_l^T \hat{v}_l = \max_{1 \leq k \leq m} \hat{v}_k^T \hat{v}_k$. Jelikož podle poznámky 357 obsahují sloupce matic Z_k , $1 \leq k \leq m$, všechny sloupce jednotkové matice, platí

$$v^T v = \sum_{k=1}^m v^T e_k e_k^T v \leq \sum_{k=1}^m v^T Z_k Z_k^T v = \sum_{k=1}^m v_k^T v_k \leq m v_l^T v_l$$

a můžeme psát

$$\frac{1}{\|B^{-1}\|} = \frac{v^T B v}{v^T v} = \sum_{k=1}^m \frac{\hat{v}_k^T \hat{B}_k \hat{v}_k}{v^T v} \geq \frac{1}{m} \frac{\hat{v}_l^T \hat{B}_l \hat{v}_l}{v_l^T v_l} \geq \frac{1}{m} \min_{1 \leq k \leq m} \frac{\hat{v}_k^T \hat{B}_k \hat{v}_k}{\hat{v}_k^T \hat{v}_k} \geq \frac{1}{m} \min_{1 \leq k \leq m} \frac{1}{\|\hat{B}_k^{-1}\|},$$

neboli $\|B^{-1}\| \leq m \max_{1 \leq k \leq m} \|\hat{B}_k^{-1}\|$. □

Věta 254. Nechť redukované funkce \hat{f}_k , $1 \leq k \leq m$, splňují předpoklad F6 a nechť pro $1 \leq k \leq m$ platí (1063), kde \hat{e}_k^j , $1 \leq j \leq n$, jsou sloupce jednotkové matice řádu n_k . Pak lze psát

$$\|B - G(x)\| \leq \frac{1}{2} \bar{L} \sqrt{n} \delta, \quad (1066)$$

kde $\bar{L} \leq m \max_{1 \leq k \leq m} \bar{L}_k$.

Důkaz Jelikož je splněn předpoklad F6, můžeme pro každou funkci $\hat{f}_k : R^{n_k} \rightarrow R$ použít větu 137, takže pro $1 \leq k \leq m$ platí

$$\|\hat{B}_k - \hat{G}_k(\hat{x}_k)\| \leq \frac{1}{2} \bar{L}_k \sqrt{n} \delta.$$

Odtud plyne, že

$$\|B - G(x)\| = \left\| \sum_{k=1}^m Z_k (\hat{B}_k - \hat{G}_k(\hat{x}_k)) Z_k^T \right\| \leq \frac{1}{2} \sqrt{n} \delta \sum_{k=1}^m \|Z_k\|^2 \bar{L}_k = \frac{1}{2} \sqrt{n} \delta \sum_{k=1}^m \bar{L}_k \leq \frac{1}{2} \sqrt{n} \delta m \max_{1 \leq k \leq m} \bar{L}_k.$$

□

Diferenční verze Newtonovy metody pro separovatelné úlohy se liší od diferenčních verzí Newtonovy metody pro řídké úlohy pouze způsobem získání řídké Hessovy matice $G(x)$ (vzorce (1063)–(1064)). Všechny ostatní úvahy zůstávají stejné. Lze opět použít realizaci ve formě metody s optimálním lokálně omezeným krokem (oddíl 6.1) nebo realizaci ve formě nepřesné metody s lokálně omezeným krokem (oddíl 6.3).

Numerickým porovnáním diferenčních verzí Newtonovy metody pro separovatelné úlohy s diferenčními verzemi Newtonovy metody pro řídké úlohy lze zjistit, že oba dva typy metod vyžadují přibližně stejný počet operací na jednu iteraci a dávají přibližně stejně přesnou aproximaci Hessovy matice. Metody pro řídké úlohy jsou algoritmicke náročnější (je třeba hledat rozklady sloupců Hessovy matice), ale vzhledem k tomu, že se tyto náročné operace provádějí pouze jednou před zahájením iteračního procesu, je celková doba řešení o něco kratší než u metod pro separovatelné úlohy.

Separovatelné úlohy se obvykle vyznačují tím, že jejich Jacobiovy matice obsahují málo (typicky $O(n)$) nenulových prvků. Protože počet nulových prvků je obvykle mnohem větší, je účelné ukládat pouze nenulové prvky a jen s nimi provádět aritmetické operace. Obdélníkové řídké matice lze ukládat různým způsobem. V tomto oddílu budeme používat pouze komprimované ukládání po řádcích, které používá tři pole $num(A)$, $adr(A)$, $col(A)$, jejichž význam je popsán v oddílu 10.1.

Známe-li řídkou reprezentaci Jacobiovy matice (pole $adr(A)$, $col(A)$) a numerické hodnoty prvků redukovanych Hessových matic, můžeme snadno určit řídkou reprezentaci symetrické Hessovy matice, tedy pole $num(G)$, $adr(G)$, $col(G)$, jejichž význam je popsán v oddílu 10.1. V tomto případě lze redukované Hessovy matice určovat a zpracovávat sekvenčně (není třeba je ukládat současně v paměti počítače).

10.5 Metody s proměnnou metrikou pro separovatelné úlohy

Metody s proměnnou metrikou pro separovatelné úlohy používají místo redukovanych Hessových matic $\hat{G}_k(\hat{x}_k)$, $1 \leq k \leq m$, jejich aproximace \hat{B}_k , $1 \leq k \leq m$, které se generují pomocí aktualizací z Broydenovy třídy metod s proměnnou metrikou

$$\hat{B}_k^+ = \frac{1}{\hat{\gamma}_k} \left(\hat{B}_k + \frac{\hat{\gamma}_k}{\hat{\rho}_k} \frac{1}{\hat{b}_k} \hat{y}_k \hat{y}_k^T - \frac{1}{\hat{c}_k} \hat{B}_k \hat{s}_k \left(\hat{B}_k \hat{s}_k \right)^T + \frac{\hat{\beta}_k}{\hat{c}_k} \left(\frac{\hat{c}_k}{\hat{b}_k} \hat{y}_k - \hat{B}_k \hat{s}_k \right) \left(\frac{\hat{c}_k}{\hat{b}_k} \hat{y}_k - \hat{B}_k \hat{s}_k \right)^T \right), \quad (1067)$$

kde $\hat{y}_k = \hat{g}_k^+ - \hat{g}_k = Z_k^T y$ a $\hat{s}_k = \hat{x}_k^+ - \hat{x}_k = Z_k^T s$ jsou vektory dimenze n_k . Přitom $\hat{b}_k = \hat{y}_k^T \hat{s}_k$, $\hat{c}_k = \hat{s}_k^T \hat{B}_k \hat{s}_k$ a $\hat{\gamma}_k > 0$, $\hat{\rho}_k > 0$, $\hat{\beta}_k$ jsou volné parametry. Vzhledem k tomu, že se matice $B \approx G(x)$ konstruuje pomocí redukovanych matic podle vzorce (1064), je účelné aby platilo $\hat{B}_k \approx \hat{G}_k(\hat{x}_k)$, takže se většinou pokládá $\hat{\gamma}_k = 1$, $\hat{\rho}_k = 1$, $1 \leq k \leq m$ (jiné volby těchto volných parametrů obvyčejně zhoršují rychlost konvergence).

Při vyšetřování konvergence metod s proměnnou metrikou pro separovatelné úlohy budeme používat dvojí indexování. V tom případě budeme index iteračního kroku i umisťovat vpravo dole a index dílčí funkce k vpravo nahoře. Pokud bude možné index i vynechat, budeme index k umisťovat opět vpravo dole (jako ve vzorci (1067)). Při dvojitým indexování zapíšeme vzorec (1067) ($s \rho_i^k = 1$ a $\gamma_i^k = 1$) ve tvaru

$$\hat{B}_{i+1}^k = \hat{B}_i^k + \frac{1}{\hat{b}_i^k} \hat{y}_i^k (\hat{y}_i^k)^T - \frac{1}{\hat{c}_i^k} \hat{B}_i^k \hat{s}_i^k \left(\hat{B}_i^k \hat{s}_i^k \right)^T + \frac{\hat{\beta}_i^k}{\hat{c}_i^k} \left(\frac{\hat{c}_i^k}{\hat{b}_i^k} \hat{y}_i^k - \hat{B}_i^k \hat{s}_i^k \right) \left(\frac{\hat{c}_i^k}{\hat{b}_i^k} \hat{y}_i^k - \hat{B}_i^k \hat{s}_i^k \right)^T, \quad (1068)$$

Poznamenejme, že aktualizace (1068) je definována pouze tehdy, když $\hat{b}_i^k \neq 0$, přičemž rovnost $\hat{b}_i^k = 0$ nastane například tehdy, když $\hat{s}_i^k = Z_k s_i = 0$, neboli $s_i \perp R_k^n$, což nemusí být nikterak výjimečný případ.

U metod s proměnnou metrikou pro separovatelné úlohy nastává problém se zajištěním pozitivní definitnosti generovaných matic. Souvisí to s tím, že není obecně zaručena platnost nerovností $\hat{b}_i^k = (\hat{y}_i^k)^T \hat{s}_i^k > 0$, $1 \leq k \leq m$, takže některé z matic \hat{B}_{i+1}^k , $1 \leq k \leq m$, nemusí být pozitivně definitní a tudíž ani matice B_{i+1} nemusí být pozitivně definitní. Tento případ nenastane, jsou-li všechny funkce \hat{f}_k , $1 \leq k \leq m$, ryze konvexní a vektory \hat{s}_i^k , $1 \leq k \leq m$, nenulové, což budeme v dalších úvahách předpokládat (pokud $\hat{b}_i^k = 0$, můžeme aktualizaci (1068) vynechat a položit $\hat{B}_{i+1}^k = \hat{B}_i^k$, aniž by to ovlivnilo důkaz věty 255). Nejprve se budeme zabývat lokální konvergencí metod s proměnnou metrikou pro separovatelné úlohy. Dokážeme větu, která je analogií věty 113.

Věta 255. (Lokální konvergence) *Nechť bod $x^* \in R^n$ je izolovaným lokálním minimem funkce (1057), přičemž funkce \hat{f}_k , $1 \leq k \leq m$, jsou v bodě x^* dvakrát spojitě diferencovatelné a splňují v jeho okolí předpoklady F4–F6. Uvažujme metodu spádových směrů takovou, že $1/\cos^2 \theta_i \leq \kappa(B_i)$ (poznámka 21), kde $B_i = (Z_i^k)^T \hat{B}_i^k Z_i^k$ a \hat{B}_i^k , $i \in N$, $1 \leq k \leq m$ jsou posloupnosti pozitivně definitních matic získané aktualizacemi z Broydenovy třídy (1068), kde $\hat{b}_i^k > 0$, $i \in N$, $1 \leq k \leq m$. Pak existuje číslo $\delta > 0$ takové, že pokud $\|x_1 - x^*\| < \delta$, platí $x_i \rightarrow x^*$ a $\sum_{i=1}^{\infty} \|x_i - x^*\| < \infty$. Jestliže navíc $\|B_i d_i + g_i\|/\|g_i\| \rightarrow 0$ a $\alpha_i = 1$, kdykoliv tato hodnota vyhovuje podmínkám (S2a) a (S3a), pak $x_i \rightarrow x^*$ superlineárně.*

Důkaz Označme $e_i = x_i - x^*$ a $\hat{e}_i^k = Z_k^T(x_i - x^*)$, $1 \leq k \leq m$ (vektory \hat{e}_i^k , $1 \leq k \leq m$, zde mají jiný význam než vektory \hat{e}_i^j použité ve větě 254).

(a) Jelikož pro libovolný index $1 \leq k \leq m$ splňují funkce \hat{f}_k a posloupnost matic \hat{B}_i^k , $i \in N$, předpoklady lemmatu 51, platí

$$\|R_{i+1}^{*k}\| \leq \max(1, \|R_i^{*k}\|)(1 + O(\|\hat{e}_i^k\|)), \quad \|(R_{i+1}^{*k})^{-1}\| \leq \max(1, \|(R_i^{*k})^{-1}\|)(1 + O(\|\hat{e}_i^k\|))$$

a můžeme, tak jako v části (a) důkazu věty 113, psát

$$\|\hat{B}_i^k\| \leq \bar{B}_k \exp\left(\frac{C_k}{2} \sum_{j=1}^{i-1} \|\hat{e}_j^k\|\right), \quad \|\hat{H}_i^k\| \leq \bar{H}_k \exp\left(\frac{C_k}{2} \sum_{j=1}^{i-1} \|\hat{e}_j^k\|\right)$$

(kde $\hat{H}_i^k = (\hat{B}_i^k)^{-1}$). Položíme-li nyní

$$\bar{B} = m \max_{1 \leq k \leq m} \bar{B}_k, \quad \bar{H} = m \max_{1 \leq k \leq m} \bar{H}_k, \quad C = \max_{1 \leq k \leq m} C_k,$$

a použijeme-li větu 253 a vztah

$$\max_{1 \leq k \leq m} \|\hat{e}_j^k\| = \max_{1 \leq k \leq m} \|Z_k^T e_j\| \leq \max_{1 \leq k \leq m} \|Z_k\| \|e_j\| = \|e_j\|$$

(neboť $\|Z_k\| = 1$), můžeme psát

$$\|B_i\| \leq m \max_{1 \leq k \leq m} \|\hat{B}_i^k\| \leq \bar{B} \exp\left(\frac{C}{2} \sum_{j=1}^{i-1} \|e_j\|\right), \quad \|H_i\| \leq m \max_{1 \leq k \leq m} \|\hat{H}_i^k\| \leq \bar{H} \exp\left(\frac{C}{2} \sum_{j=1}^{i-1} \|e_j\|\right),$$

což po vynásobení dává (52) (kde $\kappa_i = \kappa(B_i)$ a $\bar{\kappa} = \bar{B}\bar{H}$). Podle poznámky 39 a věty 18 tedy platí $x_i \rightarrow x^*$ a $\sum_{i=1}^{\infty} \|e_i\| < \infty$, pokud $x_1 \in \mathcal{B}(x^*, \delta)$, kde číslo δ je určeno vztahem (54).

(b) Jelikož pro libovolný index $1 \leq k \leq m$ splňují funkce \hat{f}_k a posloupnost matic \hat{B}_i^k , $i \in N$, předpoklady lemmatu 50 a podle (a) platí

$$\sum_{i=1}^{\infty} \|\hat{e}_i^k\| = \sum_{i=1}^{\infty} \|Z_k^T e_i\| \leq \sum_{i=1}^{\infty} \|e_i\| < \infty,$$

jsou splněny předpoklady věty 112 (v prostoru R^{n_k}), takže

$$\lim_{i \rightarrow \infty} \frac{\|(\hat{B}_i^k - \hat{G}_i^k) \hat{s}_i^k\|}{\|\hat{s}_i^k\|} = 0.$$

Použijeme-li (1058) a (1064) dostaneme

$$\|(B_i - G_i) s_i\| = \left\| \sum_{k=1}^m Z_k (\hat{B}_i^k - \hat{G}_i^k) Z_k^T s_i \right\| \leq \sum_{k=1}^m \|Z_k (\hat{B}_i^k - \hat{G}_i^k) \hat{s}_i^k\| \leq \sum_{k=1}^m \|(\hat{B}_i^k - \hat{G}_i^k) \hat{s}_i^k\|$$

a jelikož platí $\|\hat{s}_i^k\| = \|Z_k^T s_i\| \leq \|s_i\|$, můžeme psát

$$\lim_{i \rightarrow \infty} \frac{\|(B_i - G_i) s_i\|}{\|s_i\|} \leq \sum_{k=1}^m \frac{\|(\hat{B}_i^k - \hat{G}_i^k) \hat{s}_i^k\|}{\|\hat{s}_i^k\|} = 0.$$

Superlineární konvergence je pak bezprostředním důsledkem věty 20. \square

Podstatně složitější než dokázat lokální konvergenci je zajistit globální konvergenci metod s proměnnou metrikou pro separovatelné úlohy. Je to způsobeno tím že neplatí $\hat{B}_i^k \hat{s}_i^k = -\alpha_i \hat{g}_i^k$, $i \in N$, $1 \leq k \leq m$ (vztahy $B_i s_i = -\alpha_i g_i$, $i \in N$, tvoří podstatu důkazu věty 110). V dalších úvahách budeme předpokládat, že funkce f_k , $1 \leq k \leq m$, splňují předpoklady F4–F5. Omezíme se na metodu BFGS pro separovatelné úlohy, realizovanou pomocí spádových směrů (definice 19), kde matice B_1^k , $1 \leq k \leq m$, jsou pozitivně definitní a aktualizace se provádějí podle vzorců

$$\begin{aligned} \hat{B}_{i+1}^k &= \hat{B}_i^k + \frac{1}{\hat{b}_i^k} \hat{y}_i^k (\hat{y}_i^k)^T - \frac{1}{\hat{c}_i^k} \hat{B}_i^k \hat{s}_i^k (\hat{B}_i^k \hat{s}_i^k)^T, & k \in J(i), \\ \hat{B}_{i+1}^k &= \hat{B}_i^k, & k \notin J(i), \end{aligned}$$

$i \in N$, $1 \leq k \leq m$, kde $J(i) \subset \{1, \dots, m\}$ je vhodně zvolená indexová množina taková, že pokud $k \in J(i)$, platí $(\hat{y}_i^k)^T \hat{s}_i^k > 0$. V důkazu globální konvergence budeme předpokládat, že

$$J(i) = \{k \in N : 1 \leq k \leq m, \|\hat{s}_i^k\|^2 \geq c_1 \min(1, \|g_i\|) \|s_i\|^2\} \quad (1069)$$

a že platí

$$\sum_{k \in J(i)} \|\hat{B}_i^k \hat{s}_i^k\|^2 \geq c_2 \min(1, \|g_i\|) \|B_i s_i\|^2, \quad (1070)$$

kde $0 < c_1 \leq 1/m$ a $0 < c_2 \leq 1/m$ jsou vhodně zvolené konstanty.

Poznámka 363. Podle poznámky 357 platí $N_1 \cup \dots \cup N_m = \{1, \dots, n\}$, takže $\sum_{k=1}^m \|\hat{s}_i^k\|^2 \geq \|s_i\|^2$. Jelikož všechny členy v uvedeném součtu nemohou být menší než $\|s_i\|^2/m$, platí $J(i) \neq \emptyset$. Podobně lze psát

$$\|B_i s_i\| = \left\| \sum_{k=1}^m Z_k \hat{B}_i^k \hat{s}_i^k \right\| \leq \sum_{k=1}^m \|\hat{B}_i^k \hat{s}_i^k\|,$$

takže alespoň jeden člen v součtu na pravé straně je větší než $\|B_i s_i\|/\sqrt{m}$ a jeho druhá mocnina je větší než $\|B_i s_i\|^2/m$. Podmínka (1070) říká, že $J(i)$ obsahuje indexy členů jejichž součet čtverců není menší než $c_2 \|B_i s_i\|^2$, kde $c_2 \leq 1/m$. Platnost této podmínky není automaticky zaručena, ale její porušení je (pro dostatečně malé c_2) značně nepravděpodobné. Obecnější věta, ve které je podmínka (1070) nahrazena jinou definicí množiny $J(i)$, je uvedena v [208]. Její důkaz je však formálně komplikovanější než důkaz věty 256 (i když je veden ve stejném duchu).

Věta 256. Uvažujme metodu BFGS pro separovatelné úlohy, pro kterou platí (1069) a (1070). Splňují-li funkce f_k , $1 \leq k \leq m$, předpoklady F4–F5, je tato metoda globálně konvergentní (definice 16).

Důkaz Předpokládejme že uvažovaná metoda není globálně konvergentní. Pak podle poznámky 18 existuje číslo $0 < \underline{\varepsilon} \leq 1$ takové, že $\|g_j\| \geq \underline{\varepsilon} \forall j \in N$, a podle (1069) a (1070) pro každý index $i \in N$ platí

$$\|\hat{s}_i^k\|^2 \geq c_1 \|s_i\|^2, \quad k \in J(i), \quad (1071)$$

$$\sum_{k \in J(i)} \|\hat{B}_i^k \hat{s}_i^k\|^2 \geq c_2 \|B_i s_i\|^2, \quad (1072)$$

kde $c_1 = \underline{c}_1 \underline{\varepsilon}$ a $c_2 = \underline{c}_2 \underline{\varepsilon}$.

(a) Podobně jako v části (a) důkazu věty 109 lze s použitím (1065) a (1060) psát

$$\begin{aligned} \text{Tr } B_{i+1} &= \sum_{k=1}^m \text{Tr } \hat{B}_{i+1}^k = \sum_{k=1}^m \text{Tr } \hat{B}_i^k + \sum_{k \in J(i)} \frac{(\tilde{G}_i^k \hat{s}_i^k)^T \tilde{G}_i^k \hat{s}_i^k}{(\hat{s}_i^k)^T \tilde{G}_i^k \hat{s}_i^k} - \sum_{k \in J(i)} \frac{(\hat{B}_i^k \hat{s}_i)^T \hat{B}_i^k \hat{s}_i^k}{(\hat{s}_i^k)^T \hat{B}_i^k \hat{s}_i^k} \\ &\leq \text{Tr } B_1 + i \sum_{k=1}^m \bar{G}_k - \sum_{j=1}^i \sum_{k \in J(j)} \frac{(\hat{B}_j^k \hat{s}_j)^T \hat{B}_j^k \hat{s}_j^k}{(\hat{s}_j^k)^T \hat{B}_j^k \hat{s}_j^k}, \end{aligned}$$

takže platí

$$\text{Tr } B_{i+1} \leq 2i\bar{G}, \quad \sum_{j=1}^i \sum_{k \in J(j)} \frac{(\hat{B}_j^k \hat{s}_j)^T \hat{B}_j^k \hat{s}_j^k}{(\hat{s}_j^k)^T \hat{B}_j^k \hat{s}_j^k} \leq 2i\bar{G}, \quad (1073)$$

kde $\bar{G} = \max(\text{Tr } B_1, \sum_{k=1}^m \bar{G}_k)$. Jelikož pro libovolný index $1 \leq k \leq m$ platí $s_j^T B_j s_j \geq (\hat{s}_j^k)^T \hat{B}_j^k \hat{s}_j^k$, můžeme s použitím (1072) psát

$$\sum_{j=1}^i \sum_{k \in J(j)} \frac{(\hat{B}_j^k \hat{s}_j)^T \hat{B}_j^k \hat{s}_j^k}{(\hat{s}_j^k)^T \hat{B}_j^k \hat{s}_j^k} \geq c_2 \sum_{j=1}^i \frac{(B_j s_j)^T B_j s_j}{s_j^T B_j s_j},$$

což spolu s (1073) dává

$$\sum_{j=1}^i \sum_{k \in J(j)} \frac{s_j^T B_j^2 s_j}{s_j^T B_j s_j} \leq \frac{2im\bar{G}}{c_2}.$$

Označíme-li $\tau(i)$ počet členů v tomto součtu, takže $i \leq \tau(i) \leq mi$, můžeme podle lemmatu 2 psát

$$\prod_{j=1}^i \prod_{k \in J(j)} \frac{s_j^T B_j^2 s_j}{s_j^T B_j s_j} \leq \left(\frac{2im\bar{G}}{c_2 \tau(i)} \right)^{\tau(i)} \leq \left(\frac{2m\bar{G}}{c_2} \right)^{\tau(i)}. \quad (1074)$$

(b) Jelikož předpokládáme, že uvažovaná metoda není globálně konvergentní, není splněna podmínka (??) a existuje tedy číslo $c > 0$ takové, že pro libovolný index $i \in N$ platí

$$\sum_{j=1}^i \cos^2 \theta_j \leq \frac{c}{m} \quad \Rightarrow \quad \sum_{j=1}^i \sum_{k \in J(j)} \cos^2 \theta_j \leq c$$

a podle lemmatu 2 též

$$\prod_{j=1}^i \prod_{k \in J(j)} \cos^2 \theta_j \leq \left(\frac{c}{\tau(i)} \right)^{\tau(i)}. \quad (1075)$$

Jelikož

$$\cos^2 \theta_j = \frac{(g_j^T s_j)^2}{\|g_j\|^2 \|s_j\|^2} = \frac{s_j^T B_j s_j}{s_j^T B_j^2 s_j} \frac{s_j^T B_j s_j}{s_j^T s_j}$$

(neboť $B_j s_j = -\alpha_j g_j$), můžeme podle (1074) a (1075) psát

$$\prod_{j=1}^i \prod_{k \in J(j)} \frac{s_j^T B_j s_j}{s_j^T s_j} = \prod_{j=1}^i \prod_{k \in J(j)} \frac{s_j^T B_j^2 s_j}{s_j^T B_j s_j} \cos^2 \theta_j \leq \left(\frac{2m\bar{c}G}{c_2\tau(i)} \right)^{\tau(i)}. \quad (1076)$$

(c) Pro námi uvažovanou metodu BFGS podle (368) (kde $\gamma_i^k = 1$, $\rho_i^k = 1$ a $\beta_i^k = 0$) platí

$$\begin{aligned} \frac{\det \hat{B}_{i+1}^k}{\det \hat{B}_i^k} &= \frac{(\hat{s}_i^k)^T \tilde{G}_i^k \hat{s}_i^k}{(\hat{s}_i^k)^T \hat{B}_i^k \hat{s}_i^k}, & k \in J(i), \\ \frac{\det \hat{B}_{i+1}^k}{\det \hat{B}_i^k} &= 1, & k \notin J(i), \end{aligned}$$

takže tak jako v části (c) důkazu věty 109 s použitím (1073) dostaneme

$$\begin{aligned} \prod_{j=1}^i \prod_{k \in J(j)} \frac{(\hat{s}_j^k)^T \tilde{G}_j^k \hat{s}_j^k}{(\hat{s}_j^k)^T \hat{B}_j^k \hat{s}_j^k} &= \prod_{j=1}^i \prod_{k \in J(j)} \frac{\det \hat{B}_{j+1}^k}{\det \hat{B}_j^k} = \prod_{k=1}^m \frac{\det \hat{B}_{i+1}^k}{\det \hat{B}_1^k} \leq \prod_{k=1}^m \frac{1}{\det \hat{B}_1^k} \left(\frac{\text{Tr} \hat{B}_{i+1}^k}{n} \right)^n \\ &\leq \prod_{k=1}^m \frac{1}{\det \hat{B}_1^k} \left(\frac{2i\bar{G}_k}{n} \right)^n \triangleq \prod_{k=1}^m \tilde{c}_k i^n \leq \prod_{k=1}^m \bar{c}_k^i \leq \bar{c}^i \leq \bar{c}^{\tau(i)}, \end{aligned} \quad (1077)$$

kde $\log \bar{c}_k \geq \log \tilde{c}_k + n/e$, $1 \leq k \leq m$, a $\bar{c} = \max(1, \prod_{k=1}^m \bar{c}_k)$. Spojíme-li (1076) a (1077) a přihlídneme-li k tomu, že $(\hat{s}_j^k)^T \hat{B}_j^k \hat{s}_j^k \leq s_j^T B_j s_j$ a že podle (1071) pro $k \in J(j)$ platí $(\hat{s}_j^k)^T \hat{s}_j^k \geq c_1 s_j^T s_j$, můžeme psát

$$\begin{aligned} \prod_{j=1}^i \prod_{k \in J(j)} \frac{(\hat{s}_j^k)^T \tilde{G}_j^k \hat{s}_j^k}{(\hat{s}_j^k)^T \hat{s}_j^k} &= \prod_{j=1}^i \prod_{k \in J(j)} \frac{(\hat{s}_j^k)^T \tilde{G}_j^k \hat{s}_j^k}{(\hat{s}_j^k)^T \hat{B}_j^k \hat{s}_j^k} \frac{(\hat{s}_j^k)^T \hat{B}_j^k \hat{s}_j^k}{(\hat{s}_j^k)^T \hat{s}_j^k} \leq \bar{c}^{\tau(i)} \prod_{j=1}^i \prod_{k \in J(j)} \frac{(\hat{s}_j^k)^T \hat{B}_j^k \hat{s}_j^k}{(\hat{s}_j^k)^T \hat{s}_j^k} \\ &\leq \bar{c}^{\tau(i)} \prod_{j=1}^i \prod_{k \in J(j)} \frac{1}{c_1} \frac{s_j^T B_j s_j}{s_j^T s_j} \leq \left(\frac{2m\bar{c}\bar{c}G}{c_1 c_2 \tau(i)} \right)^{\tau(i)} \leq \left(\frac{2m\bar{c}\bar{c}G}{c_1 c_2 i} \right)^i, \end{aligned}$$

neboť funkce $(a/t)^t$ (kde $a > 0$) je pro $t \geq 1$ klesající. Jelikož předpokládáme, že funkce \hat{f}_k , $1 \leq k \leq m$, splňují předpoklad F5, platí $(\hat{s}_j^k)^T \tilde{G}_j^k \hat{s}_j^k / (\hat{s}_j^k)^T \hat{s}_j^k \geq \underline{G}_k$, $1 \leq k \leq m$, takže podle poslední nerovnosti pro libovolný index $i \in N$, dostaneme

$$\underline{G}^m \leq \underline{G}^{\tau(i)} \leq \prod_{j=1}^i \prod_{k \in J(j)} \frac{(\hat{s}_j^k)^T \tilde{G}_j^k \hat{s}_j^k}{(\hat{s}_j^k)^T \hat{s}_j^k} \leq \left(\frac{2m\bar{c}\bar{c}G}{c_1 c_2 i} \right)^i \Rightarrow \underline{G}^m \leq \frac{2m\bar{c}\bar{c}G}{c_1 c_2 i},$$

kde $\underline{G} = \min(1, \underline{G}_1, \dots, \underline{G}_m)$, což je však spor, neboť pravá strana poslední nerovnosti konverguje k nule pokud $i \rightarrow \infty$. \square

Věta 256 je teoreticky velmi zajímavá, ale obsahuje předpoklady, které v praktických úlohách nebývají splněny. Zejména nejsou zahrnuty případy, kdy některé z funkcí \hat{f}_k , $1 \leq k \leq m$, jsou nekonvexní. Ukazuje se však, že při vhodné volbě množin $J(i)$, $i \in N$, jsou podmínky pro globální konvergenci (věta 11) v praktických úlohách většinou splněny. Proto je vhodné zajišťovat globální konvergenci jinak než ve větě 256, například pomocí modifikací matice B , popsanych v oddílu 2.7, nebo pomocí přerušování iteračního procesu (poznámka 34), kdy pokládáme $\hat{B}_k = I$, $1 \leq k \leq m$, pokud $-d^T g < \varepsilon_0 \|d\| \|g\|$ (poznámka 34). Zbývá tedy popsat jak efektivně volit množiny $J(i)$, $i \in N$, v obecném případě.

Nejsou-li všechny funkce f_k , $1 \leq k \leq m$, ryze konvexní, může se stát, že pro $i \in N$ a pro některé indexy $1 \leq k \leq m$ platí $\hat{b}_i^k = (\hat{y}_i^k)^T \hat{s}_i^k \leq 0$ a odpovídající matice \hat{B}_{i+1}^k nejsou pozitivně definitní. Proto se nabízí možnost volit množiny $J(i)$, $i \in N$, tak, že

$$J(i) = \{k \in N : 1 \leq k \leq m, \hat{b}_i^k \geq c_M, \hat{c}_i^k \geq c_M\}, \quad (1078)$$

kde c_M je nějaké malé číslo (strojová nula). Numerické experimenty ukazují, že tato metoda (kterou označíme VMB) funguje velmi dobře, lze ji však ještě vylepšit tím, že se aktualizace provádějí i pro některé indexy $k \notin J(i)$. Použití aktualizací BFGS pro $k \notin J(i)$ se ukazuje jako nevhodné, lepší výsledky lze docílit aktualizacemi R1, které jsou méně citlivé na porušení pozitivní definitnosti aktualizované matice. Jednou z možností je použití aktualizací

$$\begin{aligned}\hat{B}_{i+1}^k &= \hat{B}_i^k + \frac{1}{\hat{b}_i^k} \hat{y}_i^k (\hat{y}_i^k)^T - \frac{1}{\hat{c}_i^k} \hat{B}_i^k \hat{s}_i^k \left(\hat{B}_i^k \hat{s}_i^k \right)^T, & k \in J(i), \\ \hat{B}_{i+1}^k &= \hat{B}_i^k + \frac{1}{\hat{b}_i^k - \hat{c}_i^k} \left(\hat{y}_i^k - \hat{B}_i^k \hat{s}_i^k \right) \left(\hat{y}_i^k - \hat{B}_i^k \hat{s}_i^k \right)^T, & k \notin J(i), \quad |\hat{b}_i^k - \hat{c}_i^k| \geq c_M, \\ \hat{B}_{i+1}^k &= \hat{B}_i^k, & k \notin J(i), \quad |\hat{b}_i^k - \hat{c}_i^k| < c_M,\end{aligned}$$

$i \in N, 1 \leq k \leq m$, kde

$$\begin{aligned}J(i) &= \{k \in N : 1 \leq k \leq m, \hat{b}_i^k \geq c_M, \hat{c}_i^k \geq c_M\}, & i = 1 \\ J(i) &= \{k \in N : 1 \leq k \leq m, \hat{b}_i^k \geq c_M, \hat{c}_i^k \geq c_M\} \cap J(i-1), & i > 1.\end{aligned}$$

Tato metoda (kterou označíme VMC) je většinou horší než základní metoda s indexovou množinou (1078), nicméně mnohem lepší než kdybychom místo aktualizací R1 používali aktualizace BFGS. Ukazuje se, že aktualizace R1 jsou výhodné zejména tehdy, když funkce F je součtem většího počtu nekonvexních dílčích funkcí. Nechť $K_i = 0$, pokud $i \leq \underline{i}$, a $K_i = 1$, pokud $i > \underline{i}$, kde $\underline{i} \in N$ je nejmenší číslo, pro které nemá množina $J(\underline{i})$ (vzorec (1078)) alespon $m/2$ prvků (pokud takové číslo neexistuje, pokládáme $K_i = 0$, $i \in N$). Pak je výhodné použít aktualizace

$$\begin{aligned}\hat{B}_{i+1}^k &= \hat{B}_i^k + \frac{1}{\hat{b}_i^k} \hat{y}_i^k (\hat{y}_i^k)^T - \frac{1}{\hat{c}_i^k} \hat{B}_i^k \hat{s}_i^k \left(\hat{B}_i^k \hat{s}_i^k \right)^T, & K_i = 0, \quad k \in J(i) \\ \hat{B}_{i+1}^k &= \hat{B}_i^k, & K_i = 0, \quad k \notin J(i), \\ \hat{B}_{i+1}^k &= \hat{B}_i^k + \frac{1}{\hat{b}_i^k - \hat{c}_i^k} \left(\hat{y}_i^k - \hat{B}_i^k \hat{s}_i^k \right) \left(\hat{y}_i^k - \hat{B}_i^k \hat{s}_i^k \right)^T, & K_i = 1, \quad |\hat{b}_i^k - \hat{c}_i^k| \geq c_M, \\ \hat{B}_{i+1}^k &= \hat{B}_i^k + \frac{1}{\hat{b}_i^k} \hat{y}_i^k (\hat{y}_i^k)^T - \frac{1}{\hat{c}_i^k} \hat{B}_i^k \hat{s}_i^k \left(\hat{B}_i^k \hat{s}_i^k \right)^T, & K_i = 1, \quad |\hat{b}_i^k - \hat{c}_i^k| < c_M, \quad k \in J(i) \\ \hat{B}_{i+1}^k &= \hat{B}_i^k, & K_i = 1, \quad |\hat{b}_i^k - \hat{c}_i^k| < c_M, \quad k \notin J(i),\end{aligned}$$

kde $i \in N$ a $1 \leq k \leq m$ (tuto metodu označíme VMP).

V následující tabulce jsou uvedeny výsledky porovnání metod s aktualizacemi VMB, VMC, VMP, které byly realizovány jako metody spádových směrů s přímým řešením řídkých soustav lineárních rovnic. Je ukázán celkový počet iterací NIT, celkový počet použitých funkčních hodnot NFV, počet nevyřešených problémů (selhání) a celkový čas výpočtu. Bylo použito 82 testovacích úloh s 1000 proměnnými (TEST25 z [144]) stejných jako v tabulce 11, uvedené v oddílu 10.8.

Metoda	NIT	NFV	selhání	čas
VMB	21953	29309	2	21.23
VMC	23408	70716	3	57.65
VMP	16004	26310	1	19.15

Známe-li aproximace \hat{B}_k , $1 \leq k \leq m$, redukovanych Hessových matic \hat{G}_k , $1 \leq k \leq m$, můžeme podle (1064) zkonstruovat řídkou aproximaci Hessovy matice G . Metody s proměnnou metrikou však mají jednu nevýhodu, která spočívá v tom, že je třeba uchovávat všechny matice \hat{B}_k , $1 \leq k \leq m$. To vyžaduje rezervaci dalších

$$\hat{m} = \sum_{k=1}^n \frac{1}{2} n_k (n_k + 1)$$

míst v paměti počítače (číslo \hat{m} je obvykle značně větší než počet nenulových prvků řídké Hessovy matice G).

10.6 Modifikace Gaussovy–Newtonovy metody pro řídké a separovatelné úlohy

Má-li účelová funkce $F(x)$ tvar

$$F(x) = \frac{1}{2} f^T(x) f(x) = \frac{1}{2} \sum_{k=1}^m f_k^2(x),$$

má podle (731) Hessova matice stejnou strukturu řídkosti jako matice $J^T(x)J(x)$. Nechť $m = O(n)$. Pak aby matice $G(x)$ měla $O(m) = O(n)$ nenulových prvků, musí mít Jacobiova matice řídké řádky (má-li vektor g_k n_k nenulových prvků, má matice $g_k g_k^T$ n_k^2 nenulových prvků). Strukturálně to znamená, že každá z dílčích funkcí $f_k : R^n \rightarrow R$, $1 \leq k \leq m$, musí záviset na $n_k = O(1)$ proměnných. Dostáváme tak speciální případ separovatelné úlohy. Tuto separovatelnou úlohu bychom mohli řešit pomocí diferenčních verzí Newtonovy metody nebo pomocí metod s proměnnou metrikou. Speciální tvar účelové funkce však dovoluje použít některé modifikace Gaussovy–Newtonovy metody, které mohou být mnohem účinnější.

Použijeme-li stejné značení jako v (1058), můžeme psát

$$F(x) = \sum_{k=1}^m \hat{f}_k^2(\hat{x}_k), \quad g(x) = \sum_{k=1}^m \hat{f}_k(\hat{x}_k) Z_k \hat{g}_k(\hat{x}_k), \quad (1079)$$

$$G(x) = \sum_{k=1}^m Z_k \hat{g}_k(\hat{x}_k) (Z_k \hat{g}_k(\hat{x}_k))^T + \sum_{k=1}^m \hat{f}_k(\hat{x}_k) Z_k \hat{G}_k(\hat{x}_k) Z_k^T, \quad (1080)$$

Gaussova–Newtonova metoda určuje směrový vektor $d \in R^n$ řešením normální soustavy rovnic $Bd + g = 0$, kde

$$B = J^T J = \sum_{k=1}^m Z_k \hat{g}_k (Z_k \hat{g}_k)^T, \quad g = J^T f = \sum_{k=1}^m \hat{f}_k Z_k \hat{g}_k,$$

nebo řešením přeúřčené soustavy rovnic $Jd + f \approx 0$. V obou případech je výhodnější používat metody s lokálně omezeným krokem, neboť Jacobiova matice J je často velmi špatně podmíněná. Používá se buď metoda s optimálním lokálně omezeným krokem (oddíl 6.1), založená na řídkém Choleského rozkladu, nebo nepřesná metoda s lokálně omezeným krokem (oddíl 6.3), založená na iteračních metodách popsaných v oddílu 10.7. Protože Gaussova–Newtonova metoda může být neefektivní v případě úloh s velkými rezidui, je výhodné (podobně jako oddílu 8.2) kombinovat tuto metodu s jinými metodami.

Používáme-li matici $B = J^T J$, existují dvě hlavní myšlenky jak vylepšit Gaussovu–Newtonovu metodu. Je to buď její kombinace s metodou s proměnnou metrikou podle pravidel uvedených v poznámce 269 (v tomto případě má nejvýhodnější vlastnosti Marwilova metoda pro řídké úlohy či metoda hodnoty 1 pro separovatelné úlohy), nebo použití aproximace členu druhého řádu v (1080) pomocí diferenční verze Newtonovy metody či metody s proměnnou metrikou (opět je nejvýhodnější volit metodu hodnoty 1).

V prvním případě se pro řídké úlohy nabízí jednoduchá kombinace Gaussovy–Newtonovy metody s Marwilovou metodou, kdy v prvním iteračním kroku nebo po restartu pokládáme $B = J^T J$ a po skončení každého iteračního kroku pokládáme

$$\begin{aligned} B_+ &= J_+^T J_+ \quad , \quad F - F_+ > \vartheta F, \\ B_+ &= \mathcal{P}_S \mathcal{P}_{QG} B \quad , \quad F - F_+ \leq \vartheta F \end{aligned} \quad (1081)$$

(jako v (1040)), kde $J_+ = J(x_+)$ a parametr ϑ má stejný význam jako v oddílu 8.2. Globální konvergence této metody (kterou označíme GNS) plyne z věty 172 a věty 249. Superlineární konvergence této metody plyne z věty 172 a věty 250. Poznamenejme, že v (1081) se nepoužívají redukované veličiny (se stříškou), ale pouze řídké matice J a B .

Pro separovatené úlohy lze kombinovat Gaussovu-Newtonovu metodu s metodou hodnoti 1. Matice B_i se v tomto případě počítá podle vzorce

$$B_i = \sum_{k=1}^m Z_k \hat{B}_i^k Z_k^T$$

(používáme dvojí indexování jako v oddílu 10.5), kde v prvním iteračním kroku (pro $i = 1$) nebo po restartu pokládáme $\hat{B}_i^k = \hat{g}_i^k (\hat{g}_i^k)^T$ a po skončení i -tého iteračního kroku pokládáme

$$\begin{aligned} \hat{B}_{i+1}^k &= \hat{g}_{i+1}^k (\hat{g}_{i+1}^k)^T, & F_i - F_{i+1} &> \underline{\vartheta} F_i, \\ \hat{B}_{i+1}^k &= \hat{B}_i^k, & F_i - F_{i+1} &\leq \underline{\vartheta} F_i, & |(\hat{g}_i^k - \hat{B}_i^k \hat{s}_i^k)^T \hat{s}_i^k| &< c_M, \\ \hat{B}_{i+1}^k &= \hat{B}_i^k + \frac{(\hat{g}_i^k - \hat{B}_i^k \hat{s}_i^k)(\hat{g}_i^k - \hat{B}_i^k \hat{s}_i^k)^T}{(\hat{g}_i^k - \hat{B}_i^k \hat{s}_i^k)^T \hat{s}_i^k}, & F_i - F_{i+1} &\leq \underline{\vartheta} F_i, & |(\hat{g}_i^k - \hat{B}_i^k \hat{s}_i^k)^T \hat{s}_i^k| &\geq c_M \end{aligned} \quad (1082)$$

(vše pro $1 \leq k \leq m$), kde $\hat{g}_i^k = \hat{f}_{i+1}^k \hat{g}_{i+1}^k - \hat{f}_i^k \hat{g}_i^k$ a $\hat{s}_i^k = \hat{x}_{i+1}^k - \hat{x}_i^k$. Tuto metodu označíme GNP.

Ve druhém případě, kdy se aproximuje člen druhého řádu, existuje několik možností. Předně je možné tento člen aproximovat pomocí diferenční verze Newtonovy metody, kdy v prvním iteračním kroku (pro $i = 1$) nebo po restartu pokládáme $B_i = J_i^T J_i$ a po skončení i -tého iteračního kroku pokládáme

$$\begin{aligned} B_{i+1} &= J_{i+1}^T J_{i+1}, & F_i - F_{i+1} &> \underline{\vartheta} F_i, \\ B_{i+1} &= J_{i+1}^T J_{i+1} + \sum_{k=1}^m \hat{f}_{i+1}^k Z_k \hat{G}_{i+1}^k Z_k^T, & F_i - F_{i+1} &\leq \underline{\vartheta} F_i, \end{aligned} \quad (1083)$$

kde $J_{i+1} = J(x_{i+1})$, $\hat{f}_{i+1}^k = \hat{f}_k(\hat{x}_{i+1}^k)$ a $\hat{G}_{i+1}^k \approx \hat{G}_k(\hat{x}_{i+1}^k)$ pro $1 \leq k \leq m$, (\hat{G}_{i+1}^k je diferenční aproximace Hessovy matice funkce \hat{f}_k v bodě \hat{x}_{i+1}^k určená podle vzorce (1063)). Globální a superlineární konvergence této metody (kterou označíme GNN) plyne (pro $\hat{G}_{i+1}^k = \hat{G}_k(\hat{x}_{i+1}^k)$, $1 \leq k \leq m$) z věty 135 a věty 172.

Další možností je aproximace členu druhého řádu pomocí metody s proměnnou metrikou hodnoti 1, kdy v prvním iteračním kroku (pro $i = 1$) nebo po restartu pokládáme $B_i = J_i^T J_i$ a $\hat{B}_i^k = \hat{I}_k$, $1 \leq k \leq m$ (\hat{B}_i^k je aproximace Hessovy matice \hat{G}_i^k a \hat{I}_k je jednotková matice řádu n_k). Po skončení každého iteračního kroku pokládáme

$$\begin{aligned} \hat{B}_{i+1}^k &= \hat{B}_i^k, & |(\hat{g}_i^k - \hat{B}_i^k \hat{s}_i^k)^T \hat{s}_i^k| &< c_M, \\ \hat{B}_{i+1}^k &= \hat{B}_i^k + \frac{(\hat{g}_i^k - \hat{B}_i^k \hat{s}_i^k)(\hat{g}_i^k - \hat{B}_i^k \hat{s}_i^k)^T}{(\hat{g}_i^k - \hat{B}_i^k \hat{s}_i^k)^T \hat{s}_i^k}, & |(\hat{g}_i^k - \hat{B}_i^k \hat{s}_i^k)^T \hat{s}_i^k| &\geq c_M, \end{aligned}$$

pro $1 \leq k \leq m$, a

$$\begin{aligned} B_{i+1} &= J_{i+1}^T J_{i+1}, & F_i - F_{i+1} &> \underline{\vartheta} F_i, \\ B_{i+1} &= J_{i+1}^T J_{i+1} + \sum_{k=1}^m \hat{f}_{i+1}^k Z_k \hat{B}_{i+1}^k Z_k^T, & F_i - F_{i+1} &\leq \underline{\vartheta} F_i. \end{aligned} \quad (1084)$$

Přitom $\hat{g}_i^k = \hat{g}_{i+1}^k - \hat{g}_i^k$, $\hat{s}_i^k = \hat{x}_{i+1}^k - \hat{x}_i^k$, $1 \leq k \leq m$. Tuto metodu označíme GNB.

Metoda GNB je založena na aproximaci Hessových matic $\hat{G}_k(\hat{x}_k)$ funkcí $\hat{f}_k(\hat{x}_k)$, $1 \leq k \leq m$. Podobným způsobem jako v oddílu 8.2 lze aproximovat přímo členy druhého řádu $\hat{f}_k(\hat{x}_k) \hat{G}_k(\hat{x}_k)$ v (1080). Používají se k tomu vzorce analogické vzorcům (753) a (759). Pak v prvním iteračním kroku (pro $i = 1$) nebo po restartu pokládáme $B_i = J_i^T J_i$ a $\hat{C}_i^k = \hat{I}_k$, $1 \leq k \leq m$. Po skončení každého iteračního kroku pokládáme

$$\begin{aligned} \hat{C}_{i+1}^k &= \hat{C}_i^k, & |(\hat{z}_i^k - \hat{C}_i^k \hat{s}_i^k)^T \hat{s}_i^k| &< c_M, \\ \hat{C}_{i+1}^k &= \hat{C}_i^k + \frac{(\hat{z}_i^k - \hat{C}_i^k \hat{s}_i^k)(\hat{z}_i^k - \hat{C}_i^k \hat{s}_i^k)^T}{(\hat{z}_i^k - \hat{C}_i^k \hat{s}_i^k)^T \hat{s}_i^k}, & |(\hat{z}_i^k - \hat{C}_i^k \hat{s}_i^k)^T \hat{s}_i^k| &\geq c_M, \end{aligned}$$

pro $1 \leq k \leq m$, a

$$\begin{aligned} B_{i+1} &= J_{i+1}^T J_{i+1} \quad , \quad F_i - F_{i+1} > \underline{\vartheta} F_i, \\ B_{i+1} &= J_{i+1}^T J_{i+1} + \sum_{k=1}^m Z_k \hat{C}_{i+1}^k Z_k^T \quad , \quad F_i - F_{i+1} \leq \underline{\vartheta} F_i. \end{aligned} \quad (1085)$$

Přitom $\hat{z}_i^k = \hat{f}_{i+1}^k (\hat{g}_{i+1}^k - \hat{g}_i^k)$, $\hat{s}_i^k = \hat{x}_{i+1}^k - \hat{x}_i^k$, $1 \leq k \leq m$. Tuto metodu označíme GNC.

Ačkoliv pro metody GNB a GNC (bez jakýchkoliv úprav) nejsou dokázány konvergenční věty, jsou jejich numerické vlastnosti velmi dobré. Jedinou nevýhodou těchto metod (podobně jako metod s proměnnou metrikou pro separovatelné úlohy) je nutnost ukládat současně všechny redukované matice \hat{B}_i^k nebo \hat{C}_i^k , $1 \leq k \leq m$. Ukládá se tedy $\sum_{k=1}^m n_k(n_k + 1)/2$ prvků, což může značně převýšit počet nenulových prvků matice B_i .

Normální soustavu rovnic $Bd + g = 0$ nelze použít, má-li Jacobiova matice J alespoň jeden hustý řádek (takže $n_k \sim n$ pro nějaký index $1 \leq k \leq m$). V tomto případě je matice $B = J^T J$ hustá (stejnou strukturu má matice G) a je tudíž nutné pracovat přímo s řídkou Jacobiovou maticí J , takže možnosti použití informací druhého řádu jsou značně omezené.

Jednou z možností je nahradit (v případě, že $F - F_+ \leq \underline{\vartheta} F$) matici J_+ maticí $A_+ = J_+ + uv^T$, získanou z matice J_+ aktualizací hodnoty 1, kde vektory u a v se vybírají tak, aby matice $A_+^T A_+$ vznikla z matice $J_+^T J_+$ aktualizací BFGS. Tato možnost je vyšetřovaná v oddílu 4.2 (vzorec (407)). Dosadíme-li $A = J_+$ a $\tilde{s} = As = J_+ s$ do vzorce (407) (kde $\gamma = 1$ a $\rho = 1$), dostaneme

$$A_+ = A - \frac{1}{\tilde{s}^T \tilde{s}} \tilde{s} \left(A^T \tilde{s} + \sqrt{\frac{\tilde{s}^T \tilde{s}}{s^T y}} y \right)^T = J_+ - \frac{\tilde{s}}{\|\tilde{s}\|} \left(J_+^T \frac{\tilde{s}}{\|\tilde{s}\|} + \sqrt{\frac{1}{s^T y}} y \right)^T = J_+ + uv^T,$$

kde $u = J_+ s / \|J_+ s\|$ a $v = y / \sqrt{s^T y} - J_+^T u$. Řešíme tedy přeurčenou soustavu rovnic $Ad + f \approx 0$, kde v prvním iteračním kroku nebo po restartu pokládáme $A = J$ a po skončení každého iteračního kroku pokládáme

$$\begin{aligned} A_+ &= J_+ \quad , \quad F - F_+ > \underline{\vartheta} F, \\ A_+ &= J_+ + \frac{J_+ s}{\|J_+ s\|} \left(\frac{y}{\sqrt{s^T y}} - J_+^T \frac{J_+ s}{\|J_+ s\|} \right)^T \quad , \quad F - F_+ \leq \underline{\vartheta} F. \end{aligned} \quad (1086)$$

Tuto metodu označíme GNV.

Jinou možností je nahradit (v případě, že $F - F_+ \leq \underline{\vartheta} F$) přeurčenou soustavu rovnic $J_+ d_+ + f_+ \approx 0$, rozšířenou soustavou

$$A_+ d_+ + a_+ = \begin{bmatrix} J_+ \\ w^T \end{bmatrix} d_+ + \begin{bmatrix} f_+ \\ 0 \end{bmatrix} \approx 0, \quad (1087)$$

kde vektor w se vybírá tak, aby matice $A_+^T A_+$ vznikla z matice $J_+^T J_+$ aktualizací R1. Jelikož podle (1087) platí $A_+^T A_+ = J_+^T J_+ + ww^T$, je tato podmínka splněna tehdy, když $w = (y - J_+^T J_+ s) / \sqrt{s^T (y - J_+^T J_+ s)}$. Řešíme tedy přeurčenou soustavu rovnic $Ad + a \approx 0$, kde v prvním iteračním kroku nebo po restartu pokládáme $A = J$, $a = f$ a po skončení každého iteračního kroku pokládáme

$$\begin{aligned} A_+ &= J_+, \quad a_+ = f_+, \quad F - F_+ > \underline{\vartheta} F, \\ A_+ &= J_+, \quad a_+ = f_+, \quad F - F_+ \leq \underline{\vartheta} F, \quad s^T (y - J_+^T J_+ s) \leq 0 \\ A_+ &= \begin{bmatrix} J_+ \\ \frac{(y - J_+^T J_+ s)^T}{\sqrt{s^T (y - J_+^T J_+ s)}} \end{bmatrix}, \quad a_+ = \begin{bmatrix} f_+ \\ 0 \end{bmatrix}, \quad F - F_+ \leq \underline{\vartheta} F, \quad s^T (y - J_+^T J_+ s) \leq 0. \end{aligned} \quad (1088)$$

Tuto metodu označíme GNR.

10.7 Iterační řešení rozsáhlých lineárních úloh nejmenších čtverců

Řídkou reprezentaci Hessovy matice nemůžeme použít, má-li Jacobiova matice J alespoň jeden hustý řádek ($n_k \sim n$ pro nějaký index $1 \leq k \leq m$). V tomto případě je matice $J^T J$ hustá (stejnou strukturu má matice G) a je tudíž třeba pracovat s řídkou reprezentací Jacobiovy matice. Jednou z možností je nahradit normální soustavu rovnic $J^T J d + J^T f = 0$ rozšířenou soustavou rovnic

$$\begin{bmatrix} I_s & J \\ J^T & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} r \\ d \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} f \\ 0 \end{bmatrix} = 0,$$

jejíž matice je řídká (je-li matice J řídká) a indefinitní. Tuto soustavu lze řešit řídkou verzí Bunchovy-Parlettovy eliminační metody, která je implementovaná v programu MA27 z knihovny AERE Harwell. V tomto oddílu se zaměříme na některé úpravy metody sdružených gradientů pro řešení normální soustavy rovnic $J^T J s + J^T f = 0$.

Nejjednodušší úpravou metody CG pro řešení normální soustavy rovnic je metoda CGNE.

Definice 77. *Nechť $J \in R^{m \times n}$ je matice s lineárně nezávislými sloupci a $f \in R^m$. Pak iterační proces používající rekurentní vztahy*

$$d_1 = 0, \quad u_1 = f, \quad g_1 = J^T f, \quad p_1 = -g_1$$

a

$$v_i = J p_i \quad \alpha_i = \|g_i\|^2 / \|v_i\|^2,$$

$$d_{i+1} = d_i + \alpha_i p_i, \quad u_{i+1} = u_i + \alpha_i v_i,$$

$$g_{i+1} = J^T u_{i+1}, \quad \beta_i = \|g_{i+1}\|^2 / \|g_i\|^2,$$

$$p_{i+1} = -g_{i+1} + \beta_i p_i$$

pro $1 \leq i \leq n$, kde $u_i \in R^m$, $v_i \in R^m$, $1 \leq i \leq n$, nazveme metodou CGNE určenou maticí $J \in R^{m \times n}$ a vektorem $f \in R^m$.

Snadno se přesvědčíme (položíme-li $B = J^T J$ a $q_i = J^T v_i$, $1 \leq i \leq n$), že metoda CGNE je ekvivalentní metodě CG popsané v oddílu 3.8. Vlastnosti metody CGNE se příliš neliší od vlastností metody CG. Jestliže však $m \gg n$, vyžaduje metoda CGNE větší počet operací a má větší paměťové nároky než metoda CG.

Mnohem lepší stabilitu než metoda CGNE mají metody založené na použití bidiagonalizačního Lanczosova procesu. Z praktických důvodů budeme v následující definici používat koeficienty α_i, β_i , $1 \leq i \leq n$, které nemají nic společného se stejně označenými koeficienty vystupujícími v definici 77.

Definice 78. *Nechť $J \in R^{m \times n}$ je matice s lineárně nezávislými sloupci a $f \in R^m$. Pak iterační proces používající rekurentní vztahy*

$$\beta_1 u_1 = f, \quad \alpha_1 q_1 = J^T u_1$$

a

$$\beta_{i+1} u_{i+1} = J q_i - \alpha_i u_i,$$

$$\alpha_{i+1} q_{i+1} = J^T u_{i+1} - \beta_{i+1} q_i$$

pro $1 \leq i \leq n$, kde koeficienty α_i, β_i , $1 \leq i \leq n$ se volí tak, aby vektory $u_i \in R^m$, $q_i \in R^n$, $1 \leq i \leq n$ měly jednotkovou normu, nazveme bidiagonalizačním Lanczosovým procesem (BL) určeným maticí $J \in R^{m \times n}$ a vektorem $f \in R^m$.

Poznámka 364. Necht $\alpha_i \neq 0, \beta_i \neq 0, 1 \leq i \leq k$ pro nějaký index $1 \leq k \leq n$. Pak podle definice 78 platí $f = U_{k+1}(\beta_1 e_1)$ a

$$JQ_k = U_{k+1}B_k, \quad (1089)$$

$$J^T U_{k+1} = Q_k B_k^T + \alpha_{k+1} q_{k+1} e_{k+1}^T, \quad (1090)$$

kde $Q_k = [q_1, q_2, \dots, q_k]$, $U_{k+1} = [u_1, u_2, \dots, u_k, u_{k+1}]$, $e_1^T = [1, 0, \dots, 0, 0]$, $e_{k+1}^T = [0, 0, \dots, 0, 1]$ a

$$B_k = \begin{bmatrix} \alpha_1 & 0 & \dots & 0 \\ \beta_2 & \alpha_2 & \dots & 0 \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ 0 & 0 & \dots & \alpha_k \\ 0 & 0 & \dots & \beta_{k+1} \end{bmatrix},$$

kde $B_k \in R^{(k+1) \times k}$ je bidiagonální horní Hessenbergova matice.

Věta 257. Uvažujme bidiagonalizační Lanczosův proces určený maticí $J \in R^{m \times n}$ a vektorem $f \in R^m$. Necht $\alpha_i \neq 0, \beta_i \neq 0, 1 \leq i \leq k$, pro nějaký index $1 \leq k \leq n$. Pak vektory $q_i, 1 \leq i \leq k$, tvoří ortonormální bázi v Krylovově podprostoru $\mathcal{K}_i = \text{span}(g, Bg, \dots, B^{k-1}g)$, kde $B = J^T J$ a $g = J^T f$, a vektory $u_i, 1 \leq i \leq k$, jsou vzájemně ortogonální a mají jednotkovou normu.

Důkaz (indukcí). Pro $k = 1$ je tvrzení zřejmé, neboť $q_1 = J^T f / \|J^T f\|$ a $u_1 = f / \|f\|$. Předpokládejme, že tvrzení platí pro nějaký index $1 \leq k < n$ a že $\alpha_{k+1} \neq 0, \beta_{k+1} \neq 0$. Použijeme-li vztahy (1089)–(1090), dostaneme

$$J^T JQ_k = J^T U_{k+1}B_k = Q_k B_k^T B_k + \alpha_{k+1} q_{k+1} e_{k+1}^T B_k = Q_k T_k + \alpha_{k+1} \beta_{k+1} q_{k+1} e_k^T,$$

kde

$$T_k = B_k^T B_k = \begin{bmatrix} \alpha_1^2 + \beta_2^2 & \alpha_2 \beta_2 & \dots & 0 & 0 \\ \alpha_2 \beta_2 & \alpha_2^2 + \beta_3^2 & \dots & 0 & 0 \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ 0 & 0 & \dots & \alpha_{k-1}^2 + \beta_k^2 & \alpha_k \beta_k \\ 0 & 0 & \dots & \alpha_k \beta_k & \alpha_k^2 + \beta_{k+1}^2 \end{bmatrix}$$

je symetrická tridiagonální matice řádu k . Platí tedy (673), kde $B = J^T J$, $T_k = B_k^T B_k$ a $\gamma_i = \alpha_i^2 + \beta_{i+1}^2$, $\delta_i = \alpha_i \beta_i, 1 \leq i \leq k$, a můžeme použít větu 153, podle které tvoří vektory $q_i, 1 \leq i \leq k+1$ bázi v Krylovově podprostoru $\mathcal{K}_i = \text{span}(g, Bg, \dots, B^{k-1}g)$, kde $B = J^T J$ a $g = J^T f$. Použijeme-li (1089), dostaneme

$$U_{k+1}^T JQ_k = U_{k+1}^T U_{k+1} B_k$$

a podle (1090) platí

$$U_{k+1}^T JQ_k = B_k Q_k^T Q_k + \alpha_{k+1} e_{k+1} q_{k+1}^T Q_k = B_k,$$

takže $U_{k+1}^T U_{k+1} = I$ (vektory $u_i, 1 \leq i \leq k+1$, jsou vzájemně ortogonální a mají jednotkovou normu). \square

Poznámka 365. Z důkazu věty 257 plyne, že symetrický Lanczosův proces určený symetrickou pozitivně definitní maticí $B \in R^{n \times n}$ a vektorem $g \in R^n$ je ekvivalentní bidiagonalizačnímu Lanczosovu procesu určenému maticí $J \in R^{m \times n}$ a vektorem $f \in R^m$, pokud $B = J^T J$ a $g = J^T f$. Ekvivalence spočívá v tom, že oba dva procesy generují stejné vektory $q_i, 1 \leq i \leq k$, a platí $\gamma_i = \alpha_i^2 + \beta_{i+1}^2, \delta_i = \alpha_i \beta_i, 1 \leq i \leq k$, kde k je index takový, že $\alpha_i \neq 0, \beta_i \neq 0, \gamma_i \neq 0, \delta_i \neq 0, 1 \leq i \leq k$.

Poznámka 366. Bidiagonalizační Lanczosův proces lze použít k řešení soustavy rovnic $J^T J s + J^T g = 0$. Pokládáme $d_1 = 0$ a vektory d_{i+1} , $1 \leq i \leq k$, hledáme tak, aby platilo

$$d_{i+1} = \arg \min_{d \in \mathcal{K}_i} \|J s + f\|,$$

Jelikož $d \in \mathcal{K}_i$ právě tehdy, když $d = Q_i z$, kde $z \in R^i$, můžeme psát $d_{i+1} = Q_i z_i$, kde

$$z_i = \arg \min_{z \in R^i} \|B_i z + \beta_1 e_1\|$$

(plyne to ze vztahů $f = U_{i+1}(\beta_1 e_1)$, $J Q_i = U_{i+1} B_i$ a $U_{i+1}^T U_{i+1} = I$). Pokud $\alpha_{k+1} \beta_{k+1} = 0$ je vektor $d_{k+1} \in \mathcal{K}_k$, řešením soustavy rovnic $J^T J s + J^T f = 0$ (plyne to z poznámky 238 a poznámky 365).

Poznámka 367. Směrové vektory d_{i+1} , $1 \leq i \leq k$, definované v poznámce 366 jsou shodné se směrovými vektory d_{i+1} , $1 \leq i \leq k$, generovanými metodou CGNE určenou maticí $J \in R^{m \times n}$ a vektorem $f \in R^m$ (plyne to z věty 154 a poznámky 365).

Výhodou bidiagonalizačního Lanczosova procesu je skutečnost, že vektory d_{i+1} , $1 \leq i \leq k$, mohou být určeny pomocí stabilních operací. To tvoří základ metody LSQR. Princip metody LSQR spočívá v tom, že se rekurentně určují rozklady

$$P_i B_i = \begin{bmatrix} R_i \\ 0 \end{bmatrix}, \quad P_i(\beta_1 e_1) = \begin{bmatrix} h_i \\ \tilde{\eta}_{i+1} \end{bmatrix},$$

kde

$$R_i = \begin{bmatrix} \rho_1 & \sigma_2 & \dots & 0 \\ 0 & \rho_2 & \dots & 0 \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ 0 & 0 & \dots & \rho_i \end{bmatrix}, \quad h_i = \begin{bmatrix} \eta_1 \\ \eta_2 \\ \dots \\ \eta_i \end{bmatrix}.$$

Přitom P_i , $1 \leq i \leq k$, jsou ortogonální matice dimenze $i+1$ a R_i , $1 \leq i \leq k$, jsou bidiagonální horní trojúhelníkové matice dimenze i . Matice P_i , $1 \leq i \leq k$, se počítají rekurentně pomocí Givensových matic elementárních rotací $\tilde{P}_i \in R^{2 \times 2}$, $1 \leq i \leq k$, studovaných v oddílu 8.3.

Poznámka 368. Předpokládejme, že

$$\begin{bmatrix} P_{i-1} & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} [B_i, b_{i+1}, \delta_1 e_1] = \begin{bmatrix} \rho_1 & \sigma_2 & \dots & 0 & 0 & 0 & \eta_1 \\ 0 & \rho_2 & \dots & 0 & 0 & 0 & \eta_2 \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ 0 & 0 & \dots & \rho_{i-1} & \sigma_i & 0 & \eta_{i-1} \\ 0 & 0 & \dots & 0 & \tilde{\rho}_i & 0 & \tilde{\eta}_i \\ 0 & 0 & \dots & 0 & \beta_{i+1} & \alpha_{i+1} & 0 \end{bmatrix}, \quad (1091)$$

kde b_{i+1} je vektor, který obsahuje prvních $i+1$ prvků posledního sloupce matice B_{i+1} . Abychom vynulovali prvek β_{i+1} , sestrojíme Givensovu ortogonální matici

$$\tilde{P}_i = \frac{1}{\sqrt{\tilde{\rho}_i^2 + \beta_{i+1}^2}} \begin{bmatrix} \tilde{\rho}_i & \beta_{i+1} \\ -\beta_{i+1} & \tilde{\rho}_i \end{bmatrix} = \frac{1}{\rho_i} \begin{bmatrix} \tilde{\rho}_i & \beta_{i+1} \\ -\beta_{i+1} & \tilde{\rho}_i \end{bmatrix}, \quad \rho_i = \sqrt{\tilde{\rho}_i^2 + \beta_{i+1}^2}.$$

Pak podle věty 156 platí

$$\tilde{P}_i \begin{bmatrix} \tilde{\rho}_i \\ \beta_{i+1} \end{bmatrix} = \frac{1}{\rho_i} \begin{bmatrix} \tilde{\rho}_i^2 + \beta_{i+1}^2 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \rho_i \\ 0 \end{bmatrix}, \quad \tilde{P}_i \begin{bmatrix} \tilde{\eta}_i \\ 0 \end{bmatrix} = \frac{1}{\rho_i} \begin{bmatrix} \tilde{\rho}_i \tilde{\eta}_i \\ -\beta_{i+1} \tilde{\eta}_i \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \eta_i \\ \tilde{\eta}_{i+1} \end{bmatrix}, \quad (1092)$$

$$\tilde{P}_i \begin{bmatrix} 0 \\ \alpha_{i+1} \end{bmatrix} = \frac{1}{\rho_i} \begin{bmatrix} \beta_{i+1} \alpha_{i+1} \\ \tilde{\rho}_i \alpha_{i+1} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \sigma_{i+1} \\ \tilde{\rho}_{i+1} \end{bmatrix}. \quad (1093)$$

Ortogonální matice P_i , $1 \leq i \leq k$, budeme hledat ve tvaru $P_i = \tilde{P}_i$ a

$$P_i = \begin{bmatrix} I & 0 \\ 0 & \tilde{P}_i \end{bmatrix} \begin{bmatrix} P_{i-1} & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix},$$

kde I je jednotková matice řádu $i - 2$. Pak podle (1091) a (1092) pro $1 < i \leq k$ platí

$$P_i B_i = \begin{bmatrix} I & 0 \\ 0 & \tilde{P}_i \end{bmatrix} \begin{bmatrix} P_{i-1} & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} B_i = \begin{bmatrix} R_i \\ 0 \end{bmatrix}, \quad P_i(\delta_1 e_1) = \begin{bmatrix} I & 0 \\ 0 & \tilde{P}_i \end{bmatrix} \begin{bmatrix} P_{i-1} & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} (\delta_1 e_1) = \begin{bmatrix} h_i \\ \tilde{\eta}_{i+1} \end{bmatrix}.$$

Použijeme-li vzorce (1092) a (1093), dostaneme následující tvrzení.

Lemma 99. *Prvky matic R_i a vektorů h_i , $1 \leq i \leq k$, lze počítat podle rekurentních vztahů $\tilde{\rho}_1 = \alpha_1$, $\tilde{\eta}_1 = \beta_1$ a*

$$\begin{aligned} \rho_i &= \sqrt{\tilde{\rho}_i^2 + \beta_{i+1}^2}, & \lambda_i &= \frac{\tilde{\rho}_i}{\rho_i}, & \mu_i &= \frac{\beta_{i+1}}{\rho_i}, \\ \tilde{\rho}_{i+1} &= \lambda_i \alpha_{i+1}, & \sigma_{i+1} &= \mu_i \alpha_{i+1}, \\ \eta_i &= \lambda_i \tilde{\eta}_i, & \tilde{\eta}_{i+1} &= -\mu_i \tilde{\eta}_i. \end{aligned}$$

Nyní odvodíme rekurentní vztahy pro vektory d_{i+1} , $1 \leq i \leq k$. Jelikož

$$P_i(B_i z + \beta_1 e_1) = \begin{bmatrix} R_i \\ 0 \end{bmatrix} z + \begin{bmatrix} h_i \\ \tilde{\eta}_{i+1} \end{bmatrix}$$

a $P_i^T P_i = I$, můžeme položit $d_{i+1} = Q_i z_i$, kde

$$z_i = \arg \min_{z \in R^i} \left\| \begin{bmatrix} R_i \\ 0 \end{bmatrix} z + \begin{bmatrix} h_i \\ \tilde{\eta}_{i+1} \end{bmatrix} \right\|.$$

Řešení této úlohy je řešením soustavy rovnic $R_i z_i + h_i = 0$ (věta 184). Vzhledem k jednoduché struktuře matic R_i , $1 \leq i \leq k$, můžeme vektory z_i , $1 \leq i \leq k$, a tudíž i vektory d_{i+1} , $1 \leq i \leq k$, určovat rekurentně.

Lemma 100. *Vektory $d_{i+1} = Q_i z_i$, $1 \leq i \leq k$, kde $R_i z_i + h_i = 0$, lze určit pomocí rekurentních vztahů $d_1 = 0$, $p_1 = q_1$ a*

$$\begin{aligned} d_{i+1} &= d_i - \frac{\eta_i}{\rho_i} p_i, \\ p_{i+1} &= q_{i+1} - \frac{\sigma_{i+1}}{\rho_i} p_i \end{aligned}$$

pro $1 \leq i \leq k$.

Důkaz Platí $R_1 = [\rho_1]$, $R_1^{-1} = [1/\rho_1]$ a

$$R_i = \begin{bmatrix} R_{i-1} & r_{i-1} \\ 0 & \rho_i \end{bmatrix}, \quad R_i^{-1} = \begin{bmatrix} R_{i-1}^{-1} & -R_{i-1}^{-1} r_{i-1} / \rho_i \\ 0 & 1 / \rho_i \end{bmatrix}$$

pro $1 < i \leq k$, kde $r_{i-1} = \sigma_i e_{i-1}$ a e_{i-1} je poslední sloupec jednotkové matice řádu $i - 1$ (vztah pro R_i^{-1} můžeme ověřit dosazením do rovnosti $R_i R_i^{-1} = I$). Položíme-li $z_i = -R_i^{-1} h_i$, dostaneme z předchozích rovností rekurentní vztahy $r_1 = [1/\rho_1]$, $z_1 = -[\eta_1/\rho_1]$ a

$$r_i = \begin{bmatrix} -r_{i-1} / \rho_i \\ 1 / \rho_i \end{bmatrix}, \quad z_i = \begin{bmatrix} z_{i-1} + (\eta_i / \rho_i) \sigma_i r_{i-1} \\ -\eta_i / \rho_i \end{bmatrix}.$$

pro $1 < i \leq k$, takže

$$\begin{aligned} p_i &\stackrel{\Delta}{=} \rho_i Q_i r_i = q_i - \frac{\sigma_i}{\rho_{i-1}} \rho_{i-1} Q_{i-1} r_{i-1} = q_i - \frac{\sigma_i}{\rho_{i-1}} p_{i-1}, \\ d_{i+1} &= Q_i z_i = Q_{i-1} z_{i-1} + \frac{\eta_i}{\rho_i} \sigma_i Q_{i-1} r_{i-1} - \frac{\eta_i}{\rho_i} q_i \\ &= d_i - \frac{\eta_i}{\rho_i} \left(q_i - \frac{\sigma_i}{\rho_{i-1}} \rho_{i-1} Q_{i-1} r_{i-1} \right) = d_i - \frac{\eta_i}{\rho_i} p_i. \end{aligned}$$

□

Rekurentní vztahy uvedené v předchozích dvou lemmatech tvoří základ metody LSQR.

Definice 79. Nechť $J \in R^{m \times n}$ je matice s lineárně nezávislými sloupci a $f \in R^m$. Pak iterační proces používající rekurentní vztahy

$$d_1 = 0, \quad \beta_1 u_1 = f, \quad \alpha_1 q_1 = J^T u_1, \quad \tilde{\eta}_1 = \beta_1, \quad \tilde{\rho}_1 = \alpha_1, \quad p_1 = q_1$$

a

$$\begin{aligned} \beta_{i+1} u_{i+1} &= J q_i - \alpha_i u_i, & \alpha_{i+1} q_{i+1} &= J^T u_{i+1} - \beta_{i+1} q_i, \\ \rho_i &= \sqrt{\tilde{\rho}_i^2 + \beta_{i+1}^2}, & \lambda_i &= \frac{\tilde{\rho}_i}{\rho_i}, & \tau_i &= \frac{\beta_{i+1}}{\rho_i}, & \eta_i &= \lambda_i \tilde{\eta}_i, \\ \tilde{\rho}_{i+1} &= \lambda_i \alpha_{i+1}, & \sigma_{i+1} &= \tau_i \alpha_{i+1}, & \tilde{\eta}_{i+1} &= -\tau_i \tilde{\eta}_i, \\ d_{i+1} &= d_i - \frac{\eta_i}{\rho_i} p_i, & p_{i+1} &= q_{i+1} - \frac{\sigma_{i+1}}{\rho_i} p_i \end{aligned}$$

pro $1 \leq i \leq n$, kde koeficienty $\alpha_i, \beta_i, 1 \leq i \leq n$, se volí tak, aby vektory $u_i \in R^m, q_i \in R^n, 1 \leq i \leq n$, měly jednotkovou normu, nazveme metodou LSQR určenou maticí $J \in R^{m \times n}$ a vektorem $f \in R^m$.

Metodu LSQR můžeme použít k realizaci nepřesné metody s lokálně omezeným krokem úplně stejně jako metodu CGNE (nebo CG), neboť podle poznámky 367 generují obě metody stejné vektory $d_{i+1}, 1 \leq i \leq k$, kde $k \leq n$ a $J^T J d_{k+1} + J^T f = 0$. Ukážeme ještě, jak je možné odhadovat přesnost řešení.

Věta 258. Nechť $d_{i+1} \in R^n, \alpha_{i+1}, \beta_{i+1}, \rho_i > 0, \eta_i, 1 \leq i \leq k$, jsou veličiny generované metodou LSQR. Pak pro $1 \leq i \leq k$ platí

$$\|J^T(Jd_{i+1} + f)\| = \alpha_{i+1} \beta_{i+1} \frac{|\eta_i|}{\rho_i}.$$

Důkaz Nechť $\alpha_{i+1} \neq 0, \beta_{i+1} \neq 0$. Pak použitím vztahů (1089)–(1090) a poznámky 366 dostaneme

$$\begin{aligned} J^T(Jd_{i+1} + f) &= J^T(JQ_i z_i + f) = J^T U_{i+1} (B_i z_i + \beta_1 e_1) = \\ &= (Q_i B_i^T + \alpha_{i+1} q_{i+1} e_{i+1}^T) (B_i z_i + \beta_1 e_1) = \alpha_{i+1} q_{i+1} e_{i+1}^T B_i z_i = \\ &= \alpha_{i+1} \beta_{i+1} q_{i+1} e_i^T z_i, \end{aligned}$$

neboť $B_i^T (B_i z_i + \beta_1 e_1) = 0$ podle definice vektoru $z_i, e_{i+1}^T e_1 = 0$ a $e_{i+1}^T B_i = \beta_{i+1} e_i^T$. Ale $Q_i^T Q_i = I$ a tudíž $Q_i^T d_{i+1} = Q_i^T Q_i z_i = z_i$, takže $e_i^T z_i = e_i^T Q_i^T d_{i+1} = q_i^T d_{i+1}$, což spolu s $\|q_{i+1}\| = 1$ dává

$$\|J^T(Jd_{i+1} + f)\| = \alpha_{i+1} \beta_{i+1} |q_i^T d_{i+1}|.$$

Ale

$$q_i^T d_{i+1} = q_i^T d_i + \frac{\eta_i}{\rho_i} q_i^T p_i = q_i^T Q_{i-1} z_{i-1} - \frac{\eta_i}{\rho_i} q_i^T q_i + \frac{\eta_i \sigma_i}{\rho_i \rho_{i-1}} q_i^T p_{i-1} = -\frac{\eta_i}{\rho_i},$$

neboť $q_i^T Q_{i-1} = 0, q_i^T q_i = 1$ a vektor p_{i-1} je lineární kombinací sloupců matice Q_{i-1} , tudíž $q_i^T p_{i-1} = 0$. Jestliže $\alpha_{i+1} = 0, \beta_{i+1} = 0$, platí $\|J^T(Jd_{i+1} + f)\| = 0$ (poznámka 366). □

Větu 258 můžeme využít k zastavení iteračního procesu (není třeba počítat reziduum $\|J^T(Jd_{i+1} + f)\|$).

10.8 Numerické porovnání

Nejprve porovnáme účinnost metod pro rozsáhlé řídké a separovatelné úlohy pomocí 71 testovacích úloh s 1000 proměnnými ze sbírky TEST25. Jsou to tytéž úlohy, které byly použity v oddílu 9.9 (tabulka 9), implementované buď jako řídké (počítá se gradient $g(x)$) nebo jako separovatelné (počítají se redukované gradienty $\hat{g}_k(\hat{x})$, $1 \leq k \leq m$). V tabulce 10 jsou uvedeny výsledky získané těmito metodami:

- TRNMS-xx - Diferenční verze Newtonovy metody pro řídké úlohy s aproximací Hessovy matice účelové funkce podle vzorce (1032),
- TRVMS-xx - metoda s proměnnou metrikou pro řídké úlohy s Marwilovou projekcí (1040),
- TRNMP-xx - Diferenční verze Newtonovy metody pro separovatelné úlohy s aproximací Hessových matic dílčích funkcí podle vzorce (1063),
- LSVMP-xx - kombinovaná metoda s proměnnou metrikou pro separovatelné úlohy (metoda VMP popsaná v oddílu 10.5),

Metody, jejichž označení začíná písmeny TR jsou realizovány jako metody s lokálně omezeným krokem a písmena LS označují metody spádových směrů. Přitom číslice xx udávají číslo použitého algoritmu. Pro srovnání jsou též uvedeny výsledky získané pomocí metod LMVM-18, LMVM-21 a LSTND-T testovaných v oddílu 9.9.

Řídké úlohy					
Metoda	NIT	NFV	NFG	NCG	čas
TRNMS-13	6379	6615	32333	–	5.13
TRNMS-14	8029	8775	45153	–	5.53
TRNMS-15	8988	9589	51106	58202	6.30
TRVMS-14	58836	69103	51106	–	34.75
LSTND-T	7614	11997	128785	99928	9.56
LMVM-21	107007	109673	109673	–	14.46
LMVM-24	98065	101277	101277	–	13.13
Separovatelné úlohy					
TRNMS-13	6138	6403	31994	–	8.29
TRNMS-14	7861	8575	46422	–	10.03
TRNMS-15	8510	9105	50985	53574	9.93
TRNMP-13	6303	6577	21485	–	14.53
TRNMP-14	7834	8509	28848	–	15.97
TRNMP-15	8777	9409	33599	54152	17.51
LSVMP-6	13136	20685	20685	–	10.99
LSVMP-9	12782	17206	17206	237518	15.88
LMVM-21	13136	20685	206851	–	10.99
LMVM-24	12782	172060	172060	53574	15.88

Tabulka 10: TEST25 – 71 úloh

Tabulka 10 obsahuje celkový počet iterací NIT, celkový počet použitých funkčních hodnot NFV, celkový počet použitých gradientů NFG, celkový počet iterací metody sdružených gradientů při použití algoritmu 15 NCG a celkový čas výpočtu. Pro lepší srovnání robustnějších metod bylo použito 76 úloh ze sbírky TEST25. Výsledky jsou uvedeny v tabulce 11, která obsahuje navíc počet úloh (z celkového počtu 82), které daná metoda vyřešila.

Metoda	NIT	NFV	NFG	NCG	čas	počet
TRNMS-13	7249	7538	38450	–	7.86	81
TRNMS-15	10550	11255	64531	676171	30.93	77
TRNMP-13	6803	7133	23930	–	16.89	81
TRNMP-15	10019	10775	40477	722522	44.64	77
LSVMP-6	14189	22106	22106	–	12.43	81
LSVMP-9	15089	20863	20863	1392612	70.60	78

Tabulka 11: TEST25 – 76 úloh

Z výsledků uvedených v těchto tabulkách lze vyvodit několik závěrů:

- Diferenční verze Newtonovy metody jsou velmi efektivní pro řešení úloh s řídkými Hessovými maticemi, pokud nedochází k přílišnému nárůstu nenulových prvků při provádění Choleského rozkladu.
- Metody s proměnnou metrikou využívající řídkou strukturu Hessovy matice jsou neúčinné. V tabulce 10 jsou uvedeny pouze výsledky pro metodu používající Marwilovy projekce (1040). Výsledky získané ostatními metodami byly ještě horší.
- Pro separovatelné úlohy je výhodnější určit nejprve řídkou strukturu Hessovy matice a pak použít diferenční vztah (1032). Je to obvykle efektivnější než počítat redukované Hessovy matice podle vzorce (1063).
- Metoda s proměnnou metrikou pro separovatelné úlohy LSVMP-6 je velmi robustní i účinná a může konkurovat diferenčním verzím Newtonovy metody.
- Z tabulky 11 je patrné, že pro špatně podmíněné úlohy není účelné používat iterační algoritmy pro výpočet lokálně omezeného kroku. Tyto algoritmy jsou vhodné pro dobře podmíněné úlohy, zejména tehdy, dochází-li k velkému nárůstu nenulových prvků při provádění Choleského rozkladu.

K testování metod pro rozsáhlé úlohy nejmenších čtverců byly použity úlohy ze sbírky TEST26 zmíněné v oddílu 1.5. Nejprve porovnáme účinnost metod popsaných v oddílu 10.6 pomocí 56 úloh s 1000 proměnnými (4 úlohy ze sbírky TEST26 byly vynechány, protože je některá z testovaných metod nevyřešila). V tabulce 12 jsou uvedeny výsledky získané těmito metodami:

- TRGN-xx - Gaussova-Newtonova metoda,
- TRGNS-xx - modifikovaná Gaussova-Newtonova metoda GNS podle (1081),
- TRGNP-xx - modifikovaná Gaussova-Newtonova metoda GNP podle (1082),
- TRGNN-xx - modifikovaná Gaussova-Newtonova metoda GNN podle (1083),
- TRGNB-xx - modifikovaná Gaussova-Newtonova metoda GNB podle (1084),
- TRGNC-xx - modifikovaná Gaussova-Newtonova metoda GNC podle (1085),
- TRGNJ-xx - Gaussova-Newtonova metoda, která používá Jacobiovu matici J místo matice normální soustavy rovnic B .
- TRGNR-xx - modifikovaná Gaussova-Newtonova metoda GNR podle (1088),
- TRGNV-xx - modifikovaná Gaussova-Newtonova metoda GNV podle (1086),

Metody, jejichž označení začíná písmeny TR jsou realizovány jako metody s lokálně omezeným krokem a písmena LS označují metody spádových směrů. Přitom číslice xx udávají číslo použitého algoritmu (u metod používajících Jacobiovu matici značí CG metodu CGNE a LS metodu LSQR). Pro srovnání jsou též uvedeny výsledky získané pomocí metod TRNMS-xx, LSVMP-xx použitých v tabulce 10 a metod LMVM-18, LMVM-21 testovaných v oddílu 9.9.

Metoda	NIT	NFV	NFG	NCG	čas	počet
TRGN-13	5472	5842	5527	–	6.53	59
TRGN-14	9645	10057	9699	–	6.08	60
TRGN-15	7255	7782	7308	1180653	64.33	56
TRGNS-13	4561	4761	4617	–	5.72	60
TRGNS-14	6939	7148	6995	–	4.21	60
TRGNS-15	9018	9248	9073	981738	65.95	57
TRGNP-13	4597	4869	4651	–	6.09	60
TRGNP-14	32612	40311	32668	–	21.85	54
TRGNP-15	7407	7982	7463	1175320	65.00	57
TRGNN-13	4775	4936	5217	–	5.75	60
TRGNN-14	6344	6496	6810	–	3.88	60
TRGNN-15	6774	7258	7313	1087690	61.23	57
TRGNB-13	4648	4827	4704	–	6.17	60
TRGNB-14	9922	10296	9977	–	7.20	60
TRGNB-15	6685	7108	6740	1173049	65.06	57
TRGNC-13	5914	6322	5970	–	7.33	60
TRGNC-14	8213	8977	8269	–	6.69	60
TRGNC-15	7468	8012	7524	1187550	65.97	57
TRGNJ-CG	13923	14464	13977	1232187	58.68	56
TRGNJ-LS	7470	8008	7523	1226757	79.77	56
TRGNR-CG	9931	10488	9985	1224959	57.73	56
TRGNR-LS	7089	7629	7143	1225386	79.15	56
TRGNV-CG	13640	14163	13727	1120004	54.88	56
TRMNS-13	5668	38705	38567	–	21.21	58
TRMNS-14	9396	87105	86245	–	24.46	58
TRMNS-15	9267	78893	78465	1097322	71.52	57
LSVMP-6	15097	11480	11480	–	22.15	59
LSVMP-9	27359	34260	34260	10141395	534.05	57
LMVMP-21	205821	233012	233012	–	56.90	55
LMVMP-24	200173	215871	215871	–	49.98	56

Tabulka 12: TEST26 – 56 úloh

Tabulka 12 obsahuje celkový počet iterací NIT, celkový počet použitých funkčních hodnot NFV, celkový počet použitých gradientů NFG, celkový počet iterací metody sdružených gradientů při použití algoritmu 15 NCG, celkový čas výpočtu a počet úloh (z celkového počtu 60), které daná metoda vyřešila. Pro lepší srovnání robustnějších metod bylo použito všech 60 úloh ze sbírky TEST26. Výsledky jsou uvedeny v tabulce 13, která obsahuje navíc počet selhání. K selhání došlo, když nestačilo 4000 iterací nebo 5000 vyčíslení součtu čtverců pro vyřešení dané úlohy.

Metoda	NIT	NFV	NFG	selhání	čas
TRGN-13	13678	14085	13737	1	18.53
TRGN-14	9780	10200	9838	–	6.31
TRGNS-13	6358	6730	6418	–	9.15
TRGNS-14	7226	7456	7286	–	4.41
TRGNN-13	5515	5819	7281	–	7.55
TRGNN-14	7403	7785	8234	–	4.88
TRMNS-13	6492	43809	43643	2	24.16
TRMNS-14	11329	99518	98491	2	29.82
LSVMP-6	16217	30393	30393	1	23.64
LMVMP-21	324609	353012	353012	5	97.46
LMVMP-24	319616	335871	335871	4	91.23

Tabulka 13: TEST26 – 60 úloh

Z výsledků uvedených v těchto tabulkách lze vyvodit několik závěrů:

- Specializované metody pro minimalizaci součtu čtverců (Gaussova-Newtonova metoda a její modifikace) jsou robustnější a efektivnější než metody určené k minimalizaci obecné účelové funkce. Diferenční verze Newtonovy metody, která se velmi osvědčila pro řešení úloh ze sbírky TEST25 (tabulka 11) při řešení úloh ze sbírky TEST26 dvakrát selhala a spotřebovala mnohem víc strojového času (tabulka 13).
- Modifikace aproximující člen druhého řádu v Hessově matici (zejména GNS a GNN) velmi zvyšují efektivitu Gaussovy-Newtonovy metody.
- Některé z testovacích úloh mají velmi špatně podmíněné Jacobiovy matice. Proto je použití iteračních metod (algoritmus 15, CGNE, LSQR) celkově méně výhodné než použití řídkého Choleského rozkladu.
- Kvazinevtonovské aktualizace Jacobiovy matice (metody GNR a GNV) jen mírně zlepšují efektivitu Gaussovy-Newtonovy metody. Použití Jacobiovy matice (metoda CGNE) je často výhodnější než použití matice normální soustavy rovnic (algoritmus 12). Metoda LSQR je sice pomalejší, ale dává přesnější řešení (spotřebuje se menší počet iterací a hodnot účelové funkce).
- Pro řešení úloh ze sbírky TEST26 není vhodné používat metody s proměnnou metrikou s omezenou pamětí LMVMP-xx. Celkem dobře si vede metoda s proměnnou metrikou pro separovatelné úlohy LSVMP-3.

11 Metody pro řešení soustav nelineárních rovnic

11.1 Základní vlastnosti metod pro řešení soustav nelineárních rovnic

Nechť $f : \mathcal{D}_F \rightarrow R^n$ je zobrazení definované na množině $\mathcal{D}_F \subset R^n$ (používáme stejné značení jako v oddílu 8). Naším úkolem bude nalézt bod $x^* \in R^n$ takový, že $f(x^*) = 0$. K řešení této úlohy bylo vyvinuto mnoho metod založených na různých přístupech. Zde se omezíme pouze na metody příbuzné optimalizačním metodám, které jsou obvykle jednoduché a účinné. Pomineme například homotopické a simplicialní metody a metody založené na řešení soustav diferenciálních rovnic. Většinou budeme předpokládat, že zobrazení $f : \mathcal{D}_F \rightarrow R^n$ je spojitě diferencovatelné na nějaké otevřené množině \mathcal{D} , $\mathcal{D}_F(\bar{F}) \subset \mathcal{D} \subset \mathcal{D}_F$. V tomto případě budeme psát $f \in C^1$ nebo $f \in C^1 : \mathcal{D} \rightarrow R^n$. Příbuznost metod pro řešení soustav nelineárních rovnic s optimalizačními metodami plyne z toho, že:

- (1) Optimalizační metody můžeme chápat jako metody pro řešení soustavy rovnic $g(x) = 0$, kde $g : \mathcal{D} \rightarrow R^n$ je gradient minimalizované funkce $F : \mathcal{D} \rightarrow R$. V tomto případě jde o speciální soustavu rovnic, neboť Jacobiova matice zobrazení g je Hessovou maticí funkce F a je tedy symetrická (neboť z $g \in C^1$ na \mathcal{D} , plyne $F \in C^2$ na \mathcal{D}). Řešením soustavy rovnic $g(x) = 0$ však můžeme získat nejen lokální minimum, ale i sedlový bod nebo dokonce lokální maximum funkce F .
- (2) Řešení soustavy rovnic $f(x) = 0$ můžeme převést na minimalizaci funkce

$$F(x) = \frac{1}{2} \|f(x)\|^2 = \frac{1}{2} \sum_{k=1}^n f_k^2(x) \quad (1094)$$

(součet čtverců). V tomto případě však můžeme získat lokální minimum funkce $F(x)$, které není řešením soustavy rovnic $f(x) = 0$.

Vztah mezi lokálními extrémy funkce $F(x) = (1/2)\|f(x)\|^2$ a řešením soustavy rovnic $f(x) = 0$ udává tato věta.

Věta 259. *Nechť $f \in C^1 : \mathcal{D} \rightarrow R^n$ a necht bod $x^* \in \mathcal{D}$ je lokálním minimem funkce $F(x) = (1/2)\|f(x)\|^2$, přičemž Jacobiova matice $J(x^*)$ zobrazení f v bodě x^* je regulární. Pak platí $f(x^*) = 0$.*

Důkaz Gradient funkce $F(x) = (1/2)\|f(x)\|^2$ v bodě $x^* \in \mathcal{D}$ lze vyjádřit ve tvaru

$$g(x^*) = J^T(x^*)f(x^*)$$

(vzorec (730)). Jelikož matice $J(x^*)$ je regulární, můžeme psát

$$f(x^*) = (J^T(x^*))^{-1}g(x^*),$$

takže $f(x^*) = 0$ právě tehdy, když $g(x^*) = 0$, což je nutná podmínka pro lokální extrém funkce $F(x)$. \square

Podobně jako jsme v kapitole 1 definovali základní optimalizační metodu, můžeme definovat základní metodu pro řešení soustav nelineárních rovnic.

Definice 80. *základní metoda pro řešení soustav nelineárních rovnic je iterační proces, jehož výsledkem je posloupnost $x_i \in R^n$, $i \in N$, taková, že*

$$x_{i+1} = x_i + \alpha_i d_i,$$

kde směrový vektor $d_i \in R_n$ se určuje na základě hodnot x_j , f_j , J_j , $1 \leq j \leq i$, a délka kroku $\alpha_i > 0$ se určuje na základě chování funkce $F(x) = (1/2)\|f(x)\|^2$ v okolí bodu $x_i \in R^n$.

Definice 81. Řekneme, že základní metoda pro řešení soustav nelineárních rovnic je globálně konvergentní, jestliže pro libovolný počáteční vektor $x_1 \in R^n$ platí

$$\lim_{i \rightarrow \infty} \|f(x_i)\| = 0.$$

Mezi nejjednodušší a nejznámější metody pro řešení soustav nelineárních rovnic patří Newtonova metoda. Tato metoda je definována vztahy

$$\begin{aligned} d_i &= -J^{-1}(x_i)f(x_i), \\ \alpha_i &= 1 \end{aligned}$$

(předpokládáme, že matice $J(x_i)$, $i \in N$, jsou regulární). Z tohoto vyjádření je zřejmé, že směrový vektor Newtonovy metody pro řešení soustav nelineárních rovnic shodný se směrovým vektorem Gaussovy-Newtonovy metody pro minimalizaci součtu čtverců $F(x) = (1/2)\|f(x)\|^2$, neboť platí

$$(J^T(x_i)J(x_i))^{-1}J^T(x_i) = J^{-1}(x_i).$$

Matice $B_i = J^T(x_i)J(x_i)$ je v tomto případě pozitivně definitní, takže Newtonovu metodu pro řešení soustav nelineárních rovnic můžeme realizovat jako metodu spádových směrů (na rozdíl od Newtonovy metody pro nepodmíněnou minimalizaci popsané v oddílu 5.3, kterou je třeba realizovat jako metodu s lokálně omezeným krokem). Výhoda Newtonovy metody pro řešení soustav nelineárních rovnic spočívá v tom, že řešíme soustavu lineárních rovnic $J(x_i)d_i + f(x_i) = 0$, kde matice soustavy má číslo podmíněnosti $\kappa(J(x_i))$, zatímco v případě Gaussovy-Newtonovy metody řešíme soustavu rovnic $J^T(x_i)J(x_i)d_i + g(x_i) = 0$ (kde $g(x_i) = J^T(x_i)f(x_i)$), s maticí, jejíž číslo podmíněnosti je $\kappa(J^T(x_i)J(x_i)) = \kappa(J(x_i))^2$. Je-li matice $J(x_i)$ špatně podmíněná, projevují se u Gaussovy-Newtonovy metody výrazněji zaokrouhlovací chyby, které mohou snížit rychlost konvergence.

Při vyšetřování konvergence metod pro řešení soustav nelineárních rovnic budeme používat předpoklady J1–J6 uvedené v oddílu 8. Na rozdíl od optimalizačních metod popsaných v kapitolách 2 a 5, kde se v důkazech globální konvergence nepoužívá předpoklad F5, budeme nyní (v případě Newtonovy metody) potřebovat nějakou analogii předpokladu J5. Předpoklad J5 je velmi silný, jak ukazuje tato věta.

Věta 260. *Nechť je splněn předpoklad J5, kde množina \mathcal{D} je konvexní. Pak soustava nelineárních rovnic $f(x) = 0$ má na \mathcal{D} nanejvýš jedno řešení.*

Důkaz Nechť $x^* \in \mathcal{D}$ a $f(x^*) = 0$. Nechť je splněn předpoklad J5. Pak podle (744) pro $x \in \mathcal{D}$, $x \neq x^*$, dostaneme $\|f(x)\| = \|f(x) - f(x^*)\| \geq \underline{J}\|x - x^*\| > 0$. \square

Poznámka 369. Protože je obtížné zajistit platnost předpokladů J4–J5 na příliš velké otevřené množině \mathcal{D} , budeme v důkazech globální konvergence Newtonovy metody popoužít slabší předpoklady

Předpoklad J4a. *Existuje konstanta $\bar{J} > 0$ taková, že*

$$\|J(x_i)d\| \leq \bar{J}\|d\| \quad \forall i \in N \quad \forall d \in R^n. \quad (1095)$$

Předpoklad J5a. *Existuje konstanta $\underline{J} > 0$ taková, že*

$$\|J(x_i)d\| \geq \underline{J}\|d\| \quad \forall i \in N \quad \forall d \in R^n. \quad (1096)$$

Platnost nerovností (1095) a (1096) předpokládáme pouze v bodech x_i , $i \in N$, generovaných iterační metodou. Je zřejmé, že z J4–J5 plyne J4a–J5a.

V této kapitole se budeme většinou zabývat metodami, které místo Jacobiových matic $J_i = J(x_i)$, $i \in N$, používají jejich aproximace A_i , $i \in N$, splňující tyto předpoklady.

Předpoklad A3a. Existuje číslo $\bar{\vartheta} \geq 0$ takové, že

$$\|A_i - J_i\| \leq \bar{\vartheta} \quad \forall i \in N. \quad (1097)$$

Předpoklad A4a. Existuje číslo $\bar{A} > 0$ takové, že

$$\|A_i d\| \leq \bar{A} d \quad \forall i \in N \quad \forall d \in R^n. \quad (1098)$$

Předpoklad A5a. Existuje číslo $\underline{A} > 0$ takové, že

$$\|A_i d\| \geq \underline{A} d \quad \forall i \in N \quad \forall d \in R^n. \quad (1099)$$

Podmínka (1098) je ekvivalentní podmínce $\|A_i\| \leq \bar{A}$ a podmínka (1099) je ekvivalentní podmínce $\|A_i^{-1}\| \leq 1/\underline{A}$.

Poznámka 370. Poznamenejme, že z (1095) a (1097) plyne

$$\|A_i d\| \leq \|J_i d\| + \|(A_i - J_i)d\| \leq (\bar{J} + \bar{\vartheta})\|d\|,$$

takže platí (1098) s $\bar{A} = \bar{J} + \bar{\vartheta}$. Jestliže $\bar{\vartheta} < \underline{J}$, pak z (1096) a (1097) plyne

$$\|A_i d\| \geq \|J_i d\| - \|(A_i - J_i)d\| \geq (\underline{J} - \bar{\vartheta})\|d\|,$$

takže platí (1099) s $\underline{A} = \underline{J} - \bar{\vartheta}$. Jsou-li splněny předpoklady J4a, J5a a A3a, budeme předpokládat, že $\bar{\vartheta} < \underline{J}$ a že čísla \bar{A} , \underline{A} použitá v (1098), (1099) jsou určena vztahy $\bar{A} = \bar{J} + \bar{\vartheta}$, $\underline{A} = \underline{J} - \bar{\vartheta}$.

Podmínka $\bar{\vartheta} < \underline{J}$ je sice postačující pro to, aby byla splněna nerovnost (1099) s $\underline{A} = \underline{J} - \bar{\vartheta}$, v dalších úvahách však budeme používat silnější podmínku.

$$\bar{\vartheta} < \frac{1 - \bar{\omega}}{2} \underline{J}, \quad (1100)$$

kde číslo $\bar{\omega}$ udává přesnost výpočtu směrového vektoru (definice 82 a definice 83). Pokud $\underline{A} = \underline{J} - \bar{\vartheta}$, můžeme podmínku (1100) nahradit nerovností

$$\bar{\vartheta} < \frac{1 - \bar{\omega}}{1 + \bar{\omega}} \underline{A}, \quad \text{neboli} \quad \bar{\vartheta} = \lambda \frac{1 - \bar{\omega}}{1 + \bar{\omega}} \underline{A}, \quad 0 \leq \lambda < 1, \quad (1101)$$

kteřá je vhodnější pro vyšetřování globální konvergence.

Předpoklady A3a s (1101) a A4a–A5a mohou být nahrazeny slabšími předpoklady, ve kterých A_i je regulární matice, f_i je hodnota zobrazení f v bodě x_i a d_i je použitý směrový vektor.

Předpoklad A3b. Existuje číslo $\bar{\vartheta} > 0$ takové, že

$$\|(A_i - J_i)^T f_i\| \leq \bar{\vartheta} \|f_i\| \quad \forall i \in N. \quad (1102)$$

Předpoklad A4b. Existuje číslo $\bar{A} > 0$ takové, že

$$\|A_i d_i\| \leq \bar{A} \|d_i\| \quad \forall i \in N. \quad (1103)$$

Předpoklad A5b. Existuje číslo $\underline{A} > 0$ takové, že

$$\|A_i d_i\| \geq \underline{A} \|d_i\| \quad \forall i \in N, \quad (1104)$$

přičemž platí (1101)

Poznamenejme, že z předpokladů J4a, J5a a A3b s (1101) neplyne platnost předpokladů A4b–A5b (nerovnosti (1103)–(1104) musí být splněny nezávisle na (1101)–(1102)). Význam předpokladů A3b s (1101) a A4b–A5b spočívá v tom, že některé metody splňují předpoklad A3b s (1101) automaticky (sdružená kvazinevtonovská metoda uvedená v poznámce 391 splňuje (1102) s $\bar{\vartheta} = 0$) a platnost předpokladů A4b–A5b lze zajistit algoritmicky (přerušováním iteračního procesu). Předpoklady A3b s (1101) a A4b–A5b stačí k tomu, abychom dokázali globální konvergenci metod spádových směrů i metod s lokálně omezeným krokem.

11.2 Metody spádových směrů

Při vyšetřování metod spádových směrů pro řešení soustav nelineárních rovnic budeme používat označení $h_i = A_i^T f_i$ pro aproximaci gradientu $g_i = J_i^T f_i$. Poznamenejme, že podmínka $(\overline{S1})$, použitá v definici 82, implikuje nerovnost

$$h_i^T d_i = f_i^T A_i d_i = f_i^T (A_i d_i + f_i) - f_i^T f_i \leq \bar{\omega} \|f_i\|^2 - \|f_i\|^2 = -(1 - \bar{\omega}) \|f_i\|^2 < 0. \quad (1105)$$

Definice 82. Řekneme, že základní metoda pro řešení soustav nelineárních rovnic $x_{i+1} = x_i + \alpha_i d_i$, $i \in N$, je metodou spádových směrů, jestliže směrové vektory $d_i \in R^n$, $i \in N$, se určují tak, že

$$\|A_i d_i + f_i\| \leq \bar{\omega}_i \|f_i\|, \quad (\overline{S1})$$

kde $0 \leq \bar{\omega}_i \leq \bar{\omega} < 1$, a délky kroku $\alpha_i > 0$, $i \in N$, se vybírají tak, že α_i je první člen posloupnosti α_i^j , $j \in N$ (kde $\alpha_i^1 = 1$ a $\underline{\beta} \alpha_i^j \leq \alpha_i^{j+1} \leq \bar{\beta} \alpha_i^j \quad \forall j \in N$) takový, že buď

$$F_{i+1} - F_i \leq \underline{\rho} \alpha_i h_i^T d_i, \quad (\overline{S2a})$$

nebo

$$F_{i+1} - F_i \leq -2\underline{\rho}(1 - \bar{\omega}) \alpha_i F_i = -\underline{\rho}(1 - \bar{\omega}) \alpha_i \|f_i\|^2, \quad (\overline{S2b})$$

nebo

$$\|f_{i+1}\| - \|f_i\| \leq -\underline{\rho}(1 - \bar{\omega}) \alpha_i \|f_i\|, \quad (\overline{S2c})$$

kde $0 < \underline{\beta} \leq \bar{\beta} < 1$ a $0 < \underline{\rho} < 1 - \lambda$ (λ je číslo vystupující v (1101)).

Lemma 101. (Konzistence) Necht zobrazení $f : \mathcal{D} \rightarrow R^n$ vyhovuje předpokladům J1, J4, J6. Necht matice A_i , $i \in N$, jsou regulární a splňují předpoklady A3b s (1101) a A5b. Pak lze v každém iteračním kroku metody spádových směrů (definice 82) nalézt směrový vektor $d_i \in R^n$ vyhovující podmínce $(\overline{S1})$ a délku kroku $\alpha_i > 0$ vyhovující libovolné z podmínek $(\overline{S2})$, kde $0 < \underline{\rho} < 1 - \lambda$. Pokud $\bar{\vartheta} = 0$, platí $\lambda = 0$ a nepotřebujeme, aby byl splněn předpoklad A5b.

Důkaz Existence směrového vektoru $d_i \in R^n$ vyhovujícího podmínce $(\overline{S1})$ plyne bezprostředně z regularity matice A_i (vektor d_i můžeme zvolit tak, že $\|A_i d_i + f_i\| = 0$). Z podmínky $(\overline{S1})$, z A3b a ze vztahů $g_i = J_i^T f_i$, $h_i = A_i^T f_i$ lze jednoduše odvodit nerovnosti

$$(1 - \bar{\omega}) \|f_i\| \leq \|A_i d_i\| \leq (1 + \bar{\omega}) \|f_i\|, \quad (1106)$$

$$(1 - \bar{\omega}) \|f_i\|^2 \leq -h_i^T d_i \leq (1 + \bar{\omega}) \|f_i\|^2, \quad (1107)$$

$$|h_i^T d_i - g_i^T d_i| \leq \bar{\vartheta} \|f_i\| \|d_i\|. \quad (1108)$$

Nerovnost (1106) spolu s předpokladem A5b dává

$$\|d_i\| \leq \frac{1+\bar{\omega}}{A} \|f_i\|, \quad (1109)$$

Použijeme-li nerovnosti (1107)–(1109) a vztah (1101), dostaneme

$$-g_i^T d_i \geq -h_i^T d_i - \bar{\vartheta} \|f_i\| \|d_i\| \geq (1-\bar{\omega}) \|f_i\|^2 - \bar{\vartheta} \frac{1+\bar{\omega}}{A} \|f_i\|^2 = (1-\lambda)(1-\bar{\omega}) \|f_i\|^2 > 0, \quad (1110)$$

takže podle lemmatu 4 existuje pro libovolné číslo $0 < \varepsilon_1 < 1$ délka kroku $\alpha_i > 0$ určená Armijovým výběrem (poznámka 25) taková, že

$$F_{i+1} - F_i \leq \varepsilon_1 \alpha_i g_i^T d_i \leq \varepsilon_1 \alpha_i (1-\lambda) h_i^T d_i \leq -\varepsilon_1 \alpha_i (1-\bar{\omega})(1-\lambda) \|f_i\|^2$$

(předpoklady lemmatu 4 jsou splněny, neboť podle věty 169 z předpokladů J1, J4, J6 plyne, že funkce F vyhovuje podmínce F3). Položme $\underline{\rho} = \varepsilon_1(1-\lambda)$, takže $0 < \underline{\rho} < 1-\lambda \leq 1$. Pak

$$F_{i+1} - F_i \leq \underline{\rho} \alpha_i h_i^T d_i \leq -\underline{\rho}(1-\bar{\omega}) \alpha_i \|f_i\|^2,$$

takže podmínky $(\overline{S2a})$ a $(\overline{S2b})$ jsou konzistentní, pokud $0 < \underline{\rho} < 1-\lambda$. Podmínka $(\overline{S2c})$ je také konzistentní, neboť z

$$2\|f_i\|(\|f_{i+1}\| - \|f_i\|) \leq (\|f_{i+1}\| + \|f_i\|)(\|f_{i+1}\| - \|f_i\|) = 2(F_{i+1} - F_i)$$

a z $(\overline{S2b})$ plyne, že

$$\|f_{i+1}\| - \|f_i\| \leq \frac{F_{i+1} - F_i}{\|f_i\|} \leq -2\underline{\rho}(1-\bar{\omega}) \alpha_i \frac{F_i}{\|f_i\|} = -\underline{\rho}(1-\bar{\omega}) \alpha_i \|f_i\|.$$

Pokud $\bar{\vartheta} = 0$, platí $h_i = g_i$, takže podmínka $-g_i^T d_i > 0$ plyne bezprostředně z (1105) a není třeba používat nerovnost (??) (tedy ani předpoklad A5b). \square

Poznámka 371. Poznamenejme, že kromě konzistence podmínek $(\overline{S2a})$ – $(\overline{S2c})$ jsme dokázali implikace $(\overline{S2a}) \Rightarrow (\overline{S2b}) \Rightarrow (\overline{S2c})$ (pro stejnou hodnotu parametru $\underline{\rho}$). Ukážeme, že platí také opačné implikace $(\overline{S2c}) \Rightarrow (\overline{S2b}) \Rightarrow (\overline{S2a})$, kde každá následující podmínka je splněna s poněkud menší (ale nenulovou) hodnotou parametru $\underline{\rho}$. Z nerovnosti

$$\frac{F_{i+1} - F_i}{F_i} = \frac{(\|f_{i+1}\| + \|f_i\|)(\|f_{i+1}\| - \|f_i\|)}{\|f_i\|^2} \leq \frac{\|f_{i+1}\| - \|f_i\|}{\|f_i\|}$$

plyne, že platí-li $(\overline{S2c})$ pro nějakou hodnotu parametru $\underline{\rho}$, je splněna i podmínka $(\overline{S2b})$ s poloviční hodnotou tohoto parametru. Použijeme-li nerovnost (1107), dostaneme

$$-2\underline{\rho}(1-\bar{\omega}) \alpha_i F_i = -\underline{\rho}(1-\bar{\omega}) \alpha_i \|f_i\|^2 \leq \underline{\rho} \frac{1-\bar{\omega}}{1+\bar{\omega}} \alpha_i h_i^T d_i,$$

takže platí-li $(\overline{S2b})$ pro nějakou hodnotu parametru $\underline{\rho}$, je splněna i podmínka $(\overline{S2a})$ s hodnotou tohoto parametru vynásobenou číslem $(1-\bar{\omega})/(1+\bar{\omega})$.

Lemma 102. *Nechť jsou splněny předpoklady lemmatu 101. Pak existuje konstanta $0 < \underline{\alpha} \leq 1$ taková, že délky kroku určené metodou spádových směrů (definice 82) splňují podmínku $0 < \underline{\alpha} \leq \alpha_i \leq 1$, $i \in N$.*

Důkaz Podle poznámky 371 se můžeme omezit na metody spádových směrů používající podmínku $(\overline{S2b})$. Při výběru délky kroku podle $(\overline{S2b})$ platí buď $\alpha_i = \alpha_i^1 = 1$ nebo $\alpha_i = \alpha_i^k = \beta \alpha_i^{k-1}$, kde $0 < \underline{\beta} \leq \beta \leq \bar{\beta} < 1$ a $F(x_i + \alpha_i^{k-1} d_i) - F(x_i) \geq -\underline{\rho}(1-\bar{\omega}) \alpha_i^{k-1} \|f_i\|^2$. Pokud $\alpha_i < 1$, můžeme psát

$$F(x_i + \frac{\alpha_i}{\beta} d_i) - F(x_i) \geq -\underline{\rho}(1-\bar{\omega}) \frac{\alpha_i}{\beta} \|f_i\|^2.$$

Z druhé strany, použijeme-li tvrzení 1 o střední hodnotě (pokládáme $s_i = \mu(\alpha_i/\beta)d_i$, kde $0 \leq \mu \leq 1$) a předpoklady J1, J4, J6, můžeme psát

$$\begin{aligned} F(x_i + \frac{\alpha_i}{\beta}d_i) - F(x_i) &= \frac{\alpha_i}{\beta}g^T(x_i + s_i)d_i \\ &\leq \frac{\alpha_i}{\beta}(g_i^T d_i + \|g(x_i + s_i) - g(x_i)\| \|d_i\|) \\ &\leq \frac{\alpha_i}{\beta} \left(g_i^T d_i + \frac{\alpha_i}{\beta}(\bar{J}^2 + \bar{G}\bar{f})\|d_i\|^2 \right), \end{aligned}$$

neboť podle (746) platí

$$\|g(x_i + s_i) - g(x_i)\| \leq (\bar{J}^2 + \bar{G}\bar{f}) \|s_i\| \leq \frac{\alpha_i}{\beta} (\bar{J}^2 + \bar{G}\bar{f}) \|d_i\|.$$

Spojíme-li obě nerovnosti, dostaneme

$$-\underline{\rho}(1 - \bar{\omega})\|f_i\|^2 \leq g_i^T d_i + \frac{\alpha_i}{\beta}(\bar{J}^2 + \bar{G}\bar{f})\|d_i\|^2$$

a použijeme-li (1109) a (??), můžeme psát

$$\frac{\alpha_i}{\beta} (\bar{J}^2 + \bar{G}\bar{f}) \frac{(1 + \bar{\omega})^2}{A^2} \|f_i\|^2 \geq -\underline{\rho}(1 - \bar{\omega})\|f_i\|^2 - g_i^T d_i \geq (1 - \bar{\omega})(1 - \underline{\rho} - \lambda)\|f_i\|^2$$

což spolu s $\beta \geq \underline{\beta}$ dává

$$\alpha_i \geq \frac{\underline{\beta}(1 - \bar{\omega})(1 - \underline{\rho} - \lambda)A^2}{(\bar{J}^2 + \bar{G}\bar{f})(1 + \bar{\omega})^2}.$$

Položíme-li

$$\underline{\alpha} = \min \left(1, \frac{\underline{\beta}(1 - \bar{\omega})(1 - \underline{\rho} - \lambda)A^2}{(\bar{J}^2 + \bar{G}\bar{f})(1 + \bar{\omega})^2} \right), \quad (1111)$$

platí $0 < \underline{\alpha} \leq \alpha_i \leq 1 \forall i \in N$. □

Poznámka 372. Předpoklad A5b potřebujeme pouze k tomu, abychom mohli použít nerovnost (1109). Proto můžeme tento předpoklad nahradit předpokladem, že $\|d_i\| \leq \bar{c}\|f_i\|$, $i \in N$, kde $\bar{c} > 0$ je konstanta, která nezávisí na indexu $i \in N$.

Lemma 103. Uvažujme základní metodu pro řešení soustav nelineárních rovnic (definice 80) takovou, že $\|d_i\| \leq \bar{c}\|f_i\|$, $i \in N$, a délky kroku splňují některou z podmínek ($\bar{S}2$) s $0 < \underline{\alpha} \leq \alpha_i \leq 1$, $i \in N$. Pak $x_i \rightarrow x^*$ a $f(x^*) = 0$.

Důkaz Důkaz provedeme pro ($\bar{S}2c$), neboť tato podmínka vyplývá z podmínek ($\bar{S}2a$) a ($\bar{S}2b$) (poznámka 371). Podle ($\bar{S}2c$) platí

$$\|f_{i+1}\| \leq (1 - \underline{\rho}(1 - \bar{\omega})\alpha_i)\|f_i\| \leq (1 - \underline{\rho}(1 - \bar{\omega})\underline{\alpha})\|f_i\| \triangleq q\|f_i\|,$$

kde $0 < q < 1$, neboť $0 < \underline{\rho} < 1$, $0 < 1 - \bar{\omega} \leq 1$ a $0 < \underline{\alpha} \leq 1$. Porovnáním s geometrickou řadou dostaneme

$$\sum_{i=1}^{\infty} \|f_i\| \leq \frac{1}{1 - q} \|f_1\| < \infty,$$

což implikuje $\|f_i\| \rightarrow 0$. Použijeme-li nerovnosti $\|d_i\| \leq \bar{c}\|f_i\|$, $i \in N$, můžeme psát

$$\sum_{i=1}^{\infty} \|d_i\| \leq \bar{c} \sum_{i=1}^{\infty} \|f_i\| < \infty,$$

takže posloupnost x_i , $i \in N$, splňuje Bolzanovu-Cauchyovu podmínku. Proto $x_i \rightarrow x^*$, což dohromady s $f_i \rightarrow 0$ dává $f(x^*) = 0$. \square

Věta 261. (*globální konvergence*). Nechť zobrazení $f : \mathcal{D} \rightarrow R^n$ vyhovuje předpokladům $J1$, $J4$, $J6$. Nechť matice A_i , $i \in N$, jsou regulární a splňují předpoklady $A3b$ s (1101) a $A5b$. Nechť $x_i \in R^n$, $i \in N$, je posloupnost generovaná metodou spádových směrů (definice 82). Pak $x_i \rightarrow x^*$ a $f(x^*) = 0$.

Důkaz Tvrzení věty je bezprostředním důsledkem lemmatu 102 a lemmatu 103. Předpoklady lemmatu 103 jsou splněny, neboť podle (1109) pro $i \in N$ platí $\|d_i\| \leq \bar{c}\|f_i\|$, kde $\bar{c} = (1 + \bar{\omega})/\underline{A}$. \square

Poznámka 373. Z odhadu $F_{i+1} \leq qF_i$, $i \in N$, kde $0 < q < 1$, plyne, že $x_i \rightarrow x^*$ alespoň R-lineárně.

Nyní se budeme zabývat superlineární konvergencí metod spádových směrů. Budeme přitom používat podmínku ($\overline{S2c}$) s $0 < \rho < 1$.

Věta 262. (*superlineární konvergence*). Nechť $x_i \in R^n$, $i \in N$, je posloupnost získaná metodou spádových směrů taková, že $x_i \rightarrow x^*$, kde $f(x^*) = 0$ a matice $J(x^*)$ je regulární. Nechť $\alpha_i = 1$, kdykoliv tato hodnota vyhovuje podmínce ($\overline{S2c}$). Nechť platí

$$\lim_{i \rightarrow \infty} \frac{\|A_i d_i + f_i\|}{\|f_i\|} = 0 \quad (1112)$$

a

$$\lim_{i \rightarrow \infty} \frac{\|(A_i - J_i)d_i\|}{\|d_i\|} = 0. \quad (1113)$$

Pak existuje index $k \in N$ takový, že $\alpha_i = 1$, pokud $i \geq k$ a posloupnost x_i , $i \in N$, konverguje superlineárně k bodu $x^* \in R^n$.

Důkaz Důkaz povedeme poněkud obecněji, neboť získané výsledky použijeme v důkazu vět 296 a 299. To znamená, že v částech (a)–(b) budeme místo (1112) předpokládat pouze platnost podmínky ($\overline{S1}$), neboli

$$\limsup_{i \rightarrow \infty} \frac{\|A_i d_i + f_i\|}{\|f_i\|} \leq \bar{\omega} < 1.$$

Platí-li (1112), můžeme ve všech vzorcích položit $\bar{\omega} = 0$.

(a) Nechť $0 < \underline{J} < \|J^{-1}(x^*)\|^{-1} \leq \|J(x^*)\| < \bar{J}$. Ukážeme, že existuje index $k_2 \in N$ takový, že

$$\frac{1 - \bar{\omega}}{\underline{J}} \|f_i\| \leq \|d_i\| \leq \frac{1 + \bar{\omega}}{\underline{J}} \|f_i\|,$$

pokud $i \geq k_2$. Označme $\omega_i = (A_i d_i + f_i)/\|f_i\|$ a $\vartheta_i = (A_i - J_i)d_i/\|d_i\|$. Pak platí

$$J_i d_i = (A_i d_i + f_i) - (A_i - J_i)d_i - f_i = \omega_i \|f_i\| - \vartheta_i \|d_i\| - f_i,$$

takže

$$\|d_i\| \geq \frac{1 - \|\omega_i\|}{\|J_i\| + \|\vartheta_i\|} \|f_i\|$$

a jelikož $\|\omega_i\| \leq \bar{\omega}$ a $\|\vartheta_i\| \rightarrow 0$ (podle ($\overline{S1}$) a (1113)) a $\|J_i\| \rightarrow \|J^*\| < \bar{J}$, existuje index $k_1 \in N$ takový, že $\|d_i\| \geq \|f_i\|(1 - \bar{\omega})/\bar{J}$, pokud $i \geq k_1$. Podobně platí

$$d_i = J_i^{-1}(\omega_i \|f_i\| - \vartheta_i \|d_i\| - f_i),$$

takže

$$\|d_i\| \leq \frac{\|J_i^{-1}\|(1 + \|\omega_i\|)}{1 - \|J_i^{-1}\|\|\vartheta_i\|} \|f_i\|$$

a jelikož $\|\omega_i\| \leq \bar{\omega}$ a $\|\vartheta_i\| \rightarrow 0$ (podle ($\overline{S1}$) a (1113)) a $\|J_i^{-1}\| \rightarrow \|(J^*)^{-1}\| < 1/\underline{J}$, existuje index $k_2 \geq k_1$ takový, že $\|d_i\| \leq \|f_i\|(1 + \bar{\omega})/\underline{J}$, pokud $i \geq k_2$.

(b) Ukážeme, že existuje index $k \geq k_2$ takový, že hodnota $\alpha_i = 1$ vyhovuje podmínce $(\overline{S2c})$ s $0 < \underline{\rho} < 1$, pokud $i \geq k$. Použijeme-li dva členy Taylorova rozvoje, dostaneme

$$f(x_i + d_i) = f_i + J_i d_i + o(\|d_i\|) = (A_i d_i + f_i) - (A_i - J_i) d_i + o(\|d_i\|)$$

neboli

$$\frac{\|f(x_i + d_i)\|}{\|f_i\|} \leq \|\omega_i\| + \|\vartheta_i\|(1 + \overline{\omega})/\underline{J} + o(\|f_i\|)/\|f_i\|, \quad (1114)$$

takže $\limsup_{i \rightarrow \infty} (\|f(x_i + d_i)\| - \|f_i\|)/\|f_i\| \leq -(1 - \overline{\omega})$ (podle $(\overline{S1})$ a (1113)), a jelikož $0 < \underline{\rho} < 1$, existuje index $k \geq k_2$ takový, že podmínka $(\overline{S2c})$ s $\alpha_i = 1$ je splněna, pokud $i \geq k$.

(c) Předpokládejme nyní že platí (1112)–(1113). Pomocí věty 6 o střední hodnotě dostaneme

$$\frac{\|x_{i+1} - x^*\|}{\|x_i - x^*\|} \leq \frac{\overline{J} \|f_{i+1}\|}{\underline{J} \|f_i\|},$$

takže podle (1112)–(1113) a (1114) platí

$$\lim_{i \rightarrow \infty} \frac{\|x_{i+1} - x^*\|}{\|x_i - x^*\|} = \lim_{i \rightarrow \infty} \frac{\overline{J}}{\underline{J}} (\|\omega_i\| + \|\vartheta_i\|(1 + \overline{\omega})/\underline{J} + o(\|f_i\|)/\|f_i\|) = 0$$

a $x^* \rightarrow x$ Q -superlineárně. □

Poznámka 374. Věta 262 zůstane v platnosti, i tehdy používáme-li k výběru délky kroku podmínku $(\overline{S2b})$ (nebo $(\overline{S2a})$). Abychom mohli používat kroky jednotkové délky, což se předpokládá v důkazu superlineární konvergence, musíme v tomto případě snížit hodnotu parametru $\underline{\rho}$ podle poznámky 371. Například z $(\overline{S2b})$ plyne $2\underline{\rho}\alpha_i \leq 1 - F_{i+1}/F_i < 1$ (předpokládáme, že $F_i > 0 \forall i \in N$), takže $\alpha_i = 1$ lze volit pouze tehdy, když $2\underline{\rho} < 1$.

Poznámka 375. Položíme-li $A_i = J(x_i)$, $i \in N$, dostaneme Newtonovu metodu. V tomto případě předpoklady J4a–J5a implikují A4a–A5a a předpoklad A3a platí s $\overline{\vartheta} = 0$, takže lze položit $\lambda = 0$ ve všech vzorcích uvedených v předchozím textu. Z těchto úvah plyne, že Newtonova metoda realizovaná jako metoda spádových směrů je globálně konvergentní (jsou-li splněny předpoklady J1, J4, J5a a J6).

Následující věta ukazuje, jak lze vlastnosti libovolné metody spádových směrů odvodit z vlastností Newtonovy metody.

Věta 263. *Nechť matice $J(x_i)$, $i \in N$, splňují předpoklad J5a a matice A_i , $i \in N$, splňují předpoklad A3a s (1100). Nechť d_i je směrový vektor vyhovující podmínce $(\overline{S1})$. Pak platí*

$$\|J_i d_i + f_i\| \leq \tilde{\omega} \|f_i\|,$$

kde $\tilde{\omega} = (\underline{J}\overline{\omega} + \overline{\vartheta})/(\underline{J} - \overline{\vartheta}) < 1$. Jinými slovy, platí-li $(\overline{S1})$ a A3a s (1100), můžeme vektor d_i považovat za směrový vektor získaný Newtonovou metodou, kde příslušná soustava lineárních rovnic je řešena s přesností $\tilde{\omega} = (\underline{J}\overline{\omega} + \overline{\vartheta})/(\underline{J} - \overline{\vartheta}) < 1$.

Důkaz Použijeme-li (1106) a A3a, dostaneme

$$(1 + \overline{\omega})\|f_i\| \geq \|A_i d_i\| \geq \|J_i d_i\| - \|(A_i - J_i) d_i\| \geq (\underline{J} - \overline{\vartheta})\|d_i\|,$$

neboli

$$\|d_i\| \leq \frac{1 + \overline{\omega}}{\underline{J} - \overline{\vartheta}} \|f_i\|.$$

Můžeme tedy psát

$$\|J_i d_i + f_i\| \leq \|A_i d_i + f_i\| + \|(J_i - A_i)d_i\| \leq \bar{\omega}\|f_i\| + \bar{\vartheta}\|d_i\| \leq \frac{J\bar{\omega} + \bar{\vartheta}}{J - \bar{\vartheta}}\|f_i\| \triangleq \tilde{\omega}\|f_i\|.$$

Přitom $\tilde{\omega} = (J\bar{\omega} + \bar{\vartheta})/(J - \bar{\vartheta}) < 1$, pokud $\bar{\vartheta} < (1 - \bar{\omega})J/2$. \square

Teoretické výsledky shrnuté v lemmatu 101 a větě 261 vyžadují splnění předpokladu A3b (s vhodnou hodnotou $\bar{\vartheta} > 0$, která může vycházet velmi malá). Tento předpoklad má teoretický význam, ale v praxi ho není možno ověřit (používáme-li matici A , neznáme obvykle matici J , neboť v opačném případě by bylo vhodné použít Newtonovu metodu, která je superlineárně konvergentní). Proto je třeba globální konvergenci zajistit jiným způsobem (jde o to aby byla splněna některá z podmínek $(\bar{S}2)$). V případě, že neplatí $(\bar{S}2)$ pro α_i větší než zadaná dolní mez, přeruší se iterační proces, což znamená, že se spočte matice J a použije se krok Newtonovy metody. Tyto úvahy jsou shrnuty ve formě algoritmu.

Algoritmus 30. Data $0 \leq \bar{\omega} < 1$, $0 < \underline{\rho} < 1$, $0 < \underline{\beta} \leq \bar{\beta} < 1$, $\bar{\varepsilon} > 0$, $\bar{c} > 0$, $0 < \underline{k} \leq \bar{k}$.

Krok 1 Zvolíme počáteční odhad $x_1 \in R^n$, vypočteme $f_1 = f(x_1)$ a položíme $i := 1$ a $l := 1$.

Krok 2 Pokud $\|f_i\| \leq \bar{\varepsilon}$, ukončíme výpočet.

Krok 3 Pokud $l = 1$, vypočteme Jacobiovu matici $J_i = J(x_i)$ a položíme $A_i = J_i$ (restart). Zvolíme přesnost $0 \leq \bar{\omega}_i \leq \bar{\omega} < 1$ a vypočteme směrový vektor $d_i \in R^n$ vyhovující podmínce $(\bar{S}1)$.

Krok 4 Pokud $l > 1$ a $\|d_i\| > \bar{c}\|f_i\|$, položíme $l := 1$ a přejdeme na krok 3.

Krok 5a Položíme $\alpha_i^1 := 1$ a $k := 1$.

Krok 5b Položíme $x_{i+1} := x_i + \alpha_i^k d_i$ a vypočteme $f_{i+1} = f(x_{i+1})$. Je-li splněna některá (vybraná) podmínka z $(\bar{S}2)$ přejdeme na krok 6.

Krok 5c Pokud $l = 1$ a $k > \bar{k}$, ukončíme výpočet (předčasné ukončení způsobené selháním Newtonovy metody). Pokud $l > 1$ a $k > \bar{k}$, položíme $l := 1$ a přejdeme na krok 3. V ostatních případech určíme délku kroku α_i^{k+1} tak aby platilo $\underline{\beta}\alpha_i^k \leq \alpha_i^{k+1} \leq \bar{\beta}\alpha_i^k$, položíme $k := k + 1$ a přejdeme na krok 5b.

Krok 6 Určíme novou matici A_{i+1} (například pomocí vhodné kvazinevtonovské aktualizace popsané v oddílu 11.5), položíme $i := i + 1$, $l := l + 1$ a přejdeme na krok 2.

Věta 264. *Nechť zobrazení $f : \mathcal{D} \rightarrow R^n$ vyhovuje předpokladům J1, J4, J5a a J6. Nechť $x_i \in R^n$, $i \in N$, je posloupnost generovaná algoritmem 30, kde $\bar{\varepsilon} = 0$ a číslo \bar{k} je dostatečně velké. Pak buď existuje index $i \in N$ takový, že $f(x_i) = 0$, nebo platí $x_i \rightarrow x^*$, kde $f(x^*) = 0$.*

Důkaz Nechť číslo \bar{k} je zvoleno tak, že $\bar{k} > \log \underline{\alpha} / \log \bar{\beta}$, kde $\underline{\alpha} > 0$ je číslo určené vztahem (1111), ve kterém $\underline{A} = \underline{J}$ a $\lambda = 0$. Pak nutně libovolná vybraná podmínka z $(\bar{S}2)$ je splněna pro $k \leq \bar{k}$, takže algoritmus 30 nemůže skončit v kroku 5c. Může skončit v kroku 2, pokud $f(x_i) = 0$. V opačném případě podle lemmatu 102 a lemmatu 103 platí $x_i \rightarrow x^*$, kde $f(x^*) = 0$. \square

11.3 Metody s lokálně omezeným krokem

Při výkladu metod s lokálně omezeným krokem budeme používat označení

$$L_i(d) = \|A_i d + f_i\| - \|f_i\|$$

pro lineární funkci, která lokálně aproximuje rozdíl $\|f(x_i + d)\| - \|f(x_i)\|$ a označení

$$\omega_i(d) = (A_i d + f_i) / \|f_i\|$$

pro přesnost určení směrového vektoru (předpokládáme, že $\|f_i\| \neq 0$, neboť v opačném případě je bod x_i řešením soustavy rovnic $f(x) = 0$). Dále budeme používat označení

$$\rho_i(d) = (\|f(x_i + d)\| - \|f_i(x_i)\|) / L_i(d)$$

pro podíl skutečného a předpověděného poklesu normy zobrazení $f : \mathcal{D}_F \rightarrow R^n$.

Definice 83. Řekněme, že základní metoda pro řešení soustav nelineárních rovnic $x_{i+1} = x_i + \alpha_i d_i$, $i \in N$, je metodou s lokálně omezeným krokem, jestliže:

(1) Směrové vektory $d_i \in R^n$, $i \in N$, se určují tak, že

$$\|d_i\| \leq \Delta_i, \quad (\overline{\text{T1a}})$$

$$\|d_i\| < \Delta_i \Rightarrow \|A_i d_i + f_i\| \leq \bar{\omega}_i \|f_i\|, \quad (\overline{\text{T1b}})$$

$$-L_i(d_i) \geq \underline{\sigma} \|A_i d_i\|, \quad (\overline{\text{T1c}})$$

kde $0 \leq \bar{\omega}_i \leq \bar{\omega} < 1$ a $0 < \underline{\sigma} < 1$.

(2) Délky kroku $\alpha_i \geq 0$, $i \in N$, se určují tak, že

$$\rho_i(d_i) \leq 0 \Rightarrow \alpha_i = 0, \quad (\overline{\text{T2a}})$$

$$\rho_i(d_i) > 0 \Rightarrow \alpha_i = 1. \quad (\overline{\text{T2b}})$$

(3) Meze $0 < \Delta_i \leq \bar{\Delta}$, $i \in N$, se určují tak, že

$$\rho_i(d_i) < \underline{\rho} \Rightarrow \underline{\beta} \|d_i\| \leq \Delta_{i+1} \leq \bar{\beta} \|d_i\|, \quad (\overline{\text{T3a}})$$

$$\rho_i(d_i) \geq \underline{\rho} \Rightarrow \Delta_i \leq \Delta_{i+1} \leq \bar{\Delta}, \quad (\overline{\text{T3b}})$$

kde $0 < \underline{\beta} < \bar{\beta} < 1$ a $0 < \underline{\rho} < 1/2$.

Poznámka 376. Při vyšetřování metod s lokálně omezeným krokem budeme používat označení

$$N_1 = \{i \in N : \|d_i\| < \Delta_i\},$$

$$N_2 = \{i \in N : \rho_i(d_i) \geq \underline{\rho}\}.$$

Jelikož $\underline{\rho} > 0$, platí $x_{i+1} = x_i + d_i$, pokud $i \in N_2$.

Lemma 104. Nechť zobrazení $f : \mathcal{D}_F \rightarrow R^n$ vyhovuje předpokladům J1, J4, J6. Nechť matice A_i , $i \in N$, jsou regulární a splňují předpoklady A3b–A5b s (1101). Nechť $x_i \in R^n$, $i \in N$, je posloupnost generovaná metodou s lokálně omezeným krokem $(\overline{\text{T1}})$ – $(\overline{\text{T3}})$ (s $0 < 2\underline{\rho} < 1 - \lambda$). Pak existuje konstanta $\underline{c} > 0$ taková, že

$$\|d_i\| \geq \underline{c} \|f_i\| \quad \forall i \in N.$$

Důkaz (a) Nechť $i \in N_1$. Potom z $(\overline{\text{T1b}})$ plyne

$$\| \|A_i d_i\| - \|f_i\| \| \leq \|A_i d_i + f_i\| \leq \bar{\omega} \|f_i\|,$$

takže $(1 - \bar{\omega}) \|f_i\| \leq \|A_i d_i\| \leq \|A_i\| \|d_i\|$. Platí tedy

$$\|d_i\| \geq \frac{1 - \bar{\omega}}{\|A_i\|} \|f_i\|.$$

(b) Nechť $i \notin N_1$ a $i \notin N_2$. Z $(\overline{\text{T1c}})$ plyne, že $L_i(d_i) \leq 0$, takže

$$\begin{aligned} L_i(d_i) \|f_i\| &= (\|A_i d_i + f_i\| - \|f_i\|) \|f_i\| \geq (\|A_i d_i + f_i\|^2 - \|f_i\|^2) \\ &= 2 \left(f_i^T A_i d_i + \frac{1}{2} d_i^T A_i^T A_i d_i \right) \triangleq 2Q_i(d_i). \end{aligned} \quad (1115)$$

Jestliže $\|f(x_i + d_i)\| \leq \|f(x_i)\|$, pak nerovnost $\rho_i(d_i) < \underline{\rho}$ spolu s (1115) dává

$$\begin{aligned} F(x_i + d_i) - F(x_i) &= \frac{1}{2} (\|f(x_i + d_i)\|^2 - \|f(x_i)\|^2) \geq (\|f(x_i + d_i)\| - \|f(x_i)\|) \|f(x_i)\| \\ &\geq \underline{\rho} L_i(d_i) \|f_i\| \geq 2\underline{\rho} Q_i(d_i). \end{aligned}$$

Jestliže $\|f(x_i + d_i)\| \geq \|f(x_i)\|$, platí tato nerovnost triviálně. Můžeme tedy psát

$$F(x_i + d_i) - F(x_i) \geq 2\underline{\rho} Q_i(d_i).$$

Z druhé strany, použijeme-li tvrzení 1 o střední hodnotě (pokládáme $s_i = \mu d_i$, kde $0 \leq \mu \leq 1$), předpoklady J1, J4, J6 a (??), můžeme psát

$$\begin{aligned} F(x_i + d_i) - F(x_i) &= g^T(x_i + s_i) d_i \leq g_i^T d_i + \|g(x_i + s_i) - g(x_i)\| \|d_i\| \\ &\leq g_i^T d_i + (\bar{J}^2 + \bar{G} \bar{f}) \|d_i\|^2 \leq (1 - \lambda) h_i^T d_i + (\bar{J}^2 + \bar{G} \bar{f}) \|d_i\|^2 \\ &\leq (1 - \lambda) Q_i(d_i) + (\bar{J}^2 + \bar{G} \bar{f}) \|d_i\|^2, \end{aligned}$$

neboť $h_i^T d_i = f_i^T A_i d_i \leq Q_i(d_i)$ a podle (746) platí

$$\|g(x_i + s_i) - g(x_i)\| \leq (\bar{J}^2 + \bar{G} \bar{f}) \|s_i\| \leq (\bar{J}^2 + \bar{G} \bar{f}) \|d_i\|.$$

Spojíme-li obě nerovnosti, dostaneme

$$2\underline{\rho} Q_i(d_i) \leq (1 - \lambda) Q_i(d_i) + (\bar{J}^2 + \bar{G} \bar{f}) \|d_i\|^2,$$

neboli

$$-(1 - \lambda - 2\underline{\rho}) Q_i(d_i) \leq (\bar{J}^2 + \bar{G} \bar{f}) \|d_i\|^2.$$

Podmínky $(\bar{T}1c)$ a A5b spolu s nerovností (1115) dávají

$$-Q_i(d_i) \geq -\frac{1}{2} L_i(d_i) \|f_i\| \geq \frac{\sigma}{2} \|A_i d_i\| \|f_i\| \geq \frac{\sigma}{2} \underline{A} \|d_i\| \|f_i\|.$$

Dosadíme-li tento vztah do předchozí nerovnosti, dostaneme

$$\frac{\sigma \underline{A}}{2} (1 - \lambda - 2\underline{\rho}) \|d_i\| \|f_i\| \leq -(1 - \lambda - 2\underline{\rho}) Q_i(d_i) \leq (\bar{J}^2 + \bar{G} \bar{f}) \|d_i\|^2,$$

neboli

$$\|d_i\| \geq \frac{\sigma \underline{A} (1 - \lambda - 2\underline{\rho})}{2(\bar{J}^2 + \bar{G} \bar{f})} \|f_i\|,$$

(c) Necht $i = 1$. Jestliže $\|f_1\| = 0$, pak jistě $\|d_1\| \geq \underline{c} \|f_1\|$ pro libovolnou konstantu $\underline{c} > 0$. Jestliže $\|f_1\| \neq 0$, dostaneme

$$\|d_1\| \geq \frac{\|d_1\|}{\|f_1\|} \|f_1\|.$$

(d) Necht $i \notin N_1$, $i \in N_2$ a $i \neq 1$. Necht $k < i$ je maximální index, pro který současně neplatí $k \notin N_1$, $k \in N_2$ a $k \neq 1$. Použijeme-li $(\bar{T}3a)$ – $(\bar{T}3b)$ a $(\bar{T}1a)$, můžeme psát

$$\|d_i\| = \Delta_i \geq \Delta_{k+1} \geq \min(\Delta_k, \underline{\beta} \|d_k\|) \geq \min(\|d_k\|, \underline{\beta} \|d_k\|) = \underline{\beta} \|d_k\|,$$

takže podle $(\bar{T}2a)$ – $(\bar{T}2b)$ a (a)–(c) platí

$$\|d_i\| \geq \underline{\beta} \|d_k\| \geq \underline{c} \|f_k\| \geq \underline{c} \|f_i\|,$$

kde

$$\underline{c} = \underline{\beta} \min \left(\frac{1 - \bar{\omega}}{\underline{A}}, \frac{\sigma \underline{A} (1 - \lambda - 2\underline{\rho})}{2(\bar{J}^2 + \bar{G} \bar{f})}, \frac{\|d_1\|}{\|f_1\|} \right).$$

□

Věta 265. (globální konvergence). *Nechť jsou splněny předpoklady lemmatu 104. Pak $x_i \rightarrow x^*$, přičemž $f(x^*) = 0$.*

Důkaz (a) Nejprve ukážeme, že $f_i \rightarrow 0$. Předpokládejme, že toto tvrzení neplatí. Protože posloupnost $\|f_i\|$, $i \in N$, je podle (T2a)–(T2b) nerostoucí, existuje číslo $\underline{\varepsilon} > 0$ takové, že $\|f_i\| \geq \underline{\varepsilon}$, $\forall i \in N$ a podle lemmatu 104 platí

$$\|d_i\| \geq \underline{c}\underline{\varepsilon}, \quad \forall i \in N.$$

Předpokládejme nejprve, že množina N_2 je nekonečná. Protože $x_{i+1} = x_i + d_i$, pokud $i \in N_2$, můžeme psát

$$\begin{aligned} \|f_i\| - \|f_{i+1}\| &= \|f(x_i)\| - \|f(x_i + d_i)\| \geq -\underline{\rho}L_i(d_i) \\ &\geq \underline{\rho}\underline{\sigma}\|A_i d_i\| \geq \underline{\rho}\underline{\sigma}\underline{A}\underline{c}\underline{\varepsilon}, \quad \forall i \in N_2. \end{aligned}$$

Odtud plyne

$$\begin{aligned} \|f_1\| &\geq \lim_{i \rightarrow \infty} (\|f_1\| - \|f_{i+1}\|) = \sum_{i=1}^{\infty} (\|f_i\| - \|f_{i+1}\|) \\ &\geq \sum_{i \in N_2} (\|f_i\| - \|f_{i+1}\|) \geq \sum_{i \in N_2} \underline{\rho}\underline{\sigma}\underline{A}\underline{c}\underline{\varepsilon} = \infty, \end{aligned}$$

což dává spor. Předpokládejme nyní, že množina N_2 je konečná. Potom (T3a) implikuje $\Delta_i \rightarrow 0$, což dohromady s (T1a) dává $\|d_i\| \rightarrow 0$. Ale to je ve sporu s nerovností $\|d_i\| \geq \underline{c}\underline{\varepsilon} \forall i \in N$.

(b) Použitím (T1c) dostaneme $L_i(d_i) = \|A_i d_i + f_i\| - \|f_i\| \leq 0$, takže

$$\|f_i\| \geq \|A_i d_i + f_i\| \geq \|A_i d_i\| - \|f_i\|.$$

Tato nerovnost implikuje $\|A_i d_i\| \leq 2\|f_i\|$, takže

$$\underline{A}\|d_i\| \leq \|A_i d_i\| \leq 2\|f_i\|. \quad (1116)$$

Nyní ukážeme, že $\sum_{i=1}^{\infty} \|d_i\| < \infty$. Je-li množina N_2 konečná, existuje index $l \notin N_2$ takový, že $i \notin N_2 \forall i \geq l$. Platí tedy

$$\sum_{i=1}^{\infty} \|d_i\| \leq \sum_{i=1}^{l-1} \|d_i\| + \|d_l\| \sum_{i=l}^{\infty} \bar{\beta}^{i-l} \leq (l-1)\bar{\Delta} + \|d_l\|/(1-\bar{\beta}) < \infty.$$

podle (T3a). Je-li množina N_2 nekonečná, můžeme tak jako v (a) psát

$$\begin{aligned} \|f_1\| &\geq \sum_{i=1}^{\infty} (\|f_i\| - \|f_{i+1}\|) \geq \sum_{i \in N_2} (\|f_i\| - \|f_{i+1}\|) \\ &\geq \underline{\rho}\underline{\sigma} \sum_{i \in N_2} \|A_i d_i\| \geq \underline{\rho}\underline{\sigma}\underline{A} \sum_{i \in N_2} \|d_i\|. \end{aligned}$$

Označme $N_2 = \{l_1, l_2, l_3, \dots\}$. Použijeme-li (1116) a lemma 104, dostaneme

$$\|d_{l_j+1}\| \leq \frac{2}{\underline{A}}\|f_{l_j+1}\| \leq \frac{2}{\underline{A}}\|f_{l_j}\| \leq \frac{2}{\underline{c}\underline{A}}\|d_{l_j}\|$$

a $(\overline{\text{T3a}})$ implikuje $\|d_{l_j+k}\| \leq \overline{\beta}\|d_{l_j+k-1}\|$ pro $2 \leq k \leq l_{j+1} - l_j - 1$. Platí tedy

$$\begin{aligned} \sum_{i=1}^{\infty} \|d_i\| &= \sum_{i=1}^{l_1-1} \|d_i\| + \sum_{j=1}^{\infty} \left[\|d_{l_j}\| + \sum_{k=1}^{l_{j+1}-l_j-1} \|d_{l_j+k}\| \right] \\ &\leq (l_1-1)\overline{\Delta} + \sum_{j=1}^{\infty} \|d_{l_j}\| \left[1 + \frac{2}{\underline{c}\underline{A}} \sum_{k=1}^{l_{j+1}-l_j-1} \overline{\beta}^{k-1} \right] \\ &\leq (l_1-1)\overline{\Delta} + \left[1 + \frac{2}{\underline{c}\underline{A}} \frac{1}{1-\overline{\beta}} \right] \sum_{i \in N_2} \|d_i\| \\ &\leq (l_1-1)\overline{\Delta} + \left[1 + \frac{2}{\underline{c}\underline{A}} \frac{1}{1-\overline{\beta}} \right] \frac{\|f_1\|}{\underline{\rho}\underline{\sigma}\underline{A}} < \infty. \end{aligned}$$

Z nerovnosti $\sum_{i=1}^{\infty} \|x_{i+1} - x_i\| \leq \sum_{i=1}^{\infty} \|d_i\| < \infty$ plyne, že posloupnost x_i , $i \in N$, splňuje Bolzanovu-Cauchyovu podmínku, takže $x_i \rightarrow x^*$, což spolu s $f_i \rightarrow 0$ dává $f(x^*) = 0$. \square

Věta 266. (*superlineární konvergence*). *Nechť $x_i \in R^n$, $i \in N$, je posloupnost generovaná metodou s lokálně omezeným krokem $(\overline{\text{T1}})$ - $(\overline{\text{T3}})$ taková, že $x_i \rightarrow x^*$, kde $f(x^*) = 0$ a matice $J(x^*)$ je regulární. Nechť*

$$\lim_{i \rightarrow \infty} \overline{\omega}_i = 0 \quad (1117)$$

a

$$\lim_{i \rightarrow \infty} \frac{\|(A_i - J_i)d_i\|}{\|d_i\|} = 0. \quad (1118)$$

Pak posloupnost x_i , $i \in N$, konverguje Q -superlineárně k bodu $x^* \in R^n$.

Důkaz (a) Nechť $0 < \underline{J} < \|J^{-1}(x^*)\|^{-1} \leq \|J(x^*)\| < \overline{J}$. Ukážeme, že existuje index $k_1 \in N$ takový, že

$$-L_i(d_i) \geq \underline{\sigma}\underline{J}\|d_i\|$$

a

$$\|f_i\| \geq \frac{1}{2}\underline{J}\|d_i\|,$$

pokud $i \geq k_1$. Označme $\vartheta_i = (A_i - J_i)d_i/\|d_i\|$. Pak platí

$$\|A_i d_i\| = \|J_i d_i + \vartheta_i\| \geq \|J_i d_i\| - \|\vartheta_i\| \|d_i\|$$

a jelikož $\|\vartheta_i\| \rightarrow 0$, $J_i \rightarrow J(x^*)$ a $\underline{J} < \|J^{-1}(x^*)\|^{-1}$, existuje index $k_1 \in N$ takový, že $\|A_i d_i\| \geq \underline{J}\|d_i\|$, pokud $i \geq k_1$. Použijeme-li $(\overline{\text{T1c}})$, můžeme psát

$$-L_i(d_i) \geq \underline{\sigma}\|A_i d_i\| \geq \underline{\sigma}\underline{J}\|d_i\|.$$

Z definice $L_i(d_i)$ a z $(\overline{\text{T1c}})$ plyne

$$0 \geq L_i(d_i) = \|A_i d_i + f_i\| - \|f_i\|,$$

neboli

$$\| \|A_i d_i\| - \|f_i\| \| \leq \|A_i d_i + f_i\| \leq \|f_i\|,$$

takže $\|A_i d_i\| \leq 2\|f_i\|$, což spolu s nerovností $\|A_i d_i\| \geq \underline{J}\|d_i\|$ dává $\|f_i\| \geq (\underline{J}/2)\|d_i\|$, pokud $i \geq k_1$.

(b) Ukážeme, že existuje index $k_2 \geq k_1$ takový, že $i \in N_2$, pokud $i \geq k_2$. Použijeme-li dva členy Taylorova rozvoje, dostaneme

$$f(x_i + d_i) = f(x_i) + J_i d_i + o(\|d_i\|) = f(x_i) + A_i d_i - (A_i - J_i) d_i + o(\|d_i\|)$$

takže

$$\begin{aligned} \rho_i(d_i) &= \frac{\|f(x_i)\| - \|f(x_i + d_i)\|}{-L_i(d_i)} \geq \frac{-L_i(d_i) - \|\vartheta_i\| \|d_i\| + o(\|d_i\|)}{-L_i(d_i)} \geq \\ &\geq 1 - \frac{\|\vartheta_i\| \|d_i\| + o(\|d_i\|)}{\sigma J \|d_i\|} \rightarrow 1, \end{aligned}$$

neboť $\|\vartheta_i\| \rightarrow 0$. Jelikož $\rho < 1$, existuje index $k_2 \geq k_1$ takový, že $\rho_i(d_i) \geq \rho$, pokud $i \geq k_2$.

(c) Ukážeme, že existuje index $k \geq k_2$ takový, že $i \in N_1$, pokud $i \geq k$. Poznamenejme nejprve, že množina $N_1 \subset N$ je nekonečná. Kdyby tomu tak nebylo, muselo by platit $\|d_i\| \geq \Delta_i \geq \Delta_{k_2} \forall i \geq k_2$, neboť z (b) plyne $i \in N_2 \forall i \geq k_2$. To je však spor, neboť podle (a) platí $\|d_i\| \leq 2\|f_i\|/\underline{J}$, takže $\|f_i\| \rightarrow 0$ implikuje $\|d_i\| \rightarrow 0$. Omezme se nyní pouze na indexy $i \geq k_2$, $i \in N_1$ a označme $\omega_i = (A_i d_i + f_i)/\|d_i\|$. Podle (1117), (1118) a (T1b) platí $\|\omega_i\| \rightarrow 0$ a $\|\vartheta_i\| \rightarrow 0$, takže stejným způsobem jako v důkazu věty 262 (s $\bar{\omega} = 0$) se dá ukázat, že existuje index $k_3 \geq k_2$, $k_3 \in N_1$ takový, že

$$\|f_i\|/\bar{J} \leq \|d_i\| \leq \|f_i\|/\underline{J}$$

$\forall i \geq k_3$, $i \in N_1$. Použijeme-li dva členy Taylorova rozvoje, můžeme psát

$$f_{i+1} = f(x_i + d_i) = f_i + J_i d_i + o(\|d_i\|),$$

neboť $i \in N_2$. Označme

$$\lambda_i = \frac{f_{i+1} - f_i - A_i d_i}{\|f_i\|} = \frac{f_{i+1} - f_i - J_i d_i}{\|f_i\|} - \frac{(A_i - J_i) d_i}{\|f_i\|},$$

takže

$$\|\lambda_i\| = \|\vartheta_i\| \frac{\|d_i\|}{\|f_i\|} + o(1) \leq \frac{1}{\underline{J}} \|\vartheta_i\| + o(1).$$

Pak z $\|\vartheta_i\| \rightarrow 0$ plyne $\|\lambda_i\| \rightarrow 0$ a jelikož zároveň $\|\omega_i\| \rightarrow 0$, existuje index $k \geq k_3$, $k \in N_1$ takový, že $\|\lambda_i\| < (\underline{J}/\bar{J})/2$ a $\|\omega_i\| < (\underline{J}/\bar{J})/2 \forall i \geq k$, $i \in N_1$. Můžeme tedy psát

$$\begin{aligned} \|d_{i+1}\| &\leq \frac{1}{\underline{J}} \|f_{i+1}\| \leq \frac{1}{\underline{J}} (\|f_{i+1} - f_i - A_i d_i\| + \|A_i d_i + f_i\|) \leq \\ &\leq \frac{\bar{J}}{\underline{J}} (\|\lambda_i\| + \|\omega_i\|) \|d_i\| < \left(\frac{1}{2} + \frac{1}{2}\right) \|d_i\| = \|d_i\|. \end{aligned}$$

Jelikož $i \in N_2$ podle (b), platí $\Delta_{i+1} \geq \Delta_i$, což dává $\|d_{i+1}\| < \|d_i\| \leq \Delta_i \leq \Delta_{i+1}$, takže $i+1 \in N_1$. Indukcí dostaneme $i \in N_1 \forall i \geq k$.

(d) Superlineární konvergence. Platí

$$\frac{\|f_{i+1}\|}{\|f_i\|} \leq \frac{\|f_{i+1} - f_i - A_i d_i\| + \|A_i d_i + f_i\|}{\|f_i\|} \leq \|\lambda_i\| + \|\omega_i\|,$$

což spolu s $\|\lambda_i\| \rightarrow 0$ a $\|\omega_i\| \rightarrow 0$ dává

$$\lim_{i \rightarrow \infty} \frac{\|x_{i+1} - x^*\|}{\|x_i - x^*\|} \leq \frac{\bar{J} \|f_{i+1}\|}{\underline{J} \|f_i\|} = 0.$$

□

Teoretické výsledky shrnuté v lemmatu 104 a větě 265 vyžadují splnění předpokladu A3b (s vhodnou hodnotou $\bar{\vartheta} > 0$, která může vycházet velmi malá). Tento předpoklad má teoretický význam, ale v praxi ho není možno ověřit (používáme-li matici A , neznáme obvykle matici J , neboť v opačném případě by bylo vhodné použít Newtonovu metodu, která je superlineárně konvergentní). Proto je třeba globální konvergenci zajistit jiným způsobem. Lze to provést přerušováním iteračního procesu. Překročí-li počet nulových kroků ($\overline{T2a}$) předpsanou mez, nahradíme matici A_i Jacobiovou maticí J_i a pokračujeme ve výpočtu. Tyto úvahy jsou shrnuty ve formě algoritmu.

Algoritmus 31. Data $0 \leq \bar{\omega} < 1$, $0 < \underline{\rho} < 1$, $0 < \underline{\beta} \leq \bar{\beta} < 1$, $\bar{\varepsilon} > 0$, $\bar{\Delta} > 0$, $0 < \underline{k} \leq \bar{k}$.

Krok 1 Zvolíme počáteční odhad $x_1 \in R^n$ a počáteční délku kroku $0 < \Delta_1 \leq \bar{\Delta}$, vypočteme $f_1 = f(x_1)$ a položíme $i := 1$, $k := 1$ a $l := 1$.

Krok 2 Pokud $\|f_i\| \leq \bar{\varepsilon}$, ukončíme výpočet.

Krok 3 Pokud $l = 1$, vypočteme Jacobiovu matici $J_i = J(x_i)$ a položíme $A_i = J_i$ (restart). Zvolíme přesnost $0 \leq \bar{\omega}_i \leq \bar{\omega} < 1$ a vypočteme směrový vektor $d_i \in R^n$ vyhovující podmínkám ($\overline{T1}$), kde $L_i(d_i) = \|A_i d_i + f_i\| - \|f_i\|$.

Krok 4 Položíme $x_{i+1} = x_i + d_i$, vypočteme $f_{i+1} = f(x_{i+1})$ a položíme $\rho_i := (\|f_{i+1}\| - \|f_i\|)/L_i(d_i)$. Pokud $\rho_i > 0$, přejdeme na krok 6.

Krok 5 Pokud $l = 1$ a $k > \bar{k}$, ukončíme výpočet (selhání Newtonovy metody). Pokud $l > 1$ a $k > \bar{k}$, položíme $k := 1$, $l := 1$ a přejdeme na krok 3. V ostatních případech určíme novou délku kroku Δ_{i+1} podle ($\overline{T3a}$), položíme $k := k + 1$ a přejdeme na krok 3.

Krok 6 Určíme novou délku kroku Δ_{i+1} splňující podmínky ($\overline{T3}$). Určíme novou matici A_{i+1} (například pomocí vhodné kvazinevtonovské aktualizace popsané v oddílu 11.5), položíme $k := 1$, $i := i + 1$, $l := l + 1$ a přejdeme na krok 2.

11.4 Newtonova metoda

Newtonova metoda používá matice $A_i = J(x_i)$, $i \in N$, takže $\vartheta_i = (A_i - J_i)d_i/\|d_i\| = 0$, $i \in N$, a z předpokladů J4a–J5a plyne platnost předpokladů A4a–A5a.

Věta 267. *Nechť jsou splněny předpoklady J1, J4, J5a a J6. Pak Newtonova metoda realizovaná buď jako metoda spádových směrů nebo jako metoda s lokálně omezeným krokem je globálně konvergentní. Platí-li $x_i \rightarrow x^*$ a $\|\omega_i\| \rightarrow 0$, je rychlost konvergence Q -superlineární.*

Důkaz Globální konvergence plyne bezprostředně z věty 261 a věty 265. Superlineární konvergence plyne bezprostředně z věty 262 a věty 266, neboť $\vartheta_i = 0$, $i \in N$. □

Poznámka 377. Newtonova metoda pro řešení soustav nelineárních rovnic může být realizována jako globálně konvergentní metoda spádových směrů, což není možné v případě Newtonovy metody pro minimalizaci bez omezujících podmínek.

Nejsou-li Jacobiovy matice zadány analyticky, můžeme používat diferenční verze Newtonovy metody. V tom případě je však třeba odhadnout nepřesnosti, které vznikají při diferenční aproximaci Jacobiových matic.

Lemma 105. *Nechť je splněn předpoklad J6 a nechť*

$$Ae_j = \frac{f(x + \delta e_j) - f(x)}{\delta} \tag{1119}$$

pro $1 \leq j \leq n$, kde e_j , $1 \leq j \leq n$, jsou sloupce jednotkové matice řádu n . Pak platí

$$\|A - J(x)\| \leq \frac{1}{2}\overline{G}\sqrt{n}\delta.$$

Důkaz Použijeme-li větu o střední hodnotě, dostaneme

$$f(x + \delta e_j) = f(x) + J(x)\delta e_j + \int_0^1 (J(x + \tau\delta e_j) - J(x))\delta e_j d\tau,$$

takže

$$\begin{aligned} \|(A - J(x))e_j\| &= \left\| \frac{f(x + \delta e_j) - f(x)}{\delta} - J(x)e_j \right\| \leq \frac{1}{\delta} \left\| \int_0^1 (J(x + \tau\delta e_j) - J(x))\delta e_j d\tau \right\| \\ &\leq \frac{1}{2\delta}\overline{G}\delta^2\|e_j\|^2 = \frac{1}{2}\overline{G}\delta. \end{aligned}$$

Nechť $d \in R^n$ je libovolný vektor s jednotkovou normou. Pak platí

$$\begin{aligned} \|(A - J(x))d\| &= \left\| \sum_{j=1}^n (A - J(x))e_j e_j^T d \right\| \leq \sum_{j=1}^n |e_j^T d| \|(A - J(x))e_j\| \leq \frac{1}{2}\overline{G}\delta \sum_{j=1}^n |e_j^T d| \\ &\leq \frac{1}{2}\overline{G}\sqrt{n}\delta\|d\| = \frac{1}{2}\overline{G}\sqrt{n}\delta \end{aligned}$$

a jelikož

$$\|A - J(x)\| = \max_{\|d\|=1} \|(A - J(x))d\|,$$

dostaneme tvrzení lemmatu. □

Věta 268. Nechť jsou splněny předpoklady J5a a J6. Je-li matice A určena podle vzorce (1119), kde

$$\delta < \frac{(1 - \overline{\omega})\underline{J}}{\overline{G}\sqrt{n}}$$

a $0 \leq \overline{\omega} < 1$, platí $\|A - J(x)\| \leq \overline{\vartheta}$, kde $\overline{\vartheta} < (1/2)(1 - \overline{\omega})\underline{J}$. Navíc $\|Ad + f\| \leq \overline{\omega}$ implikuje $\|Jd + f\| \leq \tilde{\omega}$, kde $\tilde{\omega} = (\underline{J}\overline{\omega} + \overline{\vartheta})/(\underline{J} - \overline{\vartheta}) < 1$.

Důkaz Podle lemmatu 105 lze položit $\overline{\vartheta} = \overline{G}\sqrt{n}\delta/2$, takže nerovnost $\overline{\vartheta} < (1/2)(1 - \overline{\omega})\underline{J}$ je splněna, platí-li $\delta \leq (1 - \overline{\omega})\underline{J}/(\overline{G}\sqrt{n})$. Zbytek tvrzení plyne z věty 263 □

Poznámka 378. Věta 268 ukazuje, že lze zvolit diferenci $\delta > 0$ tak, aby matice určená podle vztahu (1119) splňovala podmínku pro globální konvergenci metody spádových směrů i metody s lokálně omezeným krokem. Je vidět, že diferenci δ je třeba zvolit tím menší, čím menší je číslo \underline{J} použité v předpokladu J5a a čím větší je číslo \overline{G} použité v předpokladu J6.

11.5 Kvazinevtonovské metody

Definice 84. Řekneme, že základní metoda pro řešení systémů nelineárních rovnic (definice 80) je kvazinevtonovskou metodou, jestliže

$$A_i d_i + f_i = 0, \tag{1120}$$

kde A_i , $i \in N$, jsou regulární matice konstruované podle rekurentního vztahu

$$A_{i+1} = A_i + u_i v_i^T, \quad (1121)$$

kde $u_i \in R^n$, $v_i \in R^n$, a vyhovující podmínce

$$A_{i+1} s_i = y_i, \quad (1122)$$

kde $y_i = f_{i+1} - f_i$, $s_i = x_{i+1} - x_i$.

Poznámka 379. V tomto oddílu se budeme zabývat pouze přesnými kvazinevtonovskými metodami (podmínka (1120)), takže $(A_i d_i + f_i) / \|f_i\| = 0$, $i \in N$. Neplatí však $(A_i - J_i) d_i / \|d_i\| = 0$, $i \in N$ (matice A_i se mohou od matic J_i dosti lišit).

Věta 269. Nechť $A_+ = A + uv^T$ a $As \neq y$. Pak $A_+ s = y$ právě tehdy, když $v^T d \neq 0$ a $u = (y - As) / v^T s$, takže

$$A_+ = A + \frac{(y - As)v^T}{v^T s}. \quad (1123)$$

Jestliže $As = y$, platí $u = 0$, takže $A_+ = A$.

Důkaz Z podmínky $A_+ s = y$ dostaneme $A_+ s = As + uv^T s = y$. Jestliže $As = y$, stačí položit $u = v = 0$, takže $A_+ = A$. Jestliže $As \neq y$, musí platit $v^T d \neq 0$ a $u = (y - As) / v^T s$. \square

Poznámka 380. Položíme-li $v = s$ dostaneme Broydenovu dobrou metodu

$$A_+ = A + \frac{(y - As)s^T}{s^T s}. \quad (1124)$$

Položíme-li $v = A^T y$, dostaneme Broydenovu špatnou metodu

$$A_+ = A + \frac{(y - As)y^T A}{y^T As}. \quad (1125)$$

Nechť

$$e_k^T d = \max_{1 \leq i \leq n} e_i^T d.$$

Položíme-li $v = e_k$, dostaneme přímou metodu aktualizace sloupců

$$A_+ = A + \frac{(y - As)e_k^T}{e_k^T s}, \quad (1126)$$

která aktualizuje vždy pouze jeden sloupec matice A .

Věta 270. Nechť A je regulární matice a nechť platí (1123). Pak matice A_+ je regulární právě tehdy, když $v^T A^{-1} y \neq 0$.

Důkaz Nechť $A_+ = A + uv^T$. Pak podle Shermanova-Morrisonova vzorce (poznámka 110) platí

$$A_+^{-1} = A^{-1} - \frac{A^{-1} u v^T A^{-1}}{1 + v^T A^{-1} u}, \quad (1127)$$

takže A_+ je regulární právě tehdy, když $1 + v^T A^{-1} u \neq 0$. Dosadíme-li do této nerovnosti $u = (y - As) / v^T s$, dostaneme

$$1 + v^T A^{-1} u = 1 + \frac{v^T A^{-1} y - v^T s}{v^T s} = \frac{v^T A^{-1} y}{v^T s},$$

takže A_+ je regulární právě tehdy, když $v^T A^{-1} y \neq 0$. \square

Poznámka 381. Věta 270 opodstatňuje použití Broydenovy špatné metody. Jestliže $y \neq 0$ a matice A je regulární, pak volba $v = A^T y$ dává $v^T A^{-1} y = y^T A A^{-1} y = y^T y = \|y\|^2 \neq 0$.

Zatím jsme uvedli tři možnosti, jak volit vektor v . K výběru vektoru v lze (podobně jako u metod s proměnnou metrikou v oddílu 4.4) použít minimalizační principy. Minimalizuje se obvykle číslo podmíněnosti $\kappa(M) = \|M\| \|M^{-1}\|$ nebo funkce $\|I - M\| \|I - M^{-1}\|$, kde

$$M = A^{-1} A_+ = I - \frac{(s - A^{-1} y) v^T}{v^T s} = I - \frac{(s - w) v^T}{v^T s} \quad (1128)$$

$$M^{-1} = A_+^{-1} A = I + \frac{(s - A^{-1} y) v^T}{v^T A^{-1} y} = I + \frac{(s - w) v^T}{v^T w} \quad (1129)$$

a $w = A^{-1} y$. Vztah (1129) plyne ze Shermanova-Morrisonova vzorce (poznámka 110). Jeho správnost lze též ověřit vynásobením matic M a M^{-1} .

Lemma 106. *Nechť κ je spektrální číslo podmíněnosti matice $M = I - uv^T$, $\delta = 1 - v^T u$ je její determinant a*

$$\sigma = \delta + \frac{\|u\|^2 \|v\|^2}{2}, \quad \tau = \sqrt{1 + 4 \frac{1 - v^T u}{\|u\|^2 \|v\|^2}}. \quad (1130)$$

Pak platí

$$\kappa = \frac{\sigma + \sqrt{\sigma^2 - \delta^2}}{|\delta|} \quad (1131)$$

a

$$\begin{aligned} \frac{\kappa - 1}{\kappa + 1} &= \tau, & \delta &\leq 0, \\ \frac{\kappa - 1}{\kappa + 1} &= \frac{1}{\tau}, & \delta &> 0. \end{aligned}$$

Důkaz Platí $M^T M = I - uv^T - vu^T + \|u\|^2 vv^T$, takže

$$\det(M^T M) = \delta^2 = (1 - v^T u)^2, \quad \text{Tr}(M^T M) = n - 2v^T u + \|u\|^2 \|v\|^2.$$

Matice $M^T M$ má $n - 2$ jednotkových vlastních čísel a pro její zbylá dvě vlastní čísla $0 \leq \lambda_1 \leq \lambda_2$ platí

$$\lambda_1 + \lambda_2 = \text{Tr}(M^T M) - (n - 2) = 2 - 2v^T u + \|u\|^2 \|v\|^2 = 2\sigma, \quad \lambda_1 \lambda_2 = \delta^2.$$

Z $|\delta| = \sqrt{\lambda_1 \lambda_2} \leq (\lambda_1 + \lambda_2)/2 = \sigma$ plyne nerovnost $\sigma^2 - \delta^2 \geq 0$, takže lze psát

$$\lambda_1 = \sigma - \sqrt{\sigma^2 - \delta^2}, \quad \lambda_2 = \sigma + \sqrt{\sigma^2 - \delta^2} \quad (1132)$$

(neboť čísla λ_1, λ_2 jsou řešením kvadratické rovnice $\lambda^2 - 2\sigma\lambda + \delta^2 = 0$). Ukážeme, že $0 \leq \lambda_1 \leq 1 \leq \lambda_2$. Podle (1132) jsou tyto nerovnosti splněny pokud $|\sigma - 1| \leq \sqrt{\sigma^2 - \delta^2}$, neboli po umocnění $\delta^2 - 2\sigma + 1 \leq 0$. To však platí, neboť použijeme-li vztahy $\delta = 1 - v^T u$, $2\sigma = 2 - 2v^T u + \|u\|^2 \|v\|^2$ a Schwarzovu nerovnost $\|u\|^2 \|v\|^2 - (v^T u)^2 \geq 0$, dostaneme

$$\delta^2 - 2\sigma + 1 = 1 - 2v^T u + (v^T u)^2 - 2 + 2v^T u - \|u\|^2 \|v\|^2 + 1 = (v^T u)^2 - \|u\|^2 \|v\|^2 \leq 0.$$

Jelikož $0 \leq \lambda_1 < 1 < \lambda_2$, můžeme psát

$$\kappa^2 = \frac{\lambda_2}{\lambda_1} = \frac{\sigma + \sqrt{\sigma^2 - \delta^2}}{\sigma - \sqrt{\sigma^2 - \delta^2}} = \frac{(\sigma + \sqrt{\sigma^2 - \delta^2})^2}{\delta^2} \Rightarrow \kappa = \frac{\sigma + \sqrt{\sigma^2 - \delta^2}}{|\delta|}.$$

Zřejmě

$$\frac{\kappa - 1}{\kappa + 1} = \frac{\sigma - |\delta| + \sqrt{\sigma^2 - \delta^2}}{\sigma + |\delta| + \sqrt{\sigma^2 - \delta^2}} = \frac{\sqrt{\sigma - |\delta|}(\sqrt{\sigma - |\delta|} + \sqrt{\sigma + |\delta|})}{\sqrt{\sigma + |\delta|}(\sqrt{\sigma + |\delta|} + \sqrt{\sigma - |\delta|})} = \sqrt{\frac{\sigma - |\delta|}{\sigma + |\delta|}}.$$

Pokud $\delta \leq 0$, platí $\sigma + |\delta| = \|u\|^2\|v\|^2/2$, $\sigma - |\delta| = \sigma + \delta$, takže

$$\frac{\kappa - 1}{\kappa + 1} = \sqrt{\frac{\|u\|^2\|v\|^2 + 4\delta}{\|u\|^2\|v\|^2}} = \sqrt{1 + 4\frac{1 - v^T u}{\|u\|^2\|v\|^2}} = \tau.$$

Pokud $\delta > 0$, platí $\sigma - |\delta| = \|u\|^2\|v\|^2/2$, $\sigma + |\delta| = \sigma + \delta$, takže

$$\frac{\kappa - 1}{\kappa + 1} = \sqrt{\frac{\|u\|^2\|v\|^2}{\|u\|^2\|v\|^2 + 4\delta}} = \frac{1}{\tau}.$$

□

Lemma 107. *Nechť*

$$M_1 = I - \frac{(s - w)v_1^T}{v_1^T s}, \quad M_2 = I - \frac{(s - w)(v_1 + v_2)^T}{(v_1 + v_2)^T s},$$

kde $v_1 \in \mathcal{L}(s, w)$, $v_2 \in \mathcal{L}(s, w)^\perp$. Pak platí $\kappa(M_1) \leq \kappa(M_2)$.

Důkaz Označme $u_1 = (s - w)/v_1^T s$ a $u_2 = (s - w)/(v_1 + v_2)^T s$. Jelikož $v_1 \in \mathcal{L}(s, w)$, $v_2 \in \mathcal{L}(s, w)^\perp$, platí

$$\|v_1 + v_2\|^2 = \|v_1\|^2 + \|v_2\|^2 \geq \|v_1\|^2, \quad (v_1 + v_2)^T s = v_1^T s, \quad (v_1 + v_2)^T (s - w) = v_1^T (s - w), \quad (1133)$$

takže $u_1 = u_2$ a $\delta_1 = 1 - v_1^T u_1 = 1 - (v_1 + v_2)^T u_2 = \delta_2$. Pokud $\delta_1 = \delta_2 \leq 0$, můžeme podle lemmatu 106 psát

$$\begin{aligned} \frac{\kappa(M_2) - 1}{\kappa(M_2) + 1} &= \sqrt{1 + 4\frac{\delta_2}{\|u_2\|^2\|v_1 + v_2\|^2}} = \sqrt{1 - 4\frac{|\delta_2|}{\|u_2\|^2\|v_1 + v_2\|^2}} \\ &\geq \sqrt{1 - 4\frac{|\delta_1|}{\|u_1\|^2\|v_1\|^2}} = \sqrt{1 + 4\frac{\delta_1}{\|u_1\|^2\|v_1\|^2}} = \frac{\kappa(M_1) - 1}{\kappa(M_1) + 1}. \end{aligned}$$

Podobným způsobem, tentokrát s použitím výrazu $1/\tau$, se dokáže, že tato nerovnost platí i pro $\delta_1 = \delta_2 > 0$. Jelikož funkce $(t - 1)/(t + 1)$ je pro $t \geq 0$ rostoucí, dostaneme $\kappa(M_2) \geq \kappa(M_1)$. □

Podle lemmatu 107 je účelné volit $v \in \mathcal{L}(s, w)$, což lze realizovat tak, že $v = \vartheta s - w = \vartheta s - A^{-1}y$ (Broydenovu dobrou metodu dostaneme pro $\vartheta = \infty$). Pak lze psát

$$A_+ = A + \frac{(y - As)(\vartheta s - A^{-1}y)^T}{(\vartheta s - A^{-1}y)^T s}. \quad (1134)$$

Věta 271. *Nechť A_+ je matice určená podle vzorce (1134), takže platí (1128), kde $v = \vartheta s - w$ a $w = A^{-1}y$. Předpokládejme, že vektory s a w jsou lineárně nezávislé a označme $a = s^T s$, $b = s^T w$, $c = w^T w$, takže $a > 0$, $b > 0$ a $ac > b^2$. Pak $\kappa(M)$ je minimální právě tehdy, když*

- (a) $\vartheta = \sqrt{c/a}$, pokud $a \geq b$ a $c \geq b$,
- (b) $\vartheta = -\sqrt{c/a}$, pokud $a > b > c$ nebo $c > b > a$.

Důkaz Označme $u = (s - w)/v^T s$, $v = \vartheta s - w$. Pak platí

$$\begin{aligned} v^T u &= \frac{(s - w)^T (\vartheta s - w)}{(\vartheta s - w)^T s} = \frac{\vartheta(a - b) + (c - b)}{\vartheta a - b}, \\ \|u\|^2 &= \frac{(s - w)^T (s - w)}{((\vartheta s - w)^T s)^2} = \frac{a - 2b + c}{(\vartheta a - b)^2}, \\ \|v\|^2 &= (\vartheta s - w)^T (\vartheta s - w) = \vartheta^2 a - 2\vartheta b + c, \end{aligned}$$

takže $a - 2b + c > 0$, $\vartheta^2 a - 2\vartheta b + c > 0$ a

$$\delta = 1 - v^T u = \frac{\vartheta b - c}{\vartheta a - b}, \quad (1135)$$

$$\varphi = \frac{1}{4}(\tau^2 - 1) = \frac{1 - v^T u}{\|u\|^2 \|v\|^2} = \frac{(\vartheta a - b)(\vartheta b - c)}{(a - 2b + c)(\vartheta^2 a - 2\vartheta b + c)}. \quad (1136)$$

Zřejmě τ má lokální extrém právě tehdy, když φ má lokální extrém. Derivujeme-li funkci $\varphi(\vartheta)$ podle ϑ , dostaneme po přímých ale formálně komplikovaných úpravách (kdy se téměř vše vyruší) vyjádření

$$\varphi'(\vartheta) = \frac{(\vartheta^2 a - c)(ac - b^2)}{(a - 2b + c)(\vartheta^2 a - 2\vartheta b + c)^2},$$

takže $\varphi'(\vartheta) = 0$ právě tehdy, když $\vartheta^2 a = c$, neboli když $\vartheta = \pm\sqrt{c/a}$. Rozšířením zlomku (1135) číslem $\vartheta a + b$ a použitím vztahu $\vartheta^2 a = c$, dostaneme

$$\delta(\vartheta) = \frac{\vartheta b - c}{\vartheta a - b} = \frac{(\vartheta b - c)(\vartheta a + b)}{\vartheta^2 a^2 - b^2} = \frac{\vartheta(b^2 - ac)}{ac - b^2} = -\vartheta$$

a podobné úpravy výrazu (1136) vedou k vyjádření

$$\begin{aligned} \varphi(\vartheta) &= \frac{(\vartheta a - b)(\vartheta b - c)}{(a - 2b + c)(\vartheta^2 a - 2\vartheta b + c)} = \frac{2bc - \vartheta(ac + b^2)}{2(a - 2b + c)(c - \vartheta b)} \frac{c + \vartheta b}{c + \vartheta b} \\ &= \frac{bc(ac - b^2) - \vartheta ac(ac - b^2)}{2c(a - 2b + c)(ac - b^2)} = \frac{b - \vartheta a}{2(a - 2b + c)}, \end{aligned} \quad (1137)$$

což dává

$$\tau^2(\vartheta) = 1 + 4\varphi(\vartheta) = \frac{2(a - 2b + c) + 4(b - \vartheta a)}{2(a - 2b + c)} = \frac{a + c - 2\vartheta a}{a - 2b + c} \quad (1138)$$

(tyto vztahy platí pouze pro $\vartheta = \pm\sqrt{c/a}$). Pokud $\vartheta = \sqrt{c/a}$, platí $\delta \leq 0$, takže $(\kappa - 1)/(\kappa + 1) = \tau$. Pokud $\vartheta = -\sqrt{c/a}$, platí $\delta > 0$, takže $(\kappa - 1)/(\kappa + 1) = 1/\tau$. Hodnotu $\vartheta = \sqrt{c/a}$ tedy volíme, pokud $\tau(\sqrt{c/a}) \leq 1/\tau(-\sqrt{c/a})$, neboli

$$\tau^2(\sqrt{c/a}) = \frac{1 + c - 2\sqrt{ac}}{a - 2b + c} \leq \frac{a - 2b + c}{1 + c + 2\sqrt{ac}} = \frac{1}{\tau^2(-\sqrt{c/a})}.$$

Jelikož $a - 2b + c > 0$ a $1 + c + 2\sqrt{ac} > 0$, je tato nerovnost ekvivalentní nerovnosti $(a + c)^2 - 4ac \leq (a - 2b + c)^2$, kterou lze upravit na $(a - b)(c - b) \geq 0$. Jelikož $a > 0$, $b > 0$ a $ac > b^2$, nemůže současně platit $a \leq b$ a $c \leq b$, takže nutně $a \geq b$ a $c \geq b$. Hodnotu $\vartheta = -\sqrt{c/a}$ pak volíme ve zbylých případech, tedy když $a > b > c$ nebo $c > b > a$. \square

Lemma 108. *Nechť jsou splněny předpoklady lemmatu 107. Pak platí $\|I - M_1\| \|I - M_1^{-1}\| \leq \|I - M_2\| \|I - M_2^{-1}\|$.*

Důkaz Použijeme-li vzorce (1128), (1129) a vztah $\|uv^T\| = \sqrt{\|uv^T vu^T\|} = \|u\| \|v\|$, dostaneme

$$\|I - M\| \|I - M^{-1}\| = \frac{\|s - w\| \|v\|}{|v^T s|} \frac{\|s - w\| \|v\|}{|v^T w|} = \frac{\|s - w\|^2 \|v\|^2}{|v^T s| |v^T w|}. \quad (1139)$$

Jelikož jsou splněny předpoklady lemmatu 107, platí (1133), takže

$$\|I - M_2\| \|I - M_2^{-1}\| = \frac{\|s - w\|^2 \|v_1 + v_2\|^2}{|(v_1 + v_2)^T s| |(v_1 + v_2)^T w|} \geq \frac{\|s - w\|^2 \|v_1\|^2}{|v_1^T s| |v_1^T w|} = \|I - M_1\| \|I - M_1^{-1}\|.$$

\square

Věta 272. *Nechť jsou splněny předpoklady věty 271. Pak $\|I - M\| \|I - M^{-1}\|$ je minimální právě tehdy, když*

- (a) $\vartheta = \sqrt{c/a}$, pokud $b \leq 0$,
(b) $\vartheta = -\sqrt{c/a}$, pokud $b > 0$.

Důkaz Podle vzorce (1139) a vztahů uvedených na začátku důkazu věty 271 je výraz $\|I - M\| \|I - M^{-1}\|$ minimální, je-li zlomek

$$\frac{|v^T s| |v^T u|}{\|v\|^2} = \frac{|\vartheta a - b| |\vartheta b - c|}{\vartheta^2 a - 2\vartheta b + c}$$

maximální. Jelikož

$$\frac{|\vartheta a - b| |\vartheta b - c|}{\vartheta^2 a - 2\vartheta b + c} = (a - 2b + c) |\varphi(\vartheta)|$$

a $a - 2b + c > 0$, jsou maxima tohoto výrazu extrémy funkce $\varphi(\vartheta)$, neboli $\vartheta = \pm\sqrt{c/a}$. Použijeme-li vztah (1137), dostaneme

$$\begin{aligned} \varphi(\sqrt{c/a}) &= \frac{b + \sqrt{ac}}{2(a - 2b + c)} > 0, \\ \varphi(-\sqrt{c/a}) &= \frac{b - \sqrt{ac}}{2(a - 2b + c)} < 0 \end{aligned}$$

(neboť $a > 0$, $b > 0$ a $ac > b^2$). Hodnotu $\vartheta = \sqrt{c/a}$ tedy volíme, pokud

$$\varphi(\sqrt{c/a}) = \frac{\sqrt{ac} + b}{2(a - 2b + c)} \leq \frac{\sqrt{ac} - b}{2(a - 2b + c)} = -\varphi(\sqrt{-c/a}),$$

neboli když $b \leq 0$. Hodnotu $\vartheta = -\sqrt{c/a}$ pak volíme ve zbylém případě, tedy když $b > 0$ □

Kvazinetonovské metody lze (podobně jako metody s proměnnou metrikou vyšetřované v oddílu 4.1) realizovat tak, že místo matice $A \approx J$ aktualizujeme matici $S = A^{-1} \approx J^{-1}$.

Věta 273. *(Aktualizace matice $S = A^{-1}$). Nechť jsou splněny předpoklady věty 270. Nechť $S = A^{-1}$ a $S_+ = A_+^{-1}$, kde A_+ je matice určená podle aktualizace (1123) s $v^T A^{-1} y \neq 0$. Pak platí*

$$S_+ = S + \frac{(s - Sy)v^T S}{v^T S y} = S + \frac{(s - Sy)z^T}{z^T y} \quad (1140)$$

kde $z = S^T v$.

Důkaz Podle (1127), kde $u = (y - As)/v^T s$, platí

$$S_+ = S - \frac{S u v^T S}{\delta} = S + \frac{(s - Sy)v^T S}{\delta v^T s},$$

kde δ je zatím neznámé číslo. Z rovnice $S_+ y = s$ však plyne

$$S_+ y = S y + \frac{v^T S y}{\delta v^T s} (s - Sy) = d.$$

takže nutně $\delta = v^T S y / v^T s$. □

Poznámka 382. Položíme-li $v = s$, neboli $z = S^T s$, dostaneme Broydenovu dobrou metodu

$$S_+ = S + \frac{(s - Sy)s^T S}{s^T S y}. \quad (1141)$$

Položíme-li $v = (S^{-1})^T y$, neboli $z = y$, dostaneme Broydenovu špatnou metodu

$$S_+ = S + \frac{(s - Sy)y^T}{y^T y}. \quad (1142)$$

Nechť

$$e_k^T y = \max_{1 \leq i \leq n} e_i^T y.$$

Položíme-li $S^T v = e_k$, neboli $z = e_k$, dostaneme inverzní metodu aktualizace sloupců

$$S_+ = S + \frac{(s - Sy)e_k^T}{e_k^T y}. \quad (1143)$$

Poznámka 383. (Dualita). Vztah (1140) dostaneme ze vztahu (1123) záměnou $s \rightarrow y$, $y \rightarrow s$, $A \rightarrow S$. Dobrá a špatná Broydenova metoda jsou vzájemně duální. Podobně přímá a inverzní metoda aktualizace sloupců jsou vzájemně duální.

Poznámka 384. Položíme-li $v = \vartheta s - Sy$, neboli $z = S^T v = \vartheta S^T s - S^T Sy$, platí

$$S_+ = S + \frac{(s - Sy)(\vartheta s - Sy)^T S}{(\vartheta s - Sy)^T Sy},$$

což je inverzní tvar vzorce (1134). Zvolíme-li parametr ϑ podle věty 271, minimalizuje tato metoda číslo podmíněnosti matice $A^{-1}A_+ = SS_+^{-1}$. Duální metoda

$$S_+ = S + \frac{(s - Sy)(\vartheta y - S^{-1}s)^T}{(\vartheta y - S^{-1}s)^T y}$$

minimalizuje číslo podmíněnosti matice $S^{-1}S_+ = AA_+^{-1}$, volíme-li parametr ϑ podle věty 271, kde nyní $a = \|y\|^2$, $b = y^T S^{-1}s$, $c = \|S^{-1}s\|^2$.

Poznámka 385. Dobrá Broydenova metoda a optimálně podmíněná metoda (1134) dávají velmi dobré výsledky. Metody k nim duální jsou méně efektivní.

Kvazinetonovské metody pro řešení soustav lineárních rovnic lze též odvodit pomocí minimalizačního principu.

Věta 274. Nechť W je čtvercová regulární matice řádu n . Pak matici A_+ , která je řešením úlohy

$$\|(A_+ - A)W^{-1}\|_F = \min_{\tilde{A}s=y} \|(\tilde{A} - A)W^{-1}\|_F \quad (1144)$$

lze vyjádřit ve tvaru (1123), kde $v = W^T Ws$. Pokud $W = I$ dostaneme Broydenovu dobrou metodu.

Důkaz Položme $B = AW^{-1}$, $\tilde{B} = \tilde{A}W^{-1}$, $B_+ = A_+W^{-1}$. Pak úloha (1144) je ekvivalentní úloze

$$\|B_+ - B\|_F = \min_{\tilde{B}\tilde{s}=y} \|\tilde{B} - B\|_F, \quad (1145)$$

kde $\tilde{s} = Ws$ (neboť $\tilde{B}\tilde{s} = \tilde{A}W^{-1}Ws = \tilde{A}s$). Řešení úlohy (1145) lze podle věty 246 zapsat ve tvaru

$$B_+ = B + \frac{(y - B\tilde{s})\tilde{s}^T}{\tilde{s}^T \tilde{s}},$$

neboli

$$A_+W^{-1} = AW^{-1} + \frac{(y - AW^{-1}Ws)s^T W^T}{s^T W^T Ws},$$

což po vynásobení zprava maticí W dává (1123), kde $v = W^T Ws$. □

Poznámka 386. Analogický postup lze použít pro aktualizaci matice S . Nechť W je čtvercová regulární matice. Pak matici S_+ minimalizující Frobeniovu normu $\|(\tilde{S} - S)W^{-1}\|_F$ na množině čtvercových matic \tilde{S} řádu n splňujících kvazinevtonovskou podmínku $\tilde{S}y = s$ lze vyjádřit ve tvaru (1140), kde $z = W^T W y$. Pokud $W = I$ dostaneme Broydenovu špatnou metodu.

Kvazinevtonovské metody splňují kvazinevtonovskou podmínku podobně jako metody s proměnnou metrikou (stačí porovnat (1122) a (324)). Metody s proměnnou metrikou s přesným výběrem délky kroku nalezenou minimum ryze konvezní kvadratické funkce $Q(x)$ po konečném počtu kroků. Ukážeme, že kvazinevtonovské metody s jednotkovým výběrem délky kroku ($\alpha_i = 1$, $i \in N$) naleznou řešení soustavy lineárních rovnic

$$J^*(x - x^*) = 0 \quad (1146)$$

s regulární maticí J^* také po konečném počtu kroků. Při důkazu tohoto tvrzení budeme používat vyjádření

$$x_{i+1} = x_i - S_i f_i \quad (1147)$$

a

$$S_{i+1} = S_i + \frac{(s_i - S_i y_i) z_i^T}{z_i^T y_i} \quad (1148)$$

pro $i \in N$, kde S_i jsou regulární matice, $f_i \neq 0$ a $z_i^T y_i \neq 0$ (zde $z_i = S_i^T v_i$).

Lemma 109. *Uvažujme iterační proces (1147), (1148) aplikovaný na soustavu lineárních rovnic (1146) s regulární maticí. Pak pro libovolný index $i \in N$ a pro libovolný exponent $k \geq 0$ je vektor $(J^* S_{i+1})^k f_{i+1}$ lineární kombinací vektorů $(I - J^* S_i)(J^* S_i)^j f_i$, $0 \leq j \leq k$.*

Důkaz (indukcí). Předpokládejme, že pro nějaký exponent $k \geq 0$ je vektor $(J^* S_{i+1})^k f_{i+1}$ lineární kombinací vektorů $(I - J^* S_i)(J^* S_i)^j f_i$, $0 \leq j \leq k$. Platí to zcela jistě pro $k = 0$, neboť z (1146) a (1147) plyne

$$y_i = f_{i+1} - f_i = J^* s_i = -J^* S_i f_i, \quad (1149)$$

takže

$$(J^* S_{i+1})^0 f_{i+1} = f_{i+1} = f_i + y_i = f_i - J^* S_i f_i = (I - J^* S_i)(J^* S_i)^0 f_i.$$

Použijeme-li (1148) a (1149), dostaneme

$$J^* S_{i+1} = J^* S_i + (J^* s_i - J^* S_i y_i) \frac{z_i^T}{z_i^T y_i} = J^* S_i - (I - J^* S_i) J^* S_i f_i \frac{z_i^T}{z_i^T y_i}.$$

Jelikož vektor $(J^* S_{i+1})^k f_{i+1}$ je lineární kombinací vektorů $(I - J^* S_i)(J^* S_i)^j f_i$, $0 \leq j \leq k$ a jelikož matice $J^* S_i$ a $(I - J^* S_i)$ komutují, je vektor $(J^* S_{i+1})^{k+1} f_{i+1} = J^* S_{i+1} (J^* S_{i+1})^k f_{i+1}$ lineární kombinací vektorů $(I - J^* S_i)(J^* S_i)^j f_i$, $0 \leq j \leq k + 1$. \square

Lemma 110. *Nechť jsou splněny předpoklady lemmatu 109 a nechť $i \in N$ je index takový, že vektor f_{i+1} není násobkem vektoru f_i . Pak vektory $(J^* S_{i-2l+2})^k f_{i-2l+2}$, $0 \leq k \leq l$, jsou lineárně nezávislé pro každé číslo $l \in N$ takové, že $2l \leq i + 1$.*

Důkaz (indukcí). Předpokládejme, že vektory $(J^* S_{i-2l+2})^k f_{i-2l+2}$, $0 \leq k \leq l$, jsou lineárně nezávislé pro nějaké číslo $l \in N$ takové, že $2l \leq i - 1$. Platí to zcela jistě pro $l = 1$, neboť podle (1149) dostaneme

$$\begin{aligned} (J^* S_i)^0 f_i &= f_i, \\ (J^* S_i)^1 f_i &= -y_i = f_i - f_{i+1} \end{aligned}$$

a tyto vektory jsou lineárně nezávislé, neboť vektor f_{i+1} není násobkem vektoru f_i .

(a) Podle lemmatu 109 je vektor $(J^*S_{i-2l+2})^k f_{i-2l+2}$ lineární kombinací vektorů $(I - J^*S_{i-2l+1})(J^*S_{i-2l+1})^j f_{i-2l+1}$, $0 \leq j \leq k$. Jelikož $l + 1$ lineárně nezávislých vektorů $(J^*S_{i-2l+2})^k f_{i-2l+2}$, $0 \leq k \leq l$, vyjadřujeme pomocí $l + 1$ vektorů $(I - J^*S_{i-2l+1})(J^*S_{i-2l+1})^k f_{i-2l+1}$, $0 \leq k \leq l$, musí být tyto vektory také lineárně nezávislé. Odtud bezprostředně plyne, že i vektory $(J^*S_{i-2l+1})^k f_{i-2l+1}$, $0 \leq k \leq l$, jsou lineárně nezávislé.

(b) Použijeme-li (1149), dostaneme

$$y_{i-2l} = -J^*S_{i-2l}f_{i-2l} \neq 0.$$

Ukážeme, že vektor y_{i-2l} není lineární kombinací vektorů $(J^*S_{i-2l+1})^k f_{i-2l+1}$, $0 \leq k \leq l$. Použijeme-li kvazinevtonovskou podmínku

$$S_{i-2l+1}y_{i-2l} = s_{i-2l} = (J^*)^{-1}y_{i-2l},$$

můžeme psát

$$(I - J^*S_{i-2l+1})y_{i-2l} = 0. \quad (1150)$$

Předpokládejme, že vektor y_{i-2l} je lineární kombinací vektorů $(J^*S_{i-2l+1})^k f_{i-2l+1}$, $0 \leq k \leq l$. Pak odpovídající lineární kombinace vektorů $(I - J^*S_{i-2l+1})(J^*S_{i-2l+1})^k f_{i-2l+1}$, $0 \leq k \leq l$, by musela být nulová (viz (1150), což je spor s lineární nezávislostí těchto vektorů (viz (a)).

(c) Podle lemmatu 109 je vektor $(J^*S_{i-2l+1})^k f_{i-2l+1}$, lineární kombinací vektorů $(I - J^*S_{i-2l})(J^*S_{i-2l})^j f_{i-2l}$, $0 \leq j \leq k$, a tedy i lineární kombinací vektorů $(J^*S_{i-2l})^j f_{i-2l}$, $0 \leq j \leq k + 1$. Navíc vektor y_{i-2l} lze vyjádřit ve tvaru $y_{i-2l} = -J^*S_{i-2l}f_{i-2l}$, (viz (γ)). Jelikož $l + 2$ lineárně nezávislých vektorů y_{i-2l} a $(J^*S_{i-2l+1})^k f_{i-2l+1}$, $0 \leq k \leq l$ (viz (b)) vyjadřujeme pomocí $l + 2$ vektorů $(J^*S_{i-2l})^k f_{i-2l}$, $0 \leq k \leq l + 1$, musí být tyto vektory také lineárně nezávislé. \square

Věta 275. *Nechť jsou splněny předpoklady lemmatu 109. Pak existuje index $1 \leq i \leq 2n - 1$ takový, že $f_{i+2} = 0$, takže bod $x_{i+2} \in R^n$ je řešením soustavy lineárních rovnic (1146).*

Důkaz Předpokládejme, že pro $i = 2n - 1$ není vektor f_{i+1} násobkem vektoru f_i . Pak podle lemmatu 110 jsou vektory $(J^*S_{2n-2l+1})^k f_{2n-2l+1}$, $0 \leq k \leq l$, lineárně nezávislé pro každé číslo $l \in N$ takové, že $l \leq n$. Pro $l = n$ je těchto vektorů $n + 1$, což je ve sporu s tím, že mají dimenzi n . Existuje tedy index $1 \leq i \leq 2n - 1$ takový, že vektor f_{i+1} je násobkem vektoru f_i , neboli

$$f_{i+1} = \lambda_i(f_{i+1} - f_i) = \lambda_i y_i.$$

Podle (1148) a (1149) pak platí

$$f_{i+2} = f_{i+1} + y_{i+1} = f_{i+1} - J^*S_{i+1}f_{i+1} = \lambda_i(y_i - J^*S_{i+1}y_i) = \lambda_i(y_i - J^*s_i) = \lambda_i(y_i - y_i) = 0,$$

takže bod $x_{i+2} \in R^n$ je řešením soustavy lineárních rovnic (1146). \square

Nevýhodou kvazinevtonovských metod realizovaných standardním způsobem (kdy se v každém iteračním kroku provádí aktualizace (1123)) je skutečnost, že není zaručena jejich globální konvergence (matice A_i , $i \in N$, obvykle nespĺňují předpoklady A3b s (1101) a A5b). Proto je třeba tyto metody kombinovat s Newtonovou metodou nebo její diferenní verzí. Kvazinevtonovské metody spádových směrů se obvykle realizují tak, že se v algoritmu 30 pokládá $A_1 = J_1$ (nebo $S_1 = J_1^{-1}$) a kdykoliv nelze splnit podmínku ($\overline{S2a}$) (nebo ($\overline{S2b}$), nebo ($\overline{S2c}$)), iterační proces se přeruší a položí se $A_{i+1} = J_{i+1}$ (nebo $S_{i+1} = J_{i+1}^{-1}$). Jelikož se v některých iteračních krocích používá Jacobiova matice je vhodné používat trojúhelníkový nebo ortogonální rozklad matice A . Použijeme-li ortogonální rozklad popsany v oddílu 11.9, platí $A = QR$ a $S = R^{-1}Q^T$, takže je prakticky jedno, pracujeme-li s maticí A nebo s maticí S (implementačně vhodnější je pracovat s maticí $A = QR$). Kvazinevtonovské metody s lokálně omezeným krokem se obvykle realizují tak, že se pokládá $A_1 = J_1$ a v případě ($\overline{T3a}$), se položí $A_{i+1} = J_{i+1}$ zatímco v případě ($\overline{T3b}$) se matice A_{i+1} aktualizuje podle (1123). Tyto úpravy mají své opodstatnění, neboť platí tato věta.

Věta 276. *Nechť $x^* \in R^n$ je bod takový, že $f(x^*) = 0$ a matice $J(x^*)$ je regulární. Pak existují čísla $\bar{\delta} > 0$ a $\bar{\vartheta} > 0$ taková, že pokud $\|x_1 - x^*\| \leq \bar{\delta}$ a $\|A_1 - J_1\| \leq \bar{\vartheta}$, posloupnost $x_i, i \in N$, určená dobrou Broydenovou metodou (1124) s jednotkovým výběrem délky kroku ($\alpha_i = 1, i \in N$), konverguje Q -superlineárně k bodu $x^* \in R^n$.*

Důkaz Věta 276 je speciálním důsledkem obecnějších vět 296 a 297 dokázaných v oddílu 12.4. \square

11.6 Nemonotonní kvazinewtonovské metody

Matice $A_i, i \in N$, generované kvazinewtonovskými metodami obecně nespĺňují předpoklady A3b–A5b s (1101). V důsledku toho nemusí být směrové vektory $d_i, i \in N$, spádové pro funkci $\|f\|$ (v bodech $x_i, i \in N$). S druhé strany funkce $\|f\|$ není optimální účelovou funkcí pro řešení soustav nelineárních rovnic (při nepodmíněné minimalizaci, která je v jistém smyslu ekvivalentní řešení soustavy nelineárních rovnic $g(x) = 0$, nevyžadujeme monotonní snižování normy gradientu). Proto je logické nahradit monotonní kritéria (S2a)–(S2c) slabšími nemonotonními kritérii. Například podmínku (S2c) lze nahradit podmínkou

$$\|f_{i+1}\| - \|f_i\| \leq -\underline{\rho}(1 - \bar{\omega})\alpha_i\|f_i\| + \eta_i, \quad (\overline{S2d})$$

$i \in N$, kde

$$\sum_{i=1}^{\infty} \eta_i = \bar{\eta} < \infty. \quad (1151)$$

Lemma 111. *(Konzistence) Vyhovuje-li zobrazení $f : R^n \rightarrow R^n$ předpokladu J3, je podmínka (S2d) splněna, pokud $\alpha_i \leq \eta_i / (\bar{J}\|d_i\| + \underline{\rho}(1 - \bar{\omega})\|f_i\|)$.*

Důkaz Podle předpokladu J3 platí

$$\|f_{i+1}\| - \|f_i\| \leq \| \|f_{i+1}\| - \|f_i\| \| \leq \|f_{i+1} - f_i\| = \|f(x_i + \alpha_i d_i) - f(x_i)\| \leq \bar{J}\alpha_i\|d_i\|,$$

takže podmínka (S2d) je splněna pokud $\bar{J}\alpha_i\|d_i\| \leq -\underline{\rho}(1 - \bar{\omega})\alpha_i\|f_i\| + \eta_i$, což dává tvrzení lemmatu. \square

Definice 85. *Nemonotonní metodou spádových směrů nazveme metodu spádových směrů (definice 82), kde podmínka (S2c) je nahrazena podmínkou (S2d), přičemž $A_i = J_i$ a $\eta_i = 0$ pro $i \in M$. Přitom $M \subset N$, matice $A_i, i \in N$, jsou regulární a čísla $\eta_i \geq 0, i \in N$, splňují podmínku (1151).*

Věta 277. *Nechť zobrazení $f : \mathcal{D} \rightarrow R^n$ vyhovuje předpokladům J1, J4, J5a a J6. Nechť $x_i \in R^n, i \in N$, je posloupnost generovaná nemonotonní metodou spádových směrů (definice 85), kde množina $M \subset N$ je nekonečná. Pak $f(x_i) \rightarrow 0$.*

Důkaz (a) Ukážeme nejprve, že $\liminf_{i \rightarrow \infty} \|f(x_i)\| = 0$. Předpokládejme naopak, že existuje číslo $\underline{\varepsilon} > 0$ takové, že $\|f(x_i)\| \geq \underline{\varepsilon} \forall i \in N$. Nechť $N_1 = \{i \in N \setminus M : \|f_{i+1}\| > \|f_i\|\}$, $N_2 = \{i \in N \setminus M : \|f_{i+1}\| \leq \|f_i\|\}$ a $K = \{1, \dots, k\}$. Pak podle (S2d) a (1151) dostaneme

$$\begin{aligned} \|f_{k+1}\| &= \|f_1\| + \sum_{i=1}^k (\|f_{i+1}\| - \|f_i\|) \leq \|f_1\| - \sum_{i \in M \cap K} \underline{\rho}(1 - \bar{\omega})\alpha_i\|f_i\| + \sum_{i \in N_1 \cap K} \eta_i \\ &\leq \|f_1\| + \bar{\eta} - \sum_{i \in M \cap K} \underline{\rho}(1 - \bar{\omega})\alpha_i\|f_i\| \leq \|f_1\| + \bar{\eta} - k_1 \underline{\rho}(1 - \bar{\omega})\alpha \underline{\varepsilon}, \end{aligned}$$

kde k_1 je počet prvků množiny $M \cap K$, neboť podle lemmatu 102 platí $\alpha_i \geq \alpha, i \in M$, a podle předpokladu je $\|f_i\| \geq \underline{\varepsilon}, i \in N$. Jelikož množina M je nekonečná, můžeme $k \in N$ volit tak, že

$$k_1 > \frac{\|f_1\| + \bar{\eta}}{\underline{\rho}(1 - \bar{\omega})\alpha \underline{\varepsilon}}.$$

Pak ale $\|f_{k+1}\| \leq \|f_1\| + \bar{\eta} - k_1 \underline{\rho}(1 - \bar{\omega})\alpha \underline{\varepsilon} < \|f_1\| + \bar{\eta} - (\|f_1\| + \bar{\eta}) = 0$, což je spor, neboť norma je vždy nezáporná.

(b) Ukážeme nyní, že $\limsup_{i \rightarrow \infty} \|f(x_i)\| = 0$. Necht' naopak $0 < \underline{\varepsilon} < \bar{\varepsilon} < \limsup_{i \rightarrow \infty} \|f_i\|$. Podle (1151) existuje index $k \in N$ takový že

$$\sum_{i=k}^{\infty} \eta_i < \bar{\varepsilon} - \underline{\varepsilon}.$$

Jelikož podle (a) platí $0 = \liminf_{i \rightarrow \infty} \|f_i\| < \underline{\varepsilon}$ a jelikož předpokládáme, že $\bar{\varepsilon} < \limsup_{i \rightarrow \infty} \|f_i\|$, existují indexy $k_2 > k_1 \geq k$ takové, že $\|f_{k_1}\| \leq \underline{\varepsilon}$ a $\|f_{k_2}\| \geq \bar{\varepsilon}$. Podle (S2c) však platí

$$\|f_{k_2}\| = \|f_{k_1}\| + \sum_{i=k_1}^{k_2-1} (\|f_{i+1}\| - \|f_i\|) \leq \|f_{k_1}\| + \sum_{i=k_1}^{k_2-1} \eta_i \leq \underline{\varepsilon} + \sum_{i=k}^{\infty} \eta_i < \underline{\varepsilon} + (\bar{\varepsilon} - \underline{\varepsilon}) = \bar{\varepsilon},$$

což je ve sporu s předpokladem, že $\|f_{k_2}\| \geq \bar{\varepsilon}$. \square

Poznámka 387. V předpokladech věty 277 je podstatné, že množina M je nekonečná. Tuto podmínku splňují například metody popsané v oddílech 12.1 a 12.6. Na matice A_i , $i \in N \setminus M$, nejsou kladeny žádné požadavky (kromě regularity, která zaručuje splnění podmínky (S1)).

Poznámka 388. Věta 277 zaručuje, že $\|f_i\| \rightarrow 0$. Posloupnost x_i , $i \in N$, však nemusí konvergovat. Pokud má tato posloupnost hromadný bod $x^* \in R^n$, platí $f(x^*) = 0$.

Nyní se budeme zabývat nemonotonními metodami spádových směrů, kde množina M je určena předpisem

$$M = \{l \in N : l = (j-1)m + 1, j \in N\}, \quad (1152)$$

a kde matice A_i , $i \notin M$, splňují slabý princip omezeného znehodnocení

$$\|A_i - J_i\| \leq c_1 \|A_{i-1} - J_{i-1}\| + c_2 \|x_i - x_{i-1}\| \quad (1153)$$

($c_1 > 0$ a $c_2 > 0$ jsou konstanty nezávislé na indexu $i \notin M$).

Lemma 112. Necht' zobrazení $f : D \rightarrow R^n$ vyhovuje předpokladům J1, J4, J5a a J6. Necht' $x_i \in R^n$, $i \in N$, je posloupnost generovaná nemonotonní metodou spádových směrů (definice 85), pro kterou platí (1152) a (1153). Pak

$$\lim_{i \rightarrow \infty} \|A_i - J_i\| = 0, \quad \lim_{i \rightarrow \infty} \|x_{i+1} - x_i\| = 0.$$

Důkaz Necht' $i = l + k - 1$, kde $l \in M$ a $1 \leq k \leq m$. Dokážeme indukcí, že pro libovolný index $1 \leq k \leq m$ platí

$$\lim_{l \rightarrow \infty} \|A_{l+k-1} - J_{l+k-1}\| = 0, \quad \lim_{l \rightarrow \infty} \|x_{l+k} - x_{l+k-1}\| = 0. \quad (1154)$$

Pro $k = 1$ je $\|A_l - J_l\| = 0$, takže jsou splněny předpoklady A3a s $\vartheta = 0$ a A5a s $\underline{A} = \underline{J}$. Můžeme tedy použít nerovnost (1109), podle které

$$\|x_{l+1} - x_l\| = \|\alpha_l d_l\| \leq \|d_l\| \leq \frac{1 + \bar{\omega}}{\underline{J}} \|f_l\|$$

(neboť $0 < \alpha_l \leq 1$), což spolu s $\|f_l\| \rightarrow 0$ (věta 277) dává $\|x_{l+1} - x_l\| \rightarrow 0$. Předpokládejme nyní, že (1154) platí pro nějaký index $1 \leq k < m$ (dokázali jsme to pro $k = 1$). Použijeme-li (1153) dostaneme

$$\lim_{l \rightarrow \infty} \|A_{l+k} - J_{l+k}\| \leq c_1 \lim_{l \rightarrow \infty} \|A_{l+k-1} - J_{l+k-1}\| + c_2 \lim_{l \rightarrow \infty} \|x_{l+k} - x_{l+k-1}\| = 0.$$

To znamená, že pro dostatečně velký index $l \in M$ splňuje matice A_{l+k} předpoklady A3a s $\bar{\vartheta} = (1 - \bar{\omega})\underline{J}/4$ a A5a s $\underline{A} = \underline{J} - \bar{\vartheta}$. Můžeme tedy použít (1109), takže z $\|f_{l+k}\| \rightarrow 0$ plyne $\|x_{l+k+1} - x_{l+k}\| \rightarrow 0$. Tím je indukční krok dokončen. Zvolme libovolně číslo $\varepsilon > 0$. Z (1154) plyne existence čísel $n_k \in N$, $1 \leq k \leq m$, takových, že pro $l \geq n_k$ platí $\|A_{l+k-1} - J_{l+k-1}\| < \varepsilon$ a $\|x_{l+k} - x_{l+k-1}\| < \varepsilon$. Položme $n = \max(n_1, \dots, n_m)$. Pak pro $i \geq n$ platí $\|A_i - J_i\| < \varepsilon$ a $\|x_{i+1} - x_i\| < \varepsilon$ a jelikož číslo ε bylo zvoleno libovolně, dostaneme tvrzení lemmatu. \square

Věta 278. *Nechť jsou splněny předpoklady lemmatu 112. Nechť posloupnost x_i , $i \in N$, má hromadný bod $x^* \in \mathcal{D}$, kde Jacobiova matice $J(x^*)$ je regulární. Pak $x_i \rightarrow x^*$ a $f(x^*) = 0$. Jestliže navíc $(A_i d_i + f_i)/\|f_i\| \rightarrow 0$ a $\alpha_i = 1$, kdykoliv tato hodnota vyhovuje podmínce (S2d), pak $x_i \rightarrow x^*$ Q-superlineárně.*

Důkaz (a) Nechť $\underline{J} \leq (1/2)\|J^{-1}(x^*)\|^{-1}$. Jelikož předpokládáme, že $x^* \in \mathcal{D}$ a $f \in C^1$ na \mathcal{D} , závisejí v okolí bodu x^* koeficienty a tudíž i singulární čísla Jacobiovy matice spojitě na x , takže existuje číslo $\delta > 0$ takové, že $J(x)s \geq \underline{J}\|s\| \forall x \in \mathcal{B}(x^*, \delta)$. Nechť $0 < \varepsilon < \delta$ a $P(x^*, \varepsilon, \delta) = \{x \in R^n : \varepsilon < \|x - x^*\| < \delta\}$. Pak podle věty 260 $P(x^*, \varepsilon, \delta)$ neobsahuje žádné řešení soustavy nelineárních rovnic $f(x) = 0$ a tudíž ani žádný hromadný bod posloupnosti x_i , $i \in N$. Existuje tedy index $k_1 \in N$ takový, že $x_i \notin P(x^*, \varepsilon, \delta)$, pokud $i \geq k_1$. Jelikož $x_i \rightarrow x^*$, existuje index $k_2 \geq k_1$ takový, že $\|x_i - x^*\| < \varepsilon$, pokud $i \geq k_2$ a jelikož $\|x_{i+1} - x_i\| \rightarrow 0$, existuje index $k \geq k_2$ takový, že $\|x_{i+1} - x_i\| < \delta - \varepsilon$, pokud $i \geq k$. Pak ale $\|x_{i+1} - x^*\| \leq \|x_i - x^*\| + \|x_{i+1} - x_i\| < \delta$, pokud $i \geq k$, a jelikož $x_{i+1} \notin P(x^*, \varepsilon, \delta)$, musí být $\|x_{i+1} - x^*\| < \varepsilon$, pokud $i \geq k$. Postupujeme-li takto dále, dostaneme $\|x_i - x^*\| < \varepsilon \forall i \geq k$ a jelikož číslo $\varepsilon > 0$ bylo vybráno libovolně, platí $x_i \rightarrow x^*$.

(b) Podle lemmatu 112 platí $(A_i - J_i)d_i/\|d_i\| \rightarrow 0$. Jestliže navíc $(A_i d_i + f_i)/\|f_i\| \rightarrow 0$, jsou splněny předpoklady věty 262, takže $x_i \rightarrow x^*$ Q-superlineárně. \square

Na závěr ukážeme, že kvazinevtonovské metody většinou splňují slabý princip omezeného znehodnocení, takže pro ně platí věta 278.

Věta 279. *Nechť zobrazení $f : R^n \rightarrow R^n$ splňuje předpoklad J6 a nechť*

$$A_{i+1} = A_i + \frac{(y_i - A_i s_i)v_i^T}{v_i^T s_i}, \quad (1155)$$

kde $s_i = x_{i+1} - x_i$, $y_i = f_{i+1} - f_i$ a $|v_i^T s_i| \geq \underline{\gamma}\|v_i\|\|s_i\|$. Pak

$$\|A_{i+1} - J_{i+1}\| \leq c_1\|A_i - J_i\| + c_2\|s_i\|.$$

kde $c_1 = 1 + 1/\underline{\gamma}$ a $c_2 = \overline{G}(1 + 1/\underline{\gamma})$.

Důkaz Použijeme-li (1155), dostaneme

$$\begin{aligned} A_{i+1} - J_{i+1} &= A_i - J_i + J_i - J_{i+1} - \frac{(A_i - J_i)s_i v_i^T}{v_i^T s_i} + \frac{(y_i - J_i s_i)v_i^T}{v_i^T s_i} \\ &= J_i - J_{i+1} + (A_i - J_i) \left(I - \frac{s_i v_i^T}{v_i^T s_i} \right) + \frac{(y_i - J_i s_i)v_i^T}{v_i^T s_i} \end{aligned}$$

Podle věty o střední hodnotě (tvrzení 6) a předpokladu J6 platí

$$\begin{aligned} \|y_i - J_i s_i\| &= \left\| \int_0^1 (J(x_i + \lambda s_i) - J(x_i))s_i d\lambda \right\| \leq \int_0^1 \|J(x_i + \lambda s_i) - J(x_i)\|\|s_i\|d\lambda \\ &\leq \int_0^1 \overline{G}\|s_i\|^2 \lambda d\lambda = \frac{1}{2}\overline{G}\|s_i\|^2 \leq \overline{G}\|s_i\|^2. \end{aligned}$$

Použijeme-li důsledek 11, můžeme psát

$$\begin{aligned} \|A_{i+1} - J_{i+1}\| &\leq \overline{G}\|s_i\| + \|A_i - J_i\| \left\| I - \frac{s_i v_i^T}{v_i^T s_i} \right\| + \overline{G}\|s_i\| \frac{\|s_i\|\|v_i\|}{|v_i^T s_i|} \\ &\leq \frac{1}{\underline{\gamma}}\|A_i - J_i\| + \overline{G}\left(1 + \frac{1}{\underline{\gamma}}\right)\|s_i\|, \end{aligned}$$

což dokazuje tvrzení věty. \square

Poznámka 389. Broydenova dobrá metoda používá vektory $v_i = s_i$, $i \in N$, pro které platí $|v_i^T s_i| = s_i^T s_i = \|s_i\|\|s_i\| = \|v_i\|\|s_i\|$, takže je splněn předpoklad věty 279 s $\underline{\gamma} = 1$. Pokud v některém iteračním kroku zvolené kvazinevtonovské metody neplatí $|v_i^T s_i| \geq \underline{\gamma}\|v_i\|\|s_i\|$, stačí v tomto kroku položit $v_i = s_i$ (použít aktualizaci Broydenovy dobré metody).

11.7 Sdružené kvazinevtonovské metody

Newtonova metoda, která používá první derivace zobrazení $f : R^n \rightarrow R^n$, konverguje velmi rychle, ale spotřebuje v každém iteračním kroku $O(n^3)$ aritmetických operací (na řešení soustavy rovnic $Jd + f = 0$). Kvazinevtonovské metody, které nepoužívají první derivace, konvergují pomaleji, ale spotřebují v každém iteračním kroku pouze $O(n^2)$ aritmetických operací (používáme-li aktualizace popsané v oddílu 11.9). Proto je rozumné vyvíjet metody, které pro urychlení konvergence používají první derivace zobrazení f , ale spotřebují v každém iteračním kroku pouze $O(n^2)$ aritmetických operací. Tyto metody pracují s vektory J_+s a $J_+^T w$, které lze určit buď ze znalosti Jacobiovy matice J_+ , nebo pomocí automatického derivování popsaného v oddílu 14 (vektor J_+s lze také určit pomocí numerického derivování).

Poznámka 390. Nahradíme-li v aktualizaci (1123) vektor y vektorem J_+s , dostaneme

$$A_+ = A + \frac{(J_+ - A)s v^T}{v^T s}.$$

Pak platí $A_+s = J_+s$. Tento přístup není příliš významný, neboť vektor y je obvykle dobrou aproximací vektoru J_+s a není proto nutné počítat první derivace.

Poznámka 391. Položíme-li

$$A_+ = A + \frac{u f_+^T (J_+ - A)}{f_+^T u}, \quad (1156)$$

kde $f_+^T u \neq 0$, platí $f_+^T A_+ = f_+^T J_+$, takže vektor $A_+^T f_+$ se rovná gradientu funkce $F = (1/2)\|f\|^2$ v bodě x_+ . To má velký význam, neboť řešíme-li soustavu rovnic $A_+d_+ + f_+ = 0$ přesně, platí

$$g_+^T d_+ = f_+^T J_+ d_+ = f_+^T A_+ d_+ = -f_+^T f_+ < 0,$$

takže směrový vektor d_+ je spádový pro funkci $F = (1/2)\|f\|^2$ v bodě x_+ .

Poznámka 392. Položíme-li v (1156) $u = (J_+ - A)s$, dostaneme

$$A_+ = A + \frac{(J_+ - A)s f_+^T (J_+ - A)}{f_+^T (J_+ - A)s}. \quad (1157)$$

V tomto případě platí současně $A_+s = J_+s$ a $f_+^T A_+ = f_+^T J_+$.

Metody tohoto typu nazýváme sdruženými kvazinevtonovskými metodami. Obecný tvar sdružených kvazinevtonovských metod je definován takto.

Definice 86. Řekneme, že základní metoda pro řešení systémů nelineárních rovnic (definice 80) je sdruženou kvazinevtonovskou metodou, jestliže

$$A_i d_i + f_i = 0, \quad (1158)$$

kde A_i , $i \in N$, jsou regulární matice konstruované podle rekurentního vztahu

$$A_{i+1} = A_i + u_i v_i^T, \quad (1159)$$

kde $u_i \in R^n$, $v_i \in R^n$, a vyhovující podmínce

$$A_{i+1}^T w_i = J_{i+1}^T w_i, \quad (1160)$$

kde $w_i \in R^n$. Je-li navíc splněna podmínka

$$A_{i+1} s_i = J_{i+1} s_i, \quad (1161)$$

kde $s_i = x_{i+1} - x_i$, řekneme, že sdružená kvazinevtonovská metoda je oboustrannou kvazinevtonovskou metodou.

Věta 280. Nechť $A_+ = A + uw^T$. Pak $A_+^T w = J_+^T w$ právě tehdy, když $w^T u \neq 0$ a $v = (J_+ - A)^T w / w^T u$, takže

$$A_+ = A + \frac{uw^T(J_+ - A)}{w^T u}. \quad (1162)$$

Jestliže $(J_+ - A)w = 0$, platí $v = 0$, takže $A_+ = A$. Položíme-li $u = (J_+ - A)w$, dostaneme oboustrannou kvazinevtonovskou metodou

$$A_+ = A + \frac{(J_+ - A)sw^T(J_+ - A)}{w(J_+ - A)s}, \quad (1163)$$

pro kterou platí $A_+^T w = J_+^T w$ a $A_+ s = J_+ s$.

Důkaz Z podmínky $A_+^T w = J_+^T w$ dostaneme $A_+^T w = A^T w + v w^T w = J_+^T w$. Jestliže $(J_+ - A)^T w = 0$, stačí položit $u = v = 0$, takže $A_+ = A$. Jestliže $(J_+ - A)^T w \neq 0$, musí platit $w^T u \neq 0$ a $v = (J_+ - A)^T w / w^T u$. Položíme-li $u = (J_+ - A)s$, dostaneme aktualizaci (1163), pro kterou platí $A_+^T w = J_+^T w$ a $A_+ s = A s + (J_+ - A)sw^T u / w^T u = J_+ s$. \square

Oboustranné kvazinevtonovské metody mají důležitou vlastnost lineárního ukončení (naleznou řešení soustavy lineárních rovnic po nejvýše $n + 1$ krocích).

Věta 281. (Lineární ukončení) Nechť x_i , $i \in N$, je posloupnost generovaná oboustrannou kvazinevtonovskou metodou s jednotkovým výběrem délky kroku ($s_i = d_i$, $i \in N$) aplikovanou na soustavu lineárních rovnic $J(x - x^*) = 0$ s regulární maticí J . Nechť $f_i = J(x_i - x^*) \neq 0$, $1 \leq i \leq n + 1$. Pak $f_{n+2} = J(x_{n+2} - x^*) = 0$ a $x_{n+2} = x^*$.

Důkaz Předpokládejme, že $f_i \neq 0$, $1 \leq i \leq n + 1$. Dokážeme indukci, že pro $1 \leq i \leq n$ není vektor $s_i \neq 0$ lineární kombinací vektorů s_j , $1 \leq j < i$, a že pro $1 \leq j < i \leq n + 1$ platí

$$(A_i - J)s_j = 0, \quad (1164)$$

$$w_j^T (A_i - J) = 0. \quad (1165)$$

Nechť $i = 1$. Jelikož $A_1 s_1 = A_1 d_1 = -f_1$, $f_1 \neq 0$ a matice A_1 je regulární, platí $s_1 \neq 0$ a dále není co dokazovat. Indukční krok:

(a) Nechť $1 < i \leq n$. Jelikož $A_i s_i = A_i d_i = -f_i$, $f_i \neq 0$ a matice A_i je regulární, platí $s_i \neq 0$. Jelikož

$$f_{i+1} = J(x_i + s_i - x^*) = f_i + J s_i \neq 0,$$

musí platit

$$(A_i - J)s_i = A_i d_i + f_i - J s_i - f_i = -(f_i + J s_i) \neq 0,$$

takže vektor s_i nemůže být lineární kombinací vektorů s_j , $1 \leq j < i$.

(b) Použijeme-li (1163), můžeme psát

$$A_{i+1} - J = A_i - J + \frac{(J - A_i)s_i w_i^T (J - A_i)}{w_i^T (J - A_i)s_i}. \quad (1166)$$

Z indukčního předpokladu (1164) a z (1166) plyne, že $(A_{i+1} - J)s_j = 0$ pro $1 \leq j < i$. Dále platí

$$(A_{i+1} - J)s_i = (A_i - J)s_i + (J - A_i)s_i = 0,$$

takže $(A_{i+1} - J)s_j = 0$ pro $1 \leq j \leq i$.

(c) Z indukčního předpokladu (1165) a z (1166) plyne, že $w_j^T (A_{i+1} - J) = 0$ pro $1 \leq j < i$. Dále platí

$$w_i^T (A_{i+1} - J) = w_i^T (A_i - J) + w_i^T (J - A_i) = 0,$$

takže $w_j^T (A_{i+1} - J) = 0$ pro $1 \leq j \leq i$.

Tím je indukční krok dokončen. Jelikož vektory s_i , $1 \leq i \leq n$, jsou lineárně nezávislé a podle (1164) platí $(A_{n+1} - J)s_i = 0$, $1 \leq i \leq n$, můžeme psát $A_{n+1} = J$ a tudíž

$$f(x_{n+2}) = J(x_{n+2} - x^*) = J(x_{n+1} + s_{n+1} - x^*) = f_{n+1} + Js_{n+1} = f_{n+1} + A_{n+1}d_{n+1} = 0.$$

□

Poznámka 393. Vlastnost (1164) (nebo (1165)) se nazývá dědičností. Kvazinevtonovské metody vyšetřované v oddílu 11.5 ani obecné sdružené kvazinevtonovské metody tuto vlastnost nemají.

Sdružené kvazinevtonovské metody vyhovují sdruženému minimalizačnímu principu.

Věta 282. *Nechť W je čtvercová regulární matice řádu n a $z = J_+^T w$. Pak matici A_+ , která je řešením úlohy*

$$\|(A_+ - A)^T W^{-1}\|_F = \min_{\tilde{A}^T w = z} \|(\tilde{A} - A)^T W^{-1}\|_F \quad (1167)$$

lze vyjádřit ve tvaru (1162), kde $u = W^T W w$.

Důkaz Položme $B = A^T W^{-1}$, $\tilde{B} = \tilde{A}^T W^{-1}$, $B_+ = A_+^T W^{-1}$. Pak úloha (1167) je ekvivalentní úloze

$$\|B_+ - B\|_F = \min_{\tilde{B} \tilde{w} = z} \|\tilde{B} - B\|_F, \quad (1168)$$

kde $\tilde{w} = W w$ (neboť $\tilde{B} \tilde{w} = \tilde{A} W^{-1} W w = \tilde{A} w$). Řešení úlohy (1168) lze podle věty 246 zapsat ve tvaru

$$B_+ = B + \frac{(z - B \tilde{w}) \tilde{w}^T}{\tilde{w}^T \tilde{w}},$$

neboli

$$A_+^T W^{-1} = A^T W^{-1} + \frac{(z - A^T W^{-1} W w) w^T W^T}{w^T W^T W w},$$

což po vynásobení zprava maticí W a po transponování dává (1162), kde $u = W^T W w$. □

Poznámka 394. Vzhah (1162), definující sdruženou kvazinevtonovskou metodu obsahuje dva volitelné vektory u a w . Položíme-li $u = (J_+ - A)s$, dostaneme oboustrannou (nebo tečnou) kvazinevtonovskou metodu (1163), Položíme-li $u = y - As$, dostaneme sečnou kvazinevtonovskou metodu

$$A_+ = A + \frac{(y - As)w^T (J_+ - A)}{w^T (y - As)}. \quad (1169)$$

Položíme-li $w = f_+$, dostaneme residuální kvazinevtonovskou metodu (1156). Položíme-li $p = w$ (nebo $w = p$) dostaneme sdruženou kvazinevtonovskou metodu, která odpovídá volbě $W = I$ v (1167).

Všechny sdružené kvazinevtonovské metody používají vektor $J_+^T w$, který lze spočítat pomocí zpětného automatického derivování (příklad 12 v oddílu 14.3). Oboustranná kvazinevtonovská metoda používá navíc vektor $J_+ s$, který lze spočítat pomocí přímého automatického derivování (příklad 10 v oddílu 14.3), nebo numericky pomocí diferencí, a lze ho poměrně dobře aproximovat vektorem $y = f_+ - f$.

Používáme-li residuální sdruženou kvazinevtonovskou metodu, platí $J_+^T w = J_+^T f_+ = g_+$, takže (1156) s $u = w = f_+$ lze zapsat ve tvaru

$$A_+ = A + \frac{f_+(g_+ - h_+)^T}{f_+^T f_+}, \quad (1170)$$

kde $h_+ = A^T f_+$. Aktualizaci residuální oboustranné kvazinevtonovské metody (1157) lze aproximovat výrazem

$$A_+ = A + \frac{(y - As)(g_+ - h_+)^T}{(g_+ - h_+)^T s} \quad (1171)$$

(směrovou derivaci J_+s nahrazujeme vektorem y). Metoda (1171) není oboustrannou kvazinevtonovskou metodou, neboť $y \neq J_+s$, ale její vlastnosti se podobají vlastnostem metody (1157), neboť $y \approx J_+s$. Poznamenejme, že metoda (1171) je kvazinevtonovskou metodou tvaru (1123), kde $v = g_+ - h_+$, takže se na ní vztahují tvrzení uvedená v oddílu 11.5. Změníme-li v (1171) jmenovatel tak, že

$$A_+ = A + \frac{(y - As)(g_+ - h_+)^T}{f_+^T(y - As)}, \quad (1172)$$

dostaneme reziduální sečnou kvazinevtonovskou metodu (1169) s $w = f_+$, která je též dobrou aproximací reziduální oboustranné kvazinevtonovské metody (1157). Pro tuto metodu platí $A_+^T f_+ = J_+^T f_+ = g_+$. Metody (1170)–(1172) vyžadují výpočet gradientu $g_+ = J_+^T f_+$, ale není třeba ukládat Jacobiovu matici J_+ ani počítat vektor J_+s .

Další užitečnou vlastností sdružených i oboustranných kvazinevtonovských metod je jejich invariantnost vzhledem k lineární transformaci proměnných.

Věta 283. *Nechť $\tilde{f}(\tilde{x}) = f(T^{-1}x)$, kde T je regulární čtvercová matice. Nechť $\tilde{x}_i \in R^n$, $i \in N$, je posloupnost generovaná sdruženou nebo oboustrannou kvazinevtonovskou metodou s počáteční maticí \tilde{A}_1 aplikovanou na soustavu rovnic $\tilde{f}(\tilde{x}) = 0$ a $x_i \in R^n$, $i \in N$, je posloupnost generovaná toutéž sdruženou nebo oboustrannou kvazinevtonovskou metodou aplikovanou na soustavu rovnic $f(x) = 0$. Pak pokud používáme stejný výběr délky kroku ($\tilde{\alpha}_i = \alpha_i$, $i \in N$) a pokud $A_1 = \tilde{A}_1 T^{-1}$, platí $x_i = T\tilde{x}_i$.*

Důkaz Snadno se dokáže (derivováním složeného zobrazení $\tilde{f}(\tilde{x}) = f(T^{-1}x)$), že platí $\tilde{J}(\tilde{x}) = J(x)T$. Ukážeme, že $A_i = \tilde{A}_i T^{-1} \forall i \in N$ (podle předpokladu to platí pro $i = 1$). Pak

$$x_{i+1} = x_i - \alpha_i A_i^{-1} f_i = T\tilde{x}_i - \alpha_i T\tilde{A}_i^{-1} f_i = T(\tilde{x}_i - \alpha_i \tilde{A}_i^{-1} \tilde{f}_i) = T\tilde{x}_{i+1}.$$

Důkaz provedeme indukcí. Předpokládejme, že $A = \tilde{A}T^{-1}$ (platí to v první iteraci). Použijeme-li vztah $J_+ = \tilde{J}_+T^{-1}$ a (1162), dostaneme

$$A_+ = A + \frac{uw^T(J_+ - A)}{w^T u} = \tilde{A}T^{-1} + \frac{uw^T(\tilde{J}_+ - \tilde{A})T^{-1}}{w^T u} = \tilde{A}_+T^{-1}.$$

Použijeme-li vztah $J_+ = \tilde{J}_+T^{-1}$ a (1163), dostaneme

$$A_+ = A + \frac{(J_+ - A)sw^T(J_+ - A)}{w^T(J_+ - A)s} = \tilde{A}T^{-1} + \frac{(\tilde{J}_+ - \tilde{A})T^{-1}T\tilde{s}w^T(\tilde{J}_+ - \tilde{A})T^{-1}}{w^T(\tilde{J}_+ - \tilde{A})T^{-1}T\tilde{s}} = \tilde{A}_+T^{-1},$$

neboť $s = x_+ - x = T(\tilde{x}_+ - \tilde{x}) = T\tilde{s}$. □

Poznámka 395. Broydenova dobrá metoda uvedená v oddílu 11.5 ani metoda uvedená v poznámce 390 nejsou invariantní vzhledem k lineární transformaci proměnných.

Poznámka 396. Vynikající vlastností reziduální sdružené kvazinevtonovské metody (1156) je snadné určení přesného gradientu funkce $F = (1/2)\|f\|^2$. Podle poznámky 391 platí $h_i = A_i^T f_i = J_i^T f_i = g_i$, $i \in N$, takže je splněn předpoklad A3b s $\vartheta = 0$. V důsledku toho platí tvrzení lematu 101 s $\lambda = 0$. K tomu, aby reziduální sdružená Broydenova metoda byla globálně konvergentní tedy stačí, aby platilo $\|d_i\| \leq \bar{c}\|f_i\|$, $i \in N$ (poznámka 372). To lze snadno zařídit jednoduchou úpravou algoritmu. Určíme směrový vektor d_i tak, aby platilo $A_i d_i + f_i = 0$. Pokud $\|d_i\| \leq \bar{c}\|f_i\|$, kde \bar{c} je vhodně zvolená (velká) konstanta, určíme délku kroku $\alpha_i > 0$ tak, aby byla splněna některá z podmínek (S2a)–(S2c) a položíme $x_{i+1} = x_i + \alpha_i d_i$ a $A_{i+1} = A_i + \alpha_i f_{i+1}^T (J_{i+1} - A_i) / f_{i+1}^T u_i$, kde u_i je vhodně zvolený vektor (například $u_i = f_{i+1}$). V opačném případě (pokud $\|d_i\| > \bar{c}\|f_i\|$), položíme $x_{i+1} = x_i$ a $A_{i+1} = J_{i+1}$.

Výsledkem úvah uvedených v této poznámce je následující věta.

Věta 284. *Nechť zobrazení $f : \mathcal{D} \rightarrow R^n$ vyhovuje předpokladům J1, J4, J5a a J6. Pak reziduální sdružená kvazinevtonovská metoda popsaná v poznámce 396 je globálně konvergentní.*

Ostatní sdružené kvazinevtonovské metody tuto výjimečnou vlastnost nemají. Proto je musíme realizovat pomocí algoritmu 30. Tyto úpravy mají své opodstatnění, neboť platí tato věta.

Věta 285. *Nechť $x^* \in R^n$ je bod takový, že $f(x^*) = 0$ a matice $J(x^*)$ je regulární. Pak existují čísla $\bar{\delta} > 0$ a $\bar{\vartheta} > 0$ taková, že pokud $\|x_1 - x^*\| \leq \bar{\delta}$ a $\|A_1 - J_1\| \leq \bar{\vartheta}$, posloupnost $x_i, i \in N$, určená tečnou, sečnou nebo reziduální sdruženou kvazinevtonovskou metodou s $w_i = u_i, i \in N$, a s jednotkovým výběrem délky kroku ($\alpha_i = 1, i \in N$) konverguje Q -superlineárně k bodu $x^* \in R^n$.*

Důkaz Věta 276 je speciálním důsledkem obecnějších vět 299 a 300 dokázaných v oddílu 12.5.

11.8 Tenzorové metody

V oddílu 8.2 jsme ukázali, jak lze pomocí aproximací $B_k, 1 \leq k \leq m$, Hessianých matic $G_k, 1 \leq k \leq m$, urychlit konvergenci Gaussovy-Newtonovy metody. Místo lineárního modelu $l(x+d) = f(x) + J(x)d$, na kterém je založena Gaussova-Newtonova metoda, jsme použili kvadratický model

$$q(x+d) = f(x) + J(x)d + \frac{1}{2}d^T T d,$$

kde T je třírozměrná veličina (tenzor) mající prvky

$$T_{kij} = (B_k)_{ij} \approx (G_k(x))_{ij} = \frac{\partial^2 f_k(x)}{\partial x_i \partial x_j}$$

(v oddílu 8.2 jsme tenzor T nazaváděli, pracovali jsme pouze s maticemi $B_k, 1 \leq k \leq m$). Podobný postup můžeme použít i v případě řešení soustav nelineárních rovnic. Místo soustavy lineárních rovnic $l(x+d) = f(x) + J(x)d = 0$, která definuje směrový vektor Newtonovy metody, můžeme řešit soustavu kvadratických rovnic $q(x+d) = f(x) + J(x)d + (1/2)d^T T d = 0$. Potíž je v tom, že tato soustava má stejnou dimenzi jako původní soustava, je také nelineární (kvadratická) a navíc nemusí mít řešení. Tuto potíž lze odstranit, pracujeme-li s maticemi získanými interpolací omezeného počtu funkčních hodnot (tyto matice mají omezenou hodnotu).

V dalším výkladu budeme předpokládat, že matice $B_k^i \approx G_k(x_i), 1 \leq k \leq m$, splňují p interpolačních podmínek

$$f_k(x_i + s_j^i) = f_k(x_i) + g_k^T(x_i) s_j^i + \frac{1}{2}(s_j^i)^T B_k^i s_j^i, \quad 1 \leq j \leq p,$$

kde $s_j^i = x_{i-j} - x_i, 1 \leq j \leq p$. Abychom zjednodušili značení, budeme často index i vynechávat. V následující větě (a jejím důkazu) vynecháme i index k , takže symboly f a g budou označovat hodnotu a gradient funkce f_k .

Věta 286. *Matice B má minimální Frobeniovu normu na množině zadané interpolačními rovnostmi*

$$z_j \stackrel{\Delta}{=} 2(f(x+s_j) - f(x) - g^T(x)s_j) = s_j^T B s_j, \quad 1 \leq j \leq p$$

právě tehdy, když

$$B = \sum_{j=1}^p u_j s_j s_j^T,$$

kde $u = M^{-1}z$. Přitom $z = [z_1, \dots, z_p]^T, u = [u_1, \dots, u_p]^T$ a

$$M = \begin{bmatrix} (s_1^T s_1)^2 & \dots & (s_1^T s_p)^2 \\ \dots & \dots & \dots \\ (s_p^T s_1)^2 & \dots & (s_p^T s_p)^2 \end{bmatrix}.$$

Důkaz Nutnost dokážeme pomocí Lagrangeovy funkce

$$L(B, u) = \frac{1}{2} \sum_{k=1}^n \sum_{l=1}^n B_{kl}^2 + \sum_{i=1}^p u_i \left(z_i - \sum_{k=1}^n \sum_{l=1}^n s_i^T e_k B_{kl} e_l^T s_i \right).$$

Postačitelost plyne z konvexity Frobeniovy normy. Derivujeme-li Lagrangeovu funkci podle proměnné B_{kl} , dostaneme

$$\frac{\partial L(B, u)}{\partial B_{kl}} = B_{kl} - \sum_{i=1}^p u_i s_i^T e_k e_l^T s_i,$$

kde e_k a e_l jsou odpovídající sloupce jednotkové matice. Nutné podmínky pro extrém mají tedy tvar

$$B_{kl} = \sum_{i=1}^p u_i s_i^T e_k e_l^T s_i, \quad 1 \leq k \leq n, \quad 1 \leq l \leq n.$$

Dosadíme-li toto vyjádření do interpolačních rovností, dostaneme

$$\begin{aligned} z_j &= \sum_{k=1}^n \sum_{l=1}^n s_j^T e_k B_{kl} e_l^T s_j = \sum_{i=1}^p u_i \sum_{k=1}^n \sum_{l=1}^n s_j^T e_k s_i^T e_k e_l^T s_i e_l^T s_j \\ &= \sum_{i=1}^p u_i \left(\sum_{k=1}^n s_j^T e_k s_i^T e_k \right) \left(\sum_{l=1}^n e_l^T s_i e_l^T s_j \right) = \sum_{i=1}^p u_i (s_j^T s_i)^2. \end{aligned}$$

Nechť $z = [z_1, \dots, z_p]^T$, $u = [u_1, \dots, u_p]^T$ a M je matice uvedená ve větě 286. Pak lze předchozí soustavu rovnic zapsat ve tvaru $Mu = z$ takže $u = M^{-1}z$. \square

Poznámka 397. Vzorce uvedené ve větě 286 můžeme zapsat v tenzorovém tvaru. Nechť $Z \in R^{n \times p}$ je matice jejímiž sloupci jsou vektory $2(f(x + s_l) - f(x) - J(x)s_l)$, $1 \leq l \leq p$, a $U \in R^{n \times p}$ je matice taková, že $U = ZM^{-1}$. Pak platí

$$T = \sum_{l=1}^p (Ue_l) \times s_l \times s_l, \quad (1173)$$

kde \times značí tenzorový součin, takže

$$T_{kij} = \sum_{l=1}^p e_k^T U e_l e_i^T s_l e_j^T s_l, \quad 1 \leq k \leq n, \quad 1 \leq i \leq n, \quad 1 \leq j \leq n.$$

Poznámka 398. Použijeme-li vzorec (1173) (s indexem j místo l), můžeme soustavu kvadratických rovnic, sloužících k určení směrového vektoru d , zapsat ve tvaru

$$q(x + d) = f(x) + J(x)d + \frac{1}{2} \sum_{j=1}^p U e_j (s_j^T d)^2 = 0. \quad (1174)$$

Předpokládejme, že matice J je regulární a označme $\beta_j = s_j^T d$, $1 \leq j \leq p$. Pak platí

$$d = -J^{-1} \left(f + \frac{1}{2} \sum_{j=1}^p U e_j \beta_j^2 \right). \quad (1175)$$

Vynásobíme-li tento vztah postupně vektory s_i^T , $1 \leq i \leq p$, dostaneme soustavu kvadratických rovnic

$$w_i^T f + \beta_i + \frac{1}{2} \sum_{j=1}^p w_i^T U e_j \beta_j^2 = 0, \quad 1 \leq i \leq p \quad (1176)$$

(s neznámými β_j , $1 \leq j \leq p$), kde $w_i = (J^{-1})^T s_i$, $1 \leq i \leq p$. Jelikož obvykle $p \ll n$, je řešení této soustavy mnohem snazší než řešení původní soustavy nelineárních rovnic.

V poznámce 398 předpokládáme, že matice J je regulární a soustava rovnic (1176) má řešení. V tomto případě má i soustava (1174) řešení, které dostaneme, dosadíme-li β_j , $1 \leq j \leq p$, do (1175). Nemá-li soustava (1174) řešení, určíme vektor d tak, aby minimalizoval normu $\|q(x+d)\|$. Předpokládejme nejprve, že matice J je regulární a označme $D \in R^{n \times p}$ matici, jejímiž sloupce jsou vektory s_i , $1 \leq i \leq p$, a $W \in R^{n \times p}$ matici, jejímiž sloupce jsou vektory $w_i = (J^{-1})^T s_i$, $1 \leq i \leq p$ (takže $W = (J^{-1})^T D$ a $W^T J d = D^T d = \beta$). Pak můžeme soustavu (1176) zapsat ve tvaru

$$\tilde{q}(\beta) = W^T q(x+d) = W^T f + \beta + \frac{1}{2} W^T U \beta^2 = 0, \quad (1177)$$

kde $\beta = [\beta_1, \dots, \beta_p]$ a $\beta^2 = [\beta_1^2, \dots, \beta_p^2]$.

Věta 287. *Nechť matice J je regulární a nechť vektor $\beta \in R^p$ minimalizuje normu $\|(W^T W)^{-1/2} \tilde{q}(\beta)\|$. Pak vektor*

$$d = -J^{-1} \left(f + \frac{1}{2} U \beta^2 - W(W^T W)^{-1} \tilde{q}(\beta) \right) \quad (1178)$$

minimalizuje normu $\|q(x+d)\|$.

Důkaz Jelikož pro libovolnou ortogonální matici Q , platí $\|Qq(x+d)\| = \|q(x+d)\|$, budeme minimalizovat normu $\|Qq(x+d)\|$, kde $Q = [V, Z]^T$ a kde V, Z jsou matice s ortonormálními sloupci takové, že

$$V = W(W^T W)^{-1/2}, \quad W^T Z = D^T J^{-1} Z = 0$$

(vynásobením se snadno přesvědčíme, že $V^T V = I$). Použijeme-li (1177), dostaneme

$$Qq(x+d) = \begin{bmatrix} V^T q(x+d) \\ Z^T q(x+d) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} (W^T W)^{-1/2} W^T q(x+d) \\ Z^T q(x+d) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} (W^T W)^{-1/2} \tilde{q}(\beta) \\ Z^T q(x+d) \end{bmatrix}.$$

Z tohoto vyjádření je patrné, že pokud vektor β minimalizuje normu $\|(W^T W)^{-1/2} \tilde{q}(\beta)\|$ a pokud d je vektor takový, že $D^T d = \beta$ a $Z^T q(x+d) = 0$, minimalizuje tento vektor normu $\|Qq(x+d)\| = \|q(x+d)\|$. Položme

$$d = J^{-1} W(W^T W)^{-1} \beta + J^{-1} Z r, \quad (1179)$$

kde $r \in R^{n-p}$. Pak platí

$$D^T d = D^T J^{-1} W(W^T W)^{-1} \beta + D^T J^{-1} Z r = W^T W(W^T W)^{-1} \beta + W^T Z r = \beta,$$

a

$$\begin{aligned} Z^T q(x+d) &= Z^T \left(f + Jd + \frac{1}{2} U \beta^2 \right) = Z^T f + Z^T W(W^T W)^{-1} \beta + Z^T Z r + \frac{1}{2} Z^T U \beta^2 \\ &= Z^T f + r + \frac{1}{2} Z^T U \beta^2, \end{aligned}$$

takže $Z^T q(x+d) = 0$, pokud $r = -Z^T \left(f + \frac{1}{2} U \beta^2 \right)$. Z ortogonalit matice Q plyne, že $VV^T + ZZ^T = I$, takže $ZZ^T = I - VV^T = I - W(W^T W)^{-1} W^T$ a tedy

$$Z r = -ZZ^T \left(f + \frac{1}{2} U \beta^2 \right) = - \left(f + \frac{1}{2} U \beta^2 \right) + W(W^T W)^{-1} W^T \left(f + \frac{1}{2} U \beta^2 \right)$$

Dosadíme-li tento vektor do (1179) a použijeme-li (1177), dostaneme

$$\begin{aligned} d &= J^{-1} W(W^T W)^{-1} \beta - J^{-1} \left(f + \frac{1}{2} U \beta^2 \right) + J^{-1} W(W^T W)^{-1} W^T \left(f + \frac{1}{2} U \beta^2 \right) \\ &= -J^{-1} \left(f + \frac{1}{2} U \beta^2 + W(W^T W)^{-1} \tilde{q}(\beta) \right). \end{aligned}$$

□

Poznámka 399. Víme-li, že existuje vektor d takový, že $Z^T q(x+d) = 0$, můžeme vzorec (1178) odvodit jednodušším způsobem. Jelikož

$$q(x+d) = Q^T Q q(x+d) = [V, Z] \begin{bmatrix} (W^T W)^{-1/2} \tilde{q}(\beta) \\ 0 \end{bmatrix} = V(W^T W)^{-1/2} \tilde{q}(\beta) = W(W^T W)^{-1} \tilde{q}(\beta),$$

platí

$$f(x) + J(x)d + \frac{1}{2}U\beta^2 = W(W^T W)^{-1} \tilde{q}(\beta),$$

odkud bezprostředně plyne (1178).

Poznámka 400. Necht $W^T W = R^T R$, kde R je horní trojúhelníková matice. Pak minimalizace normy $\|(W^T W)^{-1/2} \tilde{q}(\beta)\|$ je ekvivalentní minimalizaci funkce

$$\frac{1}{2} \|(W^T W)^{-1/2} \tilde{q}(\beta)\|^2 = \frac{1}{2} \tilde{q}^T(\beta) (W^T W)^{-1} \tilde{q}(\beta) = \frac{1}{2} \tilde{q}^T(\beta) (R^T R)^{-1} \tilde{q}(\beta),$$

což je vážený součet čtverců, jehož minimum lze nalézt metodami popsanými v kapitole 8. Zdůrazněme, že vektor proměnných β má dimenzi $p \ll n$.

Poznámka 401. Je-li matice J singulární, řešíme příslušné soustavy lineární rovnic ve smyslu nejmenších čtverců, takže místo matice J^{-1} používáme pseudoinverzi J^\dagger (věta 180). Pak můžeme psát $W = (J^\dagger)^T D$ a $J = -J^\dagger (f + (1/2)U\beta^2 - W(W^T W)^{-1} \tilde{q}(\beta))$.

Poznámka 402. Zbývá ukázat, jak se volí číslo p (počet interpolačních podmínek). Pro husté úlohy menšího rozměru je výhodné, aby platilo $p \leq \sqrt{n}$. V tomto případě trojúhelníkový rozklad matice J spotřebuje zhruba $(1/3)n^3$ operací, určení vektorů w_i , $1 \leq i \leq p$, a d zhruba $n^2(p+1) \leq n^2(\sqrt{n}+1)$ operací a Choleského rozklad matice $W^T W$ zhruba $p^3 = n\sqrt{n}$ operací, takže pro $n \geq 10$ již operace spotřebované na trojúhelníkový rozklad matice J dominují.

Abychom dostali účinný algoritmus odolný vůči selhání, je třeba tenzorovou metodu kombinovat s Newtonovou metodou. Jedna z možností je použita v následujícím algoritmu.

Algoritmus 32. Data $0 < \underline{\rho} < 1$, $0 < \underline{\beta} \leq \bar{\beta} < 1$, $\bar{\varepsilon} > 0$, $0 < \underline{k} \leq \bar{k}$.

Krok 1 Zvolíme počáteční odhad $x_1 \in R^n$, vypočteme $f_1 = f(x_1)$ a položíme $i = 1$.

Krok 2 Pokud $\|f_i\| \leq \bar{\varepsilon}$, ukončíme výpočet.

Krok 3 Vypočteme Jacobiovu matici $J_i = J(x_i)$. Určíme Newtonův směr $d_i^N = -J_i^{-1} f_i$ a tenzorový směr $d_i^S = d_i^N - J^{-1}(f + (1/2)U\beta^2 - W(W^T W)^{-1} \tilde{q}(\beta))$, kde β je vektor, který minimalizuje normu $\|(W^T W)^{-1/2} \tilde{q}(\beta)\|$ (věta 287).

Krok 4 Položíme $x_{i+1} = x_i + d_i^S$ a vypočteme $f_{i+1} = f(x_{i+1})$. Jestliže $\|f(x_{i+1})\| < \|f_i\|$ přejdeme na krok 7.

Krok 5 Jestliže $f_i^T J_i d_i^S < 0$, položíme $d_i = d_i^S$. V opačném případě položíme $d_i = d_i^N$.

Krok 6a Položíme $\alpha_i^1 = 1$ a $k = 1$.

Krok 6b Položíme $x_{i+1} = x_i + \alpha_i^k d_i$ a vypočteme $f_{i+1} = f(x_{i+1})$ (pokud $d_i = d_i^S$ a $k = 1$, použijeme hodnotu f_{i+1} z kroku 4). Je-li splněna některá (vybraná) podmínka z $(\overline{S2})$, přejdeme na krok 7.

Krok 6c Pokud $d_i = d_i^N$ a $j > \bar{k}$, ukončíme výpočet (předčasné ukončení způsobené selháním Newtonovy metody). Pokud $d_i = d_i^S$ a $j > \bar{k}$, položíme $d_i = d_i^N$ a přejdeme na krok 6a. V ostatních případech určíme délku kroku α_i^{k+1} tak aby platilo $\underline{\beta} \alpha_i^k \leq \alpha_i^{k+1} \leq \bar{\beta} \alpha_i^k$, položíme $k := k + 1$ a přejdeme na krok 6b.

Krok 7 Položíme $i := i + 1$ a přejdeme na krok 2.

11.9 Aktualizace trojúhelníkového rozkladu

Používáme-li kvazimewtonovské metody (1123), je třeba určovat směrový vektor řešením soustavy rovnic $Ad + f = 0$, kde A je regulární čtvercová matice. Tunto soustavu rovnic lze řešit buď iteračně metodami popsanými v oddílu 12.9 nebo přímo použitím ortogonálního nebo trojúhelníkového rozkladu matice A . Určení ortogonálního rozkladu $A = QR$, kde Q je ortogonální čtvercová matice a R je horní trojúhelníková matice, nebo trojúhelníkového rozkladu $A = LU$, kde L je dolní trojúhelníková matice s jednotkami na hlavní diagonále a U je horní trojúhelníková matice, vyžaduje $O(n^3)$ aritmetických operací, zatímco následné řešení soustavy rovnic $QRd + f = 0$ nebo soustavy rovnic $LUd + f = 0$ potřebuje pouze $O(n^2)$ aritmetických operací. Proto je v případě kvazimewtonovských metod výhodné aktualizovat ortogonální rozklad $A = QR$ nebo trojúhelníkový rozklad $A = LU$ metodami vyžadujícími $O(n^2)$ aritmetických operací. Ortogonální rozklad $A = QR$ lze získat metodami popsanými v oddílu 8.3 (poznámka 287). V tomto oddílu je též popsána metoda, která určí ortogonální rozklad matice $\bar{A} = A + pq^T$ z ortogonálního rozkladu matice A pomocí $O(n^2)$ aritmetických operací. Nyní popíšeme metodu, která určí trojúhelníkový rozklad matice $\bar{A} = A + pq^T$ z ortogonálního rozkladu matice A pomocí $O(n^2)$ aritmetických operací.

Algoritmus pro výpočet trojúhelníkového rozkladu $A = LU$ je velmi podobný algoritmu 5 pro výpočet Choleského rozkladu (definice 28). Používá se následující lemma.

Lemma 113. *Nechť*

$$A = \begin{bmatrix} a_{11}, & a_{12}^T \\ a_{21}, & A_{22} \end{bmatrix}$$

je čtvercová matice řádu n , a_{11} je její první prvek, a_{12} je transponovaný zbytek prvního řádku, a_{21} je zbytek prvního sloupce a A_{22} je hlavní podmatice řádu $n - 1$. Pak platí

$$A = LU = \begin{bmatrix} 1, & 0 \\ l_{21}, & L' \end{bmatrix} \begin{bmatrix} u_{11}, & u_{12}^T \\ 0, & U' \end{bmatrix},$$

kde

$$u_{11} = a_{11}, \quad (1180)$$

$$u_{12} = a_{12}, \quad (1181)$$

$$l_{12} = \frac{a_{21}}{u_{11}} = \frac{a_{21}}{a_{11}} \quad (1182)$$

a $L'U'$ je trojúhelníkový rozklad matice A' , určené podle vzorce

$$A' = A_{22} - l_{21}u_{12}^T = A_{22} - \frac{a_{21}a_{12}^T}{a_{11}}. \quad (1183)$$

Důkaz Jsou-li splněny rovnosti (1180)–(1183), můžeme matici A zapsat ve tvaru

$$A = \begin{bmatrix} 1, & 0 \\ l_{12}, & I \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1, & 0 \\ 0, & A' \end{bmatrix} \begin{bmatrix} u_{11}, & u_{12}^T \\ 0, & I \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} u_{11}, & u_{12}^T \\ l_{12}u_{11}, & l_{12}u_{12}^T + A' \end{bmatrix}, \quad (1184)$$

kde I je jednotková matice řádu $n - 1$. Předpokládejme nyní, že $A' = L'U'$. Pak

$$\begin{bmatrix} 1, & 0 \\ 0, & A' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1, & 0 \\ 0, & L'U' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1, & 0 \\ 0, & L' \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1, & 0 \\ 0, & U' \end{bmatrix}$$

a označíme-li

$$L = \begin{bmatrix} 1, & 0 \\ l_{21}, & L' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1, & 0 \\ l_{21}, & I \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1, & 0 \\ 0, & L' \end{bmatrix}, \quad U = \begin{bmatrix} u_{11}, & u_{12}^T \\ 0, & U' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1, & 0 \\ 0, & U' \end{bmatrix} \begin{bmatrix} u_{11}, & u_{12}^T \\ 0, & I \end{bmatrix},$$

platí podle (1184) $A = LU$. □

Podle lematu 113 lze snadno určit první sloupec matice L a první řádek matice U . Ostatní sloupce matice L a řádky matice U tvoří trojúhelníkový rozklad matice A' získané podle vzorce (1183). Druhý sloupec matice L je prvním sloupcem matice L' a druhý řádek matice U je prvním sloupcem matice U' . Tím je definován rekurentní postup, kterým lze určit všechny sloupce matice L a všechny řádky matice U . Dostáváme tak následující algoritmus.

Algoritmus 33.

Krok 1 Položíme $\bar{A} := A$ a $k := 1$.

Krok 2 Jestliže $k > n$, ukončíme výpočet.

Krok 3 Položíme $U_{kk} := \bar{A}_{kk}$. Pro $k + 1 \leq j \leq n$ položíme $U_{kj} := \bar{A}_{kj}$ a $L_{jk} := \bar{A}_{jk}/U_{kk}$. Pro $k + 1 \leq i \leq n$ a $k + 1 \leq j \leq n$ položíme $\bar{A}_{ij} := \bar{A}_{ij} - L_{ik}U_{kj}$. Položíme $k := k + 1$ a přejdeme na krok 2.

Nyní ukážeme, jak lze určit trojúhelníkový rozklad matice $\bar{A} = A + pq^T$ z trojúhelníkového rozkladu matice A s použitím $O(n^2)$ aritmetických operací. Popíšeme dvě metody. První z nich, která je velmi efektivní, ale může někdy selhat (na dělení nulou), lze odvodit postupem použitým v předchozím lematu.

Lemma 114. *Nechť*

$$\bar{L}\bar{U} = \begin{bmatrix} 1, & 0 \\ \bar{l}_{21}, & \bar{L}' \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \bar{u}_{11}, & \bar{u}_{12}^T \\ 0, & \bar{U}' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1, & 0 \\ l_{21}, & L' \end{bmatrix} \begin{bmatrix} u_{11}, & u_{12}^T \\ 0, & U' \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} p_1 \\ p_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} q_1 \\ q_2 \end{bmatrix}^T = LU + pq^T. \quad (1185)$$

Pak platí

$$\bar{u}_{11} = u_{11} + p_1q_1, \quad (1186)$$

$$\bar{u}_{12} = u_{12} + p_1q_2, \quad (1187)$$

$$\bar{l}_{12} = \frac{u_{11}}{\bar{u}_{11}}l_{21} + \frac{q_1}{\bar{u}_{11}}p_2, \quad (1188)$$

a $\bar{L}'\bar{U}' = L'U' + p'(q')^T$, kde

$$p' = p_2 - p_1l_{12} \quad (1189)$$

$$q' = \frac{u_{11}}{\bar{u}_{11}}q_2 - \frac{q_1}{\bar{u}_{11}}u_{12}. \quad (1190)$$

Důkaz Vztahy (1186)–(1188) plynou bezprostředně z vyjádření (1185). Dále podle (1185)–(1188) platí

$$\begin{aligned} \bar{L}'\bar{U}' &= L'U' + l_{21}u_{12}^T - \bar{l}_{21}\bar{u}_{12}^T + p_2q_2^T \\ &= L'U' + l_{21}u_{12}^T - \left(\frac{u_{11}}{\bar{u}_{11}}l_{21} + \frac{q_1}{\bar{u}_{11}}p_2 \right) (u_{12} + p_1q_2)^T + p_2q_2^T \\ &= L'U' + \left(\left(1 - \frac{u_{11}}{\bar{u}_{11}} \right) l_{21} - \frac{q_1}{\bar{u}_{11}}p_2 \right) u_{12}^T + \left(\left(1 - \frac{p_1q_1}{\bar{u}_{11}} \right) p_2 - \frac{u_{11}}{\bar{u}_{11}}p_1l_{21} \right) q_2^T \\ &= L'U' + (p_1l_{12} - p_2) \left(\frac{q_1}{\bar{u}_{11}}u_{12} - \frac{u_{11}}{\bar{u}_{11}}q_2 \right)^T \end{aligned}$$

(neboť $\bar{u}_{11} = u_{11} + p_1q_1$), což dokazuje vzorce (1189)–(1190). □

Z lematu 114 plyne rekurentní postup pro výpočet trojúhelníkového rozkladu $\bar{L}\bar{U} = LU + pq^T$. Tento rekurentní postup je popsán v následující větě.

Věta 288. *Nechť L, \bar{L} jsou dolní trojúhelníkové matice s jednotkami na hlavní diagonále a U, \bar{U} jsou horní trojúhelníkové matice, přičemž*

$$\bar{L}\bar{U} = LU + pq^T. \quad (1191)$$

Nechť $l_i, \bar{l}_i, 1 \leq i \leq n$, jsou sloupce matic L, \bar{L} a $u_i, \bar{u}_i, 1 \leq i \leq n$, jsou transponované řádky matic U, \bar{U} . Pak pro $1 \leq i \leq n$ platí

$$\bar{u}_i = u_i + p_{ii}q_i, \quad (1192)$$

$$\bar{l}_i = \frac{u_{ii}}{\bar{u}_{ii}}l_i + \frac{q_{ii}}{\bar{u}_{ii}}p_i = l_i + \frac{q_{ii}}{\bar{u}_{ii}}p_{i+1}, \quad (1193)$$

kde p_{ii}, q_{ii} jsou i -té prvky vektorů p_i, q_i a u_{ii}, \bar{u}_{ii} jsou i -té diagonální prvky matic U, \bar{U} (takže podle (1192) platí $\bar{u}_{ii} = u_{ii} + p_{ii}q_{ii}$). Vektory $p_i, q_i, 1 \leq i \leq n$, se počítají podle rekurentních vztahů

$$p_{i+1} = p_i - p_{ii}l_i, \quad (1194)$$

$$q_{i+1} = \frac{u_{ii}}{\bar{u}_{ii}}q_i - \frac{q_{ii}}{\bar{u}_{ii}}u_i = q_i - \frac{q_{ii}}{\bar{u}_{ii}}u_{i+1}. \quad (1195)$$

kde $p_1 = p, q_1 = q$.

Důkaz Větu dokážeme indukcí. Předpokládejme, že pro nějaký index $1 \leq i < n$ platí

$$\sum_{j=i}^n \bar{l}_j \bar{u}_j^T = \sum_{j=i}^n l_j u_j^T + p_i q_i^T. \quad (1196)$$

Pro $i = 1$ je tato rovnost splněna s $p_1 = p$ a $q_1 = q$, neboť (1191) lze zapsat ve tvaru

$$\sum_{j=1}^n \bar{l}_j \bar{u}_j^T = \sum_{j=1}^n l_j u_j^T + p q^T.$$

Protože vektory $l_j, \bar{l}_j, u_j, \bar{u}_j, i \leq j \leq n$, mají prvních $j - 1$ prvků nulových, má matice (1196) prvních $i - 1$ řádků a $i - 1$ sloupců nulových a prvky v jejím i -tém řádku a i -tém sloupci jsou plně určeny vektory u_i a l_i podle vzorců $\bar{l}_{ii}\bar{u}_i = l_{ii}u_i + p_{ii}q_i$ a $\bar{l}_i\bar{u}_{ii} = l_i u_{ii} + p_i q_{ii}$. Jelikož $\bar{l}_{ii} = l_{ii} = 1$, můžeme psát

$$\bar{u}_i = u_i + p_{ii}q_i, \quad (1197)$$

$$\bar{l}_i = \frac{u_{ii}}{\bar{u}_{ii}}l_i + \frac{q_{ii}}{\bar{u}_{ii}}p_i. \quad (1198)$$

Použijeme-li vztahy (1197)–(1198) a vzorec (1195), dostaneme

$$\bar{u}_{ii}\bar{l}_i = u_{ii}l_i + q_{ii}p_i = (\bar{u}_{ii} - p_{ii}q_{ii})l_i + q_{ii}p_i = \bar{u}_{ii}l_i + q_{ii}(p_i - p_{ii}l_i) = \bar{u}_{ii}l_i + q_{ii}p_{i+1},$$

což po vydělení číslem \bar{u}_{ii} dává druhou rovnost v (1193). Abychom dokončili indukční krok, musíme dokázat vztah

$$l_i u_i^T - \bar{l}_i \bar{u}_i^T = p_{i+1} q_{i+1}^T - p_i q_i^T, \quad (1199)$$

který dostaneme, odečteme-li od (1196) tutéž rovnost s $j = i + 1$. Ale

$$\begin{aligned} l_i u_i^T - \bar{l}_i \bar{u}_i^T &= l_i u_i^T - (l_i + \frac{q_{ii}}{\bar{u}_{ii}}p_{i+1})(u_i + p_{ii}q_i)^T = l_i u_i^T - l_i u_i^T - p_{ii}l_i q_i^T - \frac{q_{ii}}{\bar{u}_{ii}}p_{i+1}(u_i + p_{ii}q_i) \\ &= -p_{ii}l_i q_i^T - \frac{q_{ii}}{\bar{u}_{ii}}p_{i+1}u_{i+1} \end{aligned}$$

a

$$p_{i+1}q_{i+1}^T - p_i q_i^T = (p_i - p_{ii}l_i)(q_i - \frac{q_{ii}}{\bar{u}_{ii}}u_{i+1}) - p_i q_i^T = -p_{ii}l_i q_i^T - \frac{q_{ii}}{\bar{u}_{ii}}p_{i+1}u_{i+1},$$

což porovnáním dokazuje platnost vztahu (1199). Tím je indukční krok dokončen. \square

Nevýhoda popsaného postupu spočívá v tom, že není možné provádět permutace, neboť ty by změnilly strukturu matic \bar{L} a \bar{U} (už by to nebyly trojúhelníkové matice), takže se může stát, že v některém kroku

platí $\bar{u}_{ii} = 0$ a není možné pokračovat ve výpočtu (nebo $\bar{u}_{ii} \approx 0$, takže dochází k velkému nárůstu absolutních hodnot prvků matice \bar{L} a tím ke ztrátě přesnosti).

Druhá metoda pro aktualizaci trojúhelníkového rozkladu je velmi podobná postupu uvedenému ve větě 185. Nejprve se pomocí elementárních transformačních matic (poznámka 407), vynuluje posledních $n - 1$ prvků vektoru $\tilde{p} = L^{-1}p$, přičemž se horní trojúhelníková matice U změní na horní Hessenbergovu matici \tilde{H} . Dbá se přitom aby transformovaná matice \tilde{L} byla dolní trojúhelníková. Pak se transformovaný korekční člen, který má pouze první řádek nenulový, přičte k horní Hessenbergově matici \tilde{H} a pomocí dalších elementárních transformačních matic se vynulují poddiagonální prvky nově vzniklé horní Hessenbergovy matice tak, aby transformovaná matice \tilde{L} byla horní trojúhelníková. Tato myšlenka je precizována ve větě 289 a v jejím důkazu.

Definice 87. Řekneme, že matice $\Pi \in R^{2 \times 2}$ je elementární permutační maticí, jestliže platí

$$\Pi = \begin{bmatrix} 0, & 1 \\ 1, & 0 \end{bmatrix}.$$

Řekneme, že matice $T \in R^{2 \times 2}$ je elementární eliminační maticí, jestliže platí

$$T = \begin{bmatrix} 1, & 0 \\ \tau, & 1 \end{bmatrix},$$

kde $\tau \in R$.

Poznámka 403. Necht $x \in R^2$. Pak lze psát

$$Tx = \begin{bmatrix} 1, & 0 \\ \tau, & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 + \tau x_1 \end{bmatrix}, \quad T^{-1}x = \begin{bmatrix} 1, & 0 \\ -\tau, & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 - \tau x_1 \end{bmatrix},$$

takže pokud $\tau = -x_2/x_1$, platí $Tx = [x_1, 0]^T$. Problém nastane, pokud $x_1 = 0$ a $x_2 \neq 0$. V tomto případě neexistuje elementární eliminační matice taková, že $e_2^T Tx = 0$ (pokud $x_1 = 0$ a $x_2 = 0$, můžeme položit $T = I$).

Poznámka 404. Elementární permutační nebo eliminační matici můžeme definovat i v $R^{n \times n}$. V tomto případě se permutační matice Π_{ij} nebo eliminační matice T_{ij} liší od jednotkové matice řádu n pouze tím, že se jednotková submatice řádu 2 s indexy $1 \leq i < j \leq n$ nahradí submaticí

$$\begin{bmatrix} 0, & 1 \\ 1, & 0 \end{bmatrix} \quad \text{nebo} \quad \begin{bmatrix} 1, & 0 \\ \tau_{ji}, & 1 \end{bmatrix},$$

kde $\tau_{ji} \in R$.

Poznámka 405. Elementární eliminační matice z $R^{n \times n}$ můžeme použít k vynulování posledních $n - 1$ prvků vektoru $x \in R^n$, jehož všechny prvky jsou nenulové. Položíme-li $\tau_{i+1,i} = -x_{i+1}/x_i$, $1 \leq i \leq n - 1$, platí

$$T_{12}T_{23} \dots T_{n-1,n}x = \begin{bmatrix} x_1 \\ 0 \\ \dots \\ 0 \end{bmatrix}.$$

Nulování prvků se provádí podle schématu

$$\begin{bmatrix} * \\ * \\ * \\ * \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} * \\ * \\ * \\ 0 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} * \\ * \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} x_1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}.$$

Dostáváme postupně vektory, kterým ubývají nenulové prvky od n -tého po druhý řádek. Pokud $x_i = 0$ a $x_{i+1} \neq 0$, je třeba provést permutaci prvků vektoru x pomocí permutační matice $\Pi_{i,i+1}$, která vznikne z jednotkové matice přehozením řádků s indexy i a $i + 1$.

Poznámka 406. Další užitečnou aplikací elementárních eliminačních matic z $R^{n \times n}$ je nulování poddiagonálních prvků horní Hessenbergovy matice řádu n jejíž všechny diagonální prvky jsou nenulové. Položíme-li $\tau_{i+1,i} = -h_{i+1,i}/h_{ii}$, $1 \leq i \leq n-1$, kde h_{ii} a $h_{i+1,i}$ jsou prvky postupně upravované horní Hessenbergovy matice, platí

$$T_{n-1,n} \dots T_{23} T_{12} H = R,$$

kde R je horní trojúhelníková matice. Nulování prvků se provádí podle schématu

$$\begin{bmatrix} * & * & * & * \\ * & * & * & * \\ 0 & * & * & * \\ 0 & 0 & * & * \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} * & * & * & * \\ 0 & * & * & * \\ 0 & * & * & * \\ 0 & 0 & * & * \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} * & * & * & * \\ 0 & * & * & * \\ 0 & 0 & * & * \\ 0 & 0 & * & * \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} * & * & * & * \\ 0 & * & * & * \\ 0 & 0 & * & * \\ 0 & 0 & 0 & * \end{bmatrix}$$

Dostáváme postupně matice, kterým ubývají nenulové poddiagonální prvky od druhého po n -tý řádek. Pokud $h_{ii} = 0$ a $h_{i+1,i} \neq 0$, je třeba provést permutaci řádků matice H pomocí permutační matice $\Pi_{i,i+1}$, která vznikne z jednotkové matice přehozením řádků s indexy i a $i+1$.

Poznámka 407. V dalších úvahách budeme používat elementární transformační matice tvaru

$$M_{i,i+1} = (T'_{i,i+1})^{-T} T_{i,i+1} \Pi_{i,i+1}, \quad 1 \leq i < n,$$

kde $T'_{i,i+1} = I$, pokud $\Pi_{i,i+1} = I$.

Věta 289. Nechť $\bar{A} = LU + pq^T$, kde L je dolní trojúhelníková matice a U jsou horní trojúhelníková matice. Nechť $\tilde{p} = L^{-1}p$ a matice $M_{i,i+1} = (T'_{i,i+1})^{-T} T_{i,i+1} \Pi_{i,i+1}$, $1 \leq i < n$, jsou vybrány tak, že vektor $M\tilde{p}$ má pouze první prvek nenulový, matice $H = MU$ je horní Hessenbergova a matice $\tilde{L} = \Pi LM^{-1}$ je dolní trojúhelníková, přičemž $M = M_{12}M_{23} \dots M_{n-1,n}$ a $\Pi = \Pi_{12}\Pi_{23} \dots \Pi_{n-1,n}$. Pak i matice $\tilde{H} = H + M\tilde{p}q^T$ je horní Hessenbergova. Nechť matice $\bar{M}_{i,i+1} = (\bar{T}'_{i,i+1})^{-T} \bar{T}_{i,i+1} \bar{\Pi}_{i,i+1}$, $1 \leq i < n$, jsou vybrány tak, že matice $\bar{U} = \bar{M}\tilde{H} = \bar{M}(H + M\tilde{p}q^T)$ je horní trojúhelníková a matice $\bar{L} = \bar{\Pi}\bar{L}\bar{M}^{-1}$ je dolní trojúhelníková, přičemž $\bar{M} = \bar{M}_{n-1,n} \dots \bar{M}_{23}\bar{M}_{12}$ a $\bar{\Pi} = \bar{\Pi}_{n-1,n} \dots \bar{\Pi}_{23}\bar{\Pi}_{12}$. Pak platí $\bar{A} = \bar{L}\bar{U}$.

Důkaz Jde v podstatě o to zkonstruovat elementární transformační matice $M_{i,i+1}$, $\bar{M}_{i,i+1}$, $1 \leq i < n$, vystupující ve větě 289. Abychom usnadnili zápis, budeme psát j místo $i+1$.

(a) Nejprve budeme konstruovat matice M_{ij} , $1 \leq i < n$, $j = i+1$. Omezíme-li se na indexy i a j , mají uvažované submatice průběžně konstruovaných matic (které pro jednoduchost označíme L , U a \tilde{p}) tvar

$$\begin{bmatrix} l_{ii} & 0 \\ l_{ji} & l_{jj} \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} u_{ii} & u_{ij} \\ 0 & u_{jj} \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} \tilde{p}_i \\ \tilde{p}_j \end{bmatrix}.$$

Je-li číslo $|\tilde{p}_i|$ dostatečně velké, můžeme položit $\Pi_{ij} = I$ a $\tau_{ji} = -\tilde{p}_j/\tilde{p}_i$. Tím vynulujeme prvek \tilde{p}_j a pro uvažované bloky matic $T_{ij}U$ a LT_{ij}^{-1} platí

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 \\ \tau_{ji} & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} u_{ii} & u_{ij} \\ 0 & u_{jj} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} u_{ii} & u_{ij} \\ \tau_{ji}u_{ii} & \tau_{ji}u_{ij} + u_{jj} \end{bmatrix}, \\ \begin{bmatrix} l_{ii} & 0 \\ l_{ji} & l_{jj} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ -\tau_{ji} & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} l_{ii} & 0 \\ l_{ji} - \tau_{ji}l_{jj} & l_{jj} \end{bmatrix},$$

takže matice $M_{ij}U = T_{ij}U$ je horní Hessenbergova a matice $LM_{ij}^{-1} = LT_{ij}^{-1}$ je dolní trojúhelníková (dokonce s nezměněnými prvky na hlavní diagonále). Je-li číslo $|\tilde{p}_i|$ velmi malé, použijeme permutační matici $\Pi_{ij} \neq I$ která převede matice L a U na $\Pi_{ij}L\Pi_{ij}$ a $\Pi_{ij}U$ (prohodí řádky matic L a U a sloupce matice L s indexy i a j). Pak lze volit $\tau_{ji} = -\tilde{p}_i/\tilde{p}_j$, takže pro uvažované bloky matic $T_{ij}\Pi_{ij}U$ a $\Pi_{ij}L\Pi_{ij}(T_{ij})^{-1}$ platí

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 \\ \tau_{ji} & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & u_{jj} \\ u_{ii} & u_{ij} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & u_{jj} \\ u_{ii} & \tau_{ji}u_{jj} + u_{ij} \end{bmatrix}, \\ \begin{bmatrix} l_{jj} & l_{ji} \\ 0 & l_{ii} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ -\tau_{ji} & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} l_{jj} - \tau_{ji}l_{ji} & l_{ji} \\ -\tau_{ji}l_{ii} & l_{ii} \end{bmatrix}.$$

Z poslední rovnosti je patrné, že se prvek l_{ji} přemístil nad hlavní diagonálu, takže matice $\Pi_{ij}L\Pi_{ij}(T_{ij})^{-1}$ není dolní trojúhelníková. Tento naddiagonální prvek je třeba vynulovat pomocí další elementární eliminační matice $(T'_{ij})^T$ tak, aby matice $\Pi_{ij}L\Pi_{ij}(T_{ij})^{-1}(T'_{ij})^T$ byla dolní trojúhelníková. Toho docílíme, položíme-li $\tau'_{ji} = -l_{ji}/(l_{jj} - \tau_{ji}l_{ji})$. Pak pro uvažované bloky matic $(T'_{ij})^{-T}T_{ij}\Pi_{ij}U$ a $\Pi_{ij}L\Pi_{ij}(T_{ij})^{-1}(T'_{ij})^T$ platí

$$\begin{bmatrix} 1, & -\tau'_{ji} \\ 0, & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0, & u_{jj} \\ u_{ii}, & \tau_{ji}u_{jj} + u_{ij} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -\tau'_{ji}u_{ii}, & u_{jj} - \tau'_{ji}(\tau_{ji}u_{jj} + u_{ij}) \\ u_{ii}, & \tau_{ji}u_{jj} + u_{ij} \end{bmatrix}, \\ \begin{bmatrix} l_{jj} - \tau_{ji}l_{ji}, & l_{ji} \\ -\tau_{ji}l_{ii}, & l_{ii} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1, & \tau'_{ji} \\ 0, & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} l_{jj} - \tau_{ji}l_{ji} & 0 \\ -\tau_{ji}l_{ii}, & l_{ii} - \tau'_{ji}\tau_{ji}l_{ii} \end{bmatrix},$$

takže matice $M_{ij}U = (T'_{ij})^{-T}T_{ij}\Pi_{ij}U$ je horní Hessenbergova a matice $\Pi_{ij}LM_{ij}^{-1} = \Pi_{ij}L\Pi_{ij}(T_{ij})^{-1}(T'_{ij})^T$ je dolní trojúhelníková (tentokrát se změněnými prvky na hlavní diagonále). Zbývá rozhodnout, kdy je vhodné provádět permutace. Nejjednodušší by bylo volit $\Pi_{ij} \neq I$ v případě, že $|\tilde{p}_i| < \tau|\tilde{p}_j|$, kde $0 < \tau < 1$ je vhodná mez. Tento test sám o sobě nestačí, neboť je třeba zajistit, aby jmenovatel $l_{jj} - \tau_{ji}l_{ji}$ ve výrazu pro τ'_{ji} byl nenulový. Výhodnější je použít permutaci, vychází-li původní hodnota $|l_{ji} - \tau_{ji}l_{jj}|$ příliš velká, čili tehdy platí-li $\tau|l_{ji} - \tau_{ji}l_{jj}| > |l_{jj}|$, kde $\tau_{ji} = -\tilde{p}_j/\tilde{p}_i$, což po úpravě dává

$$|\tilde{p}_i| < \tau \frac{|l_{ji}\tilde{p}_i + l_{jj}\tilde{p}_j|}{|l_{jj}|}. \quad (1200)$$

V tomto případě platí $l_{ji}\tilde{p}_i + l_{jj}\tilde{p}_j \neq 0$, takže pro $\tau_{ji} = -\tilde{p}_i/\tilde{p}_j$ dostaneme

$$l_{jj} - \tau_{ji}l_{ji} = \frac{l_{ji}\tilde{p}_i + l_{jj}\tilde{p}_j}{\tilde{p}_j} \neq 0,$$

a jmenovatel ve výrazu pro τ'_{ji} je nenulový.

(b) Nyní budeme konstruovat matice \bar{M}_{ij} , $1 \leq i < n$, $j = i + 1$. Omezíme-li se na indexy i a j , mají uvažované submatice průběžně konstruovaných matic (které pro jednoduchost označíme \tilde{L} a \tilde{H}) tvar

$$\begin{bmatrix} \tilde{l}_{ii}, & 0 \\ \tilde{l}_{ji}, & \tilde{l}_{jj} \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} \tilde{h}_{ii}, & \tilde{h}_{ij} \\ \tilde{h}_{ji}, & \tilde{h}_{jj} \end{bmatrix},$$

Platí-li

$$|\tilde{h}_{ii}| < \tau \frac{|l_{ji}\tilde{h}_{ii} + l_{jj}\tilde{h}_{ji}|}{|l_{jj}|}, \quad (1201)$$

můžeme položit $\bar{\Pi}_{ij} = I$ a $\bar{\tau}_{ji} = -\tilde{h}_{ji}/\tilde{h}_{ii}$. Tím vynulujeme prvek \tilde{h}_{ji} a pro uvažované bloky matic $\bar{T}_{ij}\tilde{H}$ a $\tilde{L}\bar{T}_{ij}^{-1}$ platí

$$\begin{bmatrix} 1, & 0 \\ \bar{\tau}_{ji}, & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \tilde{h}_{ii}, & \tilde{h}_{ij} \\ \tilde{h}_{ji}, & \tilde{h}_{jj} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \tilde{h}_{ii}, & \tilde{h}_{ij} \\ 0, & \bar{\tau}_{ji}\tilde{h}_{ij} + \tilde{h}_{jj} \end{bmatrix}, \\ \begin{bmatrix} \tilde{l}_{ii}, & 0 \\ \tilde{l}_{ji}, & \tilde{l}_{jj} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1, & 0 \\ -\bar{\tau}_{ji}, & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \tilde{l}_{ii}, & 0 \\ \tilde{l}_{ji} - \bar{\tau}_{ji}\tilde{l}_{jj}, & \tilde{l}_{jj} \end{bmatrix},$$

takže matice $\bar{M}_{ij}\tilde{H} = \bar{T}_{ij}\tilde{H}$ je horní trojúhelníková a matice $\tilde{L}\bar{M}_{ij}^{-1} = \tilde{L}\bar{T}_{ij}^{-1}$ je dolní trojúhelníková. Není-li splněna podmínka (1201), použijeme permutační matici $\bar{\Pi}_{ij} \neq I$ která převede matice \tilde{L} a \tilde{H} na $\bar{\Pi}_{ij}\tilde{L}\bar{\Pi}_{ij}$ a $\bar{\Pi}_{ij}\tilde{H}$ (prohodí řádky matic \tilde{L} a \tilde{H} a sloupce matice \tilde{L} s indexy i a j). Pak lze volit $\bar{\tau}_{ji} = -\tilde{h}_{ii}/\tilde{h}_{ji}$, takže pro uvažované bloky matic $\bar{T}_{ij}\bar{\Pi}_{ij}\tilde{H}$ a $\bar{\Pi}_{ij}\tilde{L}\bar{\Pi}_{ij}(\bar{T}_{ij})^{-1}$ platí

$$\begin{bmatrix} 1, & 0 \\ \bar{\tau}_{ji}, & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \tilde{h}_{ji}, & \tilde{h}_{jj} \\ \tilde{h}_{ii}, & \tilde{h}_{ij} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \tilde{h}_{ji}, & \tilde{h}_{jj} \\ 0, & \bar{\tau}_{ji}\tilde{h}_{jj} + \tilde{h}_{ij} \end{bmatrix}, \\ \begin{bmatrix} \tilde{l}_{jj}, & \tilde{l}_{ji} \\ 0, & \tilde{l}_{ii} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1, & 0 \\ -\bar{\tau}_{ji}, & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \tilde{l}_{jj} - \bar{\tau}_{ji}\tilde{l}_{ji} & \tilde{l}_{ji} \\ -\bar{\tau}_{ji}\tilde{l}_{ii}, & \tilde{l}_{ii} \end{bmatrix}.$$

Z poslední rovnosti je patrné, že se prvek \tilde{l}_{ji} přemístil nad hlavní diagonálu, takže matice $\bar{\Pi}_{ij}\tilde{L}\bar{\Pi}_{ij}(\bar{T}_{ij})^{-1}$ není dolní trojúhelníková. Tento naddiagonální prvek je třeba vynulovat pomocí další elementární eliminační matice $(\bar{T}'_{ij})^T$ tak, aby matice $\bar{\Pi}_{ij}\tilde{L}\bar{\Pi}_{ij}(\bar{T}_{ij})^{-1}(\bar{T}'_{ij})^T$ byla dolní trojúhelníková. Toho docílíme, položíme-li $\bar{\tau}'_{ji} = -\tilde{l}_{ji}/(\tilde{l}_{jj} - \bar{\tau}_{ji}\tilde{l}_{ji})$. Pak pro uvažované bloky matic $(\bar{T}'_{ij})^{-T}\bar{T}_{ij}\bar{\Pi}_{ij}\tilde{H}$ a $\bar{\Pi}_{ij}\tilde{L}\bar{\Pi}_{ij}(\bar{T}_{ij})^{-1}(\bar{T}'_{ij})^T$ platí

$$\begin{aligned} \begin{bmatrix} 1, & -\bar{\tau}'_{ji} \\ 0, & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \tilde{h}_{ji}, & \tilde{h}_{jj} \\ 0, & \tau_{ji}\tilde{h}_{jj} + \tilde{h}_{ij} \end{bmatrix} &= \begin{bmatrix} \tilde{h}_{ji}, & \tilde{h}_{jj} - \bar{\tau}'_{ji}(\tau_{ji}\tilde{h}_{jj} + \tilde{h}_{ij}) \\ 0, & \tau_{ji}\tilde{h}_{jj} + \tilde{h}_{ij} \end{bmatrix}, \\ \begin{bmatrix} \tilde{l}_{jj} - \bar{\tau}_{ji}\tilde{l}_{ji}, & \tilde{l}_{ji} \\ -\bar{\tau}_{ji}\tilde{l}_{ii}, & \tilde{l}_{ii} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1, & \bar{\tau}'_{ji} \\ 0, & 1 \end{bmatrix} &= \begin{bmatrix} \tilde{l}_{jj} - \bar{\tau}_{ji}\tilde{l}_{ji} & 0 \\ -\bar{\tau}_{ji}\tilde{l}_{ii}, & \tilde{l}_{ii} - \bar{\tau}'_{ji}\bar{\tau}_{ji}\tilde{l}_{ii} \end{bmatrix}, \end{aligned}$$

takže matice $\bar{M}_{ij}\tilde{H} = (\bar{T}'_{ij})^{-T}\bar{T}_{ij}\bar{\Pi}_{ij}\tilde{H}$ je horní trojúhelníková a matice $\bar{\Pi}_{ij}\tilde{L}\bar{M}_{ij}^{-1} = \bar{\Pi}_{ij}\tilde{L}\bar{\Pi}_{ij}(\bar{T}_{ij})^{-1}(\bar{T}'_{ij})^T$ je dolní trojúhelníková. \square

Poznámka 408. *Neprovádíme-li permutace, diagonální prvky matice L se nemění a zůstávají jednotkové. V opačném případě je třeba výslednou matici \bar{L} vyškálovat. Označíme-li $\bar{D} = \text{diag}\{\bar{l}_{11}, \dots, \bar{l}_{nn}\}$, je třeba položit $\bar{L} := \bar{L}\bar{D}^{-1}$ a $\bar{U} := \bar{D}\bar{U}$.*

11.10 Numerické porovnání

K testování metod pro řešení systémů nelineárních rovnic bylo použito 62 úloh, obsahujících 200 rovnic o 200 neznámých, ze sbírky TEST37 zmíněné v oddílu 1.5. V tabulce 19 jsou uvedeny výsledky získané těmito metodami:

- TRNM-DER - Newtonova metoda s Jacobiovou maticí počítanou analyticky,
- TRNM-DIF - Newtonova metoda s Jacobiovou maticí počítanou numericky,
- TRGB-DER - Broydenova dobrá metoda (1124) s Jacobiovou maticí počítanou analyticky,
- TRGB-DIF - Broydenova dobrá metoda (1124) s Jacobiovou maticí počítanou numericky,
- TRT1-DER - Optimálně podmíněná Toddova metoda (1134) s výběrem parametru ϑ podle věty 271 s Jacobiovou maticí počítanou analyticky,
- TRT1-DIF - Optimálně podmíněná Toddova metoda (1134) s výběrem parametru ϑ podle věty 271 s Jacobiovou maticí počítanou numericky,
- TRT2-DER - Optimálně podmíněná Toddova metoda (1134) s výběrem parametru ϑ podle věty 272 s Jacobiovou maticí počítanou analyticky,
- TRT2-DIF - Optimálně podmíněná Toddova metoda (1134) s výběrem parametru ϑ podle věty 272 s Jacobiovou maticí počítanou numericky,
- TRNB-DER - Broydenova nová metoda (1171) s Jacobiovou maticí počítanou analyticky,
- TRR1-DER - Reziduální sdružená kvazinevtonovská metoda (1170),
- TRR2-DER - Reziduální sdružená kvazinevtonovská metoda (1172),
- TRR3-DER - Reziduální oboustranná kvazinevtonovské metoda (1157).

Všechny uvedené metody jsou metodami s lokálně omezeným krokem (metody spádových směrů dosahovaly horších výsledků). Newtonova metoda používá k řešení lineárních rovnic LU rozklad nesymetrické matice a kvazinevtonovské metody používají aktualizaci QR rozkladu popsanou v oddílu 11.9. Tyto metody jsou porovnány s metodami LSVM a TRGN testovanými v oddílu 8.4 (což jsou metody VM1 a GN uvedené v tabulce 7).

Metoda	NIT	NFV	NFJ	NDC	selhání	čas
TRNM-DER	1516	1701	1516	1349	-	7.00
TRNM-DIF	1217	244354	-	1082	-	13.44
TRGB-DER	3129	3514	290	286	-	7.14
TRGB-DIF	2612	46002	-	213	-	7.92
TRT1-DER	3077	3555	278	273	1	7.37
TRT1-DIF	2998	53959	-	252	1	9.25
TRT2-DER	2625	3048	294	289	-	6.73
TRT2-DIF	2214	48735	-	228	-	7.72
TRNB-DER	1641	1819	1925	166	-	4.39
TRR1-DER	4439	4758	5034	336	-	8.84
TRR2-DER	2257	2417	2522	165	-	5.19
TRR3-DER	1736	1923	2049	186	-	4.68
LSVM	21108	24669	24669	-	4	4.58
TRGN	1223	1320	1285	1107	-	6.39

Tabulka 14: TEST37 – 62 úloh

Tabulka 14 obsahuje celkový počet iterací NIT, celkový počet použitých funkčních hodnot NFV, celkový počet použitých Jacobiových matic (nebo gradientů funkce (1094)) NFJ, celkový počet maticových rozkladů NDC, počet selhání a celkový čas výpočtu. K selhání došlo, když bylo nalezeno lokální minimum funkce (1094), které nebylo řešením soustavy rovnic.

Z výsledků uvedených v této tabulce lze vyvodit několik závěrů:

- Jsou-li prvky Jacobiovy matice zadány analyticky, je Newtonova metoda velmi efektivní a vyžaduje nejmenší počet funkčních hodnot a gradientů. V každém iteračním kroku je třeba řešit soustavu lineárních rovnic o n neznámých, což vyžaduje $O(n^3)$ aritmetických operací a pro velká n to může zpomalovat výpočet.
- Diferenční verze Newtonovy metody je pro husté systémy rovnic neefektivní, neboť numerický výpočet Jacobiovy matice v každém iteračním kroku vyžaduje vyčíslení velkého počtu funkčních hodnot.
- Broydenova dobrá metoda s analytickým výpočtem Jacobiovy matice po přerušení iteračního procesu konverguje pomaleji než Newtonova metoda, takže potřebuje větší počet iterací k nalezení řešení. Jelikož se používají aktualizace QR rozkladu (vyžadující pouze $O(n^2)$ aritmetických operací) je účinnost tato metody srovnatelná s účinností Newtonovy metody.
- Broydenova dobrá metoda s numerickým výpočtem Jacobiovy matice po přerušení iteračního procesu je mnohem efektivnější než diferenční verze Newtonovy metody, neboť Jacobiova matice se počítá jen ve zhruba desetině iteračních kroků.
- Optimálně podmíněná Toddova metoda s výběrem parametru ϑ podle věty 272 je mírně lepší než Broydenova dobrá metoda, která jinak patří k neefektivnějším kvazinevtonovským metodám.
- Reziduální sdružené kvazinevtonovské metody vyžadují analytické zadání výrazů pro první derivace (nebo použití automatického derivování). Reziduální oboustranná kvazinevtonovská metoda a její aproximace konvergují téměř stejně rychle jako Newtonova metoda. Používají však aktualizace QR rozkladu, takže čas potřebný k nalezení řešení je nejnižší ve srovnání s ostatními testovanými metodami.

12 Metody pro rozsáhlé soustavy nelineárních rovnic

Rozsáhlé systémy nelineárních rovnic nemůžeme řešit metodami, které vyžadují uchovávání velkých hustých matic. Pro řešení takových systémů se používají metody, které jsou založeny na podobných myšlenkách jako optimalizační metody popsané v kapitolách 9 a 10.

12.1 Kvazinevtonovské metody s omezenou pamětí

Kvazinevtonovské metody s omezenou pamětí používají omezený počet kroků kvazinevtonovských metod popsaných v oddílu 11.5. Při jejich popisu budeme používat množinu

$$M = \{l \in N : l = (j-1)m + 1, j \in N\}, \quad (1202)$$

kde $m \in N$, vzorec (1140) a standardní označení $s_i = x_{i+1} - x_i$, $y_i = f_{i+1} - f_i$, $i \in N$.

Definice 88. Řekneme, že základní metoda pro řešení soustav nelineárních rovnic je přímou m -krokovou kvazinevtonovskou metodou s omezenou pamětí, jestliže $d_i = -S_i f_i$, kde $S_i = S_l = J_l^{-1}$ pro $i = l \in M$ a

$$S_{i+1} = S_i + \frac{(s_i - S_i y_i) v_i^T S_i}{v_i^T S_i y_i} = (I + u_i v_i^T) S_i, \quad u_i = \frac{s_i - S_i y_i}{v_i^T S_i y_i} \quad (1203)$$

pro $l \leq i \leq l + m - 2$, kde $v_i \in R^n$ je zvolený vektor.

Poznámka 409. Pokud položíme $v_i = s_i$, dostaneme Broydenovu dobrou metodu. Položíme-li $v_i = e_k$, dostaneme přímou metodu aktualizace sloupců.

Definice 89. Řekneme, že základní metoda pro řešení soustav nelineárních rovnic je inverzní m -krokovou kvazinevtonovskou metodou s omezenou pamětí, jestliže $d_i = -S_i f_i$, kde $S_i = S_l = J_l^{-1}$ pro $i = l \in M$ a

$$S_{i+1} = S_i + \frac{(s_i - S_i y_i) z_i^T}{z_i^T y_i} = S_i + u_i z_i^T, \quad u_i = \frac{s_i - S_i y_i}{z_i^T y_i} \quad (1204)$$

pro $l \leq i \leq l + m - 2$, kde $z_i \in R^n$ je zvolený vektor.

Poznámka 410. Pokud položíme $z_i = y_i$, dostaneme Broydenovu špatnou metodu. Položíme-li $z_i = e_k$, dostaneme inverzní metodu aktualizace sloupců.

K realizaci kvazinevtonovských metod s omezenou pamětí můžeme (tak jako v případě metod s proměnnou metrikou s omezenou pamětí) použít buď vektorové nebo maticové reprezentace. Vektorové reprezentace používají směrové vektory $d_{i+1} = -S_{i+1} f_{i+1} = -p_{i+1}^{i+1}$, kde $p_l^{i+1} = S_l f_{i+1}$ a kde vektory p_{j+1}^{i+1} , $l \leq j \leq i$, se určují pomocí přímých rekurentních vztahů, ve kterých vystupují již použité vektory u_j , v_j , z_j , $l \leq j \leq i-1$ (které jsou uloženy v paměti počítače) a nové vektory u_i , v_i , z_i . Nejprve odvodíme rekurentní vztahy pro přímé kvazinevtonovské metody s omezenou pamětí.

Věta 290. Nechť $p_l^{i+1} = S_l f_{i+1}$ a

$$p_{j+1}^{i+1} = p_j^{i+1} + u_j v_j^T p_j^{i+1}, \quad l \leq j \leq i,$$

kde

$$u_i = \frac{s_i - (p_i^{i+1} + d_i)}{v_i^T (p_i^{i+1} + d_i)}, \quad d_i = -S_i f_i,$$

a v_i je zvolený vektor. Pak platí $p_{j+1}^{i+1} = S_{j+1} f_{i+1}$, $l \leq j \leq i$, takže $d_{i+1} = -S_{i+1} f_{i+1} = -p_{i+1}^{i+1}$.

Důkaz Důkaz provedeme indukcí. Předpokládejme, že $p_j^{i+1} = S_j f_{i+1}$ pro nějaký index $l \leq j \leq i$ (platí to zcela jistě pro $j = l$). Podle indukčního předpokladu a podle definice 88 lze psát

$$p_{j+1}^{i+1} = p_j^{i+1} + u_j v_j^T p_j^{i+1} = (I + u_j v_j^T) S_j f_{i+1} = S_{j+1} f_{i+1},$$

čímž je indukční krok dokončen. Vzorec pro vektor u_i plyne z toho, že

$$u_i = \frac{s_i - S_i y_i}{v_i^T S_i y_i} = \frac{s_i - S_i (f_{i+1} - f_i)}{v_i^T S_i (f_{i+1} - f_i)} = \frac{s_i - (p_i^{i+1} + d_i)}{v_i^T (p_i^{i+1} + d_i)}.$$

□

Podobné rekurentní vztahy dostaneme pro inverzní kvazinevtonovské metody s omezenou pamětí.

Věta 291. *Nechť $p_l^{i+1} = S_l f_{i+1}$ a*

$$p_{j+1}^{i+1} = p_j^{i+1} + u_j z_j^T f_{i+1}, \quad l \leq j \leq i,$$

kde

$$u_i = \frac{s_i - (p_i^{i+1} + d_i)}{z_i^T y_i}, \quad d_i = -S_i f_i,$$

a z_i je zvolený vektor. Pak platí $p_{j+1}^{i+1} = S_{j+1} f_{i+1}$, $l \leq j \leq i$, takže $d_{i+1} = -S_{i+1} f_{i+1} = -p_{i+1}^{i+1}$.

Důkaz Důkaz provedeme indukcí. Předpokládejme, že $p_j^{i+1} = S_j f_{i+1}$ pro nějaký index $l \leq j \leq i$ (platí to zcela jistě pro $j = l$). Podle indukčního předpokladu a podle definice 88 lze psát

$$p_{j+1}^{i+1} = p_j^{i+1} + u_j z_j^T f_{i+1} = (S_j + u_j z_j^T) f_{i+1} = S_{j+1} f_{i+1},$$

čímž je indukční krok dokončen. Vzorec pro vektor u_i plyne z toho, že

$$u_i = \frac{s_i - S_i y_i}{z_i^T y_i} = \frac{s_i - S_i (f_{i+1} - f_i)}{z_i^T y_i} = \frac{s_i - (p_i^{i+1} + d_i)}{z_i^T y_i}.$$

□

Poznámka 411. Pro $i = l \in M$ pokládáme $S_i = S_l = J_l^{-1}$. Jacobiovu matici J_l neinvertujeme. Místo toho používáme trojúhelníkový rozklad $J_l = L_l U_l$. Pak vektor $p_l^{i+1} = S_l f_{i+1}$ získáme řešením soustavy lineárních rovnic $L_l U_l p_l^{i+1} = f_{i+1}$

Kvazinevtonovské metody s omezenou pamětí můžeme také realizovat pomocí maticových reprezentací. Pro jejich odvození budeme tak jako v oddílu 9.3 předpokládat, že $i \leq m$ a budeme používat označení $D_i = [s_1, \dots, s_i]$, $Y_i = [y_1, \dots, y_i]$, $V_i = [v_1, \dots, v_i]$, $Z_i = [z_1, \dots, z_i]$. Abychom zjednodušili zápis budeme v důkazech index i vynechávat a index $i + 1$ nahradíme symbolem $+$. V této souvislosti budeme používat označení $D = [s_1, \dots, s_{i-1}]$, $Y = [y_1, \dots, y_{i-1}]$, $V = [v_1, \dots, v_{i-1}]$, $Z = [z_1, \dots, z_{i-1}]$, takže $D_i = [D, s]$, $Y_i = [Y, y]$, $V_i = [V, v]$, $Z_i = [Z, z]$.

Nejprve odvodíme maticové reprezentace pro přímé kvazinevtonovské metody s omezenou pamětí. Pro tento účel označíme R_i horní trojúhelníkovou matici řádu i takovou, že $(R_i)_{kl} = v_k^T s_l$, $k \leq l$, a $(R_i)_{kl} = 0$, $k > l$. V důkazech budeme používat označení

$$R_i = \begin{bmatrix} R, & V^T d \\ 0, & v^T d \end{bmatrix}.$$

Lemma 115. *Nechť A_1 je regulární matice a nechť platí (1123) s $v_i^T s_i \neq 0$ pro libovolný index $1 \leq i \leq m$. Pak lze psát*

$$A_{i+1} = A_1 + (Y_i - A_1 D_i) R_i^{-1} V_i^T. \quad (1205)$$

Důkaz Pro $i = 1$ je (1205) ekvivalentní s (1123). Dále budeme postupovat matematickou indukcí. Předpokládejme, že (1205) s j místo i platí pro všechny indexy j menší než i . Pro index i můžeme (1205) zapsat ve tvaru

$$A_+ = A_1 + [Y - A_1 D, y - A_1 s] \begin{bmatrix} R, & V^T s \\ 0, & v^T d \end{bmatrix}^{-1} \begin{bmatrix} V^T \\ v^T \end{bmatrix}.$$

Jelikož platí

$$\begin{bmatrix} R, & V^T d \\ 0, & v^T d \end{bmatrix}^{-1} = \begin{bmatrix} R^{-1}, & -\frac{R^{-1} V^T s}{v^T s} \\ 0, & \frac{1}{v^T s} \end{bmatrix}$$

(což lze snadno ověřit vynásobením), můžeme psát

$$A_+ = A_1 + (Y - A_1 D) R^{-1} V^T \left(I - \frac{sv^T}{v^T s} \right) + (y - A_1 s) \frac{v^T}{v^T s} = A_+ + \frac{(y - As)v^T}{v^T s},$$

což je právě vztah (1123). □

Poznámka 412. Vyjádření (1205) používáme nejčastěji ve spojení s iteračním řešením soustavy rovnic $A_i d_i + f_i = 0$, $i \in N$. Pokud $i > m$, pokládáme $A_i = A_l = J_l$ pro $i = l \in M$ a

$$A_i = A_l + (Y_k - A_l D_k) R_k^{-1} V_k^T \quad (1206)$$

pro $l < i \leq l + m - 1$, kde $D_k = [s_l, \dots, s_{i-1}]$, $Y_k = [y_l, \dots, y_{i-1}]$, $V_k = [v_l, \dots, v_{i-1}]$ a R_k je horní trojúhelníková matice řádu $k = i - l$, jejíž nenulové prvky jsou shodné s prvky matice $V_k^T D_k$. Poznamenejme, že matice V_k se obvykle neukládá (pro Broydenovu dobrou metodu platí $V_k = D_k$ a pro přímou metodu aktualizace sloupců stačí ukládat indexy prvků s maximální absolutní hodnotou sloupců matice D_k). Místo matice Y_k ukládáme matici $U_k = Y_k - A_l D_k$ a součin $A_i p$, $p \in R^n$, počítáme podle vzorce $A_i p = A_l p + U_k R_k^{-1} V_k^T p$.

Věta 292. *Nechť S_1 je regulární matice a necht' platí (1140) pro libovolný index $1 \leq i \leq m$. Pak lze psát*

$$S_{i+1} = S_1 + (D_i - S_1 Y_i)(C_i - L_i + V_i^T S_1 Y_i)^{-1} V_i^T S_1, \quad (1207)$$

kde L_i je dolní trojúhelníková matice taková, že $(L_i)_{kl} = 0$, $k < l$, a $(L_i)_{kl} = v_k^T l_j$, $k \geq l$, a C_i je diagonální matice řádu i taková, že $(C_i)_{kl} = v_k^T s_l$, $k = l$, a $(C_i)_{kl} = 0$, $k \neq l$.

Důkaz Přímou inverzí vztahu (1205) (použitím důsledku 8, kde $H = A_1$, $U = (Y_i - A_1 D_i) R_i^{-1}$ a $V = V_i$), dostaneme

$$A_{i+1}^{-1} = A_1^{-1} - A_1^{-1} (Y_i - A_1 D_i) (R_i + V_i^T A_1^{-1} (Y_i - A_1 D_i))^{-1} V_i^T A_1^{-1}.$$

Zřejmě $R_i - V_i^T D_i = C_i - L_i$ a jelikož $A_1^{-1} = S_1$ a $A_{i+1}^{-1} = S_{i+1}$, můžeme poslední vzorec přepsat ve tvaru

$$S_{i+1} = S_1 + (D_i - S_1 Y_i)(C_i - L_i + V_i^T S_1 Y_i)^{-1} V_i^T S_1.$$

□

Nyní odvodíme maticové reprezentace pro inverzní kvazinetonovské metody s omezenou pamětí. Tentokrát označíme R_i horní trojúhelníkovou matici řádu i takovou, že $(R_i)_{kl} = z_k^T y_l$, $k \leq l$, a $(R_i)_{kl} = 0$, $k > l$. V důkazech budeme používat označení

$$R_i = \begin{bmatrix} R, & Z^T y \\ 0, & z^T y \end{bmatrix}.$$

Věta 293. *Nechť S_1 je regulární matice a necht' platí (1140) s $z_i^T y_i \neq 0$ pro libovolný index $1 \leq i \leq m$. Pak lze psát*

$$S_{i+1} = S_1 + (D_i - S_1 Y_i) R_i^{-1} Z_i^T. \quad (1208)$$

Důkaz Tvrzení věty plyne z duality. Porovnáme-li (1123) s (1140), vidíme, že v (1205) stačí provést záměnu $A_1 \rightarrow S_1$, $V_i \rightarrow Z_i$, $D_i \rightarrow Y_i$ a $Y_i \rightarrow D_i$. \square

Poznámka 413. Vyjádření (1208) používáme k určení směrového vektoru $d_i = -S_i f_i$, $i \in N$. Pokud $i > m$, pokládáme $S_i = S_l = J_l^{-1}$ pro $i = l \in M$ a

$$S_i = S_l + (D_k - S_l Y_k) R_k^{-1} Z_k^T \quad (1209)$$

pro $l < i \leq l + m - 1$, kde $D_k = [s_l, \dots, s_{i-1}]$, $Y_k = [y_l, \dots, y_{i-1}]$, $Z_k = [z_l, \dots, z_{i-1}]$ a R_k je horní trojúhelníková matice řádu $k = i - l$, jejíž nenulové prvky jsou shodné s prvky matice $Z_k^T Y_k$. Poznamenejme, že matice Z_k se obvykle neukládá (pro Broydenovu špatnou metodu platí $Z_k = Y_k$ a pro inverzní metodu aktualizace sloupců stačí ukládat indexy prvků s maximální absolutní hodnotou sloupců matice Y_k). Místo matice D_k ukládáme matici $U_k = D_k - S_l Y_k$ a součin $S_i f_i$ počítáme podle vzorce $S_i f_i = S_l f_i + U_k R_k^{-1} Z_k^T f_i$ (obvykle se používá trojúhelníkový rozklad $J_l = L_l U_l$, takže vektor $S_l f_i$ lze získat řešením soustavy rovnic $L_l U_l (S_l f_i) + f_i = 0$. analogický postup lze použít ke konstrukci předpodmiňovače popsaného v oddílu 12.2.

12.2 Diferenční verze Newtonovy metody pro husté úlohy

Diferenční verze nepřesné Newtonovy metody se vyznačují tím, že se systémy lineárních rovnic řeší nepřesně iteračními metodami. V případě hustých úloh se nepoužívá matice $A = J$ a násobení $q = Ap = J(x)p$ se nahraňuje numerickým derivováním

$$J(x)p \approx \frac{f(x + \delta p) - f(x)}{\delta},$$

kde $\delta = \varepsilon / \|p\|$ je vhodná diference (obvykle $\varepsilon = \sqrt{\varepsilon_M}$, kde ε_M je strojová přesnost). Jinak se algoritmy nemění. Jestliže výpočet vektoru $f(x)$ vyžaduje $O(n)$ operací, je tento způsob úspornější než násobení matice vektorem (obecně $O(n^2)$ operací). Navíc není třeba počítat žádné derivace. Iterační metody pro řešení systémů lineárních rovnic však nesmí používat transponovou matici $A^T = J^T$, což poněkud omezuje jejich výběr (iterační metody pro řešení systémů lineárních rovnic jsou popsány v oddílu 12.9).

Poznámka 414. Snadno se dokáže tvrzení, které je analogií věty 231. Nechť zobrazení $f : \mathcal{D} \rightarrow R$ splňuje předpoklad J6. Nechť $q = J(x)p$ a

$$\tilde{q} = \frac{f(x + \delta p) - f(x)}{\delta}, \quad \delta = \frac{\varepsilon}{\|p\|},$$

kde $x \in \mathcal{D}$ a $x + \delta p \in \mathcal{D}$. Pak platí

$$\|\tilde{q} - q\| \leq \frac{1}{2} \varepsilon \bar{G} \|p\|.$$

Nevýhodou metod studovaných v tomto oddílu je skutečnost, že počet vnitřních iterací zvolené iterační metody, tedy i počet vyčíslení hodnot zobrazení f , může být značně velký, je-li matice $J = J(x)$ špatně podmíněná. Proto je účelné iterační metody vhodně předpokládat. Potíž je v tom, že neznáme matici J , takže není možné použít standardní postupy.

Tak jako v oddílu 9.8 se zaměříme zejména na pásové předpodmiňovače. Jednou z možností, jak konstruovat pásové předpodmiňovače, je předpokládat, že Jacobiova matice má pásovou strukturu a určovat její prvky numerickým derivováním. K určení všech prvků pásové matice, kde l je šířka pásu, stačí použít l diferencí hodnot zobrazení, tedy spočítat v každém kroku Newtonovy metody l hodnot zobrazení navíc. V tomto oddílu se budeme zabývat pouze tridiagonálními předpodmiňovači.

Věta 294. Předpokládejme, že Jacobiova matice zobrazení f je tridiagonální matice tvaru

$$T = \begin{bmatrix} \alpha_1 & \beta_1 & \dots & 0 & 0 \\ \gamma_2 & \alpha_2 & \dots & 0 & 0 \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ 0 & 0 & \dots & \alpha_{n-1} & \beta_{n-1} \\ 0 & 0 & \dots & \gamma_n & \alpha_n \end{bmatrix}. \quad (1210)$$

Položme $v_1 = [\delta_1, 0, 0, \delta_4, 0, 0, \dots]$, $v_2 = [0, \delta_2, 0, 0, \delta_5, 0, \dots]$, $v_3 = [0, 0, \delta_3, 0, 0, \delta_6, \dots]$, kde $\delta_i = \varepsilon \bar{\delta}_i$, $1 \leq i \leq n$, přičemž $\varepsilon = \sqrt{\varepsilon_M}$ a buď $\bar{\delta}_i = \sqrt{l/n}$ ($l = 3$ je šířka pásu) nebo $\bar{\delta}_i = \max(|x_i|, 1)$ pro $1 \leq i \leq n$. Pak platí

$$\begin{aligned} \alpha_i &= \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \frac{g_i(x + v_1) - g_i(x)}{\delta_i}, & \beta_i &= \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \frac{g_i(x + v_2) - g_i(x)}{\delta_{i+1}}, \\ \gamma_i &= \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \frac{g_i(x + v_3) - g_i(x)}{\delta_{i-1}}, & \text{mod}(i, 3) &= 1, \\ \alpha_i &= \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \frac{g_i(x + v_2) - g_i(x)}{\delta_i}, & \beta_i &= \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \frac{g_i(x + v_3) - g_i(x)}{\delta_{i+1}}, \\ \gamma_i &= \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \frac{g_i(x + v_1) - g_i(x)}{\delta_{i-1}}, & \text{mod}(i, 3) &= 2, \\ \alpha_i &= \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \frac{g_i(x + v_3) - g_i(x)}{\delta_i}, & \beta_i &= \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \frac{g_i(x + v_1) - g_i(x)}{\delta_{i+1}}, \\ \gamma_i &= \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \frac{g_i(x + v_2) - g_i(x)}{\delta_{i-1}}, & \text{mod}(i, 3) &= 0, \end{aligned}$$

kde veličiny, v jejichž vzorcích vystupují indexy $i < 1$ nebo $i > n$, nepočítáme.

Důkaz Použitím (1210) se snadno přesvědčíme, že platí

$$Tv_1 = [\alpha_1, \gamma_1, \beta_3, \alpha_4, \gamma_4, \dots]^T, \quad Tv_2 = [\beta_1, \alpha_2, \gamma_2, \beta_4, \alpha_5, \dots]^T, \quad Tv_3 = [0, \beta_2, \alpha_3, \gamma_3, \beta_5, \dots]^T,$$

kde se vyskytují všechny prvky matice T . Použijeme-li stejné úvahy jako v důkazu věty 238, dostaneme dokazované tvrzení. \square

K předpokládání vybrané iterační metody realizující diferenční verzi Newtonovy metody lze též použít kvazinewtonovskou metodu s omezenou pamětí popsanou v poznámce 413. Jelikož kvazinewtonovská metoda vyžaduje dobrou počáteční aproximaci S_i matice J_i^{-1} , postupujeme tak, že pro $i = l \in M$ (M je množina definovaná vztahem (1202)) pokládáme $S_i = S_l = T_l^{-1}$, kde T_l je tridiagonální matice (1210) spočtená podle věty 294, a pro $l \leq i \leq l + m - 2$ používáme vzorec (1209).

12.3 Diferenční verze Newtonovy metody pro řídké úlohy

Rozsáhlé soustavy nelineárních rovnic se obvykle vyznačují tím, že jejich Jacobiovy matice obsahují málo (typicky $O(n)$) nenulových prvků. Protože počet nulových prvků je obvykle mnohem větší, je účelné ukládat pouze nenulové prvky a jen s nimi provádět aritmetické operace. Nesymetrické řídké matice lze ukládat různým způsobem. V tomto oddílu budeme používat pouze komprimované ukládání po řádcích, které používá tři pole $num(A)$, $adr(A)$, $col(A)$, jejichž význam je popsán v oddílu 10.1.

Diferenční verze Newtonovy metody pro řídké úlohy lze rozdělit do dvou skupin (sloupcové a řádkové metody) podle toho jakým způsobem je organizován přibližný výpočet derivací. Sloupcové metody se používají zejména tehdy, je-li výhodné počítat všechny složky zobrazení f současně. Řádkové metody jsou algoritmicky jednodušší a lze je použít v případě, kdy počítáme hodnoty funkcí $f_i(x)$, $1 \leq i \leq n$ postupně (v cyklu s indexem i). Použití diferenčních verzí Newtonovy metody je podloženo teorií uvedenou v oddílu 11.4 (lemma 105).

Sloupcové metody jsou založeny na aproximaci sloupců Je_j , $1 \leq j \leq n$, Jacobiovy matice J pomocí diferenčních vzorců

$$J(x)e_j \approx \frac{f(x + \delta_j e_j) - f(x)}{\delta_j}, \quad (1211)$$

kde $\delta_j = \varepsilon \bar{\delta}_j$, přičemž $\varepsilon = \sqrt{\varepsilon_M}$ a buď $\bar{\delta}_j = 1$ nebo $\bar{\delta}_j = \max(|x_j|, 1)$. Je-li matice J řídká může nastat případ, kdy pomocí jedné difference vektorů funkčních hodnot určíme více sloupců této matice. Rozdělme sloupce matice J do l disjunktních skupin $\mathcal{S}_k \subset \{1, \dots, n\}$, $1 \leq k \leq l$, tak aby submatice $J(\mathcal{S}_k)$, složené ze sloupců matice J patřících do skupin \mathcal{S}_k , měly v každém řádku nanejvýš jeden nenulový prvek. Necht v_k , $1 \leq k \leq l$, jsou vektory takové, že

$$(v_k)_j = e_j^T v_k = \delta_j \iff j \in \mathcal{S}_k,$$

takže pro libovolný řádkový index $1 \leq i \leq n$ existuje právě jeden sloupcový index $j \in \mathcal{S}_k$ takový, že $J_{ij}(x) = (f_i(x + v_k) - f_i(x))/\delta_j$. Všechny sloupce matice J tedy můžeme určit pomocí l diferencí

$$f(x + v_k) - f(x) \approx Jv_k, \quad 1 \leq k \leq l$$

(pomocí vektoru v_k určíme prvky submatice $J(\mathcal{S}_k)$). Získání rozkladu $\{1, \dots, n\} = \mathcal{S}_1 \cup \dots \cup \mathcal{S}_l$, takového, aby počet skupin l byl minimální je NP těžká úloha, kterou nelze v obecném případě vyřešit v rozumném čase. Proto se, tak jako ve většině kombinatorických úloh používají algoritmy, které jsou poměrně jednoduché, rychlé a dávají dobrou aproximaci optimálního řešení. Jeden takový algoritmus je popsán v [35]. Je také možné použít volně dostupný zdrojový program v jazyce Fortran [32] popsáný v [31]. Poznamenejme, že sloupcové metody nelze použít, má-li Jacobiova matice husté řádky.

Řádkové metody určují jednotlivé nenulové prvky Jacobiovy matice podle vzorců

$$(J(x))_{ij} \approx \frac{f_i(x + \delta_j e_j) - f_i(x)}{\delta_j}. \quad (1212)$$

Pro každý index $1 \leq i \leq n$, se počítají jen ty difference, které odpovídají nenulovým prvkům v i -tém řádku Jacobiovy matice (jde v podstatě o numerický výpočet redukovaných gradientů zavedených v definici 76). Předpokládejme, že výpočet hodnoty každé z funkcí f_i , $1 \leq i \leq n$, je zhruba stejně náročný. Pak je k výpočtu všech prvků Jacobiovy matice zapotřebí zhruba stejný počet operací jako pro $(n_1 + \dots + n_n)/n$ vyčíslení zobrazení f (zde n_i je počet nenulových prvků v i -tém řádku Jacobiovy matice). Sloupcové metody vyžadují přinejmenším $\max(n_1, \dots, n_n)$ vyčíslení zobrazení f , což je více než v případě řádkových metod. Není-li tedy společný výpočet hodnot $f_i(x)$, $1 \leq i \leq n$ významně výhodnější než výpočet v cyklu, je lepší používat řádkové metody. Řádkové metody lze navíc použít i tehdy, má-li Jacobiova matice husté řádky.

12.4 Kvazinevtonovské metody pro řídké úlohy

Kvazinevtonovské metody pro řídké úlohy používají kvazinevtonovské aktualizace, které zachovávají strukturu řídké Jacobiovy matice. Označme

$$\begin{aligned} \mathcal{V}_Q &= \{A \in R^{n \times n} : As = y\}, \\ \mathcal{V}_J &= \{A \in R^{n \times n} : J_{ij} = 0 \Rightarrow A_{ij} = 0\}. \end{aligned}$$

Tak jako v oddílu 9.8 můžeme definovat operátory ortogonální projekce \mathcal{P}_Q , \mathcal{P}_J do lineárních variet \mathcal{V}_Q , \mathcal{V}_J předpisem

$$\begin{aligned} \mathcal{P}_Q A &= \min_{\tilde{A} \in \mathcal{V}_Q} \|\tilde{A} - A\|_F, \\ \mathcal{P}_J A &= \min_{\tilde{A} \in \mathcal{V}_J} \|\tilde{A} - A\|_F. \end{aligned}$$

Podobně můžeme definovat operátor ortogonální projekce \mathcal{P}_{QJ} do $\mathcal{V}_Q \cap \mathcal{V}_J$.

Věta 295. *Nechť $A \in R^{n \times n}$ a necht' \mathcal{P}_{QJ} je operátor ortogonální projekce do $\mathcal{V}_Q \cap \mathcal{V}_J$. Pak*

$$\mathcal{P}_{QJ}A = \mathcal{P}_J(A + us^T),$$

kde vektor $u \in R^n$ je řešením soustavy rovnic $Qu = y - (\mathcal{P}_J A)s$ s diagonální pozitivně semidefinitní maticí

$$Q = \sum_{i=1}^n \|s^i\|^2 e_i e_i^T,$$

kde s^i , $1 \leq i \leq n$, jsou vektory takové, že $s_j^i = s_j$, $J_{ij} \neq 0$ a $s_j^i = 0$, $J_{ij} = 0$. Označíme-li $A_+ = \mathcal{P}_{QJ}A$ a předpokládáme-li, že matice A má stejné rozložení nenulových prvků jako matice J (takže $\mathcal{P}_J A = A$), můžeme vzorec $A_+ = \mathcal{P}_J(A + us^T)$ zapsat ve tvaru

$$A_+ = A + \sum_{i=1}^n \frac{e_i^T (y - As) e_i (s^i)^T}{(s^i)^T s^i}, \quad (1213)$$

kde členy s $s^i = 0$ odpadnou.

Důkaz Věta 298 je přímým důsledkem věty 247 (místo matic G a B použijeme matice J a A). \square

Z vyjádření (1213) plyne, že každý člen v uvedeném součtu mění pouze jeden řádek matice A . Platí

$$e_i^T A_+ = e_i^T A + \frac{e_i^T (y - As)}{(s^i)^T s^i} (s^i)^T, \quad 1 \leq i \leq n.$$

Metoda, která používá aktualizaci (1213) se nazývá Schubertovou metodou a jelikož je zobecněním Broydenovy dobré metody, má podobné vlastnosti jako Broydenova dobrá metoda. Standardní Schubertova metoda, která používá aktualizaci (1213) v každém iteračním kroku, není globálně konvergentní. Tuto metodu je třeba realizovat pomocí algoritmu 30. Je však možné dokázat, že standardní Schubertova metoda konverguje lokálně Q -superlineárně.

Lemma 116. *Nechť A_+ je matice určená podle (1213). Pak pro libovolnou matici $\tilde{J} \in \mathcal{V}_Q \cap \mathcal{V}_J$ platí*

$$\|A_+ - \tilde{J}\|_F^2 \leq \|A - \tilde{J}\|_F^2 - \frac{\|y - As\|^2}{\|s\|^2}.$$

Důkaz Jelikož $\tilde{J} \in \mathcal{V}_Q \cap \mathcal{V}_J$, \mathcal{P}_{QJ} je operátor ortogonální projekce do $\mathcal{V}_Q \cap \mathcal{V}_J$ a $A_+ = \mathcal{P}_{QJ}A$, můžeme použít Pythagorovu větu

$$\|A_+ - \tilde{J}\|_F^2 = \|A - \tilde{J}\|_F^2 - \|A_+ - A\|_F^2.$$

Jelikož $\mathcal{V}_Q \cap \mathcal{V}_J \subset \mathcal{V}_Q$, platí $A_+ d = y$, takže

$$\|y - As\| = \|(A_+ - A)s\| \leq \|A_+ - A\| \|s\| \leq \|A_+ - A\|_F \|s\|,$$

což po dosazení do předchozí rovnosti dává dokazované tvrzení. \square

Lemma 117. *Nechť A_+ je matice určená podle (1213) a necht' je splněn předpoklad J6. Pak*

$$\|A_+ - J_+\|_F \leq \|A - J\|_F + \sqrt{G} \sqrt{n} \|s\|.$$

Důkaz Podle věty o střední hodnotě (tvrzení 6) platí

$$y = f_+ - f = \tilde{J}s, \quad \tilde{J} = \int_0^1 J(x + \lambda s) d\lambda.$$

Použijeme-li předpoklad J6, můžeme psát

$$\|\tilde{J} - J\|_F \leq \sqrt{n} \int_0^1 \|J(x + \lambda s) - J(x)\| d\lambda \leq \bar{G}\sqrt{n}\|s\| \int_0^1 \lambda d\lambda \leq \frac{1}{2}\bar{G}\sqrt{n}\|s\| \quad (1214)$$

a podobným způsobem dostaneme

$$\|\tilde{J} - J_+\|_F \leq \frac{1}{2}\bar{G}\sqrt{n}\|s\|. \quad (1215)$$

Podle lemmatu 116 platí

$$\begin{aligned} \|A_+ - J_+\|_F &\leq \|A_+ - \tilde{J}\|_F + \|\tilde{J} - J_+\|_F \leq \|A - \tilde{J}\|_F + \|\tilde{J} - J_+\|_F \\ &\leq \|A - J\|_F + \|\tilde{J} - J\|_F + \|\tilde{J} - J_+\|_F, \end{aligned}$$

což s použitím (1214)–(1215) dává dokazované tvrzení. \square

Věta 296. *Nechť je splněn předpoklad J6 a necht' $x^* \in R^n$ je bod takový, že $f(x^*) = 0$ a matice $J(x^*)$ je regulární. Pak existují čísla $\bar{\delta} > 0$, $\bar{\vartheta} > 0$ taková, že pokud $\|x_1 - x^*\| \leq \bar{\delta}$, $\|A_1 - J_1\| \leq \bar{\vartheta}$ a pokud platí*

$$\begin{aligned} \|A_i s_i + f_i\| &\leq \bar{\omega}\|f_i\|, \\ x_{i+1} &= x_i + s_i, \\ A_{i+1} &= \mathcal{P}_{QJ}A_i \end{aligned}$$

$\forall i \in N$, kde $0 \leq \bar{\omega} < 1$, konverguje posloupnost x_i , $i \in N$, k bodu $x^* \in R^n$.

Důkaz (a) Výsledky dosažené v částech (a)–(b) důkazu věty 262 můžeme přeformulovat (pomocí okolí) tak, že existují čísla $\delta > 0$, $\vartheta > 0$ taková, že pokud $\|x - x^*\| \leq \delta$, $\|(A - J(x))s\| \leq \vartheta\|s\|$ a $\|As + f(x)\| \leq \bar{\omega}\|f(x)\|$, kde $0 \leq \bar{\omega} < 1$, platí

$$\frac{1 - \bar{\omega}}{\underline{J}}\|f(x)\| \leq \|s\| \leq \frac{1 + \bar{\omega}}{\underline{J}}\|f(x)\|, \quad (1216)$$

kde $0 < \underline{J} < \|J^{-1}(x^*)\|^{-1} \leq \|J(x^*)\| < \bar{J}$, a

$$\|f(x + s)\| \leq r\|f(x)\|, \quad (1217)$$

kde $\bar{\omega} < r < 1$. Zdůrazněme, že číslo $0 \leq \bar{\omega} < 1$ může být libovolné zatímco čísla $\delta > 0$ a $\vartheta > 0$ mohou vycházet malá.

(b) Zvolme čísla $\bar{\delta} > 0$ a $\bar{\vartheta} > 0$ tak, aby platilo

$$\left(1 + \frac{\bar{J}1 + \bar{\omega}}{\underline{J}1 - r}\right)\bar{\delta} \leq \delta$$

a

$$\bar{\vartheta}\sqrt{n} + \bar{G}\sqrt{n}\frac{\bar{J}1 + \bar{\omega}}{\underline{J}1 - r}\bar{\delta} \leq \vartheta.$$

Nechť $\|x_1 - x^*\| \leq \bar{\delta}$ a $\|A_1 - J_1\| \leq \bar{\vartheta}$. Dokážeme indukcí, že pro libovolný index $i \in N$ platí $\|x_i - x^*\| \leq \delta$ a $\|A_i - J_i\| \leq \vartheta$. Pro $i = 1$ je toto tvrzení zřejmé. Předpokládejme platnost tohoto tvrzení pro $1 \leq i \leq k$. Pak podle (1216), (1217) a podle předpokladu J6 platí

$$\sum_{i=1}^k \|s_i\| \leq \frac{1 + \bar{\omega}}{\underline{J}} \sum_{i=1}^k \|f_i\| \leq \frac{1 + \bar{\omega}}{\underline{J}} \|f_1\| \sum_{i=1}^k r^{i-1} \leq \frac{1 + \bar{\omega}}{\underline{J}1 - r} \|f_1\| \leq \frac{\bar{J}1 + \bar{\omega}}{\underline{J}1 - r} \|x_1 - x^*\|, \quad (1218)$$

takže

$$\|x_{k+1} - x^*\| \leq \|x_1 - x^*\| + \sum_{i=1}^k \|s_i\| \leq \|x_1 - x^*\| + \frac{\bar{J}}{\underline{J}} \frac{1 + \bar{\omega}}{1 - r} \|x_1 - x^*\| \leq \left(1 + \frac{\bar{J}}{\underline{J}} \frac{1 + \bar{\omega}}{1 - r}\right) \bar{\delta} \leq \delta$$

a použijeme-li lemma 117, dostaneme

$$\|A_{k+1} - J_{k+1}\| \leq \|A_{k+1} - J_{k+1}\|_F \leq \|A_1 - J_1\|_F + \bar{G}\sqrt{n} \sum_{i=1}^k \|s_i\| \leq \bar{\vartheta}\sqrt{n} + \bar{G}\sqrt{n} \frac{\bar{J}}{\underline{J}} \frac{1 + \bar{\omega}}{1 - r} \bar{\delta} \leq \vartheta.$$

(c) Podle (a)–(b) platí $\|f_i\| \leq r^{i-1} \|f_1\| \forall i \in N$, kde $\bar{\omega} < r < 1$, takže $\sum_{i=1}^{\infty} \|f_i\| < \infty$, $\sum_{i=1}^{\infty} \|s_i\| < \infty$ a tedy i $\|f_i\| \rightarrow 0$, $\|s_i\| \rightarrow 0$ a $x_i \rightarrow x^*$. \square

Věta 297. *Nechť jsou splněny předpoklady věty 296 a necht' navíc $\|A_i s_i + f_i\|/\|f_i\| \rightarrow 0$. Pak $x_i \rightarrow x^*$ Q -superlineárně.*

Důkaz (a) Podle lemmatu 116 platí

$$\begin{aligned} \frac{\|y - As\|^2}{\|s\|^2} &\leq \|A - \tilde{J}\|_F^2 - \|A_+ - \tilde{J}\|_F^2 \\ &= \left(\|A - \tilde{J}\|_F - \|A_+ - \tilde{J}\|_F\right) \left(\|A - \tilde{J}\|_F + \|A_+ - \tilde{J}\|_F\right) \\ &\leq \bar{M} \left(\|A - \tilde{J}\|_F - \|A_+ - \tilde{J}\|_F\right). \end{aligned}$$

Existence konstanty $\bar{M} > 0$ plyne z toho, že

$$\begin{aligned} \|A - \tilde{J}\|_F + \|A_+ - \tilde{J}\|_F &\leq \|A - J\|_F + \|A_+ - J_+\|_F + \bar{G}\sqrt{n}\|s\| \\ &\leq 2\|A - J\|_F + 2\bar{G}\sqrt{n}\|s\| \\ &\leq 2\|A - J\|_F + 2\bar{G}\sqrt{n}(\|x^+ - x^*\| + \|x - x^*\|), \end{aligned}$$

takže podle části (b) důkazu věty 296 platí

$$\|A - \tilde{J}\|_F + \|A_+ - \tilde{J}\|_F \leq 2\sqrt{n}\vartheta + 4\bar{G}\sqrt{n}\delta \triangleq \bar{M}.$$

Dále lze psát

$$\|A_+ - J_+\|_F \leq \|A_+ - \tilde{J}\|_F + \|J_+ - \tilde{J}\|_F,$$

takže podle lemmatu 117 platí

$$\begin{aligned} \|A - \tilde{J}\|_F - \|A_+ - \tilde{J}\|_F &\leq \|A - J\|_F + \|J - \tilde{J}\|_F - \|A_+ - J_+\|_F + \|J_+ - \tilde{J}\|_F \leq \\ &\leq \|A - J\|_F - \|A_+ - J_+\|_F + \bar{G}\sqrt{n}\|s\|, \end{aligned}$$

což podle (1218) dává

$$\begin{aligned} \sum_{i=1}^{\infty} \frac{\|y_i - A_i s_i\|^2}{\|s_i\|^2} &\leq \bar{M}\|A_1 - J_1\|_F + \bar{M}\bar{G}\sqrt{n} \sum_{i=1}^{\infty} \|s_i\| \\ &\leq \bar{M}\|A_1 - J_1\|_F + \bar{M}\bar{G}\sqrt{n} \frac{\bar{J}}{\underline{J}} \frac{1 + \bar{\omega}}{1 - r} \|x_1 - x^*\| < \infty, \end{aligned}$$

neboli

$$\lim_{i \rightarrow \infty} \frac{\|y_i - A_i s_i\|}{\|s_i\|} = 0 \quad (1219)$$

(b) Použijeme-li (1219) a (1214), dostaneme

$$\frac{\|(A_i - J_i)s_i\|}{\|s_i\|} \leq \frac{\|(A_i - \tilde{J}_i)s_i\|}{\|s_i\|} + \|\tilde{J}_i - J_i\| \leq \frac{\|y_i - A_i s_i\|}{\|s_i\|} + \frac{1}{2}\overline{G}\sqrt{n}\|s_i\|,$$

což spolu s (1219) a $\|s_i\| \rightarrow 0$ (podle části (c) důkazu věty 296) dává $\|(A_i - J_i)s_i\|/\|s_i\| \rightarrow 0$. Jelikož předpokládáme, že také $\|A_i d_i + f_i\|/\|f_i\| \rightarrow 0$, lze použít větu 262, podle které $x_i \rightarrow x^*$ Q -superlinárně. \square

12.5 Sdružené kvazinevtonovské metody pro řídké úlohy

Sdružené kvazinevtonovské metody pro řídké úlohy používají sdružené kvazinevtonovské aktualizace, které zachovávají strukturu řídké Jacobiovy matice. Označme

$$\begin{aligned} \mathcal{V}_A &= \{A \in R^{n \times n} : A^T w = z\}, \\ \mathcal{V}_J &= \{A \in R^{n \times n} : J_{ij} = 0 \Rightarrow A_{ij} = 0\}, \end{aligned}$$

kde $z = J_+^T w$. Tak jako v oddílu 9.8 můžeme definovat operátory ortogonální projekce $\mathcal{P}_A, \mathcal{P}_J$ do lineárních variet $\mathcal{V}_A, \mathcal{V}_J$ předpisem

$$\begin{aligned} \mathcal{P}_A A &= \min_{\tilde{A} \in \mathcal{V}_A} \|\tilde{A} - A\|_F, \\ \mathcal{P}_J A &= \min_{\tilde{A} \in \mathcal{V}_J} \|\tilde{A} - A\|_F. \end{aligned}$$

Podobně můžeme definovat operátor ortogonální projekce \mathcal{P}_{AJ} do $\mathcal{V}_A \cap \mathcal{V}_J$.

Věta 298. *Nechť $A \in R^{n \times n}$ a nechť \mathcal{P}_{AJ} je operátor ortogonální projekce do $\mathcal{V}_A \cap \mathcal{V}_J$. Pak*

$$\mathcal{P}_{AJ} A = \mathcal{P}_J(A + wu^T),$$

kde vektor $u \in R^n$ je řešením soustavy rovnic $Qu = z - (\mathcal{P}_J A)^T w$ s diagonální pozitivně semidefinitní maticí

$$Q = \sum_{i=1}^n \|w^i\|^2 e_i e_i^T.$$

kde $w^i, 1 \leq i \leq n$, jsou vektory takové, že $w_{ji}^i = w_j, J_{ji} \neq 0$ a $w_{ji}^i = 0, J_{ji} = 0$. Označíme-li $A_+ = \mathcal{P}_{AJ} A$ a předpokládáme-li, že matice A má stejné rozložení nenulových prvků jako matice J (takže $\mathcal{P}_J A = A$), můžeme vzorec $A_+ = \mathcal{P}_J(A + wu^T)$ zapsat ve tvaru

$$A_+ = A - \sum_{i=1}^n \frac{w^T (A - J_+) e_i w^i e_i^T}{(w^i)^T w^i}, \quad (1220)$$

kde členy s $w^i = 0$ odpadnou.

Důkaz Položíme-li ve větě 247 $B = A^T, G = J^T, s = w, y = z$, dostaneme

$$A_+^T = \mathcal{P}_{QG} B = \mathcal{P}_G(B + us^T) = \mathcal{P}_{J^T}(A^T + uw^T) \Rightarrow A_+ = \mathcal{P}_J(A + wu^T),$$

kde vektor $u \in R^n$ je řešením soustavy rovnic $Qu = z - (\mathcal{P}_J A)^T w = (J_+ - (\mathcal{P}_J A))^T w$. Má-li matice A stejné rozložení nenulových prvků jako matice J (takže $\mathcal{P}_J A = A$), můžeme vzorec $A_+ = \mathcal{P}_J(A + wu^T)$ zapsat ve tvaru

$$A_+ = A - \sum_{i=1}^n \frac{w^T (A - J_+) e_i w^i e_i^T}{(w^i)^T w^i}.$$

□

Z vyjádření (1220) plyne, že každý člen v uvedeném součtu mění pouze jeden sloupec matice A . Platí

$$A_+ e_i = A e_i - \frac{w^T (A - J_+) e_i}{(w^i)^T w^i} w^i, \quad 1 \leq i \leq n.$$

Sdružené kvazinevtonovské metody pro řídké úlohy je třeba realizovat pomocí algoritmu 30. Pokud však položíme $w_i = f_{i+1}$, dostaneme reziduální sdruženou kvazinevtonovskou metodu, pro kterou platí $A_{i+1}^T f_{i+1} = J_{i+1}^T f_{i+1}$. Tato metoda realizovaná podle poznámky 396 je globálně konvergentní. Ukážeme, že sdružená kvazinevtonovská metoda, používající aktualizaci (1220), je lokálně Q -superlineárně konvergentní (bez přerušování iteračního procesu).

Lemma 118. *Nechť A_+ je matice určená podle (1220). Pak platí*

$$\|A_+ - J_+\|_F^2 \leq \|A - J_+\|_F^2 - \frac{\|(A - J_+)^T w\|^2}{\|w\|^2}.$$

Důkaz Jelikož $J_+ \in \mathcal{V}_A \cap \mathcal{V}_J$, \mathcal{P}_{AJ} je operátor ortogonální projekce do $\mathcal{V}_A \cap \mathcal{V}_J$ a $A_+ = \mathcal{P}_{AJ} A$, můžeme použít Pythagorovu větu

$$\|A_+ - J_+\|_F^2 = \|A - J_+\|_F^2 - \|A - A_+\|_F^2.$$

Jelikož $\mathcal{V}_A \cap \mathcal{V}_J \subset \mathcal{V}_A$, platí $A_+^T w = J_+^T w$, takže

$$\|(A - J_+)^T w\| = \|(A - A_+)^T w\| \leq \|A - A_+\| \|w\| \leq \|A - A_+\|_F \|w\|,$$

což po dosazení do předchozí rovnosti dává dokazované tvrzení. □

Lemma 119. *Nechť A_+ je matice určená podle (1220) a necht' je splněn předpoklad J6. Pak*

$$\|A_+ - J_+\|_F \leq \|A - J\|_F + \overline{G} \sqrt{n} \|s\|.$$

Důkaz Použijeme-li předpoklad J6, dostaneme

$$\|J_+ - J\|_F \leq \sqrt{n} \|J_+ - J\| \leq \overline{G} \sqrt{n} \|s\|. \quad (1221)$$

Podle lemmatu 118 pak platí

$$\begin{aligned} \|A_+ - J_+\|_F &\leq \|A - J_+\|_F \leq \|A - J\|_F + \|J_+ - J\|_F \\ &\leq \|A - J\|_F + \overline{G} \sqrt{n} \|s\|. \end{aligned}$$

□

Věta 299. *Nechť je splněn předpoklad J6 a necht' $x^* \in R^n$ je bod takový, že $f(x^*) = 0$ a matice $J(x^*)$ je regulární. Pak existují čísla $\overline{\delta} > 0$, $\overline{\vartheta} > 0$ taková, že pokud $\|x_1 - x^*\| \leq \overline{\delta}$, $\|A_1 - J_1\| \leq \overline{\vartheta}$ a pokud platí*

$$\begin{aligned} \|A_i s_i + f_i\| &\leq \overline{\omega} \|f_i\|, \\ x_{i+1} &= x_i + s_i, \\ A_{i+1} &= \mathcal{P}_{AJ} A_i \end{aligned}$$

$\forall i \in N$, kde $0 \leq \overline{\omega} < 1$, konverguje posloupnost x_i , $i \in N$, k bodu $x^* \in R^n$.

Důkaz Důkaz tohoto tvrzení je prakticky stejný jako důkaz věty 296 (místo lemmatu 117 používáme lemma 119). \square

Věta 300. *Nechť jsou splněny předpoklady věty 299 a necht' navíc $\|A_i s_i + f_i\|/\|f_i\| \rightarrow 0$. Pak pokud vektory w_i , $i \in N$, vybíráme tak, že buď $w_i = (J_{i+1} - A_i)s_i$ nebo $w_i = y_i - A_i s_i$ (nebo $w_i = f_{i+1}$, když $A_i s_i + f_i = 0$), $x_i \rightarrow x^*$ Q -superlineárně.*

Důkaz (a) Podle lemmatu 118 platí

$$\begin{aligned} \frac{\|(A - J_+)^T w\|^2}{\|w\|^2} &\leq \|A - J_+\|_F^2 - \|A_+ - J_+\|_F^2 \\ &= (\|A - J_+\|_F - \|A_+ - J_+\|_F)(\|A - J_+\|_F + \|A_+ - J_+\|_F) \\ &\leq \bar{M}(\|A - J_+\|_F - \|A_+ - J_+\|_F). \end{aligned}$$

Existence konstanty $\bar{M} > 0$ plyne z toho, že

$$\begin{aligned} \|A - J_+\|_F + \|A_+ - J_+\|_F &\leq \|A - J\|_F + \|A_+ - J_+\|_F + \bar{G}\sqrt{n}\|s\| \\ &\leq 2\|A - J\|_F + 2\bar{G}\sqrt{n}\|s\| \\ &\leq 2\|A - J\|_F + 2\bar{G}\sqrt{n}(\|x^+ - x^*\| + \|x - x^*\|) \\ &\leq 2\sqrt{n}\vartheta + 4\bar{G}\sqrt{n}\delta \triangleq \bar{M}. \end{aligned}$$

Dále lze psát

$$\begin{aligned} \|A - J_+\|_F - \|A_+ - J_+\|_F &\leq \|A - J\|_F + \|J_+ - J\|_F - \|A_+ - J_+\|_F \\ &\leq \|A - J\|_F - \|A_+ - J_+\|_F + \bar{G}\sqrt{n}\|s\|, \end{aligned}$$

což podle (1218) dává

$$\begin{aligned} \sum_{i=1}^{\infty} \frac{\|(A_i - J_{i+1})^T w_i\|^2}{\|w_i\|^2} &\leq \bar{M}\|A_1 - J_1\|_F + \bar{M}\bar{G}\sqrt{n} \sum_{i=1}^{\infty} \|s_i\| \\ &\leq \bar{M}\|A_1 - J_1\|_F + \bar{M}\bar{G}\sqrt{n} \frac{\bar{J} + \bar{\omega}}{\underline{J} - r} \|x_1 - x^*\| < \infty, \end{aligned}$$

neboli

$$\lim_{i \rightarrow \infty} \frac{\|(A_i - J_{i+1})^T w_i\|}{\|w_i\|} = 0. \quad (1222)$$

Dále platí

$$\frac{\|(A_i - J_i)^T w_i\|}{\|w_i\|} \leq \frac{\|(A_i - J_{i+1})^T w_i\|}{\|w_i\|} + \|J_{i+1} - J_i\| \leq \frac{\|(A_i - J_{i+1})^T w_i\|}{\|w_i\|} + \bar{G}\sqrt{n}\|s_i\|,$$

což spolu s (1222) a $\|s_i\| \rightarrow 0$ dává

$$\lim_{i \rightarrow \infty} \frac{\|(A_i - J_i)^T w_i\|}{\|w_i\|} = 0. \quad (1223)$$

(b) Ukážeme, že pro vektory w_i zmíněné ve větě 300 platí

$$\lim_{i \rightarrow \infty} \frac{\|w_i + (A_i - J_i)s_i\|}{\|s_i\|} = 0. \quad (1224)$$

Položíme-li $w_i = (J_{i+1} - A_i)s_i$, dostaneme

$$\begin{aligned} \|w_i + (A_i - J_i)s_i\| &= \|(J_{i+1} - A_i)s_i + (A_i - J_i)s_i\| = \|(J_{i+1} - J_i)s_i\| \\ &\leq \|J_{i+1} - J_i\| \|s_i\| \leq \bar{G} \sqrt{n} \|s_i\|^2, \end{aligned}$$

což spolu s $\|s_i\| \rightarrow 0$ dává (1224). Položíme-li $w_i = y_i - A_i s_i$, dostaneme

$$\begin{aligned} \|w_i + (A_i - J_i)s_i\| &= \|f_{i+1} - f_i - A_i s_i + (A_i - J_i)s_i\| = \|f_{i+1} - f_i - J_i s_i\| \\ &= \|f_i + J_i s_i + o(\|s_i\|) - f_i - J_i s_i\| = o(\|s_i\|) \end{aligned}$$

(používáme dva členy Taylorova rozvoje), což spolu s $\|s_i\| \rightarrow 0$ dává (1224). Položíme-li $w_i = f_{i+1}$ a platí-li $A_i s_i + f_i = 0$, můžeme psát $w_i = f_{i+1} = f_{i+1} - f_i - A_i s_i = y_i - A_i s_i$, což je případ, který jsme již vyšetřili.

(c) Ukážeme, že z (1223) a (1224) plyne

$$\lim_{i \rightarrow \infty} \frac{\|(A_i - J_i)s_i\|}{\|s_i\|} = 0. \quad (1225)$$

Platí

$$\|w_i\|^2 = w_i^T (w_i + (A_i - J_i)s_i - (A_i - J_i)s_i) \leq \|w_i\| \|w_i + (A_i - J_i)s_i\| + \|(A_i - J_i)^T w_i\| \|s_i\|,$$

takže

$$\frac{\|w_i\|}{\|s_i\|} \leq \frac{\|w_i + (A_i - J_i)s_i\|}{\|s_i\|} + \frac{\|(A_i - J_i)^T w_i\|}{\|w_i\|}$$

a

$$\frac{\|(A_i - J_i)s_i\|}{\|s_i\|} \leq \frac{\|w_i + (A_i - J_i)s_i\|}{\|s_i\|} + \frac{\|w_i\|}{\|s_i\|} \leq 2 \frac{\|w_i - (A_i - J_i)s_i\|}{\|s_i\|} + \frac{\|(A_i - J_i)^T w_i\|}{\|w_i\|},$$

což spolu s (1223) a (1224) dává (1225). Z (1225) a z $\|A_i s_i + f_i\|/\|f_i\| \rightarrow 0$ plyne superlineární konvergence (věta 262). \square

12.6 Metody založené na aktualizaci nesymetrického trojúhelníkového rozkladu

Soustavu lineárních rovnic $Ad + f = 0$ můžeme řešit buď přímo nebo iteračně. Přímé řešení je založeno na použití nesymetrického trojúhelníkového rozkladu

$$PA = LU,$$

kde P je permutační matice, která se vybírá tak, aby počet nově vzniklých nenulových prvků byl co nejmenší, L je dolní trojúhelníková matice s jednotkami na hlavní diagonále a U je horní trojúhelníková matice. Nalezení permutační matice P a následné určení struktury trojúhelníkových matic L a U se nazývá symbolickou faktorizací. Na rozdíl od řídkého Choleského rozkladu (oddíl 9.7) nestačí provádět symbolickou faktorizaci pouze na začátku iteračního procesu, neboť permutace řádků (výběr pivotů) může ovlivnit stabilitu eliminačního procesu. Dá se tedy konstatovat, že nesymetrický trojúhelníkový rozklad je časově dosti náročný, takže je výhodné omezit jeho provádění. Tato myšlenka je základem metod

založených na aktualizaci nesymetrického trojúhelníkového rozkladu. Na rozdíl od Schubertovy metody, kde se matice A^+ vybírá tak, aby byla splněna kvazinewtonovská podmínka $A_+d = y$, $s = x_+ - x$, $y = f_+ - f$, se pokládá $PA_+ = LU_+$ a matice U_+ se vybírá tak, aby byla splněna kvazinewtonovská podmínka

$$U_+d = L^{-1}Py.$$

Jelikož musí být zároveň zachována struktura horní trojúhelníkové matice, můžeme použít postup popsany v oddílu 12.4 (vzorec (1213)). Výsledkem je aktualizace

$$U_+ = U + \sum_{i=1}^n \frac{e_i^T(L^{-1}Py - Us)e_i(s^i)^T}{(s^i)^T s^i}, \quad (1226)$$

kde s^i , $1 \leq i \leq n$, jsou vektory takové, že $s_j^i = s_j$, $U_{ij} \neq 0$ a $s_j^i = 0$, $U_{ij} = 0$ (členy s $s^i = 0$ odpadnou). Metoda, která používá aktualizaci (1226) se nazývá Dennisovou-Marwilovou metodou. Obvykle se realizuje tak, že se provede nesymetrický trojúhelníkový rozklad $PJ = LU$ pak se v m po sobě následujících iteračních krocích použije aktualizace (1226). Po m aktualizacích (1226) nebo po vynuceném přerušení iteračního procesu se opět provede nesymetrický trojúhelníkový rozklad $PJ = LU$.

Ještě jednodušší metodou je metoda škálování řádků. V tomto případě se pokládá $PA_+ = D_+LU$ a diagonální matice D_+ se vybírá tak, aby byla splněna kvazinewtonovská podmínka

$$D_+LUd = Py.$$

Zapišeme-li tuto podmínku ve tvaru

$$\sum_{i=1}^n D_+e_i e_i^T LUd = Py$$

a přihlédneme-li k tomu, že matice D_+ je diagonální, můžeme psát

$$e_i^T D_+ e_i e_i^T LUd = e_i^T Py,$$

$1 \leq i \leq n$, takže

$$PA_+ = D_+LU, \quad e_i^T D_+ e_i = \frac{e_i^T Py}{e_i^T LU s}. \quad (1227)$$

Také metodu škálování řádků je třeba po m iteračních krocích přerušovat s tím, že se provede nesymetrický trojúhelníkový rozklad $PJ = LU$.

12.7 Nedokonalé diferenční verze Newtonovy metody

Nedokonalé diferenční verze Newtonovy metody jsou založeny na myšlence, že se přibližný výpočet derivací provádí pouze v některých iteračních krocích. Nejjednodušší je Shamanského metoda, kdy se položí $A = J$ a pak se v m po sobě jdoucích iteračních krocích používá tatáž matice ($A_+ = A$). Důmyslnější metody jsou založeny na podobném principu jako sloupcové diferenční verze Newtonovy metody. Opět se určí rozklad $\{1, \dots, n\} = \mathcal{S}_1 \cup \dots \cup \mathcal{S}_k$ sloupců matice J do k disjunktních skupin \mathcal{S}_i , $1 \leq i \leq k$, tak, aby submatice $J(\mathcal{S}_i)$, složené ze sloupců matice J patřících do skupin \mathcal{S}_i , měly v každém řádku nanejvýš jeden nenulový prvek (oddíl 12.3). Pak se v každém iteračním kroku určují sloupce matice J patřící pouze do jedné skupiny a ostatní sloupce se nemění. Konkrétněji, nechť $l = \text{mod}_k i$ ($\text{mod}_k i$ je zbytek po dělení čísla i číslem k). V i -tém iteračním kroku se použije vektor v_i takový, že

$$(v_i)_j = e_j^T v_i = 1 \iff j \in \mathcal{S}_l$$

a pomocí diference

$$\frac{f(x + \delta v_i) - f(x)}{\delta} \approx Jv_i$$

se určí sloupce matice J patřící do skupiny \mathcal{S}_l . Sloupce patřící do ostatních skupin se ponechají beze změny.

Tuto metodu, která se nazývá Liovou metodou, lze kombinovat se Schubertovou metodou tak, že se v každém iteračním kroku po určení sloupců matice J , patřících do skupiny \mathcal{S}_l , provede navíc aktualizace (1213).

12.8 Tensorové metody pro řídké úlohy

Známe-li analytické vyjádření pro prvky řídké Jacobiovy matice, je nejvýhodnější použít Newtonovu metodu realizovanou buď jako metodu spádových směrů nebo jako metodu s lokálně omezeným krokem. Je-li Jacobiova matice dostatečně řídká a dokážeme-li provést její trojúhelníkový rozklad, je často výhodnější přidat k Newtonově soustavě rovnic co nejjednodušší tenzorový člen. Ukazuje se, že vliv tenzorového členu se úspěšně projevuje již pro $p = 1$, kde p je počet interpolačních podmínek uvedených v odřezu 11.8. V případě, že $p = 1$ budeme používat označení $D = [s_1] = s$, $W = [w_1] = w = (J^{-1})^T s$, $Z = [z_1] = z = 2(f(x + s) - f(x) - J(x)s)$ a $U = [u_1] = u = z/(s^T s)^2$, kde $s = x_+ - x$, takže

$$\tilde{q}(\beta) = w^T f + \beta + \frac{1}{2} w^T u \beta^2. \quad (1228)$$

Věta 301. *Nechť $p = 1$. Pak pro směrový vektor určený tenzorovou metodou platí*

$$\begin{aligned} d &= -J^{-1} \left(f + \frac{1}{2} u \beta^2 \right), & 2w^T u w^T f &\leq 1, \\ d &= -J^{-1} \left(f + \frac{1}{2} u \beta^2 - \frac{w}{w^T w} \tilde{q}(\beta) \right), & 2w^T u w^T f &> 1, \end{aligned}$$

kde

$$\begin{aligned} \beta &= \frac{-2w^T f}{1 + \sqrt{1 - 2w^T u w^T f}}, & 2w^T u w^T f &\leq 1, \\ \beta &= -\frac{1}{w^T u}, & 2w^T u w^T f &> 1. \end{aligned}$$

Důkaz Vzorce pro směrový vektor plynou bezprostředně z (1175) a (1178). Podle (1228) je rovnice $\tilde{q}(\beta) = 0$ kvadratickou rovnicí, která má řešení pokud její diskriminant $1 - 2w^T u w^T f$ je nezáporný. V tomto případě platí

$$\beta = \frac{-1 \pm \sqrt{1 - 2w^T u w^T f}}{w^T u} = \frac{-2w^T f}{1 \pm \sqrt{1 - 2w^T u w^T f}}.$$

(znaménko bereme tak, aby číslo β bylo v absolutní hodnotě co nejmenší). Pokud $1 - 2w^T u w^T f < 0$, rovnice $\tilde{q}(\beta) = 0$ nemá řešení a číslo β musíme určit minimalizací funkce $\tilde{q}(\beta)(w^T w)^{-1} \tilde{q}(\beta)$, nebo (což je ve skalárním případě totéž) funkce $\tilde{q}^2(\beta)$. Ale $(\tilde{q}^2(\beta))' = 2\tilde{q}(\beta)\tilde{q}'(\beta) = 0$ pokud buď $\tilde{q}(\beta) = 0$ (což jsme vyloučili) nebo $\tilde{q}'(\beta) = 1 + w^T u \beta = 0$, což dává $\beta = -1/w^T u$. \square

V případě tenzorových metod pro řídké úlohy je výhodné Algoritmus 32 zjednodušit vypuštěním kroku 4.

12.9 Iterační řešení systémů lineárních rovnic s nesymetrickou maticí

Pro řešení systému lineárních rovnic $Ad + f = 0$ s nesymetrickou maticí A existuje celá řada iteračních metod. Můžeme je zhruba rozdělit na dvě skupiny:

- (1) Metody s krátkými rekurentními vztahy.
- (2) Metody s dlouhými rekurentními vztahy.

Výhodou metod s krátkými rekurentními vztahy (jsou to dvojčlenné nebo trojčlenné rekurence) je nízký počet numerických operací a ukládaných hodnot (je jich $O(n)$). Nevýhodou těchto metod je možnost selhání (dělení nulou) během iteračního procesu. Metody s dlouhými rekurentními vztahy mají opačné vlastnosti. V n -tém iteračním kroku se pracuje s n vektory dimenze n , což vyžaduje $O(n^2)$ numerických operací a ukládaných hodnot (teoreticky je zapotřebí k získání řešení n iteračních kroků). Zato nedochází k selhání během iteračního procesu (každý jeho krok je korektně definován).

V tomto textu, který si nečiní nároky na úplnost, se budeme zabývat pouze zhlazenou metodou CGS používající krátké rekurentní vztahy a metodou GMRES používající dlouhé rekurentní vztahy.

Definice 90. *Nechť $A \in R^{n \times n}$ je regulární matice a $f \in R^n$, $\tilde{f} \in R^n$. Pak iterační proces používající rekurentní vztahy*

$$d_1 = 0, \quad f_1 = f, \quad \tilde{f}_1 = \tilde{f}, \quad p_1 = -f_1, \quad \tilde{p}_1 = -\tilde{f}_1$$

a

$$q_i = Ap_i, \quad \tilde{q}_i = A^T \tilde{p}_i, \quad \alpha_i = \tilde{f}_i^T f_i / \tilde{p}_i^T q_i,$$

$$d_{i+1} = d_i + \alpha_i p_i,$$

$$f_{i+1} = f_i + \alpha_i q_i, \quad \tilde{f}_{i+1} = \tilde{f}_i + \alpha_i \tilde{q}_i, \quad \beta_i = \tilde{f}_{i+1}^T f_{i+1} / \tilde{f}_i^T f_i,$$

$$p_{i+1} = -f_{i+1} + \beta_i p_i, \quad \tilde{p}_{i+1} = -\tilde{f}_{i+1} + \beta_i \tilde{p}_i$$

pro $1 \leq i \leq n$, nazveme metodu bikonjugovaných gradientů (BCG) určenou maticí $A \in R^{n \times n}$ a vektory $f \in R^n$, $\tilde{f} \in R^n$.

Věta 302. *Uvažujme metodu bikonjugovaných gradientů určenou regulární maticí $A \in R^{n \times n}$ a vektory $f \in R^n$, $\tilde{f} \in R^n$. Nechť $\tilde{f}_i^T f_i \neq 0$ a $\tilde{p}_i^T q_i \neq 0$, $1 \leq i \leq n$. Pak platí $f_{n+1} = 0$ a vektor d_{n+1} je řešením soustavy rovnic $Ad + f = 0$.*

Důkaz Předpokládejme, že $\tilde{f}_i^T f_i \neq 0$ a $\tilde{p}_i^T q_i \neq 0$, $1 \leq i \leq n$. Dokážeme indukcí, že platí

$$\tilde{p}_j^T f_i = p_j^T \tilde{f}_i = 0 \quad \forall 1 \leq j < i \leq n+1, \quad (1229)$$

$$\tilde{f}_j^T f_i = f_j^T \tilde{f}_i = 0 \quad \forall 1 \leq j < i \leq n+1, \quad (1230)$$

$$\tilde{p}_j^T q_i = p_j^T \tilde{q}_i = 0 \quad \forall 1 \leq j < i \leq n. \quad (1231)$$

Z (1230) plyne, že vektory f_i , $1 \leq i \leq n$ (a také \tilde{f}_i , $1 \leq i \leq n$), jsou lineárně nezávislé. Jestliže totiž $\lambda_1 f_1 + \dots + \lambda_n f_n = 0$, pak pro $1 \leq i \leq n$ platí

$$\tilde{f}_i^T \left(\sum_{j=1}^n \lambda_j f_j \right) = \lambda_i \tilde{f}_i^T f_i = 0$$

a jelikož $\tilde{f}_i^T f_i \neq 0$, musí být $\lambda_i = 0$. Podobně z (1231) plyne, že vektory p_i , $1 \leq i \leq n$ (a také \tilde{p}_i , $1 \leq i \leq n$), jsou lineárně nezávislé. Jelikož $f_{n+1} = Ad_{n+1} + f$ (plyne to z rekurentních vztahů metody BCG), vektory \tilde{f}_i , $1 \leq i \leq n$, jsou lineárně nezávislé a

$$\tilde{f}_j^T f_{n+1} = 0 \quad \forall 1 \leq j \leq n,$$

musí platit $f_{n+1} = Ad_{n+1} + f = 0$. Pro $i = 1$ (1229)–(1231) platí, neboť není co dokazovat.

(a) Nechť $i \leq n$. Podle indukčních předpokladů (1229) a (1231) platí

$$\tilde{p}_j^T f_{i+1} = \tilde{p}_j^T f_i + \alpha_i \tilde{p}_j^T q_i = 0,$$

$$p_j^T \tilde{f}_{i+1} = p_j^T \tilde{f}_i + \alpha_i p_j^T \tilde{q}_i = 0$$

$\forall 1 \leq j < i$. Z (1229) a (1231) pak plyne

$$\tilde{p}_i^T f_{i+1} = \tilde{p}_i^T f_i + \alpha_i \tilde{p}_i^T q_i = -\tilde{f}_i^T f_i + \beta_{i-1} \tilde{p}_{i-1}^T f_i + \frac{\tilde{f}_i^T f_i}{\tilde{p}_i^T q_i} \tilde{p}_i^T q_i = 0,$$

$$p_i^T \tilde{f}_{i+1} = p_i^T \tilde{f}_i + \alpha_i p_i^T \tilde{q}_i = -f_i^T \tilde{f}_i + \beta_{i-1} p_{i-1}^T \tilde{f}_i + \frac{f_i^T \tilde{f}_i}{p_i^T \tilde{q}_i} p_i^T \tilde{q}_i = 0.$$

Je tedy $\tilde{p}_j^T f_{i+1} = 0$, $p_j^T \tilde{f}_{i+1} = 0 \quad \forall 1 \leq j \leq i$.

(b) Nechť $i \leq n$. Z rekurentních vztahů metody BCG plyne

$$\tilde{f}_1 = -\tilde{p}_1,$$

$$\tilde{f}_j = -\tilde{p}_j + \beta_{j-1} \tilde{p}_{j-1} \quad \forall 1 < j \leq i,$$

$$f_1 = -p_1,$$

$$f_j = -p_j + \beta_{j-1} p_{j-1} \quad \forall 1 < j \leq i,$$

takže podle (a) platí

$$\tilde{f}_1^T f_{i+1} = -\tilde{p}_1^T f_{i+1} = 0,$$

$$\tilde{f}_j^T f_{i+1} = -\tilde{p}_j^T f_{i+1} + \beta_{j-1} \tilde{p}_{j-1}^T f_{i+1} = 0 \quad \forall 1 < j \leq i,$$

$$f_1^T \tilde{f}_{i+1} = -p_1^T \tilde{f}_{i+1} = 0,$$

$$f_j^T \tilde{f}_{i+1} = -p_j^T \tilde{f}_{i+1} + \beta_{j-1} p_{j-1}^T \tilde{f}_{i+1} = 0 \quad \forall 1 < j \leq i.$$

(c) Nechť $i < n$. Z rekurentních vztahů metody BCG a z (a) plyne

$$\begin{aligned} \tilde{p}_j^T q_{i+1} &= \tilde{p}_j^T A p_{i+1} = -\tilde{p}_j^T A f_{i+1} + \beta_i \tilde{p}_j^T A p_i \\ &= -(\tilde{f}_{j+1} - \tilde{f}_j)^T f_{i+1} / \alpha_j + \beta_i \tilde{p}_j^T q_i = 0, \\ p_j^T \tilde{q}_{i+1} &= p_j^T A^T \tilde{p}_{i+1} = -p_j^T A^T \tilde{f}_{i+1} + \beta_i p_j^T A^T \tilde{p}_i \\ &= -(f_{j+1} - f_j)^T \tilde{f}_{i+1} / \alpha_j + \beta_i p_j^T \tilde{q}_i = 0 \end{aligned}$$

$\forall 1 \leq j < i$. Použijeme-li navíc (b), dostaneme

$$\begin{aligned}\tilde{p}_i^T q_{i+1} &= -\frac{1}{\alpha_i}(\tilde{f}_{i+1} - \tilde{f}_i)^T f_{i+1} + \beta_i \tilde{p}_i^T q_i = -\frac{\tilde{p}_i^T q_i}{\tilde{f}_i^T f_i} \tilde{f}_{i+1}^T f_{i+1} + \frac{\tilde{f}_{i+1}^T f_{i+1}}{\tilde{f}_i^T f_i} \tilde{p}_i^T q_i = 0, \\ p_i^T \tilde{q}_{i+1} &= -\frac{1}{\alpha_i}(f_{i+1} - f_i)^T \tilde{f}_{i+1} + \beta_i p_i^T \tilde{q}_i = -\frac{p_i^T \tilde{q}_i}{\tilde{f}_i^T f_i} \tilde{f}_{i+1}^T f_{i+1} + \frac{\tilde{f}_{i+1}^T f_{i+1}}{\tilde{f}_i^T f_i} p_i^T \tilde{q}_i = 0,\end{aligned}$$

takže $\tilde{p}_j^T q_{i+1} = 0$ a $p_j^T \tilde{q}_{i+1} = 0 \forall 1 \leq j \leq 1$. \square

Poznámka 415. Iterační proces metody BCG může skončit dříve než po n krocích. Buď $f_k = 0$ pro nějaký index $k \leq n$ (takže dostaneme řešení soustavy rovnic $Ad + f = 0$ po méně než n krocích) nebo $f_k \neq 0$ a $\tilde{f}_k^T f_k = 0$ (princiální selhání společné všem metodám odvozeným z nesymetrického Lanczosova procesu) nebo $f_k \neq 0$ a $\tilde{p}_k^T q_k = 0$ (selhání vlastní metodě BCG). V běžných případech k selhání nedochází (je vyjímečné), mohou však nastávat potíže se stabilitou, pokud $f_k \neq 0$ a $\tilde{f}_k^T f_k \approx 0$ nebo $f_k \neq 0$ a $\tilde{p}_k^T q_k \approx 0$.

Lemma 120. *Nechť jsou splněny předpoklady věty 302. Pak vektory f_j , $1 \leq j \leq i \leq n$, (a také vektory p_j , $1 \leq j \leq i \leq n$) tvoří bázi v Krylovově podprostoru*

$$\mathcal{K}_i = \text{span}\{f, Af, \dots, A^{i-1}f\}$$

a vektory \tilde{f}_j , $1 \leq j \leq i \leq n$ (a také vektory \tilde{p}_j , $1 \leq j \leq i \leq n$) tvoří bázi v Krylovově podprostoru

$$\tilde{\mathcal{K}}_i = \text{span}\{\tilde{f}, (A^T)\tilde{f}, \dots, (A^T)^{i-1}\tilde{f}\}.$$

Důkaz (indukcí) pro $i = 1$ je tvrzení zřejmé. Předpokládejme, že tvrzení platí pro nějaký index $i < n$. Jelikož $f_i \in \mathcal{K}_i$ a $p_i \in \mathcal{K}_i$, dostaneme $f_{i+1} = f_i + \alpha_i A p_i \in \mathcal{K}_{i+1}$ a $p_{i+1} = -f_{i+1} + \beta_i p_i \in \mathcal{K}_{i+1}$, a jelikož vektory f_j , $1 \leq j \leq i + 1$ (a také vektory p_j , $1 \leq j \leq i + 1$) jsou lineárně nezávislé (důkaz věty 302), tvoří tam bázi. Jelikož $\tilde{f}_i \in \tilde{\mathcal{K}}_i$ a $\tilde{p}_i \in \tilde{\mathcal{K}}_i$, dostaneme $\tilde{f}_{i+1} = \tilde{f}_i + \alpha_i A^T \tilde{p}_i \in \tilde{\mathcal{K}}_{i+1}$ a $\tilde{p}_{i+1} = -\tilde{f}_{i+1} + \beta_i \tilde{p}_i \in \tilde{\mathcal{K}}_{i+1}$, a jelikož vektory \tilde{f}_j , $1 \leq j \leq i + 1$ (a také vektory \tilde{p}_j , $1 \leq j \leq i + 1$) jsou lineárně nezávislé (důkaz věty 302), tvoří tam bázi. \square

Poznámka 416. Nechť jsou splněny předpoklady věty 302. Pak platí

$$\begin{aligned}f_i &= \varphi_i(A)f, & \tilde{f}_i &= \varphi_i(A^T)\tilde{f}, \\ p_i &= -\psi_i(A)f, & \tilde{p}_i &= -\psi_i(A^T)\tilde{f}\end{aligned}$$

$\forall 1 \leq i \leq n + 1$, kde φ_i a ψ_i jsou maticové polynomy stupně nejvýše $i - 1$. Tyto polynomy lze počítat pomocí rekurentních vztahů $\varphi_1 = I$, $\psi_1 = I$ a

$$\begin{aligned}\varphi_{i+1} &= \varphi_i - \alpha_i A \psi_i, \\ \psi_{i+1} &= \varphi_{i+1} + \beta_i \psi_i\end{aligned}$$

$1 \leq i \leq n$. Plyne to bezprostředně z rekurentních vztahů metody BCG. Koeficienty α_i a β_i , $1 \leq i \leq n$, lze vyjádřit pomocí polynomů φ_i a ψ_i , $1 \leq i \leq n$, tak, že

$$\alpha_i = \frac{\tilde{f}_i^T f_i}{\tilde{p}_i^T A p_i} = \frac{\tilde{f}_i^T \varphi_i^2(A)f}{\tilde{f}_i^T A \psi_i^2(A)f}, \quad \beta_i = \frac{\tilde{f}_{i+1}^T f_{i+1}}{\tilde{f}_i^T f_i} = \frac{\tilde{f}_i^T \varphi_{i+1}^2(A)f}{\tilde{f}_i^T \varphi_i^2(A)f},$$

neboť matice A a polynom $\psi_i(A)$ komutují). Jelikož koeficienty α_i a β_i , $1 \leq i \leq n$ lze použít také k určení polynomů $\varphi_i^2(A)$ a $\psi_i^2(A)$, $1 \leq i \leq n$, můžeme definovat nový iterační proces $\bar{d}_i \in R^n$, $1 \leq i \leq n + 1$ tak, aby platilo $\bar{f}_i = A\bar{d}_i + f = \varphi_i^2(A)f$, $1 \leq i \leq n + 1$.

Lemma 121. *Nechť maticové polynomy φ_i a ψ_i splňují rekurentní vztahy*

$$\varphi_1 = I, \quad \psi_1 = I$$

a

$$\begin{aligned} \varphi_{i+1} &= \varphi_i - \alpha_i A \psi_i, \\ \psi_{i+1} &= \varphi_{i+1} + \beta_i \psi_i \end{aligned}$$

pro $1 \leq i \leq n$. Pak maticové polynomy φ_i^2 a ψ_i^2 splňují rekurentní vztahy

$$\varphi_1^2 = I, \quad \psi_1^2 = I, \quad \varphi_1 \psi_1 = I$$

a

$$\begin{aligned} \varphi_{i+1} \psi_i &= \varphi_i \psi_i - \alpha_i A \psi_i^2, \\ \varphi_{i+1}^2 &= \varphi_i^2 - \alpha_i A (\varphi_i \psi_i + \varphi_{i+1} \psi_i), \\ \varphi_{i+1} \psi_{i+1} &= \varphi_{i+1}^2 + \beta_i \varphi_{i+1} \psi_i, \\ \psi_{i+1}^2 &= \varphi_{i+1} \psi_{i+1} + \beta_i (\varphi_{i+1} \psi_i + \beta_i \psi_i^2) \end{aligned}$$

pro $1 \leq i \leq n$.

Důkaz Vynásobíme-li rekurentní vztah pro φ_{i+1} polynomem ψ_i , dostaneme

$$\varphi_{i+1} \psi_i = \varphi_i \psi_i - \alpha_i A \psi_i^2.$$

Umocníme-li vztah pro φ_{i+1} , dostaneme

$$\begin{aligned} \varphi_{i+1}^2 &= \varphi_i^2 - 2\alpha_i A \varphi_i \psi_i + \alpha_i^2 A^2 \psi_i^2 = \varphi_i^2 - \alpha_i A (2\varphi_i \psi_i - \alpha_i A \psi_i^2) \\ &= \varphi_i^2 - \alpha_i A (\varphi_i \psi_i + \varphi_{i+1} \psi_i). \end{aligned}$$

Vynásobíme-li rekurentní vztah pro ψ_{i+1} polynomem φ_{i+1} , dostaneme

$$\varphi_{i+1} \psi_{i+1} = \varphi_{i+1}^2 + \beta_i \varphi_{i+1} \psi_i.$$

Umocníme-li vztah pro ψ_{i+1} , dostaneme

$$\begin{aligned} \psi_{i+1}^2 &= \varphi_{i+1}^2 + 2\beta_i \varphi_{i+1} \psi_i + \beta_i^2 \psi_i^2 = \varphi_{i+1}^2 + \beta_i \varphi_{i+1} \psi_i + \beta_i (\varphi_{i+1} \psi_i + \beta_i \psi_i^2) \\ &= \varphi_{i+1} \psi_{i+1} + \beta_i (\varphi_{i+1} \psi_i + \beta_i \psi_i^2). \end{aligned}$$

□

Položíme-li nyní $\bar{f}_i = \varphi_i^2 f$, $p_i = \psi_i^2 f$, $v_i = A \psi_i^2 f = A p_i$, $u_i = \varphi_i \psi_i f$, $q_i = \varphi_{i+1} \psi_i f = u_i - \alpha_i v_i$, dostaneme rekurentní vztahy, které jsou základem metody CGS.

Definice 91. *Nechť $A \in R^{n \times n}$ je regulární matice a $f \in R^n$, $\tilde{f} \in R^n$. Pak iterační proces používající rekurentní vztahy*

$$\bar{d}_1 = 0, \quad \bar{f}_1 = f, \quad p_1 = f, \quad u_1 = f$$

a

$$v_i = A p_i, \quad \alpha_i = \tilde{f}^T \bar{f}_i / \tilde{f}^T v_i,$$

$$\begin{aligned}
q_i &= u_i - \alpha_i v_i, \\
\bar{d}_{i+1} &= \bar{d}_i - \alpha_i(u_i + q_i), \\
\bar{f}_{i+1} &= \bar{f}_i - \alpha_i A(u_i + q_i), \quad \beta_i = \tilde{f}^T \bar{f}_{i+1} / \tilde{f}^T \bar{f}_i, \\
u_{i+1} &= \bar{f}_{i+1} + \beta_i q_i, \\
p_{i+1} &= u_{i+1} + \beta_i(q_i + \beta_i p_i)
\end{aligned}$$

pro $1 \leq i \leq n$, nazveme umocněnou metodou sdružených gradientů (CGS) určenou maticí $A \in R^{n \times n}$ a vektory $f \in R^n$, $\tilde{f} \in R^n$.

Poznámka 417. Jsou-li splněny předpoklady věty 302 platí

$$\|\bar{f}_i\| = \|\varphi_i^2(A)f\| \leq \|\varphi_i(A)\| \|\varphi_i(A)f\| = \|\varphi_i(A)\| \|\bar{f}_i\|,$$

$1 \leq i \leq n+1$, takže metoda CGS najde řešení soustavy rovnic $Ad+f=0$ po nejvýše n krocích ($\|f_{n+1}\|=0$ podle věty 302).

Výhodou metody CGS je to, že nepoužívá transponovanou matici, což je nutné pro konstrukci diferenčních verzí nepřímé Newtonovy metody, kdy se násobení $J(x)v$ nahrazuje diferencí $(f(x+\delta v)-f(x))/\delta$. Nevýhodou metody CGS (stejně jako metody BCG) je to, že není založena na žádném minimalizačním principu. Normy reziduí nemají monotonní průběh a mohou dosti silně oscilovat. Proto se používají další úpravy metody CGS založené na zhlazení norem reziduí.

Lemma 122. Nechť \bar{f}_i , $i \in N$, je posloupnost reziduí určená metodou CGS. Nechť $f_1 = \bar{f}_1$ a

$$\begin{aligned}
\lambda_i &= -\frac{\bar{f}_{i+1}^T(f_i - \bar{f}_{i+1})}{\|f_i - \bar{f}_{i+1}\|^2}, \\
f_{i+1} &= \bar{f}_{i+1} + \lambda_i(f_i - \bar{f}_{i+1}),
\end{aligned}$$

$1 \leq i \leq n$. Pak platí

$$\lambda_i = \arg \min_{\lambda \in R} \|\bar{f}_{i+1} + \lambda(f_i - \bar{f}_{i+1})\|,$$

$1 \leq i \leq n$, takže $\|f_{i+1}\| \leq \|f_i\|$ (normy reziduí monotonně klesají) a $\|f_{i+1}\| \leq \|\bar{f}_{i+1}\|$ (řešení je nalezeno po nejvýše n krocích).

Důkaz Zřejmě pro $1 \leq i \leq n$ platí

$$\|f_{i+1}\|^2 = \|\bar{f}_{i+1}\|^2 + 2\lambda_i \bar{f}_{i+1}^T(f_i - \bar{f}_{i+1}) + \lambda_i^2 \|f_i - \bar{f}_{i+1}\|^2,$$

Tato kvadratická funkce nabývá minima pro $\lambda_i = -\bar{f}_{i+1}^T(f_i - \bar{f}_{i+1})/\|f_i - \bar{f}_{i+1}\|^2$. \square

Rekurentní vztahy pro f_i (lemma 122) spolu s odpovídajícími rekurentními vztahy pro d_i jsou základem jednoduše zhlazené metody CGS.

Definice 92. Nechť $A \in R^{n \times n}$ je regulární matice a $f \in R^n$, $\tilde{f} \in R^n$. Pak iterační proces

$$d_1 = 0, \quad \bar{d}_1 = 0, \quad f_1 = f, \quad \bar{f}_1 = f, \quad p_1 = f, \quad u_1 = f$$

a

$$\begin{aligned}
v_i &= Ap_i, \quad \alpha_i = \tilde{f}^T f_i / \tilde{f}^T v_i, \\
q_i &= u_i - \alpha_i v_i,
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
\bar{d}_{i+1} &= \bar{d}_i - \alpha_i(u_i + q_i), \\
\bar{f}_{i+1} &= \bar{f}_i - \alpha_i A(u_i + q_i), \quad \beta_i = \tilde{f}^T f_{i+1} / \tilde{f}^T \bar{f}_i, \\
u_{i+1} &= \bar{f}_{i+1} + \beta_i q_i, \\
p_{i+1} &= u_{i+1} + \beta_i(q_i + \beta_i p_i), \\
\lambda_i &= -\frac{\bar{f}_{i+1}^T (f_i - \bar{f}_{i+1})}{\|f_i - \bar{f}_{i+1}\|^2}, \\
d_{i+1} &= \bar{d}_{i+1} + \lambda_i(d_i - \bar{d}_{i+1}), \\
f_{i+1} &= \bar{f}_{i+1} + \lambda_i(f_i - \bar{f}_{i+1})
\end{aligned}$$

pro $1 \leq i \leq n$, nazveme jednoduše zhlazenou metodou CGS (SSCGS) určenou maticí $A \in R^{n \times n}$ a vektory $f \in R^n$, $\tilde{f} \in R^n$.

Ačkoliv normy reziduí jednoduše zhlazené metody CGS mají monotonní průběh, pro konstrukci metod s lokálně omezeným krokem je vhodnější dvojnásobně zhlazená metoda CGS.

Definice 93. Necht $A \in R^{n \times n}$ je regulární matice a $f \in R^n$, $\tilde{f} \in R^n$. Pak iterační proces

$$d_1 = 0, \quad \bar{d}_1 = 0, \quad f_1 = f, \quad \bar{f}_1 = f, \quad p_1 = f, \quad u_1 = f$$

a

$$\begin{aligned}
v_i &= Ap_i, \quad \alpha_i = \tilde{f}^T \bar{f}_i / \tilde{f}^T v_i, \\
q_i &= u_i - \alpha_i v_i, \\
\bar{d}_{i+1} &= \bar{d}_i - \alpha_i(u_i + q_i), \\
\bar{f}_{i+1} &= \bar{f}_i - \alpha_i A(u_i + q_i), \quad \beta_i = \tilde{f}^T \bar{f}_{i+1} / \tilde{f}^T \bar{f}_i, \\
u_{i+1} &= \bar{f}_{i+1} + \beta_i q_i, \\
p_{i+1} &= u_{i+1} + \beta_i(q_i + \beta_i p_i), \\
[\lambda_i, \mu_i]^T &= \arg \min_{[\lambda, \mu]^T \in R^2} \|\bar{f}_{i+1} + \lambda(f_i - \bar{f}_{i+1}) + \mu v_i\|, \\
d_{i+1} &= \bar{d}_{i+1} + \lambda_i(d_i - \bar{d}_{i+1}) + \mu_i p_i, \\
f_{i+1} &= \bar{f}_{i+1} + \lambda_i(f_i - \bar{f}_{i+1}) + \mu_i v_i
\end{aligned}$$

pro $1 \leq i \leq n$, nazveme dvojnásobně zhlazenou metodou CGS (DSCGS) určenou maticí $A \in R^{n \times n}$ a vektory $f \in R^n$, $\tilde{f} \in R^n$.

Poznámka 418. Vektor $[\lambda_i, \mu_i]^T$ realizující minimum normy $\|f_{i+1}\|$ můžeme určit podle vzorce

$$\begin{bmatrix} \lambda_i \\ \mu_i \end{bmatrix} = -(V_i^T V_i)^{-1} V_i^T \bar{f}_{i+1},$$

kde $V_i = [f_i - \bar{f}_{i+1}, v_i] \in R^{n \times 2}$ (odvození tohoto vzorce je analogické odvození vzorce pro λ_i v lemmatu 122). Dosadíme-li toto vyjádření do vztahu pro f_{i+1} , dostaneme $f_{i+1} = P_i \bar{f}_{i+1}$, kde $P_i = I - V_i(V_i^T V_i)^{-1} V_i^T$ je matice ortogonální projekce do podprostoru generovaného vektory $f_i - \bar{f}_{i+1}$ a v_i .

Metody CGS, SSCGS, DSCGS lze modifikovat tak, že se používá předpodmínění. Vzhledem k tomu, že při nepřesném řešení soustavy rovnic $Ad + f = 0$ nás zajímá reziduum $Ad + f$, používá se právě předpodmínění, což znamená, že se řeší soustava rovnic $AC^{-1}\hat{d} + f = 0$ s předpodmínovací maticí C^{-1} a pak se pokládá $J = C^{-1}\hat{d}$. Jelikož úpravy metod CGS, SSCGS, DSCGS jsou prakticky stejné uvedeme pouze předpodmíněnou verzi metody DSCGS, která používá rekurentní vztahy

$$d_1 = 0, \quad \bar{d}_1 = 0, \quad f_1 = f, \quad \bar{f}_1 = f, \quad p_1 = f, \quad u_1 = f$$

a

$$\begin{aligned} v_i &= AC^{-1}p_i, & \alpha_i &= \tilde{f}^T \bar{f}_i / \tilde{f}^T v_i, \\ q_i &= u_i - \alpha_i v_i, \\ \bar{d}_{i+1} &= \bar{d}_i + \alpha_i C^{-1}(u_i + q_i), \\ \bar{f}_{i+1} &= \bar{f}_i + \alpha_i AC^{-1}(u_i + q_i), & \beta_i &= \tilde{f}^T \bar{f}_{i+1} / \tilde{f}^T \bar{f}_i, \\ u_{i+1} &= \bar{f}_{i+1} + \beta_i q_i, \\ p_{i+1} &= u_{i+1} + \beta_i (q_i + \beta_i p_i), \\ [\lambda_i, \mu_i]^T &= -(V_i^T V_i)^{-1} V_i^T \bar{f}_{i+1}, \\ d_{i+1} &= \bar{d}_{i+1} + \lambda_i (d_i - \bar{d}_{i+1}) + \mu_i C^{-1} p_i, \\ f_{i+1} &= \bar{f}_{i+1} + \lambda_i (f_i - \bar{f}_{i+1}) + \mu_i v_i \end{aligned}$$

pro $1 \leq i \leq n$, (zde $V_i = [f_i - \bar{f}_{i+1}, v_i] \in R^{n \times 2}$).

Předpodmiňovací matice se obvykle volí tak, aby platilo $C \approx A$. Pak matice $AC^{-1} \approx I$ je lépe podmíněná. Velmi účinné je předpodmiňování pomocí neúplného trojúhelníkového rozkladu

$$P(A + E) = LU,$$

kde L je dolní trojúhelníková matice s jednotkami na hlavní diagonále, U je horní trojúhelníková matice, P je permutační matice a E je matice zahrnující vliv potlačování nově vznikajících nenulových prvků. Permutační matice se volí tak, aby matice PA měla nenulové prvky (pivoty) na hlavní diagonále.

Nyní se budeme zabývat metodou GMRES, která patří mezi metody s dlouhými rekurentními vztahy. Princip metody GMRES spočívá v tom, že se generují ortogonální vektory q_i , $1 \leq i \leq n$, tak, že q_j $1 \leq j \leq i$, tvoří bázi v Krylovově podprostoru \mathcal{K}_i . Vektor $d_{i+1} \in R^n$ se volí tak, aby platilo

$$d_{i+1} = \arg \min_{d \in \mathcal{K}_i} \|Ad + f\|. \quad (1232)$$

Metoda GMRES je tedy založena na minimalizačním principu, což znamená, že normy reziduí monotonně klesají.

Ortonormální vektory q_i , $1 \leq i \leq n$ se generují pomocí Gramova-Schmidtova ortogonalizačního procesu. Klasický Gramův-Schmidtův ortogonalizační proces používá rekurentní vztahy

$$\beta_1 q_1 = f$$

a

$$\begin{aligned} q_{i+1}^1 &= Aq_i, \\ \left. \begin{aligned} \alpha_{ji} &= q_j^T q_{i+1}^1, \\ q_{i+1}^{j+1} &= q_{i+1}^j - \alpha_{ji} q_j, \end{aligned} \right\} 1 \leq j \leq i \\ \beta_{i+1} q_{i+1} &= q_{i+1}^{i+1}, \end{aligned}$$

$1 \leq i \leq n-1$, kde koeficienty β_i , $1 \leq i \leq n$ se vybírají tak, aby vektory q_i , $1 \leq i \leq n$, měly jednotkovou normu. Stabilnější je modifikovaný Gramův-Schmidtův ortogonalizační proces

$$\beta_1 q_1 = f$$

a

$$\left. \begin{aligned} q_{i+1}^1 &= Aq_i, \\ \alpha_{ji} &= q_j^T q_{i+1}^j, \\ q_{i+1}^{j+1} &= q_{i+1}^j - \alpha_{ji} q_j, \end{aligned} \right\} 1 \leq j \leq i$$

$$\beta_{i+1} q_{i+1} = q_{i+1}^{i+1},$$

$1 \leq i \leq n-1$. Gramův-Schmidtův ortogonalizační proces generující ortonormální báze Krylovových podprostorů \mathcal{K}_i , $1 \leq i \leq n$, se také nazývá Arnoldiovým procesem určeným maticí $A \in R^{n \times n}$ a vektorem $f \in R^n$.

Označíme-li $Q_i = [q_1, q_2, \dots, q_i]$ a

$$H_i = \begin{bmatrix} \alpha_{11} & \alpha_{12} & \dots & \alpha_{1i} \\ \beta_2 & \alpha_{22} & \dots & \alpha_{2i} \\ 0 & \beta_3 & \dots & \alpha_{3i} \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ 0 & 0 & \dots & \beta_{i+1} \end{bmatrix}$$

($H_i \in R^{(i+1) \times i}$ je horní Hessenbergova matice), můžeme Arnoldiův proces zapsat v maticovém tvaru

$$AQ_i = Q_{i+1}H_i.$$

Položíme-li $d_{i+1} = Q_i z_i$, kde $z_i \in R^n$, platí

$$\|Ad_{i+1} + f\| = \|AQ_i z_i + f\| = \|Q_{i+1}H_i z_i + Q_{i+1}(\beta_1 e_1)\| = \|H_i z_i + \beta_1 e_1\|,$$

takže minimalizační podmínku můžeme zapsat ve tvaru

$$z_i = \arg \min_{z \in R^i} \|H_i z + \beta_1 e_1\|. \quad (1233)$$

Věta 303. *Nechť $\mathcal{K}_j \neq \mathcal{K}_{j+1}$, $1 \leq j \leq i$, $\mathcal{K}_i = \mathcal{K}_{i+1}$ a nechť platí (1232). Pak $Ad_{i+1} + f = 0$.*

Důkaz Uvažujme Arnoldiův proces určený regulární maticí $A \in R^{n \times n}$ a vektorem f . Jestliže $\mathcal{K}_j \neq \mathcal{K}_{j+1}$, $1 \leq j \leq i$ a $\mathcal{K}_i = \mathcal{K}_{i+1}$, pak vektory q_i , $1 \leq j \leq i$, jsou lineárně nezávislé a $\beta_{i+1} = 0$. Platí tedy

$$AQ_i = Q_i \bar{H}_i,$$

kde $\bar{H}_i \in R^{i \times i}$ je horní Hessenbergova matice, která vznikne z matice $H_i \in R^{(i+1) \times i}$ vyškrtnutím posledního řádku. Jelikož matice AQ_i má lineárně nezávislé sloupce a A je regulární, je matice \bar{H}_i regulární a existuje řešení soustavy rovnic $\bar{H}_i z_i + \beta_1 e_1 = 0$. Položíme-li $d_{i+1} = Q_i z_i$ platí

$$\|Ad_{i+1} + f\| = \|\bar{H}_i z_i + \beta_1 e_1\| = 0.$$

□

Metoda GMRES nalezne řešení soustavy rovnic $Ad + f = 0$ po nejvýše n krocích. Jestliže totiž $\mathcal{K}_j \neq \mathcal{K}_{j+1}$, $1 \leq j < n$, pak nutně $\mathcal{K}_n = \mathcal{K}_{n+1} = R^n$. Metoda GMRES nemůže selhat, neboť $\beta_{i+1} = 0$ implikuje $Ad_{i+1} + f = 0$.

Abychom mohli určit vektor z_i vyhovující podmínce (1233), je třeba provést ortogonální rozklad

$$P_i(H_i z_i + \beta_1 e_1) = \begin{bmatrix} R_i \\ 0 \end{bmatrix} z_i + \begin{bmatrix} h_i \\ \bar{\eta}_{i+1} \end{bmatrix},$$

kde $P_i = \bar{P}_i \bar{P}_{i-1} \dots \bar{P}_1$ je součin Givensových matic elementárních rotací a

$$R_i = \begin{bmatrix} \rho_{11} & \rho_{12} & \dots & \rho_{1i} \\ 0 & \rho_{22} & \dots & \rho_{2i} \\ 0 & 0 & \dots & \rho_{ii} \end{bmatrix}, \quad h_i = \begin{bmatrix} \eta_1 \\ \eta_2 \\ \dots \\ \eta_i \end{bmatrix}.$$

Je to postup, který byl již použit v metodě LSQR (oddíl 10.7), proto ho nebudeme znovu odvozovat. Uvedeme pouze výsledné rekurentní vztahy metody GMRES.

Definice 94. *Nechť $A \in R^{n \times n}$ je regulární matice a $f \in R^n$. Pak iterační proces*

$$\beta_1 q_1 = f, \quad \bar{\eta}_1 = \beta_1$$

a

$$\begin{aligned} q_{i+1}^1 &= Aq_i, \\ \bar{\alpha}_{1i} &= q_1^T q_{i+1}^1, \quad q_{i+1}^2 = q_{i+1}^1 - \bar{\alpha}_{1i} q_1, \\ \left. \begin{aligned} \alpha_{ji} &= q_j^T q_{i+1}^j, \quad q_{i+1}^{j+1} = q_{i+1}^j - \alpha_{ji} q_j, \\ \rho_{j-1i} &= \lambda_{j-1} \bar{\alpha}_{j-1i} + \tau_{j-1} \alpha_{ji}, \\ \bar{\alpha}_{ji} &= -\lambda_{j-1} \bar{\alpha}_{j-1i} + \tau_{j-1} \alpha_{ji}, \end{aligned} \right\} 1 < j \leq i \\ \beta_{i+1} q_{i+1} &= q_{i+1}^{i+1}, \\ \rho_{ii} &= \sqrt{\bar{\alpha}_{ii}^2 + \beta_{i+1}^2}, \\ \lambda_i &= \frac{\bar{\alpha}_{ii}}{\rho_{ii}}, \quad \tau_i = \frac{\beta_{i+1}}{\rho_{ii}}, \\ \eta_i &= \lambda_i \bar{\eta}_i, \quad \bar{\eta}_{i+1} = -\tau_i \bar{\eta}_i, \end{aligned}$$

$1 \leq i \leq n$, nazveme metodou GMRES určenou maticí $A \in R^{n \times n}$ a vektorem $f \in R^n$.

Používáme-li metodu GMRES, můžeme minimalizační podmínku přepsat ve tvaru

$$z_i = \arg \min_{z \in R^n} \left\| \begin{bmatrix} R_i \\ 0 \end{bmatrix} z + \begin{bmatrix} h_i \\ \bar{\eta}_{i+1} \end{bmatrix} \right\|.$$

Platí tedy $R_i z_i + h_i = 0$ (matice R_i je horní trojúhelníková) a položíme-li $d_{i+1} = Q_i z_i$, platí $\|Ad_{i+1} + f\| = |\bar{\eta}_{i+1}|$. Čísla $|\bar{\eta}_i|$, $1 \leq i \leq n+1$, jsou tedy normy reziduí $f_i = Ad_i + f$, $1 \leq i \leq n+1$. Jakmile metoda GMRES získá dostatečně malé reziduum (platí-li $|\bar{\eta}_{i+1}| \leq \bar{\omega} \|f\|$), můžeme proces ukončit a položit $d_{i+1} = Q_i z_i$, kde $R_i z_i + h_i = 0$.

Metodu GMRES můžeme různým způsobem modifikovat. Generujeme-li ortonormální bázi v posunutých Krylovových podprostorech

$$AK_i = \text{span}\{Af, \dots, A^i f\},$$

odpadne použití ortogonálního rozkladu. Vektory q_j , $1 \leq j \leq i$ se opět určují pomocí Gramova-Schmidtova ortogonalizačního procesu, takže platí

$$AQ_{i-1} = Q_i H_{i-1},$$

kde $H_{i-1} \in R^{i \times (i-1)}$ je horní Hessenbergova matice. Zvolíme-li vektor q_1 tak, že $\beta_1 q_1 = Af$, můžeme psát

$$[Af, AQ_{i-1}] = Q_i [\beta_1 e_1, H_{i-1}] = Q_i R_i,$$

kde

$$R_i = \begin{bmatrix} \beta_1 & \alpha_{11} & \alpha_{12} & \dots & \alpha_{1i-1} \\ 0 & \beta_2 & \alpha_{22} & \dots & \alpha_{2i-1} \\ 0 & 0 & \beta_3 & \dots & \alpha_{3i-1} \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ 0 & 0 & 0 & \dots & \beta_i \end{bmatrix}$$

($R_i \in R^{i \times i}$ je horní trojúhelníková matice). Položíme-li

$$d_{i+1} = [f, Q_{i-1}]z_i,$$

platí $d_{i+1} \in \mathcal{K}_i$, neboť vektory f a q_j , $1 \leq j \leq i-1$, jsou lineárně nezávislé. Dále platí

$$\|Ad_{i+1} + f\| = \|[Af, AQ_{i-1}]z_i + f\| = \|Q_i R_i z_i + f\|,$$

takže minimalizační podmínku můžeme zapsat ve tvaru

$$z_i = \arg \min_{z \in R^i} \|Q_i R_i z + f\|.$$

Normální soustava rovnic pro tento problém nejmenších čtverců má tvar $R_i^T Q_i^T Q_i R_i z_i + R_i^T Q_i^T f = 0$, takže

$$R_i z_i + Q_i^T f = 0,$$

což po dosažení do vzorce pro reziduum dává

$$f_{i+1} = Ad_{i+1} + f = (I - Q_i Q_i^T) f = f_i - q_i q_i^T f.$$

Jelikož z ortogonality plyne $q_i^T Q_{i-1} = 0$, můžeme psát $q_i^T f_i = q_i^T (I - Q_{i-1} Q_{i-1}^T) f = q_i^T f$, což dává

$$f_{i+1} = f_i - q_i q_i^T f_i.$$

Tento vzorec zlepšuje stabilitu modifikované metody GMRES. Shrňeme-li dosažené výsledky, můžeme modifikovanou metodu GMRES definovat takto.

Definice 95. *Nechť $A \in R^{n \times n}$ je regulární matice a $f \in R^n$. Pak iterační proces*

$$f_1 = f, \quad \beta_1 q_1 = Af$$

a

$$\begin{aligned} \gamma_i &= q_i^T f_i, \\ f_{i+1} &= f_i - \gamma_i q_i, \\ q_{i+1}^1 &= A q_i, \\ \left. \begin{aligned} \alpha_{ji} &= q_j^T q_{i+1}^j, \\ q_{i+1}^{j+1} &= q_{i+1}^j - \alpha_{ji} q_j, \end{aligned} \right\} 1 \leq j \leq i, \\ \beta_{i+1} q_{i+1} &= q_{i+1}^{i+1}, \end{aligned}$$

$1 \leq i \leq n-1$, nazveme modifikovanou metodou GMRES určenou maticí $A \in R^{n \times n}$ a vektorem $f \in R^n$.

Jakmile modifikovaná metoda GMRES získá dostatečně malé reziduum (platí-li $\|f_{i+1}\| \leq \bar{\omega} \|f\|$), můžeme proces ukončit a položit $d_{i+1} = [f, Q_{i-1}]z_i$, kde

$$\begin{bmatrix} \beta_1 & \alpha_{11} & \dots & \alpha_{1i-1} \\ 0 & \beta_2 & \dots & \alpha_{2i-1} \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ 0 & 0 & \dots & \beta_i \end{bmatrix} z_i = \begin{bmatrix} \gamma_1 \\ \gamma_2 \\ \dots \\ \gamma_i \end{bmatrix}$$

Poznámka 419. Základní i modifikovanou metodu GMRES lze snadno předpokládat (používá se právě předpokládání). V tomto případě se místo matice A používá matice AC^{-1} a vektor $d_{i+1} \in R^n$ se určuje podle vzorce

$$d_{i+1} = -C^{-1}Q_i R_i^{-1}h_i$$

(základní metoda) nebo

$$d_{i+1} = -C^{-1}[f, Q_{i-1}]R_i^{-1}Q_i^T f$$

(modifikovaná metoda). Předpokládací matice C^{-1} se opět volí tak, aby platilo $C \approx A$ (použije se například neúplný LU rozklad).

12.10 Metody s lokálně omezeným krokem

Zhlazenou metodu CGS nebo metodu GMRES můžeme použít ke konstrukci nepřesných metod s lokálně omezeným krokem. V tomto případě se generuje posloupnost vektorů $d_{i+1} \in R^n$, $1 \leq i \leq n$, které aproximují řešení soustavy rovnic $Ad + f = 0$, a pak se pokládá $J = d_{i+1}$, pokud $\|d_{i+1}\| \leq \Delta$ a $\|f_{i+1}\| \leq \bar{\omega}\|f\|$, $0 \leq \bar{\omega} < 1$, nebo $J = d_i + \alpha_i(d_{i+1} - d_i)$ a $\|d\| = \Delta$, pokud $\|d_j\| < \Delta$, $\|f_j\| > \bar{\omega}\|f\|$, $1 \leq j \leq i$, a $\|d_{i+1}\| \geq \Delta$. Tato volba zřejmě splňuje podmínky (T1a), (T1b) metody s lokálně omezeným krokem (definice 83). Navíc je třeba zformulovat předpoklady, aby byla splněna i podmínka (T1c), neboli

$$\|f\| - \|Ad + f\| \geq \underline{\sigma}\|Ad\|,$$

kde $\underline{\sigma}$ je nějaká konstanta. V dalším textu budeme předpokládat, že matice A splňuje podmínku $\|I - A\| \leq \bar{\nu} < 1$, což lze docílit vhodným předpokládáním (místo matice A se používá matice AC^{-1} taková, že $\|I - AC^{-1}\| \leq \bar{\nu} < 1$).

Lemma 123. *Nechť $\|I - A\| \leq \bar{\nu} < 1$ a nechť $d_{i+1} \in R^n$, $i = 1, \dots, n$, jsou vektory generované metodou GMRES nebo dvojnásobně zhlazenou metodou CGS. Pak*

$$\|f\|^2 - \|r_{i+1}\|^2 \geq \underline{\eta}^2\|f\|^2,$$

kde $\underline{\eta} = (1 - \bar{\nu})/(1 + \bar{\nu})$.

Důkaz (a) Nejprve ukážeme, že

$$|f^T Af| \geq \frac{1 - \bar{\nu}}{1 + \bar{\nu}} \|f\| \|Af\| = \underline{\eta} \|f\| \|Af\|.$$

Podle předpokladu platí

$$\begin{aligned} |f^T Af| &= |f^T f - f^T (I - A)f| \geq |f^T f| - |f^T (I - A)f| \\ &\geq \|f\|^2 - \|I - A\| \|f\|^2 \geq (1 - \bar{\nu}) \|f\|^2 \end{aligned}$$

a

$$\|Af\| \leq \|f\| + \|I - A\| \|f\| \leq (1 + \bar{\nu}) \|f\|,$$

což dohromady dává dokazovanou nerovnost.

(b) Protože posloupnost norem reziduí metody GMRES i dvojnásobně zhlazené metody CGS je nerostoucí, stačí dokázat, že

$$\|f\|^2 - \|r_2\|^2 \geq \underline{\eta}^2\|f\|^2.$$

Uvažejme nejprve metodu GMRES. Jelikož $d_1 = 0$ a $\mathcal{K}_1 = \text{span}\{f\}$, platí

$$\|r_2\| = \min_{\mu \in R} \|A(\mu f) + f\|.$$

Z podmínky optimality

$$\mu_1 \triangleq \arg \min_{\mu \in \mathbb{R}} \|A(\mu f) + f\|^2 = \arg \min_{\mu \in \mathbb{R}} (\mu^2 \|Af\|^2 + 2\mu f^T Af + \|f\|^2)$$

dostaneme $\mu_1 = -f^T Af / \|Af\|^2$, takže pro normu residua r_2 platí

$$\|r_2\|^2 = \frac{(f^T Af)^2}{\|Af\|^4} \|Af\|^2 - 2 \frac{(f^T Af)^2}{\|Af\|^2} + \|f\|^2 = \|f\|^2 - \frac{(f^T Af)^2}{\|Af\|^2 \|f\|^2} \|f\|^2.$$

Tato nerovnost spolu s (a) dokazuje tvrzení lemmatu pro metodu GMRES. Uvažujme nyní dvojnásobně zhlazenou metodu CGS. Pak platí

$$\|r_2\| = \min_{[\lambda, \mu]^T \in \mathbb{R}^2} \|\bar{r}_2 + \lambda(f - \bar{r}_2) + \mu v_1\| \leq \min_{\mu \in \mathbb{R}} \|f + \mu v_1\| = \min_{\mu \in \mathbb{R}} \|f + \mu Af\|$$

(po dosazení $\lambda = 1$) což dává stejný výsledek jako v případě metody GMRES. \square

Lemma 124. *Nechť jsou splněny předpoklady lemmatu 123 a necht $d \in \mathcal{R}^n$ je vektor určený metodou GMRES nebo dvojnásobně zhlazenou metodou CGS tak jako v poznámce ???. Pak platí*

$$\|f\| - \|Ad + f\| \geq \underline{\sigma} \|Ad\|,$$

kde $\underline{\sigma} = \underline{\eta}^2/8$.

Důkaz (a) Necht $\|d_{i+1}\| < \Delta$ a $\|r_{i+1}\| \leq \bar{\omega} \|f\|$. Pak podle lemmatu 123 platí

$$2\|f\| (\|f\| - \|r_{i+1}\|) \geq \|f\|^2 - \|r_{i+1}\|^2 \geq \underline{\eta}^2 \|f\|^2,$$

což dohromady z odhadem $\|Ad\| \leq 2\|f\|$ dává

$$\|f\| - \|r_{i+1}\| \geq \frac{1}{2} \underline{\eta}^2 \|f\| \geq \frac{1}{4} \underline{\eta}^2 \|Ad\|.$$

(b) Necht $\|d_{i+1}\| \geq \Delta$ a $i > 1$. Pak platí $d = \tau_i d_{i+1} + (1 - \tau_i) d_i$ s $0 < \tau_i \leq 1$, takže

$$\|Ad + f\| = \|\tau_i (Ad_{i+1} + f) + (1 - \tau_i) (Ad_i + f)\| \leq \tau_i \|r_{i+1}\| + (1 - \tau_i) \|r_i\|$$

a lemma 123 spolu s odhadem $\|Ad\| \leq 2\|f\|$ dává

$$\|f\| - \|Ad + f\| \geq \tau_i (\|f\| - \|r_{i+1}\|) + (1 - \tau_i) (\|f\| - \|r_i\|) \geq \frac{1}{2} \underline{\eta}^2 \|f\| \geq \frac{1}{4} \underline{\eta}^2 \|Ad\|.$$

(c) Necht $\|d_{i+1}\| \geq \Delta$ a $i = 1$. Pak platí $d = \tau_1 d_2$, kde $0 < \tau_1 \leq 1$. Můžeme tedy psát

$$\begin{aligned} \|f\|^2 - \|Ad + f\|^2 &= \|f\|^2 - \tau_1^2 \|Ad_2\|^2 - 2\tau_1 f^T Ad_2 - \|f\|^2 \\ &= -\tau_1^2 \|Ad_2\|^2 - 2\tau_1 f^T Ad_2 \geq \tau_1 (-\|Ad_2\|^2 - 2f^T Ad_2) \\ &= \tau_1 (\|f\|^2 - \|Ad_2 + f\|^2) \end{aligned}$$

(neboť $\tau_1^2 \leq \tau_1$ pro $0 < \tau_1 \leq 1$), nebo

$$\begin{aligned} 2\|f\| (\|f\| - \|Ad + f\|) &\geq \|f\|^2 - \|Ad + f\|^2 \geq \tau_1 (\|f\|^2 - \|r_2\|^2) \\ &\geq \tau_1 \|f\| (\|f\| - \|r_2\|), \end{aligned}$$

takže

$$\|f\| - \|Ad + f\| \geq \frac{1}{2} \tau_1 (\|f\| - \|r_2\|) \geq \frac{1}{4} \tau_1 \underline{\eta}^2 \|f\|$$

jako v případě (a). Platí tedy

$$2\|f\| \geq \|r_2 - f\| = \|Ad_2\|,$$

což po dosazení do předchozí nerovnosti dává

$$\|f\| - \|Ad + f\| \geq \frac{1}{8} \tau_1 \underline{\eta}^2 \|Ad_2\| = \frac{1}{8} \underline{\eta}^2 \|Ad\|.$$

\square

Věta 304. *Nechť $\|I - A_i\| \leq \bar{\nu} < 1$, $i \in N$ a nechť $d_i \in R^n$, $i \in N$, jsou směrové vektory určené metodou GMRES nebo dvojnásobně zhlazenou metodou CGS tak jako v poznámce ???. Pak jsou splněny podmínky (T1a)–(T1c) a směrové vektory $d_i \in R^n$, $i \in N$, můžeme použít ke konstrukci nepřesné metody s lokálně omezeným krokem. Aplikujeme-li tuto metodu na funkci $f: \mathcal{D} \rightarrow R^n$ vyhovující předpokladům J1 a J4–J6 a splňují-li matice A_i , $i \in N$ podmínky uvedené v lemmatu 104, platí $x_i \rightarrow x^*$ a $f(x^*) = 0$.*

Důkaz Tvrzení věty je bezprostředním důsledkem lemmatu 124 a věty 265. □

Metodu GMRES nebo dvojnásobně zhlazenou metodu CGS můžeme také použít ke konstrukci metod, které se nazývají metodami psí nohy. V tomto případě se generují vektory $d_{i+1} \in R^n$, $1 \leq i \leq m$, kde $m \ll n$ (obvykle $1 \leq m \leq 3$). Jestliže pro nějaký index $1 \leq i \leq m$ platí $\|d_{i+1}\| \leq \Delta$ a $\|f_{i+1}\| \leq \bar{\omega}\|f\|$, $0 \leq \bar{\omega} < 1$, pokládáme $d = d_{i+1}$. Jestliže pro nějaký index $1 \leq i \leq m$ platí $\|d_j\| < \Delta$, $\|f_j\| > \bar{\omega}\|f\|$, $1 \leq j \leq i$, a $\|d_{i+1}\| \geq \Delta$, pokládáme $d = d_i + \alpha_i(d_{i+1} - d_i)$ tak, že $\|d\| = \Delta$. Nenastane-li ani jeden z těchto případů určíme pomocí některé přímé eliminační metody řešení $d^* \in R^n$ soustavy rovnic $Ad + f = 0$ a pokládáme $d = d_{m+1} + \alpha_{m+1}(d^* - d_{m+1})$. Jednoduše se dá ukázat (podobně jako v důkazu lemmatu 124), že pokud platí $\Delta \geq \underline{\gamma}\|f\|$ nebo $|f^T Af| \geq \underline{\varepsilon}\|f\|\|Af\|$, je splněna podmínka (T1c).

12.11 Numerické porovnání

K testování metod pro řešení rozsáhlých systémů nelineárních rovnic bylo použito 44 úloh, obsahujících 1000 rovnic o 1000 neznámých, ze sbírky TEST18 zmíněné v oddílu 1.5 a popsané v práci [151].

Nejprve porovnáme účinnost metod, které používají analytické vyjádření pro prvky Jacobiovy matice. V tabulce 15 jsou uvedeny výsledky získané těmito metodami:

LSNMJ-xx - Newtonova metoda pro řídké soustavy nelineárních rovnic.

LSTMJ-xx - Tensorová metoda pro řídké soustavy nelineárních rovnic s $p = 1$ (věta 301).

LSNMS-xx - metoda škálování řádků v LU rozkladu Jacobiovy matice určená vzorcem (1227),

LSQNS-xx - Schubertova kvazinevtonovská metoda určená vzorcem (1213)).

LSQNA-xx - Sdružená kvazinevtonovská metoda určená vzorcem (1220)).

Tyto metody jsou porovnány s metodami TRGN-xx, TRGNS-xx, TRNMS-xx a LSVMP-xx, testovanými v oddílu 10.8 (tabulka 11) aplikovanými na součet čtverců (1094). Metody, jejichž označení začíná písmeny TR jsou realizovány jako metody s lokálně omezeným krokem a písmena LS označují metody spádových směrů. Přitom znaky nebo číslice xx udávají typ nebo číslo použitého algoritmu. U metod pro řešení systémů nelineárních rovnic jsou to buď písmena LU, označující přímou metodu používající řídký trojúhelníkový rozklad nesymetrické matice, nebo písmena CGS, označující dvojnásobně zhlazenou metodu CGS (definice 93), nebo písmena GMR, označující metodu GMRES (definice 94) přerušovanou vždy po 100 krocích.

Metoda	NIT	NFV	NFG	NCGR	selhání	čas
LSNMJ-LU	607	1239	607	–	1	2.76
LSNMJ-CGS	610	870	610	1538	–	2.48
LSNMJ-GMR	615	891	615	2290	–	2.52
LSTMJ-LU	545	1319	545	–	1	2.91
LSNMS-LU	834	1936	427	–	1	2.60
LSQNS-LU	848	1509	209	–	–	3.15
LSQNS-CGS	851	1430	199	2432	–	3.24
LSQNS-GMR	855	1434	201	3132	–	3.05
LSQNA-LU	725	1178	1303	–	1	3.60
LSQNA-CGS	868	1818	2044	3062	–	4.80
LSQNA-GMR	802	1350	1503	3317	–	3.94
TRGN-14	2511	2899	2555	–	1	17.22
TRGNS-14	4188	4875	4232	–	2	23.30
TRNMS-14	5228	53685	52773	–	11	72.05
LSVMP-6	24876	48852	48852	–	10	212.77

Tabulka 15: TEST18 – 44 úloh

Tabulka 15 obsahuje celkový počet iterací NIT, celkový počet použitých funkčních hodnot NFV, celkový počet použitých gradientů NFG, celkový počet iterací NCGR zhlazené metody CGS nebo metody GMRES, počet selhání a celkový čas výpočtu. Selhání bylo dvojího druhu. Buď bylo nalezeno lokální minimum funkce (1094), které nebylo řešením dané úlohy, nebo byl překročen maximální počet iterací.

Z výsledků uvedených v této tabulce lze vyvodit několik závěrů:

- Newtonova metoda pro řešení soustav nelineárních rovnic je mnohem efektivnější než Gaussova-Newtonova metoda aplikovaná na součet čtverců (1094) nebo její modifikace. Gaussovu-Newtonovu metodu není třeba modifikovat, neboť řešíme úlohy s nulovými rezidui. Zcela nevhodné jsou metody pro minimalizaci obecné účelové funkce.
- Sdružená kvazinevtonovská metoda pro řídké úlohy je horší než Newtonova metoda, neboť nelze ušetřit operace při řešení rovnic s řídkými maticemi.
- Iterační určování směrového vektoru se zdá být výhodnější než přímé použití LU rozkladu.

Nyní porovnáme účinnost metod, které používají pouze hodnoty dílčích funkcí. V tabulce 16 jsou uvedeny výsledky získané těmito metodami:

- LSNM1-xx - Diferenční verze Newtonovy metody pro nelineární rovnice s aproximací řádků Jacobiovy matice podle vzorců (1212),
- LSNM2-xx - Diferenční verze Newtonovy metody pro nelineární rovnice s aproximací sloupců Jacobiovy matice podle vzorců (1211),
- LSNMS-xx - metoda škálování řádků v LU rozkladu Jacobiovy matice podle vztahů (1227),
- LSNMC-xx - nedokonalá diferenční verze Newtonovy metody popsána v oddílu 12.7,
- LSQNS-xx - Schubertova kvazinevtonovská metoda používající vzorec (1213),
- LSQLB-xx - Broydenova dobrá metoda s omezenou pamětí používající vzorec (1206), kde $v_i = s_i$, $l < i \leq l + m - 1$ a $m = 5$ (poznámka 409),
- LSQLC-xx - metoda aktualizace sloupců s omezenou pamětí používající vzorec (1206), kde $v_i = e_k$, $l < i \leq l + m - 1$ a $m = 5$ (poznámka 409),
- LSQLI-xx - inverzní metoda aktualizace sloupců s omezenou pamětí používající vzorec (1204), kde $z_i = e_k$, $l < i \leq l + m - 1$ a $m = 5$ (věta 291 a poznámka 411).

Všechny uvedené metody jsou spádovými metodami (metody s lokálně omezeným krokem dosahovaly horších výsledků). Místo znaků xx dosazujeme písmena LU, CGS, GMR tak jako v předchozí tabulce.

Metoda	NIT	NFV	NCGR	selhání	čas
LSNM1-LU	570	2942	–	1	3.27
LSNM1-CGS	576	2988	1398	–	3.36
LSNM1-GMR	582	3070	2185	–	3.47
LSNM2-LU	570	3105	–	1	3.33
LSNM2-CGS	576	3157	1398	–	3.41
LSNM2-GMR	582	3265	2185	–	3.52
LSNMS-LU	848	3653	–	1	3.18
LSNMC-LU	672	6028	–	1	6.56
LSQNS-LU	842	2212	–	1	3.38
LSQNS-CGS	876	2114	2550	-	3.38
LSQNS-GMR	1077	2320	4221	1	4.02
LSQLB-CGS	756	2012	2073	1	3.12
LSQLC-CGS	770	2255	2022	-	3.19
LSQLI-LU	747	1667	–	1	1.88
LSQLI-CGS	972	2328	1565	–	2.83

Tabulka 16: TEST18 – 44 úloh

Z výsledků uvedených v této tabulce lze vyvodit několik závěrů:

- Diferenční verze Newtonovy metody jsou velmi efektivní. Řádkový i sloupcový způsob výpočtu diferencí dávají prakticky stejné výsledky. Jelikož použití vzorců (1212) je algoritmicky jednodušší, byl tento postup použit ve všech dalších úpravách Newtonovy metody.
- Iterační určování směrového vektoru pomocí dvojnásobně zhlazené metody CGS se zdá být výhodnější než přímé použití LU rozkladu. Metoda GMRES přerušovaná vždy po 100 krocích je méně robustní (metodu GMRES je třeba přerušovat, neboť vyžaduje uchovávání všech předchozích vektorů).
- Metody s proměnnou metrikou s omezenou pamětí LSQLB-xx, LSQLC-xx a zejména LSQLI-xx dávají nejlepší výsledky.

13 Optimalizace dynamických systémů

Uvažujeme úlohu spočívající v minimalizaci účelové funkce

$$F(x) = \int_{t_0}^{t_1} F_A(x, y(x, t), t) dt + F_T(x, y(x, t_1)), \quad (1234)$$

kde

$$\frac{dy(x, t)}{dt} = f_S(x, y(x, t), t), \quad y(x, t_0) = f_I(x).$$

Přitom $x \in R^n$, $y : R^n \times [t_0, t_1] \rightarrow R^{n_S}$, $F : R^n \rightarrow R$, $F_A : R^n \times R^{n_S} \times [t_0, t_1] \rightarrow R$, $F_T : R^n \times R^{n_S} \rightarrow R$, $f_S : R^n \times R^{n_S} \times [t_0, t_1] \rightarrow R^{n_S}$, $f_I : R^n \rightarrow R^{n_S}$. Minimalizovaná funkce je tedy integrálem, ve kterém vystupuje řešení soustavy obyčejných diferenciálních rovnic prvního řádu s počátečními podmínkami. Tuto soustavu diferenciálních rovnic nazýváme stavovým systémem. Z praktických důvodů je výhodné počítat integrál společně s řešením soustavy diferenciálních rovnic. V tomto případě pokládáme

$$F(x) = \tilde{F}_A(x, t_1) + F_T(x, y(x, t_1)), \quad (1235)$$

kde

$$\frac{dy(x, t)}{dt} = f_S(x, y(x, t), t), \quad y(x, t_0) = f_I(x), \quad (1236)$$

$$\frac{d\tilde{F}_A(x, t)}{dt} = F_A(x, y(x, t), t), \quad \tilde{F}_A(x, t_0) = 0. \quad (1237)$$

Celkem se řeší $n_S + 1$ diferenciálních rovnic v přímém směru (začínáme v bodě t_0 , kde jsou zadány počáteční podmínky $y(x, t_0) = f_I(x)$ a $\tilde{F}_A(x, t_0) = 0$). Stačí spočítat hodnoty funkcí $y(x, t_1)$, $\tilde{F}_A(x, t_1)$ a $F_T(x, y(x, t_1))$ na konci intervalu a tyto hodnoty dosadit do (1235). Je samozřejmě nutné, aby soustava diferenciálních rovnic (1236)–(1237) měla řešení.

Nechť $\mathcal{D} \subset R^n$ je otevřená množina obsahující všechny body $x_i \in R^n$, $i \in N$, generované metodou použitou pro hledání minima funkce F , $y(x, t)$ je řešení systému rovnic (1236) a

$$\mathcal{D}_y = \{y = y(x, t) : x \in \mathcal{D}, t \in [t_0, t_1]\}.$$

V dalším výkladu budeme používat následující předpoklady

Předpoklad D1. Funkce $\tilde{F}_A(x, y)$ a $F_T(x, y)$ jsou zdola omezené na $\mathcal{D} \times \mathcal{D}_y$.

Předpoklad D2. Existuje spojitě a omezené řešení systému (1236)–(1237) na intervalu $[t_0, t_1]$, kdykoliv $x \in \mathcal{D}$.

Poznámka 420. Předpoklad D2 je poměrně silný, ale v praktických úlohách bývá často splněn. Jestliže pro dané $x \in \mathcal{D}$ je zobrazení $f_S(x, y(x, t), t)$ lipschitzovské podle proměnné y a spojitě podle proměnné t , existuje spojitě řešení systému (1236)–(1237) na nějakém maximálním intervalu $t_0 \leq t < \bar{t}$. Pokud $t_1 < \bar{t}$, existuje spojitě a omezené řešení systému (1236)–(1237) na intervalu $[t_0, t_1]$. V opačném případě takové řešení neexistuje.

Předpoklad D3. Funkce $F_A(x, y, t)$ a zobrazení $f_S(x, y, t)$ jsou spojitě a omezené na intervalu $[t_0, t_1]$, kdykoliv $x \in \mathcal{D}$ a $y \in \mathcal{D}_y$, a jsou spojitě diferencovatelné podle proměnných x a y , přičemž derivace jsou omezené. Funkce $F_T(x, y)$ a zobrazení $f_I(x)$ jsou spojitě diferencovatelné podle svých proměnných, přičemž derivace jsou omezené.

Předpoklad D4. Funkce $F_A(x, y, t)$ a zobrazení $f_S(x, y, t)$ jsou spojitě a omezené na intervalu $[t_0, t_1]$, kdykoliv $x \in \mathcal{D}$ a $y \in \mathcal{D}_y$, a jsou dvakrát spojitě diferencovatelné podle proměnných x a y , přičemž druhé derivace jsou omezené. Funkce $F_T(x, y)$ a zobrazení $f_I(x)$ jsou dvakrát spojitě diferencovatelné podle svých proměnných, přičemž druhé derivace jsou omezené.

Poznámka 421. Je-li splněn předpoklad D3, jsou uvedená zobrazení lipschitzovská vzhledem k proměnným $x \in \mathcal{D}$ a $y \in \mathcal{D}_y$. Je-li splněn předpoklad D4, jsou derivace uvedených zobrazení lipschitzovské vzhledem k proměnným $x \in \mathcal{D}$ a $y \in \mathcal{D}_y$. Protože celkový počet funkcí je konečný, budeme používat společnou horní mez \bar{K} a společnou lipschitzovskou konstantu \bar{L} .

13.1 Výpočet gradientu

Abychom mohli použít metody sdružených gradientů nebo metody s proměnnou metrikou, je třeba určovat gradienty minimalizované funkce. Gradient funkce $F(x)$ definované vztahy (1235)–(1237) lze určit buď přímým nebo zpětným výpočtem. Aby bylo možné derivovat příslušné vztahy, je třeba splnit předpoklady D2 a D3.

Nejprve popíšeme přímý výpočet gradientu. Abychom zjednodušili zápis, budeme psát y místo $y(x, t)$ (pro hodnoty t_0 a t_1 zápis $y(x, t_0)$ a $y(x, t_1)$ ponecháme). Nechť $u(x, t) = dy(x, t)/dx$, takže $u : R^n \times [t_0, t_1] \rightarrow R^{n_S \times n}$. Označíme-li $g^T(x) = dF(x)/dx$ a $\tilde{g}_A^T(x, t) = d\tilde{F}_A(x, t)/dx$, pak derivováním vztahů (1235)–(1237) dostaneme

$$g^T(x) = \tilde{g}_A^T(x, t_1) + \frac{\partial F_T(x, y(x, t_1))}{\partial x} + \frac{\partial F_T(x, y(x, t_1))}{\partial y} u(x, t_1), \quad (1238)$$

kde

$$\frac{du(x, t)}{dt} = \frac{\partial f_S(x, y, t)}{\partial x} + \frac{\partial f_S(x, y, t)}{\partial y} u(x, t), \quad u(x, t_0) = \frac{df_I(x)}{dx}, \quad (1239)$$

$$\frac{d\tilde{g}_A^T(x, t)}{dt} = \frac{\partial F_A(x, y, t)}{\partial x} + \frac{\partial F_A(x, y, t)}{\partial y} u(x, t), \quad \tilde{g}_A^T(x, t_0) = 0. \quad (1240)$$

K současnému určení hodnoty a gradientu minimalizované funkce je tedy třeba řešit $(n_S + 1)(n + 1)$ diferenciálních rovnic (1239)–(1240) v přímém směru.

Nyní odvodíme zpětný výpočet gradientu. Nechť $p : [t_0, t_1] \rightarrow R^{n_S}$ je libovolné zobrazení (jehož přesný tvar budeme specifikovat později) a $y : R^n \times [t_0, t_1] \rightarrow R^{n_S}$ je řešení systému (1236), takže platí $f_S(x, y, t) - dy(x, t)/dt = 0$ pro $t \in [t_0, t_1]$. Použijeme-li (1234), můžeme psát

$$F(x) = \int_{t_0}^{t_1} \left[F_A(x, y, t) + p^T(t) \left(f_S(x, y, t) - \frac{dy(x, t)}{dt} \right) \right] dt + F_T(x, y(x, t_1))$$

a použitím pravidla integrování per partes $u^T v' = (u^T v)' - (u')^T v$, kde $u = p(t)$, $v = y(x, t)$, dostaneme

$$F(x) = \int_{t_0}^{t_1} \left[F_A(x, y, t) + p^T(t) f_S(x, y, t) + \frac{dp^T(t)}{dt} y(x, t) \right] dt + p^T(t_0) y(x, t_0) - p^T(t_1) y(x, t_1) + F_T(x, y(x, t_1)).$$

Nyní můžeme $F(x)$ derivovat podle x , takže

$$\begin{aligned} g^T(x) &= \int_{t_0}^{t_1} \left[\frac{\partial F_A(x, y, t)}{\partial x} + p^T(t) \frac{\partial f_S(x, y, t)}{\partial x} \right. \\ &+ \left. \left(\frac{\partial F_A(x, y, t)}{\partial y} + p^T(t) \frac{\partial f_S(x, y, t)}{\partial y} + \frac{dp^T(t)}{dt} \right) \frac{dy(x, t)}{dx} \right] dt \\ &+ p^T(t_0) \frac{df_I(x)}{dx} + \frac{\partial F_T(x, y(x, t_1))}{\partial x} + \left(\frac{\partial F_T(x, y(x, t_1))}{\partial y} - p^T(t_1) \right) \frac{dy(x, t_1)}{dx}, \end{aligned}$$

neboť podle (1239) platí $dy(x, t_0)/dx = df_I(x)/dx$. Zvolíme-li funkci $p(t) = p(x, t)$ tak, aby se vynulyvaly závorky u $dy(x, t)/dx$ a $dy(x, t_1)/dx$, čili tak, že

$$-\frac{dp^T(x,t)}{dt} = \frac{\partial F_A(x,y,t)}{\partial y} + p^T(x,t) \frac{\partial f_S(x,y,t)}{\partial y}, \quad p^T(x,t_1) = \frac{\partial F_T(x,y(x,t_1))}{\partial y}, \quad (1241)$$

platí

$$g^T(x) = \int_{t_0}^{t_1} \left[\frac{\partial F_A(x,y,t)}{\partial x} + p^T(x,t) \frac{\partial f_S(x,y,t)}{\partial x} \right] dt + p^T(x,t_0) \frac{df_I(x)}{dx} + \frac{\partial F_T(x,y(x,t_1))}{\partial x}. \quad (1242)$$

Dohromady to lze zapsat takto

$$g(x) = \tilde{g}(x,t_0) + \left(\frac{df_I(x)}{dx} \right)^T p(x,t_0), \quad (1243)$$

kde

$$-\frac{dp(x,t)}{dt} = \left(\frac{\partial F_A(x,y,t)}{\partial y} \right)^T + \left(\frac{\partial f_S(x,y,t)}{\partial y} \right)^T p(x,t), \quad p(x,t_1) = \left(\frac{\partial F_T(x,y(x,t_1))}{\partial y} \right)^T, \quad (1244)$$

$$\frac{d\tilde{g}(x,t)}{dt} = \left(\frac{\partial F_A(x,y,t)}{\partial x} \right)^T + \left(\frac{\partial f_S(x,y,t)}{\partial x} \right)^T p(x,t), \quad \tilde{g}(x,t_1) = \left(\frac{\partial F_T(x,y(x,t_1))}{\partial x} \right)^T. \quad (1245)$$

K současnému určení hodnoty a gradientu minimalizované funkce je tedy třeba řešit $n_S + 1$ diferenciálních rovnic (1236)–(1237) v přímém směru a $n_S + n$ diferenciálních rovnic (1244)–(1245) ve zpětném směru.

Poznámka 422. Při zpětném výpočtu gradientu lze postupovat dvojím způsobem.

- (1) Zvolíme n_A uzlových bodů $\tilde{t}_1 = t_0 < \tilde{t}_2 < \dots < \tilde{t}_{n_A} = t_1$ a při řešení v přímém směru ukládáme vektory $y(x, \tilde{t}_i)$, $1 \leq i \leq n_A$, vypočtené v těchto uzlových bodech. Při řešení ve zpětném směru pak vektory $y(x, t)$, $t \in [t_0, t_1]$, interpolujeme z hodnot $y(x, \tilde{t}_i)$, $1 \leq i \leq n_A$ a dosazujeme je do výrazů na pravé straně rovnic (1244)–(1245). Je tedy třeba ukládat dalších $n_S n_A$ hodnot v paměti počítače.
- (2) Použijeme vektor $y(x, t_1)$ získaný řešením rovnic (1239)–(1240) jako koncovou podmínku a řešíme ve zpětném směru dalších n_S diferenciálních rovnic

$$\frac{dy(x,t)}{dt} = f_S(x, y(x,t), t), \quad y(x, t_1) = y(x, t_1), \quad (1246)$$

tedy celkem $2n_S + n$ diferenciálních rovnic (1239)–(1240) a (1246). Jako kontrolu přesnosti výpočtu můžeme použít rovnost $y(x, t_0) = f_I(x)$.

13.2 Výpočet Hessovy matice

Abychom mohli použít Newtonovu metodu je třeba určovat Hessovy matice minimalizované funkce. Hessovu matici funkce $F(x)$ definované vztahy (1235)–(1237) lze určit buď přímým nebo zpětným výpočtem. Aby bylo možné dvakrát derivovat příslušné vztahy, je třeba splnit předpoklady D2 a D4.

Nejprve popíšeme přímý výpočet Hessovy matice. Nechť $v(x, t) = du(x, t)/dx = d^2y(x, t)/dx^2$, takže $v : R^n \times [t_0, t_1] \rightarrow R^{n_S \times n \times n}$ ($v(x, t)$ je tedy tenzorová veličina, která má tři indexy k, i, j , přičemž platí $v_{kij}(x, t) = \partial^2 y_k(x, t) / \partial x_i \partial x_j$). Označíme-li $G(x) = d^2F(x)/dx^2$ a $\tilde{G}_A(x) = d^2\tilde{F}_A(x, t)/dx^2$, pak derivováním vztahů (1238)–(1240) dostaneme

$$\begin{aligned} G(x) &= \tilde{G}_A(x, t_1) + \frac{\partial^2 F_T(x, y(x, t_1))}{\partial x^2} \\ &+ \frac{\partial^2 F_T(x, y(x, t_1))}{\partial x \partial y} u(x, t_1) + u^T(x, t_1) \frac{\partial^2 F_T(x, y(x, t_1))}{\partial y \partial x} \\ &+ u^T(x, t_1) \frac{\partial^2 F_T(x, y(x, t_1))}{\partial y^2} u(x, t_1) + \frac{\partial F_T(x, y(x, t_1))}{\partial y} v(x, t_1), \end{aligned} \quad (1247)$$

kde

$$\begin{aligned} \frac{dv(x,t)}{dt} &= \frac{\partial^2 f_S(x,y,t)}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 f_S(x,y,t)}{\partial x \partial y} u(x,t) + u^T(x,t) \frac{\partial^2 f_S(x,y,t)}{\partial y \partial x} \\ &+ u^T(x,t) \frac{\partial^2 f_S(x,y,t)}{\partial y^2} u(x,t) + \frac{\partial f_S(x,y,t)}{\partial y} v(x,t), \quad v(x,t_0) = \frac{df_I(x)}{dx^2}, \end{aligned} \quad (1248)$$

$$\begin{aligned} \frac{d\tilde{G}_A(x,t)}{dt} &= \frac{\partial^2 F_A(x,y,t)}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 F_A(x,y,t)}{\partial x \partial y} u(x,t) + u^T(x,t) \frac{\partial^2 F_A(x,y,t)}{\partial y \partial x} \\ &+ u^T(x,t) \frac{\partial^2 F_A(x,y,t)}{\partial y^2} u(x,t) + \frac{\partial F_A(x,y,t)}{\partial y} v(x,t), \quad \tilde{G}_A(x,t_0) = 0. \end{aligned} \quad (1249)$$

K současnému určení hodnoty, gradientu a Hessovy matice minimalizované funkce je tedy třeba řešit $(n_S+1)(n^2+n+1)$ diferenciálních rovnic (1239)–(1240) a (1248)–(1249) v přímém směru. Poznamenejme, že v (1248) vystupují tenzorové veličiny, takže je třeba dávat pozor na pořadí násobení. Platí například

$$\begin{aligned} \left(\frac{\partial^2 f_S(x,y,t)}{\partial x \partial y} u(x,t) \right)_{kij} &= \sum_{p=1}^{n_S} \frac{\partial^2 f_k(x,y,t)}{\partial x_i \partial y_p} u_{pj}(x,t), \\ \left(u^T(x,t) \frac{\partial^2 f_S(x,y,t)}{\partial y^2} u(x,t) \right)_{kij} &= \sum_{p=1}^{n_S} \sum_{q=1}^{n_S} u_{pi}(x,t) \frac{\partial^2 f_k(x,y,t)}{\partial y_p \partial y_q} u_{qj}(x,t), \\ \left(\frac{\partial f_S(x,y,t)}{\partial y} v(x,t) \right)_{kij} &= \sum_{p=1}^{n_S} \frac{\partial f_k(x,y,t)}{\partial y_p} v_{pij}, \end{aligned}$$

kde $f_S(x,y,t) = [f_1(x,y,t), \dots, f_{n_S}(x,y,t)]^T$.

Nyní odvodíme zpětný výpočet Hessovy matice. Nechť $u(t) \in R^{n_S \times n}$ je libovolné zobrazení a $p(x,t)$ je řešení soustavy diferenciálních rovnic (1241). Rovnici (1242) můžeme zapsat ve tvaru

$$\begin{aligned} g^T(x) &= \int_{t_0}^{t_1} \left[\frac{\partial F_A(x,y,t)}{\partial x} + p^T(x,t) \frac{\partial f_S(x,y,t)}{\partial x} \right. \\ &+ \left. \left(\frac{\partial F_A(x,y,t)}{\partial y} + p^T(x,t) \frac{\partial f_S(x,y,t)}{\partial y} + \frac{dp^T(x,t)}{dt} \right) u(t) \right] dt \\ &+ p^T(x,t_0) \frac{df_I(x)}{dx} + \frac{\partial F_T(x,y(x,t_1))}{\partial x} \end{aligned}$$

(neboť výraz v závorce u $u(t)$ je podle (1241) identicky nulový) a použitím pravidla integrování per partes dostaneme

$$\begin{aligned} g^T(x) &= \int_{t_0}^{t_1} \left[\frac{\partial F_A(x,y,t)}{\partial x} + p^T(x,t) \frac{\partial f_S(x,y,t)}{\partial x} \right. \\ &+ \left. \left(\frac{\partial F_A(x,y,t)}{\partial y} + p^T(x,t) \frac{\partial f_S(x,y,t)}{\partial y} \right) u(t) - p^T(x,t) \frac{du(t)}{dt} \right] dt \\ &+ p^T(x,t_0) \frac{df_I(x)}{dx} + \frac{\partial F_T(x,y(x,t_1))}{\partial x} + \frac{\partial F_T(x,y(x,t_1))}{\partial y} u(t_1) - p^T(x,t_0) u(t_0), \end{aligned}$$

neboť podle (1241) platí $p^T(x,t_1) = \partial F_T(x,y(x,t_1))/\partial y$. Tuto rovnici můžeme derivovat podle x , čímž dostaneme

$$\begin{aligned}
G(x) &= \int_{t_0}^{t_1} \left[\frac{\partial^2 F_A(x, y, t)}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 F_A(x, y, t)}{\partial x \partial y} \frac{dy(x, t)}{dx} + \frac{dp^T(x, t)}{dx} \frac{\partial f_S(x, y, t)}{\partial x} \right. \\
&+ \sum_{k=1}^{n_S} p_k(x, t) \left(\frac{\partial^2 f_k(x, y, t)}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 f_k(x, y, t)}{\partial x \partial y} \frac{dy(x, t)}{dx} \right) \\
&+ u^T(t) \left(\frac{\partial^2 F_A(x, y, t)}{\partial y \partial x} + \frac{\partial^2 F_A(x, y, t)}{\partial y^2} \frac{dy(x, t)}{dx} \right) + \frac{dp^T(x, t)}{dx} \frac{\partial f_S(x, y, t)}{\partial y} u(t) \\
&+ \left. \sum_{k=1}^{n_S} p_k(x, t) u^T(t) \left(\frac{\partial^2 f_k(x, y, t)}{\partial y \partial x} + \frac{\partial^2 f_k(x, y, t)}{\partial y^2} \frac{dy(x, t)}{dx} \right) - \frac{dp^T(x, t)}{dx} \frac{du(t)}{dt} \right] dt \\
&+ \frac{dp^T(x, t_0)}{dx} \frac{df_I(x)}{dx} + p^T(x, t_0) \frac{d^2 f_I(x)}{dx^2} + \frac{\partial^2 F_T(x, y(x, t_1))}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 F_T(x, y(x, t_1))}{\partial x \partial y} \frac{dy(x, t_1)}{dx} \\
&+ u^T(t_1) \left(\frac{\partial^2 F_T(x, y(x, t_1))}{\partial y \partial x} + \frac{\partial^2 F_T(x, y(x, t_1))}{\partial y^2} \frac{dy(x, t_1)}{dx} \right) - \frac{dp^T(x, t_0)}{dx} u^T(t_0),
\end{aligned}$$

kde $dp^T(x, t)/dt = (dp(x, t)/dt)^T$. Zvolíme-li funkci $u(t) = u(x, t)$ tak aby se vynuly členy s $dp(x, t)/dx$ a $dp(x, t_0)/dx$, dostaneme

$$\frac{du(x, t)}{dt} = \frac{\partial f_S(x, y, t)}{\partial x} + \frac{\partial f_S(x, y, t)}{\partial y} u(x, t), \quad u(x, t_0) = \frac{df_I(x)}{dx},$$

takže podle (1239) platí $u(x, t) = dy(x, t)/dx$. Dosadíme-li získané výsledky do výrazu pro $G(x)$, můžeme psát

$$\begin{aligned}
G(x) &= \int_{t_0}^{t_1} \left[\frac{\partial^2 F_A(x, y, t)}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 F_A(x, y, t)}{\partial x \partial y} u(x, t) + u^T(x, t) \frac{\partial^2 F_A(x, y, t)}{\partial y \partial x} \right. \\
&+ u^T(x, t) \frac{\partial^2 F_A(x, y, t)}{\partial y^2} u(x, t) + \sum_{k=1}^{n_S} p_k(x, t) \left(\frac{\partial^2 f_k(x, y, t)}{\partial x^2} \right. \\
&+ \left. \frac{\partial^2 f_k(x, y, t)}{\partial x \partial y} u(x, t) + u^T(x, t) \frac{\partial^2 f_k(x, y, t)}{\partial y \partial x} + u^T(x, t) \frac{\partial^2 f_k(x, y, t)}{\partial y^2} u(x, t) \right) \Big] dt \\
&+ p^T(x, t_0) \frac{d^2 f_I(x)}{dx^2} + \frac{\partial^2 F_T(x, y(x, t_1))}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 F_T(x, y(x, t_1))}{\partial x \partial y} u(x, t_1) \\
&+ u(x, t_1) \frac{\partial^2 F_T(x, y(x, t_1))}{\partial y \partial x} + u(x, t_1) \frac{\partial^2 F_T(x, y(x, t_1))}{\partial y^2} u(x, t_1),
\end{aligned}$$

Dohromady to lze zapsat takto

$$G(x) = \tilde{G}(x, t_0) + p^T(x, t_0) \frac{d^2 f_I(x)}{dx^2} \quad (1250)$$

kde

$$\begin{aligned}
\frac{d\tilde{G}(x, t)}{dt} &= \frac{\partial^2 F_A(x, y, t)}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 F_A(x, y, t)}{\partial x \partial y} u(x, t) + u^T(x, t) \frac{\partial^2 F_A(x, y, t)}{\partial y \partial x} \\
&+ u^T(x, t) \frac{\partial^2 F_A(x, y, t)}{\partial y^2} u(x, t) \\
&+ \sum_{k=1}^{n_S} p_k(x, t) \left(\frac{\partial^2 f_k(x, y, t)}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 f_k(x, y, t)}{\partial x \partial y} u(x, t) + u^T(x, t) \frac{\partial^2 f_k(x, y, t)}{\partial y \partial x} \right. \\
&\left. + u^T(x, t) \frac{\partial^2 f_k(x, y, t)}{\partial y^2} u(x, t) \right) \tag{1251} \\
\tilde{G}(x, t_1) &= \frac{\partial^2 F_T(x, y(x, t_1))}{\partial x \partial y} u(x, t_1) + u(x, t_1) \frac{\partial^2 F_T(x, y(x, t_1))}{\partial y \partial x} \\
&+ u(x, t_1) \frac{\partial^2 F_T(x, y(x, t_1))}{\partial y^2} u(x, t_1).
\end{aligned}$$

K současnému určení hodnoty a gradientu minimalizované funkce je tedy třeba řešit $(n_S + 1)(n + 1)$ diferenciálních rovnic (1236)–(1237) a (1239)–(1240) v přímém směru a $n_S + n^2$ diferenciálních rovnic (1244) a (1256) ve zpětném směru.

Poznámka 423. Při zpětném výpočtu Hessovy matice lze postupovat podobně jako v poznámce 420. Použijeme-li první způsob, je třeba při řešení v přímém směru ukládat vektory $y(x, \tilde{t}_i)$ a matice $u(x, \tilde{t}_i)$ v uzlových bodech \tilde{t}_i , $1 \leq i \leq n_A$, tedy celkem $n_A n_S (n + 1)$ hodnot. Použijeme-li druhý způsob, je třeba ve zpětném směru řešit dalších $n n_S$ diferenciálních rovnic

$$\frac{du(x, t)}{dt} = \frac{\partial f_S(x, y, t)}{\partial x} + \frac{\partial f_S(x, y, t)}{\partial y} u(x, t), \quad u(x, t_1) = u(x, t_1), \tag{1252}$$

tedy celkem $n_S(n + 2) + n^2$ diferenciálních rovnic (1239)–(1240), (1246) a (1252). Z těchto úvah plyne, že zpětný výpočet Hessovy matice není výhodný. V prvním případě je třeba ukládat $n_A n_S (n + 1)$ hodnot navíc a ve druhém případě je celkový počet diferenciálních rovnic stejný jako při přímém výpočtu Hessovy matice, ale většina z těchto rovnic se řeší ve zpětném směru.

13.3 Aproximace Hessovy matice pro kritérium nejmenších čtverců

Úloha optimalizace dynamických systémů bývá často formulována tak, že se hledá optimální vektor x v (1236) tak, aby průběh funkce $y(x, t)$ na intervalu $[t_0, t_1]$ co nejlépe aproximoval předepsaný průběh $z(t)$ a aby v koncovém bodě intervalu co nejpřesněji platilo $y(x, t_1) = z(t_1)$. V tomto případě se nejčastěji používá analogie součtu čtverců, kdy funkce F_A a F_T mají tvar

$$\begin{aligned}
F_A(y(x, t), t) &= \frac{1}{2} (y(x, t) - z(t))^T W_A(t) (y(x, t) - z(t)), \\
F_T(y(x, t_1)) &= \frac{1}{2} (y(x, t_1) - z(t_1))^T W_T (y(x, t_1) - z(t_1)),
\end{aligned}$$

kde $z : [t_0, t_1] \rightarrow R^{n_S}$ je předepsaný průběh a $W_A : [t_0, t_1] \rightarrow R^{n_S \times n_S}$, $W_T \in R^{n_S \times n_S}$ jsou symetrické pozitivně definitní váhové matice (obecně $W_T \neq W_A(t_1)$). Tyto funkce nezávisí na vektoru x a platí

$$\begin{aligned}
\frac{\partial F_A(y, t)}{\partial y} &= W_A(t) (y(x, t) - z(t)), & \frac{\partial^2 F_A(y, t)}{\partial y^2} &= W_A(t), \\
\frac{\partial F_T(y(x, t_1))}{\partial y} &= W_T (y(x, t_1) - z(t_1)), & \frac{\partial^2 F_T(y(x, t_1))}{\partial y^2} &= W_T.
\end{aligned}$$

Dosadíme-li tyto vztahy do vzorců uvedených v oddílu 13.1, dostaneme zjednodušené rovnice pro výpočet gradientu účelové funkce.

Speciální tvar funkcí F_A a F_T je výhodný pro odvození dobré aproximace Hessiany matice postupem, který odpovídá Gaussově-Newtonově metodě. Dosadíme-li vztahy pro funkce F_A a F_T do vzorců (1247) a (1249), dostaneme

$$G(x) = \tilde{G}_A(x, t_1) + u^T(x, t_1)W_T u(x, t_1) + (y(x, t_1) - z(t_1))^T W_T v(x, t_1), \quad (1253)$$

$$\frac{d\tilde{G}_A(x, t)}{dt} = u^T(x, t)W_A(t)u(x, t) + (y(x, t) - z(t))^T W_A(t)v(x, t), \quad \tilde{G}_A(x, t_0) = 0, \quad (1254)$$

kde $v(x, t)$ je řešení soustavy rovnic (1248). Jestliže $F(x) \rightarrow 0$, pak také $y(x, t) - z(t) \rightarrow 0$ a poslední členy v (1253)–(1254) lze zanedbat. Tím odpadne i řešení soustavy rovnic (1248). Pro úlohy s nulovým reziduem tedy platí $G(x) \approx B(x)$, kde

$$B(x) = B_A(x, t_1) + u^T(x, t_1)W_T u(x, t_1), \quad (1255)$$

$$\frac{dB_A(x, t)}{dt} = u^T(x, t)W_A(t)u(x, t), \quad B_A(x, t_0) = 0. \quad (1256)$$

Jelikož v (1255)–(1256) vystupuje matice $u(x, t)$ určená řešením soustavy rovnic (1239), používá se přímý výpočet gradientu účelové funkce podle vzorců (1238)–(1240). Celkem se řeší $(n_S + 1)(n + 1) + n^2$ diferenciálních rovnic v přímém směru.

13.4 Metody pro optimalizaci dynamických systémů

K minimalizaci funkce určené vztahy (1235)–(1237) lze použít libovolnou optimalizační metodu. Použijeme-li gradientní metodu, je třeba počítat gradient účelové funkce přímým řešením diferenciálních rovnic (1238)–(1240) nebo zpětným řešením diferenciálních rovnic (1243)–(1245). K tomu, aby gradientní metoda byla globálně konvergentní, potřebujeme, aby funkce F splňovala předpoklady F1 a F3. Předpoklad F1 je důsledkem předpokladu D1. Ukážeme nyní, kdy je splněn předpoklad F3. Použijeme k tomu následující tvrzení, jehož důkaz lze nalézt například v [T4].

Tvrzení 10. *Uvažujme soustavu lineárních diferenciálních rovnic*

$$\frac{dy(t)}{dt} = A(t)y(t) + a(t), \quad y(t_0) = y_0,$$

kde veličiny $A(t)$ a $a(t)$ jsou spojité na intervalu $[t_0, t_1]$. Pak

$$\|y(t)\| \leq \left(\|y_0\| + \int_{t_0}^t \|a(\tau)\| d\tau \right) \exp \left(\int_{t_0}^t \|A(\tau)\| d\tau \right),$$

kdykoliv $t \in [t_0, t_1]$.

Věta 305. *Nechť jsou splněny předpoklady D1–D4. Pak funkce $F(x)$ určená vztahy (1235)–(1237) splňuje předpoklad F3.*

Důkaz Podle předpokladu D3 existuje konstanta $\bar{K} > 0$ taková, že $\|f_I(x)\| \leq \bar{K}$, $\|df_I(x)/dx\| \leq \bar{K}$ na \mathcal{D} a $\|\partial f_S(x, y, t)/\partial x\| \leq \bar{K}$, $\|\partial f_S(x, y, t)/\partial y\| \leq \bar{K}$ na $\mathcal{D} \times \mathcal{D}_y \times [t_0, t_1]$ (ve smyslu poznámky 421 používáme společnou konstantu \bar{K}). Použijeme-li tvrzení 10 na systém (1236), dostaneme

$$\|u(x, t)\| \leq (\bar{K} + \bar{K}(t_1 - t_0)) \exp(\bar{K}(t_1 - t_0)) \triangleq \bar{M}. \quad (1257)$$

Jelikož $u(x, t) = dy(x, t)/dx$, můžeme podle (1257) psát

$$\|y(x_2, t) - y(x_1, t)\| = \left\| \int_{t_0}^t u(x_1 + \lambda(x_2 - x_1))(x_2 - x_1) d\lambda \right\| \leq \bar{M}(x_2 - x_1).$$

Podle předpokladu D4 a poznámky 421 má zobrazení $f_S(x, y, t)$ lipschitzovské první derivace, takže

$$\begin{aligned} \left\| \frac{\partial f_S(x_2, y_2, t)}{\partial x} - \frac{\partial f_S(x_1, y_1, t)}{\partial x} \right\| &\leq \left\| \frac{\partial f_S(x_2, y_2, t)}{\partial x} - \frac{\partial f_S(x_2, y_1, t)}{\partial x} \right\| \\ &+ \left\| \frac{\partial f_S(x_2, y_1, t)}{\partial x} - \frac{\partial f_S(x_1, y_1, t)}{\partial x} \right\| \\ &\leq \bar{L}(\|y_2 - y_1\| + \|x_2 - x_1\|) \leq \bar{L}(\bar{M} + 1)\|x_2 - x_1\| \end{aligned}$$

a podobně

$$\left\| \frac{\partial f_S(x_2, y_2, t)}{\partial y} - \frac{\partial f_S(x_1, y_1, t)}{\partial y} \right\| \leq \bar{L}(\|y_2 - y_1\| + \|x_2 - x_1\|) \leq \bar{L}(\bar{M} + 1)\|x_2 - x_1\|.$$

Zobrazení $f_I(x)$ má též lipschitzovské první derivace, takže

$$\left\| \frac{df_I(x_2)}{dx} - \frac{df_I(x_1)}{dx} \right\| \leq \bar{L}\|x_2 - x_1\|.$$

Použijeme-li (1239), dostaneme

$$\begin{aligned} \frac{d(u(x_2, t) - u(x_1, t))}{dt} &= \frac{\partial f_S(x_2, y_2, t)}{\partial y} (u(x_2, t) - u(x_1, t)) \\ &+ \left(\frac{\partial f_S(x_2, y_2, t)}{\partial y} - \frac{\partial f_S(x_1, y_1, t)}{\partial y} \right) u(x_1, t) \\ &+ \left(\frac{\partial f_S(x_2, y_2, t)}{\partial x} - \frac{\partial f_S(x_1, y_1, t)}{\partial x} \right) \end{aligned}$$

a

$$u(x_2, t_0) - u(x_1, t_0) = \frac{df_I(x_2)}{dx} - \frac{df_I(x_1)}{dx},$$

takže podle tvrzení 10 platí

$$\begin{aligned} \|u(x_2, t) - u(x_1, t)\| &\leq \left[\left\| \frac{df_I(x_2)}{dx} - \frac{df_I(x_1)}{dx} \right\| + \int_{t_0}^{t_1} \left(\left\| \frac{\partial f_S(x_2, y_2, \tau)}{\partial y} - \frac{\partial f_S(x_1, y_1, \tau)}{\partial y} \right\| \|u(x_1, \tau)\| \right. \right. \\ &+ \left. \left. \left\| \frac{\partial f_S(x_2, y_2, \tau)}{\partial x} - \frac{\partial f_S(x_1, y_1, \tau)}{\partial x} \right\| \right) d\tau \right] \exp \left(\int_{t_0}^{t_1} \left\| \frac{\partial f_S(x_2, y_2, \tau)}{\partial y} \right\| d\tau \right) \\ &\leq \bar{L}(1 + (\bar{M} + 1)^2(t_1 - t_0)) \exp(\bar{K}(t_1 - t_0))\|x_2 - x_1\| \stackrel{\Delta}{=} \bar{N}\|x_2 - x_1\|. \end{aligned} \quad (1258)$$

Jelikož rovnice (1240) má stejný tvar jako rovnice (1239) a funkce $F_A(x, y, t)$ má podle předpokladu D4 a poznámky 421 lipschitzovské první derivace, můžeme postupovat stejně jako v předchozím případě. Dostaneme tak odhad

$$\|g_A(x_2, t) - g_A(x_1, t)\| \leq \bar{L}(\bar{M} + 1)^2(t_1 - t_0) \exp(\bar{K}(t_1 - t_0))\|x_2 - x_1\| \leq \bar{N}\|x_2 - x_1\|. \quad (1259)$$

Použijeme-li (1240), dostaneme

$$\begin{aligned} g^T(x_2, t) - g^T(x_1, t) &= \tilde{g}_A^T(x_2, t) - \tilde{g}_A^T(x_1, t) + \frac{\partial f_T(x_2, y(x_2, t_1))}{\partial y} (u(x_2, t_1) - u(x_1, t_1)) \\ &+ \left(\frac{\partial f_T(x_2, y(x_2, t_1))}{\partial y} - \frac{\partial f_T(x_1, y(x_1, t_1))}{\partial y} \right) u(x_1, t_1) \\ &+ \left(\frac{\partial f_T(x_2, y(x_2, t_1))}{\partial x} - \frac{\partial f_T(x_1, y(x_1, t_1))}{\partial x} \right), \end{aligned}$$

takže podle (1257), (1258), (1259) a předpokladu D4 platí

$$\|g(x_2, t) - g(x_1, t)\| \leq (\overline{N} + \overline{K} \overline{N} + \overline{L} \overline{M} + \overline{L}) \|x_2 - x_1\| \stackrel{\Delta}{=} \overline{G} \|x_2 - x_1\|.$$

□

Poznámka 424. Předpoklad D4 je zbytečně silný (spojitost a omezenost druhých derivací potřebujeme, používáme-li Hessovu matici). Věta 305 platí i tehdy, nahradíme-li spojitost a omezenost druhých derivací lipschitzovskostí prvních derivací.

Nyní se omezíme na případ, kdy funkce F_A a F_T mají tvar uvedený v oddílu 13.3. Budeme přitom používat nádující předpoklad.

Předpoklad D5. Zobrazení $z(t)$ a $W_A(t)$ jsou spojitá a omezená na intervalu $[t_0, t_1]$ (takže $\|z(t)\| \leq \overline{K}$ a $\|W_A(t)\| \leq \overline{K}$, pokud $t_0 \leq t \leq t_1$) a platí $\|W_T\| \leq \overline{K}$.

Věta 306. Nechť jsou splněny předpoklady D1–D4 (bez požadavků kladených na funkce F_A a F_T) a předpoklad D5. Pak metoda s lokálně omezeným krokem (definice 40) používající matici (1250) je globálně konvergentní.

Důkaz Podle věty 127 je metoda s lokálně omezeným krokem globálně konvergentní, splňuje-li funkce F předpoklady F1 a F3 a platí-li $\|B(x_i)\| \leq \overline{B}$, $i \in N$. Předpoklady F1 a F3 jsou splněny podle věty 305. Stačí tedy dokázat omezenost matice $B(x)$. Ta však plyne z předpokladu D5 z odhadu (1257) a z vyjádření (1250)–(1256), neboť

$$\begin{aligned} \|B(x)\| &\leq \int_{t_0}^{t_1} \|u^T(x, t) W_A(t) u(x, t)\| dt + \|u^T(x, t_1) W_T u(x, t_1)\| \leq \\ &\leq \overline{K} \overline{M}^2 (t_1 - t_0) + \overline{K} \overline{M}^2. \end{aligned}$$

□

Věta 307. Nechť x_i , $i \in N$, je posloupnost bodů generovaná metodou s lokálně omezeným krokem s maticí (1250) taková, že $x_i \rightarrow x^*$ pro $i \rightarrow \infty$, kde bod $x^* \in R^n$ splňuje postačující podmínky druhého řádu pro lokální minimum funkce $F(x)$. Nechť jsou splněny předpoklady D1–D4 (bez požadavků kladených na funkce F_A a F_T) a předpoklad D5. Pak pokud $F(x_i) \rightarrow 0$ pro $i \rightarrow \infty$, posloupnost x_i , $i \in N$, konverguje k bodu $x^* \in R^n$ superlineárně, neboli

$$\lim_{i \rightarrow \infty} \frac{\|x_{i+1} - x^*\|}{\|x_i - x^*\|} = 0$$

Důkaz Dokážeme, že $B(x_i) \rightarrow G(x_i)$ pro $i \rightarrow \infty$, takže superlineární konvergence plyne z věty 132. Podle předpokladů D2–D4 jsou všechna zobrazení v rovnici (1248) spojitá a omezená, takže můžeme použít tvrzení 10, podle kterého je řešení $v(x, t) = du(x, t)/dx$ omezené. Existuje tedy konstanta $\overline{C} > 0$ taková, že $\|v(x, t)\| \leq \overline{C}$, pokud $x \in \mathcal{D}$ a $t \in [t_0, t_1]$. Použijeme-li (1253) a (1250), můžeme psát

$$\begin{aligned} \|G(x_i) - B(x_i)\| &\leq \int_{t_0}^{t_1} \|(y(x_i, t) - z(t))^T W_A(t) v(x_i, t)\| dt + \|(y(x_i, t_1) - z(t_1))^T W_T v(x_i, t_1)\| \\ &\leq \overline{C} \overline{K}^{1/2} \int_{t_0}^{t_1} \|W_A^{1/2}(t)(y(x_i, t) - z(t))\| dt + \overline{C} \overline{K}^{1/2} \|W_T^{1/2}(y(x_i, t_1) - z(t_1))\| \end{aligned}$$

a podle (1234), kde funkce F_A a F_T mají tvar uvedený v oddílu 13.3, platí

$$\begin{aligned} 2F(x_i) &= \int_{t_0}^{t_1} (y(x_i, t) - z(t))^T W_A(t) (y(x_i, t) - z(t)) dt \\ &+ (y(x_i, t_1) - z(t_1))^T W_T (y(x_i, t_1) - z(t_1)) \\ &= \int_{t_0}^{t_1} \|W_A^{1/2}(t)(y(x_i, t) - z(t))\|^2 dt + \|W_T^{1/2}(y(x_i, t_1) - z(t_1))\|^2 \end{aligned}$$

Odtud plyne, že

$$\|G(x_i) - B(x_i)\| \rightarrow 0, \text{ pokud } F(x_i) \rightarrow 0.$$

□

14 Automatické a numerické derivování

K určování parciálních derivací funkcí více proměnných existují čtyři základní postupy:

- (1) Analytické derivování, kdy uživatel zadává výrazy pro parciální derivace formou úseků zdrojového programu.
- (2) Symbolické derivování, kdy se zadává pouze výraz pro výpočet funkční hodnoty a pomocí programu pro symbolickou analýzu (který je například součástí systémů Mathematica, Maple a Derive) se z tohoto výrazu odvodí vzorce pro parciální derivace. Výsledek je v podstatě stejný jako v předchozím případě, ale vzorce pro parciální derivace nezadává uživatel nýbrž je vytváří program.
- (3) Numerické derivování, kdy se derivace aproximují pomocí diferencí.
- (4) Automatické derivování, kdy se používají pravidla pro výpočet derivací, do nichž se dosazují numerické hodnoty. Nesestavují se tedy žádné analytické výrazy, ale všechny operace se provádějí s čísly.

Podobně jako výpočet gradientu v případě optimalizace dynamických systémů, lze automatické derivování realizovat dvojným způsobem:

- Přímé automatické derivování, které je vhodné pro výpočet směrové derivace funkce $F : R^n \rightarrow R$ nebo pro výpočet součinu Jacobiovy matice zobrazení $f : R^n \rightarrow R^m$ a vektoru $d \in R^n$.
- Zpětné automatické derivování, které je vhodné pro výpočet gradientu funkce $F : R^n \rightarrow R$ nebo pro výpočet součinu transponované Jacobiovy matice zobrazení $f : R^n \rightarrow R^m$ a vektoru $w \in R^m$.

Abychom mohli provádět automatické derivování, je třeba vzorec definující hodnotu derivované funkce (nebo zobrazení) vyjádřit jako posloupnost elementárních kroků obsahujících elementární operace a elementární funkce. Za tímto účelem použijeme označení $v_1, \dots, v_n, v_{n+1}, \dots, v_l$, kde $v_i = x_i$, $1 \leq i \leq n$, $v_i = \varphi_i(v_j, j \in I_i)$, $n+1 \leq i \leq l$ a $v_l = F(x)$ (předpokládáme, že $F := R^n \rightarrow R$). Zápis $v_i = \varphi_i(v_j, j \in I_i)$ znamená, že hodnota v_i závisí na předchozích hodnotách $v_j, j \in I_i$ (předpokládáme, že $I_i \subset \{1, \dots, i-1\}$), přičemž $\varphi_i(v_j, j \in I_i)$ je příslušná elementární funkce. Za elementární funkce považujeme součet, součin, lineární funkci a elementární funkce, které jsou součástí programovacího jazyka (obecná mocnina, exponenciála, logaritmus, goniometrické a hyperbolické funkce a funkce k nim inverzní), takže funkce $\varphi_i(v_j, j \in I_i)$, $n+1 \leq i \leq l$, závisí nanejvýš na dvou proměnných (množiny I_i , $n+1 \leq i \leq l$, jsou nanejvýš dvouprvkové). Jako příklad ukážeme posloupnost elementárních kroků pro výpočet funkce $F(x) = \sin(x_1) \exp(x_2/x_3)$.

v_1	$=$	x_1	
v_2	$=$	x_2	
v_3	$=$	x_3	
v_4	$=$	$\varphi_4(v_2, v_3) = v_2/v_3$	x_2/x_3
v_5	$=$	$\varphi_5(v_4) = \exp(v_4)$	$\exp(x_2/x_3)$
v_6	$=$	$\varphi_6(v_1) = \sin(v_1)$	$\sin(x_1)$
v_7	$=$	$\varphi_7(v_5, v_6) = v_6 v_5$	$\sin(x_1) \exp(x_2/x_3)$
$F(x)$	$=$	v_7	$\sin(x_1) \exp(x_2/x_3)$

Tabulka 20: Vyčíslení funkce $F(x) = \sin(x_1) \exp(x_2/x_3)$.

Řádky nad první vodorovnou čarou budeme nazývat přípravnou fází algoritmu. Ostatní řádky nazveme výpočetní fází algoritmu. Poznamenejme, že vzorce zapsané napravo od svislé čáry, které ukazují skutečnou hodnotu dané proměnné, slouží pouze pro orientaci (tyto vzorce budeme uvádět i v dalších tabulkách i když jsou pro automatické derivování irelevantní). Funkční hodnota $F(x) = v_7$ se počítá podle jednoduchých vzorců vystupujících za posledním rovnítkem. Do těchto vzorců se dosazují numerické hodnoty (počínaje

numerickými hodnotami proměnných x_1, x_2, x_3). Při sestavování tabulky elementárních kroků vychází se z analytického popisu funkce zadaného uživatelem. Nejprve se provede syntaktická analýza daného výrazu, což je proces, který používá většina kompilátorů, a na základě této analýzy se sestavuje posloupnost elementárních operací a elementárních funkcí.

14.1 Automatický výpočet prvních derivací

Nejjednodušším způsobem výpočtu prvních derivací je přímé automatické derivování. Při tomto způsobu se za každý elementární krok pro výpočet funkční hodnoty přidá řádek obsahující elementární krok pro výpočet zvolené derivace. Používá se přitom pravidlo řetězení. Pro $n + 1 \leq i \leq l$ tedy platí

$$v_i = \varphi_i(v_j, j \in I_i), \quad (1260)$$

$$v'_i = \sum_{j \in I_i} \frac{\partial \varphi_i(v_j, j \in I_i)}{\partial v_j} v'_j, \quad (1261)$$

přičemž $F'(x) = v'_l$ (čárka označuje zvolenou derivaci). Je-li funkce $\varphi_i(v_j, j \in I_i)$ elementární funkcí, použijí se pro výpočet hodnoty $\partial \varphi_i(v_j, j \in I_i) / \partial v_j$ pravidla uvedená v tabulce 21 (kde $a > 0$ a $c \neq 0$).

$F(x)$	$F'(x)$	\mathcal{D}_F	$F(x)$	$F'(x)$	\mathcal{D}_F
x^n	$nx^{(n-1)}$	R	x^c	$cx^{(c-1)}$	$x > 0$
e^x	e^x	R	a^x	$a^x \log a$	R
$\log x$	$\frac{1}{x}$	$x > 0$	$\log_a x$	$\frac{1}{x \log a}$	$x > 0$
$\sin x$	$\cos x$	R	$\cos x$	$-\sin x$	R
$\operatorname{tg} x$	$\frac{1}{\cos^2 x}$	$\cos x \neq 0$	$\operatorname{cotg} x$	$\frac{-1}{\sin^2 x}$	$\sin x \neq 0$
$\sinh x$	$\cosh x$	R	$\cosh x$	$\sinh x$	R
$\operatorname{tgh} x$	$\frac{1}{\cosh^2 x}$	R	$\operatorname{cotgh} x$	$\frac{-1}{\sinh^2 x}$	$x \neq 0$
$\arcsin x$	$\frac{1}{\sqrt{1-x^2}}$	$ x < 1$	$\arccos x$	$\frac{-1}{\sqrt{1-x^2}}$	$ x < 1$
$\operatorname{arctg} x$	$\frac{1}{1+x^2}$	R	$\operatorname{arccotg} x$	$\frac{-1}{1+x^2}$	R
$\operatorname{argsinh} x$	$\frac{1}{\sqrt{x^2+1}}$	R	$\operatorname{argcosh} x$	$\frac{1}{\sqrt{x^2-1}}$	$x > 1$
$\operatorname{argtgh} x$	$\frac{1}{1-x^2}$	$ x < 1$	$\operatorname{argcotgh} x$	$\frac{1}{1-x^2}$	$ x > 1$
$u + v$	$u' + v'$	R	$u - v$	$u' - v'$	R
uv	$u'v + uv'$	R	u/v	$(u' - v'u/v)/v$	$v \neq 0$

Tabulka 21: Derivování elementárních funkcí.

Pokud $x_i = \psi_i(t)$, $1 \leq i \leq n$, můžeme přímým automatickým derivováním vypočítat derivaci $dF(x)/dt$ tak, že v přípravné fázi položíme $v_i = \psi_i(t)$, $v'_i = \psi'_i(t)$, $1 \leq i \leq n$. Přímé automatické derivování je velmi

vhodné pro výpočet směrové derivace

$$F'(x, d) = \lim_{t \downarrow 0} \frac{F(x + td) - F(x)}{t} = (\nabla F(x))^T d = \sum_{i=1}^n d_i \frac{\partial F(x)}{\partial x_i}.$$

V tomto případě v přípravné fázi pokládáme $v_i = x_i$, $v'_i = d_i$, $1 \leq i \leq n$.

Příklad 8. Pomocí přímého automatického derivování vypočteme hodnotu $F(x(t))$ a derivaci $dF(x(t))/dt$ funkce uvedené v tabulce 20 za předpokladu, že $x_1 = 2t$, $x_2 = t^2$, $x_3 = -t$.

v_1	=	x_1	$2t$
v'_1	=	x'_1	2
v_2	=	x_2	t^2
v'_2	=	x'_2	$2t$
v_3	=	x_3	$-t$
v'_3	=	x'_3	-1
v_4	=	v_2/v_3	$-t$
v'_4	=	$(v'_2 - v_4 v'_3)/v_3$	-1
v_5	=	$\exp(v_4)$	$\exp(-t)$
v'_5	=	$\exp(v_4)v'_4$	$-\exp(-t)$
v_6	=	$\sin(v_1)$	$\sin(2t)$
v'_6	=	$\cos(v_1)v'_1$	$2 \cos(2t)$
v_7	=	$v_6 v_5$	$\sin(2t) \exp(-t)$
v'_7	=	$v'_6 v_5 + v_6 v'_5$	$(2 \cos(2t) - \sin(2t)) \exp(-t)$
$F(x)$	=	v_7	$\sin(2t) \exp(-t)$
$dF(x)/dt$	=	v'_7	$(2 \cos(2t) - \sin(2t)) \exp(-t)$

Tabulka 22: Vyčíslení derivace funkce závislé na parametru.

Příklad 9. Pomocí přímého automatického derivování vypočteme směrovou derivaci funkce uvedené v tabulce 20 ve směru $d = [2, 1, -1]^T$.

v_1	=	x_1	
v'_1	=	2	
v_2	=	x_2	
v'_2	=	1	
v_3	=	x_2	
v'_3	=	-1	
v_4	=	v_2/v_3	x_2/x_3
v'_4	=	$(v'_2 - v_4 v'_3)/v_3$	$(1 + x_2/x_3)/x_3$
v_5	=	$\exp(v_4)$	$\exp(x_4)$
v'_5	=	$\exp(v_4)v'_4$	$\exp(x_4)(1 + x_2/x_3)/x_3$
v_6	=	$\sin(v_1)$	$\sin(x_1)$
v'_6	=	$\cos(v_1)v'_1$	$2 \cos(x_1)$
v_7	=	$v_6 v_5$	$\sin(x_1) \exp(x_2/x_3)$
v'_7	=	$v'_6 v_5 + v_6 v'_5$	$(2 \cos(x_1) + \sin(x_1) \exp(x_4)(1 + x_2/x_3))/x_3$
$F(x)$	=	v_7	$\sin(x_1) \exp(x_2/x_3)$
$F'(x, d)$	=	v'_7	$(2 \cos(x_1) + \sin(x_1) \exp(x_4)(1 + x_2/x_3))/x_3$

Tabulka 23: Výpočet směrové derivace funkce $F(x) = \sin(x_1) \exp(x_2/x_3)$.

Z tabulky 23 je patrné, že pro současné vyčíslení funkční hodnoty a jedné směrové derivace potřebujeme zhruba trojnásobek operací jako pro samotný výpočet funkční hodnoty. Teoreticky se dá dokázat, že $\text{Op}(F(x)) + \text{Op}(F'(x, h)) \leq 3 \text{Op}(F(x))$ ($\text{Op}(\cdot)$ je počet aritmetických operací potřebných pro výpočet dané veličiny). Přímé automatické derivování není vhodné pro výpočet gradientu funkce, neboť výpočet každé parciální derivace vyžaduje alespoň $\text{Op}(F(x))$ aritmetických operací, takže platí $\text{Op}(F(x)) + \text{Op}(g(x)) \geq (n + 1) \text{Op}(F(x))$.

Přímé automatické derivování můžeme snadno zobecnit pro výpočet směrových derivací prvků $f_k(x)$, $1 \leq k \leq m$, zobrazení $f : R^n \rightarrow R^m$, neboli součinu Jacobiovy matice $J(x)$ a vektoru s . Často se stává, že výrazy odpovídající jednotlivým prvkům zobrazení f spolu nijak nesouvisí. V tomto případě lze samostatně zpracovávat m posloupností elementárních kroků, což odpovídá výpočtu směrových derivací m nezávislých funkcí. Pokud některé prvky zobrazení f obsahují společné výrazy, lze určení všech derivací provést v jediném společném schématu. Pak platí $f_k(x) = v_{l-m+k}$, $f'_k(x) = v'_{l-m+k}$, $1 \leq k \leq m$.

Příklad 10. Uvažujme zobrazení $f : R^3 \rightarrow R^3$ s Jacobiovou maticí $J \in R^{3 \times 3}$, kde

$$f(x) = \begin{bmatrix} \sin(x_1) \exp(x_2) \\ \cos(x_2)/x_3 \\ (x_1^2 - x_2)^2 \end{bmatrix}, \quad J(x) = \begin{bmatrix} \cos(x_1) \exp(x_2) & \sin(x_1) \exp(x_2) & 0 \\ 0 & -\sin(x_2)/x_3 & -\cos(x_2)/x_3^2 \\ 4x_1(x_1^2 - x_2) & -2(x_1^2 - x_2) & 0 \end{bmatrix}.$$

Pomocí přímého automatického derivování vypočteme součin matice $J(x)$ a vektoru $d = [1, 2, 1]^T$.

v_1	=	x_1	
v'_1	=	1	
v_2	=	x_2	
v'_2	=	2	
v_3	=	x_3	
v'_3	=	1	
v_4	=	$\sin(v_1)$	$\sin(x_1)$
v'_4	=	$\cos(v_1)v'_1$	$\cos(x_1)$
v_5	=	$\exp(v_2)$	$\exp(x_2)$
v'_5	=	$\exp(v_2)v'_2$	$2 \exp(x_2)$
v_6	=	$\cos(v_2)$	$\cos(x_2)$
v'_6	=	$-\sin(v_2)v'_2$	$-2 \sin(x_2)$
v_7	=	$v_1^2 - v_2$	$x_1^2 - x_2$
v'_7	=	$2v_1v'_1 - v'_2$	$2x_1 - 2$
v_8	=	v_4v_5	$\sin(x_1) \exp(x_2)$
v'_8	=	$v'_4v_5 + v_4v'_5$	$(\cos(x_1) + 2 \sin(x_1)) \exp(x_2)$
v_9	=	v_6/v_3	$\cos(x_2)/x_3$
v'_9	=	$(v'_6 - v_9v'_3)/v_3$	$-(2 \sin(x_2) + \cos(x_2)/x_3)/x_3$
v_{10}	=	v_7^2	$(x_1^2 - x_2)^2$
v'_{10}	=	$2v_7v'_7$	$2(x_1^2 - x_2)(2x_1 - 2)$
$f_1(x)$	=	v_8	$\sin(x_1) \exp(x_2)$
$f_2(x)$	=	v_9	$\cos(x_2)/x_3$
$f_3(x)$	=	v_{10}	$(x_1^2 - x_2)^2$
$e_1^T J(x)d$	=	v'_8	$\sin(x_1) \exp(x_2)$
$e_2^T J(x)d$	=	v'_9	$-(2 \sin(x_2) + \cos(x_2)/x_3)/x_3$
$e_3^T J(x)d$	=	v'_{10}	$2(x_1^2 - x_2)(2x_1 - 2)$

Tabulka 24: Násobení Jacobiovy matice vektorem.

Přímé automatické derivování není vhodné pro výpočet prvků Jacobiovy matice zobrazení, neboť by bylo třeba počítat n součinů $J(x)e_i$, $1 \leq i \leq n$. Situace se však zjednoduší, je-li Jacobiova matice řídká (takže funkce $f_k(x)$, $1 \leq k \leq m$, jsou separovatelné). V tomto případě stačí pro $1 \leq k \leq m$ počítat

směrové derivace $f'_k(x, e_i)$, $i \in N_k$, kde N_k jsou množiny indexů proměnných definujících podprostoru R_k^n , v nichž leží definiční obory funkcí $f_k(x)$, $1 \leq k \leq m$ (použité označení je zavedeno v oddílu 10.4). Celkem se tedy vyhodnocuje $m O(1) = O(m)$ směrových derivací (jednotlivé funkce f_k , $1 \leq k \leq m$, se zpracovávají samostatně).

Nyní ukážeme, jak lze spočítat gradient funkce více proměnných pomocí zpětného automatického derivování. Za tímto účelem použijeme pro $1 \leq j \leq l$ označení

$$\bar{v}_j = \frac{\partial F(x)}{\partial v_j}$$

(takže $\bar{v}_l = 1$) a píšeme

$$\bar{I}_j = \{i : j \in I_i\} \subset \{j+1, \dots, l\},$$

neboli $i \in \bar{I}_j \Leftrightarrow j \in I_i$. Nejprve budeme předpokládat, že $F : R^n \rightarrow R$ (budeme uvažovat jedinou funkční hodnotu).

Věta 308. *Nechť pro $n+1 \leq i \leq l$ platí (1260). Označme $\bar{v}_i = \partial F(x)/\partial v_i$, $1 \leq i \leq l$. Pak platí $\bar{v}_l = 1$ a*

$$\bar{v}_j = \sum_{i \in \bar{I}_j} \bar{v}_i \frac{\partial \varphi_i(v_j, j \in I_i)}{\partial v_j}, \quad (1262)$$

kde $l-1 \geq j \geq 1$.

Důkaz Zřejmě $\bar{v}_l = \partial F(x)/\partial v_l = \partial v_l/\partial v_l = 1$. Vypíšeme-li elementární kroky pro vyčíslení hodnoty funkce $F(x) = v_l$, vidíme, že v_l závisí (kromě jiného) na proměnných v_i , $i \in \bar{I}_j$, a ty zase na proměnné v_j . Můžeme tedy psát

$$v_l = v_l(v_j, \dots, i \in \bar{I}_j, \dots),$$

kde $v_l(\cdot)$ je nějaká funkce, jejíž explicitní vyjádření nás nezajímá. Podle pravidla řetězení pak dostaneme

$$\bar{v}_j = \frac{\partial v_l}{\partial v_j} = \sum_{i \in \bar{I}_j} \frac{\partial v_l}{\partial v_i} \frac{\partial v_i}{\partial v_j} = \sum_{i \in \bar{I}_j} \bar{v}_i \frac{\partial \varphi_i(v_j, j \in I_i)}{\partial v_j}.$$

□

Při realizaci zpětného automatického derivování se nejprve sestaví posloupnost elementárních kroků (1260) pro výpočet funkční hodnoty, přičemž se určí množiny I_i , $n+1 \leq i \leq l$. Pak lze postupovat dvojným způsobem. První způsob spočívá v tom, že se na začátku zpětného výpočtu ze vztahu $i \in \bar{I}_j \Leftrightarrow j \in I_i$ určí množiny \bar{I}_j , $1 \leq j \leq l-1$. Pak se položí $\bar{v}_l = 1$ a pro $l-1 \geq i \geq 1$ (ve zpětném směru) se počítají veličiny \bar{v}_j , $l-1 \geq j \geq 1$, podle vzorců (1262). Nakonec se položí $g_i(x) = \bar{v}_i$, $1 \leq i \leq n$.

Druhý způsob je algoritmicky jednodušší, neboť není třeba určovat množiny \bar{I}_j , $1 \leq j \leq l-1$. Tento způsob je založen na postupném načítání hodnot do proměnných \bar{v}_j , $1 \leq j \leq l-1$, které je třeba v přípravné fázi vynulovat. Pak se položí $\bar{v}_l = 1$ a pro $l-1 \geq i \geq 1$ (ve zpětném směru) se aktualizují veličiny \bar{v}_j , $j \in I_i$, podle vzorců

$$\bar{v}_j := \bar{v}_j + \bar{v}_i \frac{\partial \varphi_i(v_j, j \in I_i)}{\partial v_j}, \quad j \in I_i. \quad (1263)$$

Nakonec se položí $g_i(x) = \bar{v}_i$, $1 \leq i \leq n$.

Oba dva způsoby zpětného výpočtu gradientu jsou výpočetně ekvivalentní. Z tabulky 25 uvedené v příkladu 11 je patrné, že pro počet operací platí $\text{Op}(F(x)) + \text{Op}(g(x)) \approx 3 \text{Op}(F(x))$ (teoreticky lze dokázat že $\text{Op}(F(x)) + \text{Op}(g(x)) \leq 3 \text{Op}(F(x))$).

Zpětné automatické derivování můžeme snadno zobecnit pro výpočet součinu transponované Jacobiovoy matice $J^T(x)$ a vektoru w . V tomto případě na začátku výpočetní fáze pokládáme $\bar{v}_i = 0$, $1 \leq i \leq l-m$, $\bar{v}_{l-m+i} = w_i$, $1 \leq i \leq m$, a pak pro $l-1 \geq i \geq n+1$ aktualizujeme veličiny $\bar{v}_j = \partial f^T w / \partial v_j$, $j \in I_i$, podle vzorců (1263).

Zpětné automatické derivování není opět vhodné pro výpočet prvků Jacobiovy matice zobrazení, neboť by bylo třeba počítat m součinů $J^T(x)e_k$ $1 \leq k \leq m$. Situace se však zjednoduší, je-li Jacobiova matice řídká (takže funkce $f_k(x)$, $1 \leq k \leq m$, jsou separovatelné). V tomto případě mají gradienty $\nabla f_k(x)$, $1 \leq k \leq m$, pouze $n_k = O(1)$ nenulových prvků (neboť $e_i^T \nabla f_k(x) = 0$, pokud $i \notin N_k$) a jejich výpočet vyžaduje vyhodnocení $m O(1) = O(m)$ výrazů (jednotlivé funkce f_k , $1 \leq k \leq m$, se zpracovávají samostatně).

Příklad 11. Pomocí zpětného automatického derivování vypočteme gradient funkce $F : R \rightarrow R^4$ zadané předpisem $F(x) = x_1 \sin(x_2 x_3 + x_1 \exp(x_4))$.

v_1	=	x_1	
v_2	=	x_2	
v_3	=	x_3	
v_4	=	x_4	
\bar{v}	=	0	
v_5	=	$v_2 v_3$	$x_2 x_3$
v_6	=	$\exp(v_4)$	$\exp(x_4)$
v_7	=	$v_1 v_6$	$x_1 \exp(x_4)$
v_8	=	$v_5 + v_7$	$x_2 x_3 + x_1 \exp(x_4)$
v_9	=	$\sin(v_8)$	$\sin(x_2 x_3 + x_1 \exp(x_4))$
v_{10}	=	$v_1 v_9$	$x_1 \sin(x_2 x_3 + x_1 \exp(x_4))$
$F(x)$	=	v_{10}	$x_1 \sin(x_2 x_3 + x_1 \exp(x_4))$
\bar{v}_{10}	:=	1	1
\bar{v}_9	:=	$\bar{v}_9 + \bar{v}_{10} v_1$	x_1
\bar{v}_1	:=	$\bar{v}_1 + \bar{v}_{10} v_9$	$\sin(x_2 x_3 + x_1 \exp(x_4))$
\bar{v}_8	:=	$\bar{v}_8 + \bar{v}_9 \cos(v_8)$	$x_1 \cos(x_2 x_3 + x_1 \exp(x_4))$
\bar{v}_7	:=	$\bar{v}_7 + \bar{v}_8$	$x_1 \cos(x_2 x_3 + x_1 \exp(x_4))$
\bar{v}_5	:=	$\bar{v}_5 + \bar{v}_8$	$x_1 \cos(x_2 x_3 + x_1 \exp(x_4))$
\bar{v}_6	:=	$\bar{v}_6 + \bar{v}_7 v_1$	$x_1^2 \cos(x_2 x_3 + x_1 \exp(x_4))$
\bar{v}_1	:=	$\bar{v}_1 + \bar{v}_7 v_6$	$x_1 \cos(x_2 x_3 + x_1 \exp(x_4)) \exp(x_4) + \sin(x_2 x_3 + x_1 \exp(x_4))$
\bar{v}_4	:=	$\bar{v}_4 + \bar{v}_6 \exp(v_4)$	$x_1^2 \cos(x_2 x_3 + x_1 \exp(x_4)) \exp(x_4)$
\bar{v}_3	:=	$\bar{v}_3 + \bar{v}_5 v_2$	$x_1 x_2 \cos(x_2 x_3 + x_1 \exp(x_4))$
\bar{v}_2	:=	$\bar{v}_2 + \bar{v}_5 v_3$	$x_1 x_3 \cos(x_2 x_3 + x_1 \exp(x_4))$
$g_1(x)$	=	\bar{v}_1	$x_1 \cos(x_2 x_3 + x_1 \exp(x_4)) \exp(x_4) + \sin(x_2 x_3 + x_1 \exp(x_4))$
$g_2(x)$	=	\bar{v}_2	$x_1 x_3 \cos(x_2 x_3 + x_1 \exp(x_4))$
$g_3(x)$	=	\bar{v}_3	$x_1 x_2 \cos(x_2 x_3 + x_1 \exp(x_4))$
$g_4(x)$	=	\bar{v}_4	$x_1^2 \cos(x_2 x_3 + x_1 \exp(x_4)) \exp(x_4)$

Tabulka 25: Zpětný výpočet gradientu funkce $F(x) = x_1 \sin(x_2 x_3 + x_1 \exp(x_4))$.

Příklad 12. Uvažujme zobrazení uvedené v příkladu 10. Pomocí zpětného automatického derivování vypočteme součin matice $J^T(x)$ a vektoru $w = [1, 0, 1]^T$.

v_1	=	x_1	
v_2	=	x_2	
v_3	=	x_2	
\bar{v}	=	0	
v_4	=	$\sin(v_1)$	$\sin(x_1)$
v_5	=	$\exp(v_2)$	$\exp(x_2)$
v_6	=	$\cos(v_2)$	$\cos(x_2)$
v_7	=	$v_1^2 - v_2$	$x_1^2 - x_2$
v_8	=	$v_4 v_5$	$\sin(x_1) \exp(x_2)$
v_9	=	v_6 / v_3	$\cos(x_2) / x_3$
v_{10}	=	v_7^2	$(x_1^2 - x_2)^2$
$f_1(x)$	=	v_8	$\sin(x_1) \exp(x_2)$
$f_2(x)$	=	v_9	$\cos(x_2) / x_3$
$f_3(x)$	=	v_{10}	$(x_1^2 - x_2)^2$
\bar{v}_{10}	:=	1	1
\bar{v}_9	:=	0	0
\bar{v}_8	:=	1	1
\bar{v}_7	:=	$\bar{v}_7 + 2\bar{v}_{10}v_7$	$2(x_1^2 - x_2)$
\bar{v}_6	:=	$\bar{v}_6 + \bar{v}_9/v_3$	0
\bar{v}_3	:=	$\bar{v}_3 + -\bar{v}_9/v_3^2$	0
\bar{v}_4	:=	$\bar{v}_4 + \bar{v}_8v_5$	$\exp(x_2)$
\bar{v}_5	:=	$\bar{v}_5 + \bar{v}_8v_4$	$\sin(x_1)$
\bar{v}_1	:=	$\bar{v}_1 + 2\bar{v}_7v_1$	$4x_1(x_1^2 - x_2)$
\bar{v}_2	:=	$\bar{v}_2 + -\bar{v}_7$	$-2(x_1^2 - x_2)$
\bar{v}_2	:=	$\bar{v}_2 + -\bar{v}_6 \sin(v_2)$	$-2(x_1^2 - x_2)$
\bar{v}_2	:=	$\bar{v}_2 + \bar{v}_5 \exp(v_2)$	$-2(x_1^2 - x_2) + \sin(x_1) \exp(x_2)$
\bar{v}_1	:=	$\bar{v}_1 + \bar{v}_4 \cos(v_1)$	$2x_1(x_1^2 - x_2) + \cos(x_1) \exp(x_2)$
$e_1^T J^T(x)w$	=	\bar{v}_1	$2x_1(x_1^2 - x_2) + \cos(x_1) \exp(x_2)$
$e_2^T J^T(x)w$	=	\bar{v}_2	$-2(x_1^2 - x_2) + \sin(x_1) \exp(x_2)$
$e_3^T J^T(x)w$	=	\bar{v}_3	0

Tabulka 26: Násobení transponované Jacobiovy matice vektorem.

14.2 Automatický výpočet druhých derivací

Druhé derivace můžeme získat aplikací zpětného automatického derivování na výrazy získané přímým automatickým derivováním. Tento způsob, který se používá k určení gradientu směrové derivace $\nabla F'(x, d)$, což odpovídá násobení Hessovy matice $G(x)$ vektorem d , je založen na následující větě.

Věta 309. *Nechť pro $n + 1 \leq i \leq l$ platí (1260)–(1261). Označme $\bar{v}_i = \partial F(x) / \partial v_i$, $\bar{v}'_i = (\partial F(x) / \partial v_i)'$, $1 \leq i \leq l$, kde čárka znamená zvolenou derivaci. Pak platí $\bar{v}_1 = 1$, $\bar{v}'_1 = 0$ a*

$$\bar{v}_j = \sum_{i \in \bar{I}_j} \bar{v}_i \frac{\partial \varphi_i(v_j, j \in I_i)}{\partial v_j}. \quad (1264)$$

$$\bar{v}'_j = \sum_{i \in \bar{I}_j} \left(\bar{v}'_i \frac{\partial \varphi_i(v_j, j \in I_i)}{\partial v_j} + \bar{v}_i \sum_{k \in I_i} \frac{\partial^2 \varphi_i(v_j, j \in I_i)}{\partial v_j \partial v_k} v'_k \right), \quad (1265)$$

kde $l - 1 \geq j \geq 1$.

Důkaz Zřejmě $\bar{v}_l = \partial F(x)/\partial v_l = \partial v_l/\partial v_l = 1$, takže $\bar{v}'_l = 0$. Aplikujeme-li pravidlo řetězení na (1264), pak pro $l-1 \leq j \leq 1$ dostaneme

$$\begin{aligned}\bar{v}'_j &= \left(\sum_{i \in \bar{I}_j} \bar{v}_i \frac{\partial \varphi_i(v_j, j \in I_i)}{\partial v_j} \right)' \\ &= \sum_{i \in \bar{I}_j} \left(\bar{v}'_i \frac{\partial \varphi_i(v_j, j \in I_i)}{\partial v_j} + \bar{v}_i \sum_{k \in I_i} \frac{\partial^2 \varphi_i(v_j, j \in I_i)}{\partial v_j \partial v_k} v'_k \right).\end{aligned}$$

□

Při výpočtu gradientu směrove derivace se nejprve v přímém směru napočítají hodnoty $v_i, v'_i, 1 \leq i \leq l$ a pak se ve zpětném směru kromě hodnot $\bar{v}_j, l-1 \geq j \geq 1$, počítají jejich derivace $\bar{v}'_j, l-1 \geq j \geq 1$ tak, že se řádek (1263), kde $j \in I_i$, nahradí dvěma řádky

$$\bar{v}_j := \bar{v}_j + \bar{v}_i \frac{\partial \varphi_i(v_j, j \in I_i)}{\partial v_j}, \quad (1266)$$

$$\bar{v}'_j := \bar{v}'_j + \bar{v}'_i \frac{\partial \varphi_i(v_j, j \in I_i)}{\partial v_j} + \bar{v}_i \sum_{k \in I_i} \frac{\partial^2 \varphi_i(v_j, j \in I_i)}{\partial v_j \partial v_k} v'_k, \quad (1267)$$

kde $l-1 \geq j \geq 1$. Na začátku přímého výpočtu (v přípravné fázi) se pokládá $v_i = x_i, v'_i = d_i, 1 \leq i \leq n$ a $\bar{v} = 0, \bar{v}' = 0$. Pro výpočet druhých derivací elementárních funkcí se používají pravidla uvedená v tabulce 27.

$F(x)$	$F''(x)$	\mathcal{D}_F	$F(x)$	$F''(x)$	\mathcal{D}_F
e^x	e^x	R	a^x	$a^x \log^2 a$	R
$\log x$	$-\frac{1}{x^2}$	$x > 0$	$\log_a x$	$\frac{-1}{x^2 \log a}$	$x > 0$
$\sin x$	$-\sin x$	R	$\cos x$	$-\cos x$	R
$\operatorname{tg} x$	$\frac{2 \sin x}{\cos^3 x}$	$\cos x \neq 0$	$\operatorname{cotg} x$	$\frac{2 \cos x}{\sin^3 x}$	$\sin x \neq 0$
$\sinh x$	$\sinh x$	R	$\cosh x$	$\cosh x$	R
$\operatorname{tgh} x$	$\frac{-2 \sinh x}{\cosh^3 x}$	R	$\operatorname{cotgh} x$	$\frac{2 \cosh x}{\sinh^3 x}$	$x \neq 0$
$\arcsin x$	$\frac{x}{\sqrt{(1-x^2)^3}}$	$ x < 1$	$\arccos x$	$\frac{-x}{\sqrt{(1-x^2)^3}}$	$ x < 1$
$\operatorname{arctg} x$	$\frac{2x}{(1+x^2)^2}$	R	$\operatorname{arccotg} x$	$\frac{-2x}{(1+x^2)^2}$	R
$\operatorname{argsinh} x$	$\frac{-x}{\sqrt{(x^2+1)^2}}$	R	$\operatorname{argcosh} x$	$\frac{-x}{\sqrt{(x^2-1)^2}}$	$x > 1$
$\operatorname{argtgh} x$	$\frac{2x}{(1-x^2)^2}$	$ x < 1$	$\operatorname{argcotgh} x$	$\frac{2x}{(1-x^2)^2}$	$ x > 1$

Tabulka 27: Derivování elementárních funkcí.

Příklad 13. Pomocí přímého a zpětného automatického derivování vypočteme součin Hessovy matice Rosenbrockovy funkce $F(x) = 100(x_1^2 - x_2)^2 + (x_1 - 1)^2$ a vektoru $d = [1, 1]^T$.

v_1	$= x_1$	
v'_1	$= 1$	
v_2	$= x_2$	
v'_2	$= 1$	
\bar{v}	$= 0$	
\bar{v}'	$= 0$	
v_3	$= v_1^2$	x_1^2
v'_3	$= 2v_1v'_1$	$2x_1$
v_4	$= v_3 - v_2$	$x_1^2 - x_2$
v'_4	$= v'_3 - v'_2$	$2x_1 - 1$
v_5	$= 100v_4^2$	$100(x_1^2 - x_2)^2$
v'_5	$= 200v_4v'_4$	$200(x_1^2 - x_2)(2x_1 - 1)$
v_6	$= (v_1 - 1)^2$	$(x_1 - 1)^2$
v'_6	$= 2(v_1 - 1)v'_1$	$2(x_1 - 1)$
v_7	$= v_5 + v_6$	$100(x_1^2 - x_2)^2 + (x_1 - 1)^2$
v'_7	$= v'_5 + v'_6$	$200(x_1^2 - x_2)(2x_1 - 1) + 2(x_1 - 1)$
\bar{v}_7	$= 1$	1
\bar{v}_5	$= \bar{v}_5 + \bar{v}_7$	1
\bar{v}'_5	$= \bar{v}'_5 + \bar{v}'_7$	0
\bar{v}_6	$= \bar{v}_6 + \bar{v}_7$	1
\bar{v}'_6	$= \bar{v}'_6 + \bar{v}'_7$	0
\bar{v}_1	$= \bar{v}_1 + \bar{v}_6\varphi'_6$	$2(x_1 - 1)$
\bar{v}'_1	$= \bar{v}'_1 + \bar{v}'_6\varphi'_6 + \bar{v}_6\varphi''_6v'_1$	2
\bar{v}_4	$= \bar{v}_4 + \bar{v}_5\varphi'_5$	$200(x_1^2 - x_2)$
\bar{v}'_4	$= \bar{v}'_4 + \bar{v}'_5\varphi'_5 + \bar{v}_5\varphi''_5v'_4$	$200(2x_1 - 1)$
\bar{v}_2	$= \bar{v}_2 - \bar{v}_4$	$-200(x_1^2 - x_2)$
\bar{v}'_2	$= \bar{v}'_2 - \bar{v}'_4$	$-200(2x_1 - 1)$
\bar{v}_3	$= \bar{v}_3 + \bar{v}_4$	$200(x_1^2 - x_2)$
\bar{v}'_3	$= \bar{v}'_3 + \bar{v}'_4$	$200(2x_1 - 1)$
\bar{v}_1	$= \bar{v}_1 + \bar{v}_3\varphi'_3$	$2(x_1 - 1) - 400x_1(x_1^2 - x_2)$
\bar{v}'_1	$= \bar{v}'_1 + \bar{v}'_3\varphi'_3 + \bar{v}_3\varphi''_3v'_1$	$2 + 400x_1(2x_1 - 1) + 400x_1(x_1^2 - x_2)$
$e_1^T G(x)d$	$= \bar{v}'_1$	$2 + 400x_1(2x_1 - 1) + 400x_1(x_1^2 - x_2)$
$e_2^T G(x)d$	$= \bar{v}'_2$	$-200(2x_1 - 1)$

Tabulka 28: Násobení Hessovy matice Rosenbrockovy funkce vektorem.

Chceme-li vypočítat všechny prvky Hessovy matice, je třeba počítat gradienty parciálních derivací $\partial F(x)/\partial x_i$, $1 \leq i \leq n$, což vyžaduje n krát více operací než výpočet gradientu jedné směrové derivace. Je-li Hessova matice řídká, můžeme použít postup uvedený v oddílu 10.2. Prvky Hessovy matice vypočteme zpětným automatickým derivováním směrových derivací $G(x)v_i$, $1 \leq i \leq k$, kde v_i , $1 \leq i \leq k$, jsou vektory obsahující pouze nuly a jednotky takové, že $(v_i)_j = e_j^T v_i = 1 \iff j \in \mathcal{S}_i$ (vzorec (1032)).

14.3 Numerický výpočet gradientu

Numerický výpočet parciálních derivací $g_i(x) = \partial F(x)/\partial x_i$, $i \leq i \leq n$, lze provádět podle různých diferenčních vzorců, jejichž přesnost roste s rostoucím počtem použitých funkčních hodnot. Protože výpočet funkčních hodnot bývá často limitujícím faktorem optimalizačního procesu, používáme pouze jednoduché diferenční vzorce, z nichž nejjednodušší má tvar

$$g_i(x) \approx \frac{F(x + \delta_i e_i) - F(x)}{\delta_i}, \quad (1268)$$

kde $e_i \in R^n$ je i -tý sloupec jednotkové matice řádu n . Číslo δ_i je třeba volit dostatečně malé, aby diference (1268) dostatečně přesně aproximovala parciální derivaci $g_i(x)$. V počátečních fázích optimalizačního procesu můžeme položit

$$\delta_i = \sqrt{\varepsilon_M} \max(1, |x_i|),$$

kde ε_M je strojová přesnost. Vzhledem k tomu, že podle věty 8 platí $\|g(x)\| \rightarrow 0$, pokud $x \rightarrow x^*$, klesá v konečných fázích optimalizačního procesu relativní přesnost diferenčního vzorce (1268). Je proto nutné věnovat velkou pozornost výběru čísla δ_i tak, aby tato přesnost byla co největší. V dalším výkladu budeme pro jednoduchost předpokládat, že $\delta_i > 0$ a $G_{ii}(x) > 0$ ($G_{ii}(x)$ je i -tý diagonální prvek Hessiany matice).

Přesnost diferenčního vzorce (1268) ovlivňují dva druhy chyb. Linearizační chyba $\tau(x, \delta_i)$ vzniká zanedbáním nelineární části Taylorova rozvoje a její velikost je určena vztahem

$$\tau(x, \delta_i) = \left| \frac{F(x + \delta_i e_i) - F(x)}{\delta_i} - g_i(x) \right| = \frac{\delta_i}{2} |G_{ii}(x + \hat{\lambda} \delta_i e_i)| \approx \frac{\delta_i}{2} G_{ii}(x), \quad (1269)$$

kde $0 \leq \hat{\lambda} \leq 1$ (tvrzení 2). Zaokrouhlovací chyba $\varrho(x, \delta_i)$ vzniká nepřesným výpočtem funkčních hodnot a její velikost je určena vztahem

$$\begin{aligned} \varrho(x, \delta_i) &= \left| \frac{\bar{F}(x + \delta_i e_i) - \bar{F}(x)}{\delta_i} - \frac{F(x + \delta_i e_i) - F(x)}{\delta_i} \right| \leq \\ &\leq \frac{1}{\delta_i} (|\bar{F}(x + \delta_i e_i) - F(x + \delta_i e_i)| + |\bar{F}(x) - F(x)|) \approx \frac{2}{\delta_i} \varepsilon_A(x), \end{aligned} \quad (1270)$$

kde $\varepsilon_A(x) = |\bar{F}(x) - F(x)|$ je absolutní chyba výpočtu funkční hodnoty ($\bar{F}(x)$ je vypočtená funkční hodnota a $F(x)$ je skutečná funkční hodnota). Z těchto úvah je zřejmé, že $\tau(x, \delta_i)$ roste a $\varrho(x, \delta_i)$ klesá se zvětšující se hodnotou čísla δ_i . Optimální hodnotu čísla δ_i volíme tak, aby platilo $\tau(x, \delta_i) = \varrho(x, \delta_i)$, což spolu s (1269) a (1270) dává

$$\delta_i = 2 \sqrt{\frac{\varepsilon_A(x)}{G_{ii}(x)}}. \quad (1271)$$

Ve vzorci (1271) vystupují funkce $\varepsilon_A(x)$ a $G_{ii}(x)$, které obvykle neznáme. Proto je nutné tyto funkce nějakým způsobem aproximovat. Označme $\varepsilon_R(x) = \varepsilon_A(x)/|F(x)|$. Nedochozí-li při výpočtu funkční hodnoty ke ztrátě přesnosti vlivem odčítání dvou přibližně stejných čísel, můžeme předpokládat, že platí $\varepsilon_R(x) = \varepsilon_R$, kde obvykle $\varepsilon_R \approx \varepsilon_M$. Pak můžeme psát

$$\varepsilon_A(x) = \varepsilon_R |F(x)|. \quad (1272)$$

Tento model však není obecně přijatelný, jak je ukázáno v následujícím příkladu.

Příklad 14. Uvažujme funkci $F : R^n \rightarrow R$ definovanou vztahem

$$F(x) = \sum_{k=1}^m |f_k(x) - y_k|,$$

kde $f_k : R^n \rightarrow R$, $1 \leq k \leq m$, jsou funkce pro něž lze použít model (1272) a y_k , $1 \leq k \leq m$, jsou hodnoty takové, že součet jejich absolutních hodnot je dostatečně veliký. Pak platí

$$\begin{aligned} \varepsilon_A(x) &= |\bar{F}(x) - F(x)| = \left| \sum_{k=1}^m |\bar{f}_k(x) - y_k| - \sum_{k=1}^m |f_k(x) - y_k| \right| \leq \\ &\leq \sum_{k=1}^m \left| |\bar{f}_k(x) - y_k| - |f_k(x) - y_k| \right| \leq \sum_{k=1}^m |\bar{f}_k(x) - f_k(x)| = \\ &= \varepsilon_R \sum_{k=1}^m |f_k(x)|, \end{aligned}$$

přičemž může nastat i rovnost. Předpokládejme, že pro $x \rightarrow x^*$ platí $f_k(x) \rightarrow y_k$, $1 \leq k \leq m$. Pak v dostatečné blízkosti bodu $x^* \in R^n$ platí

$$\varepsilon_A(x) \approx \varepsilon_R \sum_{k=1}^m |f_k(x)| \approx \varepsilon_R \sum_{k=1}^m |y_k| = \varepsilon_A$$

a funkce $\varepsilon_A(x) \approx \varepsilon_A$ je v podstatě konstantní, zatímco funkce $\varepsilon_R(x) \approx \varepsilon_A/|F(x)|$ roste nade všechny meze.

Abychom zahrnuli podobné případy, musíme model (1272) poněkud upravit. Můžeme použít například model

$$\varepsilon_A(x) = \varepsilon_R(\varepsilon_P + |F(x)|), \quad (1273)$$

kde ε_P je mez, pod níž se přestává projevovat vliv hodnoty $|F(x)|$. Pokud neznáme nic bližšího o funkci $\varepsilon_A(x)$, můžeme zvolit $\varepsilon_P = \sqrt{\varepsilon_R}$.

Funkci $G_{ii}(x)$ (i -tý diagonální prvek Hessovy matice) můžeme aproximovat podle vzorce

$$G_{ii}(x) \approx B_{ii}, \quad (1274)$$

kde B_{ii} je i -tý diagonální prvek matice B , kterou používáme v inverzních metodách s proměnnou metrikou, jež jsou popsány v oddílu 4.1 (vzorec (359)).

Použijeme-li vzorce (1269), (1270) a (1271), můžeme určit relativní chybu výpočtu parciální derivace. Platí

$$\frac{\tau(x, \delta_i) + \varrho(x, \delta_i)}{|g_i(x)|} \approx \frac{2\sqrt{\varepsilon_A(x)G_{ii}(x)}}{|g_i(x)|}.$$

Je-li tato chyba větší než povolená mez, musíme použít přesnější diferenciální vzorec

$$g_i(x) \approx \frac{F(x + \delta_i e_i) - F(x - \delta_i e_i)}{2\delta_i}. \quad (1275)$$

Přesnost tohoto diferenciálního vzorce je ovlivněna linearizační chybou

$$\tau(x, \delta_i) \approx \frac{\delta_i}{3} T_{iii}(x).$$

kde $T_{iii}(x)$ je i -tý diagonální prvek tenzoru třetích derivací (předpokládejme pro jednoduchost, že platí $T_{iii}(x) > 0$), a zaokrouhlovací chyba

$$\varrho(x, \delta_i) \approx \frac{1}{\delta_i} \varepsilon_A(x).$$

Součet těchto chyb je minimální, volíme-li číslo δ_i podle vzorce

$$\delta_i = \sqrt[3]{\frac{3\varepsilon_A(x)}{T_{iii}(x)}}. \quad (1276)$$

Označme δ_i^A číslo určené podle vzorce (1271) a δ_i^B číslo určené podle vzorce (1276). Předpokládáme-li, že absolutní chyba výpočtu $\varepsilon_A(x)$ je v obou případech stejná, dostaneme

$$\frac{1}{4} (\delta_i^A)^2 G_{ii}(x) = \frac{1}{3} (\delta_i^B)^3 T_{iii}(x).$$

Neliší-li se hodnoty $G_{ii}(x)$ a $T_{iii}(x)$ o mnoho řádů, můžeme psát

$$\delta_i^B \approx (\delta_i^A)^{2/3}. \quad (1277)$$

Nevyhovuje-li nám tedy diferenciální vzorec (1268) s hodnotou $\delta_i = \delta_i^A$, můžeme použít diferenciální vzorec (1275) s hodnotou $\delta_i = \delta_i^B$ určenou podle vzorce (1277).

Používáme-li diferenční vzorec (1275), máme k dispozici funkční hodnoty $F(x + \delta_i e_i)$, $F(x - \delta_i e_i)$ a $F(x)$. Tyto funkční hodnoty můžeme použít k aproximaci i -tého diagonálního prvku Hessovy matice. Platí

$$G_{ii}(x) \approx \frac{F(x + \delta_i e_i) + F(x - \delta_i e_i) - 2F(x)}{\delta_i^2}. \quad (1278)$$

Dosavadní úvahy můžeme shrnout ve formě algoritmu.

Algoritmus 34. Data $x \in R^n$, $\varepsilon_A > 0$, $k \in \{0, 1\}$, $l_i \in \{1, 2\}$, $1 \leq i \leq n$.

Krok 1 Vypočteme hodnotu ε_A podle vzorce (1272) nebo (1273). Položíme $i := 1$.

Krok 2 Jestliže $l_i = 1$, a $k = 0$, položíme $G_{ii} := 1$. Jestliže $l_i = 1$ a $k = 1$, položíme $G_{ii} := |B_{ii}|$. Jestliže $l_i = 2$, položíme $G_{ii} := |G_{ii}|$.

Krok 3 Položíme $l_i := 1$. Vypočteme číslo δ_i podle vzorce (1271) a prvek g_i podle vzorce (1268).

Krok 4 Jestliže $2\sqrt{\varepsilon_A G_{ii}}/|g_i| \leq \bar{\varepsilon}$, přejdeme na krok 6.

Krok 5 Položíme $l_i := 2$ a $\delta_i := \sqrt[3]{\delta_i^2}$. Vypočteme prvek g_i podle vzorce (1275) a číslo G_{ii} podle vzorce (1278).

Krok 6 Jestliže $i = n$, ukončíme výpočet. Jestliže $i < n$, položíme $i := i + 1$ a přejdeme na krok 2.

V algoritmu 34 používáme čísla $\bar{\varepsilon} > 0$, $k \in \{0, 1\}$ a vektor $l \in \{1, 2\}^n$. Číslo $\bar{\varepsilon} > 0$ udává maximální přípustnou relativní chybu prvku gradientu (obvykle se používá hodnota $\bar{\varepsilon} = 10^{-2}$). Číslo k udává, zda je ($k = 1$) nebo není ($k = 0$) k dispozici matice $B \approx G(x)$. Tuto matici používáme v inverzních metodách s proměnnou metrikou, které jsou popsány v oddílu 4.1. Vektor l obsahuje informace o tom, zda byl v předchozím výpočtu prvku g_i použit vzorec (1268) ($l_i = 1$), nebo vzorec (1275) ($l_i = 2$). Před prvním použitím algoritmu 34 je nutné položit $l_i = 1$, $1 \leq i \leq n$.

15 Základy nehladké analýzy

V této kapitole probereme základní pojmy konečněrozměrné nehladké analýzy a jejich aplikace na řešení systémů nehladkých rovnic a na nepodmíněnou minimalizaci nehladkých funkcí. V důkazech některých vět budeme používat dva klasické výsledky, jejichž konečněrozměrné verze zde uvedeme (připomeňme, že lineární forma $l(x)$ je lineární funkce taková, že $l(0) = 0$).

Věta 310. (*Hahn-Banach*). *Nechť funkce $F : R^n \rightarrow R$ je pozitivně homogenní (platí $F(\lambda x) = \lambda F(x)$ pokud $\lambda \geq 0$) a subaditivní (platí $F(x_1 + x_2) \leq F(x_1) + F(x_2)$). Nechť $X \subset R^n$ je podprostor a $l : X \rightarrow R$ je lineární forma taková, že $l(x) \leq F(x) \forall x \in X$. Pak existuje lineární forma $l_n : R^n \rightarrow R$ taková, že $l_n(x) = l(x) \forall x \in X$ a $l_n(x) \leq F(x) \forall x \in R^n$.*

Důkaz Předpokládejme, že podprostor X má dimenzi m , kde $1 \leq m < n$, a označme $X_m = X$. Důkaz provedeme indukcí. Nechť $X_m \subset X_i \subset X_{i+1} \subset X_n = R^n$, kde dimenze uvedených podprostorů jsou rovny jejich indexům, přičemž $X_{i+1} = X_i \oplus \mathcal{L}(y_i)$, kde $y_i \in X_i^\perp$. Předpokládejme, že existuje lineární forma $l_i(x)$ taková, že $l_i(x) = l(x) \forall x \in X$ a $l_i(x) \leq F(x) \forall x \in X_i$ (platí to zřejmě pro $i = m$). Zvolme libovolně vektor $x_{i+1} \in X_{i+1}$, který lze jednoznačně vyjádřit ve tvaru

$$x_{i+1} = x_i + \lambda_i y_i,$$

kde $x_i \in X_i$, $y_i \in X_i^\perp$ a $\lambda_i \in R$. Nechť $l_{i+1} : X^{i+1} \rightarrow R$ je lineární forma taková, že $l_{i+1}(x) = l_i(x) \forall x \in X_i$. Pak

$$l_{i+1}(x_{i+1}) = l_i(x_i) + \lambda_i l_{i+1}(y_i) = l_i(x_i) + \lambda_i c_i,$$

kde číslo $c_i = l_{i+1}(y_i)$, určující jednoznačně funkci l_{i+1} , nezávisí na volbě x_i a λ_i . Toto číslo je třeba určit tak, aby platilo $l_{i+1}(x_{i+1}) \leq F(x_{i+1})$, neboli $l_i(x_i) + \lambda_i c_i \leq F(x_i + \lambda_i y_i)$. Pokud $\lambda_i = 0$, je tato nerovnost splněna triviálně. V opačném případě, vydělíme-li tuto nerovnost číslem $|\lambda_i|$ a přihlédneme-li k pozitivní homogenitě funkce F , můžeme psát

$$l_i(\tilde{x}_i) + \sigma_i c_i \leq F(\tilde{x}_i + \sigma_i y_i),$$

kde $\tilde{x}_i = x_i/|\lambda_i| \in X_i$ a $\sigma_i = \text{sign}(\lambda_i)$. Pokud $\lambda_i > 0$ (takže $\sigma_i = 1$), dostaneme $c_i \leq F(\tilde{x}_i + y_i) - l_i(\tilde{x}_i)$. Pokud $\lambda_i < 0$ (takže $\sigma_i = -1$), dostaneme $c_i \geq l_i(\tilde{x}_i) - F(\tilde{x}_i - y_i)$. Tyto nerovnosti jsou splněny pokud

$$l(\tilde{x}_i) - F(\tilde{x}_i - y_i) \leq c_i \leq F(\tilde{x}_i + y_i) - l(\tilde{x}_i)$$

a číslo c_i vyhovující těmto nerovnostem existuje, platí-li $l(\tilde{x}_i) - F(\tilde{x}_i - y_i) \leq F(\tilde{x}_i + y_i) - l(\tilde{x}_i)$. Tato nerovnost je splněna, neboť $\tilde{x}_i \in X_i$, takže $l_i(\tilde{x}_i) \leq F(\tilde{x}_i)$, a použitím pozitivní homogenity a subaditivity funkce F dostaneme

$$F(\tilde{x}_i + y_i) - 2l(\tilde{x}_i) + F(\tilde{x}_i - y_i) \geq F(\tilde{x}_i + y_i + \tilde{x}_i - y_i) - 2l(\tilde{x}_i) = 2(F(\tilde{x}_i) - l(\tilde{x}_i)) \geq 0.$$

Tím jsme provedli indukční krok a dokázali tak indukcí existenci lineární formy $l_n : R^n \rightarrow R$ takové, že $l_n(x) = l(x) \forall x \in X$ a $l_n(x) \leq F(x) \forall x \in R^n$. \square

Důsledek 33. *Nechť funkce $F : R^n \rightarrow R$ je pozitivně homogenní a subaditivní. Pak existuje vektor $g \in R^n$ takový, že $g^T x \leq F(x) \forall x \in R^n$.*

Důkaz Zvolme $X = \{0\}$ (podprostor nulové dimenze) a $l : X \rightarrow R$, kde $l(0) = 0$. Jelikož pro každou pozitivně homogenní funkci platí $F(0) = 0$, je splněna nerovnost $l(0) \leq F(0)$. Podle Hahn-Banachovy věty existuje lineární forma $l_n : R^n \rightarrow R$ taková, že $l_n(x) = l(x) \forall x \in X$ a $l_n(x) \leq F(x) \forall x \in R^n$. Zbytek tvrzení plyne z toho, že lineární formu v R^n lze vyjádřit skalárním součinem $l_n(x) = g^T x$, kde $g \in R^n$. \square

Tvrzení 11. (*Rademacher*). *Nechť funkce $F : R^n \rightarrow R$ je lokálně lipschitzovská (definice 119) v oblasti $\Omega \in R^n$. Pak F je diferencovatelná skoro všude v Ω (množina $\{x \in \Omega : \nabla F(x) \text{ neexistuje}\}$ má Lebesgueovu míru nula).*

Poznámka 425. V R^n , kde $n > 1$, nemusí být množina míry nula nikterak exotická nebo zanedbatelná. Lebesgueovu míru nula mají například podprostory a lineární variety dimenze nižší než n a jejich části, například stěny a hrany konvexních těles. Důležitou vlastností množin míry nula je, že neobsahují podmnožiny otevřené v R^n .

15.1 Konvexní množiny

Definice 96. Řekněme, že množina $C \in R^n$ je konvexní, jestliže z $x \in C$, $y \in C$ plyne

$$\lambda x + (1 - \lambda)y \in C, \quad (1279)$$

pokud $0 \leq \lambda \leq 1$, což můžeme zapsat ve tvaru

$$x + (1 - \lambda)(y - x) \in C \quad \text{nebo} \quad y + \lambda(x - y) \in C. \quad (1280)$$

kde $0 \leq \lambda \leq 1$. To znamená, že konvexní množina C obsahuje úsečku spojující body $x \in C$ a $y \in C$.

Definice 97. Necht $m \geq 1$, $x_i \in R^n$, $\lambda_i \geq 0$, $1 \leq i \leq m$, $\lambda_1 + \dots + \lambda_m = 1$. Pak bod

$$x = \sum_{i=1}^m \lambda_i x_i,$$

nazveme konvexní kombinací bodů $x_i \in R^n$, $1 \leq i \leq m$.

Věta 311. Množina $C \subset R^n$ je konvexní právě tehdy, obsahuje-li všechny konvexní kombinace svých bodů.

Důkaz Obsahuje-li množina C všechny konvexní kombinace svých bodů, obsahuje též konvexní kombinace tvaru (1279), takže je konvexní. Opačnou implikaci dokážeme indukcí. Předpokládejme, že konvexní množina C obsahuje všechny konvexní kombinace svých m bodů, kde $m \geq 1$ (pro $m = 1$ je to zřejmé, neboť z $x_1 \in C$ a $\lambda_1 = 1$ plyne $\lambda_1 x_1 = x_1 \in C$). Pak pro $x_i \in C$, $\lambda_i \geq 0$, $1 \leq i \leq m+1$, $\lambda_1 + \dots + \lambda_{m+1} = 1$ můžeme psát

$$\sum_{i=1}^{m+1} \lambda_i x_i = \sum_{i=1}^m \lambda_i x_i + \lambda_{m+1} x_{m+1} = (1 - \lambda_{m+1}) x'_{m+1} + \lambda_{m+1} x_{m+1} \in C,$$

kde

$$x'_{m+1} = \sum_{i=1}^m \frac{\lambda_i}{\sum_{j=1}^m \lambda_j} x_i \triangleq \sum_{i=1}^m \lambda'_i x_i \in C,$$

neboť $x_i \in C$, $\lambda'_i \geq 0$, $1 \leq i \leq m$, $\lambda'_1 + \dots + \lambda'_m = 1$. □

Poznámka 426. Konvexní kombinace konvexních kombinací je opět konvexní kombinací. Necht

$$x = \sum_{i=1}^m \lambda_i x_i, \quad x_i = \sum_{j=1}^{m_i} \lambda_{ij} x_{ij}, \quad 1 \leq i \leq m,$$

kde pro $1 \leq i \leq m$ platí $x_{ij} \in C$, $\lambda_{ij} \geq 0$, $1 \leq j \leq m_i$, $\sum_{j=1}^{m_i} \lambda_{ij} = 1$, $\lambda_i \geq 0$ a $\sum_{i=1}^m \lambda_i = 1$. Pak platí

$$x = \sum_{i=1}^m \lambda_i \sum_{j=1}^{m_i} \lambda_{ij} x_{ij} = \sum_{i=1}^m \sum_{j=1}^{m_i} \lambda_i \lambda_{ij} x_{ij} = \sum_{i=1}^m \sum_{j=1}^{m_i} \lambda'_{ij} x_{ij},$$

kde $\lambda'_{ij} = \lambda_i \lambda_{ij} \geq 0$ a

$$\sum_{i=1}^m \sum_{j=1}^{m_i} \lambda'_{ij} = \sum_{i=1}^m \lambda_i \sum_{j=1}^{m_i} \lambda_{ij} = \sum_{i=1}^m \lambda_i = 1.$$

Poznámka 427. Necht $x_i \in R^n$, $1 \leq i \leq m$, a $x = \sum_{i=1}^m \lambda_i x_i$. Pak bod x nazveme:

- Lineární kombinací bodů $x_i \in R^n$, jsou-li koeficienty $\lambda_i \in R$ libovolné.
- Nezápornou lineární kombinací bodů $x_i \in R^n$, platí-li $\lambda_i \geq 0$, $1 \leq i \leq m$.
- Afinní kombinací bodů $x_i \in R^n$, platí-li $\sum_{i=1}^m \lambda_i = 1$.

(d) Konvexní kombinací bodů $x_i \in R^n$, platí-li $\sum_{i=1}^m \lambda_i = 1$ a $\lambda_i \geq 0, 1 \leq i \leq m$.

Tyto kombinace definují po řadě lineární podprostory, konvexní kužely, afinní množiny (lineární variety) a konvexní množiny. Lineárními podprostory a afinními množinami se podrobně zabývat nebudeme (probírají se v kurzech lineární algebry). Připomeňme, že všechny uvedené množiny jsou konvexní a afinní množina je posunutým lineárním podprostorem. To znamená, že je-li množina \mathcal{C} afinní a $x \in \mathcal{C}$, je množina $\mathcal{C} - x$ lineárním podprostorem. Lze tedy definovat dimenzi afinní množiny jako dimenzi odpovídajícího lineárního podprostoru a jelikož konvexní množinu lze vnořit do afinní množiny (kterou dostaneme vynecháním omezení $\lambda_i \geq 0, 1 \leq i \leq m$) i dimenzi konvexní množiny.

Věta 312. *Průniky a lineární kombinace konvexních (nebo afinních) množin jsou konvexními (nebo afinními) množinami.*

Důkaz Důkaz provedeme pouze pro konvexní množiny. V případě afinních množin stačí v důkazu vypustit podmínku $0 \leq \lambda \leq 1$.

(a) Nechť $\mathcal{C} = \cap_{\alpha} \mathcal{C}_{\alpha}$, kde $\mathcal{C}_{\alpha} \subset R^n$ jsou konvexní množiny. Nechť $x \in \mathcal{C}, y \in \mathcal{C}$. Pak platí $x \in \mathcal{C}_{\alpha}$ a $y \in \mathcal{C}_{\alpha} \forall \alpha$ a tedy $\lambda x + (1 - \lambda)y \in \mathcal{C}_{\alpha} \forall \alpha$, pokud $0 \leq \lambda \leq 1$. Odtud plyne, že $\lambda x + (1 - \lambda)y \in \mathcal{C}$.

(b) Nechť $\mathcal{C} = \sum_{i=1}^m \lambda_i \mathcal{C}_i$, kde $\mathcal{C}_i \subset R^n$ jsou konvexní množiny a $\lambda_i \in R$. Nechť $x \in \mathcal{C}, y \in \mathcal{C}$ a $0 \leq \lambda \leq 1$. Pak existují body $x_i \in \mathcal{C}_i, y_i \in \mathcal{C}_i, 1 \leq i \leq m$, takové, že

$$\lambda x + (1 - \lambda)y = \lambda \sum_{i=1}^m \lambda_i x_i + (1 - \lambda) \sum_{i=1}^m \lambda_i y_i = \sum_{i=1}^m \lambda_i (\lambda x_i + (1 - \lambda)y_i) \triangleq \sum_{i=1}^m \lambda_i z_i.$$

Jelikož $x_i \in \mathcal{C}_i, y_i \in \mathcal{C}_i$, platí $z_i = \lambda x_i + (1 - \lambda)y_i \in \mathcal{C}_i, 1 \leq i \leq m$, takže $\lambda x + (1 - \lambda)y \in \mathcal{C}$. □

Definice 98. *Konvexním (nebo afinním) obalem množiny $\mathcal{C} \subset R^n$ nazveme průnik všech konvexních (nebo afinních) množin obsahujících \mathcal{C} . K označení konvexního (nebo afinního) obalu množiny \mathcal{C} budeme používat symbol $\text{conv } \mathcal{C}$ (nebo $\text{aff } \mathcal{C}$). Zřejmě $\mathcal{C} \subset \text{conv } \mathcal{C} \subset \text{aff } \mathcal{C}$.*

Věta 313. *Konvexní (nebo afinní) obal množiny $\mathcal{C} \subset R^n$ je množina všech konvexních (nebo afinních) kombinací bodů z \mathcal{C} .*

Důkaz Důkaz provedeme pouze pro konvexní množiny. V případě afinních množin stačí v důkazu vypustit podmínku $\lambda_i \geq 0, 1 \leq i \leq m$. Nechť $\tilde{\mathcal{C}}$ je množina všech konvexních kombinací bodů z \mathcal{C} . Jelikož $\tilde{\mathcal{C}}$ je konvexní a $\mathcal{C} \subset \tilde{\mathcal{C}}$, platí $\text{conv } \mathcal{C} \subset \tilde{\mathcal{C}}$. Nechť $y \in \tilde{\mathcal{C}}$, takže $y = \lambda_1 x_1 + \dots + \lambda_m x_m$, kde $x_i \in \mathcal{C}, \lambda_i \geq 0, 1 \leq i \leq m, \lambda_1 + \dots + \lambda_m = 1$. Jelikož $x_i \in \mathcal{C}_{\alpha}, 1 \leq i \leq m$, pro každou konvexní množinu $\mathcal{C}_{\alpha} \subset R^n$ obsahující \mathcal{C} , platí

$$y \in \bigcap_{\mathcal{C} \subset \mathcal{C}_{\alpha}} \mathcal{C}_{\alpha} = \text{conv } \mathcal{C},$$

což dává $\tilde{\mathcal{C}} \subset \text{conv } \mathcal{C}$ □

Věta 314. *Konvexní obal lineární kombinace množin je lineární kombinací konvexních obalů těchto množin.*

Důkaz Stačí dokázat, že $\text{conv}(\lambda \mathcal{C}) = \lambda \text{conv } \mathcal{C}$ a $\text{conv}(\mathcal{C}_1 + \mathcal{C}_2) = \text{conv } \mathcal{C}_1 + \text{conv } \mathcal{C}_2$.

(a) Nechť $x \in \text{conv } \mathcal{C}$. Pak $x = \sum_{i=1}^m \lambda_i x_i$, kde $x_i \in \mathcal{C}, \lambda_i \geq 0, 1 \leq i \leq m$ a $\sum_{i=1}^m \lambda_i = 1$. Dále platí $\lambda x = \sum_{i=1}^m \lambda_i (\lambda x_i)$, takže $\lambda x \in \text{conv}(\lambda \mathcal{C})$ a tedy $\lambda \text{conv } \mathcal{C} \subset \text{conv}(\lambda \mathcal{C})$. Podobným způsobem dostaneme $\text{conv}(\lambda \mathcal{C})/\lambda \subset \text{conv } \mathcal{C}$, takže $\text{conv}(\lambda \mathcal{C}) \subset \lambda \text{conv } \mathcal{C}$.

(b) Nechť $x \in \text{conv}(\mathcal{C}_1 + \mathcal{C}_2)$. Pak $x = \sum_{i=1}^m \lambda_i x_i$, kde $x_i \in \mathcal{C}_1 + \mathcal{C}_2$, takže $x_i = x_i^1 + x_i^2$, kde $x_i^1 \in \mathcal{C}_1$ a $x_i^2 \in \mathcal{C}_2$. Platí tedy

$$x = \sum_{i=1}^m \lambda_i (x_i^1 + x_i^2) = \sum_{i=1}^m \lambda_i x_i^1 + \sum_{i=1}^m \lambda_i x_i^2 = x^1 + x^2,$$

kde $x^1 \in \text{conv } \mathcal{C}_1$ a $x^2 \in \text{conv } \mathcal{C}_2$, takže $x \in \text{conv } \mathcal{C}_1 + \text{conv } \mathcal{C}_2$. Nechť naopak $x \in \text{conv } \mathcal{C}_1 + \text{conv } \mathcal{C}_2$. Pak $x = x^1 + x^2$, kde $x^1 \in \text{conv } \mathcal{C}_1$ a $x^2 \in \text{conv } \mathcal{C}_2$, takže

$$x^1 = \sum_{i=1}^{m_1} \lambda_i x_i^1, \quad x^2 = \sum_{j=1}^{m_2} \lambda_j x_j^2,$$

což dává

$$x = \sum_{i=1}^{m_1} \lambda_i x_i^1 + \sum_{j=1}^{m_2} \lambda_j x_j^2 = \sum_{i=1}^{m_1} \lambda_i \sum_{j=1}^{m_2} \lambda_j (x_i^1 + x_j^2) = \sum_{i=1}^{m_1} \sum_{j=1}^{m_2} \lambda_i \lambda_j (x_i^1 + x_j^2) = \sum_{i=1}^{m_1} \sum_{j=1}^{m_2} \lambda'_{ij} (x_i^1 + x_j^2)$$

kde $\lambda'_{ij} = \lambda_i \lambda_j \geq 0$, $1 \leq i \leq m_1$, $1 \leq j \leq m_2$, a

$$\sum_{i=1}^{m_1} \sum_{j=1}^{m_2} \lambda'_{ij} = \sum_{i=1}^{m_1} \sum_{j=1}^{m_2} \lambda_i \lambda_j = \sum_{i=1}^{m_1} \lambda_i \sum_{j=1}^{m_2} \lambda_j = 1,$$

neboli $x \in \text{conv}(\mathcal{C}_1 + \mathcal{C}_2)$. □

Věta 315. (Caratheodory) Nechť $y \in \text{conv } \mathcal{C}$ (nebo $y \in \text{aff } \mathcal{C}$), kde $\mathcal{C} \subset \mathbb{R}^n$. Pak existuje nejvýše $n + 1$ bodů $x_i \in \mathcal{C}$, $1 \leq i \leq n + 1$, takových, že y je jejich konvexní (nebo afinní) kombinací.

Důkaz Důkaz provedeme pouze pro konvexní množiny. V případě afinních množin stačí v důkazu vypustit podmínku $\lambda_i \geq 0$, $1 \leq i \leq m$. Dokážeme, že pokud platí

$$y = \sum_{i=1}^m \lambda_i x_i, \tag{1281}$$

kde $m > n + 1$, $x_i \in \mathcal{C}$, $\lambda_i \geq 0$, $1 \leq i \leq m$ a $\lambda_1 + \dots + \lambda_m = 1$, lze vždy snížit počet bodů v konvexní kombinaci. Jelikož m je přirozené číslo (konečné), dostaneme po konečném počtu takových snížení konvexní kombinaci s nejvýše $n + 1$ body. Označme

$$\hat{y} = \begin{bmatrix} y \\ 1 \end{bmatrix}, \quad \hat{x}_i = \begin{bmatrix} x_i \\ 1 \end{bmatrix}, \quad 1 \leq i \leq m.$$

Pak $\hat{y} \in \mathbb{R}^{n+1}$ je lineární kombinací vektorů $\hat{x}_i \in \mathbb{R}^{n+1}$, $1 \leq i \leq m$ (s kladnými koeficienty). Jelikož $m > n + 1$, jsou vektory $\hat{x}_i \in \mathbb{R}^{n+1}$, $1 \leq i \leq m$, lineárně závislé. Existují tedy koeficienty α_i , $1 \leq i \leq m$, z nichž alespoň jeden je nenulový tak, že

$$\sum_{i=1}^m \alpha_i \hat{x}_i = 0. \tag{1282}$$

Protože poslední složky vektorů \hat{x}_i jsou jednotkové, musí platit

$$\sum_{i=1}^m \alpha_i = 0,$$

takže alespoň jeden z těchto koeficientů je záporný. Použijeme-li (1281) a (1282) dostaneme

$$\hat{y} = \sum_{i=1}^m \lambda_i \hat{x}_i = \sum_{i=1}^m \lambda_i \hat{x}_i + \lambda \sum_{i=1}^m \alpha_i \hat{x}_i = \sum_{i=1}^m (\lambda_i + \lambda \alpha_i) \hat{x}_i \triangleq \sum_{i=1}^m \lambda'_i \hat{x}_i$$

pro libovolné číslo $\lambda > 0$. Nechť

$$\lambda = -\frac{\lambda_j}{\alpha_j} = \min_{\alpha_i < 0} \left(-\frac{\lambda_i}{\alpha_i} \right).$$

Pak platí $\lambda'_i \geq 0$, $1 \leq i \leq m$, $\lambda'_j = 0$, $\lambda'_1 + \dots + \lambda'_m = 1$, takže bod y je konvexní kombinací bodů $x_1, \dots, x_{j-1}, x_{j+1}, \dots, x_m$, kterých je $m - 1$. \square

Konvexní množiny mají výhodné topologické vlastnosti týkající se jejich vnitřku a uzávěru (vnitřek a uzávěr množiny \mathcal{C} budeme označovat symboly \mathcal{C}° a $\bar{\mathcal{C}}$). Velmi důležitá je zejména věta 317, která zdůvodňuje použití Slaterovy kvalifikační podmínky C1a při formulaci podmínek optimality pro úlohy s konvexními omezeními (věta 400).

Věta 316. *Konvexní množina $\mathcal{C} \in R^n$ má neprázdný vnitřek $\mathcal{C}^\circ \subset \mathcal{C}$ právě tehdy, když $\dim \mathcal{C} = n$.*

Důkaz Má-li konvexní množina $\mathcal{C} \in R^n$ dimenzi n , obsahuje $n + 1$ bodů $x_i \in \mathcal{C}$, $1 \leq i \leq n + 1$, které neleží v lineární varietě dimenze nižší než n . Konvexní obal těchto bodů, který je obsažen v \mathcal{C} , je nedegenerovaným simplexem a jeho vnitřní body jsou vnitřními body množiny \mathcal{C} , takže platí $\mathcal{C}^\circ \neq \emptyset$. Je-li naopak $\mathcal{C}^\circ \neq \emptyset$, obsahuje \mathcal{C} nějakou otevřenou množinu $\mathcal{B}(x, \varepsilon) \subset R^n$, takže $\dim \mathcal{C} = n$. \square

Lemma 125. *Nechť $\mathcal{C} \in R^n$ je konvexní množina dimenze n , $x \in \mathcal{C}^\circ$, $\bar{x} \in \bar{\mathcal{C}}$ a $y = \lambda \bar{x} + (1 - \lambda)x$, kde $0 \leq \lambda < 1$. Pak $y \in \mathcal{C}^\circ$.*

Důkaz Máme dokázat existenci čísla $\varepsilon > 0$ takového, že $y + \mathcal{B}(0, \varepsilon) \subset \mathcal{C}$. Jelikož $\bar{x} \in \bar{\mathcal{C}}$, platí $\bar{x} \in \mathcal{C} + \mathcal{B}(0, \varepsilon)$ pro libovolné číslo $\varepsilon > 0$. To znamená, že

$$y + \mathcal{B}(0, \varepsilon) \subset \lambda(\mathcal{C} + \mathcal{B}(0, \varepsilon)) + (1 - \lambda)x + \mathcal{B}(0, \varepsilon) = \lambda\mathcal{C} + (1 - \lambda) \left(x + \frac{1 + \lambda}{1 - \lambda} \mathcal{B}(0, \varepsilon) \right).$$

Nechť $0 \leq \lambda < 1$. Jelikož $x \in \mathcal{C}^\circ$, existuje číslo $\varepsilon > 0$ takové, že $x + ((1 + \lambda)/(1 - \lambda))\mathcal{B}(0, \varepsilon) \subset \mathcal{C}$. Pro toto číslo platí $y + \mathcal{B}(0, \varepsilon) \subset \lambda\mathcal{C} + (1 - \lambda)\mathcal{C} \subset \mathcal{C}$, neboť

$$\lambda\mathcal{C} + (1 - \lambda)\mathcal{C} = \{z \in R^n : z = \lambda z_1 + (1 - \lambda)z_2, z_1 \in \mathcal{C}, z_2 \in \mathcal{C}\} \subset \mathcal{C}.$$

\square

Konvexní a afinní množiny obsažené v R^n mají často dimenzi nižší než n . Takovéto množiny neobsahují vnitřní body a mají tedy prázdný vnitřek. Konvexní a afinní množiny jsou však natolik speciální, že lze zavést obecnější pojem relativních vnitřních bodů.

Definice 99. *Nechť $\mathcal{C} \subset R^n$ je konvexní (nebo afinní) množina. Bod $x \in \mathcal{C}$ nazveme relativním vnitřním bodem množiny \mathcal{C} , existuje-li číslo $\varepsilon > 0$ takové, že $\mathcal{B}(x, \varepsilon) \cap \text{aff } \mathcal{C} \subset \mathcal{C}$. Množinu \mathcal{C}° všech relativních vnitřních bodů množiny \mathcal{C} nazveme jejím relativním vnitřkem.*

Konvexní množiny dimenzí nižších než n mají podobné topologické vlastnosti jako konvexní množiny dimenze n , nahradíme-li klasický vnitřek relativním vnitřkem. Má-li konvexní množina $\mathcal{C} \subset R^n$ dimenzi $m < n$ a $z \in \mathcal{C}$, leží konvexní množina $\mathcal{C} - z$ v lineárním podprostoru $\mathcal{L}_m \subset R^n$ dimenze m . Nechť a_1, \dots, a_m je ortonormální báze v \mathcal{L}_m a $A = [a_1, \dots, a_m]$. Pak existuje spojitě vzájemně jednoznačné zobrazení $x = Av + z$ mezi body $x \in \mathcal{L}_m + z$ a $v \in R^m$. Toto zobrazení převede $\mathcal{C} \subset \mathcal{L}_m + z$ na $\mathcal{C}_m \subset R^m$ a také relativní vnitřek \mathcal{C}° na klasický vnitřek \mathcal{C}_m° . Z těchto úvah plyne bezprostřední důsledek lemmatu 125.

Důsledek 34. *Nechť $x \in \mathcal{C}^\circ$, $\bar{x} \in \bar{\mathcal{C}}$ a $y = \lambda \bar{x} + (1 - \lambda)x$, kde $0 \leq \lambda < 1$. Pak $y \in \mathcal{C}^\circ$.*

Nyní dokážeme důležitou větu týkající se průniku konvexních množin $\mathcal{C}_1, \dots, \mathcal{C}_m$, které mohou mít libovolné dimenze.

Věta 317. *Nechť $\mathcal{C}_1, \dots, \mathcal{C}_m$ jsou konvexní množiny v R^n takové, že $\mathcal{C}_1^\circ \cap \dots \cap \mathcal{C}_m^\circ \neq \emptyset$. Pak, označíme-li $\mathcal{C} = \mathcal{C}_1 \cap \dots \cap \mathcal{C}_m$, platí*

$$\bar{\mathcal{C}} = \bar{\mathcal{C}}_1 \cap \dots \cap \bar{\mathcal{C}}_m.$$

Důkaz Inkluze $\bar{\mathcal{C}} \subset \bar{\mathcal{C}}_1 \cap \dots \cap \bar{\mathcal{C}}_m$ je zřejmá. Nechť

$$\bar{x} \in \bar{\mathcal{C}}_1 \cap \dots \cap \bar{\mathcal{C}}_m, \quad x \in \mathcal{C}_1^\circ \cap \dots \cap \mathcal{C}_m^\circ$$

a $x_i = \lambda_i \bar{x} + (1 - \lambda_i)x$, kde $0 \leq \lambda_i < 1$. Podle důsledku 34 je bod x_i relativním vnitřním bodem množin $\mathcal{C}_1, \dots, \mathcal{C}_m$ a leží tedy v průniku $\mathcal{C}_1^\circ \cap \dots \cap \mathcal{C}_m^\circ$. Pokud $\lambda_i \rightarrow 1$, platí $x_i \rightarrow \bar{x}$, takže $\bar{x} \in \overline{\mathcal{C}_1^\circ \cap \dots \cap \mathcal{C}_m^\circ} \subset \bar{\mathcal{C}}_1 \cap \dots \cap \bar{\mathcal{C}}_m = \bar{\mathcal{C}}$. \square

Poznámka 428. Požadavek $\mathcal{C}_1^\circ \cap \dots \cap \mathcal{C}_m^\circ \neq \emptyset$, použitý ve větě 317, je podstatný. Nechť

$$\begin{aligned}\mathcal{C}_1 &= \{\lambda s : \lambda \geq 0, s = [s_1, s_2] \in R^2, s_2 > 0\} = \{x = [x_1, x_2] \in R^2 : x_2 > 0\} \cup [0, 0] \\ \mathcal{C}_2 &= \{\lambda s : \lambda \geq 0, s = [s_1, s_2] \in R^2, s_2 < 0\} = \{x = [x_1, x_2] \in R^2 : x_2 < 0\} \cup [0, 0]\end{aligned}$$

(\mathcal{C}_1 je otevřená horní polorovina s přidaným bodem $[0, 0]$ a \mathcal{C}_2 je otevřená dolní polorovina s přidaným bodem $[0, 0]$). Pak $\mathcal{C}_1 \cap \mathcal{C}_2 = \{[0, 0]\}$ a $\mathcal{C}_1^\circ \cap \mathcal{C}_2^\circ = \emptyset$. Jelikož \mathcal{C}_1 je uzavřená horní polorovina a \mathcal{C}_2 je uzavřená dolní polorovina, platí $\overline{\mathcal{C}_1} \cap \overline{\mathcal{C}_2} = \{[0, 0]\}$ a $\overline{\mathcal{C}_1} \cap \overline{\mathcal{C}_2} = \{[x_1, 0] : x_1 \in R\}$ (takže $\overline{\mathcal{C}_1} \cap \overline{\mathcal{C}_2}$ je bod a $\overline{\mathcal{C}_1} \cap \overline{\mathcal{C}_2}$ je přímka).

V dalších úvahách se zaměříme především na uzavřené konvexní množiny. Uzavřená a omezená množina v R^n je kompaktní, což znamená, že z každé posloupnosti jejích bodů lze vybrat konvergentní podposloupnost.

Věta 318. *Je-li množina \mathcal{C} konečná nebo kompaktní, je i množina $\text{conv } \mathcal{C}$ kompaktní.*

Důkaz (a) Nechť $y \in \text{conv } \mathcal{C}$. Pak podle věty 315 existují vektory $x_i \in \mathcal{C}$ a čísla $\lambda_i \geq 0$, $1 \leq i \leq n+1$, $\lambda_1 + \dots + \lambda_{n+1} = 1$ tak, že $y = \lambda_1 x_1 + \dots + \lambda_{n+1} x_{n+1}$. Jelikož množina \mathcal{C} je omezená, existuje číslo $M > 0$ takové, že $\|x_i\| \leq M$, $1 \leq i \leq n+1$. Pak ale $\|y\| = \|\lambda_1 x_1 + \dots + \lambda_{n+1} x_{n+1}\| \leq (\lambda_1 + \dots + \lambda_{n+1})M = M$, takže množina $\text{conv } \mathcal{C}$ je omezená

(b) Nechť $\{y_i\} \subset \text{conv } \mathcal{C}$ je posloupnost taková, že $y_i \rightarrow y \in R^n$. Máme dokázat, že $y \in \text{conv } \mathcal{C}$. Jelikož $y_i \in \text{conv } \mathcal{C}$, existují podle věty 315 vektory $x_i^k \in \mathcal{C}$ a čísla $\lambda_i^k \geq 0$, $1 \leq k \leq n+1$, $\lambda_i^1 + \dots + \lambda_i^{n+1} = 1$ takové, že $y_i = \lambda_i^1 x_i^1 + \dots + \lambda_i^{n+1} x_i^{n+1}$. Protože množina \mathcal{C} je konečná nebo kompaktní a číslo $n+1$ je konečné, lze vybrat podposloupnost $\{\tilde{y}_i\} \subset \{y_i\}$ takovou, že odpovídající podposloupnosti $\{\tilde{x}_i^k\} \subset \{x_i^k\}$, $\{\tilde{\lambda}_i^k\} \subset \{\lambda_i^k\}$, $1 \leq k \leq n+1$, jsou konvergentní, čili $\tilde{x}_i^k \rightarrow \tilde{x}^k \in \mathcal{C}$, $\tilde{\lambda}_i^k \rightarrow \tilde{\lambda}^k \geq 0$, $1 \leq k \leq n+1$, $\tilde{\lambda}^1 + \dots + \tilde{\lambda}^{n+1} = 1$. Jelikož vybraná posloupnost má stejnou limitu jako původní konvergentní posloupnost, lze psát

$$\begin{aligned}y &= \lim_{i \rightarrow \infty} y_i = \lim_{i \rightarrow \infty} \tilde{y}_i = \lim_{i \rightarrow \infty} \left(\sum_{k=1}^{n+1} \tilde{\lambda}_i^k \tilde{x}_i^k \right) \\ &= \sum_{k=1}^{n+1} \left(\lim_{i \rightarrow \infty} \tilde{\lambda}_i^k \right) \left(\lim_{i \rightarrow \infty} \tilde{x}_i^k \right) = \sum_{k=1}^{n+1} \tilde{\lambda}^k \tilde{x}^k \in \text{conv } \mathcal{C}.\end{aligned}$$

□

Poznámka 429. Předpoklad omezenosti je ve větě 318 podstatný. Je-li \mathcal{C} uzavřená ale neomezená, nemusí být $\text{conv } \mathcal{C}$ uzavřená. Nechť $\mathcal{C} \subset R^2$ a $\mathcal{C} = \mathcal{C}_1 \cup \mathcal{C}_2$, kde \mathcal{C}_1 je úsečka spojující body $x_1 = [-1, 0]$, $x_2 = [1, 0]$ a \mathcal{C}_2 je polopřímka $[0, t]$, $t \geq 0$. Nechť $y_i = [1/i - 1, 1]$ a $z_i = [0, i]$. Protože $x_1 \in \mathcal{C}$ a $z_i \in \mathcal{C}$, podle (1280) platí

$$y_i = [1/i - 1, 1] = [-1, 0] + \frac{1}{i} ([0, i] - [-1, 0]) = x_1 + \frac{1}{i} (z_i - x_1) \in \text{conv } \mathcal{C}.$$

Ale $y_i \rightarrow y = [-1, 1]$, pokud $i \rightarrow \infty$, a bod y nelze vyjádřit jako lineární kombinaci bodů z \mathcal{C} , takže $\text{conv } \mathcal{C}$ není uzavřená.

Definice 100. *Nechť $\mathcal{C} \subset R^n$. Pak funkci*

$$d_{\mathcal{C}}(x) = \inf_{y \in \mathcal{C}} \|y - x\|$$

nazveme vzdáleností bodu x od množiny \mathcal{C} (nebo vzdálenostní funkcí množiny \mathcal{C}).

Poznámka 430. Je-li množina $\mathcal{C} \subset R^n$ uzavřená, platí

$$d_{\mathcal{C}}(x) = \min_{y \in \mathcal{C}} \|y - x\|.$$

Existuje tedy bod $y \in \mathcal{C}$ takový, že $d_{\mathcal{C}}(x) = \|y - x\|$. V dalším výkladu se omezíme na uzavřené množiny i když většina tvrzení má obecnější charakter.

Věta 319. *Nechť množina $\mathcal{C} \subset R^n$ je uzavřená. Pak vzdálenostní funkce $d_{\mathcal{C}}$ je lipschitzovská v R^n s koeficientem $L = 1$. Je-li \mathcal{C} konvexní, je $d_{\mathcal{C}}$ konvexní v R^n a ke každému bodu $x \in R^n$ existuje právě jeden bod $y \in \mathcal{C}$ takový, že*

$$\|y - x\| = d_{\mathcal{C}}(x).$$

Důkaz Nechť $x_1 \in R^n$, $x_2 \in R^n$. Jelikož množina \mathcal{C} je uzavřená, existuje podle poznámky 430 bod $y \in \mathcal{C}$ takový, že

$$\|y - x_1\| = d_{\mathcal{C}}(x_1).$$

Platí tedy

$$d_{\mathcal{C}}(x_2) \leq \|y - x_2\| \leq \|y - x_1\| + \|x_1 - x_2\| = d_{\mathcal{C}}(x_1) + \|x_2 - x_1\|,$$

neboli

$$d_{\mathcal{C}}(x_2) - d_{\mathcal{C}}(x_1) \leq \|x_2 - x_1\|.$$

Protože nezáleží na pořadí bodů x_1 , x_2 , platí

$$|d_{\mathcal{C}}(x_2) - d_{\mathcal{C}}(x_1)| \leq \|x_2 - x_1\|,$$

takže funkce $d_{\mathcal{C}}$ je lipschitzovská v R^n s koeficientem $L = 1$. Nechť \mathcal{C} je konvexní a $x_1 \in R^n$, $x_2 \in R^n$. Podle poznámky 430 existují body $y_1 \in \mathcal{C}$, $y_2 \in \mathcal{C}$ takové, že

$$\begin{aligned} \|y_1 - x_1\| &= d_{\mathcal{C}}(x_1), \\ \|y_2 - x_2\| &= d_{\mathcal{C}}(x_2). \end{aligned}$$

Položme $y = \lambda_1 y_1 + \lambda_2 y_2$, kde $\lambda_1 \geq 0$, $\lambda_2 \geq 0$ a $\lambda_1 + \lambda_2 = 1$. Zřejmě $y \in \mathcal{C}$, takže platí

$$\begin{aligned} d_{\mathcal{C}}(\lambda_1 x_1 + \lambda_2 x_2) &\leq \|y - \lambda_1 x_1 - \lambda_2 x_2\| \leq \lambda_1 \|y_1 - x_1\| + \lambda_2 \|y_2 - x_2\| \\ &= \lambda_1 d_{\mathcal{C}}(x_1) + \lambda_2 d_{\mathcal{C}}(x_2) \end{aligned}$$

a $d_{\mathcal{C}}$ je konvexní v R^n . Nechť \mathcal{C} je konvexní, $x \in R^n$ a $y_1 \in \mathcal{C}$, $y_2 \in \mathcal{C}$ jsou dva různé body takové, že $\|y_1 - x\| = d_{\mathcal{C}}(x)$, $\|y_2 - x\| = d_{\mathcal{C}}(x)$. Pak

$$\|y_2 - y_1\|^2 = \|(y_2 - x) - (y_1 - x)\|^2 = \|y_2 - x\|^2 + \|y_1 - x\|^2 - 2(y_2 - x)^T(y_1 - x) > 0$$

takže

$$(y_2 - x)^T(y_1 - x) < d_{\mathcal{C}}^2(x). \quad (1283)$$

Položme nyní $y = \frac{1}{2}(y_2 + y_1)$. Jelikož \mathcal{C} je konvexní, platí $y \in \mathcal{C}$. Dále podle (1283) platí

$$\|y - x\|^2 = \frac{1}{4}\|(y_2 - x) + (y_1 - x)\|^2 = \frac{1}{4}(\|y_2 - x\|^2 + \|y_1 - x\|^2 + 2(y_2 - x)^T(y_1 - x)) < d_{\mathcal{C}}^2(x),$$

což je spor, neboť $y \in \mathcal{C}$, takže podle poznámky 430 $d_{\mathcal{C}}(x) \leq \|y - x\|$. \square

Definice 101. *Nechť $\mathcal{C} \subset R^n$ je uzavřená konvexní množina, $x \in R^n$ a $y \in \mathcal{C}$ je bod takový, že $\|y - x\| = d_{\mathcal{C}}(x)$. Pak řekneme, že y je projekcí bodu x do množiny \mathcal{C} a píšeme $y = P_{\mathcal{C}}(x)$.*

Věta 320. *Nechť $\mathcal{C} \subset R^n$ je uzavřená konvexní množina a $x \notin \mathcal{C}$. Pak bod $y = P_{\mathcal{C}}(x)$ je hraničním bodem množiny \mathcal{C} .*

Důkaz Pripomeňme, že bod $y \in R^n$ je hraničním bodem uzavřené množiny $\mathcal{C} \subset R^n$, jestliže $y \in \mathcal{C}$ a existuje posloupnost $\{x_i\} \subset R^n \setminus \mathcal{C}$ taková, že $x_i \rightarrow y$. Nechť $x_i = x + t_i(y - x)$, $0 < t_i < 1$, $i \in N$. Pak platí $\|x_i - x\| < \|y - x\|$, $i \in N$, a pokud $t_i \rightarrow 1$, máme posloupnost bodů $x_i \notin \mathcal{C}$ takovou, že $x_i \rightarrow y$. \square

Lemma 126. *Nechť $\mathcal{C} \subset R^n$ je uzavřená konvexní množina, $x \in R^n$ a $y = P_{\mathcal{C}}(x)$. Pak platí*

$$(x - y)^T(z - y) \leq 0 \quad \forall z \in \mathcal{C}$$

Důkaz Jelikož $y \in \mathcal{C}$, $z \in \mathcal{C}$ a \mathcal{C} je konvexní, platí $y + \lambda(z - y) = \lambda z + (1 - \lambda)y \in \mathcal{C} \forall 0 \leq \lambda \leq 1$. Označme

$$\varphi(\lambda) = \|y + \lambda(z - y) - x\|^2 = \|y - x\|^2 - 2\lambda(x - y)^T(z - y) + \lambda^2\|z - y\|^2.$$

Pak zřejmě $\varphi(0) = d_{\mathcal{C}}(x)$ a $\varphi'(0) = -2(x - y)^T(z - y)$. Pokud by platilo $(x - y)^T(z - y) > 0$, neboli $\varphi'(0) < 0$, existovala by hodnota $0 < \lambda \leq 1$ taková, že $\varphi(\lambda) < \varphi(0)$, neboli $\|y + \lambda(z - y) - x\|^2 < d_{\mathcal{C}}(x)$, což není možné, neboť $y + \lambda(z - y) \in \mathcal{C} \forall 0 \leq \lambda \leq 1$. \square

Věta 321. *Nechť $\mathcal{C} \subset R^n$ je uzavřená konvexní množina. Pak*

$$\|P_{\mathcal{C}}(x_2) - P_{\mathcal{C}}(x_1)\| \leq \|x_2 - x_1\| \quad \forall x_1, x_2 \in R^n.$$

Důkaz Nechť $y_1 = P_{\mathcal{C}}(x_1)$ a $y_2 = P_{\mathcal{C}}(x_2)$. Podle lemmatu 126 platí

$$\begin{aligned} (x_1 - y_1)^T(z_1 - y_1) &\leq 0 \quad \forall z_1 \in \mathcal{C}, \\ (x_2 - y_2)^T(z_2 - y_2) &\leq 0 \quad \forall z_2 \in \mathcal{C}. \end{aligned}$$

Dosadíme-li $z_1 = y_2$, $z_2 = y_1$ a sečteme-li obě nerovnosti, dostaneme

$$((y_2 - y_1) - (x_2 - x_1))^T(y_2 - y_1) \leq 0,$$

neboli

$$\|y_2 - y_1\|^2 \leq (x_2 - x_1)^T(y_2 - y_1) \leq \|x_2 - x_1\| \|y_2 - y_1\|,$$

což dává $\|y_2 - y_1\| \leq \|x_2 - x_1\|$. \square

Definice 102. *Nechť $a \in R^n$ a $\alpha \in R$. Pak množinu*

$$\mathcal{H}(a, \alpha) = \{y \in R^n : a^T y \leq \alpha\}$$

nazveme poloprostorem určeným normálovým vektorem a a číslem α .

Poznámka 431. Hranicí poloprostoru $\mathcal{H}(a, \alpha)$ je nadrovina

$$\mathcal{L}(a, \alpha) = \mathcal{H}(a, \alpha) \cap \mathcal{H}(-a, -\alpha) = \{y \in R^n : a^T y = \alpha\}.$$

Číslo α určuje vzdálenost nadroviny $\mathcal{L}(a, \alpha)$ od počátku. Tato vzdálenost se rovná podílu $|\alpha|/\|a\|$. Odtud plyne, že bod $y = 0$ je hraničním bodem poloprostoru $\mathcal{H}(a, \alpha)$ (leží v hraniční nadrovině $\mathcal{L}(a, \alpha)$) právě tehdy, když $\alpha = 0$.

Věta 322. *Poloprostor $\mathcal{H}(a, \alpha)$ je uzavřenou konvexní množinou.*

Důkaz (a) Nechť $\{y_i\} \subset \mathcal{H}(a, \alpha)$ je posloupnost taková, že $y_i \rightarrow y$. Jelikož $a^T y_i \leq \alpha \forall i \in N$ a neostrá nerovnost je invariantní vůči limitnímu přechodu, platí $a^T y \leq \alpha$, takže $y \in \mathcal{H}(a, \alpha)$. Poloprostor $\mathcal{H}(a, \alpha)$ je tedy uzavřený.

(b) Nechť $y_1 \in \mathcal{H}(a, \alpha)$, $y_2 \in \mathcal{H}(a, \alpha)$, takže $a^T y_1 \leq \alpha$, $a^T y_2 \leq \alpha$, a nechť $y = \lambda y_1 + (1 - \lambda)y_2$, kde $0 \leq \lambda \leq 1$. Pak platí

$$a^T y = a^T(\lambda y_1 + (1 - \lambda)y_2) = \lambda a^T y_1 + (1 - \lambda)a^T y_2 \leq \lambda \alpha + (1 - \lambda)\alpha = \alpha,$$

takže $y \in \mathcal{H}(a, \alpha)$. Poloprostor $\mathcal{H}(a, \alpha)$ je tedy konvexní. \square

Věta 323. *Nechť \mathcal{C} je uzavřená konvexní množina a nechť $x \notin \mathcal{C}$. Pak existuje poloprostor $\mathcal{H}(a, \alpha)$ takový, že $\mathcal{C} \subset \mathcal{H}(a, \alpha)$ a $x \notin \mathcal{H}(a, \alpha)$. Tento poloprostor lze volit tak, že $a = x - P_{\mathcal{C}}(x)$ a $\alpha = a^T P_{\mathcal{C}}(x)$. Pak $P_{\mathcal{C}}(x) \in \mathcal{L}(a, \alpha)$, takže $\mathcal{C} \cap \mathcal{L}(a, \alpha) \neq \emptyset$.*

Důkaz Máme dokázat, že existuje vektor $a \in R^n$ a číslo $\alpha \in R$ tak, že

$$a^T x > \alpha \geq a^T z \quad \forall z \in \mathcal{C}.$$

Nechť $y = P_{\mathcal{C}}(x)$, takže $\|y - x\| = d_{\mathcal{C}}(x)$. Položme $a = x - y$ a $\alpha = a^T y$. Pak platí

$$a^T x = (x - y)^T x = (x - y)^T (x - y) + (x - y)^T y = \|x - y\|^2 + a^T y > \alpha,$$

neboť $x \notin \mathcal{C}$, takže $\|x - y\| \neq 0$. Použijeme-li lemma 126, dostaneme

$$a^T z - \alpha = (x - y)^T z - (x - y)^T y = (x - y)^T (z - y) \leq 0 \quad \forall z \in \mathcal{C}.$$

□

Důsledek 35. *Nechť $\mathcal{C}_1, \mathcal{C}_2$ jsou uzavřené konvexní množiny takové, že $\mathcal{C}_1 \cap \mathcal{C}_2 = \emptyset$. Pak existuje poloprostor $\mathcal{H}(a, \alpha)$ takový, že $\mathcal{C}_1 \subset \mathcal{H}(a, \alpha)$ a $\mathcal{C}_2 \cap \mathcal{H}(a, \alpha) = \emptyset$*

Důkaz Jelikož množiny $\mathcal{C}_1, \mathcal{C}_2$ jsou uzavřené, existují body $x_1 \in \mathcal{C}_1, x_2 \in \mathcal{C}_2$ takové, že

$$d(\mathcal{C}_1, \mathcal{C}_2) \triangleq \inf_{y_1 \in \mathcal{C}_1, y_2 \in \mathcal{C}_2} \|y_2 - y_1\| = \min_{y_1 \in \mathcal{C}_1, y_2 \in \mathcal{C}_2} \|y_2 - y_1\| = \|x_2 - x_1\|$$

(argumentace je stejná jako v poznámce 430, dvojice $x_1 \in \mathcal{C}_1, x_2 \in \mathcal{C}_2$ nemusí být určena jednoznačně). Protože $x_2 \notin \mathcal{C}_1$ plyne z věty 323 (a jejího důkazu), že $\mathcal{C}_1 \subset \mathcal{H}(a_1, \alpha_1)$ a $x_2 \notin \mathcal{H}(a_1, \alpha_1)$, kde $a_1 = x_2 - x_1$ a $\alpha_1 = a_1^T x_1$. Podobně $\mathcal{C}_2 \subset \mathcal{H}(a_2, \alpha_2)$ a $x_1 \notin \mathcal{H}(a_2, \alpha_2)$, kde $a_2 = x_1 - x_2$ a $\alpha_2 = a_2^T x_2$. Zbývá dokázat, že $\mathcal{H}(a_1, \alpha_1) \cap \mathcal{H}(a_2, \alpha_2) = \emptyset$ (pak lze volit $a = a_1, \alpha = \alpha_1$). Nechť $y \in \mathcal{H}(a_1, \alpha_1) \cap \mathcal{H}(a_2, \alpha_2)$. Pak platí

$$\begin{aligned} (x_2 - x_1)^T y &= a_1^T y \leq \alpha_1 = (x_2 - x_1)^T x_1, \\ (x_1 - x_2)^T y &= a_2^T y \leq \alpha_2 = (x_1 - x_2)^T x_2, \end{aligned}$$

jejichž sečtením dostaneme

$$0 \leq (x_2 - x_1)^T (x_1 - x_2) = -\|x_2 - x_1\|^2 < 0$$

(neboť $x_2 \neq x_1$), což je spor. □

Věta 324. *Uzavřená konvexní množina $\mathcal{C} \subset R^n$ je průnikem všech poloprostorů obsahujících \mathcal{C} .*

Důkaz Nechť $\tilde{\mathcal{C}}$ je průnikem všech poloprostorů obsahujících uzavřenou konvexní množinu \mathcal{C} . Jelikož každý poloprostor je podle věty 322 uzavřený a konvexní, je množina $\tilde{\mathcal{C}}$ uzavřená a konvexní a platí $\mathcal{C} \subset \tilde{\mathcal{C}}$. Stačí tedy dokázat, že $\tilde{\mathcal{C}} \subset \mathcal{C}$. Předpokládejme naopak, že existuje bod $x \in \tilde{\mathcal{C}}$ takový, že $x \notin \mathcal{C}$. Pak podle věty 323 existuje poloprostor \mathcal{H} takový, že $\mathcal{C} \subset \mathcal{H}$ a $x \notin \mathcal{H}$. Jelikož $\mathcal{C} \subset \mathcal{H}$, platí také $\tilde{\mathcal{C}} \subset \mathcal{H}$, což je spor, neboť $x \in \tilde{\mathcal{C}}$ a $x \notin \mathcal{H}$. □

Definice 103. *Nechť \mathcal{C} je uzavřená konvexní množina a $\mathcal{H}(a, \alpha)$ je poloprostor s hranicí $\mathcal{L}(a, \alpha)$ takový, že $\mathcal{C} \subset \mathcal{H}(a, \alpha)$ a $\mathcal{C} \cap \mathcal{L}(a, \alpha) \neq \emptyset$. Pak řekneme, že $\mathcal{H}(a, \alpha)$ je tečným poloprostorem a $\mathcal{L}(a, \alpha)$ tečnou nadrovinou množiny \mathcal{C} .*

Poznámka 432. Ve větě 324 se můžeme omezit na tečné poloprostory (uzavřená konvexní množina je průnikem svých tečných poloprostorů). Obsahuje-li poloprostor $\mathcal{H}(a, \alpha)$ konvexní množinu \mathcal{C} , přičemž $\mathcal{C} \cap \mathcal{L}(a, \alpha) = \emptyset$, lze volbou $\alpha' = \max_{y \in \mathcal{C}} a^T y$ docílit toho, že $\mathcal{C} \subset \mathcal{H}(a, \alpha') \subset \mathcal{H}(a, \alpha)$ a $\mathcal{C} \cap \mathcal{L}(a, \alpha') \neq \emptyset$.

Věta 325. *Nechť bod $y \in R^n$ je hraničním bodem uzavřené konvexní množiny \mathcal{C} . Pak existuje tečná nadrovina $\mathcal{L}(a, \alpha)$ taková, že $y \in \mathcal{L}(a, \alpha)$.*

Důkaz Jelikož $y \in \mathcal{C}$ je hraničním bodem uzavřené konvexní množiny \mathcal{C} , existuje posloupnost $\{x_i\} \subset R^n \setminus \mathcal{C}$ taková, že $x_i \rightarrow y$. Pro každý bod $x_i \notin \mathcal{C}$, $i \in N$, lze podle věty 323 sestrotit poloprostor $\mathcal{H}(a_i, \alpha_i)$ takový, že $\mathcal{C} \subset \mathcal{H}(a_i, \alpha_i)$ a $P_{\mathcal{C}}(x_i) \in \mathcal{L}(a_i, \alpha_i)$, přičemž $a_i = x_i - P_{\mathcal{C}}(x_i)$ a $\alpha_i = a_i^T P_{\mathcal{C}}(x_i)$. Jelikož $x_i \rightarrow y$, platí podle věty 321 $P_{\mathcal{C}}(x_i) \rightarrow P_{\mathcal{C}}(y)$, takže vektory a_i a čísla α_i jsou omezené a můžeme tudíž bez újmy na obecnosti předpokládat, že $a_i \rightarrow a$ a $\alpha_i \rightarrow \alpha$ (v opačném případě vybereme vhodné podposloupnosti). Jelikož se rovnost i neostrá nerovnost zachovávají při limitním přechodu, platí $\mathcal{C} \subset \mathcal{H}(a, \alpha)$ a $y \in \mathcal{L}(a, \alpha)$. \square

V mnoha aplikacích, například v úlohách lineárního programování, mají velký význam vlastnosti krajních bodů (vrcholů) konvexních množin.

Definice 104. *Nechť $\mathcal{C} \subset R^n$ je uzavřená konvexní množina a $x \in \mathcal{C}$. Není-li bod x konvexní kombinací žádných bodů z \mathcal{C} různých od x , řekneme, že x je krajním bodem nebo vrcholem množiny \mathcal{C} .*

Poznámka 433. Z důkazu věty 311 plyne, že se v definici krajních bodů můžeme omezit na konvexní kombinace dvou bodů z \mathcal{C} různých od x . Dále se můžeme omezit na průměry dvou bodů z \mathcal{C} různých od x . Nechť $x = \lambda_1 x_1 + \lambda_2 x_2$, $\lambda_1 + \lambda_2 = 1$, $\lambda_1 \geq \lambda_2 \geq 0$. Položíme-li $x_3 = \lambda'_1 x_1 + \lambda'_2 x_2$, kde $\lambda'_1 = 2\lambda_1 - 1$, $\lambda'_2 = 2\lambda_2$, takže $\lambda'_1 + \lambda'_2 = 1$, $\lambda'_1 \geq 0$, $\lambda'_2 \geq 0$, platí $x_3 \in \mathcal{C}$ a $x = (x_1 + x_3)/2$. Bod $x \in \mathcal{C}$ je tedy krajním bodem konvexní množiny \mathcal{C} , neexistují-li dva body $x_1 \in \mathcal{C}$, $x_3 \in \mathcal{C}$ takové, že $x = (x_1 + x_3)/2$.

Věta 326. *Každá kompaktní konvexní množina obsahuje alespoň jeden krajní bod.*

Důkaz Jelikož množina \mathcal{C} je kompaktní, existuje bod $x \in \mathcal{C}$ takový, že $\|x\| = \max_{\|y\| \in \mathcal{C}} \|y\|$. Ukážeme, že x je krajním bodem množiny \mathcal{C} . Předpokládejme naopak, že $x = (x_1 + x_2)/2$, kde $x_1 \in \mathcal{C}$, $x_2 \in \mathcal{C}$ a $x_1 \neq x_2$ (takže buď $x \neq x_1$ nebo $x \neq x_2$). Použijeme-li nerovnost

$$\|x_1 + x_2\|^2 = 2(\|x_1\|^2 + \|x_2\|^2) - \|x_1 - x_2\|^2 < 2(\|x_1\|^2 + \|x_2\|^2),$$

dostaneme

$$\|x\|^2 = \left\| \frac{1}{2}(x_1 + x_2) \right\|^2 = \frac{1}{4}\|x_1 + x_2\|^2 < \frac{1}{2}(\|x_1\|^2 + \|x_2\|^2) \leq \|x\|^2,$$

což dává spor. \square

Věta 327. *Kompaktní konvexní množina je konvexním obalem svých krajních bodů.*

Důkaz Větu dokážeme indukcí. V R je tvrzení zřejmé, neboť v tomto případě je každá kompaktní konvexní množina uzavřeným intervalem, který je konvexním obalem svých krajních bodů. Předpokládejme, že tvrzení platí v R^k , kde k probíhá indexy $1 \leq k \leq n - 1$. Nechť $\mathcal{C} \subset R^n$ je kompaktní konvexní množina a $x \in \mathcal{C}$ není jejím krajním bodem.

(a) Předpokládejme nejprve, že x je hraničním bodem množiny \mathcal{C} . Pak podle věty 325 existuje tečná nadrovina $\mathcal{L}(a, \alpha)$ taková, že $x \in \mathcal{L}(a, \alpha)$ (vektor a volíme tak, aby platilo $\mathcal{C} \subset \mathcal{H}(a, \alpha)$). Označme $\tilde{\mathcal{C}} = \mathcal{C} \cap \mathcal{L}(a, \alpha)$. Jelikož \mathcal{C} a $\mathcal{L}(a, \alpha)$ jsou uzavřené konvexní množiny, $\tilde{\mathcal{C}}$ je kompaktní a $\mathcal{L}(a, \alpha)$ má dimenzi nižší než n , je i množina $\tilde{\mathcal{C}}$ kompaktní, konvexní a má dimenzi nižší než n . Podle indukčního předpokladu je tedy bod x konvexní kombinací krajních bodů množiny $\tilde{\mathcal{C}}$. Zbývá dokázat, že krajní body množiny $\tilde{\mathcal{C}}$ jsou také krajní body množiny \mathcal{C} . Předpokládejme naopak, že bod y je krajním bodem množiny $\tilde{\mathcal{C}}$, ale není krajním bodem množiny \mathcal{C} . Pak podle poznámky 433 existují body $y_1 \in \mathcal{C} \setminus \mathcal{L}(a, \alpha)$, $y_2 \in \mathcal{C} \setminus \mathcal{L}(a, \alpha)$ (takže $a^T y_1 \neq \alpha$, $a^T y_2 \neq \alpha$) takové, že $y = (y_1 + y_2)/2$. Jelikož $y \in \mathcal{L}(a, \alpha)$, platí $\alpha = a^T y = (a^T y_1 + a^T y_2)/2$ a pokud $a^T y_1 < \alpha$, musí být $a^T y_2 > \alpha$, což je spor, neboť $y_2 \in \mathcal{C}$ a $\mathcal{C} \subset \mathcal{H}(a, \alpha)$, takže nutně $a^T y_2 \leq \alpha$.

(b) Je-li x vnitřním bodem množiny \mathcal{C} , která je kompaktní, lze tímto bodem vést přímku, která protne hranici množiny \mathcal{C} ve dvou různých bodech $x_1 \neq x$ a $x_2 \neq x$. Zřejmě x je konvexní kombinací bodů x_1 a x_2 . Jelikož v (a) bylo dokázáno, že body x_1 a x_2 jsou konvexními kombinacemi krajních bodů množiny \mathcal{C} , je i bod x konvexní kombinací krajních bodů množiny \mathcal{C} . \square

Poznámka 434. Označíme-li $\mathcal{V}_{\mathcal{C}}$ množinu krajních bodů (vrcholů) kompaktní konvexní množiny \mathcal{C} , platí $\mathcal{C} = \text{conv } \mathcal{V}_{\mathcal{C}}$.

Poněkud složitější situace nastane, není-li uzavřená konvexní množina \mathcal{C} omezená, neboť pak \mathcal{C} obsahuje kromě bodů též polopřímky.

Věta 328. *Uzavřená konvexní množina \mathcal{C} není omezená právě tehdy, existuje-li vektor $s \in R^n$ takový, že pro libovolný bod $x \in \mathcal{C}$ a pro libovolné číslo $t \geq 0$ platí $x + ts \in \mathcal{C}$.*

Důkaz (a) Existuje-li vektor $s \in R^n$ a bod $x \in \mathcal{C}$ tak, že $x + ts \in \mathcal{C} \forall t \geq 0$, není posloupnost bodů $y_i = x + t_i s \in \mathcal{C}$, kde $t_i \rightarrow \infty$, omezená, takže ani \mathcal{C} není omezená.

(b) Nechť \mathcal{C} není omezená. Ukážeme nejprve, že existuje vektor $s \in R^n$ a bod $x \in \mathcal{C}$ tak, že $x + ts \in \mathcal{C} \forall t \geq 0$. Bez újmy na obecnosti budeme předpokládat, že $\|s\| = 1$. Není-li množina \mathcal{C} omezená, existuje posloupnost bodů $y_i \in \mathcal{C}$ taková, že $\|y_i\| \rightarrow \infty$. Nechť $y_i = x + t_i s_i$, kde $\|s_i\| = 1$, takže $t_i \rightarrow \infty$. Pak lze psát

$$s_i = \frac{y_i - x}{t_i}, \quad \|s_i\| = 1, \quad i \in N.$$

Tato posloupnost je omezená, takže lze vybrat konvergentní podposloupnost. Bez újmy na obecnosti budeme předpokládat, že původní posloupnost je konvergentní, neboli $s_i \rightarrow s$. Ukážeme, že $x + ts \in \mathcal{C} \forall t \geq 0$. Předpokládejme naopak, že $x + \bar{t}s \notin \mathcal{C}$ pro nějaké číslo $\bar{t} \geq 0$. Jelikož \mathcal{C} je uzavřená konvexní množina, existuje poloprostor $\mathcal{H}(a, \alpha)$ takový, že $a^T(x + \bar{t}s) > \alpha$ a $a^T y_i = a^T(x + t_i s_i) \leq \alpha \forall i \in N$, pokud $0 \leq t \leq t_i$, neboť $x + \bar{t}s \notin \mathcal{C}$ a $y_i = x + t_i s_i \in \mathcal{C}$. Jelikož $t_i \rightarrow \infty$, existuje index $k \in N$ takový, že $t_i \geq \bar{t} \forall i \geq k$, takže $x + \bar{t}s_i \in \mathcal{C}$ a tedy $x + \bar{t}s_i \leq \alpha \forall i \geq k$. Jelikož $s_i \rightarrow s$ a neostrá nerovnost je invariantní vůči limitnímu přechodu, platí $x + \bar{t}s \leq \alpha$, což je ve sporu s předpokladem, že $x + \bar{t}s \notin \mathcal{C}$.

(c) Předpokládejme, že \mathcal{C} není omezená a existuje bod $y \in \mathcal{C}$ a číslo $\bar{t} \geq 0$ tak, že $z = y + \bar{t}s \notin \mathcal{C}$ (bez újmy na obecnosti budeme předpokládat, že $\|s\| = 1$). Nechť $t_i \rightarrow \infty$ a

$$z_i = \lambda_i(x + t_i s) + (1 - \lambda_i)y,$$

kde $0 \leq \lambda_i \leq 1$, přičemž čísla λ_i , $i \in N$, jsou vybrána tak, aby platilo

$$\|z_i - y\| = \lambda_i \|x - y + t_i s\| = \bar{t} \Rightarrow \lambda_i = \frac{\bar{t}}{\|x - y + t_i s\|}.$$

Jelikož $x + t_i s \in \mathcal{C}$ a $y \in \mathcal{C}$, platí $z_i \in \mathcal{C}$. Pokud $t_i = t_i \|s\| \geq \|x - y\|$, můžeme psát

$$\|x - y + t_i s\| \geq t_i \|s\| - \|x - y\| = t_i - \|x - y\|,$$

takže pro $t_i \rightarrow \infty$ platí

$$\begin{aligned} \lambda_i &\leq \frac{\bar{t}}{t_i - \|x - y\|} \rightarrow 0, \\ |\lambda_i t_i - \bar{t}| &= \frac{t_i - \|x - y + t_i s\|}{\|x - y + t_i s\|} \bar{t} \leq \frac{\|x - y\| \bar{t}}{t_i - \|x - y\|} \rightarrow 0, \end{aligned}$$

a tedy

$$\|z_i - z\| = \|\lambda_i(x - y + t_i s) - \bar{t}s\| = \|(\lambda_i(x - y) + (\lambda_i t_i - \bar{t})s)\| \leq \lambda_i \|x - y\| + |\lambda_i t_i - \bar{t}| \rightarrow 0,$$

a jelikož množina \mathcal{C} je uzavřená, platí $z \in \mathcal{C}$, což je spor s předpokladem, že $z \notin \mathcal{C}$. \square

Množina vektorů $s \in R^n$ vystupujících ve větě 328 se nazývá recesním kuzelem množiny \mathcal{C} (vlastnosti kuželů jsou studovány v oddílu 15.2, zde použijeme pouze definici 108).

Definice 105. *Množinu*

$$\mathcal{K}_{\mathcal{C}} = \{s \in R^n : \mathcal{C} + s \subset \mathcal{C}\}$$

nazveme recesním kuzelem množiny \mathcal{C} .

Věta 329. *Recesní kužel uzavřené konvexní množiny je uzavřeným konvexním kuzelem.*

Důkaz (a) Zvolme libovolně bod $x \in \mathcal{C}$. Nechť $s_1 \in \mathcal{K}_\mathcal{C}$ a $s_2 \in \mathcal{K}_\mathcal{C}$. Pak pro $0 \leq \lambda \leq 1$ platí

$$x + \lambda s_1 + (1 - \lambda)s_2 = \lambda(x + s_1) + (1 - \lambda)(x + s_2) \in \mathcal{C},$$

neboť $x + s_1 \in \mathcal{C}$, $x + s_2 \in \mathcal{C}$ a množina \mathcal{C} je konvexní. Recesní kužel $\mathcal{K}_\mathcal{C}$ je tedy konvexní.

(b) Pro libovolné číslo $m \in \mathbb{N}$ platí $\mathcal{C} + ms \subset \mathcal{C}$, neboť $\mathcal{C} \subset \mathcal{C}$ a z předpokladu $\mathcal{C} + (m - 1)s \subset \mathcal{C}$ plyne

$$\mathcal{C} + ms = \mathcal{C} + (m - 1)s + s \subset \mathcal{C}.$$

Nechť $t = \lambda(m - 1) + (1 - \lambda)m$, kde $m \in \mathbb{N}$ a $0 \leq \lambda \leq 1$ (takže $m - 1 \leq t \leq m$). Pak pro libovolný bod $x \in \mathcal{C}$ platí

$$x + ts = x + \lambda(m - 1)s + (1 - \lambda)ms = \lambda(x + (m - 1)s) + (1 - \lambda)(x + ms) \in \mathcal{C},$$

neboť $x + (m - 1)s \in \mathcal{C}$, $x + ms \in \mathcal{C}$ a množina \mathcal{C} je konvexní. Platí tedy $x + ts \in \mathcal{C} \forall t \geq 0$, takže $\mathcal{K}_\mathcal{C}$ je kužel.

(c) Nechť $s_i \in \mathcal{K}_\mathcal{C}$, $i \in \mathbb{N}$, takže $\mathcal{C} + s_i \subset \mathcal{C}$, $i \in \mathbb{N}$. Pokud $s_i \rightarrow s$, platí $\mathcal{C} + s \subset \mathcal{C}$, neboť množina \mathcal{C} je uzavřená. Platí tedy $s \in \mathcal{K}_\mathcal{C}$, takže množina $\mathcal{K}_\mathcal{C}$ je uzavřená. \square

Poznámka 435. Z věty 329 plyne, že recesní kužel uzavřené konvexní množiny \mathcal{C} lze také definovat předpisem

$$\mathcal{K}_\mathcal{C} = \{s \in \mathbb{R}^n : x + ts \in \mathcal{C} \forall x \in \mathcal{C} \forall t \geq 0\}.$$

a že množina \mathcal{C} je omezená právě tehdy, když $\mathcal{K}_\mathcal{C} = \{0\}$.

Příklad 15. Uvažujme konvexní množinu $\mathcal{C} \subset \mathbb{R}^2$ určenou předpisem $x_1^2 - x_2 \leq 0$ (je to plocha nad parabolou $x_2 = x_1^2$). Nechť $x = 0$, $s = [s_1, s_2]^T$ a $y(t) = x + st$, $t \geq 0$. Pokud $s_2 \leq 0$, je

$$y_2(t) = s_2 t \leq 0 \leq s_1^2 t^2 \quad \forall t \geq 0,$$

takže $y(t) \notin \mathcal{C} \forall t \geq 0$. Předpokládejme tedy, že $s_2 > 0$. Pokud $s_1 \neq 0$, mají nerovnosti

$$y_1^2(t) - y_2(t) = s_1^2 t^2 - s_2 t = (s_1 t - s_2) t \leq 0 \quad \text{a} \quad t \geq 0$$

řešení $0 \leq t \leq s_2/s_1$, takže nemůže platit $y(t) = x + st \leq 0$ a tedy $y(t) \in \mathcal{C} \forall t \geq 0$. Pokud $s_1 = 0$, platí $y_1^2(t) - y_2(t) = -s_2 t \leq 0$ a tedy $y(t) \in \mathcal{C} \forall t \geq 0$. Můžeme tedy psát $\mathcal{K}_\mathcal{C} = \{s \in \mathbb{R}^2 : s_1 = 0, s_2 \geq 0\}$ (kužel $\mathcal{K}_\mathcal{C}$ obsahuje jedinou polopřímku určenou vztahy $x_1 = 0$, $x_2 \geq 0$).

Příklad 16. Uvažujme konvexní množinu $\mathcal{C} \subset \mathbb{R}^2$ určenou předpisem $\sqrt{x_1^2 + 1} - x_2 - 1 \leq 0$ (je to plocha nad hyperbolou $x_2 = \sqrt{x_1^2 + 1} - 1$). Nechť $x = 0$, $s = [s_1, s_2]^T$ a $y(t) = x + st$, $t \geq 0$. Pokud $s_2 \leq 0$, je

$$y_2(t) = s_2 t \leq 0 \leq \sqrt{s_1^2 t^2 + 1} - 1, \quad \forall t \geq 0,$$

takže $y(t) \notin \mathcal{C} \forall t \geq 0$. Předpokládejme tedy, že $s_2 > 0$. Pak $y(t) \in \mathcal{C}$ právě tehdy, když $\sqrt{s_1^2 t^2 + 1} \leq s_2 t + 1$, což po umocnění a vykrácení (za předpokladu, že $t \geq 0$) dává $(s_1^2 - s_2^2)t \leq 2s_2$. Pokud $s_1 \leq s_2$, platí tato nerovnost pro libovolnou hodnotu $t \geq 0$. Pokud $s_1 > s_2$, platí tato nerovnost pouze pro $t \leq s_2/(s_1^2 - s_2^2)$, takže $y(t) \notin \mathcal{C}$ pro $t > s_2/(s_1^2 - s_2^2)$. Můžeme tedy psát $\mathcal{K}_\mathcal{C} = \{s \in \mathbb{R}^2 : s_1 \leq s_2, s_2 \geq 0\}$.

Věta 330. *Uzavřená konvexní množina obsahující alespoň jeden krajní bod je součtem konvexního obalu svých krajních bodů a svého recesního kuželu. Takže, označíme-li $\mathcal{V}_\mathcal{C} \neq \emptyset$ množinu krajních bodů uzavřené konvexní množiny \mathcal{C} a $\mathcal{K}_\mathcal{C}$ její recesní kužel, platí $\mathcal{C} = \text{conv } \mathcal{V}_\mathcal{C} + \mathcal{K}_\mathcal{C}$.*

Důkaz Ukážeme nejprve, že uzavřená konvexní množina \mathcal{C} obsahující alespoň jeden krajní bod $x \in \mathcal{C}$ neobsahuje žádnou přímku. Kdyby \mathcal{C} obsahovala přímku $\{y + ts : t \in \mathbb{R}\}$, obsahovala by podle věty 328 též přímku $\{x + ts : t \in \mathbb{R}\}$, a tedy body $x_1 = x + s$ a $x_2 = x - s$. Pak by ale platilo $x = (x_1 + x_2)/2$, což je

ve sporu s definicí krajního bodu. Nyní lze použít matematickou indukci jako v důkazu věty 331. V R je tvrzení zřejmé, neboť v tomto případě je každá uzavřená konvexní množina obsahující alespoň jeden krajní bod buď uzavřeným intervalem, který je konvexním obalem svých krajních bodů, nebo součtem krajního bodu a polopřímky ležící v recesním kuželu. Předpokládejme, že tvrzení platí v R^k , kde k probíhá indexy $1 \leq k \leq n-1$. Nechť $C \subset R^n$ je uzavřená konvexní množina a $x \in C$ není jejím krajním bodem.

(a) Předpokládejme nejprve, že x je hraničním bodem množiny C . Pak podle věty 325 existuje tečná nadrovina $\mathcal{L}(a, \alpha)$ taková, že $x \in \mathcal{L}(a, \alpha)$. Označme $\tilde{C} = C \cap \mathcal{L}(a, \alpha)$. Jelikož C a $\mathcal{L}(a, \alpha)$ jsou uzavřené konvexní množiny a $\mathcal{L}(a, \alpha)$ má dimenzi nižší než n , je i množina \tilde{C} uzavřená konvexní a má dimenzi nižší než n . Podle indukčního předpokladu lze tedy bod x vyjádřit jako součet konvexní kombinace krajních bodů množiny \tilde{C} a vektoru $s \in \mathcal{K}_{\tilde{C}}$. Podle části (a) důkazu věty 331 jsou krajní body množiny \tilde{C} krajními body množiny C a zřejmě $s \in \mathcal{K}_C$, takže bod x je součtem konvexní kombinace krajních bodů množiny C a vektoru $s \in \mathcal{K}_C$.

(b) Je-li x vnitřním bodem množiny C , lze tímto bodem vést přímku, která protne hranici množiny C alespoň v jednom bodě (neboť C neobsahuje žádnou přímku). Protne-li tato přímka množinu C ve dvou bodech $x_1 \neq x$ a $x_2 \neq x$, je bod x konvexní kombinací bodů x_1 a x_2 a podle (a) platí $x \in \text{conv } \mathcal{V}_C + \mathcal{K}_C$. Protne-li uvažovaná přímka množinu C v jednom bodě $x_1 \neq x$, platí $x = x_1 + s$ kde $s \in \mathcal{K}_C$, takže opět $x \in \text{conv } \mathcal{V}_C + \mathcal{K}_C$. \square

Definice 106. *Konvexní množina, která je průnikem konečného počtu poloprostorů, se nazývá polyedrální množinou.*

Věta 331. *Bod $x \in R^n$ je krajním bodem polyedrální množiny $C \subset R^n$ právě tehdy, leží-li v alespoň n lineárně nezávislých tečných nadrovinách množiny C (nadroviny $\mathcal{L}(a_i, \alpha_i)$, $1 \leq i \leq k$, jsou lineárně nezávislé, jsou-li vektory a_i , $1 \leq i \leq k$, lineárně nezávislé).*

Důkaz Polyedrální množina je průnikem konečného počtu tečných poloprostorů $C \subset R^n$, neboli

$$C = \bigcap_{i=1}^m \mathcal{H}(a_i, \alpha_i).$$

(a) Nechť $x \in \mathcal{L}(a_i, \alpha_i)$, neboli $a_i^T x = \alpha_i$, $1 \leq i \leq n$, kde vektory a_i , $1 \leq i \leq n$, jsou lineárně nezávislé. Předpokládejme, že $x = (x_1 + x_2)/2$, kde $x_1 \in C$, $x_1 \neq x$ a $x_2 \in C$, $x_2 \neq x$. Jelikož vektor x je jednoznačně určen řešením soustavy lineárních rovnic se čtvercovou regulární maticí, existuje index $1 \leq k \leq n$ takový, že $a_k^T x_1 - \alpha_k = \delta_k < 0$ a $a_k^T x_2 - \alpha_k \leq 0$ (neboť $x_1 \in \mathcal{H}(a_k, \alpha_k)$ a $x_2 \in \mathcal{H}(a_k, \alpha_k)$). Platí tedy

$$a_k^T x - \alpha_k = \frac{1}{2}(a_k^T x_1 - \alpha_k) + \frac{1}{2}(a_k^T x_2 - \alpha_k) < \frac{1}{2}\delta < 0,$$

což je spor neboť podle předpokladu platí $a_k^T x - \alpha_k = 0$. Bod x je tedy krajním bodem množiny C .

(b) Nechť $x \in \mathcal{L}(a_i, \alpha_i)$, neboli $a_i^T x = \alpha_i$, $1 \leq i \leq k$, a $a_i^T x < \alpha_i$, $k+1 \leq i \leq m$. Není-li mezi vektory a_i , $1 \leq i \leq k$, alespoň n lineárně nezávislých vektorů, existuje nenulový vektor $s \in R^n$ takový, že $s^T a_i = 0$, $1 \leq i \leq k$. Ze spojitosti skalárního součinu plyne existence čísla $\delta > 0$ takového že, $a_i^T(x + \delta s) \leq \alpha_i$, $a_i^T(x - \delta s) \leq \alpha_i$, $k+1 \leq i \leq m$. Položíme-li $x_1 = x + \delta s \in C$, $x_2 = x - \delta s \in C$, platí $x = (x_1 + x_2)/2$, což znamená, že bod x není krajním bodem množiny C . \square

Věta 332. *Kompaktní konvexní množina $C \in R^n$ je polyedrální množinou právě tehdy, má-li konečný počet krajních bodů.*

Důkaz Je-li množina C polyedrální, má podle věty 331 konečný počet krajních bodů. Předpokládejme, že množina C má konečný počet krajních bodů $x_i \in R^n$, $1 \leq i \leq m$. Z lineární algebry víme, že nadrovina je v R^n jednoznačně určena n lineárně nezávislými body. Vyberme všechny kombinace n lineárně nezávislých bodů z množiny $\{x_i \in R^n : 1 \leq i \leq m\}$. Tyto kombinace, kterých je konečný

počet, definují nadroviny $\mathcal{L}(a_i, \alpha_i)$, $1 \leq i \leq m_1$, z nichž vybereme pouze takové, pro něž (po případném přečíslování) platí $\mathcal{C} \subset \mathcal{H}(a_i, \alpha_i)$, $1 \leq i \leq m_2 \leq m_1$. Ukážeme, že

$$\mathcal{C} = \bigcap_{i=1}^{m_2} \mathcal{H}(a_i, \alpha_i)$$

Označíme-li $\tilde{\mathcal{C}}$ množinu na pravé straně této rovnosti, je inkluze $\mathcal{C} \subset \tilde{\mathcal{C}}$ zřejmá. Předpokládejme, že $x \in \tilde{\mathcal{C}}$ a $x \notin \mathcal{C}$. Pak podle věty 323 existuje poloprostor $\mathcal{H}(a, \alpha)$ takový, že $\mathcal{C} \subset \mathcal{H}(a, \alpha)$, takže $a^T x_i \leq \alpha$, $1 \leq i \leq m$, a $x \notin \mathcal{H}(a, \alpha)$, takže $a^T x > \alpha$. Podle věty 327 platí $x = \sum_{i=1}^m \lambda_i x_i$, kde $\sum_{i=1}^m \lambda_i = 1$ a $\lambda_i \leq 0$, $1 \leq i \leq m$, takže

$$a^T x = \sum_{i=1}^m \lambda_i a^T x_i \leq 0,$$

neboť $a^T x_i \leq 0$ a $\lambda_i \geq 0$, pro $1 \leq i \leq m$, což je ve sporu s předpokladem že $a^T x > \alpha$. \square

Poznámka 436. Každá konečně generovaná konvexní množina $\mathcal{C} = \text{conv}\{x_i \in R^n : 1 \leq i \leq m\}$ je polyedrální. Plyne to z toho, že konečně generovaná konvexní množina je podle věty 318 kompaktní, takže je podle věty 327 konvexním obalem svých krajních bodů. Množina $\{x_i \in R^n : 1 \leq i \leq m\}$ tedy musí obsahovat všechny krajní body množiny \mathcal{C} , kterých je tudíž konečný počet, takže lze použít větu 332.

Velmi důležitou pomůckou při vyšetřování kompaktních konvexních množin je pojem opěrné funkce.

Definice 107. Nechť $\mathcal{C} \subset R^n$. Pak funkci

$$\delta_{\mathcal{C}}(x) = \sup_{y \in \mathcal{C}} y^T x$$

nazveme opěrnou funkcí množiny \mathcal{C} .

Poznámka 437. Nechť množina $\mathcal{C} \subset R^n$ je kompaktní. Pak platí

$$\delta_{\mathcal{C}}(x) = \max_{y \in \mathcal{C}} y^T x.$$

Existuje tedy bod $y \in \mathcal{C}$ takový, že $\delta_{\mathcal{C}}(x) = y^T x$. V dalším výkladu se omezíme na kompaktní množiny i když většina tvrzení má obecnější charakter.

Věta 333. Nechť množina $\mathcal{C} \subset R^n$ je kompaktní. Pak opěrná funkce $\delta_{\mathcal{C}}$ je pozitivně homogenní, subaditivní a lipschitzovská v R_n .

Důkaz Podle poznámky 437 pro $x \in R^n$ a $\lambda \geq 0$ platí

$$\delta_{\mathcal{C}}(\lambda x) = \max_{y \in \mathcal{C}} y^T(\lambda x) = \lambda \max_{y \in \mathcal{C}} y^T x = \lambda \delta_{\mathcal{C}}(x),$$

takže funkce $\delta_{\mathcal{C}}$ je pozitivně homogenní. Podobně pro $x_1 \in R^n$ a $x_2 \in R^n$ platí

$$\delta_{\mathcal{C}}(x_1 + x_2) = \max_{y \in \mathcal{C}} y^T(x_1 + x_2) \leq \max_{y \in \mathcal{C}} y^T x_1 + \max_{y \in \mathcal{C}} y^T x_2 = \delta_{\mathcal{C}}(x_1) + \delta_{\mathcal{C}}(x_2),$$

takže funkce $\delta_{\mathcal{C}}$ je subaditivní. Ze subaditivity plyne nerovnost

$$\delta_{\mathcal{C}}(x_2) = \delta_{\mathcal{C}}(x_1 + (x_2 - x_1)) \leq \delta_{\mathcal{C}}(x_1) + \delta_{\mathcal{C}}(x_2 - x_1)$$

a jelikož \mathcal{C} je kompaktní existuje konstanta L taková, že $\|y\| \leq L \forall y \in \mathcal{C}$. Můžeme tedy psát

$$\delta_{\mathcal{C}}(x_2) - \delta_{\mathcal{C}}(x_1) \leq \max_{y \in \mathcal{C}} y^T(x_2 - x_1) \leq L\|x_2 - x_1\|.$$

Protože nezáleží na pořadí bodů x_1, x_2 , platí

$$|\delta_{\mathcal{C}}(x_2) - \delta_{\mathcal{C}}(x_1)| \leq L\|x_2 - x_1\|,$$

takže funkce $\delta_{\mathcal{C}}$ je lipschitzovská v R^n . \square

Věta 334. *Nechť množina $\mathcal{C} \subset R^n$ je kompaktní. Pak*

$$\delta_{\mathcal{C}}(x) = \delta_{\text{conv } \mathcal{C}}(x) \quad \forall x \in R^n.$$

Důkaz Protože $\mathcal{C} \subset \text{conv } \mathcal{C}$, platí podle poznámky 437 $\delta_{\mathcal{C}}(x) \leq \delta_{\text{conv } \mathcal{C}}(x) \quad \forall x \in R^n$. Nechť $x \in R^n$. Podle věty 315 lze každý vektor $y \in \text{conv } \mathcal{C}$ vyjádřit jako konvexní kombinaci nejvýše $n + 1$ vektorů $y_i \in \mathcal{C}$, $1 \leq i \leq n + 1$. Můžeme tedy psát

$$\begin{aligned} \delta_{\text{conv } \mathcal{C}}(x) &= \max_{y \in \text{conv } \mathcal{C}} y^T x = \max \left\{ \sum_{i=1}^{n+1} \lambda_i y_i^T x : y_i \in \mathcal{C}, \lambda_i \geq 0, \sum_{i=1}^{n+1} \lambda_i = 1 \right\} \\ &\leq \max_{y \in \mathcal{C}} y^T x = \delta_{\mathcal{C}}(x). \end{aligned} \quad \square$$

Věta 335. *Nechť množiny $\mathcal{C}_1 \subset R^n$, $\mathcal{C}_2 \subset R^n$ jsou konvexní a kompaktní. Pak $\mathcal{C}_1 \subset \mathcal{C}_2$ platí právě tehdy, když*

$$\delta_{\mathcal{C}_1}(x) \leq \delta_{\mathcal{C}_2}(x) \quad \forall x \in R^n.$$

Důkaz Jestliže $\mathcal{C}_1 \subset \mathcal{C}_2$, pak podle poznámky 437 platí $\delta_{\mathcal{C}_1}(x) \leq \delta_{\mathcal{C}_2}(x) \quad \forall x \in R^n$. Předpokládejme, že $\delta_{\mathcal{C}_1}(x) \leq \delta_{\mathcal{C}_2}(x) \quad \forall x \in R^n$ a existuje bod $\bar{y} \in \mathcal{C}_1$ takový, že $\bar{y} \notin \mathcal{C}_2$. Pak podle věty 323 existuje vektor $a \in R^n$ a číslo $\alpha \in R$ tak, že

$$a^T \bar{y} > \alpha \geq a^T y \quad \forall y \in \mathcal{C}_2.$$

Platí tedy

$$\delta_{\mathcal{C}_1}(a) \geq a^T \bar{y} > \delta_{\mathcal{C}_2}(a),$$

což je ve sporu s předpokladem. □

Poznámka 438. Ve větě 335 se můžeme omezit na vektory jednotkové délky. Inkluze $\mathcal{C}_1 \subset \mathcal{C}_2$ platí právě tehdy, když

$$\delta_{\mathcal{C}_1}(x) \leq \delta_{\mathcal{C}_2}(x) \quad \forall (x \in R^n, \|x\| = 1).$$

Plyne to z pozitivní homogenity opěrné funkce (věta 333).

Důsledek 36. *Nechť množina $\mathcal{C} \subset R^n$ je konvexní a kompaktní. Pak $y \in \mathcal{C}$ právě tehdy, když*

$$y^T x \leq \delta_{\mathcal{C}}(x) \quad \forall x \in R^n.$$

Věta 336. *Nechť množiny $\mathcal{C}_1 \subset R^n$, $\mathcal{C}_2 \subset R^n$ jsou kompaktní. Pak*

$$\delta_{\mathcal{C}_1 + \mathcal{C}_2}(x) = \delta_{\mathcal{C}_1}(x) + \delta_{\mathcal{C}_2}(x).$$

Důkaz Platí

$$\begin{aligned} \delta_{\mathcal{C}_1 + \mathcal{C}_2}(x) &= \max_{y \in \mathcal{C}_1 + \mathcal{C}_2} y^T x = \max_{\substack{y_1 \in \mathcal{C}_1 \\ y_2 \in \mathcal{C}_2}} (y_1 + y_2)^T x = \max_{y_1 \in \mathcal{C}_1} y_1^T x + \max_{y_2 \in \mathcal{C}_2} y_2^T x \\ &= \delta_{\mathcal{C}_1}(x) + \delta_{\mathcal{C}_2}(x). \end{aligned} \quad \square$$

Opěrná funkce množiny $\mathcal{C} \subset R^n$ má bezprostřední vztah k poloprostorům obsahujícím tuto množinu.

Věta 337. *Množina $\mathcal{C} \subset R^n$ leží v poloprostoru $\mathcal{H}(a, \alpha)$ právě tehdy, když $\alpha \geq \delta_{\mathcal{C}}(a)$, přičemž $\mathcal{H}(a, \alpha)$ je tečným poloprostorem množiny \mathcal{C} právě tehdy, když $\alpha = \delta_{\mathcal{C}}(a)$.*

Důkaz Tvrzení plyne z definice 107 a z toho, že $\mathcal{C} \subset \mathcal{H}(a, \alpha)$ právě tehdy, když $\delta_{\mathcal{C}}(a) = \sup_{y \in \mathcal{C}} a^T y \leq \alpha$ a $\mathcal{C} \cap \mathcal{L}(a, \alpha) = \emptyset$, pokud $\delta_{\mathcal{C}}(a) = \sup_{y \in \mathcal{C}} a^T y < \alpha$. □

15.2 Konvexní kužely

Definice 108. Řekneme, že množina $\mathcal{K} \subset R^n$ je kuželem, jestliže z $x \in \mathcal{K}$ a $\lambda \geq 0$ plyne $\lambda x \in \mathcal{K}$.

Věta 338. Průniky a lineární kombinace kuželů jsou kužely.

Důkaz (a) Necht $\mathcal{K} = \bigcap_{\alpha} \mathcal{K}_{\alpha}$, kde $\mathcal{K}_{\alpha} \subset R^n$ jsou kužely. Necht $x \in \mathcal{K}$ a $\lambda \geq 0$. Pak platí $x \in \mathcal{K}_{\alpha}$ a tedy $\lambda x \in \mathcal{K}_{\alpha} \forall \alpha$. Odtud plyne, že $\lambda x \in \mathcal{K}$.

(b) Necht $\mathcal{K} = \sum_{i=1}^m \lambda_i \mathcal{K}_i$, kde $\mathcal{K}_i \subset R^n$ jsou kužely a $\lambda_i \in R$. Necht $x \in \mathcal{K}$ a $\lambda \geq 0$. Pak existují body $x_i \in \mathcal{K}_i$, $1 \leq i \leq m$, takové, že

$$\lambda x = \lambda \sum_{i=1}^m \lambda_i x_i = \sum_{i=1}^m \lambda_i (\lambda x_i).$$

Jelikož $x_i \in \mathcal{K}_i$ a $\lambda \geq 0$, platí $\lambda x_i \in \mathcal{K}_i$, $1 \leq i \leq m$, takže $\lambda x \in \mathcal{K}$. □

Definice 109. Kuželovým obalem množiny $\mathcal{C} \subset R^n$ nazveme průnik

$$\text{cone } \mathcal{C} = \bigcap_{\mathcal{C} \subset \mathcal{K}_{\alpha}} \mathcal{K}_{\alpha}$$

všech kuželů $\mathcal{K}_{\alpha} \subset R^n$ obsahujících \mathcal{C} .

Věta 339. Necht $\mathcal{C} \subset R^n$. Pak platí

$$\text{cone } \mathcal{C} = \bigcup_{\lambda \geq 0} \lambda \mathcal{C} = \{x \in R^n : x = \lambda y, y \in \mathcal{C}, \lambda \geq 0\}$$

Kužel $\text{cone } \mathcal{C}$ je tedy množinou všech nezáporných násobků bodů z \mathcal{C} .

Důkaz Necht $\tilde{\mathcal{K}} = \bigcup_{\lambda \geq 0} \lambda \mathcal{C}$. Jelikož $\tilde{\mathcal{K}}$ je kužel obsahující množinu \mathcal{C} , platí $\text{cone } \mathcal{C} \subset \tilde{\mathcal{K}}$. Necht naopak $x \in \tilde{\mathcal{K}}$, takže $x = \lambda y$, kde $y \in \mathcal{C}$ a $\lambda \geq 0$. Necht \mathcal{K}_{α} je libovolný kužel obsahující množinu \mathcal{C} . Jelikož $y \in \mathcal{C}$, platí $y \in \mathcal{K}_{\alpha}$ a jelikož $\lambda \geq 0$, platí $x = \lambda y \in \mathcal{K}_{\alpha}$. Tudíž $x \in \text{cone } \mathcal{C}$. □

Věta 340. Množina $\mathcal{K} \subset R^n$ je konvexním kuželem právě tehdy, obsahuje-li všechny nezáporné lineární kombinace svých bodů.

Důkaz Obsahuje-li množina \mathcal{K} všechny nezáporné lineární kombinace svých bodů, obsahuje též konvexní kombinace tvaru (1279) a nezáporné násobky svých bodů, takže je konvexním kuželem. Necht \mathcal{K} je konvexním kuželem a $x_i \in \mathcal{K}$, $\lambda_i \geq 0$, $1 \leq i \leq m$. Položme $\lambda = \lambda_1 + \dots + \lambda_m$. Jestliže $\lambda = 0$, platí $\lambda_1 x_1 + \dots + \lambda_m x_m = 0 \in \mathcal{K}$. Jestliže $\lambda > 0$, položíme

$$x' = \sum_{i=1}^m \frac{\lambda_i}{\lambda} x_i \triangleq \sum_{i=1}^m \lambda'_i x_i,$$

kde $\lambda'_1 + \dots + \lambda'_m = 1$. Jelikož množina \mathcal{K} je konvexní, platí $x' \in \mathcal{K}$, takže

$$x = \sum_{i=1}^m \lambda_i x_i = \lambda x' \in \mathcal{K}.$$

□

Důsledek 37. Množina $\mathcal{K} \subset R^n$ je konvexním kuželem právě tehdy, obsahuje-li nezáporné násobky a součty svých bodů.

Důkaz Obsahuje-li množina \mathcal{K} nezáporné násobky a součty svých bodů, je kuželem podle definice 108 a z $x_1 \in \mathcal{K}$, $x_2 \in \mathcal{K}$ a $0 \leq \lambda \leq 1$ plyne $\lambda x_1 \in \mathcal{K}$, $(1 - \lambda)x_2 \in \mathcal{K}$, takže $\lambda x_1 + (1 - \lambda)x_2 \in \mathcal{K}$ a \mathcal{K} je konvexní množinou. Opačná implikace plyne bezprostředně z věty 340. □

Věta 341. *Konvexní kužel $\text{cone}(\text{conv } \mathcal{C}) = \text{conv}(\text{cone } \mathcal{C})$ je množinou všech nezáporných lineárních kombinací bodů z \mathcal{C} .*

Důkaz (a) Nejprve ukážeme, že $\text{cone}(\text{conv } \mathcal{C}) = \text{conv}(\text{cone } \mathcal{C})$, takže $\text{cone}(\text{conv } \mathcal{C})$ je konvexním kuželem. Nechť $x \in \text{cone}(\text{conv } \mathcal{C})$. Pak podle věty 315 platí

$$x = \lambda \sum_{i=1}^{n+1} \lambda_i x_i = \sum_{i=1}^{n+1} \lambda_i (\lambda x_i), \quad \sum_{i=1}^{n+1} \lambda_i = 1,$$

kde $x_i \in \mathcal{C}$, $\lambda_i \geq 0$, $1 \leq i \leq n+1$, takže $x \in \text{conv}(\text{cone } \mathcal{C})$. Nechť naopak $x \in \text{conv}(\text{cone } \mathcal{C})$. Pak podle věty 315 platí

$$x = \sum_{i=1}^{n+1} \lambda_i (\mu_i x_i) = \lambda' \sum_{i=1}^{n+1} \lambda'_i x_i, \quad \sum_{i=1}^{n+1} \lambda'_i = \sum_{i=1}^{n+1} \lambda_i = 1,$$

kde $x_i \in \mathcal{C}$, $\lambda_i \geq 0$, $\mu_i \geq 0$, $\lambda'_i = \lambda_i \mu_i / \lambda' \geq 0$, $1 \leq i \leq n+1$, a $\lambda' = \lambda_1 \mu_1 + \dots + \lambda_{n+1} \mu_{n+1}$, takže $x \in \text{cone}(\text{conv } \mathcal{C})$.

(b) Nechť $\tilde{\mathcal{K}}$ je množina všech nezáporných lineárních kombinací bodů z \mathcal{C} . Jelikož nezáporná lineární kombinace nezáporných lineárních kombinací je opět nezápornou lineární kombinací je podle věty 340 $\tilde{\mathcal{K}}$ konvexním kuželem. Podle definice 109 tedy platí $\text{cone}(\text{conv } \mathcal{C}) \subset \tilde{\mathcal{K}}$. Nechť $x \in \tilde{\mathcal{K}}$ a $x \notin \text{cone}(\text{conv } \mathcal{C})$. Pak podle věty 323 existuje poloprostor $\mathcal{H}(a, 0)$ takový, že $\text{cone}(\text{conv } \mathcal{C}) \subset \mathcal{H}(a, 0)$ a $x \notin \mathcal{H}(a, 0)$. Jelikož $\mathcal{H}(a, 0)$ je konvexním kuželem, je podle vět 312 a 338 i $\mathcal{H}(a, 0) \cap \text{cone}(\text{conv } \mathcal{C})$ konvexním kuželem, což je spor s minimalitou $\tilde{\mathcal{K}}$ (definice 109). \square

Jelikož uzavřený konvexní kužel je uzavřenou konvexní množinou, můžeme studovat tečné poloprostory uzavřených konvexních kuželů.

Věta 342. *Tečný poloprostor uzavřeného konvexního kuželu je uzavřeným konvexním kuželem (takže obsahuje počátek souřadnic). Jestliže $\mathcal{K} \subset \mathcal{H}(a, 0)$, je $\mathcal{H}(a, 0)$ tečným poloprostorem uzavřeného konvexního kuželu \mathcal{K} .*

Důkaz Nechť $\mathcal{H}(a, \alpha)$ je tečným poloprostorem uzavřeného konvexního kuželu \mathcal{K} . Jelikož $\mathcal{L}(a, \alpha) \cap \mathcal{K} \neq \emptyset$, existuje bod $y \in \mathcal{K}$ takový, že $a^T y = \alpha$. Protože \mathcal{K} je kuželem, musí platit $\lambda y \in \mathcal{K} \subset \mathcal{H}(a, \alpha) \forall \lambda \geq 0$, neboli

$$\lambda \alpha = a^T (\lambda y) \leq \alpha \quad \forall \lambda \geq 0,$$

což lze zajistit pouze tehdy, když $\alpha = 0$. V tomto případě $0 \in \mathcal{H}(a, 0)$ a pokud $x \in \mathcal{H}(a, 0)$, pak také $\lambda x \in \mathcal{H}(a, 0) \forall \lambda \geq 0$. Uzavřenost a konvexita $\mathcal{H}(a, 0)$ plynou z věty 322. Zbytek tvrzení plyne z toho, že $0 \in \mathcal{K} \cup \mathcal{L}(a, 0)$. \square

Definice 110. *Nechť $\mathcal{C} \in R^n$. Množinu*

$$\mathcal{C}^* = \{x \in R^n : y^T x \leq 0 \quad \forall y \in \mathcal{C}\}$$

nazveme polárním kuželem množiny \mathcal{C} .

Poznámka 439. Z definice 110 lze snadno usoudit, že z $\mathcal{C}_1 \subset \mathcal{C}_2$ plyne $\mathcal{C}_2^* \subset \mathcal{C}_1^*$.

Věta 343. *Nechť $\mathcal{C} \subset R^n$. Pak množina \mathcal{C}^* je uzavřeným konvexním kuželem a platí $\overline{\mathcal{C}^*} = \mathcal{C}^*$.*

Důkaz (a) Nechť $\{x_i\} \subset \mathcal{C}^*$ je posloupnost taková, že $x_i \rightarrow \bar{x} \in \overline{\mathcal{C}^*}$. Jelikož $y^T x_i \leq 0 \forall i \in N \forall y \in \mathcal{C}$ a neostrá nerovnost je invariantní vůči limitnímu přechodu, platí

$$y^T \bar{x} = \lim_{i \rightarrow \infty} y^T x_i \leq 0 \quad \forall y \in \mathcal{C},$$

takže $\bar{x} \in \mathcal{C}^*$ a tedy $\overline{\mathcal{C}^*} = \mathcal{C}^*$.

(b) Necht $x_1 \in \mathcal{C}^*$, $x_2 \in \mathcal{C}^*$. Pak platí $y^T x_1 \leq 0$, $y^T x_2 \leq 0 \forall y \in \mathcal{C}$. Necht $0 \leq \lambda \leq 1$ a $x = \lambda x_1 + (1 - \lambda)x_2$. Pak

$$y^T x = y^T (\lambda x_1 + (1 - \lambda)x_2) = \lambda y^T x_1 + (1 - \lambda)y^T x_2 \leq 0 \quad \forall y \in \mathcal{C},$$

takže $x \in \mathcal{C}^*$.

(c) Necht $x \in \mathcal{C}^*$ a $\lambda \geq 0$. Pak platí

$$y^T (\lambda x) = \lambda y^T x \leq 0 \quad \forall y \in \mathcal{C},$$

takže $\lambda x \in \mathcal{C}^*$.

(d) Necht $\{y_i\} \subset \mathcal{C}$ je posloupnost taková, že $y_i \rightarrow \bar{y} \in \bar{\mathcal{C}}$. Jelikož $y_i^T x \leq 0 \forall i \in \mathbb{N} \forall x \in \mathcal{C}^*$ a neostrá nerovnost je invariantní vůči limitnímu přechodu, platí

$$\bar{y}^T x = \lim_{i \rightarrow \infty} y_i^T x \leq 0 \quad \forall x \in \mathcal{C}^*,$$

takže z $x \in \mathcal{C}^*$ plyne $y^T x \leq 0 \forall y \in \bar{\mathcal{C}}$, neboli $\bar{\mathcal{C}}^* = \mathcal{C}^*$. □

Poznámka 440. Polárním kuželem poloprostoru $\mathcal{H}(a, 0)$, kde $a \neq 0$, je polopřímka $\mathcal{H}^*(a, 0) = \text{cone}\{a\}$. Plyne to z definice 102 a z toho, že pro libovolný vektor $x \notin \text{cone}\{a\}$, který lze zapsat ve tvaru $x = a + y$, kde $y \neq 0$ a $a^T y = 0$ (takže $y \in \mathcal{H}(a, 0)$), platí $y^T x = y^T (a + y) = y^T y > 0$, takže $x \notin \mathcal{H}^*(a, 0)$.

Ačkoliv polární kužel je definován pro libovolnou množinu $\mathcal{C} \in \mathbb{R}^n$, má jeho použití význam zejména tehdy, je-li množin \mathcal{C} kuželem.

Věta 344. Necht \mathcal{K} je kužel s neprázdným vnitřkem a $y \in \mathcal{K}^\circ$. Pak pro libovolný nenulový vektor $x \in \mathcal{K}^*$ platí $x^T y < 0$.

Důkaz Necht $y \in \mathcal{K}^\circ$ a $x^T y = 0$, kde $x \in \mathcal{K}^*$ a $\|x\| \neq 0$ (bez újmy na obecnosti budeme předpokládat, že $\|x\| = 1$). Pak existuje číslo $\varepsilon > 0$ takové, že $\mathcal{B}(y, 2\varepsilon) \subset \mathcal{K}$, takže $z = y + \varepsilon x \in \mathcal{K}$. Pak platí $x^T z = x^T (y + \varepsilon x) = \varepsilon > 0$, což je spor, neboť $x \in \mathcal{C}^*$, takže $x^T z \leq 0$. □

Poznámka 441. Předchozí větu nelze zobecnit pro kužely dimenze nižší než n . Necht $x \in \mathcal{K}^*$, $\|x\| \neq 0$ a $\tilde{x} = P_{\text{aff } \mathcal{K}} x = 0$ (vektor \tilde{x} je ortogonální projekcí vektoru x do podprostoru $\text{aff } \mathcal{K}$, takže platí $y^T (\tilde{x} - x) = 0$). Pak lze psát $y^T x = y^T \tilde{x} + y^T (\tilde{x} - x) = 0 \forall y \in \mathcal{K}$.

Věta 345. Je-li $\mathcal{K} \subset \mathbb{R}^n$ konvexním kuželem, platí $(\mathcal{K}^*)^* = \bar{\mathcal{K}}$. Je-li $\mathcal{K} \subset \mathbb{R}^n$ uzavřeným konvexním kuželem, platí $(\mathcal{K}^*)^* = \mathcal{K}$.

Důkaz Necht $y \in \bar{\mathcal{K}}$. Pak podle definice 110 a věty 343 platí $y^T x \leq 0 \forall x \in \mathcal{K}^* = \bar{\mathcal{K}}^*$. Jelikož

$$(\mathcal{K}^*)^* = \{y \in \mathbb{R}^n : y^T x \leq 0 \quad \forall x \in \mathcal{K}^*\},$$

platí $y \in (\mathcal{K}^*)^*$. Necht naopak $z \notin \bar{\mathcal{K}}$. Jelikož $\bar{\mathcal{K}}$ je uzavřeným konvexním kuželem, existuje podle věty 323 a věty 340 poloprostor $\mathcal{H}(z, 0)$ takový, že $\bar{\mathcal{K}} \subset \mathcal{H}(z, 0)$ a $z \notin \mathcal{H}(z, 0)$, neboli $x^T z \leq 0 \forall x \in \bar{\mathcal{K}}$ (takže $x \in \mathcal{K}^*$) a $x^T z > 0$. Protože $x \in \mathcal{K}^*$ a $x^T z > 0$, musí platit $z \notin (\mathcal{K}^*)^*$. Je-li $\mathcal{K} \subset \mathbb{R}^n$ uzavřeným konvexním kuželem, platí $(\mathcal{K}^*)^* = \bar{\mathcal{K}} = \mathcal{K}$. □

Věta 346. Necht $\mathcal{K} \subset \mathbb{R}^n$ je uzavřený konvexní kužel. Pak

$$\mathcal{K}^* = \{x \in \mathbb{R}^n : P_{\mathcal{K}}(x) = 0\}.$$

Důkaz Necht $P_{\mathcal{K}}(x) = 0$. Pak podle věty 323 existuje tečný poloprostor množiny \mathcal{K} s normálovým vektorem $a = x - P_{\mathcal{K}}(x) = x$ a číslem $\alpha = a^T P_{\mathcal{K}}(x) = 0$, takže $x^T y \leq 0 \forall y \in \mathcal{K}$, neboli $x \in \mathcal{K}^*$. Necht naopak $x \in \mathcal{K}^*$. Pak $x^T y \leq 0 \forall y \in \mathcal{K}$, takže $\mathcal{K} \subset \mathcal{H}(x, 0)$, a jelikož $P_{\mathcal{H}(x, 0)}(x) = 0$, platí též $P_{\mathcal{K}}(x) = 0$. □

Věta 347. Necht $\mathcal{K} \subset \mathbb{R}^n$ je uzavřený konvexní kužel. Pak \mathcal{K}^* je sjednocením normálových vektorů tečných poloprostorů kuželu \mathcal{K} , neboli

$$\mathcal{K}^* = \bigcup_{\mathcal{K} \subset \mathcal{H}(a, 0)} a.$$

Důkaz Označme $\tilde{\mathcal{K}}^*$ množinu na pravé straně dokazované rovnosti. Nechť $a \in \tilde{\mathcal{K}}^*$. Pak $\mathcal{H}(a, 0)$ je tečným poloprostorem kuželu \mathcal{K} , takže $a^T y \leq 0 \forall y \in \mathcal{K}$, neboli $a \in \mathcal{K}^*$. Nechť naopak $a \in \mathcal{K}^*$. Pak $a^T y \leq 0 \forall y \in \mathcal{K}$, takže $\mathcal{K} \subset \mathcal{H}(a, 0)$. Jelikož $\mathcal{H}(a, 0)$ je podle věty 340 tečným poloprostorem množiny \mathcal{K} , platí $a \in \tilde{\mathcal{K}}^*$. \square

Definice 111. Kužel $\mathcal{K} \in R^n$, který je průnikem konečného počtu tečných poloprostorů, se nazývá polyedrálním kuželem

Věta 348. Nechť $\mathcal{K} \in R^n$ je polyedrální kužel takový, že

$$\mathcal{K} = \bigcap_{i=1}^m \mathcal{H}(a_i, 0)$$

Pak

$$\mathcal{K}^* = \text{cone}(\text{conv}\{a_i : 1 \leq i \leq m\}).$$

Důkaz Označme $\tilde{\mathcal{K}}^*$ množinu na pravé straně dokazované rovnosti. Nechť $a \in \tilde{\mathcal{K}}^*$. Pak podle věty 341 existují čísla $\lambda_i \geq 0, 1 \leq i \leq m$, taková, že

$$a = \sum_{i=1}^m \lambda_i a_i.$$

Jelikož $a_i^T y \leq 0 \forall y \in \mathcal{K}$ a $\lambda_i \geq 0$, platí $a^T y \leq 0 \forall y \in \mathcal{K}$, takže $a \in \mathcal{K}^*$. Nechť naopak $a \notin \tilde{\mathcal{K}}^*$. Pak podle věty 323 existuje vektor $x \in R^n$ takový, že $x^T a_i \leq 0, 1 \leq i \leq m$, a $x^T a > 0$. To znamená, že $x \in \mathcal{H}(a_i, 0), 1 \leq i \leq m$, neboli $x \in \mathcal{K}$, a jelikož $x^T a > 0$, musí platit $a \notin \mathcal{K}^*$. \square

Příklad 17. Uvažujme polyedrální kužel

$$\mathcal{K} = \mathcal{H}(e_1, 0) \cap \mathcal{H}(e_2, 0) \cap \mathcal{L}(e_3, 0) = \mathcal{H}(e_1, 0) \cap \mathcal{H}(e_2, 0) \cap \mathcal{H}(e_3, 0) \cap \mathcal{H}(-e_3, 0),$$

kde e_1, e_2, e_3 jsou sloupce jednotkové matice řádu 3, neboli $\mathcal{K} = \{x : x_1 \leq 0, x_2 \leq 0, x_3 = 0\}$, takže \mathcal{K} má dimenzi 2 (je to záporný kvadrant roviny $\mathcal{L}(e_3, 0)$). Pak podle věty 348 platí

$$\begin{aligned} \mathcal{K}^* &= \{a \in R^3 : a = \lambda_1 e_1 + \lambda_2 e_2 + \lambda_3 e_3, \lambda_1 \geq 0, \lambda_2 \geq 0, \lambda_3 \in R\} \\ &= \{a \in R^3 : a_1 \geq 0, a_2 \geq 0\} = \mathcal{H}(-e_1, 0) \cap \mathcal{H}(-e_2, 0), \end{aligned}$$

takže \mathcal{K}^* je sjednocením dvou oktantů prostoru R^3 (vektory $a \in \mathcal{K}^*$ mají nezáporné první dvě složky).

Věta 349. Nechť $\mathcal{K}_1, \dots, \mathcal{K}_m$ jsou konvexní kužely. Pak platí

$$(\mathcal{K}_1 + \dots + \mathcal{K}_m)^* = \mathcal{K}_1^* \cap \dots \cap \mathcal{K}_m^*. \quad (1284)$$

Jsou-li kužely $\mathcal{K}_1, \dots, \mathcal{K}_m$ uzavřené, platí

$$(\mathcal{K}_1 \cap \dots \cap \mathcal{K}_m)^* = \mathcal{K}_1^* + \dots + \mathcal{K}_m^*. \quad (1285)$$

Důkaz (a) Nechť $x \in (\mathcal{K}_1 + \dots + \mathcal{K}_m)^*$. Pak podle definice 110 platí $x^T y \leq 0 \forall y \in \mathcal{K}_1 + \dots + \mathcal{K}_m$. Jelikož $y = y_1 + \dots + y_m$, kde $y_1 \in \mathcal{K}_1, \dots, y_m \in \mathcal{K}_m$, platí

$$x^T y_1 + \dots + x^T y_m = x^T (y_1 + \dots + y_m) = x^T y \leq 0 \quad \forall (y_1 \in \mathcal{K}_1, \dots, y_m \in \mathcal{K}_m).$$

Zvolíme-li $y_k \in \mathcal{K}_k$ libovolně a položíme-li $y_i = 0 \in \mathcal{K}_i \forall i \neq k$, dostaneme z předchozí nerovnosti $x^T y_k \leq 0 \forall y_k \in \mathcal{K}_k, \forall 1 \leq k \leq m$, takže $x \in \mathcal{K}_1^* \cap \dots \cap \mathcal{K}_m^*$, neboli $(\mathcal{K}_1 + \dots + \mathcal{K}_m)^* \subset \mathcal{K}_1^* \cap \dots \cap \mathcal{K}_m^*$. Nechť

naopak $x \in \mathcal{K}_1^* \cap \dots \cap \mathcal{K}_m^*$. Pak platí $x^T y_1 \leq 0, \dots, x^T y_m \leq 0, \forall (y_1 \in \mathcal{K}_1, \dots, y_m \in \mathcal{K}_m)$, takže $x^T y \leq 0 \forall y = y_1 + \dots + y_m$, a tedy $x \in (\mathcal{K}_1 + \dots + \mathcal{K}_m)^*$, neboli $\mathcal{K}_1^* \cap \dots \cap \mathcal{K}_m^* \subset (\mathcal{K}_1 + \dots + \mathcal{K}_m)^*$.

(b) Podle (1284) a věty 345 platí

$$(\mathcal{K}_1^* + \dots + \mathcal{K}_m^*)^* = \mathcal{K}_1^{**} \cap \dots \cap \mathcal{K}_m^{**} = \mathcal{K}_1 \cap \dots \cap \mathcal{K}_m,$$

neboť konvexní kužely $\mathcal{K}_1, \dots, \mathcal{K}_m$ jsou uzavřené. Jelikož konvexní kužel $\mathcal{K}_1^* + \dots + \mathcal{K}_m^*$ je podle věty 343 uzavřený, můžeme podle věty 345 psát

$$\mathcal{K}_1^* + \dots + \mathcal{K}_m^* = (\mathcal{K}_1^* + \dots + \mathcal{K}_m^*)^{**} = (\mathcal{K}_1 \cap \dots \cap \mathcal{K}_m)^*.$$

□

Poznámka 442. Necht $\mathcal{K}_1, \dots, \mathcal{K}_m$ jsou konvexní kužely takové, že $\mathcal{K}_1^\circ \cap \dots \cap \mathcal{K}_m^\circ \neq 0$. Označme $\mathcal{K} = \mathcal{K}_1 \cap \dots \cap \mathcal{K}_m$. Pak platí

$$\bar{\mathcal{K}} = \bar{\mathcal{K}}_1 \cap \dots \cap \bar{\mathcal{K}}_m, \quad (1286)$$

$$\mathcal{K}^* = \mathcal{K}_1^* + \dots + \mathcal{K}_m^*. \quad (1287)$$

Vztah (1286) plyne z věty 317. Ve vzorci (1287), který je analogií vzorce (1285), se nepředpokládá uzavřenost množin $\mathcal{K}_1, \dots, \mathcal{K}_m$. Důkaz tohoto silnějšiho tvrzení, který vyžaduje zavedení nových pojmů a je formálně dosti komplikovaný, je uveden například v [189].

Definice 112. Necht $\mathcal{C} \subset R^n$ je uzavřená množina a $x \in \mathcal{C}$. Kuželem přípustných směrů množiny \mathcal{C} v bodě x nazveme množinu

$$\mathcal{F}_{\mathcal{C}}(x) = \{y \in R^n : \text{existuje číslo } \bar{t} > 0 \text{ takové, že } x + ty \in \mathcal{C} \text{ pro } 0 \leq t \leq \bar{t}\}$$

Věta 350. Necht $\mathcal{C} \subset R^n$ je uzavřená množina a $x \in \mathcal{C}$. Pak $\mathcal{F}_{\mathcal{C}}(x)$ je kuželem. Je-li \mathcal{C} konvexní, je i $\mathcal{F}_{\mathcal{C}}(x)$ konvexní a platí $\mathcal{C} - x \subset \mathcal{F}_{\mathcal{C}}(x)$.

Důkaz (a) Zřejmě $0 \in \mathcal{F}_{\mathcal{C}}(x)$. Necht $y \in \mathcal{F}_{\mathcal{C}}(x)$ a $\lambda > 0$. Podle definice 112 existuje číslo $\bar{t} > 0$ takové, že $x + ty \in \mathcal{C}$ pro $0 \leq t \leq \bar{t}$. Pak ale $x + t\lambda y \in \mathcal{C}$ pro $0 \leq t \leq \bar{t}/\lambda$, takže $\lambda y \in \mathcal{F}_{\mathcal{C}}(x)$ a množina $\mathcal{F}_{\mathcal{C}}(x)$ je kuželem.

(b) Necht $y_1 \in \mathcal{F}_{\mathcal{C}}(x)$ a $y_2 \in \mathcal{F}_{\mathcal{C}}(x)$. Podle definice 112 existují čísla \bar{t}_1 a \bar{t}_2 taková, že $x + ty_1 \in \mathcal{C}$ pro $0 \leq t \leq \bar{t}_1$ a $x + ty_2 \in \mathcal{C}$ pro $0 \leq t \leq \bar{t}_2$. Necht $0 \leq \lambda \leq 1$ a $y = \lambda y_1 + (1 - \lambda)y_2$. Pak, je-li \mathcal{C} konvexní, platí

$$x + ty = x + t(\lambda y_1 + (1 - \lambda)y_2) = \lambda(x + ty_1) + (1 - \lambda)(x + ty_2) \in \mathcal{C}$$

pro $0 \leq t \leq \min(\bar{t}_1, \bar{t}_2)$, takže $y \in \mathcal{F}_{\mathcal{C}}(x)$. Zbytek tvrzení plyne z toho, že pokud $y \in \mathcal{C} - x$, platí podle (1280) $x + ty \in \mathcal{C}$ pro $0 \leq t \leq 1$, takže $y \in \mathcal{F}_{\mathcal{C}}(x)$. □

Definice 113. Necht $\mathcal{C} \subset R^n$ je uzavřená množina a $x \in \mathcal{C}$. Tečným kuželem množiny \mathcal{C} v bodě x nazveme množinu

$$\mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x) = \{y \in R^n : \text{existují posloupnosti } y_i \rightarrow y, t_i \downarrow 0 \text{ takové, že } x + t_i y_i \in \mathcal{C}\}$$

Poznámka 443. Tečný kužel obsahuje kužel přípustných směrů. Z definice 112 plyne, že množina $\mathcal{F}_{\mathcal{C}}(x)$ je kuželem přípustných směrů množiny \mathcal{C} v bodě x právě tehdy, když

$$\mathcal{F}_{\mathcal{C}}(x) = \{y \in R^n : \text{existuje posloupnost } t_i \downarrow 0 \text{ taková, že } x + t_i y \in \mathcal{C}\}.$$

Zvolíme-li v definici 113 $y_i = y, i \in \mathcal{N}$, dostaneme $\mathcal{F}_{\mathcal{C}}(x) \subset \mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x)$.

Věta 351. Necht $\mathcal{C} \subset R^n$ je uzavřená množina a $x \in \mathcal{C}$. Pak $\mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x)$ je uzavřeným kuželem. Je-li \mathcal{C} konvexní, je i $\mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x)$ konvexní a platí $\mathcal{C} - x \subset \mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x)$.

Důkaz (a) Necht $y^k \in \mathcal{T}_C(x)$, $y^k \rightarrow y$ a $\varepsilon > 0$. Pak existuje index $\bar{k} \in N$ takový, že $\|y^k - y\| < \varepsilon/2 \forall k \geq \bar{k}$. Jelikož $y^k \in \mathcal{T}_C(x)$, existují posloupnosti

$$y_i^k \rightarrow y^k, \quad t_i^k \downarrow 0$$

takové, že $x + t_i^k y_i^k \in C$. Pro každé $k \in N$ tedy existuje index $\bar{i}_k \in N$ takový, že

$$\|y_{\bar{i}_k}^k - y^k\| < \varepsilon/2, \quad t_{\bar{i}_k}^k < 1/k, \quad \text{a} \quad x + t_{\bar{i}_k}^k y_{\bar{i}_k}^k \in C$$

$\forall i \geq \bar{i}_k$. Zkonstruujeme-li posloupnost indexů $\{i_k\} \subset N$ tak, že $i_1 = \bar{i}_1$ a $i_{k+1} = \max(i_k + 1, \bar{i}_{k+1})$, můžeme psát

$$\|y_{i_k}^k - y^k\| < \varepsilon/2, \quad t_{i_k}^k < 1/k \quad \text{a} \quad x + t_{i_k}^k y_{i_k}^k \in C$$

pro libovolný index $k \in N$ a

$$\|y_{i_k}^k - y\| \leq \|y_{i_k}^k - y^k\| + \|y^k - y\| < \varepsilon$$

pro $k \geq \bar{k}$. Platí tedy $y_{i_k}^k \rightarrow y$, $t_{i_k}^k \downarrow 0$ a $x + t_{i_k}^k y_{i_k}^k \in C$, což implikuje $y \in \mathcal{T}_C(x)$, takže množina $\mathcal{T}_C(x)$ je uzavřená.

(b) Necht $y \in \mathcal{T}_C(x)$ a $\lambda \geq 0$. Podle definice 113 existují posloupnosti $y_i \rightarrow y$, $t_i \downarrow 0$ takové, že $x + t_i y_i \in C$. Pak ale

$$\lambda y_i \rightarrow \lambda y, \quad t_i/\lambda \downarrow 0 \quad \text{a} \quad x + (t_i/\lambda)\lambda y_i = x + t_i y_i \in C,$$

takže $\lambda y \in \mathcal{T}_C(x)$ a množina $\mathcal{T}_C(x)$ je kuželem.

(c) Necht $y^1 \in \mathcal{T}_C(x)$ a $y^2 \in \mathcal{T}_C(x)$. Podle definice 113 existují posloupnosti

$$y_i^1 \rightarrow y^1, \quad t_i^1 \downarrow 0, \quad y_i^2 \rightarrow y^2, \quad t_i^2 \downarrow 0$$

takové, že $x + t_i^1 y_i^1 \in C$, $x + t_i^2 y_i^2 \in C$. Je-li C konvexní, platí podle (1280) $x + t_i y_i^1 \in C$, $x + t_i y_i^2 \in C$ pro $t_i = \min(t_i^1, t_i^2)$. Necht $0 \leq \lambda \leq 1$. Označme $y = \lambda y^1 + (1 - \lambda)y^2$ a $y_i = \lambda y_i^1 + (1 - \lambda)y_i^2$, $i \in N$. Pak

$$y_i = \lambda y_i^1 + (1 - \lambda)y_i^2 \rightarrow \lambda y^1 + (1 - \lambda)y^2 = y,$$

$t_i \downarrow 0$ a

$$x + t_i y_i = \lambda(x + t_i y_i^1) + (1 - \lambda)(x + t_i y_i^2) \in C,$$

takže $y \in \mathcal{T}_C(x)$ a množina $\mathcal{T}_C(x)$ je konvexní. Zbytek tvrzení plyne z toho, že pokud $y \in C - x$, platí podle věty 350 a poznámky 443 $y \in \mathcal{F}_C(x) \subset \mathcal{T}_C(x)$. \square

Poznámka 444. Tečný kužel lze též definovat předpisem

$$\mathcal{T}_C(x) = \{y \in R^n : \text{existují posloupnosti } x_i \in C, \quad x_i \rightarrow x, \quad t_i \downarrow 0 \text{ takové, že } (x_i - x)/t_i \rightarrow y\}.$$

Existují-li posloupnosti $y_i \rightarrow y$, $t_i \downarrow 0$ takové, že $x + t_i y_i \in C$, můžeme položit $x_i = x + t_i y_i$, takže $x_i \in C$, $x_i \rightarrow x$ a $(x_i - x)/t_i = y_i \rightarrow y$. Existují-li posloupnosti $x_i \in C$, $x_i \rightarrow x$, $t_i \downarrow 0$, takové, že $(x_i - x)/t_i \rightarrow y$, můžeme položit $y_i = (x_i - x)/t_i$, takže $x + t_i y_i = x_i \in C$ a $y_i = (x_i - x)/t_i \rightarrow y$.

Poznámka 445. V poznámce 444 jsme použili posloupnosti $x_i \in C$, $t_i > 0$, $i \in N$. Tečný kužel lze též definovat pomocí hladké funkce (křivky) $h(t) \in C$, $h(0) = x$ tak, že

$$\mathcal{T}_C(x) = \{y \in R^n : \text{existuje hladká funkce } h(t) \in C, \quad t \geq 0, \text{ taková, že } h(0) = x \text{ a } h'(0) = y\}$$

($h'(t)$ je derivace funkce $h(t)$). Je to zřejmé z toho, že podle předchozí poznámky platí

$$h'(t) = \lim_{t_i \downarrow 0} \frac{h(t_i) - h(0)}{t_i} = \frac{x_i - x}{t_i} \in \mathcal{T}(x).$$

Věta 352. *Nechť $\mathcal{C} \subset \mathbb{R}^n$ je uzavřená konvexní množina a $x \in \mathcal{C}$. Pak*

$$\mathcal{F}_{\mathcal{C}}(x) = \text{cone}(\mathcal{C} - x) = \bigcup_{\lambda \geq 0} \lambda(\mathcal{C} - x), \quad \mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x) = \overline{\mathcal{F}_{\mathcal{C}}(x)}.$$

Důkaz (a) Nechť $y \in \text{cone}(\mathcal{C} - x)$. Pokud $y = 0$, platí $y \in \mathcal{F}_{\mathcal{C}}(x)$, neboť $\mathcal{F}_{\mathcal{C}}(x)$ je kužel. Pokud $y \neq 0$, existuje bod $z \in \mathcal{C}$ a číslo $\lambda > 0$ tak, že $y = \lambda(z - x)$ neboli $x + y/\lambda \in \mathcal{C}$. Jelikož množina \mathcal{C} je konvexní, platí $x + ty \in \mathcal{C}$ pro $0 \leq t \leq 1/\lambda$, takže $y \in \mathcal{F}_{\mathcal{C}}(x)$. Nechť naopak $y \in \mathcal{F}_{\mathcal{C}}(x)$. Pak $x + \bar{t}y \in \mathcal{C}$ a tedy $\bar{t}y \in \mathcal{C} - x$ pro nějaké $\bar{t} > 0$, což dává $y \in \text{cone}(\mathcal{C} - x)$.

(b) Nechť $y \in \mathcal{F}_{\mathcal{C}}(x)$. Pak existuje $\bar{t} > 0$ tak, že $x + ty \in \mathcal{C}$, pokud $0 \leq t \leq \bar{t}$. Zvolme posloupnosti $y_i = y$, $t_i = \bar{t}/i$, $i \in \mathbb{N}$. Pak $y_i \rightarrow y$, $t_i \downarrow 0$ a $x + y_i t_i \in \mathcal{C}$, takže $y \in \mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x)$. Platí tedy $\mathcal{F}_{\mathcal{C}}(x) \subset \mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x)$ a jelikož $\mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x)$ je uzavřená množina, též $\overline{\mathcal{F}_{\mathcal{C}}(x)} \subset \mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x)$. Nechť naopak $y \in \mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x)$. Pak existují posloupnosti $y_i \rightarrow y$, $t_i \downarrow 0$ takové, že $x + t_i y_i \in \mathcal{C}$. Označme $z_i = x + t_i y_i \in \mathcal{C}$. Pak $y_i = (z_i - x)/t_i$, takže $y_i \in \text{cone}(\mathcal{C} - x)$. Jelikož $y_i \rightarrow y$, platí $y \in \overline{\text{cone}(\mathcal{C} - x)}$, takže $\mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x) \subset \overline{\text{cone}(\mathcal{C} - x)} = \overline{\mathcal{F}_{\mathcal{C}}(x)}$. \square

Věta 353. *Nechť $\mathcal{C}_1, \dots, \mathcal{C}_m$ jsou uzavřené konvexní množiny $\mathcal{C} = \mathcal{C}_1 \cap \dots \cap \mathcal{C}_m$ a $x \in \mathcal{C}$. Pak platí*

$$\mathcal{F}_{\mathcal{C}}(x) = \mathcal{F}_{\mathcal{C}_1}(x) \cap \dots \cap \mathcal{F}_{\mathcal{C}_m}(x) \quad (1288)$$

a pokud $\mathcal{C}_1^\circ \cap \dots \cap \mathcal{C}_m^\circ \neq \emptyset$, platí

$$\mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x) = \mathcal{T}_{\mathcal{C}_1}(x) \cap \dots \cap \mathcal{T}_{\mathcal{C}_m}(x), \quad (1289)$$

$$\mathcal{T}_{\mathcal{C}}^*(x) = \mathcal{T}_{\mathcal{C}_1}^*(x) + \dots + \mathcal{T}_{\mathcal{C}_m}^*(x). \quad (1290)$$

Důkaz (a) Nechť $y \in \mathcal{F}_{\mathcal{C}}(x)$. Pak existuje číslo $\bar{t} > 0$ takové, že $x + ty \in \mathcal{C} = \mathcal{C}_1 \cap \dots \cap \mathcal{C}_m$ pro $0 \leq t \leq \bar{t}$. Pak ale $x + ty \in \mathcal{C}_k$, $1 \leq k \leq m$, pro $0 \leq t \leq \bar{t}$, takže $y \in \mathcal{F}_{\mathcal{C}_1}(x) \cap \dots \cap \mathcal{F}_{\mathcal{C}_m}(x)$. Nechť naopak $y \in \mathcal{F}_{\mathcal{C}_1}(x) \cap \dots \cap \mathcal{F}_{\mathcal{C}_m}(x)$. Pak existují čísla $\bar{t}_k > 0$, $1 \leq k \leq m$, taková, že $x + ty \in \mathcal{C}_k$ pro $0 \leq t \leq \bar{t}_k$. Platí tedy $x + ty \in \mathcal{C}_1 \cap \dots \cap \mathcal{C}_m$ pro $0 \leq t \leq \min(\bar{t}_1, \dots, \bar{t}_m)$, neboli $y \in \mathcal{F}_{\mathcal{C}}(x)$.

(b) Pokud $\mathcal{C}_1^\circ \cap \dots \cap \mathcal{C}_m^\circ \neq \emptyset$, je též $(\mathcal{F}_{\mathcal{C}_1}(x))^\circ \cap \dots \cap (\mathcal{F}_{\mathcal{C}_m}(x))^\circ \neq \emptyset$, neboť podle věty 352 platí $\mathcal{C}_k - x \subset \mathcal{F}_{\mathcal{C}_k}(x)$ a $\dim \mathcal{F}_{\mathcal{C}_k}(x) = \dim \mathcal{C}_k$, $1 \leq k \leq m$. Použijeme-li větu 352, vztah (1288) a vztah (1284), dostaneme

$$\mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x) = \overline{\mathcal{F}_{\mathcal{C}}(x)} = \overline{\mathcal{F}_{\mathcal{C}_1}(x) \cap \dots \cap \mathcal{F}_{\mathcal{C}_m}(x)} = \overline{\mathcal{F}_{\mathcal{C}_1}(x)} \cap \dots \cap \overline{\mathcal{F}_{\mathcal{C}_m}(x)} = \mathcal{T}_{\mathcal{C}_1}(x) \cap \dots \cap \mathcal{T}_{\mathcal{C}_m}(x).$$

(c) Vztah (1290) plyne z rovností (1289) a (1285), neboť $\mathcal{C}_k - x \subset \mathcal{T}_{\mathcal{C}_k}(x)$, $1 \leq k \leq m$, takže z $\mathcal{C}_1^\circ \cap \dots \cap \mathcal{C}_m^\circ \neq \emptyset$ plyne $(\mathcal{T}_{\mathcal{C}_1}(x))^\circ \cap \dots \cap (\mathcal{T}_{\mathcal{C}_m}(x))^\circ \neq \emptyset$. \square

Příklad 18. *Nechť $\mathcal{C}_1 = \{y \in \mathbb{R}^2 : (y_1 - 1)^2 + y_2^2 \leq 4\}$ a $\mathcal{C}_2 = \{y \in \mathbb{R}^2 : (y_1 + 1)^2 + y_2^2 \leq 4\}$ a $x = [0, -\sqrt{3}]$ (\mathcal{C}_1 je kruh se středem v bodě $[1, 0]$ a poloměrem 2 a \mathcal{C}_2 je kruh se středem v bodě $[-1, 0]$ a poloměrem 2). Pak $\mathcal{C}_1^\circ \cap \mathcal{C}_2^\circ \neq \emptyset$ (tento průnik obsahuje bod $[0, 0]$). Zřejmě*

$$\begin{aligned} \mathcal{T}_{\mathcal{C}_1}(x) &= \{y = [y_1, y_2] \in \mathbb{R}^2, y_1 \geq -\sqrt{3}y_2\} \\ \mathcal{T}_{\mathcal{C}_2}(x) &= \{y = [y_1, y_2] \in \mathbb{R}^2, y_1 \leq \sqrt{3}y_2\}, \end{aligned}$$

takže platí

$$\mathcal{T}_{\mathcal{C}_1 \cap \mathcal{C}_2}(x) = \mathcal{T}_{\mathcal{C}_1}(x) \cap \mathcal{T}_{\mathcal{C}_2}(x) = \{y = [y_1, y_2] \in \mathbb{R}^2 : -\sqrt{3}y_2 \leq y_1 \leq \sqrt{3}y_2\}.$$

Příklad 19. *Nechť $\mathcal{C}_1 = \{y \in \mathbb{R}^2 : y_1^2 + (y_2 - 1)^2 \leq 1\}$ a $\mathcal{C}_2 = \{y \in \mathbb{R}^2 : y_1^2 + (y_2 + 1)^2 \leq 1\}$ a $x = [0, 0]$ (\mathcal{C}_1 je kruh se středem v bodě $[0, 1]$ a poloměrem 1 a \mathcal{C}_2 je kruh se středem v bodě $[0, -1]$ a poloměrem 1). Pak $\mathcal{C}_1^\circ \cap \mathcal{C}_2^\circ = \emptyset$. Zřejmě*

$$\begin{aligned} \mathcal{F}_{\mathcal{C}_1}(x) &= \{\lambda s : \lambda \geq 0, s = [s_1, s_2] \in \mathbb{R}^2, s_2 > 0\} = \{y = [y_1, y_2] \in \mathbb{R}^2, y_2 > 0\} \cup [0, 0] \\ \mathcal{F}_{\mathcal{C}_2}(x) &= \{\lambda s : \lambda \geq 0, s = [s_1, s_2] \in \mathbb{R}^2, s_2 < 0\} = \{y = [y_1, y_2] \in \mathbb{R}^2, y_2 < 0\} \cup [0, 0], \end{aligned}$$

takže tak jako v poznámce 428 dostaneme $\mathcal{F}_{\mathcal{C}_1}(x) \cap \mathcal{F}_{\mathcal{C}_2}(x) = \{[0, 0]\}$ a $\mathcal{F}_{\mathcal{C}_1}^\circ(x) \cap \mathcal{F}_{\mathcal{C}_2}^\circ(x) = \emptyset$. Jelikož $\overline{\mathcal{F}_{\mathcal{C}_1}(x)}$ je uzavřená horní polorovina a $\overline{\mathcal{F}_{\mathcal{C}_2}(x)}$ je uzavřená dolní polorovina, platí

$$\mathcal{T}_{\mathcal{C}_1 \cap \mathcal{C}_2}(x) = \overline{\mathcal{F}_{\mathcal{C}_1 \cap \mathcal{C}_2}(x)} = \{[0, 0]\} \neq \{[y_1, 0] : y_1 \in \mathbb{R}\} = \overline{\mathcal{F}_{\mathcal{C}_1}(x)} \cap \overline{\mathcal{F}_{\mathcal{C}_2}(x)} = \mathcal{T}_{\mathcal{C}_1}(x) \cap \mathcal{T}_{\mathcal{C}_2}(x).$$

Věta 354. Necht $\mathcal{C} \subset R^n$ je uzavřená konvexní množina a $x \in \mathcal{C}$ je jejím hraničním bodem. Pak $\mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x)$ je průnikem všech tečných poloprostorů množiny $\mathcal{C} - x$ obsahujících počátek souřadnic, neboli

$$\mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x) = \bigcap_{\mathcal{C}-x \subset \mathcal{H}(a,0)} \mathcal{H}(a,0).$$

Je-li množina $\mathcal{C} \in R^n$ polyedrál ní, je i tečný kužel $\mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x)$ polyedrál ní a existují tečné poloprostory $\mathcal{H}(a_i, 0)$, $1 \leq i \leq m$, takové, že

$$\mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x) = \bigcap_{i=1}^m \mathcal{H}(a_i, 0).$$

Důkaz (a) Označme $\bar{\mathcal{K}}$ průnik všech tečných poloprostorů množiny $\mathcal{C} - x$ obsahujících počátek souřadnic. Necht $y \in \text{cone}(\mathcal{C} - x)$. Pak existuje bod $z \in \mathcal{C} - x$ takový, že $y = \lambda z$, $\lambda \geq 0$, a pro libovolný tečný poloprostor $\mathcal{H}(a, 0)$ množiny $\mathcal{C} - x$ platí $a^T y = \lambda a^T z \leq 0$, neboli $y \in \mathcal{H}(a, 0)$. Platí tedy $\text{cone}(\mathcal{C} - x) \subset \bar{\mathcal{K}}$ a jelikož $\bar{\mathcal{K}}$ je uzavřeným kuželem, též $\mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x) \subset \bar{\mathcal{K}}$.

(b) Necht $y \in \bar{\mathcal{K}}$ a $y \notin \mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x)$. Jelikož $\mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x)$ je uzavřená konvexní množina, existuje podle věty 323 tečný poloprostor této množiny takový, že $\mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x) \subset \mathcal{H}$ a $y \notin \mathcal{H}$. Podle věty 340 je $0 \in \mathcal{H}$, takže \mathcal{H} je tečným poloprostorem množiny $\mathcal{C} - x$ obsahujícím počátek souřadnic. Platí tedy $\bar{\mathcal{K}} \subset \mathcal{H}$ a jelikož $y \notin \mathcal{H}$, musí být $y \notin \bar{\mathcal{K}}$, což je ve sporu s předpokladem, že $y \in \bar{\mathcal{K}}$.

(c) Je-li množina $\mathcal{C} \in R^n$ polyedrál ní, má tuto vlastnost i množina $\mathcal{C} - x$. Jelikož $\mathcal{C} - x$ je průnikem konečného počtu poloprostorů, lze i v průniku definujícím $\mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x)$ vybrat konečný počet poloprostorů. \square

Definice 114. Necht $\mathcal{C} \subset R^n$ je uzavřená konvexní množina a $x \in \mathcal{C}$. Normálovým kuželem množiny \mathcal{C} v bodě x nazveme množinu

$$\mathcal{N}_{\mathcal{C}}(x) = \mathcal{T}_{\mathcal{C}}^*(x),$$

kde $\mathcal{T}_{\mathcal{C}}^*(x)$ je polární kužel tečného kuželu $\mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x)$.

Poznámka 446. Podle věty 343 je množina $\mathcal{N}_{\mathcal{C}}(x)$ uzavřeným konvexním kuželem.

Věta 355. Necht $\mathcal{C} \subset R^n$ je uzavřená konvexní množina a $x \in \mathcal{C}$. Pak

$$\mathcal{N}_{\mathcal{C}}(x) = \{z \in R^n : (y - x)^T z \leq 0 \quad \forall y \in \mathcal{C}\}.$$

Důkaz Platí

$$\begin{aligned} \mathcal{N}_{\mathcal{C}}(x) &= \{z \in R^n : (y - x)^T z \leq 0 \quad \forall (y - x) \in \mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x)\} \\ &= \{z \in R^n : (y - x)^T z \leq 0 \quad \forall (y - x) \in \overline{\bigcup_{\lambda \geq 0} \lambda(\mathcal{C} - x)}\} \\ &= \{z \in R^n : (y - x)^T z \leq 0 \quad \forall (y - x) \in \bigcup_{\lambda \geq 0} \lambda(\mathcal{C} - x)\} \\ &= \{z \in R^n : (y - x)^T z \leq 0 \quad \forall y \in \mathcal{C}\}. \end{aligned}$$

První rovnost plyne z definic 110 a 114, druhá z věty 352, třetí z invariance neostré nerovnosti vůči limitnímu přechodu a poslední z invariance neostré nerovnosti vůči násobení nezáporným číslem λ . \square

Věta 356. Necht $\mathcal{C} \subset R^n$ je uzavřená konvexní množina a $x \in \mathcal{C}$ je jejím hraničním bodem. Pak $\mathcal{N}_{\mathcal{C}}(x)$ je sjednocením normálových vektorů tečných poloprostorů množiny $\mathcal{C} - x$ obsahujících počátek souřadnic, neboli

$$\mathcal{N}_{\mathcal{C}}(x) = \bigcup_{\mathcal{C}-x \subset \mathcal{H}(a,0)} a.$$

Je-li množina $\mathcal{C} \in R^n$ polyedrál ní, je i normálový kužel $\mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x)$ polyedrál ní a existují tečné poloprostory $\mathcal{H}(a_i, 0)$, $1 \leq i \leq m$, takové, že

$$\mathcal{N}_{\mathcal{C}}(x) = \text{cone}(\text{conv}\{a_i : 1 \leq i \leq m\}).$$

Důkaz Toto tvrzení je důsledkem věty 347, věty 348 a věty 354. Vztah pro polyedrální množinu plyne též z poznámky 440 a z věty 353, neboť podle (1290) pro $\mathcal{K} = \mathcal{H}(a_1, 0) \cap \dots \cap \mathcal{H}(a_m, 0)$ platí

$$\mathcal{N}_{\mathcal{K}} = \mathcal{T}_{\mathcal{K}}^* = \mathcal{K}^* = \mathcal{H}^*(a_1, 0) + \dots + \mathcal{H}^*(a_m, 0) = \text{cone}(\text{conv}\{a_i : 1 \leq i \leq m\}).$$

□

Význam tečného kuželu $\mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x)$ a normálového kuželu $\mathcal{N}_{\mathcal{C}}(x)$ pro charakterizaci lokálního minima spojitě diferencovatelné funkce F na množně $\mathcal{C} \in R^n$ dokládá tato věta.

Věta 357. *Nechť $\mathcal{C} \in R^n$ je uzavřená množina a $x \in \mathcal{C}$. Nabývá-li funkce $F : R^n \rightarrow R$, která je spojitě diferencovatelná v nějakém okolí $\mathcal{B}(x, \varepsilon)$ bodu x , v tomto bodě lokálního minima na \mathcal{C} , platí $-g(x) \in \mathcal{N}_{\mathcal{C}}(x)$.*

Důkaz Nechť $-g(x) \notin \mathcal{N}_{\mathcal{C}}(x)$. Pak podle definice 114 existuje vektor $y \in \mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x)$ takový, že $-g(x)^T y > 0$. Jelikož $y \in \mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x)$, existují posloupnosti $y_i \rightarrow y$, $t_i \downarrow 0$ takové, že $x + t_i y_i \in \mathcal{C}$. Podle věty o střední hodnotě platí

$$\begin{aligned} F(x + t_i y_i) &= F(x) + t_i g^T(x) y_i + o(t_i y_i) = F(x) + t_i g^T(x) y + t_i g^T(x) (y_i - y) + o(t_i y_i) \\ &\leq F(x) + t_i (g^T(x) y + \|g(x)\| \|y_i - y\| + o(1)). \end{aligned}$$

Jelikož $\|y_i - y\| \rightarrow 0$ a $o(1) \rightarrow 0$ pro $i \rightarrow \infty$, existuje index $\bar{i} \in N$ takový, že

$$\|y_i - y\| \leq -\frac{g^T(x) y}{3\|g(x)\|}, \quad o(1) \leq -\frac{g^T(x) y}{3}$$

pro $i \geq \bar{i}$. Můžeme tedy psát

$$F(x + t_i y_i) \leq F(x) + t_i \left(g^T(x) y - \frac{g^T(x) y}{3} - \frac{g^T(x) y}{3} \right) = F(x) + t_i \frac{g^T(x) y}{3} < F(x)$$

pro $i \geq \bar{i}$, což je ve sporu s definicí lokálního minima, neboť $x + t_i y_i \in \mathcal{C}$ a $x + t_i y_i \rightarrow x$. □

Poznámka 447. Podmínku $-g(x) \in \mathcal{N}_{\mathcal{C}}(x)$ lze zapsat ve tvaru $0 \in g(x) + \mathcal{N}_{\mathcal{C}}(x)$.

Poznámka 448. Je-li x vnitřním bodem množiny \mathcal{C} , platí $\mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x) = R^n$ a $\mathcal{N}_{\mathcal{C}}(x) = \{0\}$, takže tvrzení věty 357 je ekvivalentní první části tvrzení věty 3 (platí $g(x) = 0$).

Věta 358. *Nechť $\mathcal{C} \in R^n$ je polyedrální množina a bod $x \in \mathcal{C}$ je jejím hraničním bodem (takže podle věty 354 platí $\mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x) = \bigcap_{i=1}^m \mathcal{H}(a_i, 0)$). Je-li bod x lokálním minimem funkce $F : R^n \rightarrow R$, která je spojitě diferencovatelná v nějakém okolí $\mathcal{B}(x, \varepsilon)$ bodu x , existují čísla $\lambda_i \geq 0$, $1 \leq i \leq m$ taková, že*

$$-g(x) = \sum_{i=1}^m \lambda_i a_i.$$

Důkaz Dokazované tvrzení je důsledkem věty 348 a věty 357. Poznamenejme, že polyedrální množina je vždy konvexní □

15.3 Konvexní funkce

Definice 115. Řekneme, že funkce $F : R^n \rightarrow R$ je konvexní na konvexní množině $\mathcal{C} \subset R^n$, platí-li

$$F(\lambda x_1 + (1 - \lambda)x_2) \leq \lambda F(x_1) + (1 - \lambda)F(x_2) \quad \forall 0 \leq \lambda \leq 1, \quad (1291)$$

kdykoliv $x_1 \in \mathcal{C}$ a $x_2 \in \mathcal{C}$. Řekneme, že funkce $F : R^n \rightarrow R$ je ryze konvexní na konvexní množině $\mathcal{C} \subset R^n$, platí-li

$$F(\lambda x_1 + (1 - \lambda)x_2) < \lambda F(x_1) + (1 - \lambda)F(x_2) \quad \forall 0 < \lambda < 1, \quad (1292)$$

kdykoliv $x_1 \in \mathcal{C}$, $x_2 \in \mathcal{C}$ a $x_1 \neq x_2$. Poznamenejme, že ryze konvexní funkce je vždy konvexní, neboť pro $\lambda = 0$, $\lambda = 1$ nebo $x_1 = x_2$ platí v (1291) rovnost pro každou funkci $F : R^n \rightarrow R$.

Poznámka 449. Vztahy (1291) a (1292) můžeme zapsat v ekvivalentním tvaru

$$\begin{aligned} F(x_1 + \lambda'(x_2 - x_1)) &\leq F(x_1) + \lambda'(F(x_2) - F(x_1)) \quad \forall 0 \leq \lambda' \leq 1, \\ F(x_1 + \lambda'(x_2 - x_1)) &< F(x_1) + \lambda'(F(x_2) - F(x_1)) \quad \forall 0 < \lambda' < 1, \end{aligned}$$

kde $\lambda' = 1 - \lambda$.

Poznámka 450. Indukcí snadno dokážeme, že z $x_i \in \mathcal{C}$, $\lambda_i \geq 0$ a $\sum_{i=1}^m \lambda_i = 1$ plyne

$$F\left(\sum_{i=1}^m \lambda_i x_i\right) \leq \sum_{i=1}^m \lambda_i F(x_i),$$

pokud F je konvexní na \mathcal{C} (princip důkazu je shodný s postupem uvedeným v důkazu věty 311).

Důležitou vlastnost konvexních funkcí, které nejsou ryze konvexní udává tato věta.

Věta 359. *Je-li funkce F konvexní, ale není ryze konvexní na \mathcal{C} , existují body $x \in \mathcal{C}$, $y \in \mathcal{C}$, $y \neq x$ takové, že funkce F je lineární na úsečce $[x, y]$.*

Důkaz Je-li funkce F konvexní, ale není ryze konvexní na \mathcal{C} existují body $x \in \mathcal{C}$, $y \in \mathcal{C}$, $y \neq x$ a číslo $0 < \lambda' < 1$ tak, že

$$x' = x + \lambda'(y - x) \in \mathcal{C}, \quad F(x') = F(x) + \lambda'(F(y) - F(x)) \quad (1293)$$

(používáme nerovnosti uvedené v poznámce 449, kde $x_1 = y$ a $x_2 = x$). Předpokládejme, že pro nějaké číslo $\lambda' < \lambda'' < 1$ platí

$$x'' = x + \lambda''(y - x) \in \mathcal{C}, \quad F(x'') < F(x) + \lambda''(F(y) - F(x)). \quad (1294)$$

Bod x' lze vyjádřit ve tvaru

$$x' = x + \lambda(x'' - x) = x + \lambda(x + \lambda''(y - x) - x) = x + \lambda\lambda''(y - x),$$

takže $\lambda' = \lambda\lambda''$. Protože funkce F je konvexní na \mathcal{C} a platí (1294), dostaneme

$$\begin{aligned} F(x') &\leq F(x) + \lambda(F(x'') - F(x)) < F(x) + \lambda(F(x) + \lambda''(F(y) - F(x)) - F(x)) \\ &= F(x) + \lambda\lambda''(F(y) - F(x)) = F(x) + \lambda'(F(y) - F(x)) \end{aligned}$$

což je ve sporu s (1293). Musí tedy platit $F(x + \lambda''(y - x)) - F(x) = \lambda''(F(y) - F(x))$ pro $\lambda' \leq \lambda'' \leq 1$, což znamená, že funkce F je lineární na úsečce $[x', y]$. Abychom dokázali, že funkce F je lineární na úsečce $[x, x']$, stačí obrátit pořadí bodů x a y . \square

Definice 116. Řekneme, že funkce $F : R^n \rightarrow R$ je konvexní v okolí bodu $x \in R^n$, existuje-li číslo $\varepsilon > 0$ takové, že F je definovaná a konvexní v $\mathcal{B}(x, \varepsilon) = \{y : \|y - x\| < \varepsilon\}$. Řekneme, že funkce $F : R^n \rightarrow R$ je ryze konvexní v okolí bodu $x \in R^n$, je-li ryze konvexní v $\mathcal{B}(x, \varepsilon)$.

Poznámka 451. Položíme-li $\mathcal{C} = \mathcal{B}(x, \varepsilon)$, lze definici 116 nahradit definicí 115. Musíme však mít na paměti, že množina \mathcal{C} je v tomto případě otevřená, takže má dimenzi n .

Věta 360. *Nechť funkce $F : R^n \rightarrow R$ je konvexní v okolí bodu $x \in R^n$. Pak F je lipschitzovská v okolí bodu x .*

Důkaz Jelikož F je konvexní v okolí bodu x , existuje číslo $\varepsilon > 0$ takové, že F je definovaná a konvexní v $\mathcal{B}(x, \varepsilon\sqrt{n+1})$ a tudíž i v nadkrychli

$$N(x, \varepsilon) = \{y \in R^n : x_i - \varepsilon \leq y_i \leq x_i + \varepsilon, 1 \leq i \leq n\} \subset \mathcal{B}(x, \varepsilon\sqrt{n+1}).$$

Nechť $y^{(k)}$, $1 \leq k \leq 2^n$, jsou vrcholy této nadkrychle. Označme

$$M = \max_{1 \leq k \leq 2^n} F(y^{(k)}).$$

Jelikož každý bod $N(x, \varepsilon)$ lze podle věty 327 vyjádřit jako konvexní kombinaci vrcholů $y^{(k)}$, $1 \leq k \leq 2^n$, platí to i o bodech okolí $\mathcal{B}(x, \varepsilon) \subset N(x, \varepsilon)$. Nechtť tedy $y \in \mathcal{B}(x, \varepsilon)$. Pak platí

$$y = \sum_{k=1}^{2^n} \lambda_k y^{(k)}, \quad \sum_{k=1}^{2^n} \lambda_k = 1,$$

kde $\lambda_k \geq 0$, $1 \leq k \leq 2^n$, takže

$$F(y) = F\left(\sum_{k=1}^{2^n} \lambda_k y^{(k)}\right) \leq \sum_{k=1}^{2^n} \lambda_k F(y^{(k)}) \leq M \sum_{k=1}^{2^n} \lambda_k = M.$$

Funkce F je tedy omezená shora na $\mathcal{B}(x, \varepsilon)$. Zvolme nyní $y \in \mathcal{B}(x, \varepsilon)$ a polořme $y' = 2x - y$. Pak $\|y' - x\| = \|x - y\| < \varepsilon$ takže $y' \in \mathcal{B}(x, \varepsilon)$. Z konvexity plyne

$$F(x) = F\left(\frac{y + y'}{2}\right) \leq \frac{1}{2}(F(y) + F(y')),$$

takře

$$F(y) \geq 2F(x) - F(y') \geq 2F(x) - M$$

a funkce F je omezená zdola na $\mathcal{B}(x, \varepsilon)$. Polořme $\delta = \varepsilon/2$ a $m = 2F(x) - M$. Nechtť $z \in \mathcal{B}(x, \delta)$, $z' \in \mathcal{B}(x, \delta)$ a $z \neq z'$. Polořme

$$z'' = z' + \delta \frac{z' - z}{\|z' - z\|} \in \mathcal{B}(x, \varepsilon).$$

Přímým výpočtem dostaneme

$$z' = \frac{\|z' - z\|}{\delta + \|z' - z\|} z'' + \frac{\delta}{\delta + \|z' - z\|} z$$

a z konvexity plyne

$$\begin{aligned} F(z') - F(z) &\leq \frac{\|z' - z\|}{\delta + \|z' - z\|} F(z'') + \frac{\delta}{\delta + \|z' - z\|} F(z) - F(z) \\ &= \frac{\|z' - z\|}{\delta + \|z' - z\|} (F(z'') - F(z)) \leq \frac{1}{\delta} \|z' - z\| (M - m). \end{aligned}$$

Jelikoř nezalėží na pořadí bodů z a z' , dostaneme

$$|F(z') - F(z)| \leq \frac{M - m}{\delta} \|z' - z\|,$$

takře F je lipschitzovská s konstantou $L = (M - m)/\delta$ na $\mathcal{B}(x, \delta)$. □

Lemma 127. *Nechtť funkce $\varphi : R \rightarrow R$ je konvexní na intervalu $[a, b]$ a nechtť $a \leq t_1 < t_2 < t_3 \leq b$. Pak platí*

$$\frac{\varphi(t_2) - \varphi(t_1)}{t_2 - t_1} \leq \frac{\varphi(t_3) - \varphi(t_1)}{t_3 - t_1} \leq \frac{\varphi(t_3) - \varphi(t_2)}{t_3 - t_2}.$$

Je-li funkce φ ryze konvexní, platí

$$\frac{\varphi(t_2) - \varphi(t_1)}{t_2 - t_1} < \frac{\varphi(t_3) - \varphi(t_1)}{t_3 - t_1} < \frac{\varphi(t_3) - \varphi(t_2)}{t_3 - t_2}.$$

Důkaz Zřejmě

$$t_2 = t_1 + \frac{t_2 - t_1}{t_3 - t_1}(t_3 - t_1),$$

kde $0 < (t_2 - t_1)/(t_3 - t_1) < 1$. Z konvexity funkce φ (poznámka 449) pak dostaneme

$$\varphi(t_2) \leq \varphi(t_1) + \frac{t_2 - t_1}{t_3 - t_1}(\varphi(t_3) - \varphi(t_1)),$$

což dokazuje levou nerovnost. Pravá nerovnost se dokazuje analogicky pomocí vztahu

$$t_3 = t_2 + \frac{t_3 - t_2}{t_3 - t_1}(t_3 - t_1).$$

Z konvexity funkce φ pak plyne

$$\varphi(t_3) \leq \varphi(t_2) + \frac{t_3 - t_2}{t_3 - t_1}(\varphi(t_3) - \varphi(t_1)),$$

což dokazuje pravou nerovnost. Je-li funkce φ ryze konvexní, lze použít ostré nerovnosti.

Definice 117. Řekneme, že funkce $F : R^n \rightarrow R$ má v bodě $x \in R^n$ směrovou derivaci ve směru $h \in R^n$, existuje-li konečná limita

$$F'(x, h) = \lim_{t \downarrow 0} \frac{F(x + th) - F(x)}{t} \quad (1295)$$

(symbol $t \downarrow 0$ značí, že $t > 0$ a $t \rightarrow 0$).

Věta 361. Nechť funkce $F : R^n \rightarrow R$ je konvexní v okolí bodu $x \in R^n$ (takže je konvexní a lipschitzovská s nějakou konstantou L v nějaké nadkoulí $\mathcal{B}(x, \varepsilon)$, $\varepsilon > 0$). Pak:

(a) Směrová derivace $F'(x, h)$ existuje pro každé $h \in R^n$ a platí

$$F'(x, h) = \inf_{0 < t < \varepsilon/\|h\|} \frac{F(x + th) - F(x)}{t}$$

(diferenční podíl v tomto vyjádření je neklesající funkcí proměnné t , $0 < t < \varepsilon/\|h\|$).

(b) Funkce $F'(x, \cdot) : R^n \rightarrow R$ je pozitivně homogenní, subaditivní a lipschitzovská s konstantou L .

(c) Funkce $F'(\cdot, \cdot) : R^n \times R^n \rightarrow R$ je shora polospojité, neboli

$$\limsup_{i \rightarrow \infty} F'(x_i, h_i) \leq F'(x, h),$$

kdykoliv $x_i \rightarrow x$ a $h_i \rightarrow h$.

Důkaz (a) Nechť funkce F je konvexní v $\mathcal{B}(x, \varepsilon)$. Podle lemmatu 127 je funkce

$$\varphi(t) = \frac{F(x + th) - F(x)}{t}$$

neklesající (levá nerovnost) a zdola omezená pro $0 < t < \varepsilon/\|h\|$ (kdy $x + th \in \mathcal{B}(x, \varepsilon)$). Existuje tedy limita (1295). Zbytek tvrzení (a) plyne z toho, že $\varphi(t)$ je neklesající pro $0 < t < \varepsilon/\|h\|$.

(b) Nechť $\lambda > 0$. Pak platí

$$F'(x, \lambda h) = \lim_{t \downarrow 0} \frac{F(x + t\lambda h) - F(x)}{t} = \lambda \lim_{t \downarrow 0} \frac{F(x + t\lambda h) - F(x)}{\lambda t} = \lambda F'(x, h),$$

takže $F'(x, \cdot)$ je pozitivně homogenní. Dále platí

$$\begin{aligned} F'(x, h_1 + h_2) &= \lim_{t \downarrow 0} \frac{F(x + t(h_1 + h_2)) - F(x)}{t} \\ &= \lim_{t \downarrow 0} \frac{F\left(\frac{1}{2}(x + 2th_1) + \frac{1}{2}(x + 2th_2)\right) - F(x)}{t} \\ &\leq \lim_{t \downarrow 0} \frac{F(x + 2th_1) - F(x)}{2t} + \lim_{t \downarrow 0} \frac{F(x + 2th_2) - F(x)}{2t} \\ &= F'(x, h_1) + F'(x, h_2), \end{aligned}$$

takže $F'(x, \cdot)$ je subaditivní. Dále platí

$$F(x + th_2) - F(x + th_1) \leq Lt\|h_2 - h_1\|$$

pro $t > 0$. Můžeme tedy psát

$$\lim_{t \downarrow 0} \frac{F(x + th_2) - F(x)}{t} \leq \lim_{t \downarrow 0} \frac{F(x + th_1) - F(x)}{t} + L\|h_2 - h_1\|,$$

takže

$$F'(x, h_2) - F'(x, h_1) \leq L\|h_2 - h_1\|.$$

Protože nezáleží na pořadí vektorů h_1 a h_2 , platí

$$|F'(x, h_2) - F'(x, h_1)| \leq L\|h_2 - h_1\|,$$

což dokazuje lipschitzovskost $F(x, \cdot)$.

(c) Nechť $x_i \rightarrow x$ a $h_i \rightarrow h$. Položme $t_i = \sqrt{\|x_i - x\|} + 1/i$ (člen $1/i$ je tam proto, aby platilo $t_i > 0$ i když $x_i = x$) a předpokládejme bez újmy na obecnosti, že všechny body $x + t_i h$, $x + t_i h_i$ a $x_i + t_i h_i$ leží v $\mathcal{B}(x, \varepsilon)$. Pak podle (a) platí

$$F'(x_i, h_i) \leq \frac{F(x_i + t_i h_i) - F(x_i)}{t_i} = \frac{F(x + t_i h) - F(x)}{t_i} + \frac{F(x_i + t_i h_i) - F(x + t_i h)}{t_i} + \frac{F(x) - F(x_i)}{t_i}.$$

Ale

$$\frac{|F(x_i + t_i h_i) - F(x + t_i h)|}{t_i} \leq \frac{L(\|x_i - x\| + t_i \|h_i - h\|)}{t_i} \leq L(\sqrt{\|x_i - x\|} + \|h_i - h\|) \rightarrow 0$$

a

$$\frac{|F(x_i) - F(x)|}{t_i} \leq \frac{L\|x_i - x\|}{t_i} \leq L\sqrt{\|x_i - x\|} \rightarrow 0.$$

Můžeme tedy psát

$$\limsup_{i \rightarrow \infty} F'(x_i, h_i) \leq \limsup_{i \rightarrow \infty} \frac{F(x + t_i h) - F(x)}{t_i} = \lim_{t \downarrow 0} \frac{F(x + th) - F(x)}{t} = F'(x, h)$$

□

Poznámka 452. Z části (b) důkazu věty 361 vyplývá, že pokud směrová derivace $F'(x, \cdot)$ existuje, je pozitivně homogenní a je-li funkce $F : R^n \rightarrow R$ lipschitzovská v okolí bodu $x \in R^n$, je $F'(x, \cdot)$ lipschitzovská a tudíž spojitá (tato dvě dílčí tvrzení nevyžadují konvexitu).

Poznámka 453. Podle definice 117 platí $F'(x, 0) = 0$, takže podle věty 361 (b) dostaneme

$$|F'(x, h)| = |F'(x, h) - F'(x, 0)| \leq L\|h\|.$$

Definice 118. Necht funkce $F : R^n \rightarrow R$ je konvexní v okolí bodu $x \in R^n$. Pak množinu

$$\partial F(x) = \{g \in R^n : F'(x, h) \geq g^T h \quad \forall h \in R^n\}$$

nazveme subdiferenciálem funkce F v bodě x . Elementy $g \in \partial F(x)$ budeme nazývat subgradienty funkce F v bodě x .

Věta 362. Necht funkce $F : R^n \rightarrow R$ je konvexní v okolí bodu $x \in R^n$ (takže je konvexní a lipschitzovská s nějakou konstantou L v nějaké nadkoulí $\mathcal{B}(x, \varepsilon)$, $\varepsilon > 0$). Pak:

- (a) Subdiferenciál $\partial F(x)$ je neprázdná konvexní kompaktní množina taková, že $\|g\| \leq L \quad \forall g \in \partial F(x)$.
 (b) Pro libovolný vektor $h \in R^n$ platí

$$F'(x, h) = \max \{g^T h : g \in \partial F(x)\}.$$

- (c) Jestliže $x_i \rightarrow x$, $g_i \in \partial F(x_i)$ a $g_i \rightarrow g$, pak $g \in \partial F(x)$ (polospojitost shora).
 (d) Vztah $g \in \partial F(x)$ platí právě tehdy, když

$$F(x + h) - F(x) \geq g^T h \quad \forall h \in \mathcal{B}(0, \varepsilon). \quad (1296)$$

Důkaz (a) Podle věty 361 (b) je funkce $F'(x, \cdot)$ pozitivně homogenní a subaditivní. Podle Hahn-Banachovy věty (důsledek 33) existuje vektor $g \in R^n$ takový, že

$$g^T h \leq F'(x, h) \quad \forall h \in R^n,$$

takže subdiferenciál $\partial F(x)$ je neprázdný. Necht $g_1 \in \partial F(x)$, $g_2 \in \partial F(x)$ a $\lambda_1 \geq 0$, $\lambda_2 \geq 0$, $\lambda_1 + \lambda_2 = 1$. Pak pro libovolný vektor $h \in R^n$ platí

$$(\lambda_1 g_1 + \lambda_2 g_2)^T h = \lambda_1 g_1^T h + \lambda_2 g_2^T h \leq \lambda_1 F'(x, h) + \lambda_2 F'(x, h) = F'(x, h),$$

takže subdiferenciál $\partial F(x)$ je konvexní. Necht $g \in \partial F(x)$. Podle definice 118 a poznámky 453 platí

$$\|g\|^2 = g^T g \leq F'(x, g) \leq L\|g\|,$$

čili $\|g\| \leq L$, takže subdiferenciál $\partial F(x)$ je omezený. Necht $g_i \in \partial F(x)$ a $g_i \rightarrow g$. Pak platí

$$g^T h = \lim_{i \rightarrow \infty} g_i^T h \leq F'(x, h),$$

takže $g \in \partial F(x)$ a subdiferenciál $\partial F(x)$ je uzavřený.

(b) Podle definice 118 platí

$$F'(x, h) \geq \max \{g^T h : g \in \partial F(x)\}.$$

Předpokládejme, že pro nějaký vektor $\bar{h} \in R^n$ platí

$$F'(x, \bar{h}) > \max \{g^T \bar{h} : g \in \partial F(x)\}. \quad (1297)$$

Uvažujme lineární funkci $l(\lambda \bar{h}) = \lambda F'(x, \bar{h})$ definovanou na jednorozměrném podprostoru $\{\lambda \bar{h} : \lambda \in R\} \subset R^n$. Jelikož $F'(x, \cdot)$ je pozitivně homogenní a subaditivní, existuje podle Hahn-Banachovy věty vektor

$\bar{g} \in R^n$ takový, že $F'(x, h) \geq \bar{g}^T h \forall h \in R^n$ a $\bar{g}^T(\lambda \bar{h}) = l(\lambda \bar{h}) = \lambda F'(x, \bar{h})$. Tedy $\bar{g} \in \partial F(x)$ a pro $\lambda = 1$ dostaneme $F'(x, \bar{h}) = \bar{g}^T \bar{h}$, což je ve sporu s předpokladem (1297).

(c) Nechť $x_i \rightarrow x$ a $g_i \rightarrow g$, kde $g_i \in \partial F(x_i)$. Pak pro libovolný vektor $h \in R^n$ platí

$$g^T h = \lim_{i \rightarrow \infty} g_i^T h \leq \limsup_{i \rightarrow \infty} F'(x_i, h).$$

Podle věty 361 (c) je funkce $F'(\cdot, \cdot)$ shora polospojité, takže $g^T h \leq F'(x, h)$.

(d) Nechť funkce F je konvexní v $\mathcal{B}(x, \varepsilon)$ a $g \in \partial F(x)$. Podle definice 118 a věty 361 (a) platí

$$g^T h \leq F'(x, h) \leq \frac{F(x + th) - F(x)}{t}$$

pro $0 < t \leq 1$ a $h \in \mathcal{B}(0, \varepsilon)$. Zvolíme-li $t = 1$, dostaneme (1296). Platí-li (1296), platí též

$$g^T h \leq \frac{F(x + th) - F(x)}{t}$$

pro $0 < t \leq 1$ a $h \in \mathcal{B}(0, \varepsilon)$. Provedeme-li limitní přechod tak jako v definici 117, dostaneme $g^T h \leq F'(x, h) \forall h \in \mathcal{B}(0, \varepsilon)$, což podle definice 118 dává $g \in \partial F(x)$. \square

Poznámka 454. Porovnáme-li větu 362 (b) s poznámkou 437, vidíme, že směrová derivace je opěrnou funkcí subdiferenciálu, neboli

$$F'(x, h) = \delta_{\partial F(x)}(h).$$

Je-li funkce F diferencovatelná, obsahuje subdiferenciál jediný prvek, gradient funkce F .

Věta 363. Nechť funkce $F : R^n \rightarrow R$ je konvexní v okolí bodu $x \in R^n$ a diferencovatelná v bodě $x \in R^n$. Pak platí $\partial F(x) = \{\nabla F(x)\}$.

Důkaz Je-li F diferencovatelná v bodě $x \in R^n$, můžeme psát

$$F'(x, h) = (\nabla F(x))^T h.$$

Nechť $g \in \partial F(x)$. Pak podle definice 118 platí

$$(\nabla F(x))^T h \geq g^T h \quad \forall h \in R^n.$$

Pro žádný vektor $h \in R^n$ nemůže nastat případ, kdy $(\nabla F(x))^T h > g^T h$, neboť v tomto případě by muselo platit $(\nabla F(x))^T(-h) < g^T(-h)$, což je podle definice subdiferenciálu nemožné. Tedy $(\nabla F(x))^T h = g^T h \forall h \in R^n$, neboli $g = \nabla F(x)$. \square

Poznámka 455. Nechť $F(x) = \|x\|$ je eukleidovská norma. Tato funkce je konvexní a spojitě diferencovatelná v $R^n \setminus \{0\}$. Pokud $x \neq 0$, podle lemmatu 63 platí

$$\partial \|x\| = \{\nabla F(x)\} = \left\{ \frac{x}{\|x\|} \right\}.$$

Pokud $x = 0$, podle definice 118 je $g \in \partial \|0\|$ právě tehdy, když pro libovolný vektor $h \in R^n$ platí

$$g^T h \leq F'(0, h) = \lim_{t \downarrow 0} \frac{\|th\|}{t} = \|h\|.$$

Jestliže $\|g\| \leq 1$, platí podle Schwarzovy nerovnosti $g^T h \leq \|g\| \|h\| \leq \|h\|$, takže $g \in \partial \|0\|$. Jestliže $\|g\| > 1$, můžeme psát $g^T g = \|g\|^2 > \|g\|$, takže $g \notin \partial \|0\|$. Platí tedy

$$\partial \|0\| = \{g \in R^n : \|g\| \leq 1\}.$$

Věta 364. *Nechť $F(x) = \|x\|_P$ je nějaká obecná (primární) norma. Pak platí*

$$\partial\|x\|_P = \{g \in R^n : \|g\|_D \leq 1, g^T x = \|x\|_P\}. \quad (1298)$$

kde

$$\|g\|_D = \max_{\|h\|_P=1} g^T h, \quad (1299)$$

je příslušná duální norma.

Důkaz Stejným způsobem jako v poznámce 455 lze ukázat, že $g \in \partial\|0\|_P$ právě tehdy, když pro libovolný vektor $h \in R^n$ platí $g^T h \leq \|h\|_P$, neboli $g^T h \leq 1$, pokud $\|h\|_P = 1$. Použijeme-li (1299) vidíme, že $g \in \partial\|0\|_P$ právě tehdy když $\|g\|_D \leq 1$. Pokud $x = 0$ je rovnost $g^T x = \|x\|_P$ splněna pro libovolný vektor $g \in R^n$. Nechť tedy $x \neq 0$ a $g \in \partial\|x\|_P$. Pak podle věty 362 (d) platí

$$\begin{aligned} 2\|x\|_P &= \|x + x\|_P \geq \|x\|_P + g^T x &\Rightarrow g^T x &\leq \|x\|_P, \\ 0 &= \|x - x\|_P \geq \|x\|_P - g^T x &\Rightarrow g^T x &\geq \|x\|_P, \end{aligned}$$

což dohromady dává $g^T x = \|x\|_P$. Z definice duální normy plyne, že $g^T x \leq \|g\|_D \|x\|_P$, takže $\|g\|_D \geq 1$. Ukážeme, že $\|g\|_D = 1$. Pokud by platilo $\|g\|_D > 1$, existoval by podle definice duální normy vektor $h \in R^n$ takový, že $\|h\|_P = 1$ a $g^T h = \|g\|_D \|h\|_P > 1$ a dostali bychom nerovnost

$$\|x\|_P + 1 = \|x\|_P + \|h\|_P \geq \|x + h\|_P \geq \|x\|_P + g^T h > \|x\|_P + 1,$$

což je spor. Platí tedy

$$\partial\|x\|_P \in \{g \in R^n : \|g\|_D \leq 1, g^T x = \|x\|_P\}.$$

Nechť naopak $x \neq 0$, $g \in \mathcal{G}$, kde \mathcal{G} je množina uvedená na pravé straně rovnosti (1298), a $z \in R^n$. Jelikož $\|g\|_D \leq 1$ a $g^T x = \|x\|_P$, dostaneme použitím definice duální normy

$$\|z\|_P \geq \|z\|_P \|g\|_D \geq g^T z = g^T x + g^T (z - x) = \|x\|_P + g^T (z - x),$$

což podle věty 362 (d) dává $g \in \partial\|x\|_P$. □

Poznámka 456. Funkce $F(x) = \|x\|_P$ nemusí být spojitě diferencovatelná v $R^n \setminus \{0\}$. Norma $\|x\|_1$ není diferencovatelná v bodech kde je některá složka vektoru x nulová. Použijeme-li (1298), dostaneme

$$\partial\|x\|_1 = \{g \in R^n : \|g\|_\infty \leq 1, g^T x = \|x\|_1\}.$$

Norma $\|x\|_\infty$ není diferencovatelná v bodech kde se absolutní hodnota více složek vektoru x rovná $\|x\|_\infty$. Použijeme-li (1298), dostaneme

$$\partial\|x\|_\infty = \{g \in R^n : \|g\|_1 \leq 1, g^T x = \|x\|_\infty\}.$$

Subdiferenciál je užitečný nástroj, který lze použít k formulaci podmínek optimality pro nehladké konvexní funkce.

Věta 365. *Nechť funkce $F : R^n \rightarrow R$ je konvexní v okolí bodu $x \in R^n$. Pak F má v bodě x lokální minimum právě tehdy, když $0 \in \partial F(x)$.*

Důkaz Podle věty 361 (a) má funkce $F : R^n \rightarrow R$ v bodě $x \in R^n$ lokální minimum právě tehdy, když $F'(x, h) \geq 0, \forall h \in R^n$. Podle definice 118 tedy platí $0 \in \partial F(x)$. Jestliže $0 \in \partial F(x)$, existuje podle věty 362 (d) číslo $\varepsilon > 0$ takové, že $F(x + h) - F(x) \geq 0 \forall h \in \mathcal{B}(0, \varepsilon)$, takže F má v bodě x lokální minimum. □

Věta 366. *Nechť $\mathcal{C} \in R^n$ je uzavřená konvexní množina, $x \in \mathcal{C}$ a funkce $F : R^n \rightarrow R$ je konvexní v okolí bodu x . Pak F má v bodě x lokální minimum na \mathcal{C} právě tehdy, když $0 \in \partial F(x) + \mathcal{N}_{\mathcal{C}}(x)$.*

Důkaz (a) Jestliže $0 \in \partial F(x) + \mathcal{N}_C(x)$, existuje vektor $g^* \in \partial F(x)$ takový že $-g^* \in \mathcal{N}_C(x)$. Pro tento vektor platí $-(g^*)^T h \leq 0 \forall h \in \mathcal{T}_C(x)$ a podle věty 362 (b) lze psát

$$F'(x, h) = \max \{g^T h : g \in \partial F(x)\} \geq (g^*)^T h \geq 0, \quad \forall h \in \mathcal{T}_C(x).$$

Podle věty 361 (a) existuje číslo $\varepsilon > 0$ takové, že $F(x + th) \geq F(x) + tF'(x, h) \geq F(x)$, pokud $t > 0$, $h \in \mathcal{T}_C(x)$ a $x + th \in \mathcal{B}(x, \varepsilon)$, takže bod x je lokálním minimem funkce F na $(x + \mathcal{T}_C(x)) \cap \mathcal{B}(x, \varepsilon)$ a tudíž i na $\mathcal{C} \cap \mathcal{B}(x, \varepsilon) \subset (x + \mathcal{T}_C(x)) \cap \mathcal{B}(x, \varepsilon)$ (věta 351).

(b) Nutnost podmínky $0 \in \partial F(x) + \mathcal{N}_C(x)$ plyne bezprostředně z obecnější věty 380, neboť konvexní funkce je regulární (ve smyslu definice 122). \square

Spojité diferencovatelné konvexní funkce lze vyšetřovat pomocí prostředků lineární algebry, neboť konvexita implikuje pozitivní semidefinitnost Hessovy matice a ryzí konvexita je důsledkem pozitivní definitnosti Hessovy matice.

Věta 367. *Nechť funkce $F : R^n \rightarrow R$ je spojitě diferencovatelná v otevřené konvexní množině $\mathcal{C} \subset R^n$. Pak*

- (a) *Funkce F je konvexní v \mathcal{C} právě tehdy, když $F(y) - F(x) \geq (\nabla F(x))^T(y - x)$, pokud $x \in \mathcal{C}$ a $y \in \mathcal{C}$.*
- (b) *Funkce F je ryze konvexní v \mathcal{C} právě tehdy, když $F(y) - F(x) > (\nabla F(x))^T(y - x)$, pokud $x \in \mathcal{C}$, $y \in \mathcal{C}$ a $y \neq x$.*

Důkaz (a) Je-li funkce F konvexní v \mathcal{C} a platí-li $x \in \mathcal{C}$ a $y \in \mathcal{C}$, můžeme psát $F(x + t(y - x)) \leq F(x) + t(F(y) - F(x))$ pro $0 \leq t \leq 1$ (poznámka 449), takže

$$(\nabla F(x))^T(y - x) = F'(x, y - x) = \lim_{t \downarrow 0} \frac{F(x + t(y - x)) - F(x)}{t} \leq F(y) - F(x). \quad (1300)$$

Nechť naopak

$$F(x) - F(z) \geq (\nabla F(z))^T(x - z), \quad F(y) - F(z) \geq (\nabla F(z))^T(y - z),$$

pokud $x \in \mathcal{C}$, $y \in \mathcal{C}$ a $z = \lambda_1 x + \lambda_2 y$, kde $\lambda_1 \geq 0$, $\lambda_2 \geq 0$ a $\lambda_1 + \lambda_2 = 1$ (takže $z \in \mathcal{C}$). Vynásobením uvedených nerovností čísly λ_1 , λ_2 a jejich sečtením dostaneme

$$\lambda_1 F(x) + \lambda_2 F(y) - F(z) \geq (\nabla F(z))^T(\lambda_1 x + \lambda_2 y - z) = 0,$$

což dává $F(z) = F(\lambda_1 x + \lambda_2 y) \leq \lambda_1 F(x) + \lambda_2 F(y)$. Protože vektory $x \in \mathcal{C}$, $y \in \mathcal{C}$ lze vybrat libovolně, je funkce F konvexní v \mathcal{C} .

(b) Důkaz tvrzení (b) je v podstatě stejný jako důkaz tvrzení (a), používají se však ostré nerovnosti. Platí $F(x + t(y - x)) < F(x) + t(F(y) - F(x))$ pro $0 < t < 1$ a jelikož podle věty 361 je diferenční podíl v (1300) neklesající, dostaneme $(\nabla F(x))^T(y - x) < F(y) - F(x)$. Ve zbylé části důkazu volíme body $x \in \mathcal{C}$, $y \in \mathcal{C}$ a $z \in \mathcal{C}$ tak, že $y \neq x$ a $\lambda_1 > 0$, $\lambda_2 > 0$. \square

Věta 368. *Nechť funkce $F : R^n \rightarrow R$ je dvakrát spojitě diferencovatelná v otevřené konvexní množině $\mathcal{C} \subset R^n$. Pak*

- (a) *Funkce F je konvexní v \mathcal{C} právě tehdy, je-li její Hessova matice pozitivně semidefinitní v \mathcal{C} .*
- (b) *Funkce F je ryze konvexní v \mathcal{C} , je-li její Hessova matice pozitivně definitní v \mathcal{C} .*

Důkaz (a) Nechť funkce F je konvexní v \mathcal{C} ale její Hessova matice není pozitivně semidefinitní v \mathcal{C} . Pak existuje bod $x \in \mathcal{C}$ a vektor $v \in R^n$, $\|v\| = 1$, tak, že $v^T \nabla^2 F(x)v = \underline{\lambda}(\nabla^2 F(x)) < 0$. Ze spojitosti Hessovy matice a z otevřenosti množiny \mathcal{C} plyne existence čísla $\bar{\alpha} > 0$ takového, že $y = x + \bar{\alpha}v \in \mathcal{C}$ a

$v^T \nabla^2 F(x + \alpha v)v \leq \lambda(\nabla^2 F(x))/2 < 0 \forall 0 \leq \alpha \leq \bar{\alpha}$. Pak podle věty o střední hodnotě existuje číslo $0 \leq \tilde{\alpha} \leq \bar{\alpha}$ takové, že

$$\begin{aligned} F(y) - F(x) &= (\nabla F(x))^T(y - x) + \frac{1}{2}(y - x)^T \nabla^2 F(x + \tilde{\alpha}v)(y - x) \\ &\leq (\nabla F(x))^T(y - x) + \frac{1}{4}\lambda(\nabla^2 F(x)) < (\nabla F(x))^T(y - x), \end{aligned}$$

takže podle věty 367 není funkce F konvexní v \mathcal{C} . Nechť naopak Hessova matice funkce F je pozitivně semidefinitní v \mathcal{C} a $x \in \mathcal{C}$. Podle věty o střední hodnotě pro libovolný vektor $y \in \mathcal{C}$ platí

$$F(y) - F(x) = (\nabla F(x))^T(y - x) + \frac{1}{2}(y - x)^T \nabla^2 F(z)(y - x), \quad (1301)$$

kde $z = x + \lambda(y - x)$ a $0 < \lambda < 1$ (takže $z \in \mathcal{C}$). Jelikož matice $\nabla^2 F(z)$ je pozitivně semidefinitní (takže $(y - x)^T \nabla^2 F(z)(y - x) \geq 0$), můžeme psát $F(y) - F(x) \geq (\nabla F(x))^T(y - x)$, což spolu s tvrzením (a) věty 367 implikuje konvexitu funkce F .

(b) Je-li Hessova matice funkce F pozitivně definitní v \mathcal{C} , platí $(y - x)^T \nabla^2 F(z)(y - x) > 0$, pokud $z \in \mathcal{C}$, takže po dosazení do (1301) dostaneme $F(y) - F(x) > (\nabla F(x))^T(y - x)$, což spolu s tvrzením (b) věty 367 implikuje ryzí konvexitu funkce F . \square

Poznámka 457. Tvrzení (b) věty 368 nelze obrátit. Funkce $F : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$, zadaná předpisem $F(x) = x^4$, je ryze konvexní podle věty 367, neboť pro $x \in \mathbb{R}$, $y \in \mathbb{R}$ a $y \neq x$ platí

$$F(y) - F(x) - F'(x)(y - x) = y^4 - x^4 - 4x^3(y - x) = (y - x)^2((y - x)^2 + 2x^2) > 0$$

(poslední rovnost lze ověřit roznásobením). Jelikož $F''(x) = 12x^2$, takže $F''(0) = 0$, není Hessova matice funkce F pozitivně definitní v bodě $x = 0$. Uvedený příklad zároveň ukazuje, že i u jednoduchých funkcí může být ověření konvexity podle definice 115 velmi komplikované, zatímco určení pozitivní semidefinitnosti nebo pozitivní definitnosti Hessovy matice nečiní potíže.

Některé další vlastnosti subdiferenciálů konvexních funkcí budou v obecnější podobě uvedeny v následujícím oddílu (věta 381 a věta 382). Ukážeme ještě, jak lze vlastnosti konvexních funkcí použít k vyšetřování konvexních množin.

Věta 369. *Nechť $\mathcal{C} \subset \mathbb{R}^n$ je uzavřená konvexní množina a $x \in \mathcal{C}$. Pak platí*

$$\mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x) = \{y \in \mathbb{R}^n : d'_{\mathcal{C}}(x, y) = 0\}$$

($d'_{\mathcal{C}}(x, y)$ je směrová derivace funkce $d_{\mathcal{C}}(x)$ ve směru $y \in \mathbb{R}^n$).

Důkaz Jelikož množina \mathcal{C} je konvexní, je podle věty 319 funkce $d_{\mathcal{C}}(x)$ konvexní a podle věty 323 existuje v každém bodě $x \in \mathcal{C}$ její směrová derivace $d'_{\mathcal{C}}(x, y)$, $y \in \mathbb{R}^n$.

(a) Označme $\mathcal{K} = \{y \in \mathbb{R}^n : d'_{\mathcal{C}}(x, y) = 0\}$. Předpokládejme nejprve, že $y \in \mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x)$. Pak existují posloupnosti $y_i \rightarrow y$, $t_i \downarrow 0$ takové, že $x + t_i y_i \in \mathcal{C}$. Jelikož $d'_{\mathcal{C}}(x, y) \geq 0$ (plyne to z toho, že $d_{\mathcal{C}}(x) = 0$ a $d_{\mathcal{C}}(z) \geq 0 \forall z \in \mathbb{R}^n$), stačí dokázat, že $d'_{\mathcal{C}}(x, y) \leq 0$. Platí

$$\begin{aligned} d'_{\mathcal{C}}(x, y) &= \lim_{t \downarrow 0} \frac{d_{\mathcal{C}}(x + ty) - d_{\mathcal{C}}(x)}{t} = \lim_{i \rightarrow \infty} \frac{d_{\mathcal{C}}(x + t_i y) - d_{\mathcal{C}}(x)}{t_i} = \lim_{i \rightarrow \infty} \frac{\min_{z \in \mathcal{C}} \|x + t_i y - z\|}{t_i} \\ &\leq \lim_{i \rightarrow \infty} \frac{\min_{z \in \mathcal{C}} \|x + t_i y_i - z\| + t_i \|y - y_i\|}{t_i}. \end{aligned}$$

Ale $\min_{z \in \mathcal{C}} \|x + t_i y_i - z\| = 0$, neboť $x + t_i y_i \in \mathcal{C}$. Můžeme tedy psát

$$d'_{\mathcal{C}}(x, y) \leq \lim_{i \rightarrow \infty} \frac{t_i \|y - y_i\|}{t_i} = \lim_{i \rightarrow \infty} \|y - y_i\|$$

a jelikož $y_i \rightarrow y$, dostaneme $d'_C(x, y) \leq 0$. Tedy $d'_C(x, y) = 0$, čili $y \in \mathcal{K}$, což dává $\mathcal{T}_C(x) \subset \mathcal{K}$.

(b) Necht $y \in \mathcal{K}$ a $t_i \downarrow 0$. Z definice množiny \mathcal{K} plyne, že

$$d'_C(x, y) = \lim_{i \rightarrow \infty} \frac{d_C(x + t_i y)}{t_i} = 0.$$

Necht body $z_i \in \mathcal{C}$, $i \in \mathbb{N}$, jsou zvoleny tak, že

$$\|x + t_i y - z_i\| \leq d_C(x + t_i y) + \frac{t_i}{i}$$

(což je možné vzhledem k definici vzdálenosti $d_C(x + t_i y)$). Položme $y_i = (z_i - x)/t_i$, $i \in \mathbb{N}$. Pak platí

$$x + t_i y_i = x + (z_i - x) = z_i \in \mathcal{C}$$

a

$$\|y - y_i\| = \left\| y - \frac{z_i - x}{t_i} \right\| = \frac{1}{t_i} \|x + t_i y - z_i\| \leq \frac{d_C(x + t_i y)}{t_i} + \frac{1}{i},$$

takže

$$\lim_{i \rightarrow \infty} \|y - y_i\| = d'_C(x, y) + \lim_{i \rightarrow \infty} \frac{1}{i} = 0.$$

Tedy $y_i \rightarrow y$, $t_i \downarrow 0$ a $x + t_i y_i \in \mathcal{C}$, takže $y \in \mathcal{T}_C(x)$, což dává $\mathcal{K} \subset \mathcal{T}_C(x)$. □

Věta 370. *Necht $\mathcal{C} \subset \mathbb{R}^n$ je uzavřená konvexní množina. Pak funkce $d_C(x)$ je konvexní a platí*

$$\begin{aligned} \partial d_C(x) &= \left\{ \frac{x - P(x)}{\|x - P(x)\|} \right\}, & x \notin \mathcal{C}, \\ \partial d_C(x) &= \mathcal{N}_C(x) \cap \overline{\mathcal{B}(0, 1)}, & x \in \mathcal{C}. \end{aligned}$$

Důkaz Podle věty 319 je funkce d_C konvexní a ke každému bodu $x \in \mathbb{R}^n$ existuje právě jeden bod $x_C = P(x) \in \mathcal{C}$ takový, že $d_C(x) = \|x - x_C\|$. Necht $z \in \mathbb{R}^n$. Pak $d_C(z) \leq \|z - x_C\|$ a pokud $g \in \partial d_C(x)$, platí

$$g^T(z - x) \leq d_C(z) - d_C(x) \leq \|z - x_C\| - \|x - x_C\|,$$

takže $g \in \partial \|x - x_C\|$, což dává $\partial d_C(x) \subset \partial \|x - x_C\|$ (bod x_C považujeme nyní za pevný).

(a) Pokud $x \notin \mathcal{C}$, obsahuje množina $\partial \|x - x_C\|$ jediný prvek $g = (x - x_C)/\|x - x_C\|$ (poznámka 455).

(b) Necht $x \in \mathcal{C}$ a $g \in \partial d_C(x)$. Pak $d_C(x) = 0$ a pro libovolný vektor $z \in \mathcal{C}$ platí

$$0 = d_C(z) - d_C(x) \geq g^T(z - x),$$

což podle věty 355 dává $g \in \mathcal{N}_C(x)$. Již jsme dokázali, že $g \in \partial \|x - x_C\|$, což podle poznámky 455 dává $g \in \overline{\mathcal{B}(0, 1)}$. Lze tedy psát $\partial d_C(x) \subset \mathcal{N}_C(x) \cap \overline{\mathcal{B}(0, 1)}$. Necht nyní $g \in \mathcal{N}_C(x) \cap \overline{\mathcal{B}(0, 1)}$. Jelikož $\|g\| \leq 1$ a $d_C(x) = 0$, můžeme pro libovolný vektor $z \in \mathbb{R}^n$ psát

$$d_C(z) - d_C(x) = \min_{y \in \mathcal{C}} \|z - y\| \geq \min_{y \in \mathcal{C}} \|z - y\| \|g\| \geq \min_{y \in \mathcal{C}} g^T(z - y) = g^T(z - x) + \min_{y \in \mathcal{C}} g^T(x - y) \geq g^T(z - x)$$

(neboť $g \in \mathcal{N}_C(x)$ a tudíž $g^T(y - x) \leq 0 \forall y \in \mathcal{C}$), takže podle věty 362 (d) platí $g \in \partial d_C(x)$. □

Důsledek 38. *Necht $\mathcal{C} \subset \mathbb{R}^n$ je uzavřená konvexní množina a $x \in \mathcal{C}$. Pak platí*

$$\mathcal{N}_C(x) = \text{cone } \partial d_C(x) = \bigcup_{\lambda \geq 0} \lambda \partial d_C(x).$$

Důkaz Jelikož $\partial d_C(x) = \mathcal{N}_C(x) \cap \overline{\mathcal{B}(0, 1)}$, platí $0 \in \mathcal{N}_C(x)$ i $0 \in \text{cone } \partial d_C(x)$. Necht $g \neq 0$ a $g \in \mathcal{N}_C(x)$. Pak $g/\|g\| \in \mathcal{N}_C(x) \cap \overline{\mathcal{B}(0, 1)} = \partial d_C(x)$, takže $g \in \text{cone } \partial d_C(x)$. Necht $g \neq 0$ a $g \in \text{cone } \partial d_C(x)$. Pak $g = \|g\|\tilde{g}$, kde $\tilde{g} \in \mathcal{N}_C(x)$ (neboť $\|\tilde{g}\| = 1$ a $\partial d_C(x) = \mathcal{N}_C(x) \cap \overline{\mathcal{B}(0, 1)}$), takže $g \in \mathcal{N}_C(x)$. □

15.4 Lipschitzovské funkce

Definice 119. Řekneme, že funkce $F : R^n \rightarrow R$ je lipschitzovská v okolí bodu $x \in R^n$ (s konstantou L), existuje-li číslo $\varepsilon > 0$ takové, že platí

$$|F(x_2) - F(x_1)| \leq L\|x_2 - x_1\|, \quad (1302)$$

pokud $x_1 \in \mathcal{B}(x, \varepsilon)$ a $x_2 \in \mathcal{B}(x, \varepsilon)$. Řekneme, že funkce $F : R^n \rightarrow R$ je lokálně lipschitzovská v otevřené množině $\Omega \subset R^n$, je-li lipschitzovská v okolí každého bodu $x \in \Omega$.

Definice 120. Zobecněnou (Clarkovu) směrovou derivaci funkce $F : R^n \rightarrow R$ v bodě $x \in R^n$ ve směru $h \in R^n$ definujeme předpisem

$$F^0(x, h) = \limsup_{\substack{y \rightarrow x \\ t \downarrow 0}} \frac{F(y + th) - F(y)}{t}. \quad (1303)$$

Poznámka 458. Je-li $F^0(x, h)$ zobecněnou směrovou derivací funkce F ve smyslu Definice 120, existují posloupnosti $x_i \rightarrow x$ a $t_i \downarrow 0$ tak, že

$$F^0(x, h) = \lim_{i \rightarrow \infty} \frac{F(x_i + t_i h) - F(x_i)}{t_i}$$

Věta 371. Nechť $F : R^n \rightarrow R$ je lipschitzovská s konstantou L v okolí bodu $x \in R^n$. Pak:

- (a) Funkce $F^0(x, \cdot) : R^n \rightarrow R$ je pozitivně homogenní, subaditivní a lipschitzovská s konstantou L .
- (b) Funkce $F^0(\cdot, \cdot) : R^n \times R^n \rightarrow R$ je shora polospojité, neboli

$$\limsup_{i \rightarrow \infty} F^0(x_i, h_i) \leq F^0(x, h),$$

kdykoliv $x_i \rightarrow x$ a $h_i \rightarrow h$.

- (c) Platí $F^0(x, -h) = (-F)^0(x, h) \forall h \in R^n$.

Důkaz (a) Nechť $\lambda > 0$. Pak platí

$$F^0(x, \lambda h) = \limsup_{\substack{y \rightarrow x \\ t \downarrow 0}} \frac{F(y + t\lambda h) - F(y)}{t} = \lambda \limsup_{\substack{y \rightarrow x \\ t \downarrow 0}} \frac{F(y + t\lambda h) - F(y)}{\lambda t} = \lambda F^0(y, h),$$

takže $F^0(x, \cdot)$ je pozitivně homogenní. Dále platí

$$\begin{aligned} F^0(x, h_1 + h_2) &= \limsup_{\substack{y \rightarrow x \\ t \downarrow 0}} \frac{F(y + t(h_1 + h_2)) - F(y)}{t} \\ &= \limsup_{\substack{y \rightarrow x \\ t \downarrow 0}} \left(\frac{F(y + t(h_1 + h_2)) - F(y + th_1)}{t} + \frac{F(y + th_1) - F(y)}{t} \right) \\ &\leq \limsup_{\substack{y' \rightarrow x \\ t \downarrow 0}} \frac{F(y' + th_2) - F(y')}{t} + \limsup_{\substack{y \rightarrow x \\ t \downarrow 0}} \frac{F(y + th_1) - F(y)}{t} \\ &= F^0(x, h_2) + F^0(x, h_1), \end{aligned}$$

kde $y' = y + th_1 \rightarrow x$, takže $F^0(x, h)$ je subaditivní. Jelikož F je lipschitzovská s konstantou L v okolí bodu x , platí v tomto okolí

$$F(y + th_2) \leq F(y + th_1) + Lt\|h_2 - h_1\|$$

(viz (1302)), takže

$$\begin{aligned} F^0(x, h_2) &= \limsup_{\substack{y \rightarrow x \\ t \downarrow 0}} \frac{F(y + th_2) - F(y)}{t} \\ &\leq \limsup_{\substack{y \rightarrow x \\ t \downarrow 0}} \frac{F(y + th_1) - F(y)}{t} + L\|h_2 - h_1\| \\ &= F^0(x, h_1) + L\|h_2 - h_1\|, \end{aligned}$$

neboli

$$F^0(x, h_2) - F^0(x, h_1) \leq L\|h_2 - h_1\|.$$

Protože nezáleží na pořadí vektorů h_1 a h_2 , platí

$$|F^0(x, h_2) - F^0(x, h_1)| \leq L\|h_2 - h_1\|.$$

Funkce $F^0(x, \cdot)$ je tedy lipschitzovská s konstantou L .

(b) Nechť $x_i \rightarrow x$ a $h_i \rightarrow h$. Z definice horní limity (limes superior) existují posloupnosti $y_i \rightarrow x$ a $t_i \downarrow 0$ takové, že

$$\begin{aligned} F^0(x_i, h_i) &\leq \frac{F(y_i + t_i h_i) - F(y_i)}{t_i} + \frac{1}{i} \\ &= \frac{F(y_i + t_i h) - F(y_i)}{t_i} + \frac{F(y_i + t_i h_i) - F(y_i + t_i h)}{t_i} + \frac{1}{i}. \end{aligned}$$

Z lipschitzovské spojitosti funkce F plyne

$$\left\| \frac{F(y_i + t_i h_i) - F(y_i + t_i h)}{t_i} \right\| \leq L\|h_i - h\|$$

pro dostatečně velké indexy i , takže

$$\limsup_{i \rightarrow \infty} F^0(x_i, h_i) \leq F^0(x, h) + \lim_{i \rightarrow \infty} \left(L\|h_i - h\| + \frac{1}{i} \right) = F^0(x, h).$$

(c) Zřejmě

$$\begin{aligned} F^0(x, -h) &= \limsup_{\substack{y \rightarrow x \\ t \downarrow 0}} \frac{F(y - th) - F(y)}{t} \\ &= \limsup_{\substack{z \rightarrow x \\ t \downarrow 0}} \frac{(-F)(z + th) - (-F)(z)}{t} = (-F)^0(x, h) \end{aligned}$$

(zde $z = y - th$). □

Poznámka 459. Podle definice 120 platí $F^0(x, 0) = 0$, takže podle věty 371 (a) dostaneme

$$|F^0(x, h)| = |F^0(x, h) - F^0(x, 0)| \leq L\|h\|.$$

Definice 121. Nechť funkce $F : R^n \rightarrow R$ je lipschitzovská v okolí bodu $x \in R^n$. Pak množinu

$$\partial F(x) = \{g \in R^n : F^0(x, h) \geq g^T h \quad \forall h \in R^n\}$$

nazveme subdiferenciálem funkce F v bodě x . Elementy $g \in \partial F(x)$ budeme nazývat subgradienty funkce F v bodě x .

Věta 372. Nechť funkce $F : R^n \rightarrow R$ je lipschitzovská s konstantou L v okolí bodu $x \in R^n$. Pak:

- (a) Subdiferenciál $\partial F(x)$ je neprázdná konvexní kompaktní množina taková, že $\|g\| \leq L \quad \forall g \in \partial F(x)$.
(b) Pro libovolný vektor $h \in R^n$ platí

$$F^0(x, h) = \max \{g^T h : g \in \partial F(x)\}.$$

- (c) Jestliže $x_i \rightarrow x$, $g_i \in \partial F(x_i)$ a $g_i \rightarrow g$, pak $g \in \partial F(x)$ (polospojitost shora).
(d) Platí $\partial(-F)(x) = -\partial F(x)$.

Důkaz (a) Podle věty 371 (a) je funkce $F^0(x, \cdot)$ pozitivně homogenní a subaditivní. Podle Hahn-Banachovy věty (důsledek 33) existuje vektor $g \in R^n$ takový, že

$$g^T h \leq F^0(x, h) \quad \forall h \in R^n,$$

takže subdiferenciál $\partial F(x)$ je neprázdný. Nechť $g_1 \in \partial F(x)$, $g_2 \in \partial F(x)$ a $\lambda_1 \geq 0$, $\lambda_2 \geq 0$, $\lambda_1 + \lambda_2 = 1$. Pak pro libovolný vektor $h \in R^n$ platí

$$(\lambda_1 g_1 + \lambda_2 g_2)^T h = \lambda_1 g_1^T h + \lambda_2 g_2^T h \leq \lambda_1 F^0(x, h) + \lambda_2 F^0(x, h) = F^0(x, h),$$

takže subdiferenciál $\partial F(x)$ je konvexní. Nechť $g \in \partial F(x)$. Pak podle definice 121 a poznámky 459 platí

$$\|g\|^2 = g^T g \leq F^0(x, g) \leq L\|g\|,$$

čili $\|g\| \leq L$, takže subdiferenciál $\partial F(x)$ je omezený. Nechť $g_i \in \partial F(x)$ a $g_i \rightarrow g$. Pak platí

$$g^T h = \lim_{i \rightarrow \infty} g_i^T h \leq F^0(x, h),$$

takže $g \in \partial F(x)$ a subdiferenciál $\partial F(x)$ je uzavřený.

(b) Podle definice 121 platí

$$F^0(x, h) \geq \max \{g^T h : g \in \partial F(x)\}.$$

Předpokládejme, že pro nějaký vektor $\bar{h} \in R^n$ platí

$$F^0(x, \bar{h}) > \max \{g^T \bar{h} : g \in \partial F(x)\}. \quad (1304)$$

Uvažujme lineární formu $l(\lambda \bar{h}) = \lambda F^0(x, \bar{h})$ definovanou na jednorozměrném podprostoru $\{\lambda \bar{h} : \lambda \in R\} \subset R^n$. Jelikož $F^0(x, \cdot)$ je pozitivně homogenní a subaditivní, existuje podle Hahn-Banachovy věty vektor $\bar{g} \in R^n$ takový, že $F^0(x, h) \geq \bar{g}^T h \quad \forall h \in R^n$ a $\bar{g}^T(\lambda \bar{h}) = l(\lambda \bar{h}) = \lambda F^0(x, \bar{h})$. Tedy $\bar{g} \in \partial F(x)$ a pro $\lambda = 1$ dostaneme $F^0(x, \bar{h}) = \bar{g}^T \bar{h}$, což je ve sporu s předpokladem (1304).

(c) Nechť $x_i \rightarrow x$ a $g_i \rightarrow g$, kde $g_i \in \partial F(x_i)$. Pak pro libovolný vektor $h \in R^n$ platí

$$g^T h = \lim_{i \rightarrow \infty} g_i^T h \leq \limsup_{i \rightarrow \infty} F^0(x_i, h).$$

Podle věty 371 (b) je funkce $F^0(\cdot, \cdot)$ shora polospojitá, takže $g^T h \leq F^0(x, h)$.

(d) Vztah $g \in \partial(-F)(x)$ platí podle definice 121 právě tehdy, jestliže $(-F)^0(x, h) \geq g^T h \quad \forall h \in R^n$, což je podle věty 371 (c) ekvivalentní $F^0(x, -h) \geq g^T h \quad \forall h \in R^n$, což podle definice 121 znamená $-g \in \partial F(x)$. Tedy $\partial(-F)(x) = -\partial F(x)$. \square

Poznámka 460. Porovnáme-li větu 372 (b) s poznámkou 437 vidíme, že zobecněná směrová derivace je opěrnou funkcí subdiferenciálu, neboli

$$F^0(x, h) = \delta_{\partial F(x)}(h).$$

Věta 373. *Nechť funkce $F : R^n \rightarrow R$ je spojitě diferencovatelná v okolí bodu $x \in R^n$. Pak F je lipschitzovská v okolí bodu x a platí*

- (a) $F^0(x, h) = F'(x, h) = (\nabla F(x))^T h \quad \forall h \in R^n$.
 (b) $\partial F(x) = \{\nabla F(x)\}$.

Důkaz Je-li F spojitě diferencovatelná v okolí bodu $x \in R^n$, pak gradient $\nabla F(x)$ existuje a je omezený v okolí bodu x . Existují tedy čísla $\varepsilon > 0$ a $L > 0$ tak, že $\|\nabla F(y)\| \leq L \quad \forall y \in \mathcal{B}(x, \varepsilon)$. Nechť $x_1 \in \mathcal{B}(x, \varepsilon)$ a $x_2 \in \mathcal{B}(x, \varepsilon)$. Pak podle věty o střední hodnotě platí

$$F(x_2) - F(x_1) = (\nabla F(y))^T (x_2 - x_1),$$

kde $y \in (x_1, x_2) \subset \mathcal{B}(x, \varepsilon)$. Můžeme tedy psát

$$|F(x_2) - F(x_1)| \leq \|\nabla F(y)\| \|x_2 - x_1\| \leq L \|x_2 - x_1\|,$$

takže funkce F je lipschitzovská v $\mathcal{B}(x, \varepsilon)$.

(a) Ze spojitě diferencovatelnosti funkce F v bodě x plyne, že $F'(y, h) = (\nabla F(y))^T h$ pokud $y \in \mathcal{B}(x, \varepsilon)$. Předpokládejme, že $x_i \in \mathcal{B}(x, \varepsilon)$ a $x_i \rightarrow x$. Pak pro $h \in R^n$ platí

$$\begin{aligned} F'(x, h) &= (\nabla F(x))^T h = \lim_{x_i \rightarrow x} (\nabla F(x_i))^T h \\ &= \lim_{x_i \rightarrow x} F'(x_i, h) = \lim_{\substack{x_i \rightarrow x \\ t \downarrow 0}} \frac{F(x_i + th) - F(x_i)}{t} \\ &= \limsup_{\substack{x_i \rightarrow x \\ t \downarrow 0}} \frac{F(x_i + th) - F(x_i)}{t} = F^0(x, h) \end{aligned}$$

(existuje-li limita, rovná se horní limitě). Platí tedy $F^0(x, h) = (\nabla F(x))^T h = F'(x, h) \quad \forall h \in R^n$.

(b) Z (a) plyne inkluze $\nabla F(x) \in \partial F(x)$. Předpokládejme nyní, že $g \in \partial F(x)$ a $g \neq \nabla F(x)$. Pak pro nějaký vektor $h \in R^n$ musí platit $F^0(x, h) = (\nabla F(x))^T h > g^T h$. Z definice $\partial F(x)$ však nutně plyne $F^0(x, -h) = -(\nabla F(x))^T h \geq -g^T h$, neboli (po vynásobení číslem -1) $(\nabla F(x))^T h \leq g^T h$, což je ve sporu s nerovností $(\nabla F(x))^T h > g^T h$. \square

Poznámka 461. Je-li funkce $F : R^n \rightarrow R$ lipschitzovská v okolí bodu $x \in R^n$ a diferencovatelná v tomto bodě, platí $\nabla F(x) \in \partial F(x)$ (neboť $F^0(x, h) \geq F'(x, h) = (\nabla F(x))^T h \quad \forall h \in R^n$). Vztah $\partial F(x) = \{\nabla F(x)\}$ lze dokázat pouze v případě spojitě diferencovatelnosti.

Věta 374. *Nechť funkce $F : R^n \rightarrow R$ je konvexní v okolí bodu $x \in R^n$. Pak platí*

- (a) $F^0(x, h) = F'(x, h) \quad \forall h \in R^n$.
 (b) $\partial F(x) = \{g \in R^n : F'(x, h) \geq g^T h \quad \forall h \in R^n\}$.

Důkaz Vztah (b) plyne bezprostředně z (a) a z definice 121. Abychom dokázali (a), stačí dokázat, že $F^0(x, h) \leq F'(x, h)$, neboť obrácenou nerovnost dostaneme ihned z definice 120 (použijeme-li speciální volbu $y = x$). Nechť $x_i \rightarrow x$ a $t_i \downarrow 0$ tak, že

$$F^0(x, h) = \lim_{i \rightarrow \infty} \frac{F(x_i + t_i h) - F(x_i)}{t_i}$$

(poznámka 458). Položme $\bar{t}_i = \max(t_i, \sqrt{\|x_i - x\|})$, takže $\|x_i - x\| \leq \bar{t}_i^2$, $t_i \leq \bar{t}_i$ a $\bar{t}_i \rightarrow 0$. Podle věty 360 je funkce F lipschitzovská (s nějakou konstantou L) v okolí bodu x (bez újmy na obecnosti budeme předpokládat, že body x_i , $x_i + \bar{t}_i h$ a $x + \bar{t}_i h$ leží v tomto okolí). Použijeme-li lemma 127 (levou nerovnost) dostaneme

$$\begin{aligned} \frac{F(x_i + t_i h) - F(x_i)}{t_i} &\leq \frac{F(x_i + \bar{t}_i h) - F(x_i)}{\bar{t}_i} \\ &\leq \frac{F(x + \bar{t}_i h) - F(x)}{\bar{t}_i} + \frac{F(x_i + \bar{t}_i h) - F(x + \bar{t}_i h)}{\bar{t}_i} - \frac{F(x_i) - F(x)}{\bar{t}_i} \\ &\leq \frac{F(x + \bar{t}_i h) - F(x)}{\bar{t}_i} + \frac{2L\|x_i - x\|}{\bar{t}_i} \\ &\leq \frac{F(x + \bar{t}_i h) - F(x)}{\bar{t}_i} + 2L\bar{t}_i \end{aligned}$$

pro dostatečně velké indexy i . Provedeme-li limitní přechod na obou stranách této nerovnosti, dostaneme

$$F^0(x, h) \leq F'(x, h) + \lim_{\bar{t}_i \rightarrow 0} 2L\bar{t}_i = F'(x, h)$$

□

Poznámka 462. Věta 374 říká, že v případě konvexních funkcí je zobecněná směrová derivace totožná s obyčejnou směrovou derivací a subdiferenciál podle definice 121 splývá se subdiferenciálem podle definice 118. Tato vlastnost je teoreticky i prakticky velmi výhodná, takže je účelné vyšetřovat funkce, pro něž platí.

Definice 122. Řekneme, že funkce $F : R^n \rightarrow R$ je regulární v bodě $x \in R^n$, existuje-li směrová derivace $F'(x, h) \forall h \in R^n$ a platí-li $F^0(x, h) = F'(x, h) \forall h \in R^n$.

Věta 375. Funkce spojitě diferencovatelné v okolí bodu x a funkce konvexní v okolí bodu x jsou regulární v bodě x . Dále jsou v bodě x regulární (a) nezáporné lineární kombinace regulárních funkcí a (b) bodová maxima regulárních funkcí.

Důkaz Spojitě diferencovatelná funkce je regulární podle věty 373. Konvexní funkce je regulární podle věty 374.

(a) Stačí dokázat, že funkce $\lambda_1 F_1$ a $F_1 + F_2$ jsou regulární, jsou-li funkce F_1, F_2 regulární a platí-li $\lambda_1 \geq 0$. Nechť $h \in R^n$. Jsou-li funkce F_1, F_2 regulární a platí-li $\lambda_1 \geq 0$, pak použitím věty 361 (b) a věty 371 (a) dostaneme

$$(\lambda_1 F_1)^0(x, h) = F_1^0(x, \lambda_1 h) = F_1'(x, \lambda_1 h) = (\lambda_1 F_1)'(x, h).$$

Z definice 117 plyne, že $(F_1 + F_2)'$ existuje a platí $(F_1 + F_2)' = F_1' + F_2'$. Podle definice 120 platí $(F_1 + F_2)^0 \geq (F_1 + F_2)' = F_1' + F_2' = F_1^0 + F_2^0$. Z druhé strany

$$\begin{aligned}
(F_1 + F_2)^0(x, h) &= \limsup_{\substack{y \rightarrow x \\ t \downarrow 0}} \frac{(F_1 + F_2)(y + th) - (F_1 + F_2)(y)}{t} \\
&= \limsup_{\substack{y \rightarrow x \\ t \downarrow 0}} \frac{F_1(y + th) + F_2(y + th) - F_1(y) - F_2(y)}{t} \\
&\leq \limsup_{\substack{y \rightarrow x \\ t \downarrow 0}} \frac{F_1(y + th) - F_1(y)}{t} + \limsup_{\substack{y \rightarrow x \\ t \downarrow 0}} \frac{F_2(y + th) - F_2(y)}{t} \\
&= F_1^0(x, h) + F_2^0(x, h),
\end{aligned}$$

takže

$$(F_1 + F_2)' = F_1' + F_2' = F_1^0 + F_2^0 \geq (F_1 + F_2)^0,$$

což dohromady s předchozí nerovností dává $(F_1 + F_2)^0 = (F_1 + F_2)'$.

(b) Stačí dokázat, že funkce $F = \max(F_1, F_2)$ je regulární, jsou-li funkce F_1, F_2 regulární. Jestliže $F_1(x) > F_2(x)$, pak $F = F_1$, $F' = F_1'$ a $F^0 = F_1^0 = F_1' = F'$ (stejně se postupuje pokud $F_2(x) > F_1(x)$). Nechť tedy $F(x) = F_1(x) = F_2(x)$ a $h \in R^n$. Pak

$$\begin{aligned}
F'(x, h) &= \lim_{t \downarrow 0} \frac{F(x + th) - F(x)}{t} \\
&= \lim_{t \downarrow 0} \frac{\max(F_1(x + th), F_2(x + th)) - F(x)}{t} \\
&= \max\left(\lim_{t \downarrow 0} \frac{F_1(x + th) - F_1(x)}{t}, \lim_{t \downarrow 0} \frac{F_2(x + th) - F_2(x)}{t}\right) \\
&= \max(F_1'(x, h), F_2'(x, h)),
\end{aligned}$$

takže $F'(x, h)$ existuje a platí $F'(x, h) = \max(F_1'(x, h), F_2'(x, h))$. Podle definice 120 platí $F^0(x, h) \geq F'(x, h)$. Z druhé strany

$$\begin{aligned}
F^0(x, h) &= \limsup_{\substack{y \rightarrow x \\ t \downarrow 0}} \frac{F(y + th) - F(y)}{t} \\
&= \limsup_{\substack{y \rightarrow x \\ t \downarrow 0}} \frac{\max(F_1(y + th), F_2(y + th)) - \max(F_1(y), F_2(y))}{t} \\
&\leq \limsup_{\substack{y \rightarrow x \\ t \downarrow 0}} \max\left(\frac{F_1(y + th) - F_1(y)}{t}, \frac{F_2(y + th) - F_2(y)}{t}\right) \\
&\leq \max(F_1^0(x, h), F_2^0(x, h)).
\end{aligned}$$

Platí tedy

$$F'(x, h) = \max(F_1'(x, h), F_2'(x, h)) = \max(F_1^0(x, h), F_2^0(x, h)) \geq F^0(x, h),$$

což dohromady s předchozí nerovností dává $F^0(x, h) = F'(x, h)$. □

Věta 376. Nechť funkce $F_1 : R^n \rightarrow R$, $F_2 : R^n \rightarrow R$ jsou lipschitzovské v okolí bodu $x \in R^n$ a $\lambda_1 \in R$. Pak

$$(a) \quad \partial(\lambda_1 F_1)(x) = \lambda_1 \partial F_1(x),$$

$$(b) \partial(F_1 + F_2)(x) \subset \partial F_1(x) + \partial F_2(x).$$

Jsou-li funkce F_1, F_2 regulární v bodě x nebo je-li alespoň jedna z nich spojitě diferencovatelná v bodě x , nastává v (b) rovnost.

Důkaz (a) Jestliže $\lambda_1 \geq 0$, pak $(\lambda_1 F_1)^0(x, h) = \lambda_1 F_1^0(x, h)$, takže podle definice 121 platí $\partial(\lambda_1 F_1)(x) = \lambda_1 \partial F_1(x)$. V opačném případě s použitím věty 372 (d) a předchozího výsledku dostaneme

$$\partial(\lambda_1 F_1)(x) = \partial(-|\lambda_1| F_1)(x) = -\partial(|\lambda_1| F_1)(x) = -|\lambda_1| \partial F_1(x) = \lambda_1 \partial F_1(x).$$

(b) Zřejmě $(F_1 + F_2)^0(x, h) \leq F_1^0(x, h) + F_2^0(x, h) \forall h \in R^n$ (důkaz věty 375 (a)). Použijeme-li poznámku 460 a větu 336, dostaneme

$$\delta_{\partial(F_1 + F_2)(x)}(h) \leq \delta_{\partial F_1(x)}(h) + \delta_{\partial F_2(x)}(h) = \delta_{\partial F_1(x) + \partial F_2(x)}(h) \quad (1305)$$

$\forall h \in R^n$, takže podle věty 335 platí $\partial(F_1 + F_2)(x) \subset \partial F_1(x) + \partial F_2(x)$. Jsou-li funkce F_1, F_2 regulární, pak podle věty 375 (a) platí $(F_1 + F_2)^0 = (F_1 + F_2)' = F_1' + F_2' = F_1^0 + F_2^0$, takže v (1305) a tedy i v (b) nastane rovnost. Je-li funkce F_1 spojitě diferencovatelná v bodě x , pak podle definice 120 a věty o střední hodnotě ($z \in [y, y + th]$) platí

$$\begin{aligned} (F_1 + F_2)^0(x, h) &= \limsup_{\substack{y \rightarrow x \\ t \downarrow 0}} \frac{(F_1 + F_2)(y + th) - (F_1 + F_2)(y)}{t} \\ &= \lim_{\substack{y \rightarrow x \\ t \downarrow 0}} (\nabla F_1(z))^T h + \limsup_{\substack{y \rightarrow x \\ t \downarrow 0}} \frac{F_2(y + th) - F_2(y)}{t} \\ &= F_1^0(x, h) + F_2^0(x, h), \end{aligned}$$

neboť $(\nabla F_1(z))^T h \rightarrow (\nabla F_1(x))^T h = F_1'(x, h) = F_1^0(x, h)$. □

Poznámka 463. Indukcí se snadno dokáže, že

$$\partial \left(\sum_{i=1}^m \lambda_i F_i \right) (x) \subset \sum_{i=1}^m \lambda_i \partial F_i(x),$$

přičemž rovnost nastane, jsou-li všechny funkce F_i regulární nebo jsou-li všechny funkce F_i až na jednu spojitě diferencovatelné.

Věta 377. Nechť funkce $F : R^n \rightarrow R$ je lokálně lipschitzovská v okolí bodu $x \in R^n$, který je jejím lokálním extrémem (minimem nebo maximem). Pak platí $0 \in \partial F(x)$.

Důkaz Nechť $x \in R^n$ je lokálním minimem funkce $F : R^n \rightarrow R$. Pak nutně

$$0 \leq \limsup_{t \downarrow 0} \frac{F(x + th) - F(x)}{t} \leq F^0(x, h)$$

pro libovolný vektor $h \in R^n$, takže podle definice 121 platí $0 \in \partial F(x)$. Je-li bod x lokálním maximem funkce F , je nutně lokálním minimem funkce $-F$, takže $0 \in \partial(-F)(x)$ a podle věty 372 (d) platí $0 \in \partial F(x)$. □

Abychom mohli charakterizovat lokální extrém x lokálně lipschitzovské funkce F na uzavřené (obecně nekonvexní) množině \mathcal{C} , je třeba zobecnit pojem tečného kuželu množiny \mathcal{C} v bodě x . Má-li funkce $d_{\mathcal{C}}(x)$ směrovou derivaci $d'_{\mathcal{C}}(x, y)$ v každém směru $y \in R^n$, platí $\mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x) = \{y \in R^n : d'_{\mathcal{C}}(x, y) = 0\}$, neboť v částech (a) a (b) důkazu věty 369 nepředpokládáme konvexitu funkce $d_{\mathcal{C}}(x)$ (její konvexita slouží pouze k zaručení existence směrové derivace $d'_{\mathcal{C}}(x, y)$). Důsledek 38 však obecně neplatí, neboť není-li funkce $d_{\mathcal{C}}(x)$ regulární, nelze definovat subdiferenciál $\partial d_{\mathcal{C}}(x)$ tak, aby směrová derivace $d'_{\mathcal{C}}(x, y)$ byla jeho opernou funkcí. Můžeme však použít zobecněnou směrovou derivaci a definovat zobecněný (Clarkův) tečný kužel.

Definice 123. Nechť $\mathcal{C} \subset R^n$ je uzavřená množina a $x \in \mathcal{C}$. Zobecněným tečným kuželem množiny \mathcal{C} v bodě x nazveme množinu

$$\tilde{\mathcal{T}}_{\mathcal{C}}(x) = \{y \in R^n : d_{\mathcal{C}}^0(x, y) = 0\}$$

Zobecněným normálovým kuželem množiny \mathcal{C} v bodě x nazveme množinu $\tilde{\mathcal{N}}_{\mathcal{C}}(x) = \tilde{\mathcal{T}}_{\mathcal{C}}^*(x)$.

Poznámka 464. Je-li funkce $d_{\mathcal{C}}(x)$ regulární v bodě $x \in \mathcal{C}$, platí $\tilde{\mathcal{T}}_{\mathcal{C}}(x) = \mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x)$ a $\tilde{\mathcal{N}}_{\mathcal{C}}(x) = \mathcal{N}_{\mathcal{C}}(x)$.

Poznámka 465. Jelikož $d_{\mathcal{C}}^0(x, y) \geq d'_{\mathcal{C}}(x, y) \forall y \in R^n$, platí vždy $\tilde{\mathcal{T}}_{\mathcal{C}}(x) \subset \mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x)$ (a tedy $\mathcal{N}_{\mathcal{C}}(x) \subset \tilde{\mathcal{N}}_{\mathcal{C}}(x)$). Nemusí však platit $\tilde{\mathcal{T}}_{\mathcal{C}}(x) = \mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x)$. Nechť $\mathcal{C}_1 = \{x \in R^2 : x_2 - x_1 \geq 0\}$, $\mathcal{C}_2 = \{x \in R^2 : x_2 + x_1 \geq 0\}$ a $\mathcal{C} = \mathcal{C}_1 \cup \mathcal{C}_2$. Pak se lze snadno přesvědčit, že $\mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x) = \mathcal{C}_1 \cup \mathcal{C}_2$, $\tilde{\mathcal{T}}_{\mathcal{C}}(x) = \mathcal{C}_1 \cap \mathcal{C}_2$ a $\mathcal{N}_{\mathcal{C}}(x) = \{0\}$, $\tilde{\mathcal{N}}_{\mathcal{C}}(x) = -(\mathcal{C}_1 \cap \mathcal{C}_2)$.

Věta 378. Nechť $\mathcal{C} \subset R^n$ je uzavřená množina a $x \in \mathcal{C}$. Pak $\tilde{\mathcal{T}}_{\mathcal{C}}(x)$ je uzavřeným konvexním kuželem.

Důkaz (a) Nechť $y_i \in \tilde{\mathcal{T}}_{\mathcal{C}}(x)$, $i \in N$, a $y_i \rightarrow y$. Pak $d_{\mathcal{C}}^0(x, y_i) = 0$, $i \in N$. Jelikož funkce $d_{\mathcal{C}}(x)$ je lipschitzovská v R^n (věta 319) je i funkce $d_{\mathcal{C}}^0(x, \cdot)$ lipschitzovská v R^n (věta 371 (a)) a tudíž spojitá. Platí tedy

$$d_{\mathcal{C}}^0(x, y) = \lim_{i \rightarrow \infty} d_{\mathcal{C}}^0(x, y_i) = 0,$$

což dává $y \in \tilde{\mathcal{T}}_{\mathcal{C}}(x)$.

(b) Nechť $y = \sum_{i=1}^m \lambda_i y_i$, kde $y_i \in \tilde{\mathcal{T}}_{\mathcal{C}}(x)$, $\lambda_i \geq 0$, $1 \leq i \leq m$ a $m \geq 1$. Pak podle věty 371 (a) platí

$$d_{\mathcal{C}}^0(x, y) = d_{\mathcal{C}}^0(x, \sum_{i=1}^m \lambda_i y_i) \leq \sum_{i=1}^m \lambda_i d_{\mathcal{C}}^0(x, y_i) = 0$$

a jelikož $d_{\mathcal{C}}^0(x, y) \geq 0$ (neboť $d_{\mathcal{C}}(x) = 0$ a $d_{\mathcal{C}}(z) \geq 0 \forall z \in R^n$), dostaneme $d_{\mathcal{C}}^0(x, y) = 0$ a tedy $y \in \tilde{\mathcal{T}}_{\mathcal{C}}(x)$. \square

Věta 379. Nechť $\mathcal{C} \subset R^n$ je uzavřená množina a $x \in \mathcal{C}$. Pak platí

$$\tilde{\mathcal{N}}_{\mathcal{C}}(x) = \overline{\text{cone } \partial d_{\mathcal{C}}(x)} = \overline{\bigcup_{\lambda \geq 0} \lambda \partial d_{\mathcal{C}}(x)}$$

(zde $\partial d_{\mathcal{C}}(x)$ je subdiferenciál podle definice 121).

Důkaz (a) Předpokládejme, že $z \in \partial d_{\mathcal{C}}(x)$. Pak podle definice 121 platí

$$d_{\mathcal{C}}^0(x, y) \geq z^T y \quad \forall y \in R^n.$$

Jestliže $y \in \tilde{\mathcal{T}}_{\mathcal{C}}(x)$, platí podle definice 123 $d_{\mathcal{C}}^0(x, y) = 0$, takže

$$z^T y \leq 0 \quad \forall y \in \tilde{\mathcal{T}}_{\mathcal{C}}(x),$$

což podle definice 110 a definice 123 dává $z \in \tilde{\mathcal{N}}_{\mathcal{C}}(x)$. Jelikož $\tilde{\mathcal{N}}_{\mathcal{C}}(x)$ je uzavřený konvexní kužel, platí

$$\overline{\bigcup_{\lambda \geq 0} \lambda \partial d_{\mathcal{C}}(x)} \subset \tilde{\mathcal{N}}_{\mathcal{C}}(x)$$

(b) Nechť $z \in \tilde{\mathcal{N}}_{\mathcal{C}}(x)$. Pak podle definice 110 a definice 123 pro $y \in \tilde{\mathcal{T}}_{\mathcal{C}}(x)$ platí

$$z^T y \leq 0 = d_{\mathcal{C}}^0(x, y) = \lambda(y) d_{\mathcal{C}}^0(x, y),$$

kde $\lambda(y) = 1 \geq 0$. Zbývá dokázat podobnou nerovnost i pro $y \notin \tilde{\mathcal{T}}_{\mathcal{C}}(x)$. Nechť $y \notin \tilde{\mathcal{T}}_{\mathcal{C}}(x)$. Jelikož $d_{\mathcal{C}}^0(x, y) > 0$ pro $y \notin \tilde{\mathcal{T}}_{\mathcal{C}}(x)$ (neboť $d_{\mathcal{C}}^0(x, y) \geq 0$ a podle definice 123 platí $d_{\mathcal{C}}^0(x, y) \neq 0$ pro $y \notin \tilde{\mathcal{T}}_{\mathcal{C}}(x)$), můžeme položit

$$\lambda(y) = \frac{\|z\|\|y\|}{d_{\mathcal{C}}^0(x, y)} \geq 0.$$

Použitím Schwarzovy nerovnosti dostaneme

$$z^T y \leq \|z\|\|y\| = \lambda(y)d_{\mathcal{C}}^0(x, y).$$

Dokázali jsme, že pro libovolný vektor $y \in R^n$ existuje $\lambda(y) \geq 0$ tak, že $z^T y \leq \lambda(y)d_{\mathcal{C}}^0(x, y)$. Pokud $z \neq 0$, dostaneme $(z/\lambda(y))^T y \leq d_{\mathcal{C}}^0(x, y)$, což podle definice 121 dává $z/\lambda(y) \in \partial d_{\mathcal{C}}(x)$, neboli $z \in \lambda(y)\partial d_{\mathcal{C}}(x)$ (pokud $z = 0$ je tato inkluze triviální). Odtud plyne, že $z \in \overline{\bigcup_{\lambda \geq 0} \lambda \partial d_{\mathcal{C}}(x)}$, takže

$$\tilde{\mathcal{N}}_{\mathcal{C}}(x) \subset \overline{\bigcup_{\lambda \geq 0} \lambda \partial d_{\mathcal{C}}(x)}$$

.

□

Věta 380. *Nechť $\mathcal{C} \in R^n$ je uzavřená množina, $x \in \mathcal{C}$ a funkce $F : R^n \rightarrow R$ je lipschitzovská s konstantou L v okolí bodu x , který je jejím lokálním minimem na \mathcal{C} . Pak platí $0 \in \partial F(x) + \tilde{\mathcal{N}}_{\mathcal{C}}(x)$.*

Důkaz (a) Nechť funkce F je lipschitzovská s konstantou L v $\mathcal{B}(x, \varepsilon)$. Ukážeme nejprve, že jsou-li splněny předpoklady dokazované věty, je bod x lokálním minimem funkce $F(x) + L d_{\mathcal{C}}(x)$ v $\mathcal{B}(x, \varepsilon)$. Předpokládejme naopak, že existuje posloupnost $x_i \rightarrow x$ taková, že $x_i \in \mathcal{B}(x, \varepsilon)$ a $F(x_i) + L d_{\mathcal{C}}(x_i) < F(x) + L d_{\mathcal{C}}(x)$, $i \in N$. Nechť $y_i = P_{\mathcal{C}}(x_i)$, $i \in N$, takže $y_i \in \mathcal{C}$ a $\|y_i - x_i\| = d_{\mathcal{C}}(x_i)$, $i \in N$. Jelikož $d_{\mathcal{C}}(x_i) \rightarrow 0$ (neboť $x_i \rightarrow x$ a $x \in \mathcal{C}$), platí $\|y_i - x\| \leq \|y_i - x_i\| + \|x_i - x\| = d_{\mathcal{C}}(x_i) + \|x_i - x\| \rightarrow 0$ a tedy $y_i \rightarrow x$. Jelikož funkce F je lipschitzovská s konstantou L v okolí bodu x , můžeme psát

$$\begin{aligned} F(y_i) &= F(x_i) + (F(y_i) - F(x_i)) \leq F(x_i) + L \|y_i - x_i\| \\ &= F(x_i) + L d_{\mathcal{C}}(x_i) < F(x) + L d_{\mathcal{C}}(x) = F(x), \end{aligned}$$

což je spor, neboť $y_i \in \mathcal{C}$, $y_i \rightarrow x$ a bod x je lokálním minimem funkce F na \mathcal{C} .

(b) Je-li bod x lokálním minimem funkce $F(x) + L d_{\mathcal{C}}(x)$ na R^n , platí podle věty 377 $0 \in \partial(F(x) + L d_{\mathcal{C}}(x))$, což s použitím věty 376 a věty 379 dává

$$0 \in \partial(F(x) + L d_{\mathcal{C}}(x)) \subset \partial F(x) + \text{cone } \partial d_{\mathcal{C}}(x) \subset \partial F(x) + \tilde{\mathcal{N}}_{\mathcal{C}}(x).$$

□

Poznámka 466. podmínka $0 \in \partial F(x) + \tilde{\mathcal{N}}_{\mathcal{C}}(x)$ je obecně mnohem slabší než podmínka $0 \in \partial F(x) + \mathcal{N}_{\mathcal{C}}(x)$. Je-li však funkce F regulární, obě podmínky splývají. Jelikož konvexní funkce je podle věty 374 regulární, plyne z věty 380 druhá část (nutná podmínka) tvrzení věty 366.

Pro další analýzu nehladkých funkcí je důležitá věta o střední hodnotě. Abychom zjednodušili symboliku, budeme pro libovolný vektor $v \in R^n$ používat označení

$$(\partial F(z))^T v = \{g^T v : g \in \partial F(z)\}$$

(je to uzavřený interval).

Věta 381. *Nechť funkce $F : R^n \rightarrow R$ je lokálně lipschitzovská na otevřené množině Ω obsahující úsečku $[x, y]$. Pak existuje bod $z \in (x, y)$ takový, že*

$$F(y) - F(x) \in (\partial F(z))^T (y - x). \quad (1306)$$

Důkaz Uvažujme funkci $\varphi(\lambda) = F(x + \lambda(y - x))$. Podle předpokladu je tato funkce lokálně lipschitzovská na množině obsahující interval $[0, 1]$. Ukážeme nejprve, že

$$\partial\varphi(\lambda) \subset (\partial F(x + \lambda(y - x)))^T(y - x). \quad (1307)$$

Podle věty 372 (a) jsou množiny na obou stranách této inkluze uzavřené intervaly. Podle poznámky 438 stačí dokázat, že

$$\delta_{\partial\varphi(\lambda)}(\beta) \leq \delta_{(\partial F(x + \lambda(y - x)))^T(y - x)}(\beta) \quad (1308)$$

pro $\beta = 1$ a $\beta = -1$. Podle definice 120 a věty 372 (b) platí

$$\begin{aligned} \varphi^0(\lambda, \beta) &= \limsup_{\substack{\lambda' \rightarrow \lambda \\ t \downarrow 0}} \frac{\varphi(\lambda' + t\beta) - \varphi(\lambda')}{t} \\ &= \limsup_{\substack{\lambda' \rightarrow \lambda \\ t \downarrow 0}} \frac{F(x + (\lambda' + t\beta)(y - x)) - F(x + \lambda'(y - x))}{t} \\ &\leq \limsup_{\substack{y' \rightarrow x + \lambda(y - x) \\ t \downarrow 0}} \frac{F(y' + t\beta(y - x)) - F(y')}{t} \\ &= F^0(x + \lambda(y - x), \beta(y - x)) \\ &= \max \{ \beta g^T(y - x) : g \in \partial F(x + \lambda(y - x)) \} \end{aligned}$$

pro $\beta = 1$ a $\beta = -1$, což podle poznámky 437 a poznámky 460 dává (1308) a tedy i (1307). Položme nyní

$$\psi(\lambda) = \varphi(\lambda) - \varphi(0) + \lambda(\varphi(0) - \varphi(1)) = F(x + \lambda(y - x)) - F(x) + \lambda(F(x) - F(y)).$$

Tato funkce je spojitá na intervalu $[0, 1]$ a platí $\psi(0) = \psi(1) = 0$. Musí tedy nabývat minima nebo maxima v nějakém bodě $\lambda^* \in (0, 1)$, což podle věty 377 dává $0 \in \partial\psi(\lambda^*)$. Použijeme-li větu 376 a vztah (1307), dostaneme

$$0 \in \partial\psi(\lambda^*) \subset \partial\varphi(\lambda^*) + (\varphi(0) - \varphi(1)) \subset (\partial F(x + \lambda^*(y - x)))^T(y - x) + (F(x) - F(y)),$$

protože $\partial(\lambda) = \{1\}$, což přičtením $F(y) - F(x)$ k oběma stranám inkluze dává (1306). \square

Je-li funkce $F : R^n \rightarrow R$ lokálně lipschitzovská v otevřené množině $\Omega \subset R^n$, je podle Rademacherovy věty (tvrzení 11) diferencovatelná skoro všude v Ω neboli množina

$$\Omega_F = \{x \in \Omega : \nabla F(x) \text{ neexistuje}\}$$

má Lebesgueovu míru nula. V tomto případě můžeme subdiferenciál definovat též jiným způsobem.

Věta 382. *Nechť funkce $F : R^n \rightarrow R$ je lipschitzovská v okolí bodu $x \in R^n$. Pak platí*

$$\partial F(x) = \text{conv } \partial_B F(x),$$

kde

$$\partial_B F(x) = \left\{ \lim_{i \rightarrow \infty} \nabla F(x_i) : x_i \rightarrow x, x_i \notin \Omega_F \right\}.$$

Důkaz (a) Dokážeme nejprve, že pro libovolné $h \in R^n$ platí

$$F^0(x, h) \leq \limsup_{\substack{y \rightarrow x \\ y \notin \Omega_F}} \nabla^T F(y)h. \quad (1309)$$

Zvolme $h \in R^n$, $\varepsilon > 0$ libovolně a označme α pravou stranu v (1309). Z definice horní limity (limes superior) plyne existence čísla $\delta > 0$ takového, že $\nabla^T F(y)h \leq \alpha + \varepsilon$ pokud $y \in \mathcal{B}(x, \delta)$ a $y \notin \Omega_F$. Bez újmy na obecnosti můžeme předpokládat, že F je lipschitzovská v $\mathcal{B}(x, \delta)$, takže podle Rademacherovy věty má $\mathcal{B}(x, \delta) \cap \Omega_F$ Lebesgueovu míru nula. Označme

$$\mathcal{L}_y = \{y + th : 0 < t < \delta/(2\|h\|)\},$$

takže $\mathcal{L}_y \subset \mathcal{B}(x, \delta)$, pokud $y \in \mathcal{B}(x, \delta/2)$. Z teorie Lebesgueovy míry plyne, že pro skoro všechny body $y \in \mathcal{B}(x, \delta/2)$ má množina $\mathcal{L}_y \cap \Omega_F$ Lebesgueovu míru nula. Pro skoro všechny body $y \in \mathcal{B}(x, \delta/2)$ a pro všechna $t \in (0, \delta/(2\|h\|))$ tedy existuje integrál

$$F(y + th) - F(y) = \int_0^t \nabla^T F(y + \vartheta h) h d\vartheta.$$

Jelikož $\nabla^T F(y + \vartheta h)h \leq \alpha + \varepsilon$ kdykoliv $\nabla F(y + \vartheta h)$ existuje, můžeme tento integrál majorizovat, takže

$$F(y + th) - F(y) \leq t(\alpha + \varepsilon). \quad (1310)$$

Tato nerovnost platí pro skoro všechny body $y \in \mathcal{B}(x, \delta/2)$ a pro všechna $t \in (0, \delta/(2\|h\|))$. Jelikož funkce F je spojitá, musí (1310) platit pro všechny body $y \in \mathcal{B}(x, \delta/2)$ a pro všechna $t \in (0, \delta/(2\|h\|))$, což podle definice 120 dává

$$F^0(x, h) \leq \alpha + \varepsilon.$$

Jelikož $\varepsilon > 0$ je libovolné, dostáváme (1309).

(b) Protože Ω_F má Lebesgueovu míru nula, existuje alespoň jedna posloupnost $y_i \rightarrow x$, $y_i \notin \Omega_F$. Podle poznámky 461 platí $\nabla F(y_i) \in \partial F(y_i)$, takže podle věty 372 (a) je posloupnost $\{\nabla F(y_i)\}$ omezená a existuje tedy konvergentní podposloupnost $\{\nabla F(y'_i)\} \subset \{\nabla F(y_i)\}$. Množina $\partial_B F(x)$ je tedy neprázdná a podle věty 372 (c) platí

$$\lim_{i \rightarrow \infty} \nabla F(y'_i) \in \partial F(x)$$

takže $\partial_B F(x) \subset \partial F(x)$. Jelikož $\partial F(x)$ je konvexní, platí také $\text{conv } \partial_B F(x) \subset \partial F(x)$. Jelikož $\partial F(x)$ je kompaktní, jsou i množiny $\partial_B F(x)$ a $\text{conv } \partial_B F(x)$ kompaktní. Použijeme-li poznámku 460 a nerovnost (1309), dostaneme

$$\begin{aligned} \delta_{\partial F(x)}(h) &= F^0(x, h) \leq \limsup_{\substack{y \rightarrow x \\ y \notin \Omega_F}} \nabla^T F(y)h = \sup_{g \in \partial_B F(x)} g^T h \\ &\leq \sup_{g \in \text{conv } \partial_B F(x)} g^T h = \delta_{\text{conv } \partial_B F(x)}(h) \end{aligned}$$

pro libovolný vektor $h \in R^n$, takže podle věty 335 platí $\partial F(x) \subset \text{conv } \partial_B F(x)$. □

15.5 Lipschitzovská zobrazení

Přístup použitý ve větě 382 můžeme využít k definici zobecněného Jakobiánu lokálně lipschitzovského zobrazení $f : R^n \rightarrow R^m$. Stejně jako v případě lokálně lipschitzovské funkce zavedeme množinu

$$\Omega_f = \{x \in \Omega : \nabla f(x) \text{ neexistuje}\},$$

kde

$$\nabla f(x) = \left(\frac{\partial f(x)}{\partial x} \right)^T = \begin{bmatrix} \frac{\partial f_1(x)}{\partial x_1}, & \cdots, & \frac{\partial f_1(x)}{\partial x_n} \\ \frac{\partial f_m(x)}{\partial x_1}, & \cdots, & \frac{\partial f_m(x)}{\partial x_n} \end{bmatrix}^T,$$

která má opět Lebesgueovu míru nula.

Definice 124. Nechť zobrazení $f : R^n \rightarrow R^m$ je lipschitzovské v okolí bodu $x \in R^n$. Pak množinu

$$\partial f(x) = \text{conv } \partial_B f(x),$$

kde

$$\partial_B f(x) = \left\{ \lim_{i \rightarrow \infty} (\nabla f(x_i))^T : x_i \rightarrow x, x_i \notin \Omega_f \right\},$$

nazveme zobecněným Jakobiánem zobrazení f .

Poznámka 467. Poznamenejme, že se dopouštíme jisté nedůslednosti, neboť pro $m = 1$ se zobecněný Jakobián zobrazení $f(x)$ nerovná subgradientu funkce $F(x) = f(x)$ (je jeho transpozicí). Tato konvence, která se běžně používá v literatuře, je výhodná zejména proto, že pro diferencovatelná zobrazení platí $\partial f(x) = \{J(x)\}$, kde $J(x)$ je příslušná Jacobiova matice. V dalším textu bude symbol ∂ aplikovaný na zobrazení znamenat zobecněný Jakobián a tentýž symbol aplikovaný na funkci (nebo na prvek zobrazení) bude znamenat subgradient.

Poznámka 468. Je-li zobrazení $f : R^n \rightarrow R^m$ diferencovatelné v bodě $x \in R^n$, pak přímo z definice 124 plyne, že

$$(\nabla f(x))^T \in \partial f(x)$$

(stačí zvolit posloupnost $x_i = x \rightarrow x \notin \Omega_f$).

Věta 383. Nechť zobrazení $f : R^n \rightarrow R^m$ je lipschitzovské s konstantou L v okolí bodu $x \in R^n$. Pak

- Platí $\partial f(x) \subset [\partial f_1(x), \dots, \partial f_m(x)]^T$, kde $\partial f_i(x)$, $1 \leq i \leq m$, jsou subdiferenciály funkcí $f_i : R^n \rightarrow R$ (i -tých složek zobrazení f) v bodě $x \in R^n$.
- Zobecněný Jakobián $\partial f(x)$ je neprázdná konvexní kompaktní množina taková, že $\|J\| \leq L$, pokud $J \in \partial f(x)$.
- Jestliže $x_i \rightarrow x$, $J_i \in \partial f(x_i)$ a $J_i \rightarrow J$, pak $J \in \partial f(x)$ (polospojitost shora).

Důkaz (a) plyne bezprostředně z věty 382.

(b) Kompaktnost plyne bezprostředně z (a) a z věty 372 (a). Konvexita plyne přímo z definice 124. Neprázdnost plyne z existence alespoň jedné posloupnosti $x_i \rightarrow x$, $x_i \notin \Omega_f$, pro kterou $\{\nabla f(x_i)\}$ konverguje (argumentace je stejná jako v důkazu věty 382). Nerovnost $\|J\| \leq L$ plyne z definice 124 a z toho, že $\|\nabla f(x_i)\| \leq L$ pokud $\nabla f(x_i)$ existuje.

(c) Předpokládejme, že $x_i \rightarrow x$, $J_i \in \partial f(x_i)$ a $J_i \rightarrow J$. Bez újmy na obecnosti budeme předpokládat, že $x_i \in \mathcal{B}(x, 1/(2i))$ (v opačném případě lze vybrat vhodnou podposloupnost). Jestliže $J \notin \partial f(x)$, musí existovat číslo $\varepsilon > 0$ takové, že pro dostatečně velké indexy platí

$$J_i \notin \partial f(x) + \mathcal{B}(0, \varepsilon).$$

Protože množina $\partial f(x) + \mathcal{B}(0, \varepsilon)$ je konvexní, nemůže platit $\partial_B f(x_i) \subset \partial f(x) + \mathcal{B}(0, \varepsilon)$ (v opačném případě by muselo platit $J_i \in \text{conv } \partial_B f(x_i) \subset \partial f(x) + \mathcal{B}(0, \varepsilon)$). Existuje tedy matice $\bar{J}_i \in \partial_B f(x_i)$ taková, že

$\bar{J}_i \notin \partial f(x) + \mathcal{B}(0, \varepsilon)$. Podle definice 124 musí existovat bod $y_i \in \mathcal{B}(x_i, 1/(2i)) \subset \mathcal{B}(x, 1/i)$, $y_i \notin \Omega_f$ takový, že $\|(\nabla f(y_i))^T - \bar{J}_i\| < \varepsilon/2$, takže

$$(\nabla f(y_i))^T \notin \partial f(x) + \mathcal{B}(0, \varepsilon/2). \quad (1311)$$

Podle (a) jsou matice \bar{J}_i a tedy i $(\nabla f(y_i))^T$ stejnoměrně omezené v okolí bodu x . Můžeme tedy předpokládat, že existuje limita

$$\lim_{i \rightarrow \infty} (\nabla f(y_i))^T = \bar{J}$$

(v opačném případě lze vybrat vhodnou podposloupnost). Zřejmě $y_i \rightarrow x$ (neboť $y_i \in \mathcal{B}(x, 1/i)$), $y_i \notin \Omega_f$ (neboť $\nabla f(y_i)$ existuje) a $(\nabla f(y_i))^T \rightarrow \bar{J}$. Podle definice 124 tedy platí $\bar{J} \in \partial f(x)$, což je ve sporu s (1311). \square

Lemma 128. *Nechť zobrazení $f : R^n \rightarrow R^m$ je lokálně lipschitzovské v okolí bodu $x \in R^n$ a funkce $\varphi : R^m \rightarrow R$ je spojitě diferencovatelná v okolí bodu $f(x)$. Pak funkce $F = \varphi \circ f : R^n \rightarrow R$ je lipschitzovská v okolí bodu $x \in R^n$ a platí*

$$\partial F(x) = (\partial f(x))^T \nabla \varphi(f(x)).$$

Důkaz Lipschitzovskost funkce $\varphi \circ f$ je zřejmá (stačí použít větu 373 a definici 119). Nechť $J \in \partial_B f(x)$. Pak existuje posloupnost $x_i \rightarrow x$, $x_i \notin \Omega_f$ taková, že $(\nabla f(x_i))^T \rightarrow J$ a tudíž $\nabla F(x_i) = \nabla f(x_i) \nabla \varphi(f(x_i)) \rightarrow J^T \nabla \varphi(f(x))$. Platí tedy $J^T \nabla \varphi(f(x)) \in \partial_B F(x)$, což dává

$$(\partial_B f(x))^T \nabla \varphi(f(x)) \subset \partial_B F(x).$$

Nechť naopak $w \in \partial_B F(x)$. Pak existuje posloupnost $x_i \rightarrow x$, $x_i \notin \Omega_f$, kde $\Omega_f \subset \Omega_F$, taková, že $\nabla F(x_i) = \nabla f(x_i) \nabla \varphi(f(x_i)) \rightarrow w$. Jelikož matice $\nabla f(x_i)$ jsou podle věty 383 (b) omezené v okolí bodu x , existuje podposloupnost $\{x'_i\} \subset \{x_i\}$ taková, že $(\nabla f(x'_i))^T \rightarrow J \in \partial_B f(x)$, což spolu s $\nabla f(x'_i) \nabla \varphi(f(x'_i)) \rightarrow w$ dává

$$\partial_B F(x) \subset (\partial_B f(x))^T \nabla \varphi(f(x)).$$

Spojením obou inkluzí dostaneme $\partial_B F(x) = (\partial_B f(x))^T \nabla \varphi(f(x))$, což po přechodu ke konvexním obalům dává $\partial F(x) = (\partial f(x))^T \nabla \varphi(f(x))$. \square

Abychom mohli zformulovat větu o střední hodnotě, zavedeme označení

$$\partial f([x, y]) = \text{conv} \bigcup_{z \in [x, y]} \partial f(z). \quad (1312)$$

Lemma 129. *Množina $\partial f([x, y])$ je konvexní a kompaktní.*

Důkaz Konvexita plyne bezprostředně z (1312). Abychom dokázali kompaktnost, stačí podle věty 318 dokázat kompaktnost množiny $\bigcup_{z \in [x, y]} \partial f(z)$. Nechť $\{J_i\} \subset \bigcup_{z \in [x, y]} \partial f(z)$ je posloupnost taková, že $J_i \rightarrow J$. Zřejmě $J_i \in \partial f(z_i)$, kde $z_i \in [x, y]$. Jelikož množina $[x, y]$ je kompaktní, existuje podposloupnost $\{z'_i\} \subset \{z_i\}$ taková, že $z'_i \rightarrow z \in [x, y]$, a odpovídající podposloupnost $\{J'_i\} \subset \{J_i\}$ taková, že $J'_i \in \partial f(z'_i)$. Jelikož vybraná posloupnost má stejnou limitu jako původní konvergentní posloupnost, lze psát $J'_i \rightarrow J$, a podle věty 383 (c) dostaneme $J \in \partial f(z) \subset \bigcup_{z \in [x, y]} \partial f(z)$. \square

Věta 384. *Nechť zobrazení $f : R^n \rightarrow R^m$ je lokálně lipschitzovské na otevřené množině Ω obsahující úsečku $[x, y]$. Pak platí*

$$f(y) - f(x) \in \partial f([x, y]) (y - x). \quad (1313)$$

Důkaz Podle lemmatu 128 pro libovolný bod $z \in (x, y)$ a pro libovolný vektor $v \in R^m$ platí $\partial(v^T f)(z) = v^T \partial f(z)$. Můžeme tedy použít větu 381, podle které pro libovolný vektor $v \in R^m$ existuje bod $z \in (x, y)$ takový, že

$$v^T(f(y) - f(x)) \in \partial(v^T f)(z)(y - x) = v^T \partial f(z)(y - x). \quad (1314)$$

Vztah (1313) dokážeme sporem. Předpokládejme, že $f(y) - f(x) \notin \partial f([x, y])(y - x)$. Jelikož množina na pravé straně je podle lemmatu 129 konvexní a kompaktní, musí podle věty 323 existovat vektor $v \in R^m$ a číslo $\alpha \in R$ tak, že

$$v^T(f(y) - f(x)) > \alpha \geq \max_{J \in \partial f([x, y])} v^T J(y - x),$$

což je ve sporu s vyjádřením (1314), neboť podle (1314) existuje prvek $J \in \partial f(z) \subset \partial f([x, y])$ takový, že $v^T(f(y) - f(x)) = v^T J(y - x)$. \square

Věta 385. *Nechť zobrazení $f : R^n \rightarrow R^m$ je lipschitzovské v okolí bodu $x \in R^n$ a funkce $\varphi : R^m \rightarrow R$ je lipschitzovská v okolí bodu $f(x)$. Pak funkce $F = \varphi \circ f : R^n \rightarrow R$ je lipschitzovská v okolí bodu $x \in R^n$ a platí*

$$\partial F(x) \subset \text{conv}(\partial f(x))^T \partial \varphi(f(x)) \triangleq \text{conv} \{J^T v : J \in \partial f(x), v \in \partial \varphi(f(x))\}, \quad (1315)$$

přičemž rovnost nastává zejména v těchto případech

(a) *Funkce φ je spojitě diferencovatelná v bodě $f(x)$. V tomto případě platí*

$$\partial F(x) = (\partial f(x))^T \nabla \varphi(f(x)). \quad (1316)$$

(b) *Funkce φ je regulární v bodě $f(x)$ a zobrazení f je spojitě diferencovatelné v bodě x . V tomto případě je funkce F regulární v bodě x a platí*

$$\partial F(x) = \nabla f(x) \partial \varphi(f(x)). \quad (1317)$$

(c) *Funkce φ je regulární v bodě $f(x)$, funkce $f_i = e_i^T f$, $1 \leq i \leq m$, jsou regulární v bodě x a pro libovolný prvek $v \in \partial \varphi(f(x))$ platí $v_i \geq 0$, $1 \leq i \leq m$. V tomto případě je funkce F regulární v bodě x .*

Důkaz Lipschitzovskost funkce $\varphi \circ f$ je zřejmá (stačí dvakrát použít definici 119). Označme \mathcal{S} množinu na pravé straně (1315). Abychom dokázali inkluzi $\partial F(x) \subset \mathcal{S}$, použijeme větu 335 a poznámku 460. Jelikož podle věty 333 pro libovolný vektor $h \in R^n$ platí

$$\delta_{\mathcal{S}}(h) = \max \{v^T Jh : J \in \partial f(x), v \in \partial \varphi(f(x))\},$$

stačí podle věty 335 a poznámky 460 ukázat, že pro libovolný vektor $h \in R^n$ existuje matice $J \in \partial f(x)$ a vektor $v \in \partial \varphi(f(x))$ tak, že

$$\delta_{\partial F}(h) = F^0(x, h) \leq v^T Jh. \quad (1318)$$

Podle poznámky 458 můžeme vybrat posloupnosti $x_i \rightarrow x$ a $t_i \downarrow 0$ tak, že

$$F^0(x, h) = \lim_{i \rightarrow \infty} \frac{F(x_i + t_i h) - F(x_i)}{t_i}.$$

Je-li bod $x_i \in R^n$ dostatečně blízko k bodu x a je-li číslo $t_i > 0$ dostatečně malé, jsou i body $f(x_i)$ a $f(x_i + t_i h)$ dostatečně blízke k bodu $f(x)$. Jsou tedy splněny předpoklady věty 381 (aplikované na funkci φ) a existuje tedy bod $u_i \in [f(x_i), f(x_i + t_i h)]$ a subgradient $v_i \in \partial \varphi(u_i)$ tak, že

$$F(x_i + t_i h) - F(x_i) = \varphi(f(x_i + t_i h)) - \varphi(f(x_i)) = v_i^T (f(x_i + t_i h) - f(x_i)).$$

Podle věty 384 platí

$$\frac{f(x_i + t_i h) - f(x_i)}{t_i} \in \partial f([x_i, x_i + t_i h])h,$$

což podle vztahu (1312) a podle věty 315 znamená, že

$$\frac{F(x_i + t_i h) - F(x_i)}{t_i} = v_i^T \frac{f(x_i + t_i h) - f(x_i)}{t_i} = v_i^T \sum_{k=1}^{m+1} \lambda_i^k J_i^k h,$$

kde $J_i^k \in \partial f(y_i^k)$, $y_i^k \in [x_i, x_i + t_i h]$, $\lambda_i^k \geq 0$, $k \in [1, m+1]$, $\lambda_i^1 + \dots + \lambda_i^{m+1} = 1$. Z tohoto důvodu musí alespoň pro jeden index $k \in [1, m+1]$ platit

$$\frac{F(x_i + t_i h) - F(x_i)}{t_i} \leq v_i^T J_i^k h. \quad (1319)$$

Jelikož $x_i \rightarrow x$ a $t_i \downarrow 0$, platí $u_i \rightarrow f(x)$ a $y_i^k \rightarrow x$. Z kompaktnosti subdiferenciálu a zobecněného Jakobiánu plyne existence podposloupností $\{x'_i\} \subset \{x_i\}$ a $\{t'_i\} \subset \{t_i\}$ takových, že odpovídající podposloupnosti $\{v'_i\} \subset \{v_i\}$ a $\{J'_i\} \subset \{J_i^k\}$ konvergují k v a J . Podle věty 372 (c) a věty 383 (c) platí $v \in \partial \varphi(f(x))$ a $J \in \partial f(x)$, takže z (1319) plyne (1318). Nyní vyšetříme speciální případy:

(a) Tento případ je tvrzením lemmatu 128.

(b) Je-li zobrazení f spojitě diferencovatelné, můžeme množinu \mathcal{S} zapsat ve tvaru $\mathcal{S} = \nabla f(x) \partial \varphi(f(x))$ (protože množina $\partial f(x) = \{(\nabla f(x))^T\}$ je jednoprvková, nemusíme používat její konvexní obal). Použijeme-li definici 107, poznámku 460 a regularitu funkce φ (definice 122), můžeme psát

$$\begin{aligned} \delta_{\mathcal{S}}(h) &= \max_{v \in \partial \varphi(f(x))} v^T \nabla f(x) h = \max_{v \in \partial \varphi(f(x))} v^T f'(x, h) \\ &= \varphi^0(f(x), f'(x, h)) = \varphi'(f(x), f'(x, h)) \\ &= \lim_{t \downarrow 0} \frac{\varphi(f(x) + t f'(x, h)) - \varphi(f(x))}{t} = \lim_{t \downarrow 0} \left(\frac{\varphi(f(x + th)) - \varphi(f(x))}{t} + T(t) \right), \end{aligned}$$

kde pro dostatečně malá t platí

$$\begin{aligned} \|T(t)\| &= \frac{\|\varphi(f(x) + t f'(x, h)) - \varphi(f(x + th))\|}{t} \leq \frac{L \|f(x) + t f'(x, h) - f(x + th)\|}{t} \\ &= L \left\| f'(x, h) - \frac{f(x + th) - f(x)}{t} \right\|, \end{aligned}$$

neboť funkce φ je lipschitzovská v nějakém okolí bodu $f(x)$ (konstantu jsme označili L). Ze spojitě diferencovatelnosti zobrazení f plyne, že $(f(x + th) - f(x))/t \rightarrow f'(x, h)$, takže $T(t) \rightarrow 0$ pokud $t \downarrow 0$. Ukázali jsme tedy, že

$$F'(x, h) = \lim_{t \downarrow 0} \frac{\varphi(f(x + th)) - \varphi(f(x))}{t}$$

existuje a platí $\delta_{\mathcal{S}}(h) = F'(x, h) \leq F^0(x, h)$, což podle věty 335 dává $\mathcal{S} \subset \partial F(x)$, takže z (1315) plyne $\partial F(x) = \mathcal{S}$. Z nerovnosti $F^0(x, h) \leq \delta_{\mathcal{S}}(h) = F'(x, h) \leq F^0(x, h)$ pak plyne regularita funkce F v bodě x .

(c) Označme

$$\mathcal{S}' = \text{conv} \left\{ \sum_{i=1}^m u_i v_i : u_i \in \partial f_i(x), v \in \partial \varphi(f(x)) \right\}.$$

Podle (1315) platí $\partial F(x) \subset \mathcal{S}$ a podle věty 383 (a) platí $\mathcal{S} \subset \mathcal{S}'$, takže $\partial F(x) \subset \mathcal{S}'$. Jsou-li funkce φ a f_i , $1 \leq i \leq m$, regulární a platí-li $v_i \geq 0$, $1 \leq i \leq m$, můžeme psát

$$\begin{aligned} \delta_{\mathcal{S}'}(h) &= \max \left\{ \sum_{i=1}^m v_i u_i^T h : u_i \in \partial f_i(x), v \in \partial \varphi(f(x)) \right\} \\ &\leq \max \left\{ \sum_{i=1}^m v_i \max_{u_i \in \partial f_i(x)} u_i^T h : v \in \partial \varphi(f(x)) \right\} \\ &= \max \left\{ \sum_{i=1}^m v_i f_i^0(x, h) : v \in \partial \varphi(f(x)) \right\} \\ &= \max \left\{ \sum_{i=1}^m v_i f_i'(x, h) : v \in \partial \varphi(f(x)) \right\} \\ &= \varphi^0(f(x), f'(x, h)) = \varphi'(f(x), f'(x, h)). \end{aligned}$$

Konec důkazu je již stejný jako konec důkazu tvrzení (b). Dostaneme $\delta_{\mathcal{S}'}(h) = F'(x, h) \leq F^0(x, h)$, což podle věty 335 dává $\mathcal{S}' \subset \partial F(x)$, takže z $\partial F(x) \subset \mathcal{S} \subset \mathcal{S}'$ plyne $\partial F(x) = \mathcal{S} = \mathcal{S}'$. Z nerovnosti $F^0(x, h) \leq \delta_{\mathcal{S}}(h) \leq \delta_{\mathcal{S}'}(h) = F'(x, h) \leq F^0(x, h)$ pak plyne regularita funkce F v bodě x . \square

Důsledek 39. Jsou-li splněny předpoklady věty 385, platí

$$\partial F(x) \subset \text{conv} \left\{ \sum_{i=1}^m u_i v_i : u_i \in \partial f_i(x), v \in \partial \varphi(f(x)), \right\} \quad (1320)$$

přičemž rovnost nastává zejména v těchto případech:

- (a) Funkce φ je spojitě diferencovatelná v bodě $f(x)$ a $m = 1$.
- (b) Funkce φ je regulární v bodě $f(x)$ a funkce f_i , $1 \leq i \leq m$, jsou spojitě diferencovatelné v bodě x .
- (c) Funkce φ je regulární v bodě $f(x)$ a funkce f_i , $1 \leq i \leq m$, jsou regulární v bodě x a pro libovolný prvek $v \in \partial \varphi(f(x))$ platí $v_i \geq 0$, $1 \leq i \leq m$.

Důkaz Podle věty 385 platí $\nabla F(x) \subset S$ a v části (c) důkazu této věty je ukázáno, že $S \subset S'$, takže $\nabla F(x) \subset S'$, což je vztah (1320). Co se týče speciálních případů, pak (a) plyne bezprostředně z věty 385 (a), (b) plyne z toho, že množiny $\partial f_i(x)$, $1 \leq i \leq m$, a $\partial f(x)$ jsou jednoprvkové, a (c) je bezprostředním důsledkem věty 385 (c), neboť v tomto případě platí $S' = S$. \square

Důsledek 40. Necht funkce $f_1 : R^n \rightarrow R$, $f_2 : R^n \rightarrow R$ jsou lipschitzovské v okolí bodu $x \in R^n$. Pak funkce $F = f_1 f_2$ je lipschitzovská v okolí bodu x a označíme-li

$$f = \begin{bmatrix} f_1 \\ f_2 \end{bmatrix}, \quad P = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix},$$

platí

$$\partial F(x) = (\partial f(x))^T P f(x) \subset \partial f_1(x) f_2(x) + f_1(x) \partial f_2(x)$$

přičemž rovnost nastává, jsou-li funkce f_1 , f_2 regulární a platí-li $f_1(x) \geq 0$, $f_2(x) \geq 0$. V tomto případě je funkce $F = f_1 f_2$ regulární.

Důkaz Definujme funkci $\varphi : R^2 \rightarrow R$ předpisem $\varphi(u_1, u_2) = u_1 u_2$. Tato funkce je spojitě diferencovatelná a tedy (podle věty 373) lipschitzovská v okolí libovolného bodu $u \in R^2$, přičemž platí

$$\nabla \varphi(u) = \begin{bmatrix} u_2 \\ u_1 \end{bmatrix} = P u.$$

Podle věty 385 je funkce $\varphi \circ f = f_1 f_2$ lipschitzovská v okolí bodu x a platí

$$\partial(f_1 f_2) = \{J^T \nabla \varphi(f(x)) : J \in \partial f(x)\} = (\partial f(x))^T P f.$$

Vztah $\partial(f_1 f_2) \subset \partial f_1(x) f_2(x) + f_1(x) \partial f_2(x)$ a podmínky pro rovnost dostaneme bezprostředně z důsledku 39 (c). \square

Důsledek 41. *Nechť zobrazení $f : R^n \rightarrow R^m$ je lipschitzovské v okolí bodu $x \in R^n$. Pak funkce $F = (1/2)f^T f$ je lipschitzovská v okolí bodu x a platí*

$$\partial F(x) = \frac{1}{2} \partial(f^T f)(x) = (\partial f(x))^T f(x) = \{J^T f(x) : J \in \partial f(x)\}. \quad (1321)$$

Důkaz Definujme funkci $\varphi : R^m \rightarrow R$ předpisem

$$\varphi(u) = \frac{1}{2} u^T u = \frac{1}{2} \sum_{i=1}^m u_i^2.$$

Tato funkce je spojitě diferencovatelná a tedy (podle věty 373) lipschitzovská v okolí libovolného bodu $u \in R^m$, přičemž platí $\nabla \varphi(u) = u$. Podle věty 385 (a) je funkce $F = \varphi \circ f = (1/2)f^T f$ lipschitzovská v okolí bodu x a platí $\partial F(x) = (\partial f(x))^T \nabla \varphi(f(x)) = (\partial f(x))^T f(x)$. \square

Věta 386. *Nechť funkce $f_i : R^n \rightarrow R$, $1 \leq i \leq m$, jsou lipschitzovské v okolí bodu $x \in R^n$. Pak funkce*

$$F(x) = \max_{1 \leq i \leq m} f_i(x)$$

je lipschitzovská v okolí bodu x a platí

$$\partial F(x) \subset \text{conv} \{ \partial f_i(x) : i \in I(x) \}, \quad (1322)$$

kde $I(x) = \{i \in \{1, \dots, m\} : f_i(x) = F(x)\}$. Jsou-li funkce f_i , $1 \leq i \leq m$, regulární v bodě x , je funkce F regulární v bodě x a v (1322) platí rovnost.

Důkaz Definujme funkci $\varphi : R^m \rightarrow R$ předpisem $\varphi(u) = \max(u_1, \dots, u_m)$. Tato funkce je konvexní v R^m , neboť

$$\begin{aligned} \varphi(\lambda u + (1-\lambda)v) &= \max_{1 \leq i \leq m} (\lambda u_i + (1-\lambda)v_i) \leq \lambda \max_{1 \leq i \leq m} (u_i) + (1-\lambda) \max_{1 \leq i \leq m} (v_i) \\ &= \lambda \varphi(u) + (1-\lambda) \varphi(v) \end{aligned}$$

pro $u \in R^m$, $v \in R^m$ a $1 \leq \lambda \leq 1$, takže je lokálně lipschitzovská podle věty 360. Nechť $I(u) = \{i \in \{1, \dots, m\} : u_i = \varphi(u)\}$. Pak platí

$$\begin{aligned} \varphi'(u, d) &= \lim_{t \downarrow 0} \frac{\varphi(u + td) - \varphi(u)}{t} = \lim_{t \downarrow 0} \max_{1 \leq i \leq m} \left(\frac{u_i + td_i - \varphi(u)}{t} \right) \\ &= \lim_{t \downarrow 0} \max_{i \in I(u)} \left(\frac{u_i + td_i - \varphi(u)}{t} \right) = \max_{i \in I(u)} (d_i), \end{aligned}$$

takže $\varphi^0(u, d) = \varphi'(u, d) = \max_{i \in I(u)} (d_i)$ a podle definice 121 platí

$$\partial \varphi(u) = \left\{ v \in R^n : \max_{i \in I(u)} (d_i) \geq v^T d \quad \forall d \in R^n \right\}.$$

Nechť e_i je i -tý sloupec jednotkové matice a $\delta > 0$. Jestliže $v_i \neq 0$ pro $i \notin I(u)$, dostaneme volbou $d_i = v_i e_i$ nerovnost $v^T d = v_i^2 > 0 = \max_{i \in I(u)} (d_i)$, takže $v \notin \partial \varphi(u)$. Jestliže $v_i < 0$ pro $i \in I(u)$,

dostaneme volbou $d_i = -\delta e_i$ nerovnost $v^T d = -\delta v_i > -\delta = \max\{d_i, i \in I(u)\}$, takže $v \notin \partial\varphi(u)$. Jestliže $v_i \geq 0 \forall i \in I(u)$ a $\sum_{i \in I(u)} v_i > 1$, dostaneme volbou $d = \sum_{i \in I(u)} \delta e_i$ nerovnost $v^T d = \delta \sum_{i \in I(u)} v_i > \delta = \max\{d_i, i \in I(u)\}$, takže $v \notin \partial\varphi(u)$. Jestliže $v_i \geq 0 \forall i \in I(u)$ a $\sum_{i \in I(u)} v_i < 1$, dostaneme volbou $d = -\sum_{i \in I(u)} \delta e_i$ nerovnost $v^T d = -\delta \sum_{i \in I(u)} v_i > -\delta = \max\{d_i, i \in I(u)\}$, takže $v \notin \partial\varphi(u)$. Musí tedy platit

$$\partial\varphi(u) = \left\{ v \in R^n : v_i \geq 0, \sum_{i \in I(u)} v_i = 1, \sum_{i \notin I(u)} v_i = 0 \right\}.$$

Podle důsledku 39 pak platí

$$\begin{aligned} \partial F(x) &\subset \text{conv} \left\{ \sum_{i=1}^m v_i u_i : u_i \in \partial f_i(x), v \in \partial\varphi(f(x)) \right\} \\ &= \text{conv} \left\{ \sum_{i \in I(u)} v_i \partial f_i(x) : v_i \geq 0, \sum_{i \in I(u)} v_i = 1 \right\} \\ &= \text{conv} \{ \partial f_i(x), i \in I(u) \}. \end{aligned}$$

Funkce φ je konvexní, takže je podle věty 375 regulární. Jsou-li funkce $f_i, 1 \leq i \leq m$, regulární, je podle věty 375 i funkce F regulární a jelikož $v_i \geq 0, 1 \leq i \leq m$, platí v (1322) rovnost. \square

Poznámka 469. Položíme-li $f_i(x) = a_i^T x + \alpha_i$, jsou funkce $f_i(x), 1 \leq i \leq m$, lineární a tedy regulární, takže podle věty 386 platí

$$\partial F(x) = \partial \max_{1 \leq i \leq m} (a_i^T x + \alpha_i) = \text{conv} \{ a_i : i \in I(x) \}, \quad (1323)$$

kde $I(x) = \{i \in \{1, \dots, m\} : a_i^T x + \alpha_i = F(x)\}$. Položíme-li $f_i(x) = a_i^T f(x) + \alpha_i$, kde $f : R^n \rightarrow R^k$ je spojitě diferencovatelné zobrazení, jsou funkce $f_i(x), 1 \leq i \leq m$, spojitě diferencovatelné a tedy regulární, takže podle věty 386 a podle věty 385 (b) platí

$$\partial F(x) = \partial \max_{1 \leq i \leq m} (a_i^T f(x) + \alpha_i) = \nabla f(x) \text{conv} \{ a_i : i \in I(x) \}, \quad (1324)$$

kde $I(x) = \{i \in \{1, \dots, m\} : a_i^T f(x) + \alpha_i = F(x)\}$.

15.6 Polohladká zobrazení

Definice 125. Nechť zobrazení $f : R^n \rightarrow R^m$ je lipschitzovské v okolí bodu $x \in R^n$. Jestliže pro každé $h \in R^n$ existuje limita

$$\lim_{\substack{J \in \partial f(x+th) \\ t \downarrow 0}} Jh \quad (1325)$$

(nezávislá na volbě $J \in \partial f(x+th)$), řekneme, že zobrazení f je slabě polohladké v bodě x . Jestliže pro každé $h \in R^n$ existuje limita

$$\lim_{\substack{J \in \partial f(x+th') \\ h' \rightarrow h, t \downarrow 0}} Jh' \quad (1326)$$

(nezávislá na volbě $J \in \partial f(x+th')$), řekneme, že zobrazení f je polohladké v bodě x .

Poznámka 470. Jelikož $\partial f(x)$ je množinové zobrazení, mohlo by se zdát, že existence limity (1326) je výjimečná. V dalším textu však ukážeme (poznámka 474), že polohladkost je vlastnost převážné většiny zajímavých lokálně lipschitzovských zobrazení.

Poznámka 471. Z definice 125 plyne, že každé polohladké zobrazení je slabě polohladké. Slabá polohladkost se však nezachovává při skládání funkcí a také věta 392 vyžaduje platnost vztahu (1326).

Věta 387. *Nechť zobrazení $f : R^n \rightarrow R^m$ je slabě polohladké v bodě $x \in R^n$. Pak pro libovolný vektor $h \in R^n$ existuje směrová derivace $f'(x, h)$ a platí*

$$f'(x, h) = \lim_{t \downarrow 0} \frac{f(x + th) - f(x)}{t} = \lim_{\substack{J \in \partial f(x+th) \\ t \downarrow 0}} Jh.$$

Nechť zobrazení $f : R^n \rightarrow R^m$ je polohladké v bodě $x \in R^n$. Pak pro libovolný vektor $h \in R^n$ existuje směrová derivace $f'(x, h)$ a platí

$$f'(x, h) = \lim_{\substack{h' \rightarrow h \\ t \downarrow 0}} \frac{f(x + th') - f(x)}{t} = \lim_{\substack{J \in \partial f(x+th') \\ h' \rightarrow h, t \downarrow 0}} Jh'.$$

Důkaz (a) Zvolme libovolně vektor $h \in R^n$ a posloupnost $t_i \downarrow 0$. Jelikož zobrazení f je lipschitzovské v okolí bodu x , můžeme bez újmy na obecnosti předpokládat, že je lipschitzovské v každém z intervalů $[x, x + t_i h]$. Použijeme-li větu 384, dostaneme

$$\frac{f(x + t_i h) - f(x)}{t_i} \in \partial f([x, x + t_i h])h = \left(\text{conv} \bigcup_{t \in [0, t_i]} \partial f(x + th) \right) h = \text{conv} \left(\bigcup_{t \in [0, t_i]} \partial f(x + th)h \right) \subset R^m$$

Podle věty 315 existuje nejvýše $m + 1$ prvků $J_i^k \in \partial f(x + t_i^k h)$, $t_i^k \in [0, t_i]$, $1 \leq k \leq m + 1$, tak, že

$$\frac{f(x + t_i h) - f(x)}{t_i} = \sum_{k=1}^{m+1} \lambda_i^k J_i^k h,$$

kde $0 \leq \lambda_i^k \leq 1$ a $\lambda_1^k + \dots + \lambda_{m+1}^k = 1$. Jelikož interval $[0, 1]$ je kompaktní, můžeme předpokládat, že $\lambda_i^k \rightarrow \lambda^k$, $1 \leq k \leq m + 1$ (v opačném případě vybereme vhodnou podposloupnost). Pak podle (1325) platí

$$\begin{aligned} \lim_{i \rightarrow \infty} \frac{f(x + t_i h) - f(x)}{t_i} &= \lim_{i \rightarrow \infty} \left(\sum_{k=1}^{m+1} \lambda_i^k J_i^k h \right) = \sum_{k=1}^{m+1} \left(\lim_{i \rightarrow \infty} \lambda_i^k \right) \left(\lim_{i \rightarrow \infty} J_i^k h \right) \\ &= \left(\sum_{k=1}^{m+1} \lambda^k \right) \lim_{\substack{J \in \partial f(x+th) \\ t \downarrow 0}} Jh = \lim_{\substack{J \in \partial f(x+th) \\ t \downarrow 0}} Jh, \end{aligned}$$

takže limita na levé straně nezávisí na výběru posloupnosti $t_i \downarrow 0$ a rovná se směrové derivaci $f'(x, h)$. Jelikož každé polohladké zobrazení je slabě polohladké a v $h' \rightarrow h$ lze volit $h' = h$, dostaneme ihned zbytek tvrzení. \square

Poznámka 472. Zobrazení $f'(x, \cdot) : R^n \rightarrow R^m$ (směrová derivace) vystupující ve větě 387 je pozitivně homogení a lipschitzovské (poznámka 452). Nemusí však být subaditivní jako v případě konvexních funkcí.

Poznámka 473. Podle věty 387, pro polohladká zobrazení platí

$$f(x + th') = f(x) + tf'$$

kde $f' \rightarrow f'(x, h)$, pokud $h' \rightarrow h$ a $t \downarrow 0$

V dalším výkladu budeme často používat pojem funkce, tedy zobrazení $f : R^n \rightarrow R$, neboli $f : R^n \rightarrow R^m$, kde $m = 1$. V tomto případě je třeba mít na paměti konvenci zmíněnou v poznámce 467.

Věta 388. Jsou-li funkce $f_i : R^n \rightarrow R$, $1 \leq i \leq m$, polohladké v bodě $x \in R^n$, je i zobrazení $f = [f_1, \dots, f_m]^T$ polohladké v bodě x .

Důkaz Nechť $h \in R^n$. Limita (1326) existuje právě tehdy, existují-li pro $1 \leq i \leq m$ limity

$$\lim_{\substack{J \in \partial f(x+th') \\ h' \rightarrow h, t \downarrow 0}} e_i^T J h'.$$

(e_i je i -tý sloupec jednotkové matice řádu m). Tyto limity však existují, neboť pro $1 \leq i \leq m$ platí $J^T e_i \in \partial f_i(x+th')$ a funkce f_i , $1 \leq i \leq m$, jsou polohladké. \square

Věta 389. Je-li funkce $F : R^n \rightarrow R$ spojitě diferencovatelná v okolí bodu $x \in R^n$, je polohladká v bodě x .

Důkaz Pro spojitě diferencovatelné funkce platí

$$\lim_{\substack{g \in \partial F(x+th') \\ h' \rightarrow h, t \downarrow 0}} g^T h' = \lim_{\substack{h' \rightarrow h \\ t \downarrow 0}} (\nabla F(x+th'))^T h' = (\nabla F(x))^T h.$$

\square

Věta 390. Je-li funkce $F : R^n \rightarrow R$ konvexní v okolí bodu $x \in R^n$, je polohladká v bodě x .

Důkaz Nechť funkce F je konvexní v $\mathcal{B}(x, \varepsilon)$, $x+th' \in \mathcal{B}(x, \varepsilon)$ a $g \in \partial F(x+th')$. Pak podle věty 362 (d) platí

$$F(x) - F(x+th') \geq g^T (x - (x+th')),$$

neboli

$$\frac{F(x+th') - F(x)}{t} \leq g^T h'.$$

Z druhé strany podle definice 118 platí

$$g^T h' \leq F'(x+th', h').$$

Jelikož funkce konvexní v okolí bodu $x \in R^n$ je v okolí tohoto bodu lipschitzovská s nějakou konstantou L (věta 360), můžeme psát

$$\lim_{h' \rightarrow h, t \downarrow 0} \frac{\|F(x+th') - F(x+th)\|}{t} \leq \lim_{h' \rightarrow h} L \|h' - h\| = 0$$

a jelikož podle věty 361 (a) existuje směrová derivace $F'(x, \cdot)$, platí

$$\lim_{h' \rightarrow h, t \downarrow 0} \frac{F(x+th') - F(x)}{t} = \lim_{t \downarrow 0} \frac{F(x+th) - F(x)}{t} + \lim_{h' \rightarrow h, t \downarrow 0} \frac{F(x+th') - F(x+th)}{t} = F'(x, h).$$

pro libovolný vektor $h \in R^n$, což spolu s předchozími nerovnostmi dává

$$\begin{aligned} F'(x, h) &= \lim_{\substack{h' \rightarrow h \\ t \downarrow 0}} \frac{F(x+th') - F(x)}{t} \leq \liminf_{\substack{g \in \partial F(x+th') \\ h' \rightarrow h, t \downarrow 0}} g^T h' \leq \limsup_{\substack{g \in \partial F(x+th') \\ h' \rightarrow h, t \downarrow 0}} g^T h' \\ &\leq \limsup_{h' \rightarrow h, t \downarrow 0} F'(x+th', h') \leq F'(x, h), \end{aligned}$$

(poslední nerovnost plyne z věty 361 (c)). Tím je dokázána existence limity (1326) (s g^T místo J). \square

Věta 391. Nechť zobrazení $f : R^n \rightarrow R^m$ je polohladké v bodě $x \in R^n$ a funkce $\varphi : R^m \rightarrow R$ je polohladká v bodě $f(x)$. Pak funkce $F = \varphi \circ f$ je polohladká v bodě x .

Důkaz Nechť vektor $h \in R^n$ je libovolný. Nechť $x_k = x + t_k h_k$, kde $h_k \rightarrow h$ a $t_k \downarrow 0$. Podle věty 385 platí $\partial F(x_k) \subset \mathcal{S}_k$, kde symbol $\mathcal{S}_k \subset R^n$ označuje kompaktní množinu na pravé straně výrazu (1315) (s x_k místo x). Nechť

$$\begin{aligned} w_k^- &= (J_k^-)^T v_k^- = \arg \min_{w \in \mathcal{S}_k} w^T h, & v_k^- &\in \partial \varphi(f(x_k)), & J_k^- &\in \partial f(x_k), \\ w_k^+ &= (J_k^+)^T v_k^+ = \arg \max_{w \in \mathcal{S}_k} w^T h, & v_k^+ &\in \partial \varphi(f(x_k)), & J_k^+ &\in \partial f(x_k). \end{aligned}$$

Pak pro libovolný vektor $w_k \in \partial F(x_k) \subset \mathcal{S}_k$ platí

$$(w_k^-)^T h \leq w_k^T h \leq (w_k^+)^T h. \quad (1327)$$

Jelikož všechny veličiny v těchto vzorcích jsou podle věty 372 (a) omezené, můžeme předpokládat (po případném přechodu k podposloupnostem), že

$$\begin{aligned} J_k^- &\rightarrow J^- \in \partial f(x), & v_k^- &\rightarrow v^- \in \partial \varphi(f(x)), \\ J_k^+ &\rightarrow J^+ \in \partial f(x), & v_k^+ &\rightarrow v^+ \in \partial \varphi(f(x)) \end{aligned}$$

(používáme větu 372 (c)). Jelikož zobrazení f je polohladké, platí $J^- h = J^+ h = f'(x, h)$, takže s použitím (1327) dostaneme

$$(v^-)^T f'(x, h) \leq \liminf_{k \rightarrow \infty} w_k^T h \leq \limsup_{k \rightarrow \infty} w_k^T h \leq (v^+)^T f'(x, h).$$

Jelikož funkce φ je polohladká a podle poznámky 473 platí $f(x_k) = f(x + t_k h_k) = f(x) + t_k f'_k$, kde $f'_k \rightarrow f'(x, h)$, pokud $h_k \rightarrow h$ a $t_k \downarrow 0$, můžeme použít definici 125, podle které

$$(v^-)^T f'(x, h) = \lim_{k \rightarrow \infty} (v_k^-)^T f'(x, h) = \lim_{k \rightarrow \infty} (v_k^+)^T f'(x, h) = (v^+)^T f'(x, h),$$

což dokazuje existenci limity posloupnosti $w_k^T h$ nezávislé na volbě vektoru $w_k \in \partial F(x_k)$. \square

Důsledek 42. Nechť zobrazení $f : R^n \rightarrow R^m$ je polohladké v bodě $x \in R^n$ a funkce $\varphi : R^m \rightarrow R$ je buď spojitě diferencovatelná nebo konvexní v okolí bodu $f(x)$. Pak funkce $F = \varphi \circ f$ je polohladká v bodě x .

Důkaz Tvrzení plyne bezprostředně z věty 389, věty 390 a věty 391. \square

Důsledek 43. Nechť funkce $f_i : R^n \rightarrow R$, $1 \leq i \leq m$, jsou polohladké v bodě $x \in R^n$ a $\lambda_i \in R$, $1 \leq i \leq m$. Pak funkce $F_1 = \sum_{i=1}^m \lambda_i f_i$ (lineární kombinace) a $F_2 = \prod_{i=1}^m f_i$ (součin) jsou polohladké v bodě x .

Důkaz Podle věty 388 je zobrazení $f = [f_1, \dots, f_m]^T$ polohladké v bodě x . Funkce $\varphi_1(u) = \sum_{i=1}^m \lambda_i u_i$ a $\varphi_2(u) = \prod_{i=1}^m u_i$ jsou spojitě diferencovatelné, takže podle důsledku 42 jsou funkce $F_1 = \varphi_1 \circ f$ a $F_2 = \varphi_2 \circ f$ polohladké v bodě x . \square

Důsledek 44. Nechť funkce $f_i : R^n \rightarrow R$, $1 \leq i \leq m$, jsou polohladké v bodě $x \in R^n$ a $f = [f_1, \dots, f_m]^T$. Pak funkce $F = \|f\|$, kde $\|\cdot\|$ je libovolná norma v R^m , je polohladká v bodě x . Speciálně funkce $F_1 = \max_{1 \leq i \leq m} (|f_i|)$ (maximum absolutních hodnot) a $F_2 = \sum_{i=1}^m |f_i|$ (součet absolutních hodnot) jsou polohladké v bodě x . Dále funkce $F_3 = \max_{1 \leq i \leq m} (f_i)$ (bodové maximum) a $F_4 = \min_{1 \leq i \leq m} (f_i)$ (bodové minimum) jsou polohladké v bodě x .

Důkaz Podle věty 388 je zobrazení $f = [f_1, \dots, f_m]^T$ polohladké v bodě x . Funkce $\varphi(u) = \|u\|$ je konvexní, neboť z vlastností vektorové normy plyne, že pro $0 \leq \lambda \leq 1$ platí

$$\varphi(\lambda u + (1 - \lambda)v) = \|\lambda u + (1 - \lambda)v\| \leq \lambda \|u\| + (1 - \lambda) \|v\|.$$

Funkce $F = \varphi \circ f$ je tedy podle důsledku 42 polohladká. Také funkce $\varphi_3(u) = \max_{1 \leq i \leq m} (u_i)$ je konvexní (důkaz věty 386), takže funkce $F_3 = \varphi_3 \circ f$ je polohladká. Jelikož funkce f_i , $1 \leq i \leq m$, jsou polohladké, jsou podle důsledku 43 i funkce funkce $-f_i$, $1 \leq i \leq m$, polohladké, takže jejich bodové maximum je polohladké. Podle důsledku 43 je tedy i bodové minimum $F_4 = \min_{1 \leq i \leq m} (f_i) = -\max_{1 \leq i \leq m} (-f_i)$ polohladké. \square

Důsledek 45. (Obrácení věty 388). Nechť zobrazení $f : R^n \rightarrow R^m$ je polohladké v bodě $x \in R^n$ přičemž $f = [f_1, \dots, f_m]^T$. Pak funkce $f_i : R^n \rightarrow R$, $1 \leq i \leq m$, jsou polohladké v bodě x .

Důkaz Zřejmě $f_i = \varphi_i \circ f$, $1 \leq i \leq m$, kde funkce $\varphi_i : R^m \rightarrow R$, definované předpisem $\varphi_i(u) = e_i^T u = u_i$, jsou spojitě diferencovatelné. Polohladkost funkcí $f_i : R^n \rightarrow R$, $1 \leq i \leq m$, tedy plyne z důsledku 42. \square

Důsledek 46. Lineární kombinace polohladkých zobrazení je polohladké zobrazení. Skalární součin polohladkých zobrazení je polohladká funkce.

Důkaz Podle důsledku 45 jsou složky polohladkých zobrazení polohladkými funkcemi. Podle důsledku 43 je lineární kombinace polohladkých funkcí polohladkou funkcí, takže podle věty 388 je lineární kombinace polohladkých zobrazení polohladkým zobrazením. Polohladkost skalárního součinu plyne z důsledku 45, důsledku 43 a věty 388. \square

Poznámka 474. Z předchozího textu vyplývá, že vycházíme-li ze spojitě diferencovatelných a konvexních zobrazení, dostáváme běžnými operacemi (součet, součin, absolutní hodnota, maximum, skládání funkcí) pouze polohladká zobrazení. Proto má teorie polohladkých zobrazení velké uplatnění v praktických aplikacích. Navíc je polohladkost základním předpokladem pro konstrukci numerických metod pro řešení nehladkých rovnic.

V následujících úvahách budeme používat symbol $o(\|h\|)$ pokud $h \rightarrow 0$. Tento symbol znamená, že pro libovolnou posloupnost $h_i \rightarrow 0$, $h_i \neq 0$ platí $o(\|h_i\|)/\|h_i\| \rightarrow 0$.

Věta 392. Nechť zobrazení $f : R^n \rightarrow R^m$ je lipschitzovské v okolí bodu $x \in R^n$. Pak f je polohladké v bodě x právě tehdy, existuje-li směrová derivace $f'(x, h)$ a platí-li

$$Jh - f'(x, h) = o(\|h\|) \quad (1328)$$

pokud $h \rightarrow 0$ a $J \in \partial f(x + h)$.

Důkaz (a) Nechť zobrazení $f : R^n \rightarrow R^m$ je polohladké. Máme dokázat, že

$$\lim_{i \rightarrow \infty} \frac{J_i h_i - f'(x, h_i)}{\|h_i\|} = 0. \quad (1329)$$

pro libovolné posloupnosti $\{h_i\} \subset R^n$ a $\{J_i\} \subset R^{m \times n}$ takové, že $h_i \rightarrow 0$ a $J_i \in \partial f(x + h_i)$. Předpokládejme naopak, že existují posloupnosti $\{h_i\} \subset R^n$ a $\{J_i\} \subset R^{m \times n}$ takové, že $h_i \rightarrow 0$ a $J_i \in \partial f(x + h_i)$, a číslo $\varepsilon > 0$ takové, že

$$\frac{\|J_i h_i - f'(x, h_i)\|}{\|h_i\|} = \|J_i h'_i - f'(x, h'_i)\| \geq \varepsilon \quad \forall i \in N,$$

kde $h'_i = h_i/\|h_i\|$ a $t_i = \|h_i\|$ (takže $J_i \in \partial f(x + t_i h'_i)$). Jelikož vektory h'_i jsou omezené (neboť $\|h'_i\| = 1$), můžeme tyto posloupnosti vybrat tak, že $h'_i \rightarrow h$. Pak podle věty 387 platí

$$\lim_{i \rightarrow \infty} J_i h'_i = f'(x, h)$$

což je však ve sporu s předchozí nerovností, neboť funkce $f'(x, \cdot)$ je podle poznámky 452 spojitá.

(b) Předpokládejme nyní, že existuje směrová derivace $f'(x, \cdot)$ a zobrazení $f : R^n \rightarrow R^m$ není polohladké. Pak musí existovat vektor $h \in R^n$ (bez újmy na obecnosti budeme předpokládat, že $\|h\| = 1$), posloupnosti $h'_i \rightarrow h$, $t_i \downarrow 0$, $J_i \in \partial f(x + t_i h'_i)$ a číslo $\varepsilon > 0$ tak, že

$$\|J_i h'_i - f'(x, h)\| \geq 2\varepsilon \quad \forall i \in N \quad (1330)$$

(v opačném případě by existovala limita (1326) rovnající se $f'(x, h)$, takže zobrazení f by bylo podle definice 125 polohladké). Jelikož směrová derivace je podle poznámky 452 lipschitzovská, platí pro dostatečně velké indexy $\|f'(x, h'_i) - f'(x, h)\| \leq \varepsilon$, což spolu s (1330) dává

$$\begin{aligned}\|J_i h'_i - f'(x, h'_i)\| &= \|J_i h'_i - f'(x, h) - (f'(x, h'_i) - f'(x, h))\| \\ &\geq \|J_i h'_i - f'(x, h)\| - \|(f'(x, h'_i) - f'(x, h))\| \geq \varepsilon,\end{aligned}$$

Položme $h_i = t_i h'_i$. Jelikož $\|h'_i\| \rightarrow 1$ a $t_i \downarrow 0$, platí $\|h_i\| \rightarrow 0$. Z předchozí nerovnosti však plyne

$$\liminf_{i \rightarrow \infty} \frac{\|J_i h_i - f'(x, h_i)\|}{\|h_i\|} = \liminf_{i \rightarrow \infty} \frac{\|J_i h'_i - f'(x, h'_i)\|}{\|h'_i\|} = \liminf_{i \rightarrow \infty} \|J_i h'_i - f'(x, h'_i)\| \geq \varepsilon > 0,$$

takže neplatí (1329) a tudíž ani (1328). \square

Poznámka 475. Vzhledem k platnosti věty 392 se polohladké zobrazení často definuje jako lokálně lipschitzovské zobrazení, které vyhovuje podmínce (1328).

Definice 126. Řekneme, že zobrazení $f : R^n \rightarrow R^m$ je diferencovatelné v Bouligandově smyslu (*B-diferencovatelné*) v bodě $x \in R^n$, jestliže existuje pozitivně homogenní zobrazení $f'(x, \cdot) : R^n \rightarrow R^m$ (směrová derivace) takové, že

$$f(x + h) - f(x) - f'(x, h) = o(\|h\|), \quad (1331)$$

pokud $h \rightarrow 0$ (to znamená, že zobrazení $f'(x, \cdot)$ má stejné aproximační vlastnosti jako Frechetova derivace).

Věta 393. Polohladké zobrazení je B-diferencovatelné.

Důkaz Nechť zobrazení $f : R^n \rightarrow R^m$ je polohladké v bodě $x \in R^n$. Máme dokázat, že

$$\lim_{i \rightarrow \infty} \frac{f(x + h_i) - f(x) - f'(x, h_i)}{\|h_i\|} = 0.$$

pro libovolnou posloupnost $\{h_i\} \subset R^n$ takovou, že $h_i \rightarrow 0$. Předpokládejme naopak, že existuje posloupnost $\{h_i\} \subset R^n$ taková, že $h_i \rightarrow 0$, a číslo $\varepsilon > 0$ takové, že

$$\frac{|f(x + h_i) - f(x) - f'(x, h_i)|}{\|h_i\|} = \left| \frac{f(x + t_i h'_i) - f(x)}{t_i} - f'(x, h'_i) \right| \geq \varepsilon \quad \forall i. \quad (1332)$$

kde $h'_i = h_i / \|h_i\|$ a $t_i = \|h_i\|$. Jelikož vektory h'_i jsou omezené (neboť $\|h'_i\| = 1$), můžeme tuto posloupnost vybrat tak, že $h'_i \rightarrow h$. Pak podle věty 387 platí

$$\lim_{i \rightarrow \infty} \frac{f(x + t_i h'_i) - f(x)}{t_i} = f'(x, h),$$

což je však ve sporu s (1332), neboť funkce $f'(x, \cdot)$ je podle poznámky 452 spojitá. \square

Důsledek 47. Nechť zobrazení $f : R^n \rightarrow R^m$ je polohladké v bodě $x \in R^n$. Pak platí

$$f(x + h) - f(x) - Jh = o(\|h\|), \quad (1333)$$

pokud $h \rightarrow 0$ a $J \in \partial f(x + h)$.

Důkaz Tvrzení plyne bezprostředně z věty 392 a věty 393. \square

16 Metody pro řešení soustav nehladkých rovnic

16.1 Newtonova metoda

Nyní se budeme zabývat řešením soustavy rovnic

$$f(x) = 0, \quad (1334)$$

kde $f : R^n \rightarrow R^n$ je polohladké zobrazení. Nejprve se budeme věnovat nepřesné Newtonově metodě, která je iterační a generuje posloupnost $\{x_k\}$ předpisem

$$x_{k+1} = x_k + d_k, \quad (1335)$$

kde vektor d_k se vybírá tak, aby platilo

$$\omega_k = \frac{\|A_k d_k + f(x_k)\|}{\|f(x_k)\|} \leq \omega \quad (1336)$$

a matice A_k se vybírá tak, aby platilo

$$\Delta_k = \|A_k - J_k\| \leq \Delta \quad (1337)$$

pro nějaký prvek $J_k \in \partial_B f(x_k)$. Přitom $\omega \geq 0$, $\Delta \geq 0$ a normy v (1336) a (1337) jsou euklidovské.

Definice 127. Řekneme, že lokálně lipschitzovské zobrazení $f : R^n \rightarrow R^n$ je silně BD-regulární v bodě $x \in R^n$, jestliže všechny matice $J \in \partial_B f(x)$ jsou regulární (množina $\partial_B f(x)$ je uvedena v definici 124).

Poznámka 476. V iteračním procesu (1335)-(1337) předpokládáme, že A_k aproximuje prvek z $\partial_B f(x_k)$, neboť regularitu všech prvků z $\partial_B f(x_k) \subset \partial f(x_k)$ lze zajistit snadněji než regularitu všech prvků z $\partial f(x_k)$.

Věta 394. Nechť lokálně lipschitzovské zobrazení $f : R^n \rightarrow R^n$ je silně BD-regulární v bodě $x \in R^n$. Pak existuje číslo $\delta > 0$ a konstanta $c \geq 0$ tak, že všechny matice $J \in \partial_B f(y)$ jsou regulární a platí $\|J^{-1}\| \leq c$ pokud $y \in \mathcal{B}(x, \delta)$.

Důkaz Nejprve dokážeme existenci čísla $\delta > 0$ a konstanty $c \geq 0$ tak, že všechny matice $\nabla f(z)$ jsou regulární a platí

$$\|(\nabla f(z))^{-1}\| \leq c, \quad (1338)$$

pokud $z \in \mathcal{B}(x, \delta) \setminus \Omega_f$ (množina Ω_f je uvedena v definici 124). Předpokládejme, že (1338) neplatí. Pak musí existovat posloupnost $x_i \rightarrow x$, $x_i \in \mathcal{B}(x, \delta) \setminus \Omega_f$ taková, že buď všechny matice $\nabla f(x_i)$ jsou singulární nebo $\|(\nabla f(x_i))^{-1}\| \rightarrow \infty$. Jelikož zobrazení f je lipschitzovské v okolí bodu x , jsou podle věty 383 (b) matice $\nabla f(x_i)$ omezené v okolí bodu x . Existuje tedy podposloupnost $\{x'_i\} \subset \{x_i\}$ taková, že $(\nabla f(x'_i))^T \rightarrow J$. Ze spojitosti závislosti vlastních čísel na koeficientech matice plyne, že J musí být singulární. Podle definice 124 platí $J \in \partial_B f(x)$, což je v rozporu s definicí 127. Nechť nyní $y \in \mathcal{B}(x, \delta) \cap \Omega_f$ a $J \in \partial_B f(y)$. Pak existuje číslo $0 < \delta' < \delta$ tak, že $\mathcal{B}(y, \delta') \subset \mathcal{B}(x, \delta)$ a (1338) platí pokud $z \in \mathcal{B}(y, \delta') \setminus \Omega_f$. Jelikož podle definice 124 platí

$$J = \lim_{i \rightarrow \infty} (\nabla f(y_i))^T$$

pro nějakou posloupnost $y_i \rightarrow y$, $y_i \in \mathcal{B}(y, \delta') \setminus \Omega_f$, dostaneme z (1338) a ze spojitosti závislosti vlastních čísel na koeficientech matice nerovnost $\|J^{-1}\| \leq c$. \square

Věta 395. Nechť zobrazení $f : R^n \rightarrow R^n$ je polohladké a silně BD-regulární v bodě $x^* \in R^n$ takovém, že $f(x^*) = 0$. Pak existují čísla $\varepsilon > 0$, $\omega > 0$ a $\Delta > 0$ taková, že pokud $x_1 \in \mathcal{B}(x^*, \varepsilon)$, je iterační proces (1335)-(1337) dobře definován (matice A_k jsou regulární) a posloupnost $\{x_k\}$ konverguje k bodu x^* Q-lineárně. Jestliže navíc $\omega_k \rightarrow 0$ a $\Delta_k \rightarrow 0$, pak posloupnost $\{x_k\}$ konverguje k bodu x^* Q-superlineárně a také posloupnost $\{f(x_k)\}$ konverguje k nule Q-superlineárně.

Důkaz Necht c a δ jsou čísla, jejichž existence plyne z věty 394. Položme $\Delta = 1/(5c)$ a zvolme $\varepsilon \leq \delta$ tak, aby zobrazení f bylo lipschitzovské (s nějakou konstantou L) v $\mathcal{B}(x^*, \varepsilon)$ a aby platilo

$$\|f(x) - f(x^*) - J(x - x^*)\| \leq \frac{\Delta}{2} \|x - x^*\| \quad \forall J \in \partial_B f(x), \quad (1339)$$

pokud $x \in \mathcal{B}(x^*, \varepsilon)$ (to je možné vzhledem k (1333)). Dále položme $\omega = \Delta/(2L)$. Předpokládejme, že $x_k \in \mathcal{B}(x^*, \varepsilon)$ (platí to pro $k = 1$). Pak podle věty 394 platí $\|J_k^{-1}\| \leq c$. Zřejmě

$$A_k^{-1} + J_k^{-1}(A_k - J_k)A_k^{-1} = J_k^{-1}.$$

Jelikož rozdíl norem není větší než norma rozdílu, můžeme psát

$$\|A_k^{-1}\| - \|J_k^{-1}\| \|A_k - J_k\| \|A_k^{-1}\| \leq \|J_k^{-1}\|,$$

neboli

$$\|A_k^{-1}\| \leq \frac{\|J_k^{-1}\|}{1 - \|J_k^{-1}\| \|A_k - J_k\|} \leq \frac{c}{1 - c\Delta} = \frac{5}{4}c,$$

což podle (1335)-(1337) a (1339) (s využitím vztahu $f(x^*) = 0$) dává

$$\begin{aligned} \|x_{k+1} - x^*\| &= \|x_k + d_k - x^*\| = \|x_k + A_k^{-1}(A_k d_k + f(x_k) - f(x_k)) - x^*\| \\ &= \|A_k^{-1}(A_k d_k + f(x_k) - (f(x_k) - J_k(x_k - x^*) + (A_k - J_k)(x_k - x^*)))\| \\ &\leq \|A_k^{-1}\| (\|f(x_k) - f(x^*) - J_k(x_k - x^*)\| \\ &\quad + \|A_k - J_k\| \|x_k - x^*\| + \omega_k \|f(x_k) - f(x^*)\|) \\ &\leq \frac{5}{4}c (\|f(x_k) - f(x^*) - J_k(x_k - x^*)\| \\ &\quad + \Delta_k \|x_k - x^*\| + \omega_k L \|x_k - x^*\|) \\ &\leq \frac{5}{4}c \left(\frac{1}{2}\Delta + \Delta + \frac{1}{2}\Delta \right) \|x_k - x^*\| = \frac{1}{2} \|x_k - x^*\|. \end{aligned} \quad (1340)$$

Odtud plyne, že $x_{k+1} \in \mathcal{B}(x^*, \varepsilon)$, takže můžeme pokračovat stejným způsobem dále. Dokázali jsme tak indukci, že ve všech iteračních krocích platí $x_{k+1} \in \mathcal{B}(x^*, \varepsilon)$ a $\|x_{k+1} - x^*\| \leq (1/2)\|x_k - x^*\|$ čili, že posloupnost $\{x_k\}$ konverguje k bodu x^* Q -lineárně. Necht nyní $\omega_k \rightarrow 0$ a $\Delta_k \rightarrow 0$. Pak podle (1333) a (1340) platí

$$\begin{aligned} \|x_{k+1} - x^*\| &\leq \frac{5}{4}c (\|f(x_k) - f(x^*) - J_k(x_k - x^*)\| \\ &\quad + \Delta_k \|x_k - x^*\| + \omega_k L \|x_k - x^*\|) \\ &= \frac{5}{4}c (o(\|x_k - x^*\|) + o(\|x_k - x^*\|) + o(\|x_k - x^*\|)) \\ &= o(\|x_k - x^*\|) \end{aligned} \quad (1341)$$

a posloupnost $\{x_k\}$ konverguje k bodu x^* Q -superlineárně. Jelikož $f(x^*) = 0$, můžeme podle (1341) psát

$$\lim_{k \rightarrow \infty} \frac{\|f(x_{k+1})\|}{\|x_k - x^*\|} \leq L \lim_{k \rightarrow \infty} \frac{\|x_{k+1} - x^*\|}{\|x_k - x^*\|} = 0. \quad (1342)$$

S použitím (1335)-(1337) a (1340) dostaneme

$$\begin{aligned}
\|x_k - x^*\| &\leq \|x_{k+1} - x_k\| + \|x_{k+1} - x^*\| \\
&\leq \|A_k^{-1}\| \|A_k d_k + f(x_k)\| + \|A_k^{-1}\| \|f(x_k)\| + \|x_{k+1} - x^*\| \\
&\leq \frac{5}{4}c(1 + \omega) \|f(x_k)\| + \frac{1}{2} \|x_k - x^*\|,
\end{aligned}$$

neboli

$$\|x_k - x^*\| \leq \frac{5}{2}c(1 + \omega) \|f(x_k)\|,$$

takže podle (1342) platí

$$\lim_{k \rightarrow \infty} \frac{\|f(x_{k+1})\|}{\|f(x_k)\|} \leq \frac{5}{2}c(1 + \omega) \lim_{k \rightarrow \infty} \frac{\|f(x_{k+1})\|}{\|x_k - x^*\|} = 0$$

a $\{f(x_k)\}$ konverguje k nule Q -superlineárně. □

Věta 395 říká, že nepřesná Newtonova metoda (1335)-(1337) je lokálně konvergentní, čili že konverguje, pokud počáteční bod $x_1 \in R^n$ je dostatečně blízko k řešení $x^* \in R^n$. K zaručení globální konvergence (konvergence z libovolného počátečního bodu) je třeba vztah (1335) nahradit výběrem délky kroku. V následujícím algoritmu se pro výběr délky kroku používá funkce

$$F(x) = \frac{1}{2} f^T(x) f(x)$$

a matice A_k se vybírají tak, že $A_k = J_k$ (takže $\Delta_k = 0$).

Algoritmus 4.1

Data $\varrho, \sigma \in (0, 1), \omega \in (0, 1 - \sigma), \varepsilon > 0$.

Krok 1 (Inicializace). Zvolíme počáteční bod $x_1 \in R^n$ a položíme $k = 1$.

Krok 2 (Směrový vektor). Jestliže $F(x) \leq \varepsilon$, ukončíme výpočet. V opačném případě zvolíme $J_k \in \partial_B f(x_k)$ a určíme směrový vektor d_k tak, aby platilo

$$\omega_k = \frac{\|J_k d_k + f(x_k)\|}{\|f(x_k)\|} \leq \omega. \quad (1343)$$

Krok 3 (Délka kroku). Necht $t_k = \varrho^{i_k}$, kde i_k je nejmenší nezáporné celé číslo i vyhovující podmínce

$$F(x_k + \varrho^i d_k) - F(x_k) \leq -2\sigma \varrho^i F(x_k). \quad (1344)$$

Krok 4 (Aktualizace). Položíme $x_{k+1} := x_k + t_k d_k$ a $k := k + 1$. Přejdeme na Krok 2.

Věta 396. *Necht množina $X = \{x \in R^n : F(x) \leq F(x_1)\}$ je kompaktní, necht zobrazení $f : R^n \rightarrow R$ je polohladké a silně BD -regulární na $X \subset R^n$ a funkce $F(x)$ je spojitě diferencovatelná na $X \subset R^n$. Pak:*

- (a) Každý hromadný bod posloupnosti $\{x_k\}$, generovaný Algoritmem 4.1, je řešením rovnice (1334).
- (b) Jestliže $\sigma < 1/2$ a $\omega_k \rightarrow 0$, pak $x_k \rightarrow x^*$ superlineárně.

Důkaz (a) Jelikož f je silně BD -regulární na $X \subset \mathbb{R}^n$ a množina X je kompaktní, existuje konstanta $c > 0$ tak, že v každém iteračním kroku platí $\|J_k^{-1}\| \leq c$. Krok 2 algoritmu je tedy dobře definován a podle (1343) platí

$$\|d_k\| = \|J_k^{-1}(J_k d_k + f(x_k)) - J_k^{-1}f(x_k)\| \leq (1 + \omega)\|J_k^{-1}\|\|f_k\| \leq c(1 + \omega)\sqrt{2F(x_1)}. \quad (1345)$$

Ukážeme, že i Krok 3 algoritmu je dobře definován. Předpokládejme naopak, že pro libovolný exponent i platí

$$F(x_k + \varrho^i d_k) - F(x_k) > -2\sigma\varrho^i F(x_k),$$

neboli v limitě

$$F'(x_k, d_k) \geq -2\sigma F(x_k).$$

Jelikož F je spojitě diferencovatelná, podle důsledku 41 a podle (1343) platí

$$\begin{aligned} F'(x_k, d_k) &= (\nabla F(x_k))^T d_k = f^T(x_k)J_k d_k \\ &= f^T(x_k)f(x_k) + f^T(x_k)J_k d_k - f^T(x_k)f(x_k) \\ &\leq \|f(x_k)\|\|f(x_k) + J_k d_k\| - \|f(x_k)\|^2 \\ &\leq (\omega - 1)\|f(x_k)\|^2 = -2(1 - \omega)F(x_k). \end{aligned} \quad (1346)$$

Jelikož platí $F(x_k) \neq 0$ (v opačném případě by došlo k ukončení výpočtu v Kroku 2 algoritmu) dostaneme porovnáním obou nerovností $\sigma \geq 1 - \omega$, což je ve sporu s předpokladem $\sigma < 1 - \omega$. Uvažujme nyní posloupnost $\{x_k\}$ generovanou Algoritmem 4.1. Jelikož $x_k \in X$ a $X \subset \mathbb{R}^n$ je kompaktní, musí existovat alespoň jeden hromadný bod $x^* \in X$ posloupnosti $\{x_k\}$. Existuje tedy podmnožina \mathcal{K} množiny všech indexů taková, že $x_k \xrightarrow{\mathcal{K}} x^*$. Vyšetříme nyní dva případy.

(α) Předpokládejme nejprve, že $t_k \geq \tau > 0 \forall k \in \mathcal{K}$. Pak podle (1344) platí

$$\begin{aligned} F(x_1) &\geq F(x_1) - \lim_{k \rightarrow \infty} F(x_k) = \sum_{k=1}^{\infty} (F(x_k) - F(x_{k+1})) \\ &\geq \sum_{k=1}^{\infty} 2\sigma t_k F(x_k) \geq 2\tau\sigma \sum_{k \in \mathcal{K}} F(x_k), \end{aligned}$$

takže nutně $F(x_k) \xrightarrow{\mathcal{K}} 0$, což spolu s $x_k \xrightarrow{\mathcal{K}} x^*$ dává $F(x^*) = 0$ (neboť funkce F je spojitá).

(β) Předpokládejme nyní, že $t_k \xrightarrow{\mathcal{K}_1} 0$ pro nějakou podmnožinu $\mathcal{K}_1 \subset \mathcal{K}$. Odtud plyne, že $i_k \xrightarrow{\mathcal{K}_1} \infty$, takže pro dostatečně velké indexy $k \in \mathcal{K}_1$ platí $i_k > 0$ a jelikož (1344) neplatí pro $i = i_k - 1$, můžeme s použitím věty o střední hodnotě psát

$$(\nabla F(x'_k))^T d_k = \frac{F\left(x_k + \frac{t_k}{\varrho} d_k\right) - F(x_k)}{\frac{t_k}{\varrho}} > -2\sigma F(x_k),$$

kde $x'_k \in (x_k, x_k + (t_k/\varrho)d_k)$. Jelikož posloupnost $\{\|d_k\|\}_{\mathcal{K}_1}$ je podle (1345) omezená, má tato posloupnost alespoň jeden hromadný bod d^* . Existuje tedy podmnožina $\mathcal{K}_2 \subset \mathcal{K}_1$ taková, že $d_k \xrightarrow{\mathcal{K}_2} d^*$, což spolu s $x_k \xrightarrow{\mathcal{K}_2} x^*$ a $t_k \xrightarrow{\mathcal{K}_2} 0$ (takže $x'_k \xrightarrow{\mathcal{K}_2} x^*$) v limitě dává

$$(\nabla F(x^*))^T d^* \geq -2\sigma F(x^*).$$

Z druhé strany podle (1346) platí $(\nabla F(x_k))^T d_k \leq -2(1 - \omega)F(x_k)$, což v limitě dává

$$(\nabla F(x^*))^T d^* \leq -2(1 - \omega)F(x^*).$$

Jelikož podle předpokladu platí $\sigma < 1 - \omega$, dostaneme porovnáním obou nerovností $F(x^*) = 0$. Dokázali jsme tedy, že pokud x^* je hromadným bodem posloupnosti generované algoritmem, platí $F(x^*) = 0$ a tedy i $f(x^*) = 0$.

(b) Nechť \mathcal{K} je indexová množina použitá v části (a) důkazu. Naším cílem je ukázat, že pro dostatečně velké indexy $k \in \mathcal{K}$ platí $x_{k+1} = x_k + d_k$, a pak použít indukční postup z důkazu věty 395. Jelikož $x_k \xrightarrow{\mathcal{K}} x^*$, $\omega_k \xrightarrow{\mathcal{K}} 0$ (a $\Delta_k = 0$), jsou pro dostatečně velké indexy $k \in \mathcal{K}$ splněny předpoklady použité v důkazu věty 395 ($x_k \in \mathcal{B}(x^*, \varepsilon)$ a $\omega_k \leq 1/(10cL)$), takže pro bod $x_k + d_k$ platí (1340) (s $x_k + d_k$ místo x_{k+1}) a

$$\begin{aligned} \lim_{k \xrightarrow{\mathcal{K}} \infty} \frac{\|x_k + d_k - x^*\|}{\|x_k - x^*\|} &= 0, \\ \lim_{k \xrightarrow{\mathcal{K}} \infty} \frac{\|f(x_k + d_k)\|}{\|f(x_k)\|} &= 0. \end{aligned}$$

Jelikož $\sigma < 1/2$, existuje index $\bar{k} \in \mathcal{K}$ takový, že $\|f(x_k + d_k)\| \leq (1 - 2\sigma)\|f(x_k)\|$, pokud $k \in \mathcal{K}$ a $k \geq \bar{k}$. Pro tyto indexy platí

$$\begin{aligned} \frac{F(x_k + d_k) - F(x_k)}{F(x_k)} &= \frac{(\|f(x_k + d_k)\| - \|f(x_k)\|)(\|f(x_k + d_k)\| + \|f(x_k)\|)}{\|f(x_k)\|^2} \\ &\leq \frac{\|f(x_k + d_k)\| - \|f(x_k)\|}{\|f(x_k)\|} \leq -2\sigma, \end{aligned}$$

takže podmínka (1344) je splněna s $i_k = 0$. Platí tedy $x_{k+1} = x_k + d_k$ a vzhledem k (1340) můžeme množinu \mathcal{K} formálně doplnit o index $k + 1$. Pokračujeme-li takto pro další hodnoty indexu, vidíme (tak jako v důkazu věty 395), že $x_k \rightarrow x^*$ superlineárně. \square

Poznámka 477. Požadavek spojitě diferencovatelnosti funkce $F = (1/2)f^T f$ se zdá být na první pohled nerealistický, neboť zobrazení f není spojitě diferencovatelné. Ve skutečnosti je však tento požadavek splněn v mnoha významných aplikacích.

Poznámka 478. V Algoritmu 4.1 se používá matice $J_k \in \partial_B f(x_k)$. Jelikož zobrazení f je podle Rademacherovy věty diferencovatelné skoro všude, platí obvykle $x_k \notin \Omega_f$, takže $J_k = (\nabla f(x_k))^T$. Pokud $x_k \in \Omega_f$, bývá výpočet $J_k \in \partial_B f(x_k)$ obtížnější. Z definice 124 plyne, že

$$\partial_B f(x_k) \subset [\partial_B f_1(x_k), \dots, \partial_B f_n(x_k)]^T \stackrel{\Delta}{=} \partial_b f(x_k),$$

přičemž určení $\partial_b f(x_k)$ bývá obvykle snadnější než určení $\partial_B f(x_k)$. Proto se naskytá otázka, zda by nebylo možné volit $J_k \in \partial_b f(x_k)$. Odpověď na tuto otázku je kladná. Nechť $J \in \partial_b f(x)$. Protože funkce f_1, \dots, f_n jsou podle důsledku 45 polohladké, podle důsledku 47 platí

$$\begin{aligned} f_1(x+h) - f_1(x) - e_1^T Jh &= o(\|h\|), \\ &\dots\dots\dots \\ f_n(x+h) - f_n(x) - e_n^T Jh &= o(\|h\|) \end{aligned}$$

a n je konečné, zůstává klíčový vztah (1333) v platnosti i pro $J \in \partial_b f(x)$ a v důkazech věty 395 a věty 396 se v podstatě nic nezmění.

16.2 Aplikace nehladkých rovnic

Definice 128. *Nechť zobrazení $p : R^n \rightarrow R^n$ je spojitě diferencovatelné. Pak úlohou nelineární komplementarity (NCP) rozumíme nalezení bodu $x^* \in R_+^n$ takového, že $p(x^*) \in R_+^n$ a $(x^*)^T p(x^*) = 0$, tedy*

$$x_i^* \geq 0, \quad p_i(x^*) \geq 0, \quad x_i^* p_i(x^*) = 0 \quad (1347)$$

pro libovolný index $1 \leq i \leq n$.

Úlohu nelineární komplementarity lze snadno převést na řešení ekvivalentní soustavy polohladkých rovnic $f(x) = 0$, kde

$$f(x) = \begin{bmatrix} \psi(x_1, p_1(x)) \\ \dots\dots\dots \\ \psi(x_n, p_n(x)) \end{bmatrix} \quad (1348)$$

a $\psi : R^n \rightarrow R$ je polohladká funkce, pro kterou platí $\psi(u_1, u_2) = 0$ právě tehdy, když $u_1 \geq 0$, $u_2 \geq 0$ a $u_1 u_2 = 0$. Funkce, která má tuto vlastnost se nazývá NCP funkce. Vyšetříme tři základní NCP funkce, Pangovu funkci

$$\psi(u) = \min(u_1, u_2), \quad (1349)$$

Fischerovu-Burmeisterovu funkci

$$\psi(u) = \sqrt{u_1^2 + u_2^2} - (u_1 + u_2) \quad (1350)$$

a Kanzowovu funkci

$$\psi(u) = u_1 u_2 - \frac{1}{2} \min^2(0, u_1 + u_2). \quad (1351)$$

Nejprve vyšetříme vlastnosti Pangovy funkce.

Lemma 130. *Funkce $\psi : R^2 \rightarrow R$ definovaná vztahem (1349) je spojitě diferencovatelná v $R^2 \setminus \mathcal{L}$, kde $\mathcal{L} = \{u \in R^2 : u_1 = u_2\}$, a polohladká na \mathcal{L} , přičemž $\partial_B \psi(u) = \{e_1, e_2\}$ a $\partial \psi(u) = \text{conv}\{e_1, e_2\}$ pro $u \in \mathcal{L}$, kde $e_1 = [1, 0]^T$ a $e_2 = [0, 1]^T$. Pro každý vektor $g(u) \in \partial \psi(u)$, $u \in \mathcal{L}$, a $g(u) = \nabla \psi(u)$, $u \notin \mathcal{L}$, platí $\|g(u)\| \geq \sqrt{2}/2$. Rovnost $\psi(u_1, u_2) = 0$ nastává právě tehdy, když $u_1 \geq 0$, $u_2 \geq 0$ a $u_1 u_2 = 0$. Druhá mocnina funkce ψ není spojitě diferencovatelná na $\mathcal{L} \setminus \{0\}$.*

Důkaz Spojitá diferencovatelnost funkce ψ v $R^2 \setminus \mathcal{L}$ je zřejmá: Pokud $u_1 > u_2$, platí $\psi(u) = u_1$, $\nabla \psi(u) = e_1$, a pokud $u_2 > u_1$, platí $\psi(u) = u_2$, $\nabla \psi(u) = e_2$. Vztahy pro $\partial_B \psi(u)$, $\partial \psi(u)$, $u \in \mathcal{L}$, plynou z věty 382 a věty 386. Polohladkost funkce ψ na \mathcal{L} plyne z důsledku 44. Vztah $\|g(u)\| \geq \sqrt{2}/2$, $u \in R^2$, plyne z toho, že $g(u)$ leží vždy na úsečce spojující body e_1 a e_2 . To, že rovnost $\psi(u_1, u_2) = 0$ nastává právě tehdy, když $u_1 \geq 0$, $u_2 \geq 0$ a $u_1 u_2 = 0$, plyne bezprostředně ze vztahu (1349). Podle důsledku 41, kde $m = 1$, platí $\partial \psi^2(u) = 2\psi(u)\partial \psi(u)$. Nechť $u \in \mathcal{L} \setminus \{0\}$. Pak $\psi(u) \neq 0$ a jelikož množina $\partial \psi(u)$ není jednobodová, není ani množina $\partial \psi^2(u)$ jednobodová. \square

Věta 397. *Nechť zobrazení $p : R^n \rightarrow R^n$ je spojitě diferencovatelné v bodě $x \in R^n$. Nechť $f : R^n \rightarrow R^n$ je zobrazení definované předpisem (1348), kde $\psi : R^2 \rightarrow R$ je funkce definovaná předpisem (1349). Pak:*

(a) *Zobrazení f je polohladké v bodě x .*

(b) *Platí $\partial_B f(x) \subset [\partial_B f_1(x), \dots, \partial_B f_n(x)]^T$, kde*

$$\partial_B f_i(x) = \nabla f_i(x) = e_i, \quad x_i > p_i(x), \quad (1352)$$

$$\partial_B f_i(x) = \nabla f_i(x) = \nabla p_i(x), \quad x_i < p_i(x), \quad (1353)$$

$$\partial_B f_i(x) = \{e_i, \nabla p_i(x)\}, \quad x_i = p_i(x). \quad (1354)$$

Důkaz (a) Polohladkost zobrazení f plyne z věty 388 a věty 391, neboť $f_i(x) = \psi(x_i, p_i(x))$, funkce ψ je polohladká podle lemmatu 130 a zobrazení p je spojitě diferencovatelné.

(b) Podle lemmatu 130 je funkce $\psi(x_i, p_i)$ spojitě diferencovatelná, pokud $x_i \neq p_i$. Vztahy (1352) a (1353) plynou ze vztahů $\nabla\psi(u) = e_1$, $u_1 > u_2$, a $\nabla\psi(u) = e_2$, $u_2 > u_1$ (důkaz lemmatu 130) použitím pravidla pro derivování složené funkce. Vztah (1354) plyne z věty 382, neboť z $x \notin \Omega_{f_i}$ plyne $x_i \neq p_i(x)$, neboli $\nabla f_i(x) \in \{e_i, \nabla p_i(x)\}$. \square

Nyní vyšetříme vlastnosti Fischerovy-Burmeisterovy funkce.

Lemma 131. *Funkce $\psi : R^2 \rightarrow R$ definovaná vztahem (1350) je spojitě diferencovatelná v $R^2 \setminus \{0\}$ a polohladká v bodě 0, přičemž $\partial_B\psi(0) = S(-e, 1)$ a $\partial\psi(0) = \mathcal{B}(-e, 1)$, kde $e = [1, 1]^T$ ($S(-e, 1)$ je kružnice a $\mathcal{B}(-e, 1) = \text{conv } S(-e, 1)$ kruh se středem $-e$ a poloměrem 1). Pro každý vektor $g(u) \in \partial\psi(u)$, $u = 0$, a $g(u) = \nabla\psi(u)$, $u \neq 0$, platí $\|g(u)\| \geq \sqrt{2} - 1$. Rovnost $\psi(u_1, u_2) = 0$ nastává právě tehdy, když $u_1 \geq 0$, $u_2 \geq 0$ a $u_1 u_2 = 0$. Druhá mocnina funkce ψ je spojitě diferencovatelná v R^2 .*

Důkaz Spojitá diferencovatelnost funkce ψ v $R^2 \setminus \{0\}$ je zřejmá: Pro $u \in R^2 \setminus \{0\}$ platí

$$\nabla\psi(u) = \begin{bmatrix} \frac{u_1}{\sqrt{u_1^2 + u_2^2}} - 1 \\ \frac{u_2}{\sqrt{u_1^2 + u_2^2}} - 1 \end{bmatrix}. \quad (1355)$$

Polohladkost funkce ψ v bodě 0 plyne z věty 390, neboť funkce ψ je konvexní (je součtem euklidovské normy $\sqrt{u_1^2 + u_2^2}$ a lineární funkce $-(u_1 + u_2)$). Uvažujme posloupnost $\{u_i\}$, kde $u_i = [t_i \cos \varphi_i, t_i \sin \varphi_i]^T$ a $t_i \downarrow 0$. Pak platí $\nabla\psi(u_i) = [\cos \varphi_i - 1, \sin \varphi_i - 1]^T$ a posloupnost $\{\nabla\psi(u_i)\}$ má limitu $[\cos \varphi - 1, \sin \varphi - 1]^T$ právě tehdy, když $\varphi_i \rightarrow \varphi$. Odtud plyne, že

$$\partial_B\psi(0) = \bigcup_{\varphi \in [0, 2\pi]} [\cos \varphi - 1, \sin \varphi - 1]^T = S(-e, 1)$$

a

$$\partial\psi(0) = \text{conv } \partial_B\psi(0) = \text{conv } S(-e, 1) = \overline{\mathcal{B}(-e, 1)}.$$

Vztah $\|g(u)\| \geq \sqrt{2} - 1$, $u \in R^2$, plyne z toho, že $g(u)$ leží vždy na kružnici $S(-e, 1)$. Pokud $u_1 < 0$, platí

$$\psi(u) = \sqrt{|u_1|^2 + u_2^2} + |u_1| - u_2 \geq |u_2| + |u_1| - u_2 > 0$$

(stejný výsledek dostaneme pro $u_2 < 0$). Pokud $u_1 > 0$, $u_2 > 0$, platí

$$\psi(u) = \sqrt{u_1^2 + u_2^2} - (u_1 + u_2) < \sqrt{u_1^2 + 2u_1 u_2 + u_2^2} - (u_1 + u_2) = 0.$$

Pokud $u_1 = 0$ a $u_2 > 0$, platí

$$\psi(u) = |u_2| - u_2 = 0$$

(stejný výsledek dostaneme pro $u_1 > 0$ a $u_2 = 0$). Rovnost $\psi(0) = 0$ je zřejmá. Druhou mocninu funkce ψ můžeme vyjádřit ve tvaru

$$\psi^2(u) = u_1^2 + u_2^2 + (u_1 + u_2)^2 - 2(u_1 + u_2)\sqrt{u_1^2 + u_2^2}.$$

Tato funkce je spojitě diferencovatelná v $R^2 \setminus \{0\}$ a je spojitě diferencovatelná v bodě 0 právě tehdy, je-li funkce $\bar{\psi}(u) = (u_1 + u_2)\sqrt{u_1^2 + u_2^2}$ spojitě diferencovatelná v bodě 0. Ale

$$\lim_{\|u\| \rightarrow 0} \frac{\bar{\psi}(u) - \bar{\psi}(0)}{\|u\|} = \lim_{\|u\| \rightarrow 0} (u_1 + u_2) \frac{\sqrt{u_1^2 + u_2^2}}{\sqrt{u_1^2 + u_2^2}} = 0,$$

takže $\bar{\psi}$ je diferencovatelná v bodě 0 a platí $\nabla\bar{\psi}(0) = 0$. Spojitost parciální derivace $\partial\bar{\psi}/\partial u_1$ v bodě 0 plyne z nerovnosti

$$\begin{aligned} \left| \frac{\partial\bar{\psi}(u)}{\partial u_1} \right| &= \left| \frac{u_1}{\sqrt{u_1^2 + u_2^2}}(u_1 + u_2) + \sqrt{u_1^2 + u_2^2} \right| \\ &\leq \frac{|u_1|}{\sqrt{u_1^2 + u_2^2}}|u_1 + u_2| + \sqrt{u_1^2 + u_2^2} \leq |u_1 + u_2| + \sqrt{u_1^2 + u_2^2} \end{aligned}$$

a z toho, že pravá strana této nerovnosti konverguje k nule pokud $u \rightarrow 0$ (stejný výsledek dostaneme pro parciální derivaci $\partial\bar{\psi}/\partial u_2$). \square

Věta 398. *Nechť zobrazení $p : R^n \rightarrow R^n$ je spojitě diferencovatelné v bodě $x \in R^n$. Nechť $f : R^n \rightarrow R^n$ je zobrazení definované předpisem (1348), kde $\psi : R^2 \rightarrow R$ je funkce definovaná předpisem (1350). Pak:*

- (a) Zobrazení f je polohladké v bodě x .
(b) Platí $\partial_B f(x) \subset [\partial_B f_1(x), \dots, \partial_B f_n(x)]^T$, kde

$$\partial_B f_i(x) = \nabla f_i(x) = \left(\frac{x_i}{\sqrt{x_i^2 + p_i^2(x)}} - 1 \right) e_i + \left(\frac{p_i(x)}{\sqrt{x_i^2 + p_i^2(x)}} - 1 \right) \nabla p_i(x), \quad (1356)$$

pokud $x_i^2 + p_i^2(x) \neq 0$ a

$$\partial_B f_i(x) = \bigcup_{\varphi \in [0, 2\pi]} [(\cos \varphi - 1)e_i + (\sin \varphi - 1)\nabla p_i(x)], \quad (1357)$$

pokud $x_i^2 + p_i^2(x) = 0$.

- (c) Funkce $F = (1/2)f^T f$ je spojitě diferencovatelná v bodě x .

Důkaz (a) Polohladkost zobrazení f plyne z věty 388 a věty 391, neboť $f_i(x) = \psi(x_i, p_i(x))$, funkce ψ je polohladká podle lemmatu 131 a zobrazení p je spojitě diferencovatelné.

(b) Podle lemmatu 131 je funkce $\psi(x_i, p_i)$ spojitě diferencovatelná, pokud $x_i^2 + p_i^2 \neq 0$. Vztah (1356) plyne z (1355) použitím pravidla pro derivování složené funkce. V případě, že $x_i^2 + p_i^2 = 0$, můžeme použít stejný limitní proces jako v lemmatu 131, takže

$$\partial_B f_i(x) = [e_i, \nabla p_i(x)] \partial_B \psi(0) = [e_i, \nabla p_i(x)] S(-e, 1),$$

což dává (1357).

- (c) Platí

$$F(x) = \frac{1}{2} f^T(x) f(x) = \frac{1}{2} \sum_{i=1}^n \psi^2(x_i, p_i(x)).$$

Zobrazení p je spojitě diferencovatelné. Podle lemmatu 131 je druhá mocnina funkce ψ spojitě diferencovatelná, takže i funkce F je spojitě diferencovatelná. \square

Poznámka 479. Fischerovu-Burmeisterovu funkci lze zobecnit tak že místo eukleidovské normy vystupující v (1350) použijeme jinou vhodnou normu. Dostaneme tak funkci

$$\psi(u) = \|u\| - (u_1 + u_2). \quad (1358)$$

Vhodné jsou například normy $\|u\|_p = (u_1^p + u_2^p)^{1/p}$, $p > 1$ a $\|u\|_\infty = \max(|u_1|, |u_2|)$. Nelze však použít normu $\|u\|_1 = |u_1| + |u_2|$. Předpokládejme bez újmy na obecnosti, že $u_1 \geq u_2$. Pokud $u_2 > 0$, platí

$$\begin{aligned}\|u\|_p - (u_1 + u_2) &= (|u_1|^p + |u_2|^p)^{1/p} - (u_1 + u_2) < ((|u_1| + |u_2|)^p)^{1/p} - (|u_1| + |u_2|) = 0, \\ \|u\|_\infty - (u_1 + u_2) &= \max(|u_1|, |u_2|) - (u_1 + u_2) = |u_1| - (|u_1| + |u_2|) = -|u_2| < 0, \\ \|u\|_1 - (u_1 + u_2) &= |u_1| + |u_2| - (u_1 + u_2) = |u_1| + |u_2| - (|u_1| + |u_2|) = 0.\end{aligned}$$

První nerovnost plyne ze zobecněné binomické věty podle které platí $|u_1|^p + |u_2|^p < (|u_1| + |u_2|)^p$. Poslední rovnost ukazuje, že normu $\|u\|_1$ nelze použít ke konstrukci NCP funkce. Pokud $u_2 = 0$, přejdou uvedené nerovnosti v rovnosti a platí $\psi(u) = 0$. Pokud $u_2 < 0$, můžeme použít zobecněné Schwarzovy nerovnosti

$$\begin{aligned}|u^T v| &\leq \|u\|_p \|v\|_q, \quad 1/p + 1/q = 1, \\ |u^T v| &\leq \|u\|_\infty \|v\|_1,\end{aligned}$$

kteří přejdou v rovnosti pouze tehdy, jsou-li vektory u a v lineárně závislé. Nechť $e_1 = [1, 0]^T$. Jelikož předpokládáme, že $u_2 < 0$, jsou vektory u a e_1 lineárně nezávislé, a jelikož $\|e_1\|_q = 1$ a $\|e_1\|_1 = 1$ (lze to snadno ověřit dosazením do definičních vztahů pro uvedené normy), můžeme psát

$$\begin{aligned}|u_1| &= |u^T e_1| < \|u\|_p \|e_1\|_q = \|u\|_p, \\ |u_1| &= |u^T e_1| < \|u\|_\infty \|e_1\|_1 = \|u\|_\infty,\end{aligned}$$

takže

$$\begin{aligned}\|u\|_p - (u_1 + u_2) &> |u_1| - |u_1| + |u_2| = |u_2| > 0, \\ \|u\|_\infty - (u_1 + u_2) &= |u_1| - |u_1| + |u_2| = |u_2| > 0.\end{aligned}$$

V obou případech tedy platí $\psi(u) = 0$ právě tehdy, když $u_1 \geq 0$, $u_2 \geq 0$ a $u_1 u_2 = 0$.

Nakonec vyšetříme vlastnosti Kanžowovy funkce.

Lemma 132. *Funkce $\psi : R^2 \rightarrow R$ definovaná vztahem (1351) je spojitě diferencovatelná v R^2 . Rovnost $\psi(u_1, u_2) = 0$ nastává právě tehdy, když $u_1 \geq 0$, $u_2 \geq 0$ a $u_1 u_2 = 0$. Platí $\nabla\psi(0) = 0$.*

Důkaz Pro funkci (1351) platí

$$\psi(u) = u_1 u_2, \quad \nabla\psi(u) = \begin{bmatrix} u_2 \\ u_1 \end{bmatrix}, \quad u_1 + u_2 > 0, \quad (1359)$$

$$\psi(u) = -\frac{1}{2}(u_1^2 + u_2^2), \quad \nabla\psi(u) = \begin{bmatrix} -u_1 \\ -u_2 \end{bmatrix}, \quad u_1 + u_2 < 0. \quad (1360)$$

Odtud je vidět, že funkce $\psi(u)$ je spojitá a spojitě diferencovatelná i v bodech, kde $u_1 + u_2 = 0$, přičemž $\nabla\psi(0) = 0$. Jestliže $u_1 + u_2 \geq 0$, pak $\psi(u) = u_1 u_2 = 0$ právě tehdy, když $u_1 = 0$, a tedy $u_2 \geq 0$, nebo $u_2 = 0$, a tedy $u_1 \geq 0$. Jestliže $u_1 + u_2 < 0$, pak buď $u_1 < 0$ nebo $u_2 < 0$, takže $\psi(u) = -(u_1^2 + u_2^2)/2 < 0$. \square

Věta 399. *Nechť zobrazení $p : R^n \rightarrow R^n$ je spojitě diferencovatelné v bodě $x \in R^n$. Nechť $f : R^n \rightarrow R^n$ je zobrazení definované předpisem (1348), kde $\psi : R^2 \rightarrow R$ je funkce definovaná předpisem (1351). Pak:*

- (a) Zobrazení f je spojitě diferencovatelné v bodě x .
(b) Platí $\nabla f(x) = [\nabla f_1(x), \dots, \nabla f_n(x)]$, kde

$$\nabla f_i(x) = p_i(x)e_i + x_i \nabla p_i(x), \quad x_i + p_i(x) \geq 0, \quad (1361)$$

$$\nabla f_i(x) = -x_i e_i - p_i(x) \nabla p_i(x), \quad x_i + p_i(x) < 0. \quad (1362)$$

Důkaz (a) Spojitá diferencovatelnost plyne z toho, že $f_i(x) = \psi(x_i, p_i(x))$, funkce ψ je spojitě diferencovatelná podle lemmatu 132 a zobrazení p je spojitě diferencovatelné.

(b) Vztahy (1361) a (1362) plynou ze vztahů (1359) a (1360) použitím pravidla pro derivování složené funkce (funkce $\psi(u)$ je spojitě diferencovatelná i v bodě $u \in R_n$ takovém, že $u_1 + u_2 = 0$). \square

Věta 398 naznačuje jednu z možností jak řešit úlohy nelineární komplementarity. Úloha nelineární komplementarity se pomocí vhodné NCP funkce převede na ekvivalentní soustavu nehladkých rovnic (1348), které se řeší pomocí Algoritmu 4.1. Podle poznámky 478 lze volit $J_k \in \partial_b f(x_k)$, kde množinu $\partial_b f(x_k) = [\partial_B f_1(x_k), \dots, \partial_B f_n(x_k)]^T$ lze určit podle (1356)-(1357). Zvolíme-li NCP funkci (1350) nebo (1351), je funkce $F = (1/2)f^T f$ používaná při výběru délky kroku spojitě diferencovatelná.

Ukážeme ještě jednu aplikaci nehladkých rovnic. Uvažujme úlohu nelineárního programování: Najít minimum spojitě diferencovatelné funkce $F : R^n \rightarrow R$ na množině určené omezeními $c_i(x) \leq 0$, $1 \leq i \leq m$, kde $c : R^n \rightarrow R^m$, je spojitě diferencovatelné zobrazení. Jsou-li splněny podmínky regularity, musí řešení této úlohy vyhovovat podmínkám

$$\nabla F(x) + \sum_{i=1}^m \lambda_i \nabla c_i(x) = 0, \quad (1363)$$

$$\left. \begin{array}{l} -c_i(x) \geq 0, \quad \lambda_i \geq 0, \\ \lambda_i c_i(x) = 0, \quad 1 \leq i \leq m \end{array} \right\} \quad (1364)$$

(tvrzení 4). Podmínky (1364) jsou v podstatě podmínkami nelineární komplementarity (1347). Můžeme tedy sestavit soustavu $n + m$ nehladkých rovnic

$$f(x, \lambda) \triangleq \begin{bmatrix} \nabla F(x) + \sum_{i=1}^m \lambda_i \nabla c_i(x) \\ \psi(\lambda_1, -c_1(x)) \\ \dots \\ \psi(\lambda_m, -c_m(x)) \end{bmatrix} = 0, \quad (1365)$$

kde ψ je vhodná NCP funkce. Zobrazení $f : R^{n+m} \rightarrow R^{n+m}$ je polohladké a zvolíme-li NCP funkci (1350) nebo (1351), je funkce $F = (1/2)F^T F$ spojitě diferencovatelná, takže soustavu rovnic (1365) lze řešit pomocí Algoritmu 4.1.

17 Úvod do problematiky nelineárního programování

17.1 Základní pojmy

Zatím jsme se zabývali hledáním lokálních minim spojitých funkcí bez jakýchkoliv omezujících podmínek, tedy v R^n . Nyní budeme hledat lokální minima spojitých funkcí na podmnožině $\mathcal{C} \subset R^n$, definované soustavou rovností a nerovností. Tedy

$$\mathcal{C} = \{x \in R^n : c_k(x) \leq 0, k \in I, c_k(x) = 0, k \in E\}, \quad (1366)$$

kde I a E jsou nějaké indexové množiny (obvykle $I = \{1, \dots, m_I\}$, $E = \{m_I + 1, \dots, m_I + m_E = m\}$) a $c_k : R^n \rightarrow R$, $k \in I \cup E$ jsou spojitě funkce. Množina \mathcal{C} se nazývá množinou přípustných bodů nebo stručněji přípustnou množinou. Omezující podmínky budeme stručně zapisovat ve tvaru $c_I \leq 0$, $c_E = 0$, kde $c_I : R^n \rightarrow R^{m_I}$, $c_E : R^n \rightarrow R^{m_E}$ jsou spojitá zobrazení ($c_I(x) \leq 0$ je míněno po složkách).

Definice 129. Minimalizace spojitě funkce $F : R^n \rightarrow R$ na množině \mathcal{C} definované soustavou rovností a nerovností (1366) se nazývá úlohou matematického programování. Je-li některá z funkcí F a c_k , $k \in I \cup E$, nelineární, jde o úlohu nelineárního programování.

Poznámka 480. Úlohu nelineárního programování budeme často zapisovat v úsporném tvaru

$$\text{minimalizovat } F(x) \quad \text{pokud} \quad c_k(x) \leq 0, k \in I, c_k(x) = 0, k \in E. \quad (1367)$$

Poznámka 481. V definici 129 předpokládáme, že $\mathcal{D}_F \subset R^n$. Do oblasti matematického programování jsou často zařazovány i jiné úlohy. Je-li $\mathcal{D}_F \subset Z^n$, mluvíme o celočíselném programování. Je-li \mathcal{D}_F , částí obecnější diskrétní množiny, mluvíme o diskrétním programování. Tyto úlohy však představují zcela odlišnou problematiku a k jejich řešení se používají speciální metody, kterými se zde zabývat nebudeme.

Přípustná množina může být obecně prázdná (zejména tehdy, vyskytují-li se v (1366) vylučující se nerovnosti, například $x \leq 0$ a $1 - x \leq 0$, nebo tehdy, není-li daná nerovnost nikdy splněna, například $x^2 + 1 \leq 0$). Tyto případy odstraníme zavedením vhodných předpokladů. V dalším textu budeme používat tyto základní předpoklady.

Předpoklad C1. Přípustná množina $\mathcal{C} \subset R^n$ určená vztahy (1366) je neprázdná. Funkce $F : \mathcal{C} \rightarrow R$ a $c_k : \mathcal{C} \rightarrow R$, $k \in I \cup E$, jsou definované a spojitě na \mathcal{C} .

Předpoklad C2. Přípustná množina $\mathcal{C} \subset R^n$ je kompaktní.

Poznámka 482. Předpoklad C2 je rozumný a snadno zajistitelný. Uzavřenost \mathcal{C} plyne přímo z (1366) neboť limitní přechod zachovává neostře nerovnosti. Jelikož nás obvykle nezajímají úlohy, kde funkce F má infimum v nekonečnu, lze omezenost množiny \mathcal{C} snadno zajistit použitím dodatečného omezení

$$\sum_{i=1}^n x_i^2 \leq R^2, \quad (1368)$$

kde $R > 0$ je vhodné dostatečně velké číslo.

Předpoklad C3. Funkce $F : \mathcal{C} \rightarrow R$ a $c_k : \mathcal{C} \rightarrow R$, $k \in I \cup E$, jsou spojitě diferencovatelné na \mathcal{C} .

Předpoklad C4. Funkce $F : \mathcal{C} \rightarrow R$ a $c_k : \mathcal{C} \rightarrow R$, $k \in I \cup E$, jsou dvakrát spojitě diferencovatelné na \mathcal{C} .

Z předpokladu C4 plyne C3. Jsou-li splněny předpoklady C1–C2, jsou funkce F a c_k , $k \in I \cup E$ omezené na \mathcal{C} . Existují tedy konstanty \bar{F} a \bar{c} takové, že $|F(x)| \leq \bar{F}$ a $|c_k(x)| \leq \bar{c}$, $k \in I \cup E$. Jsou-li splněny předpoklady C1–C3 mají funkce F a c_k , $k \in I \cup E$ omezené první derivace na \mathcal{C} . Jsou-li splněny předpoklady C1–C4 mají funkce F a c_k , $k \in I \cup E$ omezené i druhé derivace na \mathcal{C} .

I když je snahou nalézt globální minimum funkce F na množině \mathcal{C} , omezíme se zde na metody určené k hledání lokálních minim. Úlohy globální optimalizace vyžadují odlišný přístup (nelze zformulovat obecné podmínky pro globální minimum a příslušné metody nemají standardní iterační charakter).

Definice 130. Řekneme, že bod $x^* \in R^n$ je lokálním řešením úlohy matematického programování (definice 129), existuje-li číslo $\varepsilon > 0$ takové, že

$$F(x^*) \leq F(x) \quad \forall x \in \mathcal{C} \cap \mathcal{B}(x^*, \varepsilon).$$

kde $\mathcal{C} \subset R^n$ je přípustná množina definovaná předpisem (1366) a $F : R^n \rightarrow R$ je funkce spojitá na $\mathcal{C} \cap \mathcal{B}(x^*, \varepsilon)$.

Přítomnost omezení (1366) značně komplikuje řešení úloh matematického programování. Velmi přitom záleží na typu omezujících podmínek, takže je účelné klasifikovat úlohy matematického programování podle typu omezení:

- Úlohy s konvexními omezeními. V tomto případě jsou funkce c_k , $k \in I$, konvexní a funkce c_k , $k \in E$, lineární, takže přípustná množina \mathcal{C} je konvexní (věta 400). Je-li navíc funkce F konvexní, jde o úlohu konvexního programování.
- Úlohy s lineárními omezeními. V tomto případě jsou funkce c_k , $k \in I \cup E$, lineární. Je-li navíc funkce F kvadratická, jde o úlohu kvadratického programování, a je-li funkce F lineární, jde o úlohu lineárního programování.
- Úlohy s nelineárními omezeními ve tvaru rovností, kdy $I = \emptyset$ a $E \neq \emptyset$.
- Úlohy s nelineárními omezeními ve tvaru nerovností, kdy $I \neq \emptyset$ a $E = \emptyset$.
- Smíšené úlohy s nelineárními omezeními, kdy $I \neq \emptyset$ a $E \neq \emptyset$.

Je-li množina \mathcal{C} , konvexní, je odvození podmínek optimality jednodušší než v obecném případě (věta 400). Navíc pro úlohy konvexního programování existují speciální metody mající výhodné teoretické vlastnosti (oddíl 20.6). Řešení úloh s lineárními omezeními (která jsou nutně konvexní) nepřináší zásadní teoretické problémy, neboť lze použít metody aktivních omezení, které převádějí úlohu matematického programování na posloupnost optimalizačních úloh na lineárních varietách (oddíl 18.3). Tyto úlohy jsou po vhodné transformaci proměnných ekvivalentní úlohám nepodmíněné minimalizace. Jelikož se přitom pohybuje v přípustné množině není zapotřebí používat pokutové funkce ani jiné prostředky zaručující konvergenci metody k bodu ležícímu v přípustné množině. Navíc pro úlohy kvadratického a zejména lineárního programování existují speciální účinné metody. Výhodou úloh s omezeními ve tvaru rovností je snadné použití metod rekursivního kvadratického programování (oddíl 20.2) a na úlohy s omezeními ve tvaru nerovností lze s výhodou použít metody vnitřních bodů (oddíl 20.3). V případě smíšených úloh je použití metod rekursivního kvadratického programování i metod vnitřních bodů poněkud komplikovanější.

Jak již bylo poznamenáno, velký význam pro formulaci podmínek optimality a pro konstrukci efektivních algoritmů má pojem aktivních omezení.

Definice 131. Nechť $\mathcal{C} \subset R^n$ je přípustná množina úlohy matematického programování (definice 129) a $x \in \mathcal{C}$. Pak množinu $\bar{E}(x) = \bar{I}(x) \cup E$, kde $\bar{I}(x) = \{k \in I : c_k(x) = 0\}$, nazveme množinou indexů omezení aktivních v bodě x . Omezení s indexy $k \in \bar{E}(x)$ nazveme aktivními omezeními.

Význam aktivních omezení spočívá v tom, že při formulaci podmínek optimality v bodě $x \in \mathcal{C}$, můžeme neaktivní omezení vynechat (tečný kužel $\mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x)$ je určen pouze omezeními s indexy $k \in \bar{E}(x)$).

Abychom zjednodušili značení budeme v souladu s běžnou konvencí gradienty omezujících funkcí označovat symboly $a_k(x) = \nabla c_k(x)$. Dále označíme $A_I(x)$ a $A_E(x)$ matice, jejichž sloupce jsou vektory $a_k(x)$, $k \in I$, a $a_k(x)$, $k \in E$ a položíme $A(x) = [A_I(x), A_E(x)]$. Symbolem $\bar{A}(x)$ označíme matici jejímiž sloupce jsou vektory $a_k(x)$, $k \in \bar{E}(x)$, tedy gradienty omezení aktivních v bodě x . Hessovy matice funkcí $c_k(x)$, $k \in I \cup E$ budeme označovat symboly $G_k(x)$, $k \in I \cup E$.

17.2 Podmínky optimality pro úlohy s konvexními omezeními

V tomto oddílu budeme zabývat úlohami s konvexními omezeními. Pro zjednodušení zápisu položíme $\bar{I} = \bar{I}(x)$ a $\bar{E} = \bar{E}(x)$ (o který bod $x \in R^n$ se jedná bude zřejmé z kontextu). Abychom zjednodušili

výklad, budeme používat označení $\mathcal{C}_k = \{x \in R^n : c_k(x) \leq 0\}$, $k \in I$, $\mathcal{C}_k = \{x \in R^n : c_k(x) = 0\}$, $k \in E$, a

$$\mathcal{C}_I = \bigcap_{k \in I} \mathcal{C}_k, \quad \mathcal{C}_E = \bigcap_{k \in E} \mathcal{C}_k, \quad \mathcal{C} = \mathcal{C}_I \cap \mathcal{C}_E = \bigcap_{k \in I \cup E} \mathcal{C}_k. \quad (1369)$$

Místo předpokladu C1 budeme používat silnější předpoklad.

Předpoklad C1a. (Slater) *Přípustná množina $\mathcal{C} \subset R^n$ určená vztahy (1366) je neprázdná. Funkce $F : \mathcal{C} \rightarrow R$ je spojitá na \mathcal{C} . Funkce $c_k : R^n \rightarrow R$, $k \in I$, jsou konvexní na \mathcal{C} a funkce $c_k : R^n \rightarrow R$, $k \in E$, jsou lineární. Existuje bod $y \in \mathcal{C}$ takový, že $c_k(y) < 0$, pokud $k \in I$.*

Poznámka 483. K formulaci podmínek optimality se používají lineární omezení

$$\begin{aligned} l_k(x, s) &= c_k(x) + a_k^T(x)s = a_k^T(x)s \leq 0, & k \in \bar{I}, \\ l_k(x, s) &= c_k(x) + a_k^T(x)s = a_k^T(x)s = 0, & k \in E, \end{aligned}$$

vzniklá linearizací funkcí $c_k(x)$, $k \in \bar{I} \cup E$, v bodě $x \in \mathcal{C}$ ($l_k(x, s)$ je lineární funkce vektoru s a x je bod ve kterém funkcí $c_k(x)$ linearizujeme). Množinám určeným těmito omezeními odpovídají tečné kužely

$$\begin{aligned} \mathcal{T}_{\mathcal{L}_k}(x) &= \mathcal{H}(a_k(x), 0) = \{s \in R^n : a_k^T(x)s \leq 0, \quad k \in \bar{I}\}, \\ \mathcal{T}_{\mathcal{L}_k}(x) &= \mathcal{L}(a_k(x), 0) = \{s \in R^n : a_k^T(x)s = 0, \quad k \in E\}, \end{aligned}$$

kde $\mathcal{H}(a_k(x), 0)$, $k \in \bar{I}$, a $\mathcal{L}(a_k(x), 0)$, $k \in E$, jsou poloprostory a nadroviny v R^n definované v oddílu 15.1 (přitom $\mathcal{H}(0, 0) = R^n$ a $\mathcal{L}(0, 0) = R^n$), a

$$\mathcal{T}_{\mathcal{L}}(x) = \bigcap_{k \in E} \mathcal{T}_{\mathcal{L}_k}(x) = \{s \in R^n : a_k^T(x)s \leq 0, \quad k \in \bar{I}, \quad a_k^T(x)s = 0, \quad k \in E\}. \quad (1370)$$

Množinu $\mathcal{T}_{\mathcal{L}}(x)$ nazveme tečným kuželem přípustné množiny omezení linearizovaných v bodě x .

Poznámka 484. Pro další zjednodušení zápisu budeme často argument x vynechávat (množiny odpovídající bodu x^* budeme označovat hvězdičkou). Tuto konvenci jsme již použili u množin $\bar{I} = \bar{I}(x)$, $\bar{E} = \bar{E}(x)$. Budeme tedy psát $a_k = a_k(x) = \nabla c_k(x)$, $G_k = G_k(x) = \nabla^2 c_k(x)$ a také $a_k^* = a_k(x^*)$, $G_k^* = G_k(x^*)$ pro $k \in I \cup E$. Toto zjednodušení zápisu je užitečné zejména pro označování Lagrangeových multiplikátorů a jejich množin (definice 130 a poznámka 488).

Poznámka 485. K odvození prakticky použitelných podmínek optimality pro úlohy matematického programování je důležité aby ve vyšetřovaném bodě $x \in \mathcal{C}$ platilo $\mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x) = \mathcal{T}_{\mathcal{L}}(x)$, kde $\mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x)$ je tečný kužel množiny \mathcal{C} v bodě x (definice 113). Zřejmě $\mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x) \subset \mathcal{T}_{\mathcal{L}}(x)$, neboť pro libovolný vektor $s \in \mathcal{F}_{\mathcal{C}}(x)$ existuje posloupnost $t_i \downarrow 0$, taková, že $x + t_i s \in \mathcal{C}$, neboli

$$\begin{aligned} c_k(x + t_i s) &= t_i a_k^T s + o(t_i) \leq 0, & \Rightarrow & \quad a_k^T s + o(1) \leq 0, & k \in \bar{I}, \\ c_k(x + t_i s) &= t_i a_k^T s + o(t_i) = 0, & \Rightarrow & \quad a_k^T s + o(1) = 0, & k \in E, \end{aligned}$$

což v limitě dává $a_k^T s \leq 0$, $k \in \bar{I}$, $a_k^T s = 0$, $k \in E$, neboli $s \in \mathcal{T}_{\mathcal{L}}(x)$. Jelikož $\mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x) = \overline{\mathcal{F}_{\mathcal{C}}(x)}$ a množina $\mathcal{T}_{\mathcal{L}}(x)$ je uzavřená, platí $\mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x) \subset \mathcal{T}_{\mathcal{L}}(x)$.

Ukážeme, že v případě konvexních omezení splňujících podmínky C1a a C3, platí $\mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x) = \mathcal{T}_{\mathcal{L}}(x)$.

Lemma 133. *Je-li funkce $c : R^n \rightarrow R$ konvexní, je množina $\mathcal{C} = \{x \in R^n : c(x) \leq 0\}$ konvexní a existuje-li bod $y \in \mathcal{C}$ takový, že $c(y) < 0$, má množina \mathcal{C} neprázdný vnitřek. Je-li navíc funkce $c : R^n \rightarrow R$ spojitě diferencovatelná na \mathcal{C} , platí pro libovolný bod $x \in \mathcal{C}$ $\mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x) = \mathcal{T}_{\mathcal{L}}(x)$, kde $\mathcal{T}_{\mathcal{L}}(x) = \{s \in R^n : (\nabla c(x))^T s \leq 0\}$.*

Důkaz (a) Nechť $x_1 \in \mathcal{C}$ (takže $c(x_1) \leq 0$) a $x_2 \in \mathcal{C}$ (takže $c(x_2) \leq 0$). Jelikož funkce c je konvexní, platí $c(\lambda x_1 + (1-\lambda)x_2) \leq \lambda c(x_1) + (1-\lambda)c(x_2) \leq 0$ pro $0 \leq \lambda \leq 1$, takže $\lambda x_1 + (1-\lambda)x_2 \in \mathcal{C}$. Jelikož funkce c je konvexní, je podle věty 360 lokálně lipschitzovská a tedy spojitá, takže pokud $c(y) < 0$ je bod y vnitřním bodem množiny \mathcal{C} (množina \mathcal{C} má tedy neprázdný vnitřek).

(b) Nechť $s \in \mathcal{F}_{\mathcal{C}}(x)$. Pak podle definice 112 existuje číslo $\bar{t} > 0$ takové, že $x + ts \in \mathcal{C}$, pokud $0 \leq t \leq \bar{t}$. Jelikož funkce c je konvexní a spojitě diferencovatelná, můžeme podle věty 367 pro $x + ts \in \mathcal{C}$ (kde $0 < t \leq \bar{t}$), psát

$$0 \geq c(x + ts) \geq (\nabla c(x))^T ts,$$

takže $s \in \mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x)$, neboli $\mathcal{F}_{\mathcal{C}}(x) \subset \mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x)$, a jelikož množina $\mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x)$ je uzavřená, platí také $\mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x) = \overline{\mathcal{F}_{\mathcal{C}}(x)} \subset \mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x)$.

(c) Nechť $s \in \mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x)$ a $(\nabla c(x))^T s < 0$. Pak podle věty 1 existuje číslo \bar{t} takové, že $c(x + ts) < c(x)$ a tedy $x + ts \in \mathcal{C}$, pokud $0 < t \leq \bar{t}$, což podle definice 112 znamená, že $s \in \mathcal{F}_{\mathcal{C}}(x) \subset \mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x)$.

(d) Nechť $s \in \mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x)$ a $(\nabla c(x))^T s = 0$ a nechť $p \in R^n$ je vektor takový, že $(\nabla c(x))^T p < 0$. Pak pro $t_i \downarrow 0$ platí $(\nabla c(x))^T (s + t_i p) < 0$, takže $s + t_i p \in \mathcal{F}_{\mathcal{C}}(x)$, a $s + t_i p \rightarrow s$. Platí tedy $s \in \overline{\mathcal{F}_{\mathcal{C}}(x)} = \mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x)$. \square

Věta 400. Jsou-li splněny předpoklady C1a a C3, je množina \mathcal{C} určená vztahem (1366) konvexní a pro libovolný bod $x \in \mathcal{C}$ platí $\mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x) = \mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x)$.

Důkaz (a) Podle lemmatu 133 jsou množiny \mathcal{C}_k , $k \in I$, konvexní. Jelikož funkce c_k , $k \in E$, jsou lineární, jsou množiny \mathcal{C}_k , $k \in E$, afinní a tudíž konvexní. Podle (1369) a podle věty 312 je tedy množina \mathcal{C} konvexní.

(b) Jelikož množina \mathcal{C}_E je lineární varietou a $x \in \mathcal{C}_E$, platí $x \in \mathcal{C}'_k = \mathcal{C}_k \cap \mathcal{C}_E$, $k \in I$, a jelikož podle lemmatu 133 je bod $y \in \mathcal{C}$ z předpokladu C1a společným vnitřním bodem množin \mathcal{C}_k , $k \in I$, a tedy společným relativním vnitřním bodem množin \mathcal{C}'_k , $k \in I$, má průnik $\bigcap_{k \in I} \mathcal{C}'_k$ neprázdný relativní vnitřek. Podle věty 353, lemmatu 133 a (1370) tedy platí

$$\mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x) = \mathcal{T}_{\bigcap_{k \in I} \mathcal{C}'_k}(x) = \bigcap_{k \in I} \mathcal{T}_{\mathcal{C}'_k}(x) = \bigcap_{k \in E} \mathcal{T}_{\mathcal{C}_k}(x) = \bigcap_{k \in E} \mathcal{T}_{\mathcal{C}_k}(x) = \mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x).$$

\square

Věta 401. Jsou-li splněny předpoklady věty 400, platí

$$\mathcal{N}_{\mathcal{C}}(x) = \{z \in R^n : z = \sum_{k \in \bar{I}} u_k a_k(x) + \sum_{k \in E} u_k a_k(x), \quad u_k \geq 0, \quad k \in \bar{I}\}. \quad (1371)$$

Důkaz Podle poznámky 483 platí $\mathcal{T}_{\mathcal{C}_k}(x) = \mathcal{H}(a_k(x), 0)$, $k \in \bar{I}$, a $\mathcal{T}_{\mathcal{C}_k}(x) = \mathcal{L}(a_k(x), 0)$, $k \in E$, kde $\mathcal{L}(a_k(x), 0) = \mathcal{H}(a_k(x), 0) \cap \mathcal{H}(-a_k(x), 0)$. Můžeme tedy psát

$$\mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x) = \bigcap_{k \in \bar{I}} \mathcal{H}(a_k(x), 0) \cap \bigcap_{k \in E} \mathcal{H}(a_k(x), 0) \cap \bigcap_{k \in E} \mathcal{H}(-a_k(x), 0).$$

Tečný kužel $\mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x)$ je tedy polyedrálním kuželem a podle věty 348 platí

$$\begin{aligned} \mathcal{N}_{\mathcal{C}}(x) &= \text{cone}(\text{conv}\{a_k(x), k \in \bar{I}, a_k(x), k \in E, -a_k(x), k \in E\}) \\ &= \{z \in R^n : z = \sum_{k \in \bar{I}} u_k a_k(x) + \sum_{k \in E} u_k a_k(x), \quad u_k \geq 0, \quad k \in \bar{I}\}. \end{aligned}$$

Jelikož $\mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x) = \mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x)$, platí $\mathcal{N}_{\mathcal{C}}(x) = \mathcal{N}_{\mathcal{C}}(x)$. \square

Poznámka 486. Podmínka $\mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x) = \mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x)$ se nazývá Abadieho kvalifikační podmínkou pro omezení. Později (definice 137) uvedeme silnější kvalifikační podmínky, které se snadněji ověřují a které rovnost $\mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x) = \mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x)$ implikují. Je důležité, že konvexní omezení vyhovující předpokladům C1a a C3 kvalifikační

podmínku $\mathcal{T}_C(x) = \mathcal{T}_L(x)$ splňují. Význam Abadieho kvalifikační podmínky spočívá v tom, že implikuje rovnost $\mathcal{N}_C(x) = \mathcal{N}_L(x)$, což umožňuje vyjádřit normálový kužel ve tvaru (1371). Rovnost $\mathcal{N}_C(x) = \mathcal{N}_L(x)$ se nazývá Guignardovou kvalifikační podmínkou. Je-li (uzavřená) množina \mathcal{C} konvexní a $x \in \mathcal{C}$, je $\mathcal{T}_C(x)$ uzavřeným konvexním kuzelem (věta 351), takže podle věty 345 z $\mathcal{N}_C(x) = \mathcal{N}_L(x)$ plyne

$$\mathcal{T}_C(x) = \mathcal{T}_C^{**}(x) = \mathcal{N}_C^*(x) = \mathcal{N}_L^*(x) = \mathcal{T}_L^{**}(x) = \mathcal{T}_L(x),$$

takže podmínky $\mathcal{T}_C(x) = \mathcal{T}_L(x)$ a $\mathcal{N}_C(x) = \mathcal{N}_L(x)$ jsou v konvexním případě ekvivalentní.

Nyní zavedeme dva důležité pojmy používané při teoretickém vyšetřování úloh matematického programování a při konstrukci numerických metod používaných k jejich řešení.

Definice 132. *Funkci*

$$L(x, u) = F(x) + \sum_{k \in I \cup E} u_k c_k(x) \quad (1372)$$

nazveme Lagrangeovou funkcí úlohy matematického programování. Vektor $u = [u_1, \dots, u_m]^T$ (kde $m = m_I + m_E$) nazveme Lagrangeovým vektorem a jeho složky u_k , $k \in I \cup E$, Lagrangeovými multiplikátory. Je-li splněn předpoklad C3, označíme symbolem

$$g(x, u) = g(x) + \sum_{k \in I \cup E} u_k a_k(x) \quad (1373)$$

gradient Lagrangeovy funkce. Je-li splněn předpoklad C4, označíme symbolem

$$G(x, u) = G(x) + \sum_{k \in I \cup E} u_k G_k(x) \quad (1374)$$

Hessovu matici Lagrangeovy funkce.

Definice 133. *Nechť jsou splněny předpoklady C1 a C3, kde $\mathcal{C} \subset R^n$ je množina určená vztahem (1366), a necht $x \in \mathcal{C}$. Jestliže existují Lagrangeovy multiplikátory u_k , $k \in I \cup E$, kde $u_k \geq 0$ a $u_k c_k(x) = 0$ pro $k \in I$, takové, že*

$$g(x, u) = g(x) + \sum_{k \in I \cup E} u_k a_k(x) = 0, \quad (1375)$$

řekneme, že bod x je KKT (Karush, Kuhn, Tucker) bodem a dvojice $(x, u) \in R^n \times R^m$ je KKT párem úlohy matematického programování. Podmínky $c_k(x) \leq 0$, $u_k \geq 0$ a $u_k c_k(x) = 0$, $k \in I$, se nazývají podmínkami komplementarity.

Poznámka 487. Jelikož $c_k(x) < 0$ a $u_k = 0$, pokud $k \in I \setminus \bar{I}$, můžeme vztah (1375) zapsat ve tvaru

$$g(x, u) = g(x) + \sum_{k \in \bar{E}} u_k a_k(x) = 0, \quad (1376)$$

kde $u_k \geq 0$, $k \in \bar{I}$.

Věta 402. *(Nuté podmínky prvního řádu) Necht jsou splněny předpoklady C1 a C3, kde $\mathcal{C} \subset R^n$ je množina určená vztahem (1366), a necht $x^* \in \mathcal{C}$ je bod splňující kvalifikační podmínku $\mathcal{T}_C(x^*) = \mathcal{T}_L(x^*)$. Pak je-li bod x^* lokálním minimem funkce F na množině \mathcal{C} , je nutně KKT bodem dané úlohy.*

Důkaz Je-li bod $x^* \in \mathcal{C}$ lokálním minimem funkce F na množině \mathcal{C} , musí podle věty 357 a poznámky 447 platit $0 \in g(x^*) + \mathcal{N}_C(x^*)$, což s použitím (1371) dává

$$g(x^*) + \sum_{k \in \bar{I}^*} u_k^* a_k(x^*) + \sum_{k \in E} u_k^* a_k(x^*) = 0, \quad (1377)$$

kde $u_k^* \geq 0$ pro $k \in \bar{I}^* = \bar{I}(x^*)$. Použijeme-li dodatečnou podmínku $u_k^* c_k(x^*) = 0$ pro $k \in I$, platí $u_k^* = 0$ pro $k \in I \setminus \bar{I}^*$ a dostaneme (1375). \square

Věta 402 říká, že je-li splněna podmínka $\mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x^*) = \mathcal{T}_{\mathcal{L}}(x^*)$ a je-li bod $x^* \in \mathcal{C}$ lokálním řešením úlohy matematického programování, existují Lagrangeovy multiplikátory u_k^* , $k \in I \cup E$, takové, že $u_k^* \geq 0$, $u_k^* c_k(x^*) = 0$ pro $k \in I$ a platí (1375).

Poznámka 488. Je-li bod $x \in \mathcal{C}$ KKT bodem úlohy matematického programování, označíme symbolem $\mathcal{U} = \mathcal{U}(x) \subset R^m$ (kde $m = m_I + m_E$) neprázdnou množinu Lagrangeových vektorů $u = [u_1, \dots, u_m]^T$, které splňují podmínku (1375) (není-li bod $x \in \mathcal{C}$ KKT bodem úlohy matematického programování, je tato množina prázdná). Jsou-li vektory $a_k(x)$, $k \in \bar{E}$, lineárně nezávislé, je množina $\mathcal{U}(x)$ jednoprvková, neboť vztah (1375) můžeme zapsat ve tvaru $-g(x) = \bar{A} \bar{u}$, kde $\bar{A} = \bar{A}(x)$, a má-li matice \bar{A} plnou hodnotu, dostaneme $\bar{u} = -(\bar{A}^T \bar{A})^{-1} \bar{A}^T g(x)$. Jak ukážeme později, je lineární nezávislost vektorů $a_k(x)$, $k \in \bar{E}(x)$, nejsilnější používanou kvalifikační podmínkou implikující rovnost $\mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x) = \mathcal{T}_{\mathcal{L}}(x)$ v případě obecných nelineárních omezení (podmínka LICQ v definici 137).

Definice 134. Nechť bod $x \in \mathcal{C}$ je KKT bodem úlohy matematického programování a \mathcal{U} je množina Lagrangeových vektorů, pro které platí (1375). Nechť $k \in \bar{I}$. Jestliže existuje alespoň jeden vektor $u \in \mathcal{U}$ takový, že $u_k > 0$, řekneme, že omezení c_k je striktně aktivní v bodě x . Symbolem \bar{I}_+ označíme množinu indexů omezení striktně aktivních v bodě x a položíme $\bar{I}_0 = \bar{I} \setminus \bar{I}_+$, takže $\bar{I}_0 = \{k \in \bar{I} : u_k = 0 \ \forall u \in \mathcal{U}\}$. Dále označíme $\bar{E}_+ = \bar{I}_+ \cup E = \bar{E} \setminus \bar{I}_0$. Jestliže $\bar{I}_0 = \emptyset$ neboli $\bar{I}_+ = \bar{I}$ (všechny aktivní omezení jsou striktně aktivní), řekneme, že jsou splněny podmínky striktní komplementarity.

Poznámka 489. Nechť $x \in \mathcal{C}$ je KKT bodem úlohy matematického programování. Z vyjádření (1375) je zřejmé, že rovnost (1375) zůstává zachována i tehdy odstraníme-li omezení s indexy $k \in \bar{I}_0$ (tato omezení jsou v bodě x nadbytečná a lze je při teoretickém vyšetřování vynechat). Jako příklad lze uvést úlohu kvadratického programování, kde $F(x) = x_1^2 + x_2^2$ a $\mathcal{C} = \{x \in R^2 : c(x) = x_2 \leq 0\}$. Řešením této úlohy je bod $x = 0$, ve kterém platí (1375) s Lagrangeovým multiplikátorem $u = 0$. Bod $x = 0$ je také globálním minimem funkce F na R^2 .

Nyní zformulujeme podmínky optimality druhého řádu. Jsou-li všechna omezení lineární, je třeba (podobně jako v oddílu 1.2) vyšetřovat výraz $s^T G(x^*) s$ na množině $\tilde{\mathcal{S}}^* = \tilde{\mathcal{S}}(x^*)$, kde

$$\tilde{\mathcal{S}}(x) = \{s \in \mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x) : s^T g(x) = 0\} \quad (1378)$$

(v oddílu 1.2 se množina $\tilde{\mathcal{S}}^* = \tilde{\mathcal{S}}(x^*)$ rovnala R^n). V obecném případě, kdy jsou některé z funkcí c_k , $k \in \bar{I}$, nelineární, je situace poněkud komplikovanější, neboť musíme vzít v úvahu i křivost ploch ohraničujících přípustnou množinu, neboli Hessovy matice $G_k(x^*)$, $k \in \bar{E}^*$. Pro tento účel zavedeme označení

$$\tilde{\mathcal{C}} = \tilde{\mathcal{C}}(x) = \{y \in R^n : c_k(y) = 0, k \in \bar{E}_+, c_k(y) \leq 0, k \in I \setminus \bar{I}_+\}, \quad (1379)$$

kde $\bar{E}_+ = \bar{E}_+(x)$ a $\bar{I}_+ = \bar{I}_+(x)$. Zřejmě $\tilde{\mathcal{C}} \subset \mathcal{C}$, množina $\tilde{\mathcal{C}}$ však není konvexní, nejsou-li omezení c_k , $k \in \bar{E}_+$, lineární. V dalším výkladu budeme používat tečné kužely $\mathcal{T}_{\tilde{\mathcal{C}}}(x)$ a $\mathcal{T}_{\tilde{\mathcal{L}}}(x)$. Jelikož $\tilde{\mathcal{C}} \subset \mathcal{C}$, platí $\mathcal{T}_{\tilde{\mathcal{C}}}(x) \subset \mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x)$, $\mathcal{T}_{\tilde{\mathcal{L}}}(x) \subset \mathcal{T}_{\mathcal{L}}(x)$ a podobně jako v poznámce 485 lze psát $\mathcal{T}_{\tilde{\mathcal{C}}}(x) \subset \mathcal{T}_{\tilde{\mathcal{L}}}(x)$, takže pokud $\mathcal{T}_{\tilde{\mathcal{C}}}(x) = \mathcal{T}_{\mathcal{L}}(x)$, dostaneme

$$\mathcal{T}_{\tilde{\mathcal{C}}}(x) \subset \mathcal{T}_{\tilde{\mathcal{L}}}(x) \subset \mathcal{T}_{\mathcal{L}}(x) = \mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x). \quad (1380)$$

Lemma 134. Nechť jsou splněny předpoklady C1 a C3, kde $\mathcal{C} \subset R^n$ je množina určená vztahem (1366). Nechť $x \in \mathcal{C}$ je bod, ve kterém je splněna kvalifikační podmínka $\mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x) = \mathcal{T}_{\mathcal{L}}(x)$. Pak je-li bod x KKT bodem, platí

$$\tilde{\mathcal{S}}(x) = \mathcal{T}_{\tilde{\mathcal{L}}}(x) = \{s \in R^n : s^T a_k(x) = 0, k \in \bar{E}_+, s^T a_k(x) \leq 0, k \in \bar{I}_0\}. \quad (1381)$$

Důkaz Jelikož $\mathcal{T}_{\tilde{\mathcal{C}}}(x) = \mathcal{T}_{\mathcal{L}}(x)$, platí $s \in \mathcal{T}_{\tilde{\mathcal{C}}}(x)$ právě tehdy, když $s \in \mathcal{T}_{\mathcal{L}}(x)$, neboli

$$s^T a_k(x) \leq 0, k \in \bar{I}, \quad s^T a_k(x) = 0, k \in E \quad (1382)$$

(vztah (1370)). Je-li bod $x \in \mathcal{C}$ KKT bodem, platí (1376), takže $s^T g(x) = 0$ právě tehdy, když

$$\sum_{k \in \bar{I}} u_k s^T a_k(x) + \sum_{k \in E} u_k s^T a_k(x) = 0$$

pro libovolný vektor $u \in \mathcal{U}$. Jelikož $u_k \geq 0$, $k \in \bar{I}$ a platí (1382), můžeme psát $u_k s^T a_k(x) = 0 \forall k \in \bar{E}$. Pokud $k \in \bar{E}_+$, existuje vektor $u \in \mathcal{U}$ takový, že $u_k \neq 0$. Platí tedy $s^T a_k(x) = 0$, pokud $k \in \bar{E}_+$, a $s^T a_k(x) \leq 0$, pokud $k \in \bar{I}_0$, což dokazuje (1381). \square

Věta 403. (Nutné podmínky druhého řádu) *Nechť jsou splněny předpoklady C1 a C4, kde $\mathcal{C} \subset \mathbb{R}^n$ je množina určená vztahem (1366). Nechť $x^* \in \mathcal{C}$ je bod splňující kvalifikační podmínku $\mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x^*) = \mathcal{T}_{\bar{\mathcal{C}}}(x^*)$. Pak je-li bod x^* lokálním minimem funkce F na množině \mathcal{C} , je nutně KKT bodem dané úlohy (věta 402). Je-li splněna podmínka $\mathcal{T}_{\bar{\mathcal{C}}}(x^*) = \mathcal{T}_{\bar{\mathcal{C}}}(x^*)$ nebo je-li množina $\mathcal{U}^* = \mathcal{U}(x^*)$ omezená, je pro libovolný vektor $u^* \in \mathcal{U}^*$ matice $G(x^*, u^*)$ pozitivně semidefinitní na podprostoru $\{s \in \mathbb{R}^n : s^T a_k^* = 0, k \in \bar{E}_+^*\}$.*

Důkaz Nechť bod $x^* \in \mathcal{C}$ je lokálním minimem funkce F . Pak existuje číslo $\varepsilon > 0$ takové, že $F(x) \geq F(x^*)$, pokud $x \in \mathcal{C} \cap \mathcal{B}(x^*, \varepsilon)$. Nechť $s \in \tilde{\mathcal{S}}(x^*) = \mathcal{T}_{\bar{\mathcal{C}}}(x^*)$ a $\|s\| = 1$.

(a) Pokud $\mathcal{T}_{\bar{\mathcal{C}}}(x^*) = \mathcal{T}_{\bar{\mathcal{C}}}(x^*)$ (takže $s \in \mathcal{T}_{\bar{\mathcal{C}}}(x^*)$), existují posloupnosti $s_i \rightarrow s$ a $t_i \downarrow 0$ takové, že $x_i = x^* + t_i s_i \in \tilde{\mathcal{C}}(x^*) \cap \mathcal{B}(x^*, \varepsilon)$, přičemž platí

$$F(x_i) = F(x_i) + \sum_{k \in I \cup E} u_k^* c_k(x_i) = L(x_i, u^*), \quad (1383)$$

neboť $c_k(x_i) = 0$ pro $k \in \bar{E}_+^*$ a $u_k^* = 0$ pro $k \in (I \cup E) \setminus \bar{E}_+^*$. Aplikujeme-li větu o střední hodnotě na funkci (1383), dostaneme

$$F(x_i) = L(x_i, u^*) = L(x^*, u^*) + t_i s_i^T g(x^*, u^*) + t_i^2 s_i^T G(x^* + \tilde{t}_i s_i, u^*) s_i, \quad (1384)$$

kde $0 \leq \tilde{t}_i \leq t_i$. Jelikož $g(x^*, u^*) = 0$ a $F(x_i) \geq F(x^*) = L(x^*, u^*)$, musí pro $x_i \in \tilde{\mathcal{C}}(x^*) \cap \mathcal{B}(x^*, \varepsilon)$ platit $s_i^T G(x^* + \tilde{t}_i s_i) \geq 0$, což v limitě dává $s^T G(x^*, u^*) s \geq 0$.

(b) Pokud $\mathcal{T}_{\bar{\mathcal{C}}}(x^*) \neq \mathcal{T}_{\bar{\mathcal{C}}}(x^*)$, nelze v (1383) použít rovnosti $c_k(x_i) = 0$ pro $k \in \bar{I}_+^*$. Jelikož podle (1380) platí $\mathcal{T}_{\bar{\mathcal{C}}}(x^*) \subset \mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x^*)$, (takže $s \in \mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x^*)$), existují posloupnosti $s_i \rightarrow s$ a $t_i \downarrow 0$ takové, že $x_i = x^* + t_i s_i \in \mathcal{C}(x^*) \cap \mathcal{B}(x^*, \varepsilon)$, přičemž podobně jako v (a) platí

$$F(x_i) = F(x_i) + \sum_{k \in I \cup E} u_k^* c_k(x_i) - \sum_{k \in \bar{I}_+^*} u_k^* c_k(x_i) = L(x_i, u^*) - \sum_{k \in \bar{I}_+^*} u_k^* c_k(x_i). \quad (1385)$$

Použijeme-li větu o střední hodnotě, dostaneme

$$\begin{aligned} F(x_i) &= L(x_i, u^*) - \sum_{k \in \bar{I}_+^*} u_k^* c_k(x_i) = L(x_i, u^*) - \sum_{k \in \bar{I}_+^*} u_k^* (c_k(x^*) + t_i s_i^T a_k(x^*) + o(t_i)) \\ &= L(x_i, u^*) - \sum_{k \in \bar{I}_+^*} u_k^* (t_i (s_i - s)^T a_k^T(x^*) + o(t_i)) = L(x_i, u^*) - \sum_{k \in \bar{I}_+^*} u_k^* o(t_i), \end{aligned} \quad (1386)$$

neboť $s_i - s = o(1)$ a pro $k \in \bar{I}_+^*$ platí $c_k(x^*) = 0$ a $s^T a_k(x^*) = 0$ (vztah (1381)). Je-li množina $\mathcal{U}(x^*)$ omezená, můžeme podle (1386) psát $F(x_i) = L(x_i, u^*) + o(t_i)$. Dosadíme-li za $L(x_i, u^*)$ pravou stranu vyjádření (1384), vidíme, že pro $x_i \in \mathcal{C}(x^*) \cap \mathcal{B}(x^*, \varepsilon)$ musí platit $s_i^T G(x^* + \tilde{t}_i s_i) + o(t_i) \geq 0$, což v limitě dává $s^T G(x^*, u^*) s \geq 0$.

(c) Dokázali jsme, že pro libovolný vektor $u^* \in \mathcal{U}^*$ platí $s^T G(x^*, u^*) s \geq 0$, pokud $s \in \tilde{\mathcal{S}}(x^*)$, neboli pokud $s^T a_k(x^*) = 0$, $k \in \bar{E}_+^*$, a $s^T a_k(x^*) \leq 0$, $k \in \bar{I}_0^*$. Nechť $k \in \bar{I}_0^*$, $s^T a_k(x^*) \leq 0$ a $s^T G(x^*, u^*) s \geq 0$. Jelikož hodnota výrazu $s^T G(x^*, u^*) s$ nezávisí na orientaci vektoru s , platí tato nerovnost i pro $s^T a_k \geq 0$, takže omezení s indexem $k \in \bar{I}_0^*$ není třeba uvažovat. Musí tedy platit $s^T G(x^*, u^*) s \geq 0$, pokud $s^T a_k(x^*) = 0$ pro $k \in \bar{E}_+^*$. \square

Podobně jako v případě nepodmíněné minimalizace, je podstatou postačujících podmínek druhého řádu záměna pozitivní semidefinitnosti za pozitivní definitnost. Situace je však příznivější, neboť není třeba předpokládat splnění kvalifikačních podmínek (ty jsou nahrazeny předpokladem, že bod x^* je KKT bodem úlohy matematického programování).

Věta 404. (Postačující podmínky druhého řádu) *Nechť jsou splněny předpoklady C1 a C4, kde $\mathcal{C} \subset R^n$ je množina určená vztahem (1366), a nechť $x^* \in \mathcal{C}$. Pak je-li bod x^* KKT bodem (platí-li (1377) pro $u^* \in \mathcal{U}^*$) a jsou-li matice $G(x^*, u^*)$, $u^* \in \mathcal{U}^*$, pozitivně definitní na podprostoru $\{s \in R^n : s^T a_k^* = 0, k \in \bar{E}_+^*\}$, je bod x^* ryzím lokálním minimem funkce F na množině \mathcal{C} .*

Důkaz Hessova matice $G(x^*, u^*)$ je podle předpokladu pozitivně definitní na tečném kuželu

$$\mathcal{T}_{\bar{\mathcal{C}}}(x^*) \subset \{s \in R^n : s^T a_k^* = 0, k \in \bar{E}_+^*\},$$

takže je splněna nerovnost $s^T G(x^*, u^*) s > 0$, pokud $s \in \mathcal{T}_{\bar{\mathcal{C}}}(x^*)$ a $\|s\| = 1$. Jelikož množina $\{s \in \mathcal{T}_{\bar{\mathcal{C}}}(x^*) : \|s\| = 1\}$ je kompaktní, nabývá na ní výraz $s^T G(x^*, u^*) s$ svého minima $\underline{\lambda} > 0$, neboli $s^T G(x^*, u^*) s \geq \underline{\lambda} > 0$, pokud $s \in \mathcal{T}_{\bar{\mathcal{C}}}(x^*)$ a $\|s\| = 1$. Máme dokázat, že existuje číslo $\varepsilon > 0$ takové, že $F(x) > F(x^*) \forall x \in \mathcal{C} \cap \mathcal{B}(x^*, \varepsilon) \setminus \{x^*\}$, což je totéž jako dokázat, že neexistuje posloupnost $x_i \in \mathcal{C} \cap \mathcal{B}(x^*, \varepsilon) \setminus \{x^*\}$, $x_i \rightarrow x^*$ taková, že $F(x_i) \leq F(x^*) \forall k \in N$. Předpokládejme naopak, že taková posloupnost existuje. Tuto posloupnost vyjádříme ve tvaru $x_i = x^* + t_i s_i$, kde $\|s_i\| = 1$ a $t_i \downarrow 0$. Bez újmy na obecnosti budeme předpokládat, že $s_i \rightarrow s$ (v opačném případě lze vybrat vhodnou podposloupnost). Pak $s \in \mathcal{T}_{\bar{\mathcal{C}}}(x^*)$, $\|s\| = 1$ a podle věty o střední hodnotě platí

$$L(x_i, u^*) = L(x^*, u^*) + t_i s_i^T g(x^*, u^*) + o(t_i) = F(x^*) + o(t_i), \quad (1387)$$

neboť $L(x^*, u^*) = F(x^*)$ a $g(x^*, u^*) = 0$.

(a) Předpokládejme nejprve, že $s \in \mathcal{T}_{\bar{\mathcal{C}}}(x^*) \setminus \mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x^*)$. Pak existuje index $j \in \bar{I}_+^*$ a vektor $u^* \in \mathcal{U}^*$ tak, že $u_j^* s^T a_j^* \triangleq -\delta_j < 0$ a podle (1385) a (1387) platí

$$\begin{aligned} F(x_i) &= L(x_i, u^*) - \sum_{k \in \bar{I}_+^*} u_k^* c_k(x_i) \geq L(x_i, u^*) - u_j^* c_j(x_i) \\ &= F(x^*) - u_j^* c_j(x^*) - t_i u_j^* s_i^T a_j + o(t_i) = F(x^*) + t_i \delta_j + o(t_i) \end{aligned}$$

(používáme větu o střední hodnotě pro $c_j(x_i)$ a poznámku 444). Odtud plyne existence čísla $l \in N$ takového, že $|o(t_i)|/t_i < (1/2)\delta_j$ a tedy $F(x_i) \geq F(x^*) + (1/2)t_i \delta_j > F(x^*) \forall k \geq l$, což je ve sporu s předpokladem, že $F(x_i) \leq F(x^*) \forall k \in N$.

(b) Nechť nyní $s \in \mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x^*)$. Použijeme-li dva členy Taylorova rozvoje a vztahy (1385) a (1387), dostaneme

$$\begin{aligned} F(x_i) &= L(x_i, u^*) - \sum_{k \in \bar{I}_+^*} u_k^* c_k(x_i) \geq L(x_i, u^*) = L(x^*, u^*) + t_i s_i^T g(x^*, u^*) + t_i^2 s_i^T G(x^*, u^*) s_i + o(t_i^2) \\ &= F(x^*) + t_i^2 s_i^T G(x^*, u^*) s_i + o(t_i^2) \geq F(x^*) + t_i^2 \underline{\lambda} + o(t_i^2). \end{aligned}$$

Odtud plyne existence čísla $l \in N$ takového, že $|o(t_i^2)|/t_i^2 < (1/2)\underline{\lambda}$, takže $F(x_i) \geq F(x^*) + (1/2)t_i^2 \underline{\lambda} > F(x^*) \forall k \geq l$, což opět je ve sporu s předpokladem, že $F(x_i) \leq F(x^*) \forall k \in N$. \square

Podobně jako v případě nepodmíněné minimalizace se situace zjednoduší, jsou-li funkce F a c_k , $k \in I \cup E$ konvexní. To má význam zejména pro lineární a konvexní kvadratické programování.

Důsledek 48. *Nechť jsou splněny předpoklady C1a a C4, kde $\mathcal{C} \subset R^n$ je množina určená vztahem (1366), a nechť $x^* \in \mathcal{C}$. Pak je-li funkce F konvexní v okolí bodu x^* , je tento bod lokálním minimem funkce F na množině \mathcal{C} právě tehdy, je-li KKT bodem dané úlohy.*

Důkaz Jsou-li funkce F a c_k , $k \in I \cup E$, konvexní, jsou matice $G(x^*)$ a $G_k(x^*)$, $k \in I \cup E$ pozitivně semidefinitní a je-li bod $x^* \in \mathcal{C}$ KKT bodem, jsou splněny nutné podmínky druhého řádu (věta 403). Nechť x^* je KKT bodem dané úlohy. V části (a) důkazu věty 404 jsme ukázali, že funkce F nemůže klesat ve směru $s \in \mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x^*) \setminus \mathcal{T}_{\tilde{\mathcal{C}}}(x^*)$. Pokud $s \in \mathcal{T}_{\tilde{\mathcal{C}}}(x^*) = \tilde{\mathcal{S}}(x^*)$, platí podle věty 362 (d) $F(x) \geq F(x^*) + s^T g(x^*) = 0$, takže funkce F neklesá ani ve směru $s \in \mathcal{T}_{\tilde{\mathcal{C}}}(x^*)$. \square

V případě konvexního programování, kdy jsou funkce F a c_k , $k \in I$, konvexní a funkce c_k , $k \in E$, lineární, má velký teoretický a ve speciálních případech (lineární programování a konvexní kvadratické programování) i praktický význam teorie duality. Při vyšetřování duality budeme používat označení $c(x) = [c_I^T(x), c_E^T(x)]^T$, $A(x) = [A_I(x), A_E(x)]$ a $u = [u_I^T, u_E^T]^T$.

Definice 135. Duální úlohou k (primární) úloze matematického programování (definice 129) navýváme maximalizaci Lagrangeovy funkce $L(x, u) = F(x) + u^T c(x) : R^{n+m} \rightarrow R$ na množině zadané omezeními $u_I \geq 0$ a $g(x, u) = g(x) + A(x)u = 0$.

Věta 405. Nechť bod $x^* \in \mathcal{C}$ je řešením primární úlohy matematického programování, kde funkce F je konvexní a funkce c_k , $k \in I \cup E$, splňují podmínky (C1a) a (C3) a nechť $u^* \in \mathcal{U}^*$ je Lagrangeův vektor vyhovující podmínce (1377). Pak dvojice $(x^*, u^*) \in R^{n \times m}$ je řešením duální úlohy matematického programování a platí $F(x^*) = L(x^*, u^*)$.

Důkaz Jsou-li funkce F a c_k , $k \in I$, konvexní a funkce c_k , $k \in E$, lineární a platí-li $u_I \geq 0$, je i Lagrangeova funkce $L(x, u) = F(x) + u^T c(x)$ konvexní. Je-li bod $x^* \in \mathcal{C}$ řešením primární úlohy a splňuje-li dvojice (x, u) omezení $u_I \geq 0$ a $g(x, u) = 0$, můžeme podle věty 362 (d) psát

$$L(x^*, u^*) = F(x^*) \geq F(x^*) + \sum_{i=1}^m u_k c_k(x^*) = L(x^*, u) \geq L(x, u) + (x^* - x)^T g(x, u) = L(x, u),$$

takže dvojice (x^*, u^*) je řešením duální úlohy. \square

Věta 406. Jsou-li funkce F a c_k , $k \in I$, konvexní a funkce c_k , $k \in E$, lineární a je-li bod $z \in R^n$ primárně přípustný (platí $z \in \mathcal{C}$) a dvojice $(x, u) \in R^{n \times m}$ duálně přípustná (platí $u_I \geq 0$ a $g(x, u) = 0$), je splněna nerovnost $F(z) \geq L(x, u)$.

Důkaz Podle věty 362 (d) platí

$$F(z) - F(x) \geq (z - x)^T g(x) = - \sum_{i=1}^m (z - x)^T u_k a_k(x) \geq - \sum_{i=1}^m u_k (c_k(z) - c_k(x)) \geq \sum_{i=1}^m u_k c_k(x)$$

(neboť $g(x, u) = 0$, $c_I(z) \leq 0$, $c_E(z) = 0$ a $u_I \geq 0$), takže $F(z) \geq F(x) + u^T c(x) = L(x, u)$. \square

Poznámka 490. Z věty 406 plyne, že neexistuje-li optimální řešení primární úlohy (funkce F není zdola omezená na \mathcal{C}), neexistuje přípustné řešení duální úlohy a naopak.

Věta 407. Jsou-li splněny předpoklady věty 405, je dvojice (x^*, u^*) sedlovým bodem Lagrangeovy funkce.

Důkaz Zřejmě $g(x^*, u^*) = 0$, takže dvojice (x^*, u^*) je stacionárním bodem Lagrangeovy funkce. Ukážeme, že

$$L(x^*, u) \leq L(x^*, u^*) \leq L(x, u^*),$$

pokud $x \in \mathcal{C}$ a $u_I \geq 0$. Jelikož Lagrangeova funkce je konvexní, můžeme podle věty 362 (d) psát

$$L(x, u^*) \geq L(x^*, u^*) + (x - x^*)^T g(x^*, u^*) = L(x^*, u^*)$$

(neboť $g(x^*, u^*) = 0$) a

$$L(x^*, u^*) = F(x^*) \geq F(x^*) + u_I^T c_I(x^*) = L(x^*, u)$$

(neboť $c_I(x^*) \leq 0$, $c_E(x^*) = 0$ a $u_I \geq 0$). \square

18 Minimalizace s lineárními omezeními

V tomto oddílu budeme předpokládat, že všechny funkce $c_k(x)$, $k \in I \cup E$, jsou lineární, takže přípustná množina je definovaná předpisem

$$\mathcal{C} = \{x \in \mathbb{R}^n : a_k^T x \leq \alpha_k, k \in I, a_k^T x = \alpha_k, k \in E\} \quad (1388)$$

a úloha nelineárního programování má tvar

$$\text{minimalizovat } F(x) \quad \text{pokud} \quad a_k^T x \leq \alpha_k, k \in I, a_k^T x = \alpha_k, k \in E. \quad (1389)$$

V tomto případě lze podmínky optimality značně zjednodušit

Věta 408. (Nutné podmínky druhého řádu) *Nechť $x^* \in \mathcal{C}$, kde $\mathcal{C} \in \mathbb{R}^n$ je neprázdná množina určená vztahem (1388) a $F : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ je funkce dvakrát spojitě diferencovatelná v okolí bodu x^* . Pak je-li bod x^* lokálním minimem funkce F na množině \mathcal{C} , je nutně KKT bodem úlohy (1389) a Hessova matice $G(x^*)$ je pozitivně semidefinitivní na podprostoru $\{s \in \mathbb{R}^n : a_k^T s = 0, k \in \bar{E}_+^*\}$.*

Důkaz Jsou-li všechna omezení lineární platí $\mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x^*) = \mathcal{T}_{\mathcal{L}}(x^*)$ i $\mathcal{T}_{\bar{\mathcal{C}}}(x^*) = \mathcal{T}_{\mathcal{L}}(x^*)$, takže jsou splněny předpoklady věty 403. Navíc platí $G_k(x^*) = 0, k \in I \cup E$, takže $G(x^*, u^*) = G(x^*) \forall u^* \in \mathcal{U}^*$. Tvzení věty 408 pak plyne z tvzení věty 403. \square

Věta 409. (Postačující podmínky druhého řádu) *Nechť $x^* \in \mathcal{C}$, kde $\mathcal{C} \in \mathbb{R}^n$ je neprázdná množina určená vztahem (1388) a $F : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ je funkce dvakrát spojitě diferencovatelná v okolí bodu x^* . Pak je-li bod x^* KKT bodem úlohy (1389) a je-li Hessova matice $G(x^*)$, pozitivně definitivní na podprostoru $\{s \in \mathbb{R}^n : s^T a_k = 0, k \in \bar{E}_+^*\}$, je bod x^* ryzím lokálním minimem funkce F na množině \mathcal{C} .*

Důkaz Věta 409 je bezprostředním důsledkem věty 404. \square

Úlohy s lineárními omezeními mají jistou výhodu v tom, že pokud startujeme z přípustného bodu není obtížné zůstat v přípustné množině. Stačí, aby směrový vektor ležel v přípustném kuželu, čili aby platilo $a_k^T s \leq 0, k \in \bar{I}$ a $a_k^T s = 0, k \in E$. Není tedy třeba používat různé pokutové funkce, které slouží k penalizaci porušených omezení. Metody tohoto typu se nazývají metodami aktivních omezení.

Kromě metod aktivních omezení existují i další metody pro minimalizaci s lineárními omezeními. Velmi účinné, zejména pro lineární a kvadratické programování, jsou metody vnitřních bodů, které jsou studovány v oddílu 20.3.

18.1 Minimalizace na lineární varietě

Chceme-li aplikovat metody aktivních omezení na úlohy s lineárními omezeními, je nutné použít efektivní metody umožňující nalézt minimum účelové funkce na lineární varietě zadané lineárními omezeními ve tvaru rovností, tedy minimalizovat funkci $F : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ na množině

$$\mathcal{C} = \{x \in \mathbb{R}^n : a_k^T x = \alpha_k, 1 \leq k \leq m\}, \quad m \leq n.$$

Pro tuto úlohu lze KKT podmínky vyjádřit pomocí soustavy n nelineárních a m lineárních rovnic

$$g(x) + Au = 0 \quad (1390)$$

$$A^T x = b \quad (1391)$$

v proměnných x a u (závislost na u je lineární), kde $g(x)$ je gradient funkce F v bodě x , $A = [a_1, \dots, a_m]$ a $b = [\alpha_1, \dots, \alpha_m]^T$. Tuto soustavu rovnic lze řešit pomocí Newtonovy metody, jejíž iterační krok má tvar $x_+ = x + \alpha s$, kde s je směrový vektor určený řešením soustavy $n + m$ lineárních rovnic

$$\begin{bmatrix} B & A \\ A^T & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} s \\ u \end{bmatrix} = - \begin{bmatrix} g(x) \\ 0 \end{bmatrix} \quad (1392)$$

a $\alpha > 0$ je délka kroku. Zde B je symetrická (obvykle pozitivně definitní) aproximace Hessiany $G(x)$ a u je získána aproximací vektoru Lagrangeových multiplikátorů. Předpokládejme, že matice B je regulární a položíme $H = B^{-1}$. Eliminujeme-li ze soustavy rovnic (1392) vektory u a s , dostaneme

$$u = -(A^T H A)^{-1} A^T H g, \quad (1393)$$

$$s = -H(g + Au) = -(H - HA(A^T H A)^{-1} A^T H)g \quad (1394)$$

(za předpokladu, že matice $A^T H A$ je regulární). K výpočtu vektorů (1393) a (1394) lze použít několik přístupů lišících se reprezentací použité lineární variety.

- Bezprostřední řešení soustavy $n + m$ rovnic (1392) (které se nazývají rovnicemi sedlového bodu). Tento přístup se používá zejména tehdy, jsou-li matice A a B rozsáhlé a řídké.
- Použití matice ortogonální projekce $P = I - A(A^T A)^{-1} A^T$ do $\mathcal{L}(A)^\perp$, nebo promítnuté aproximace inverzní Hessiany matice $\hat{H} = H - HA(A^T H A)^{-1} A^T H$ (metody promítaných gradientů).
- Použití matice Z jejíž sloupce tvoří ortonormální bázi v $\mathcal{L}(A)^\perp$ (metody redukovaných gradientů).
- Použití matice S jejíž sloupce tvoří konjugovanou bázi v $\mathcal{L}(A)^\perp$ takovou, že $S^T B S = I$ (modifikované metody redukovaných gradientů). Tento přístup vyžaduje, aby matice B byla pozitivně definitní a je výhodný zejména ve spojení s metodami s proměnnou metrikou v součinném tvaru, studovanými v oddílu 4.2.

V dalších úvahách budeme předpokládat, že matice A má lineárně nezávislé sloupce, platí $Z^T Z = I$, $A^T Z = 0$, $A^T S = 0$ a matice $[A, Z]$, $[A, S]$ jsou čtvercové a regulární. Nemá-li matice A lineárně nezávislé sloupce, je buď $\mathcal{C} = \emptyset$, nebo jsou některé rovnosti nadbytečné a lze je vynechat. Nejprve ukážeme, jak lze vyjádřit promítnutou matici \hat{H} .

Věta 410. *Nechť $\hat{H} = H - HA(A^T H A)^{-1} A^T H$ a $\tilde{B} = Z^T B Z$. Je-li symetrická matice $H = B^{-1}$ pozitivně definitní, platí $\hat{H} = Z \tilde{H} Z^T$, kde $\tilde{H} = \tilde{B}^{-1}$. Jestliže $S^T B S = I$, platí $\hat{H} = S S^T$. Rovnost $\hat{H} = S S^T$ je splněna pro symetrickou pozitivně definitní matici $H = S S^T + A A^T$.*

Důkaz (a) Sloupce matic A a BZ , kde $B = H^{-1}$, tvoří bázi v R^n , neboť z $Au + BZv = 0$ plyne

$$\begin{aligned} Z^T Au + Z^T BZv &= Z^T BZv = 0 \Rightarrow v = 0, \\ A^T H Au + A^T Zv &= A^T H Au = 0 \Rightarrow u = 0 \end{aligned}$$

(matice $A^T H A$ a $Z^T B Z$ jsou pozitivně definitní). Maticová rovnost $\hat{H} - Z \tilde{H} Z^T = 0$ platí právě tehdy, zůstane-li zachována po vynásobení zprava regulární maticí $[A, BZ]$. Jelikož $\hat{H} A = 0$ a $\hat{H} B Z = Z$, dostaneme

$$(\hat{H} - Z \tilde{H} Z^T)[A, BZ] = [0, Z - Z \tilde{H} Z^T B Z] = 0.$$

(b) Stejným způsobem jako v (a) lze ukázat, že sloupce matic A a BS tvoří bázi v R^n . Jelikož $\hat{H} A = 0$ a $\hat{H} B S = S$, dostaneme

$$(\hat{H} - S S^T)[A, BS] = [0, S - S S^T B S] = 0,$$

neboť $B = H^{-1}$ a podle předpokladu platí $S^T B S = I$.

(c) Nechť $H = S S^T + A A^T$. Jelikož sloupce matic A a S tvoří bázi v R^n , lze každý vektor $x \in R^n$ vyjádřit jednoznačně ve tvaru $x = Au + Sv$. Platí tedy

$$x^T H x = (Au + Sv)^T (A A^T + S S^T) (Au + Sv) = u^T (A^T A)^2 u + v^T (S^T S)^2 v$$

a jelikož matice $A^T A$ a $S^T S$ jsou pozitivně definitní, platí $x^T H x \geq 0$, přičemž $x^T H x = 0$ právě tehdy, když $x = 0$ (kdy $u = 0$ a $v = 0$), takže matice H je pozitivně definitní. Dále platí

$$\begin{aligned} \hat{H} &= H - HA(A^T H A)^{-1} A^T H \\ &= A A^T + S S^T - (A A^T + S S^T) A (A^T (A A^T + S S^T) A)^{-1} A^T (A A^T + S S^T) \\ &= A A^T + S S^T - A A^T A (A^T A)^{-2} A^T A A^T = A A^T + S S^T - A A^T = S S^T. \end{aligned}$$

□

Poznámka 491. Podle věty 410 platí

$$\hat{H} = H - HA(A^T HA)^{-1}A^T H = Z(Z^T BZ)^{-1}Z^T = SS^T, \quad (1395)$$

kde $H = B^{-1}$ a $S^T B S = I$. Tento důležitý vztah spojuje metody promítaných gradientů s metodami redukovaných gradientů.

Poznámka 492. Nechť $H = \hat{H} + AA^T$, kde \hat{H} je matice určená vzorcem (1395). Pak podle (1395) platí

$$Z^T H Z = Z^T (\hat{H} + AA^T) Z = Z^T \hat{H} Z = Z^T Z (Z^T B Z)^{-1} Z^T Z = (Z^T B Z)^{-1} = \tilde{B}^{-1} = \tilde{H}$$

(obecně vztah $\tilde{H} = Z^T H Z$ neplatí). Nechť $\hat{H} = SS^T$, kde $A^T S = 0$ a matice $[A, S]$ je regulární. Pak matice $H = \hat{H} + AA^T$ je pozitivně definitní a platí (1395).

Nejobecnějšími metodami pro minimalizaci na lineární varietě jsou metody redukovaných gradientů. Nechť $z \in \mathcal{C}$, takže $A^T z = b$. Pak pokud $x \in \mathcal{C}$, můžeme psát $A^T(x - z) = 0$. Má-li matice A $m < n$ lineárně nezávislých sloupců a tvoří-li $n - m$ sloupců matice Z ortonormální bázi v $\mathcal{L}(A)^\perp$, lze bod x jednoznačně vyjádřit ve tvaru $x = z + Z\tilde{x}$. Toto jednoznačné vyjádření ukazuje, že minimalizace funkce $F(x)$ na \mathcal{C} je ekvivalentní minimalizaci funkce $\tilde{F}(\tilde{x}) = F(z + Z\tilde{x})$ na R^{n-m} . Přitom $\tilde{g}(\tilde{x}) = Z^T g(x)$ a $\tilde{G}(\tilde{x}) = Z^T G(x) Z$. Jestliže $x_+ = x + \alpha s$, kde $x_+ \in \mathcal{C}$, můžeme psát $\alpha s = x_+ - x = Z(\tilde{x}_+ - \tilde{x}) = \alpha Z\tilde{s}$. To znamená, že $s = Z\tilde{s}$, kde \tilde{s} je směrový vektor získaný pomocí redukovaného gradientu \tilde{g} s případným použitím aproximace \tilde{B} redukované Hessovy matice $\tilde{G} = Z^T G Z$, nebo její inverze $\tilde{H} = \tilde{B}^{-1}$. V obecném případě se směrový vektor \tilde{s} počítá podle vzorců uvedených v poznámce 144. Tedy $s = Z\tilde{s}$, kde například

$$\tilde{s} = -\tilde{g}, \quad \tilde{s} = -\tilde{g} + \tilde{\beta}_- \tilde{s}_-, \quad \tilde{s} = -\tilde{H}\tilde{g}, \quad \tilde{s} = -(\tilde{G})^{-1}\tilde{g}$$

pro metodu největšího spádu, metodu sdružených gradientů, metodu s proměnnou metrikou a Newtonovu metodu. Koeficient $\tilde{\beta}$ se určuje podle vzorců uvedených v poznámce 69, kam dosazujeme vektory \tilde{s} , $\tilde{g} = Z^T g$, $\tilde{g}_+ = Z^T g_+$ a $\tilde{y} = \tilde{g}_+ - \tilde{g} = Z^T y$ místo vektorů s , g , g_+ a $y = g_+ - g$. Matice \tilde{H} se aktualizuje podle vzorců uvedených v poznámce 145, takže například pro metodu BFGS platí

$$\frac{1}{\gamma} \tilde{H}_+ = \tilde{H} + \left(\frac{\rho}{\gamma} + \frac{a}{b} \right) \frac{1}{b} \tilde{d} \tilde{d}^T - \frac{1}{b} \left(\tilde{H} \tilde{y} \tilde{d}^T + \tilde{d} (\tilde{H} \tilde{y})^T \right),$$

kde $\tilde{y} = Z^T y$, $\tilde{d} = \alpha \tilde{s}$ a $a = \tilde{y}^T \tilde{H} \tilde{y}$, $b = \tilde{y}^T \tilde{d}$, $c = \tilde{d}^T \tilde{B} \tilde{d}$. Pro testování spádovosti v R^{n-m} používáme podmínky (S1), kam místo $\cos \vartheta = -s^T g / (\|s\| \|g\|)$ dosazujeme $\cos \tilde{\vartheta} = -\tilde{s}^T \tilde{g} / (\|\tilde{s}\| \|\tilde{g}\|)$. Zřejmě $\tilde{s}^T \tilde{g} = \tilde{s}^T Z^T g = s^T g$ a $\|\tilde{s}\|^2 = \tilde{s}^T Z^T Z \tilde{s} = \|\tilde{s}\|^2$ (neboť $Z^T Z = I$), ale obvykle $\|\tilde{g}\|^2 = \tilde{g}^T Z Z^T g < \|g\|^2$, takže

$$\cos \tilde{\vartheta} = -\tilde{s}^T \tilde{g} / (\|\tilde{s}\| \|\tilde{g}\|) = -s^T g / (\|s\| \|Z^T g\|) > -s^T g / (\|s\| \|g\|) = \cos \vartheta.$$

Metody redukovaných gradientů lze realizovat jako metody spádových směrů nebo jako metody s lokálně omezeným krokem. V případě metod spádových směrů se k výběru délky kroku používají Wolfeho podmínky (S2a) a (S3a), kde vystupují vektory \tilde{s} , \tilde{g} , \tilde{g}_+ místo vektorů s , g , g_+ (platí totiž $s^T g = (Z\tilde{s})^T g = \tilde{s}^T Z^T g = \tilde{s}^T \tilde{g}$ a podobně $s^T g_+ = \tilde{s}^T \tilde{g}_+$). V případě metod s lokálně omezeným krokem se snažíme přibližně řešit úlohu

$$\tilde{s}^* = \arg \min_{\|\tilde{s}\| \leq \Delta} \tilde{Q}(\tilde{s}), \quad (1396)$$

kde

$$\tilde{Q}(\tilde{s}) = \tilde{g}^T \tilde{s} + \frac{1}{2} \tilde{s}^T \tilde{B} \tilde{s}. \quad (1397)$$

Jelikož $Z^T Z = I$, platí $\|\tilde{s}\| = \|s\|$. Můžeme tedy použít definici 40, kde vystupuje vektor \tilde{s} a kvadratická funkce $\tilde{Q}(\tilde{s})$ místo vektoru s a kvadratické funkce $Q(s)$.

Poznámka 493. Jelikož minimalizaci na lineární varietě určené m rovnostmi převádíme na nepodmíněnou minimalizaci v R^{n-m} , zůstávají v platnosti všechny věty o globální a superlineární konvergenci dokázané v předchozích oddílech. Upravíme-li globálně konvergentní metodu tak, že použijeme redukované veličiny \tilde{g}_i , \tilde{s}_i , \tilde{H}_i , \tilde{G}_i místo g_i , s_i , H_i , G_i , platí $\liminf_{i \rightarrow \infty} \tilde{g}_i = 0$. Jako kritérium pro identifikaci lokálního minima na R^{n-m} (čili na uvažované lineární varietě) lze použít podmínku $\|\tilde{g}_i\| \leq \varepsilon$, kde $\varepsilon > 0$ je předpsaná přesnost. Jelikož $\|s_i\| = \|\tilde{s}_i\|$, můžeme též použít podmínku $\|s_i\| \leq \varepsilon$, která však není vhodná, je-li Hessova matice účelové funkce špatně podmíněná. Jelikož platí věta 410, můžeme úvahy o globální a superlineární konvergenci rozšířit i na metody promítaných gradientů.

Používáme-li k minimalizaci na lineární varietě metody s proměnnou metrikou, je úspornější pracovat s jedinou maticí S místo se dvěma maticemi Z a \tilde{H} , což je princip modifikovaných metod redukováných gradientů. V tomto případě se směrový vektor počítá podle vzorce $s = S\tilde{s}$, kde $\tilde{s} = -\tilde{g} = -S^T g$ (poznámka 131) a matice S se aktualizuje podle vzorců uvedených v důsledku 13, takže například pro metodu BFGS platí

$$\frac{1}{\sqrt{\gamma}} S_+ = S - \frac{1}{b} d \left(\tilde{y} + \sqrt{\frac{\rho b}{\gamma c}} \tilde{d} \right)^T,$$

kde $b = \tilde{d}^T \tilde{y}$ a $c = \tilde{d}^T \tilde{d}$. V tomto případě je sice $\tilde{s}^T \tilde{g} = s^T g$, neplatí však $\|s\| = \|\tilde{s}\|$. Jelikož $\tilde{s} = -\tilde{g}$, můžeme psát $\cos \tilde{\vartheta} = -\tilde{s}^T \tilde{g} / (\|\tilde{s}\| \|\tilde{g}\|) = 1$, takže podmínka (S1b) s $\cos \tilde{\vartheta}$ je vždy splněna a nemůžeme ji použít jako kritérium pro přerušování iteračního procesu. Nahradíme-li $\cos \tilde{\vartheta}$ hodnotou $\cos \vartheta = -s^T g / (\|s\| \|g\|)$, je třeba zmenšit číslo ε_0 v (S1b). Místo $\cos \tilde{\vartheta}$ je také možné použít hodnotu $-s^T g / (\|s\| \|Z^T g\|)$, přičemž podle (1394) a (1395) (s $H = I$) platí $\|Z^T g\|^2 = g^T (g + Au)$. Postup založený na aktualizaci matice S takové, že $\tilde{H} = SS^T$ nelze použít pro metody s lokálně omezeným krokem, které vyžadují znalost matice $\tilde{B} = (SS^T)^\dagger$.

Metody promítaných gradientů pracují s maticí projekce $P = I - A(A^T A)^{-1} A^T$, nebo s promítnutou maticí $\hat{H} = H - HA(A^T HA)^{-1} A^T H$, takže platí například

$$s = -Pg, \quad s = -Pg + \beta_- s_-, \quad s = -\hat{H}g = -(H - HA(A^T HA)^{-1} A^T H)g$$

pro metodu největšího spádu, metodu sdružených gradientů a metodu s proměnnou metrikou (nebo Newtonovu metodu, pokud $H = G^{-1}$). Koeficient β se určuje podle vzorců uvedených v poznámce 69, kam dosazujeme vektory Pg a Pg_+ místo vektorů g a g_+ . Používáme-li k minimalizaci na lineární varietě metody s proměnnou metrikou, máme dvě možnosti. Buď aktualizujeme promítnutou matici \hat{H} pomocí rekurentního vztahu

$$\hat{H}_+ = \gamma(\hat{H} + \hat{U}\hat{M}\hat{U}^T), \quad \hat{U} = [d, \hat{H}y], \quad d = -\alpha\hat{H}g$$

a předpokládáme, že $H = \hat{H} + AA^T$ (metody s proměnnou vnější metrikou), nebo aktualizujeme matici H pomocí rekurentního vztahu

$$H_+ = \gamma(H + UMU^T), \quad U = [d, Hy], \quad d = -\alpha(H - HA(A^T HA)^{-1} A^T H)g$$

a předpokládáme, že $\hat{H} = H - HAWA^T H$, kde $W = (A^T HA)^{-1}$ (metody s proměnnou vnitřní metrikou).

V případě metod s proměnnou vnější metrikou aktualizujeme matici \hat{H} (pomocnou matici $H = \hat{H} + AA^T$ nekonstruujeme). Používáme-li (1394)–(1394), můžeme psát

$$W = (A^T HA)^{-1} = (A^T(\hat{H} + AA^T)A)^{-1} = (A^T A)^{-2}$$

(neboť $\hat{H}A = 0$) a

$$u = -WA^T(\hat{H} + AA^T)g = -(A^T A)^{-2} A^T AA^T g = -(A^T A)^{-1} A^T g,$$

takže $s = -\hat{H}g$ a $u = -(A^T A)^{-1} A^T g$. Metody s proměnnou vnější metrikou tedy používají stejnou reprezentaci lineární variety jako metoda největšího spádu a metoda sdružených gradientů (s maticí \hat{H} navíc).

V případě metod s proměnnou vnitřní metrikou, je třeba aktualizovat kromě matice H též matici $W = (A^T HA)^{-1}$ (matice \hat{H} se nekonstruuje).

Věta 411. Necht $W = (A^T H A)^{-1}$ a $W_+ = (A^T H_+ A)^{-1}$, kde $H_+ = \gamma(H + U M U^T)$, $U = [d, H y]$ a matice M je určena podle (334). Pak lze psát

$$\gamma W_+ = W - \frac{\mu_3 W A^T H y y^T H A W}{1 + \mu_3 y^T H A W A^T H y}, \quad (1398)$$

kde $\mu_3 = (\eta - 1)/a$, takže pro metodu BFGS (kdy $\eta = 1$) platí $\gamma W_+ = W$.

Důkaz Jelikož $A^T d = -\alpha A^T ((H - H A (A^T H A)^{-1} A^T H) g) = 0$, můžeme podle (334) a (335) psát

$$A^T H_+ A = \gamma \left(A^T H A + [0, A^T H y] M \begin{bmatrix} 0 \\ y^T H A \end{bmatrix} \right) = \gamma (A^T H A + \mu_3 A^T H y y^T H A).$$

Označíme-li $u = A^T H y$, $v = \mu_3 u$ a použijeme-li Shermannův-Morrisonův vzorec (poznámka 110), dostaneme

$$\gamma W_+ = W - \frac{\mu_3 W u u^T W}{1 + \mu_3 u^T W u} = W - \frac{\mu_3 W A^T H y y^T H A W}{1 + \mu_3 y^T H A W A^T H y},$$

kde podle (335) platí $\mu_3 = (\eta - 1)/a$. □

Poznamenejme, že metody s proměnnou vnější metrikou jsou efektivnější než metody s proměnnou vnitřní metrikou, zejména proto, že zaokrouhlovací chyby mohou porušit platnost věty 411 (matice W_+ určená podle (1398) se může lišit od matice $(A^T H_+ A)^{-1}$).

Poznámka 494. Uvažujme kvadratickou funkci

$$Q(s) = \frac{1}{2} s^T G s + g^T s \quad (1399)$$

a lineární varietu určenou soustavou rovnic $A^T s = 0$. Nutné KKT podmínky mají tvar

$$G s + g + A u = 0, \quad A^T s = 0,$$

odkud plynou vztahy

$$u = -(A^T H A)^{-1} A^T H g, \quad s = -H(A u + g) = -(H - H A (A^T H A)^{-1} A^T H) g = -\hat{H} g,$$

kde $H = G^{-1}$, což je krok Newtonovy metody promítaných gradientů. Dosadíme-li optimální vektor $s = -\hat{H} g$ do (1399), dostaneme optimální hodnotu $Q(s) = -(1/2) g^T \hat{H} g$.

Následující shrnutí ukazuje, které matice se používají k reprezentaci lineární variety pro jednotlivé optimalizační metody (R je horní trojúhelníková matice).

Metody redukováných gradientů:

Metoda největšího spádu: A, Z, W nebo R , kde $W = (A^T A)^{-1}$ a $R^T R = A^T A$.

Metody sdružených gradientů: A, Z, W nebo R , kde $W = (A^T A)^{-1}$ a $R^T R = A^T A$.

Metody s proměnnou metrikou: A, Z, \hat{H}, W nebo R , kde $W = (A^T A)^{-1}$ a $R^T R = A^T A$.

Newtonova metoda: A, Z, \tilde{B}, W nebo R , kde $W = (A^T A)^{-1}$ a $R^T R = A^T A$.

Modifikované metody redukováných gradientů:

Metody s proměnnou metrikou: A, S, W nebo R , kde $W = (A^T A)^{-1}$ a $R^T R = A^T A$.

Metody promítaných gradientů:

Metoda největšího spádu: A, W nebo R , kde $W = (A^T A)^{-1}$ a $R^T R = A^T A$.

Metody sdružených gradientů: A, W nebo R , kde $W = (A^T A)^{-1}$ a $R^T R = A^T A$.

Metody s proměnnou vnější metrikou: A, \hat{H}, W nebo R , kde $W = (A^T A)^{-1}$ a $R^T R = A^T A$.

Metody s proměnnou vnitřní metrikou: A, H, W nebo R , kde $W = (A^T H A)^{-1}$ a $R^T R = A^T H A$.

Newtonova metoda: A, B, W nebo R , kde $W = (A^T B^{-1} A)^{-1}$ a $R^T R = A^T B^{-1} A$.

Toto shrnutí demonstruje náročnost Newtonovy metody pro minimalizaci na lineární varietě, neboť je třeba v každém iteračním kroku počítat matici $\tilde{B} = Z^T B Z$, případně matici $W = (A^T B^{-1} A)^{-1}$ nebo rozklad $R^T R = A^T B^{-1} A$. Tato obtíž odpadá u kvadratického programování, kdy matice $B = G$ je konstantní, takže matice W a R lze aktualizovat způsobem popsáným v oddílu 18.2.

18.2 Změna lineární variety při přidání nebo ubrání aktivního omezení

Najdeme-li minimum na lineární varietě, je třeba ověřit, zda je tento bod řešením původní úlohy s lineárními omezeními, tedy jsou-li splněny KKT podmínky. K tomu je třeba určit vektor Lagrangeových multiplikátorů, buď podle vzorce (1393) nebo aplikací metody nejmenších čtverců na soustavu rovnic (1390), kde předpokládáme, že x se nemění. Ve druhém případě podle poznámky 279 platí

$$u = -(A^T A)^{-1} A^T g, \quad (1400)$$

což je vzorec (1393), kde $H = I$. Z těchto úvah plyne, že je třeba kromě matic uvedených v oddílu 18.1 uchovávat navíc matici $W = (A^T H A)^{-1}$ (nebo trojúhelníkový rozklad $R^T R = A^T H A$), kde $H = I$, používáme-li vzorec (1400).

Nejprve se zaměříme na metody promítaných gradientů, které reprezentují lineární varietu pomocí matice A , matice $W = (A^T H A)^{-1}$ (nebo trojúhelníkového rozkladu $R^T R = A^T H A$) a matice \hat{H} definované vztahem (1395). V tomto případě lze psát

$$\begin{aligned} u &= -W A^T H g = -R^{-1} (R^{-1})^T A^T H g, \\ s &= -\hat{H} g. \end{aligned}$$

Přidáváme-li k aktivním omezení nové omezení s normálovým vektorem $a \notin \mathcal{L}(A)$, udává změnu reprezentace lineární variety tato věta.

Věta 412. *Nechť $A^+ = [A, a]$, kde $a \notin \mathcal{L}(A)$ a necht $W^+ = ((A^+)^T H A^+)^{-1}$, $(R^+)^T R^+ = (A^+)^T H A^+$, $\hat{H}^+ = H - H A^+ W^+ (A^+)^T H$. Pak platí*

$$\begin{aligned} W^+ &= \begin{bmatrix} W + \frac{W A^T H a a^T H A W}{a^T \hat{H} a}, & -\frac{W A^T H a}{a^T \hat{H} a} \\ -\frac{a^T H A W}{a^T \hat{H} a}, & \frac{1}{a^T \hat{H} a} \end{bmatrix}, \\ R^+ &= \begin{bmatrix} R, & r \\ 0, & \rho \end{bmatrix}, \quad \hat{H}^+ = \hat{H} - \frac{\hat{H} a a^T \hat{H}}{a^T \hat{H} a}, \end{aligned}$$

kde $R^T r = A^T H a$ a $\rho^2 = a^T H a - r^T r$.

Důkaz Je-li $A^+ = [A, a]$, můžeme po dosazení $B = A^T H A$, $b = A^T H a$, $\beta = a^T H a$ do (853) psát

$$W^+ = (A^+)^T H A^+ = \begin{bmatrix} A^T H A, & A^T H a \\ a^T H A, & a^T H a \end{bmatrix}^{-1} = \begin{bmatrix} W + \frac{W A^T H a a^T H A W}{a^T \hat{H} a}, & -\frac{W A^T H a}{a^T \hat{H} a} \\ -\frac{a^T H A W}{a^T \hat{H} a}, & \frac{1}{a^T \hat{H} a} \end{bmatrix}, \quad (1401)$$

kde $\hat{H} = H - H A W A^T H$. Podobně použitím (852) dostaneme

$$\begin{aligned} \hat{H}^+ &= H - H [A, a] \begin{bmatrix} A^T H A, & A^T H a \\ a^T H A, & a^T H a \end{bmatrix}^{-1} \begin{bmatrix} A^T \\ a^T \end{bmatrix} H \\ &= H - H \left(A W A^T + \frac{(a - A W A^T H a)(a - A W A^T H a)^T}{a^T \hat{H} a} \right) H \\ &= \hat{H} - \frac{(H - H A W A^T H) a a^T (H - H A W A^T H)^T}{a^T \hat{H} a} = \hat{H} - \frac{\hat{H} a a^T \hat{H}}{a^T \hat{H} a} \end{aligned} \quad (1402)$$

Nechť $R^T R = A^T H A$, kde R je horní trojúhelníková matice. Položme

$$R^+ = \begin{bmatrix} R, & r \\ 0, & \rho \end{bmatrix}.$$

Pak lze psát

$$(R^+)^T R^+ = \begin{bmatrix} R^T R, & R^T r \\ r^T R, & r^T r + \rho^2 \end{bmatrix},$$

takže $(R^+)^T R^+ = (A^+)^T H A^+$ platí právě tehdy, když $R^T r = A^T H a$ a $r^T r + \rho^2 = a^T H a$ (r dostaneme řešením soustavy rovnic s dolní trojúhelníkovou maticí a $\rho^2 = a^T H a - r^T r$). \square

Poznamenejme, že matici $W = (A^T H A)^{-1}$ (nebo trojúhelníkový rozklad $R^T R = A^T H A$) používáme pouze v případě metod s proměnnou vnitřní metrikou, kdy známe matici H . V tomto případě nekonstruujeme explicitně matici \hat{H} a vektor $s = -\hat{H}g$ počítáme podle vzorce $s = -H(g + Au)$, kde $u = -W A^T H g$. V ostatních případech používáme matici $W = (A^T A)^{-1}$ (nebo trojúhelníkový rozklad $R^T R = A^T A$) a matici \hat{H} (nebo matici P) a v příslušných vzorcích pokládáme $H = I$.

Ubíráme-li od aktivních omezení staré omezení s normálovým vektorem a , udává změnu reprezentace lineární variety tato věta.

Věta 413. *Nechť $A\Pi = [A^-, a]$, kde Π je permutační matice, která převede sloupec a na poslední pozici a nezmění pořadí ostatních sloupců (takže matice $R\Pi$ je horní Hessenbergova). Nechť $W^- = ((A^-)^T H A^-)^{-1}$, $(R^-)^T R^- = (A^-)^T H A^-$, $H^- = H - H A^- W^- (A^-)^T H a$*

$$\Pi W \Pi = \begin{bmatrix} \bar{W} & w \\ w^T & \omega \end{bmatrix}, \quad QR\Pi = \begin{bmatrix} \bar{R} & r \\ 0 & \rho \end{bmatrix},$$

kde Q je ortogonální matice taková, že matice $QR\Pi$ je horní trojúhelníková (poznámka 283). Pak platí

$$W^- = \bar{W} - \frac{w w^T}{\omega}, \quad R^- = \bar{R}, \quad \hat{H}^- = \hat{H} + \frac{H^- a a^T H^-}{a^T H^- a},$$

kde $H^- a = H(a - A^- W^- (A^-)^T H a)$.

Důkaz Vztah pro matici W^- plyne bezprostředně z vyjádření (1401) (kde píšeme A^- , W^- místo A , W a W místo W^+). Jelikož matice $QR\Pi$ je horní trojúhelníková je i matice $R^- = \bar{R}$ horní trojúhelníková a jelikož

$$\begin{bmatrix} \bar{R}^T \bar{R} & \bar{R}^T r \\ r^T \bar{R} & r^T r + \rho^2 \end{bmatrix} = \Pi R^T Q^T QR\Pi = \Pi R^T R\Pi = \Pi A^T H A\Pi = \begin{bmatrix} (A^-)^T H A^- & (A^-)^T H a \\ a^T H A^- & a^T H a \end{bmatrix}$$

(neboť permutační matice Π je symetrická), platí $(R^-)^T R^- = \bar{R}^T \bar{R} = (A^-)^T H A^-$. Vztah pro matici \hat{H}^- plyne bezprostředně ze vztahu pro matici \hat{H}^+ uvedeného ve větě 412 (kde píšeme \hat{H}^- místo \hat{H} a \hat{H} místo \hat{H}^+). \square

Vztah pro matici \hat{H}^- vyžaduje znalost matice H . V metodách s proměnnou vnější metrikou se tato matice nepoužívá, takže je účelné nalézt vhodnou aproximaci matice \hat{H}^- bez znalosti matice H . Jednu z možností udává tato věta, ve které Z je matice jejíž sloupce tvoří ortonormální bázi v ortogonálním doplňku podprostoru generovaného sloupci matice A .

Věta 414. *Nechť jsou splněny předpoklady věty 413 a nechť $\hat{H} = Z\tilde{H}Z^T$ a $P^- = I - A^- W^- (A^-)^T$, kde $W^- = ((A^-)^T A^-)^{-1}$. Pak, položíme-li*

$$\hat{H}^- = \hat{H} + \frac{P^- a a^T P^-}{a^T P^- a}, \quad (1403)$$

kde $P^- a = a - A^- W^- (A^-)^T a$, platí

$$\hat{H}^- = Z^- \begin{bmatrix} \tilde{H} & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} (Z^-)^T = Z\tilde{H}Z^T + z z^T,$$

kde $Z^- = [Z, z]$ je matice jejíž sloupce tvoří ortonormální bázi v ortogonálním doplňku podprostoru generovaného sloupci matice A^- .

Důkaz Podle věty 410 lze matici $P^- = I - A^-((A^-)^T A^-)^{-1}(A^-)^T$ vyjádřit ve tvaru $P^- = Z^-(Z^-)^T$, což spolu s předpokladem $\hat{H} = Z\tilde{H}Z^T$ a vyjádřením (1403), dává

$$\hat{H}^- = [Z, z] \begin{bmatrix} \tilde{H} & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} Z^T \\ z^T \end{bmatrix} + [Z, z] \frac{(Z^-)^T a a^T Z^-}{a^T Z^- (Z^-)^T a} \begin{bmatrix} Z^T \\ z^T \end{bmatrix} = [Z, z] \begin{bmatrix} \tilde{H} & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} Z^T \\ z^T \end{bmatrix},$$

neboť $a^T Z = 0$, takže $a^T Z^- = [0, a^T z]$. \square

Věta 414 dokládá vhodnost aktualizace (1403). Redukovaná matice \tilde{H} se ovroubí sloupcem a řádkem jednotkové matice, což sice změní matici H v definici matice \hat{H} , ale výsledná změna matice \hat{H} má hodnotu 1, takže se ztrácí pouze minimum informací.

Následující věta ukazuje, jak se změní výraz $-g^T s = g^T \hat{H} g$ po ubrání aktivního omezení.

Věta 415. *Nechť H je symetrická pozitivně definitní matice a \hat{H} , \hat{H}^- jsou matice definované vztahem (1395), kde A , A^- jsou matice vystupující ve větě 413. Pak platí*

$$g^T \hat{H}^- g = g^T \hat{H} g + \mu^2 a^T \hat{H}^- a = g^T \hat{H} g + \frac{\mu^2}{\omega} = g^T \hat{H} g + \mu^2 \rho^2, \quad (1404)$$

přičemž μ je poslední prvek vektoru Πu , kde $u = -(A^T H A)^{-1} A^T H g$, ω je poslední diagonální prvek matice $\Pi W \Pi$, kde $W = (A^T H A)^{-1}$, a ρ je poslední diagonální prvek matice $QR\Pi$, kde $R^T R = A^T H A$.

Důkaz Použijeme-li (1393) a (1395), dostaneme

$$g = H^{-1} \hat{H} g + A(A^T H A)^{-1} A^T H g = H^{-1} \hat{H} g + Au. \quad (1405)$$

Jelikož $\hat{H}^- A^- = 0$, můžeme psát $\hat{H}^- H^{-1} \hat{H}^- = \hat{H}^- (I - A^-((A^-)^T H A^-)^{-1}(A^-)^T H) = \hat{H}^-$, což spolu se vztahem (1402) (kde píšeme \hat{H} a \hat{H}^- místo \hat{H}^+ a \hat{H}) dává

$$\hat{H}^- H^{-1} \hat{H} = \hat{H}^- H^{-1} \hat{H}^- - \frac{\hat{H}^- H^{-1} \hat{H}^- a a^T \hat{H}^-}{a^T \hat{H}^- a} = \hat{H}^- - \frac{\hat{H}^- a a^T \hat{H}^-}{a^T \hat{H}^- a} = \hat{H},$$

takže podle (1405) platí

$$\hat{H}^- g = \hat{H}^- H^{-1} \hat{H} g + \hat{H}^- Au = \hat{H} g + \hat{H}^- [A^-, a] \Pi u = \hat{H} g + [0, \hat{H}^- a] \Pi u = \hat{H} g + \mu \hat{H}^- a, \quad (1406)$$

kde μ je poslední prvek vektoru Πu . Jelikož $\hat{H} a = 0$, můžeme podle (1406) psát $a^T \hat{H}^- g = \mu a^T \hat{H}^- a$, což spolu s (1406) dává $g^T \hat{H}^- g = g^T \hat{H} g + \mu^2 a^T \hat{H}^- a$. Podle vzorce (1401) platí $a^T \hat{H}^- a = 1/\omega$, kde ω je poslední diagonální prvek matice $\Pi W \Pi$. Zřejmě

$$\begin{aligned} \Pi W \Pi &= \Pi (A^T H A)^{-1} \Pi = \Pi (R^T R)^{-1} \Pi = (\Pi R^T R \Pi)^{-1} \\ &= (\Pi R^T Q^T Q R \Pi)^{-1} = (QR\Pi)^{-1} ((QR\Pi)^T)^{-1}, \end{aligned}$$

takže pro poslední prvek této matice platí $\omega = v^T v$, kde vektor v je řešením soustavy rovnic $(QR\Pi)^T v = e$ a e je poslední sloupec jednotkové matice příslušného řádu. Jelikož matice $(QR\Pi)^T$ je dolní trojúhelníková a $e = [0, \dots, 0, 1]^T$, platí $v = [0, \dots, 0, \nu]^T$, přičemž $\rho \nu = 1$, takže $\omega = v^T v = \nu^2 = 1/\rho^2$. \square

Důsledek 49. *Nechť jsou splněny předpoklady věty 415 a nechť $Q(s)$ je kvadratická funkce (1399). Pak minimální hodnoty $Q(s)$ a $Q(s^-)$ na lineárních varietách určených rovnostmi $As = 0$ a $A^- s^- = 0$ splňují rovnici*

$$Q(s^-) = Q(s) - \frac{1}{2} \mu^2 a^T \hat{H}^- a = Q(s) - \frac{\mu^2}{2\omega} = Q(s) - \frac{1}{2} \mu^2 \rho^2. \quad (1407)$$

Důkaz Podle poznámky 494 platí $Q(s) = -(1/2)g^T \hat{H} g$ a $Q(s^-) = (1/2)g^T \hat{H}^- g$, což spolu s (1404) dává (1423). \square

Poznámka 495. Věta 415 a důsledek 49 platí i tehdy, počítáme-li matici \hat{H}^- podle vzorce (1403). Jelikož $P^-A^- = 0$, můžeme psát $\hat{H}^-H^{-1}P^- = (I - HA^-(A^-)^T HA^-)^{-1}(A^-)^T P^- = P^-$, takže, podobně jako v důkazu věty 415, platí $\hat{H}^-H^{-1}\hat{H} = \hat{H}$.

Poznámka 496. V případě metod s proměnnou vnější metrikou, kdy pokládáme $H = \hat{H} + AA^T$, lze ve větě 415 použít vektor $u = -(A^T A)^{-1}A^T g$, matici $W = (A^T A)^{-1}$ a rozklad $R^T R = A^T A$.

Nyní se zaměříme na metody redukováných gradientů, které reprezentují lineární varietu pomocí matic A a Z takových, že $[A, Z]$ je čtvercová regulární matice a platí $A^T Z = 0$, $Z^T Z = I$, pomocí trojúhelníkového rozkladu $R^T R = A^T A$ a pomocí redukované matice $\tilde{H} = \tilde{B}^{-1}$, kde $\tilde{B} = Z^T B Z$, nebo trojúhelníkového rozkladu $LL^T = \tilde{B}$. V tomto případě lze psát

$$\begin{aligned} u &= -R^{-1}(R^{-1})^T A^T g, \\ s &= -Z\tilde{H}Z^T g. \end{aligned}$$

Přidáváme-li k aktivním omezení nové omezení s normálovým vektorem $a \notin \mathcal{L}(A)$, udávají změnu reprezentace lineární variety tyto věty.

Věta 416. Nechť $A^+ = [A, a]$, kde $a \notin \mathcal{L}(A)$. Nechť $\tilde{a} = Z^T a$ a Q je ortogonální matice taková, že

$$Q^T \tilde{a} = [0, \dots, 0, \|\tilde{a}\|]^T \quad (1408)$$

Položme $ZQ = [Z^+, z]$. Pak $(A^+)^T Z^+ = 0$ a $(Z^+)^T Z^+ = I$. Nechť $\tilde{B} = Z^T B Z$ a $\tilde{H} = \tilde{B}^{-1} = (Z^T B Z)^{-1}$. Pak matice $\tilde{B}^+ = (Z^+)^T B Z^+$ vznikne z matice $Q^T \tilde{B} Q$ vyškrtnutím posledního řádku a posledního sloupce a matici $\tilde{H}^+ = ((Z^+)^T B Z^+)^{-1}$ určíme podle vzorce

$$\tilde{H}^+ = \tilde{H} - \frac{h h^T}{\eta}, \quad (1409)$$

kde

$$\begin{bmatrix} \tilde{H} & h \\ h^T & \eta \end{bmatrix} = Q^T \tilde{H} Q.$$

Důkaz Matice Q je ortogonální, takže $\|Q^T \tilde{a}\| = \|\tilde{a}\|$. Jelikož $A^T Z = 0$, takže $A^T Z Q = 0$, platí $A^T Z^+ = 0$. Dále podle (1408) platí

$$[a^T Z^+, a^T z] = a^T Z Q = \tilde{a}^T Q = [0, \|\tilde{a}\|],$$

takže $a^T Z^+ = 0$, což dohromady dává $(A^+)^T Z^+ = 0$. Jelikož $Z^T Z = I$ a matice Q je ortogonální, můžeme psát

$$\begin{bmatrix} (Z^+)^T Z^+ & (Z^+)^T z \\ z^T Z^+ & z^T z \end{bmatrix} = Q^T Z^T Z Q = Q^T Q = I,$$

takže $(Z^+)^T Z^+ = I$. Jestliže $\tilde{B} = Z^T B Z$ a $ZQ = [Z^+, z]$, můžeme psát

$$\begin{bmatrix} (Z^+)^T \\ z^T \end{bmatrix} B [Z^+, z] = Q^T Z^T B Z Q = Q^T \tilde{B} Q,$$

takže matice $\tilde{B}^+ = (Z^+)^T B Z^+$ je hlavní submaticí řádu $n - m - 1$ matice $Q^T \tilde{B} Q$. Jelikož $\tilde{H} = \tilde{B}^{-1}$ a matice Q je ortogonální, platí

$$\begin{bmatrix} \tilde{H} & h \\ h^T & \eta \end{bmatrix} = Q^T \tilde{H} Q = Q^T \tilde{B}^{-1} Q = (Q^T \tilde{B} Q)^{-1} = (Q^T Z^T B Z Q)^{-1} = \begin{bmatrix} (Z^+)^T B Z^+ & (Z^+)^T B z \\ z^T B Z^+ & z^T B z \end{bmatrix}^{-1}.$$

Porovnáme-li tento vztah se vzorcem (1401), kam dosadíme Z^+ , z , B , $\tilde{H}^+ = ((Z^+)^T B Z^+)^{-1}$ místo A , a , H , $W = (A^T H A)^{-1}$, vidíme, že platí $\tilde{H} = \tilde{H}^+ + h h^T / \eta$, což dává $\tilde{H}^+ = \tilde{H} - h h^T / \eta$. \square

Poznámka 497. Jelikož se omezení obvykle nepřidávají příliš často (věta ??), je možné místo matice (1409) použít její aproximaci \tilde{H} . Tím se dopouštíme podobné nepřesnosti, jako když při ubrání omezení použijeme matici \tilde{H}^- uvedenou v poznámce 498.

Nyní ukážeme, jak lze získat Choleského rozklad matice \tilde{B}^+ z Choleského rozkladu matice \tilde{B} .

Věta 417. *Nechť jsou splněny předpoklady věty 416, přičemž ortogonální matice $Q = Q_{m-1,m} \dots Q_{23}Q_{12}$ je součinem Givensových matic elementárních rotací (poznámka 282). Nechť $\tilde{B} = \tilde{L}\tilde{L}^T$, kde \tilde{L} je dolní trojúhelníková matice řádu $n - m$, takže $Q^T\tilde{L}$ je dolní Hessenbergova matice řádu $n - m$. Nechť Givensovy matice elementárních rotací v součinu $\tilde{Q} = \tilde{Q}_{12}\tilde{Q}_{23} \dots \tilde{Q}_{m-1,m}$ jsou vybrány tak, že $Q^T\tilde{L}\tilde{Q}$ je dolní trojúhelníková matice (poznámka 283). Pak pro trojúhelníkovou matici \tilde{L}^+ řádu $n - m - 1$, která vznikne z matice $Q^T\tilde{L}\tilde{Q}$ vyškrtnutím posledního řádku a posledního sloupce, platí $\tilde{B}^+ = (\tilde{L}^+)^T\tilde{L}^+$.*

Důkaz Tvrzení věty plyne z toho, že

$$Q^T\tilde{H}Q = Q^T\tilde{L}\tilde{L}^TQ = Q^T\tilde{L}\tilde{Q}\tilde{Q}^T\tilde{L}^TQ = \begin{bmatrix} \tilde{L}^+ & 0 \\ \tilde{l}^T & \lambda \end{bmatrix} \begin{bmatrix} (\tilde{L}^+)^T & \tilde{l} \\ 0 & \lambda \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \tilde{L}^+(\tilde{L}^+)^T & \tilde{L}^+\tilde{l} \\ \tilde{l}^T(\tilde{L}^+)^T & \tilde{l}^T\tilde{l} + \lambda \end{bmatrix}$$

a z toho, že matice \tilde{B}^+ vznikne z matice $Q^T\tilde{B}Q$ vyškrtnutím posledního řádku a posledního sloupce. \square

Ubíráme-li od aktivních omezení staré omezení s normálovým vektorem a , udává změnu reprezentace lineární variety tato věta.

Věta 418. *Nechť $A\Pi = [A^-, a]$, kde Π je permutační matice použitá ve větě 413. Nechť Q je ortogonální matice taková, že matice*

$$QR\Pi = \begin{bmatrix} \bar{R} & r \\ 0 & \rho \end{bmatrix},$$

je horní trojúhelníková. Nechť $R^- = \bar{R}$ a $Z^- = [Z, z]$, kde

$$z = A\Pi(QR\Pi)^{-1}[0, \dots, 0, 1]^T \quad (1410)$$

Pak platí $(R^-)^T R^- = (A^-)^T A^-$, $(A^-)^T Z^- = 0$ a $(Z^-)^T Z^- = I$.

Důkaz (a) Jelikož $A^T Z = 0$, je též $(A^-)^T Z = 0$. Dále podle (1410) platí

$$[A^-, a]^T z = \Pi A^T z = \Pi A^T A\Pi(QR\Pi)^{-1} \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} = \Pi R^T Q^T QR\Pi(QR\Pi)^{-1} \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} = (QR\Pi)^T \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

(permutační matice Π je symetrická) a jelikož matice $(QR\Pi)^T$ je dolní trojúhelníková, má vektor $[A^-, a]^T z$ nenulový pouze poslední prvek ($a^T z \neq 0$, neboť matice A , R a $QR\Pi$ mají lineárně nezávislé sloupce), takže $(A^-)^T z = 0$. Spojíme-li oba výsledky, dostaneme $(A^-)^T Z^- = 0$.

(b) Jelikož $A^T Z = 0$, plyne z (1410), že $z^T Z = 0$. Dále platí

$$\begin{aligned} z^T z &= [1, 0](\Pi R^T Q^T)^{-1} \Pi A^T A\Pi(QR\Pi)^{-1} \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} \\ &= [0, 1](\Pi R^T Q^T)^{-1} \Pi R^T Q^T QR\Pi(QR\Pi)^{-1} \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} = [0, 1] \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} = 1. \end{aligned}$$

Spojíme-li oba výsledky a použijeme-li rovnost $Z^T Z = I$, dostaneme $(Z^-)^T Z^- = I$. \square

Poznámka 498. Používáme-li redukované metody s proměnou metrikou, je třeba po ubrání aktivního omezení určit některou z matic \tilde{B}^- , \tilde{H}^- , \tilde{L}^- , jejichž řád je o jednotku vyšší nežli řád matic \tilde{B} , \tilde{H} , \tilde{L} . Jelikož neznáme matici B , nedokážeme určit vektor $Z^T Bz$ a číslo $z^T Bz$ (v matici \tilde{B} se kumulují pouze informace získané v podprostoru generovaném sloupci matice Z). V tomto případě lze postupovat podobně jako ve větě 414 a položit

$$\tilde{B}^- = \begin{bmatrix} \tilde{B} & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}, \quad \tilde{H}^- = \begin{bmatrix} \tilde{H} & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}, \quad \tilde{L}^- = \begin{bmatrix} \tilde{L} & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

Poznámka 499. Používáme-li redukovanou Newtonovu metodu, kdy známe metici G , můžeme položit

$$\tilde{G}^- = \begin{bmatrix} \tilde{G} & Z^T G z \\ z^T G Z & z^T G z \end{bmatrix}, \quad \tilde{L}^- = \begin{bmatrix} \tilde{L} & 0 \\ \tilde{l}^T & \tilde{\lambda} \end{bmatrix}.$$

kde $\tilde{L}^T \tilde{l} = Z^T G z$ a $\tilde{\lambda}^2 = z^T G z - \tilde{l}^T \tilde{l}$.

Následující věta ukazuje, jak se změní výraz $-g^T s = g^T Z \tilde{H} Z^T g$ po ubrání aktivního omezení.

Věta 419. *Nechť \tilde{H} je symetrická pozitivně definitní matice a Z, A, Z^-, A^- jsou matice vystupující ve větě 418. Pak platí*

$$g^T Z^- \tilde{H} (Z^-)^T g = g^T Z \tilde{H} Z^T g + \mu^2 a^T Z^- \tilde{H} (Z^-)^T a = g^T Z \tilde{H} Z^T g + \frac{\mu^2}{\omega} = g^T Z \tilde{H} Z^T g + \mu^2 \rho^2, \quad (1411)$$

přičemž μ je poslední prvek vektoru Πu , kde $u = -(A^T A)^{-1} A^T g$, ω je poslední diagonální prvek matice $\Pi W \Pi$, kde $W = (A^T A)^{-1}$, a ρ je poslední diagonální prvek matice $QR\Pi$, kde $R^T R = A^T A$.

Důkaz Nechť $\hat{H} = Z \tilde{H} Z^T$. Položíme-li $B = Z \tilde{H}^{-1} Z^T + A A^T$, platí

$$Z^T B Z = Z^T Z \tilde{H}^{-1} Z^T Z + Z^T A A^T Z = \tilde{H}^{-1},$$

takže podle (1395) platí

$$\hat{H} = Z (Z^T B Z)^{-1} Z^T = H - H A (A^T H A)^{-1} A^T H,$$

kde $H = B^{-1}$ (matice B je regulární). Podobně lze psát

$$\hat{H}^- = Z^- \tilde{H} (Z^-)^T = H - H A^- ((A^-)^T H A^-)^{-1} (A^-)^T H,$$

takže podle věty 415 a poznámky 496 platí (1411). □

Poznámka 500. Položíme-li $\tilde{H} = I$, dostaneme

$$\|(Z^-)^T g\|^2 = \|Z^T g\|^2 + \mu^2 \|(Z^-)^T a\|^2 = \|Z^T g\|^2 + \frac{\mu^2}{\omega} = \|Z^T g\|^2 + \mu^2 \rho^2. \quad (1412)$$

Nakonec se zaměříme na metody s proměnnou metrikou v součinném tvaru (modifikované metody redukovaných gradientů), které reprezentují lineární varietu pomocí matic A a S takových, že $[A, S]$ je čtvercová regulární matice a platí $A^T S = 0$, $S^T B S = I$, a pomocí trojúhelníkového rozkladu $R^T R = A^T A$. V tomto případě lze psát

$$\begin{aligned} u &= -R^{-1} (R^{-1})^T A^T g, \\ s &= -S S^T g. \end{aligned}$$

Tak jako ve větě 410 budeme předpokládat, že

$$S S^T = \hat{H} = H - H A (A^T H A)^{-1} A^T H. \quad (1413)$$

Přidáváme-li k aktivním omezením nové omezení s normálovým vektorem $a \notin \mathcal{L}(A)$, udává změnu reprezentace lineární variety tato věta.

Věta 420. *Nechť $A^+ = [A, a]$, kde $a \notin \mathcal{L}(A)$. Nechť $S = [\tilde{S}, s]$ a*

$$S^+ = \tilde{S} - \left(\frac{1 - \lambda s^T a}{a^T S S^T a} S S^T a + \lambda s \right) a^T \tilde{S} \quad (1414)$$

kde λ je kořenem kvadratické rovnice

$$\lambda^2 a^T \tilde{S} \tilde{S}^T a + 2\lambda s^T a = 1 \quad (1415)$$

Pak $(A^+)^T S^+ = 0$ a z (1413) plyne

$$S^+ (S^+)^T = H - H A^+ ((A^+)^T H A^+)^{-1} (A^+)^T H \quad (1416)$$

Důkaz Jelikož matice \tilde{S} vznikne z matice S vyškrtnutím sloupce s , můžeme psát $SS^T = \tilde{S}\tilde{S}^T + ss^T$. Nejprve ukážeme, že platí

$$S^+(S^+)^T = SS^T - \frac{SS^T aa^T SS^T}{a^T SS^T a}, \quad (1417)$$

což spolu s (1402) a (1413) dává $S^+(S^+)^T = \hat{H}^+ = H - HA^+((A^+)^T HA^+)^{-1}(A^+)^T H$. Položme pro zjednodušení zápisu

$$\alpha = \frac{1 - \lambda s^T a}{a^T SS^T a} = \frac{1 - \lambda s^T a}{\omega + (s^T a)^2}, \quad \omega = a^T \tilde{S}\tilde{S}^T a = a^T SS^T a - (s^T a)^2.$$

Pak podle (1414) platí

$$\begin{aligned} S^+(S^+)^T &= (\tilde{S} - (\alpha SS^T a + \lambda s) a^T \tilde{S})(\tilde{S} - (\alpha SS^T a + \lambda s) a^T \tilde{S})^T \\ &= \tilde{S}\tilde{S}^T - (\alpha SS^T a + \lambda s) a^T \tilde{S}\tilde{S}^T - \tilde{S}\tilde{S}^T a (\alpha SS^T a + \lambda s)^T \\ &\quad + (\alpha SS^T a + \lambda s) a^T \tilde{S}\tilde{S}^T a (\alpha SS^T a + \lambda s)^T \\ &= SS^T - ss^T - (\alpha SS^T a + \lambda s) a^T SS^T + (\alpha SS^T a + \lambda s) a^T ss^T \\ &\quad - SS^T a (\alpha SS^T a + \lambda s)^T + ss^T a (\alpha SS^T a + \lambda s)^T + \omega (\alpha SS^T a + \lambda s) (\alpha SS^T a + \lambda s)^T \\ &= SS^T + (\omega \alpha^2 - 2\alpha) SS^T aa^T SS^T + (\alpha s^T a - \lambda + \alpha \omega \lambda) SS^T as^T \\ &\quad + (\alpha s^T a - \lambda + \alpha \omega \lambda) sa^T SS^T + (2\lambda s^T a + \omega \lambda^2 - 1) ss^T. \end{aligned}$$

Použijeme-li vztah (1415), dostaneme $2\lambda s^T a + \omega \lambda^2 - 1 = 0$,

$$\begin{aligned} \alpha s^T a - \lambda + \alpha \omega \lambda &= \frac{s^T a (1 - \lambda s^T a) - \lambda (\omega + (s^T a)^2) + \lambda \omega (1 - \lambda s^T a)}{\omega + (s^T a)^2} \\ &= \frac{s^T a (1 - 2\lambda s^T a - \omega \lambda^2)}{\omega + (s^T a)^2} = 0, \\ \omega \alpha^2 - 2\alpha &= \frac{\omega (1 - \lambda s^T a)^2 - 2(1 - \lambda s^T a)(\omega + (s^T a)^2)}{a^T SS^T a (\omega + (s^T a)^2)} \\ &= \frac{\omega \lambda^2 (s^T a)^2 + 2\lambda (s^T a)^3 - 2(s^T a)^2 - \omega}{a^T SS^T a (\omega + (s^T a)^2)} = -\frac{1}{a^T SS^T a}, \end{aligned}$$

což po dosazení do předchozí rovnosti dává (1417). Z vyjádření (1416) plyne, že $(A^+)^T S^+(S^+)^T A^+ = 0$ a jelikož A^+ a S^+ mají plnou hodnotu, také $(A^+)^T S^+ = 0$. \square

Poznámka 501. Zřejmě $a^T \tilde{S}\tilde{S}^T a = \|S^T a\|^2 - (s^T a)^2$, takže rovnice (1415) má tvar

$$\lambda^2 (\|S^T a\|^2 - (s^T a)^2) + 2\lambda s^T a - 1 = 0$$

a řešení

$$\lambda = \frac{-s^T a \pm \sqrt{(s^T a)^2 + \|S^T a\|^2 - (s^T a)^2}}{\|S^T a\|^2 - (s^T a)^2} = \frac{s^T a \mp \|S^T a\|}{(s^T a)^2 - \|S^T a\|^2} = \frac{1}{s^T a \pm \|S^T a\|}.$$

Znaménko ve jmenovateli vybíráme tak, aby jmenovatel byl v absolutní hodnotě co největší. Označíme-li $\nu = (1 - \lambda s^T a)/a^T SS^T a$, můžeme pro $s^T a \geq 0$ psát

$$\lambda = \frac{1}{\|S^T a\| + s^T a}, \quad \nu = \frac{1}{\|S^T a\| (\|S^T a\| + s^T a)}$$

a pro $s^T a < 0$ platí

$$\lambda = \frac{-1}{\|S^T a\| - s^T a}, \quad \nu = \frac{1}{\|S^T a\| (\|S^T a\| - s^T a)}$$

Pak $S^+ = \tilde{S} - (\nu SS^T a + \lambda s) a^T \tilde{S}$ (vektor $\tilde{S}^T a$ vznikne vyškrtnutím posledního prvku vektoru $S^T a$).

Ubíráme-li od aktivních omezení staré omezení s normálovým vektorem a , udává změnu reprezentace lineární variety tato věta.

Věta 421. *Nechť $A\Pi = [A^-, a]$, kde Π je permutační matice použitá ve větě 413. Nechť Q je ortogonální matice taková, že $QR\Pi$ je horní trojúhelníková. Nechť $S^- = [S, s]$ a*

$$s = A\Pi(QR\Pi)^{-1}[0, \dots, 0, 1]^T \quad (1418)$$

Pak platí $(A^-)^T S^- = 0$ a

$$S^-(S^-)^T = H - HA^-((A^-)^T HA^-)^{-1}(A^-)^T H. \quad (1419)$$

Pro směrový vektor $s^- = -S^-(S^-)^T g$ platí

$$(A^-)^T s^- = 0, \quad a^T s^- = a^T S^-(S^-)^T a \mu, \quad (1420)$$

kde μ je poslední prvek vektoru $\Pi u = -\Pi(A^T A)^{-1}A^T g$.

Důkaz (a) Vztah $(A^-)^T S^- = 0$ se dokazuje postupem, který jsme použili v části (a) důkazu věty 418 (místo Z^- , Z a z píšeme S^- , S a s), neboť v této části důkazu se nepoužívá ortogonalita sloupců matice Z . Vektor s je nenulový (neboť matice A má plnou hodnotu a matice $QR\Pi$ je regulární) a z $S^T A = 0$ plyne $S^T s = 0$. Také vektor $A^T s$ je nenulový (neboť matice $A^T A$ a $QR\Pi$ jsou regulární) a jelikož $(A^-)^T s = 0$, musí platit $a^T s \neq 0$.

(b) Jelikož $S^-(S^-)^T = SS^T + ss^T$ a $A^T S = 0$, můžeme psát $S^-(S^-)^T a = ss^T a$. Platí tedy

$$\begin{aligned} S^-(S^-)^T &= SS^T + ss^T = SS^T + \frac{ss^T aa^T ss^T}{a^T ss^T a} \\ &= SS^T + \frac{S^-(S^-)^T aa^T S^-(S^-)^T}{a^T S^-(S^-)^T a}, \end{aligned}$$

což spolu s (1402) (kde píšeme $\hat{H} = SS^T$ a $\hat{H}^- = (S^-)^T S^-$ místo \hat{H}^+ a \hat{H}) dává (1419).

(c) Jelikož $A^T S = 0$ a čtvercová matice $[A, S]$ je regulární, existuje jednoznačné vyjádření $g = -(Au + Sv)$, takže $A^T g = -A^T Au - A^T Sv = -A^T Au$. Matice $A^T A$ je regulární, takže platí $u = -(A^T A)^{-1}A^T g$. Jelikož $S^- = [S, s]$, vektor s je nenulový a podle (a) platí $(A^-)^T s = 0$, $S^T s = 0$, $(S^-)^T a \neq 0$ a $s^T a \neq 0$, můžeme psát

$$S^T S^-(S^-)^T a = S^T S S^T a + S^T s s^T a = 0. \quad (1421)$$

Nechť $s^- = -S^-(S^-)^T g$. Pak s použitím (1421) dostaneme

$$\begin{aligned} a^T s^- &= -a^T S^-(S^-)^T g = a^T S^-(S^-)^T (Au + Sv) \\ &= a^T S^-[0, (S^-)^T a]\Pi u + a^T S^-(S^-)^T S v = a^T S^-(S^-)^T a \mu, \end{aligned}$$

kde μ je poslední prvek vektoru $\Pi u = -\Pi(A^T A)^{-1}A^T g$. □

Poznámka 502. Jestliže $\mu < 0$, je směrový vektor s^- přípustný (podle (1420) platí $(A^-)^T s^- = 0$ a $a^T s^- < 0$). Totéž platí i pro ostatní metody. Používáme-li metodu s proměnnou vnější metrikou, lze podle (1395) psát

$$\hat{H} = H - HA(A^T HA)^{-1}A^T H = Z(Z^T BZ)^{-1}Z^T = SS^T, \quad S = Z(Z^T BZ)^{-1/2} \Rightarrow S^T B S = I,$$

kde $B = H^{-1}$ a $H = \hat{H} + AA^T$. Podle věty 421 lze matici $\hat{H}^- = H - HA^-((A^-)^T HA^-)^{-1}(A^-)^T H$ vyjádřit ve tvaru $\hat{H}^- = S^-(S^-)^T$, kde $S^- = [S, s]$ a $S^T s = 0$, takže pro směrový vektor $s = -\hat{H}^- g$ platí $(A^-)^T s^- = 0$ a $a^T s^- < 0$, pokud $\mu < 0$, kde μ je poslední prvek vektoru $\Pi u = -\Pi(A^T A)^{-1}A^T g$. Používáme-li metodu redukovaných gradientů s proměnnou metrikou, můžeme podle (1395) psát

$$\hat{H} = Z\tilde{H}Z^T = Z(Z^T BZ)^{-1}Z^T = SS^T, \quad S = Z(Z^T BZ)^{-1/2} \Rightarrow S^T B S = I,$$

takže podobně jako v předchozím případě je směrový vektor $s^- = -Z^{-1}\hat{H}^-(Z^-)^T$ přípustný, pokud $\mu < 0$, kde μ je poslední prvek vektoru $\Pi u = -\Pi(A^T A)^{-1}A^T g$.

Následující věta ukazuje, jak se změní norma redukováného gradientu $\|S^T g\|$ po ubrání aktivního omezení.

Věta 422. *Nechť S , A a S^- , A^- jsou matice použité ve větě 421. Pak platí*

$$\|(S^-)^T g\|^2 = \|S^T g\|^2 + \mu^2 \|(S^-)^T a\|^2 = \|S^T g\|^2 + \frac{\mu^2}{\omega} = \|S^T g\|^2 + \mu^2 \rho^2, \quad (1422)$$

přičemž μ je poslední prvek vektoru Πu , kde $u = -(A^T A)^{-1} A^T g$, ω je poslední diagonální prvek matice $\Pi W \Pi$, kde $W = (A^T A)^{-1}$, a je poslední diagonální prvek matice $QR\Pi$, kde $R^T R = A^T A$.

Důkaz Podle (1395) a (1413) lze psát $SS^T = \hat{H}$ a $S^-(S^-)^T = \hat{H}^-$, takže podle (1404) a poznámky 496 platí

$$g^T S^-(S^-)^T g = g^T SS^T g + \mu^2 a^T S^-(S^-)^T a = \|S^T g\|^2 + \frac{\mu^2}{\omega} = \|S^T g\|^2 + \mu^2 \rho^2. \quad \square$$

18.3 Metody aktivních omezení

Myšlenka metod aktivních omezení, používaných pro řešení úloh s lineárními omezeními tvaru (1389), spočívá v postupné minimalizaci účelové funkce na lineárních varietách určených omezeními aktivními v průběžném bodě. Množiny indexů aktivních omezení se adaptivně mění tak, abychom zůstali v přípustné množině a aby docházelo ke snížení hodnoty účelové funkce. Používají se přitom tyto základní kroky:

- (1) Najdeme přípustný bod $x \in \mathcal{C}$, určíme množinu $\bar{E}(x)$ indexů omezení aktivních v bodě x a zvolíme reprezentaci lineární variety $\bar{\mathcal{L}}(x)$ určené omezeními aktivními v bodě x . Toho lze dosáhnout řešením speciální úlohy lineárního programování studované v oddílu 18.4 (první fáze algoritmu 40). V bodě x vypočteme hodnotu a gradient účelové funkce F .
- (2) Způsobem popsaným v oddílu 18.1 určíme směrový vektor $s \in R^n$ a vektor Lagrangeových multiplikátorů $u \in R^m$ a najdeme index $l \in \bar{E}(x) \cap I$, pro který je hodnota u_l minimální. Pokud s požadovanou přesností platí $\|s\| = 0$ a $u_l \geq 0$, ukončíme výpočet (získali jsme aproximaci KKT bodu).
- (3) Jsou-li splněny podmínky pro ubrání omezení, ubereme omezení s indexem l , čímž změníme množinu $\bar{E}(x)$, varietu $\bar{\mathcal{L}}(x)$ a její reprezentaci, a přejdeme na krok (2).
- (4) Určíme maximální délku kroku $\bar{\alpha} > 0$ zaručující, že zůstaneme na dané lineární varietě. Tato maximální délka kroku odpovídá nejbližšímu původně neaktivnímu omezení, které se v bodě $x + \bar{\alpha}s$ stane aktivním. Určíme délku kroku $0 < \alpha \leq \bar{\alpha}$ (například Armijovým výběrem), položíme $x := x + \alpha s$ a v bodě x vypočteme hodnotu a gradient účelové funkce F .
- (5) Pokud $\alpha = \bar{\alpha}$, přidáme nová aktivní omezení, čímž změníme množinu $\bar{E}(x)$, varietu $\bar{\mathcal{L}}(x)$ a její reprezentaci. Přejdeme na krok (2).

V tomto oddílu popíšeme několik algoritmů založených na uvedeném principu. Pro zjednodušení vynecháme škálování a korekci a z třídy metod s proměnnou metrikou vybereme pouze metodu BFGS (v obecném případě stačí do vzorců (336), (359) dosadit veličiny \tilde{d}_i , \tilde{y}_i , \tilde{H}_i , \tilde{B}_i místo d , y , H , B , nebo použít obecný vzorec (398)).

Nejprve uvedeme dvě metody spádových směrů s proměnnou metrikou.

Algoritmus 35. (Metoda spádových směrů s proměnnou redukovanou metrikou)

Krok 1 Pomocí první fáze algoritmu 40 najdeme přípustný bod $x_1 \in \mathcal{C}$, množinu $\bar{E}_1 = \bar{E}(x_1)$ obsahující m_1 indexů lineárně nezávislých omezení aktivních v bodě x_1 , lineární varietu $\bar{\mathcal{L}}_1 = \{x \in \mathcal{C} : a_k^T x = \alpha_k, k \in \bar{E}_1\}$ dimenze $n_1 = n - m_1$, matici A_1 se sloupci a_k , $k \in \bar{E}_1$, matici $W_1 = (A_1^T A_1)^{-1}$ a matici Z_1 takovou, že $A_1^T Z_1 = 0$, $Z_1^T Z_1 = I$, přičemž matice $[A_1, Z_1]$ je čtvercová a regulární. Položíme $\tilde{H}_1 = I$, kde I je jednotková matice dimenze n_1 . Vypočteme hodnotu $F_1 := F(x_1)$ a gradient $g_1 := g(x_1)$ účelové funkce F v bodě x_1 a položíme $i := 1$.

Krok 2 Pomocí matic A_i , Z_i a W_i vypočteme vektor Lagrangeových multiplikátorů $u_i := -W_i A_i^T g_i$, redukovaný gradient $\tilde{g}_i := Z_i^T g_i$, a index $1 \leq l \leq m_i$ takový, že

$$\lambda_i = -e_l^T u_i / \sqrt{\omega_l} = - \min_{1 \leq k \leq m_i} e_k^T u_i / \sqrt{\omega_k},$$

kde $e_k^T u_i$ je k -tý prvek vektoru u_i a ω_k je odpovídající diagonální prvek matice W_i . Pokud platí $\|\tilde{g}_i\| \leq \varepsilon_x \max(1, \|g_i\|)$ a $\lambda_i \leq \varepsilon_u \max(1, \|g_i\|)$, ukončíme výpočet (dvojice (x_i, u_i) je s předepsanou přesností KKT párem řešené úlohy).

Krok 3 Pokud $\|\tilde{g}_i\| \leq \delta_x \lambda_i$, ubereme omezení s indexem l tak, že sestrojíme množinu $\bar{E}_i^- := \bar{E}_i \setminus \{l\}$ (takže $m_i := m_i - 1$ a $n_i := n_i + 1$), určíme matice A_i^- , Z_i^- podle věty 418, matici W_i^- podle věty 413 (kde $H_i = I$), matici \tilde{H}_i^- podle poznámky 498, položíme $\bar{E}_i := \bar{E}_i^-$, $A_i := A_i^-$, $Z_i := Z_i^-$, $W_i := W_i^-$, $\tilde{H}_i := \tilde{H}_i^-$ a přejdeme na krok 2.

Krok 4 Určíme redukovaný směrový vektor $\tilde{s}_i \in R^{n_i}$ splňující podmínku $-\tilde{s}_i^T \tilde{g}_i \geq \varepsilon_0 \|\tilde{s}_i\| \|\tilde{g}_i\|$ tak, že nejprve položíme $\tilde{s}_i := -\tilde{H}_i \tilde{g}_i$ a není-li splněna podmínka $-\tilde{s}_i^T \tilde{g}_i \geq \varepsilon_0 \|\tilde{s}_i\| \|\tilde{g}_i\|$, položíme $\tilde{H}_i := I$ a $\tilde{s}_i := -\tilde{g}_i$. Nakonec položíme $s_i := Z_i \tilde{s}_i$.

Krok 5 Určíme maximální délku kroku

$$\bar{\alpha}_i = \frac{\alpha_l - a_l^T x_i}{a_l^T s_i} = \min_{k \notin \bar{E}_i, a_k^T s_i > 0} \frac{\alpha_k - a_k^T x_i}{a_k^T s_i}$$

(pokud neexistuje index $k \notin \bar{E}_i$ takový, že $a_k^T s_i > 0$, položíme $\bar{\alpha}_i = \infty$). Pomocí algoritmu 1 určíme délku kroku $\alpha_i \leq \bar{\alpha}_i$ tak, aby byla splněna podmínka (S2a) a buď podmínka (S3a) nebo rovnost $\alpha_i = \bar{\alpha}_i$. Položíme $x_{i+1} := x_i + \alpha_i s_i$ a vypočteme hodnotu $F_{i+1} := F(x_{i+1})$ a gradient $g_{i+1} := g(x_{i+1})$ účelové funkce F v bodě x_{i+1}

Krok 6 Položíme $\tilde{d}_i := \alpha_i \tilde{s}_i$, $\tilde{y}_i := Z_i^T (g_{i+1} - g_i)$ a určíme matici \tilde{H}_{i+1} podle vzorce

$$\tilde{H}_{i+1} := \tilde{H}_i + \left(1 + \frac{a_i}{b_i}\right) \frac{1}{b_i} \tilde{d}_i \tilde{d}_i^T - \frac{1}{b_i} \left(\tilde{H}_i \tilde{y}_i \tilde{d}_i^T + \tilde{d}_i (\tilde{H}_i \tilde{y}_i)^T\right),$$

kde $a_i = \tilde{y}_i^T \tilde{H}_i \tilde{y}_i$ a $b_i = \tilde{d}_i^T \tilde{y}_i$.

Krok 7 Pokud $\alpha_i = \bar{\alpha}_i$ přidáme omezení s indexem l tak, že sestrojíme množinu $\bar{E}_{i+1} := \bar{E}_i \cup \{l\}$ (takže $m_{i+1} := m_{i+1} + 1$ a $n_{i+1} := n_{i+1} - 1$), určíme matice A_{i+1} , Z_{i+1} podle věty 416, matici W_{i+1} podle věty 412 (kde $H_i = I$), matici \tilde{H}_{i+1} podle věty 416 nebo poznámky 497, položíme $i := i + 1$ a přejdeme na krok 2.

Poznámka 503. Algoritmus inverzní metody s proměnnou redukovanou metrikou dostaneme tak, že v algoritmu 35 nahradíme matici \tilde{H}_i maticí \tilde{B}_i , kterou v kroku 3 aktualizujeme podle poznámky 498 a v kroku 7 podle věty 417. V kroku 6 pokládáme

$$\tilde{B}_{i+1} := \tilde{B}_i + \frac{1}{b_i} \tilde{y}_i \tilde{y}_i^T - \frac{1}{c_i} \tilde{B}_i \tilde{d}_i (\tilde{B}_i \tilde{d}_i)^T,$$

kde $b_i = \tilde{d}_i^T \tilde{y}_i$ a $c_i = \tilde{d}_i^T \tilde{B}_i \tilde{d}_i$.

Poznámka 504. Algoritmus modifikované metody s proměnnou redukovanou metrikou dostaneme tak, že z algoritmu 35 odstraníme všechny příkazy týkající se matice \tilde{H}_i . Místo toho v kroku 1 položíme $S_1 := Z_1$ a v dalších krocích nahradíme matici Z_i maticí S_i , kterou v kroku 3 aktualizujeme podle věty 421 a v kroku 7 podle věty 420. V kroku 6 pokládáme

$$S_{i+1} := S_i - \frac{1}{b_i} d_i \left(\tilde{y}_i + \sqrt{\frac{b_i}{c_i}} \tilde{d}_i \right)^T,$$

kde $b_i := \tilde{d}_i^T \tilde{y}_i$ a $c_i := \tilde{d}_i^T \tilde{d}_i$.

Algoritmus 36. (Metoda spádových směrů s proměnnou vnější metrikou)

Krok 1 Pomocí první fáze algoritmu 40 najdeme přípustný bod $x_1 \in \mathcal{C}$, množinu $\bar{E}_1 = \bar{E}(x_1)$ obsahující m_1 indexů lineárně nezávislých omezení aktivních v bodě x_1 , lineární varietu $\bar{\mathcal{L}}_1 = \{x \in \mathcal{C} : a_k^T x = \alpha_k, k \in \bar{E}_1\}$ dimenze $n_1 = n - m_1$, matici A_1 se sloupci $a_k, k \in \bar{E}_1$, matici $W_1 = (A_1^T A_1)^{-1}$ a matici $\hat{H}_1 = I - A_1(A_1^T A_1)^{-1} A_1^T$. Vypočteme hodnotu $F_1 := F(x_1)$ a gradient $g_1 := g(x_1)$ účelové funkce F v bodě x_1 a položíme $i := 1$.

Krok 2 Pomocí matic A_i a W_i vypočteme vektor Lagrangeových multiplikátorů $u_i := -W_i A_i^T g_i$, promítaný gradient $\hat{g}_i := g_i - A_i u_i$ a index $1 \leq l \leq m_i$ takový, že

$$\lambda_i = -e_l^T u_i / \sqrt{\omega_l} = - \min_{1 \leq k \leq m_i} e_k^T u_i / \sqrt{\omega_k},$$

kde $e_k^T u_i$ je k -tý prvek vektoru u_i a ω_k je odpovídající diagonální prvek matice W_i . Pokud $\hat{g}_i \leq \varepsilon_x \max(1, \|g_i\|)$ a $\lambda_i \leq \varepsilon_u \max(1, \|g_i\|)$, ukončíme výpočet (dvojice (x_i, u_i) je s předepsanou přesností KKT párem řešené úlohy).

Krok 3 Pokud $\hat{g}_i \leq \delta_x \lambda_i$, ubereme omezení s indexem l tak, že sestrojíme množinu $\bar{E}_i^- := \bar{E}_i \setminus \{l\}$ (takže $m_i := m_i - 1$ a $n_i := n_i + 1$), určíme matice A_i^- , a W_i^- podle věty 413 (kde $H_i = I$), matici \hat{H}_i^- podle vzorce (1403), kde vystupuje vektor $P_i^- a_l = a_l - A_i^- W_i^- (A_i^-)^T a_l$, položíme $\bar{E}_i := \bar{E}_i^-$, $A_i := A_i^-$, $W_i := W_i^-$, $\hat{H}_i := \hat{H}_i^-$ a přejdeme na krok 2.

Krok 4 Určíme směrový vektor $s_i \in R^n$ splňující podmínku (S1b) tak, že nejprve položíme $s_i := -\hat{H}_i g_i$ a není-li splněna podmínka (S1b), položíme $\hat{H}_i := I - A_i(A_i^T A_i)^{-1} A_i^T$ a $s_i := -g_i$.

Krok 5 Určíme maximální délku kroku

$$\bar{\alpha}_i = \frac{\alpha_l - a_l^T x_i}{a_l^T s_i} = \min_{k \notin \bar{E}_i, a_k^T s_i > 0} \frac{\alpha_k - a_k^T x_i}{a_k^T s_i}$$

(pokud neexistuje index $k \notin \bar{E}_i$ takový, že $a_k^T s_i > 0$, položíme $\bar{\alpha}_i = \infty$). Pomocí algoritmu 1 určíme délku kroku $\alpha_i \leq \bar{\alpha}_i$ tak, aby byla splněna podmínka (S2a) a buď podmínka (S3a) nebo rovnost $\alpha_i = \bar{\alpha}_i$. Položíme $x_{i+1} := x_i + \alpha_i s_i$ a vypočteme hodnotu $F_{i+1} := F(x_{i+1})$ a gradient $g_{i+1} := g(x_{i+1})$ účelové funkce F v bodě x_{i+1} .

Krok 6 Položíme $d_i := x_{i+1} - x_i$, $y_i := g_{i+1} - g_i$ a určíme matici \hat{H}_{i+1} podle vzorce

$$\hat{H}_{i+1} := \hat{H}_i + \left(1 + \frac{a_i}{b_i}\right) \frac{1}{b_i} d_i d_i^T - \frac{1}{b_i} \left(\hat{H}_i y_i d_i^T + d_i (\hat{H}_i y_i)^T\right),$$

kde $a_i := y_i^T \hat{H}_i y_i$ a $b_i := d_i^T y_i$.

Krok 7 Pokud $\alpha_i = \bar{\alpha}_i$ přidáme omezení s indexem l tak, že sestrojíme množinu $\bar{E}_{i+1} := \bar{E}_i \cup \{l\}$ (takže $m_{i+1} := m_{i+1} + 1$ a $n_{i+1} = n_{i+1} - 1$), určíme matice A_{i+1} , W_{i+1} , \hat{H}_{i+1} podle věty 412 (kde $H_i = I$), položíme $i := i + 1$ a přejdeme na krok 2.

Poznámka 505. Je zřejmé, že posloupnost kroků 2 a 3 se může v obou uvedených algoritmech opakovat několikrát po sobě. Tímto způsobem ubereme několik omezení najednou. Podobně lze přidat několik omezení najednou, když v kroku 5 sestrojíme množinu

$$I_i = \left\{ l \notin \bar{E}_i : l = \arg \min_{k \notin \bar{E}_i, a_k^T s_i > 0} \frac{\alpha_k - a_k^T x_i}{a_k^T s_i} \right\}$$

a v kroku 7 přidáme postupně všechna omezení s indexy $z \in I_i$.

Poznámka 506. Používáme-li místo matice $W_i = (A_i^T A_i)^{-1}$ horní trojúhelníkovou matici R_i takovou, že $R_i^T R_i = A_i^T A_i$, je výpočet hodnoty λ_i obtížnější. V tomto případě lze v krocích 2 a 3 místo hodnoty λ_i použít hodnotu $\mu_i = -e_l^T u_i = -\min_{1 \leq k \leq m_i} e_k^T u_i$, aniž tím porušíme globální konvergenci.

Nyní popíšeme redukovanou Newtonovu metodu s lokálně omezeným krokem.

Algoritmus 37. (Redukovaná Newtonova metoda s lokálně omezeným krokem)

Krok 1 Pomocí první fáze algoritmu 40 najdeme přípustný bod $x_1 \in \mathcal{C}$, množinu $\bar{E}_1 = \bar{E}(x_1)$ obsahující m_1 indexů lineárně nezávislých omezení aktivních v bodě x_1 , lineární varietu $\mathcal{L}_1 = \{x \in \mathcal{C} : a_k^T x = \alpha_k, k \in \bar{E}_1\}$ dimenze $n_1 = n - m_1$, matici A_1 se sloupci $a_k, k \in \bar{E}_1$, matici $W_1 = (A_1^T A_1)^{-1}$ a matici Z_1 takovou, že $A_1^T Z_1 = 0, Z_1^T Z_1 = I$, přičemž matice $[A_1, Z_1]$ je čtvercová a regulární. Zvolíme počáteční poloměr oblasti přijatelnosti Δ_1 . Vypočteme hodnotu $F_1 := F(x_1)$, gradient $g_1 := g(x_1)$ a Hessovu matici $G_1 := G(x_1)$ účelové funkce F v bodě x_1 . Položíme $\tilde{G}_1 = Z_1^T G_1 Z_1$ a $i := 1$.

Krok 2 Pomocí matic A_i, Z_i a W_i vypočteme vektor Lagrangeových multiplikátorů $u_i := -W_i A_i^T g_i$, redukováný gradient $\tilde{g}_i := Z_i^T g_i$, a index $1 \leq l \leq m_i$ takový, že

$$\lambda_i = -e_l^T u_i / \sqrt{\omega_l} = - \min_{1 \leq k \leq m_i} e_k^T u_i / \sqrt{\omega_k},$$

kde $e_k^T u_i$ je k -tý prvek vektoru u_i a ω_k je odpovídající diagonální prvek matice W_i . Pokud platí $\|\tilde{g}_i\| \leq \varepsilon_x \max(1, \|g_i\|)$ a $\lambda_i \leq \varepsilon_u \max(1, \|g_i\|)$, ukončíme výpočet (dvojice (x_i, u_i) je s předepsanou přesností KKT párem řešené úlohy).

Krok 3 Pokud $\|\tilde{g}_i\| \leq \delta_x \lambda_i$, ubereme omezení s indexem l tak, že sestrojíme množinu $\bar{E}_i^- := \bar{E}_i \setminus \{l\}$ (takže $m_i := m_i - 1$ a $n_i := n_i + 1$), určíme matice A_i^-, Z_i^- podle věty 418, matici W_i^- podle věty 413 (kde $H_i = I$) a matici \tilde{G}_i^- podle poznámky 499. Položíme $\bar{E}_i := \bar{E}_i^-, A_i := A_i^-, Z_i := Z_i^-, W_i := W_i^-, \tilde{G}_i := \tilde{G}_i^-$ a přejdeme na krok 2.

Krok 4 Řešíme přibližně úlohu

$$\tilde{s}_i = \arg \min_{\|\tilde{s}\| \leq \Delta_i} \tilde{Q}_i(\tilde{s}), \quad \tilde{Q}_i(\tilde{s}) = \tilde{g}_i^T \tilde{s} + \frac{1}{2} \tilde{s}^T \tilde{G}_i \tilde{s}$$

pomocí některé z metod popsanych v oddílu 6. Položíme $s_i = Z_i \tilde{s}_i$

Krok 5 Určíme maximální délku kroku

$$\bar{\alpha}_i = \frac{\alpha_l - a_l^T x_i}{a_l^T s_i} = \min_{k \notin \bar{E}_i, a_k^T s_i > 0} \frac{\alpha_k - a_k^T x_i}{a_k^T s_i}$$

(pokud neexistuje index $k \notin \bar{E}_i$ takový, že $a_k^T s_i > 0$, položíme $\bar{\alpha}_i = \infty$). Položíme $\alpha_i = \min(1, \bar{\alpha}_i)$, vypočteme hodnotu $F(x_i + \alpha_i s_i)$ a podíl $\rho_i(s_i) = (F(x_i + \alpha_i s_i) - F(x_i)) / \tilde{Q}_i(\tilde{s}_i)$. Pokud $\rho_i(s_i) < \underline{\rho}$, určíme nový poloměr Δ_{i+1} podle (T3a) a přejdeme na krok 4. Pokud $\rho_i(s_i) \geq \underline{\rho}$, určíme nový poloměr Δ_{i+1} podle (T3b), položíme $x_{i+1} = x_i + \alpha_i s_i, F_{i+1} = F(x_i + \alpha_i s_i)$ a vypočteme gradient $g_{i+1} := g(x_{i+1})$ a Hessovu matici $G_{i+1} := G(x_{i+1})$ účelové funkce F v bodě x_{i+1}

Krok 6 Pokud $\alpha_i = \bar{\alpha}_i$ přidáme omezení s indexem l tak, že sestrojíme množinu $\bar{E}_{i+1} := \bar{E}_i \cup \{l\}$ (takže $m_{i+1} := m_{i+1} + 1$ a $n_{i+1} = n_{i+1} - 1$), určíme matice A_{i+1}, Z_{i+1} podle věty 416, matici W_{i+1} podle věty 412 (kde $H_i = I$), položíme $\tilde{G}_{i+1} = Z_{i+1}^T G_{i+1} Z_{i+1}, i := i + 1$ a přejdeme na krok 2.

18.4 Metody rekurzivního kvadratického programování

Podobně jako v případě nepodmíněné minimalizace, kdy směrový vektor $s \in R^n$ realizuje minimum kvadratické funkce $Q(s)$ (určené vzorcem (289)) v R^n nebo v oblasti přijatelnosti, lze v případě podmíněné minimalizace hledat směrový vektor minimalizací funkce $Q(x)$ na množině určené linearizací zadaných omezení. Tento přístup, použitelný pro obecné úlohy s nelineárními omezeními, je studován v oddílu 20. V případě lineárních omezení, která se linearizací nemění, se metody rekurzivního kvadratického programování značně zjednoduší, neboť je snadné zůstat v přípustné množině a není třeba složité zajišťovat

(například pomocí pokutových funkcí), abychom v ní nakonec skončili.

Linearizujeme-li omezení (1388) v bodě $x \in R^n$, můžeme psát $a_k^T(x+s) - \alpha_k = a_k^T s + c_k(x) \leq 0$, $k \in I$, $a_k^T(x+s) - \alpha_k = a_k^T s + c_k(x) = 0$, $k \in E$, kde $c_k(x) = a_k^T x - \alpha_k$, $k \in I \cup E$, jsou lineární funkce vektoru x . Nechť $g = g(x)$ je gradient a $B \approx G(x)$ je aproximace Hessovy matice funkce $F : R^n \rightarrow R$ v bodě x . Úloha kvadratického programování sloužící k určení směrového vektoru $s \in R^n$ v metodách spádových směrů má tvar

$$\text{minimalizovat } Q(s) = \frac{1}{2} s^T B s + g^T s, \quad \text{pokud } A_I^T s + c_I \leq 0, \quad A_E^T s + c_E = 0, \quad (1423)$$

kde $A_I = [a_k, k \in I]$, $A_E = [a_k, k \in E]$, $c_I = [c_k(x), k \in I]^T$, $c_E = [c_k(x), k \in E]^T$. Zdůvodnění této volby směrového vektoru udává následující věta.

Věta 423. *Uvažujme úlohu (1389), kde $F : R^n \rightarrow R$ je funkce spojitě diferencovatelná v přípustné množině C určené vzorcem (1388). Nechť $x \in C$ a dvojice (s, u) je KKT párem úlohy (1423), kde B je symetrická pozitivně definitní matice. Pokud $s = 0$, je dvojice (x, u) KKT párem úlohy (1389). Pokud $s \neq 0$, platí $s^T g(x) = s^T g(s, u) < 0$, kde $g(s, u) = g(x) + A_I u_I + A_E u_E$ (takže funkce $F(x)$ klesá ve směru s). Splňuje-li matice B podmínku $\kappa(B) \leq 1/\varepsilon_0^2$, platí $-s^T g(s, u) \geq \varepsilon_0 \|s\| \|g(s, u)\|$.*

Důkaz Je-li dvojice (s, u) KKT párem úlohy (1423), platí

$$\begin{aligned} B s + g + A_I u_I + A_E u_E &= 0, \\ A_I^T s + c_I &\leq 0, \quad u_I \geq 0, \quad u_I^T (A_I^T s + c_I) = 0, \\ A_E^T s + c_E &= 0. \end{aligned}$$

(a) Nechť $s = 0$. Pak z předchozích vztahů dostaneme

$$\begin{aligned} g + A_I u_I + A_E u_E &= 0, \\ c_I = A_I^T x - b_I &\leq 0, \quad u_I \geq 0, \quad u_I^T c_I = u_I^T (A_I^T x - b_I) = 0, \\ c_E = A_E^T x - b_E &= 0, \end{aligned}$$

takže dvojice (x, u) je KKT párem úlohy (1389)

(b) Nechť $s \neq 0$. Označme $\bar{A} = [a_k, k \in \bar{E}(s)]$ a $\bar{u} = [u_k, k \in \bar{E}(s)]^T$, kde $\bar{E}(s)$ je množina indexů omezení aktivních v KKT bodě úlohy (1423). Předpokádejme nejprve, že sloupce matice \bar{A} jsou lineárně nezávislé. Pak, označíme-li $g = g(x)$ a $H = B^{-1}$, můžeme podle (1393)–(1394) psát

$$\begin{aligned} s^T g(s, u) &= s^T g + s^T \bar{A} \bar{u} = s^T \bar{A} (\bar{A}^T H \bar{A})^{-1} \bar{A}^T H g \\ &= s^T g + g^T (H - H \bar{A} (\bar{A}^T H \bar{A})^{-1} \bar{A}^T H) \bar{A} (\bar{A}^T H \bar{A})^{-1} \bar{A}^T H g = s^T g. \end{aligned} \quad (1424)$$

Jsou-li vektory a_k , $k \in \bar{E}(s)$, lineárně závislé, nejsou Lagrangeovy multiplikátory určeny jednoznačně a lze je volit tak, aby nenulové multiplikátory odpovídaly lineárně nezávislým aktivním omezením. Pak, označíme-li $\bar{A} = [a_k, k \in \bar{E}_+(s)]$ a $\bar{u} = [u_k, k \in \bar{E}_+(s)]^T$, má matice \bar{A} lineárně nezávislé sloupce a platí opět (1424). Jelikož $B s = -g(s, u)$, platí v obou případech $s^T g = s^T g(s, u) = -s^T B s < 0$.

(c) Pokud $\kappa(B) \leq 1/\varepsilon_0^2$, můžeme použít větu 10, podle které z $B s = -g(s, u)$ plyne

$$-s^T g(s, u) \geq \frac{1}{\sqrt{\kappa(B)}} \|s\| \|g(s, u)\| \geq \varepsilon_0 \|s\| \|g(s, u)\|.$$

□

Algoritmus 38. (Spádová metoda rekursivního kvadratického programování)

Krok 1 Zvolíme počáteční bod $x_1 \in R^n$. Vypočteme hodnotu $F_1 := F(x_1)$, gradient $g_1 := g(x_1)$ účelové funkce F v bodě x_1 a určíme počáteční aproximaci B_1 Hessovy matice $G(x_1)$. Položíme $i := 1$.

Krok 2 Najdeme řešení úlohy kvadratického programování

$$s_i = \arg \min_{s \in \mathcal{C}_i} Q_i(s), \quad (1425)$$

kde $Q_i(s)$ je kvadratická funkce vystupující v (1423) a $\mathcal{C}_i = \mathcal{C}$ je přípustná množina určená omezeními v (1423) (index i se vztahuje k bodu x_i).

Krok 3 Pokud $\|g(s_i, u_i)\| \leq \underline{\varepsilon}$, ukončíme výpočet (bod x_i je požadovaným přibližným řešením úlohy (1389)).

Krok 4 Pomocí Armijova výběru s $\alpha_i^1 = 1$ (poznámka 25) určíme délku kroku $0 < \alpha_i \leq 1$ tak, aby byla splněna podmínka (S2a), položíme $x_{i+1} := x_i + \alpha_i s_i$, $F_{i+1} := F(x_i + \alpha_i s_i)$ a vypočteme gradient $g_{i+1} := g(x_{i+1})$.

Krok 5 Určíme aproximaci B_{i+1} Hessovy matice $G(x_{i+1})$, položíme $i := i + 1$ a přejdeme na krok 2.

V dalších úvahách budeme předpokládat, že existují konstanty $0 < \underline{B} \leq \overline{B}$ takové, že

$$\underline{B} \leq \lambda(B_i) \leq \overline{\lambda}(B_i) \leq \overline{B}, \quad i \in N. \quad (1426)$$

Pak podle poznámky 27 a věty 423 pro $i \in N$ platí

$$\frac{1}{\underline{B}} \|g(s_i, u_i)\| \leq \|s_i\| \leq \frac{1}{\underline{B}} \|g(s_i, u_i)\|, \quad -s_i^T g(s_i, u_i) \geq \varepsilon_0 \|s_i\| \|g(s_i, u_i)\|, \quad (1427)$$

kde $\varepsilon_0^2 = \underline{B}/\overline{B}$.

Věta 424. *Nechť funkce $F \in \mathcal{C}^1 : \mathcal{D} \rightarrow \mathbb{R}$ splňuje předpoklady F1 a F3. Nechť x_i , $i \in N$, je posloupnost generovaná spádovou metodou rekursivního kvadratického programování (algoritmus 38), kde matice B_i , $i \in N$, splňují podmínku (1426). Pak platí*

$$\liminf_{i \rightarrow \infty} \|g(s_i, u_i)\| = 0. \quad (1428)$$

Je-li splněn předpoklad F2, existuje hromadný bod $x \in \mathbb{R}^n$ posloupnosti x_i , $i \in N$, který je KKT bodem úlohy (1389).

Důkaz (a) Používáme-li Armijův výběr délky kroku, platí buď $\alpha_i = \alpha_i^1 = 1$, nebo $\alpha_i/\beta \geq \tilde{\alpha}_i$, kde

$$\tilde{\alpha}_i \geq \frac{(\varepsilon_1 - 1)s_i^T g_i}{\overline{G}\|s_i\|^2} = \frac{(\varepsilon_1 - 1)s_i^T g(s_i, u_i)}{\overline{G}\|s_i\|^2} \geq \frac{(\varepsilon_1 - 1)\varepsilon_0 \|g(s_i, u_i)\|}{\overline{G}\|s_i\|} \geq \frac{\varepsilon_0(\varepsilon_1 - 1)\underline{B}}{\overline{G}}$$

je hodnota definovaná v důkazu lemmatu 4 (použili jsme rovnost $s_i^T g_i = s_i^T g(s_i, u_i)$, plynoucí z věty 423, a nerovnosti (1427)). Platí tedy $\alpha_i \geq \underline{\alpha}$, kde $\underline{\alpha} = \min(1, \beta \varepsilon_0 (\varepsilon_1 - 1) \underline{B} / \overline{G})$. Z podmínky (S2a) a vztahů (1427) plyne nerovnost

$$F_{i+1} - F_i \leq \varepsilon_1 \alpha_i s_i^T g_i = \varepsilon_1 \alpha_i s_i^T g(s_i, u_i) \leq -\varepsilon_0 \varepsilon_1 \underline{\alpha} \|s_i\| \|g(s_i, u_i)\| \leq -\frac{\varepsilon_0 \varepsilon_1 \underline{\alpha}}{\underline{B}} \|g(s_i, u_i)\|^2. \quad (1429)$$

(b) Podobně jako v důkazu věty 11 lze psát

$$F_{i+1} = F_1 + \sum_{j=1}^i (F_{j+1} - F_j) \leq F_1 - \frac{\varepsilon_0 \varepsilon_1 \underline{\alpha}}{\underline{B}} \sum_{j=1}^i \|g(s_j, u_j)\|^2.$$

Podle (1429) je posloupnost F_i , $i \in N$, klesající a podle předpokladu F1 je zdola omezená. Existuje tedy limita

$$\underline{F} \leq \lim_{i \rightarrow \infty} F_i \leq F_1 - \frac{\varepsilon_0 \varepsilon_1 \underline{\alpha}}{\underline{B}} \sum_{i=1}^{\infty} \|g(s_i, u_i)\|^2,$$

takže

$$\sum_{i=1}^{\infty} \|g(s_i, u_i)\|^2 \leq \frac{(F_1 - F)\bar{B}}{\varepsilon_0 \varepsilon_1 \underline{\alpha}} < \infty.$$

Předpokládejme, že $\liminf_{i \rightarrow \infty} \|g(s_i, u_i)\| > 0$. Pak existuje konstanta $\underline{\varepsilon} > 0$ taková, že $\|g(s_i, u_i)\| \geq \underline{\varepsilon}$, $i \in N$, takže platí

$$\sum_{i=1}^{\infty} \|g(s_i, u_i)\|^2 \geq \sum_{i=1}^{\infty} \underline{\varepsilon}^2 = \infty,$$

což je ve sporu s předchozí nerovností.

(c) Je-li splněn předpoklad F2, lze z posloupnosti x_i , $i \in N$, vybrat konvergentní podposloupnost x_i , $i \in M \subset N$ takovou, že $x_i \xrightarrow{M} x$ a $\|g(s_i, u_i)\| \xrightarrow{M} 0$. Vzhledem k tomu, že řešení úlohy (1425) spojitě závisí na parametrech $g(x_i)$ a $c(x_i)$, má tato úloha v bodě $x = \lim_{i \rightarrow \infty} x_i$ řešení $s = 0$, neboť

$$\|s\| = \|B^{-1}g(s, u)\| \leq \frac{\|g(s, u)\|}{\underline{B}} = \lim_{i \xrightarrow{M} \infty} \frac{\|g(s_i, u_i)\|}{\underline{B}} = 0,$$

takže bod x je podle věty 423 KKT bodem úlohy (1389). \square

U metod s lokálně omezeným krokem se obvykle nerovnost $\|s\| \leq \Delta$ nahrazuje nerovností $\|s\|_{\infty} \leq \Delta$, neboli nerovnostmi $-\Delta \leq s_j \leq \Delta$, $1 \leq j \leq n$, které lze přidat k omezením v (1423), aniž se změní charakter této úlohy.

Algoritmus 39. (Metoda rekursivního kvadratického programování s lokálně omezeným krokem)

Krok 1 Zvolíme počáteční bod $x_1 \in R^n$ a počáteční poloměr oblasti přijatelnosti Δ_1 . Vypočteme hodnotu $F_1 := F(x_1)$, gradient $g_1 := g(x_1)$ účelové funkce F v bodě x_1 a určíme počáteční aproximaci B_1 Hessovy matice $G(x_1)$. Položíme $i := 1$.

Krok 2 Najdeme řešení úlohy kvadratického programování

$$s_i = \arg \min_{s \in \mathcal{C}_i, \|s\|_{\infty} \leq \Delta_i} Q_i(s), \quad (1430)$$

kde $Q_i(s)$ je kvadratická funkce vystupující v (1423) a $\mathcal{C}_i = \mathcal{C}$ je přípustná množina určená omezeními v (1423) (index i se vztahuje k bodu x_i).

Krok 3 Pokud $\|g(s_i, u_i)\| \leq \underline{\varepsilon}$, ukončíme výpočet (bod x_i je požadovaným přibližným řešením úlohy (1389)).

Krok 4 Vypočteme hodnotu $F(x_i + s_i)$ a podíl

$$\rho_i(s_i) = \frac{F(x_i + s_i) - F(x_i)}{Q_i(s_i)}.$$

Pokud $\rho_i(s_i) < \underline{\rho}$, určíme nový poloměr Δ_{i+1} podle (T3a) a přejdeme na krok 2. Pokud $\rho_i(s_i) \geq \underline{\rho}$, určíme nový poloměr Δ_{i+1} podle (T3b), položíme $x_{i+1} := x_i + s_i$, $F_{i+1} := F(x_i + s_i)$ a vypočteme gradient $g_{i+1} := g(x_{i+1})$.

Krok 5 Určíme aproximaci B_{i+1} Hessovy matice $G(x_{i+1})$, položíme $i := i + 1$ a přejdeme na krok 2.

Věta 425. *Nechť funkce $F \in C^1 : \mathcal{D} \rightarrow R$ splňuje předpoklady F1–F3. Nechť x_i , $i \in N$, je posloupnost generovaná metodou rekursivního kvadratického programování s lokálně omezeným krokem (algoritmus 39), kde $\|B_i\| \leq \bar{B}$, $i \in N$. Pak existuje hromadný bod $x \in R^n$ posloupnosti x_i , $i \in N$, který je KKT bodem úlohy (1389).*

Důkaz (a) Předpokládejme, že neexistuje hromadný bod $x \in R^n$ posloupnosti x_i , $i \in N$, který je KKT bodem úlohy (1389). Ukážeme, že v tomto případě platí

$$\lim_{i \rightarrow \infty} \Delta_i = 0. \quad (1431)$$

Neplatí-li (1431), existuje konstanta $\underline{\Delta} > 0$ a nekonečná množina $M \subset N$ taková, že $\Delta_i \geq \underline{\Delta}$ a $\rho_i(s_i) \geq \underline{\rho}$, pokud $i \in M$. Bez újmy na obecnosti budeme předpokládat, že $x_i \xrightarrow{M} x$ (v opačném případě vybereme vhodnou podposloupnost). Nechť $s \in R^n$ je řešením úlohy (1423) s přidaným omezením $\|s\|_\infty \leq \underline{\Delta}$ a $\tilde{s}_i \in R^n$ je řešením úlohy (1423) s přidaným omezením $\|s\|_\infty \leq \Delta_i$. Jelikož předpokládáme, že $x \in R^n$ není KKT bodem úlohy (1389), platí podle věty 423 $s \neq 0$ a tedy $Q(s) = Q < 0$ a jelikož $\Delta_i \geq \underline{\Delta}$, platí $Q(\tilde{s}_i) \leq Q(s) = Q$. Vzhledem k tomu, že řešení úlohy (1430) spojitě závisí na parametrech $g(x_i)$ a $c(x_i)$, platí $s_i \xrightarrow{M} \tilde{s}_i$ a $Q_i(s_i) \leq Q(\tilde{s}_i)/2 \leq Q/2$, $i \in M$. Ze spojitosti funkce F pak pro $i \in M$ dostaneme

$$F_{i+1} - F_i = F(x_i + s_i) - F(x_i) \leq \underline{\rho} Q_i(s_i) \leq \frac{1}{2} \underline{\rho} Q.$$

Jelikož posloupnost F_i , $i \in N$, je nerostoucí, můžeme podobně jako v důkazu věty 424 s použitím předpokladu F1 psát

$$\underline{F} \leq \lim_{i \rightarrow \infty} F_i = F_1 + \sum_{i=1}^{\infty} (F_{i+1} - F_i) \leq \sum_{i \in M} (F_{i+1} - F_i) \leq \frac{\underline{\rho}}{2} \sum_{i \in M} Q = -\infty,$$

což je spor.

(b) Předpokádejme, že neexistuje hromadný bod $x \in R^n$ posloupnosti x_i , $i \in N$, který je KKT bodem úlohy (1389). Pak podle (a) platí (1431), takže existuje nekonečná množina $K \subset N$ neobsahující index $i = 1$ (takže $x_i \in C$, $i \in K$) taková, že $\Delta_i \leq 1$ a $\rho_i(s_i) < \underline{\rho}$, pokud $i \in K$. Bez újmy na obecnosti budeme předpokládat, že $x_i \xrightarrow{K} x$ (v opačném případě vybereme vhodnou podposloupnost). Nechť $s \in R^n$ je KKT bodem úlohy (1423) s přidaným omezením $\|s\|_\infty \leq 1$. Jelikož předpokládáme, že $x \in R^n$ není KKT bodem úlohy (1389), platí podle věty 423 $s \neq 0$ a tedy $Q(s) = Q < 0$. Nechť $\tilde{s}_i \in R^n$ je řešením úlohy (1423) s přidaným omezením $\|s\|_\infty \leq \Delta_i$. Jelikož vektor $\Delta_i s$ je přípustným bodem této úlohy, platí

$$Q(\tilde{s}_i) \leq Q(\Delta_i s) = \frac{1}{2} \Delta_i^2 s^T B s + \Delta_i g^T s \leq \Delta_i Q(s) = \Delta_i Q$$

(neboť $\Delta_i \leq 1$). Vzhledem k tomu, že řešení úlohy (1430) spojitě závisí na parametrech $g(x_i)$ a $c(x_i)$, platí $s_i \xrightarrow{K} \tilde{s}_i$ a $Q_i(s_i) \leq Q(\tilde{s}_i)/2 \leq \Delta_i Q/2 \leq \|s_i\| Q/2$, $i \in K$. Jelikož je splněn předpoklad F3, platí podle věty o střední hodnotě $F(x_i + s_i) - F(x_i) = s_i^T g_i + o(\|s_i\|)$ a z podmínky $B_i \leq \bar{B}$ plyne $Q_i(s_i) = s_i^T g_i + o(\|s_i\|)$. Můžeme tedy pro $i \in K$ psát

$$\rho_i(s_i) = \frac{F(x_i + s_i) - F(x_i)}{Q_i(s_i)} = \frac{Q_i(s_i) + o(\|s_i\|)}{Q_i(s_i)} = 1 + \frac{o(\|s_i\|)}{|Q_i(s_i)|} = o(1)$$

(neboť $|Q_i(s_i)| \geq Q\|s_i\|/2$). Jelikož $\|s_i\| \leq \Delta_i \xrightarrow{K} 0$, platí $\rho_i(s_i) \xrightarrow{K} 1$, což je ve sporu s předpokladem, že pro $i \in K$ platí $\rho_i(s_i) < \underline{\rho} < 1$. \square

18.5 Lineární programování

Úlohou lineárního programování rozumíme minimalizaci lineární funkce $g^T x$ na množině určené lineárními omezeními (1388), neboli

$$\text{minimalizovat } g^T x \text{ pokud } a_k^T x \leq \alpha_k, \quad k \in I, \quad a_k^T x = \alpha_k, \quad k \in E. \quad (1432)$$

Důležitou vlastností úlohy lineárního programování je skutečnost, že jejím řešením je obvykle vrchol přípustné množiny.

Věta 426. *Obsahuje-li úloha (1432) alespoň n lineárně nezávislých omezení a má-li tato úloha alespoň jedno řešení, existuje vrchol přípustné množiny, který je jejím řešením.*

Důkaz Je-li bod $x \in R^n$ řešením úlohy (1432) a platí-li $a_k^T x = \alpha_k$, $k \in \bar{E}$, $a_k^T x < \alpha_k$, $k \notin \bar{E}$, kde $\bar{E} \subset I \cup E$, jsou splněny KKT podmínky, takže platí $g = -Au$, kde $A = [a_k, k \in \bar{E}]$. Obsahuje-li množina \bar{E} alespoň n indexů odpovídajících lineárně nezávislým omezením, je bod x vrcholem přípustné množiny. Obsahuje-li množina \bar{E} méně než n takových indexů, platí $\mathcal{L}(\bar{A})^\perp \neq 0$, takže existuje nenulový vektor $s \in \mathcal{L}(\bar{A})^\perp$ takový, že $g^T s = -u^T \bar{A}^T s = 0$. Podle předpokladu existuje index $l \notin \bar{E}$ takový, že $a_l \notin \mathcal{L}(\bar{A})$, takže lze vektor s vybrat tak, že $a_l^T s > 0$. Položíme-li $x_+ = x + \alpha s$, kde $\alpha = (\alpha_l - a_l^T x)/a_l^T s$, platí $g^T x_+ = g^T x$ a $a_k^T x_+ = \alpha_k$, $k \in \bar{E} \cup \{l\}$, takže bod x_+ leží na lineární varietě nižší dimenze a je řešením úlohy (1432). Takto lze postupovat dál, až se dostaneme na lineární varietu nulové dimenze, která je vrcholem přípustné množiny. \square

Úlohu lineárního programování lze řešit metodou největšího spádu (s redukovanými nebo promítanými gradienty). Nechť $x \in R^n$. Označme

$$\begin{aligned} I^- &= I^-(x) = \{k \in I : a_k^T x < \alpha_k\}, & E^- &= E^-(x) = \{k \in E : a_k^T x < \alpha_k\}, \\ I^+ &= I^+(x) = \{k \in I : a_k^T x > \alpha_k\}, & E^+ &= E^+(x) = \{k \in E : a_k^T x > \alpha_k\} \end{aligned}$$

($I^+ \cup E^+ \cup E^-$ je množina indexů omezení porušených v bodě $x \in R^n$). Nejprve je třeba nalézt přípustný bod $x \in \mathcal{C}$, vyhovující omezením v (1432), pro který platí $I^+ \cup E^+ \cup E^- = \emptyset$. Za tím účelem se snažíme minimalizovat lineární funkci

$$\sum_{k \in I^+ \cup E^+} (a_k^T x - \alpha_k) - \sum_{k \in E^-} (a_k^T x - \alpha_k) \quad (1433)$$

na množině zadané omezeními $a_k^T x \leq \alpha_k$, $k \in I \setminus I^+$, $a_k^T x = \alpha_k$, $k \in E \setminus (E^+ \cup E^-)$, což je ekvivalentní úloze lineárního programování

$$\text{minimalizovat } g^T x \text{ pokud } a_k^T x \leq \alpha_k, \quad k \in I \setminus I^+, \quad a_k^T x = \alpha_k, \quad k \in E \setminus (E^+ \cup E^-),$$

kde

$$g = \sum_{k \in I^+ \cup E^+} a_k - \sum_{k \in E^-} a_k, \quad (1434)$$

(zvolený bod $x \in R^n$ je zřejmě přípustným bodem této úlohy). Jelikož je třeba, aby všechny členy v (1433) byly nezáporné, měníme adaptivně množiny I^+ , E^+ , E^- (a tudíž i vektor g). Pokud v některém kroku metody největšího spádu platí $a_l^T x = \alpha_l$ pro $l \in I^+$ (nebo $l \in E^+$ nebo $l \in E^-$), položíme $I^+ := I^+ \setminus \{l\}$ (nebo $E^+ := E^+ \setminus \{l\}$ nebo $E^- := E^- \setminus \{l\}$) a pokračujeme v řešení úlohy s novým vektorem (1434). Algoritmus metody největšího spádu má dvě fáze. V první fázi platí $I^+ \cup E^+ \cup E^- \neq \emptyset$ a g je vektor určený vzorcem (1434). Ve druhé fázi platí $I^+ \cup E^+ \cup E^- = \emptyset$ a g je vektor vystupující v (1432). Metoda největšího spádu s redukovanými gradienty používá matice Z_i , $i \in N$, přičemž $A_i^T Z_i = 0$, $Z_i^T Z_i = I$ a matice $[A_i, Z_i]$ jsou čtvercové a regulární. Metoda největšího spádu s promítanými gradienty používá matice $P_i = I - A_i(A_i^T A_i)^{-1} A_i^T$, $i \in N$.

Algoritmus 40. (Metoda největšího spádu s redukovanými nebo promítanými gradienty)

Krok 1 Zvolíme bod $x_1 \in R^n$ a určíme množiny indexů $I_1^- := I^-(x_1)$, $I_1^+ := I^+(x_1)$, $E_1^- := E^-(x_1)$, $E_1^+ := E^+(x_1)$ a množinu $\bar{E}_1 := (I \setminus (I_1^- \cup I_1^+)) \cup (E \setminus (E_1^- \cup E_1^+))$ indexů omezení aktivních v bodě x_1 . Postupným přidáváním omezení z množiny \bar{E}_1 určíme (způsobem popsaným v oddílu 18.2) matici A_1 se sloupci a_k , $k \in \bar{E}_1$, matici $W_1 = (A_1^T A_1)^{-1}$ a matici Z_1 takovou, že $A_1^T Z_1 = 0$, $Z_1^T Z_1 = I$, přičemž matice $[A_1, Z_1]$ je čtvercová a regulární, nebo matici $P_1 = I - A_1(A_1^T A_1)^{-1} A_1^T$. Položíme $i := 1$.

Krok 2 Pokud $I_i^+ \cup E_i^+ \cup E_i^- \neq \emptyset$ (první fáze), určíme vektor g podle (1434). Pokud $I_i^+ \cup E_i^+ \cup E_i^- = \emptyset$ (druhá fáze), použijeme vektor g vystupující v (1432). Pomocí matic A_i , W_i a Z_i nebo P_i vypočteme vektor Lagrangeových multiplikátorů $u_i = -W_i A_i^T g$ promítaný gradient $\hat{g}_i = Z_i Z_i^T g$ nebo $\hat{g}_i = P_i g$ a index $1 \leq l \leq m_i$ takový, že

$$\mu_i = -e_l^T u_i = - \min_{1 \leq k \leq m_i} e_k^T u_i,$$

kde $e_k^T u_i$ je k -tý prvek vektoru u_i . Pokud platí $I_i^+ \cup E_i^+ \cup E_i^- = \emptyset$, $\|\hat{g}_i\| \leq \varepsilon_x \max(1, \|g\|)$ a $\mu_i \leq \varepsilon_u \max(1, \|g\|)$, ukončíme výpočet (dvojice (x_i, u_i) je s předepsanou přesností KKT párem řešené úlohy).

Krok 3 Pokud $\|\hat{g}_i\| \leq \varepsilon_x \max(1, \|g\|)$, uберeme omezení s indexem l tak, že sestrojíme množinu $\bar{E}_i^- := \bar{E}_i \setminus \{l\}$, určíme matice A_i^- , W_i^- podle věty 413, kde $H_i = I$, a matici Z_i^- podle věty 418 nebo matici P_i^- podle vzorce $P_i^- = P_i - P_i^- a_l (P_i^- a_l)^T / a_l^T P_i^- a_l$, kde $P_i^- a_l = a_l - A_i^- W_i^- (A_i^-)^T a_l$. Položíme $\bar{E}_i := \bar{E}_i^-$, $A_i := A_i^-$, $W_i := W_i^-$ a $Z_i := Z_i^-$ nebo $P_i := P_i^-$. Přejdeme na krok 2.

Krok 4 Položíme $s_i := \hat{g}_i$ a určíme délku kroku

$$\alpha_i = \frac{a_l - a_l^T x_i}{a_l^T s_i} = \min \left(\min_{k \in I_i^- \cup E_i^-, a_k^T s_i > 0} \frac{a_k - a_k^T x_i}{a_k^T s_i}, \min_{k \in I_i^+ \cup E_i^+, a_k^T s_i < 0} \frac{\alpha_k - a_k^T x_i}{a_k^T s_i} \right)$$

(pokud neexistuje index $k \in I_i^- \cup E_i^-$ takový, že $a_k^T s_i > 0$, ani index $k \in I_i^+ \cup E_i^+$ takový, že $a_k^T s_i < 0$, položíme $\alpha_i = \infty$). Jestliže $\alpha_i = \infty$, ukončíme výpočet (pokud $I_i^+ \cup E_i^+ \cup E_i^- \neq \emptyset$, neexistuje přípustný bod, pokud $I_i^+ \cup E_i^+ \cup E_i^- = \emptyset$, neexistuje optimální řešení). V opačném případě položíme $x_{i+1} := x_i + \alpha_i s_i$.

Krok 5 Přidáme omezení s indexem l tak, že sestrojíme množinu $\bar{E}_{i+1} := \bar{E}_i \cup \{l\}$ a určíme matice A_{i+1} , W_{i+1} podle věty 412, kde $H_i = I$, a matici Z_{i+1} podle věty 416 (nebo matici P_{i+1} podle věty 412, kde $H_i = I$). Pokud $k \in I_i^+$ (nebo $k \in E_i^+$ nebo $k \in E_i^-$), položíme $I_{i+1}^+ = I_i^+ \setminus \{l\}$ (nebo $E_{i+1}^+ = E_i^+ \setminus \{l\}$ nebo $E_{i+1}^- = E_i^- \setminus \{l\}$). Položíme $i := i + 1$ a přejdeme na krok 2.

Metoda největšího spádu najde řešení úlohy lineárního programování i tehdy, když přípustná množina neobsahuje žádný vrchol. Tato metoda se používá k nalezení výchozího přípustného bodu pro ostatní metody aktivních omezení. Používá však maticové operace, které nejsou vhodné pro práci s řídkými maticemi. Z tohoto důvodu má výhodnější vlastnosti simplexová metoda [48] (popsaná v [T8]), která je též vhodná pro ruční počítání (používá přehlednou simplexovou tabulku). Simplexová metoda je určena k řešení speciální úlohy lineárního programování

$$\text{minimalizovat } g^T x \text{ pokud } a_i^T x = \alpha_i, \quad 1 \leq i \leq m, \quad x_j \geq 0, \quad 1 \leq j \leq n, \quad m \leq n. \quad (1435)$$

Poznámka 507. Standardní úlohu (1432) lze na tvar (1435) převést přidáním pomocných proměnných. Jestliže $I = \{1, \dots, m_I\}$, nahradíme nerovnosti $a_i^T x \leq \alpha_i$, $1 \leq i \leq m_I$, omezeními $a_i^T x + x_{n+i} = \alpha_i$ a $x_{n+i} \geq 0$, $1 \leq i \leq m_I$ (tím v matici A_I přibude m_I sloupců jednotkové matice). Složitější je zavedení podmínek nezápornosti proměnných (nejsou-li zadány nerovnostmi v (1432)). Pokud proměnná x_j nabývá kladných i záporných hodnot, vyjádříme ji pomocí dvou proměnných x_j^+ a x_j^- tak, že $x_j = x_j^+ - x_j^-$, kde $x_j^+ \geq 0$ a $x_j^- \geq 0$. Tím se sloupec a_j objeví v matici A dvakrát, jednou se znaménkem $+$ a jednou se znaménkem $-$. Naštěstí jsou ve většině aplikací podmínky nezápornosti proměnných přirozené a není třeba je uměle zavádět.

Přípustnou množinu úlohy (1435) lze zapsat maticově ve tvaru $\mathcal{C} = \{x \in R^n : A^T x = b, x \geq 0\}$. Použijeme-li Lagrangeovu funkci

$$L(x, u, v) = g^T x + u^T (A^T x - b) - v^T x, \quad u \in R^m, \quad v \in R^n,$$

můžeme KKT podmínky zapsat ve tvaru

$$g + Au = v, \quad x \geq 0, \quad v \geq 0, \quad v^T x = 0.$$

Simplexová metoda je založena na těchto poznátcích:

- Přípustná množina použitá v (1435) je konvexním mnohostěnem (definice 106).
- Lineární funkce $g^T x$ nabývá svého minima ve vrcholu konvexního mnohostěnu (věta 426).
- Vrchol konvexního mnohostěnu je charakterizován tím, že jeho alespoň $n - m$ složek je nulových (věta 331).

Simplexová metoda vychází ze zvoleného (nebo předem nalezeného) vrcholu přípustné množiny. V každém kroku simplexové metody se testuje, je-li daný vrchol řešením úlohy (1435). Nejsou-li splněny KKT podmínky, přechází se do sousedního vrcholu s nižší hodnotou účelové funkce.

Nechť $B = \{B_1, \dots, B_m\}$ a $N = \{N_1, \dots, N_{n-m}\}$ jsou množiny indexů takové, že $B \cup N = \{1, \dots, n\}$, $B \cap N = \emptyset$, a necht' $x_i = 0$, pokud $i \in N$. Pak bod $x = (x_B, x_N)$ je vrcholem přípustné množiny, pokud

$$A_B^T x_B + A_N^T x_N = b, \quad x_B \geq 0, \quad x_N = 0,$$

neboli $x_B = (A_B^T)^{-1} b \geq 0$ a $x_N = 0$, kde A_B je regulární čtvercová matice. Je-li tento vrchol řešením úlohy (1435), musí být splněny KKT podmínky

$$g_B + A_B u = 0, \tag{1436}$$

$$g_N + A_N u = v_N, \quad v_N \geq 0. \tag{1437}$$

Věta 427. Necht' bod $x = (x_B, x_N)$, kde $x_B = (A_B^T)^{-1} b \geq 0$ a $x_N = 0$, je vrcholem přípustné množiny, $u = -A_B^{-1} g_B$ a $l \in N$ je index takový, že $v_l = g_l + e_l^T A u < 0$. Necht'

$$k = \arg \min_{i \in B, y_i > 0} \frac{x_i}{y_i},$$

kde $y = (y_B, y_N)$, $y_B = (A_B^T)^{-1} A^T e_l$ a $y_N = 0$. Položme $\tilde{B} = (B \setminus \{k\}) \cup \{l\}$ a $\tilde{N} = (N \setminus \{l\}) \cup \{k\}$. Pak bod $\tilde{x} = (\tilde{x}_{\tilde{B}}, \tilde{x}_{\tilde{N}})$, kde $\tilde{x}_{\tilde{B}} = (A_{\tilde{B}}^T)^{-1} b \geq 0$ a $\tilde{x}_{\tilde{N}} = 0$ je vrcholem přípustné množiny a platí $g^T \tilde{x} < g^T x$.

Důkaz Necht' bod $x = (x_B, x_N)$, kde $x_B = (A_B^T)^{-1} b \geq 0$ a $x_N = 0$, je vrcholem přípustné množiny. Jsou-li splněny KKT podmínky (1436)–(1437), je bod x řešením úlohy (1435). V opačném případě má vektor $v = g + Au$, kde $u = -A_B^{-1} g_B$ (takže $v_B = g_B + A_B u = g_B - A_B A_B^{-1} g_B = 0$), alespoň jednu zápornou složku, čili $v_l = g_l + e_l^T A u < 0$ pro nějaký index $l \in N$. Zvětšme nyní hodnotu proměnné x_l , která byla původně nulová, na $\tilde{x}_l > 0$ a ponechme nulové všechny ostatní složky vektoru x_N . Protože musí platit $A^T x = b$, změní se přitom vektor x_B na \tilde{x}_B , přičemž platí $A_{\tilde{B}}^T \tilde{x}_B + A^T e_l \tilde{x}_l = b$, neboli

$$\tilde{x}_B = (A_{\tilde{B}}^T)^{-1} b - (A_{\tilde{B}}^T)^{-1} A^T e_l \tilde{x}_l = x_B - (A_B^T)^{-1} A^T e_l \tilde{x}_l, \tag{1438}$$

a podle (1436)–(1438) dostaneme

$$\begin{aligned} g^T \tilde{x} &= g_{\tilde{B}}^T \tilde{x}_B + g_N^T \tilde{x}_N = g_{\tilde{B}}^T \tilde{x}_B + g_l \tilde{x}_l = g_{\tilde{B}}^T x_B - g_{\tilde{B}}^T (A_{\tilde{B}}^T)^{-1} A^T e_l \tilde{x}_l + g_l \tilde{x}_l \\ &= g^T x + (g_l + u^T A^T e_l) \tilde{x}_l = g^T x + v_l \tilde{x}_l < g^T x. \end{aligned} \tag{1439}$$

Zvětšováním hodnoty \tilde{x}_l se tedy snižuje hodnota účelové funkce a v_l udává rychlost tohoto snižování. Hodnotu \tilde{x}_l nelze obvykle zvětšovat nade všechny meze. Musí totiž platit $\tilde{x}_B \geq 0$, což s použitím (1438) dává

$$x_B - (A_B^T)^{-1} A^T e_l \tilde{x}_l \geq 0. \tag{1440}$$

Necht' $y = (y_B, y_N)$, kde y_B je řešením soustavy rovnic $A_B^T y_B = A^T e_l$ a $y_N = 0$. Pak lze (1440) zapsat ve tvaru $x_B - y_B \tilde{x}_l \geq 0$, nebo po složkách

$$x_i - y_i \tilde{x}_l \geq 0, \tag{1441}$$

kde $i \in B$. Jestliže $y_i \leq 0$ je nerovnost (1441) splněna neboť $x_i \geq 0$ a $\tilde{x}_l \geq 0$. Zvolíme-li

$$\tilde{x}_l = \frac{x_k}{y_k}, \quad k = \arg \min_{i \in B, y_i > 0} \frac{x_i}{y_i}, \tag{1442}$$

je nerovnost (1441) splněna pro všechny indexy $i \in B$ a platí $\tilde{x}_k = 0$. Tím jsme získali nový vrchol konvexního mnohostěnu, který lze zapsat ve tvaru $\tilde{x} = (\tilde{x}_{\tilde{B}}, \tilde{x}_{\tilde{N}})$, kde $\tilde{x}_{\tilde{B}} = (A_{\tilde{B}}^T)^{-1}b \geq 0$ a $\tilde{x}_{\tilde{N}} = 0$, přičemž $\tilde{B} = (B \setminus \{k\}) \cup \{l\}$ a $\tilde{N} = (N \setminus \{l\}) \cup \{k\}$. \square

Poznámka 508. Index l pro který platí $v_l = g_l + e_l^T Au < 0$ lze volit různým způsobem. Nejčastěji se pokládá $v_l = \min_{j \in N} v_j$, což určuje hranu přípustné množiny, podle níž účelová funkce klesá nejrychleji.

Poznámka 509. Podmínku (1442) může splňovat více indexů (v tom případě existuje v novém vrcholu více než m tečných nadrovin). Označme

$$K = \left\{ j \in B : j = \arg \min_{i \in B, y_i > 0} \frac{x_i}{y_i} \right\}.$$

Aby se předešlo zacyklení, volí se index $k \in K$ v (1442) pomocí Blandova pravidla (1445).

Simplexovou metodu lineárního programování lze efektivně realizovat pomocí simplexové tabulky

$$T = \left[\begin{array}{c|c} \bar{T} & x_B \\ \hline v^T & -\varphi \end{array} \right] = \left[\begin{array}{c|c} (A_B^T)^{-1}A^T & (A_B^T)^{-1}b \\ \hline g^T - g_B^T(A_B^T)^{-1}A^T & -g_B^T(A_B^T)^{-1}b \end{array} \right], \quad (1443)$$

což je matice, která má $m + 1$ řádků a $n + 1$ sloupců. Vektor x_B obsahuje souřadnice vrcholu přípustné množiny, v je vektor Lagrangeových multiplikátorů a φ je hodnota účelové funkce.

Krok simplexové metody popsany ve větě 427 lze snadno realizovat pomocí simplexové tabulky, jejíž prvky označíme t_{ij} , $1 \leq i \leq m + 1$, $1 \leq j \leq n + 1$. Jelikož poslední řádek simplexové tabulky obsahuje hodnoty Lagrangeových multiplikátorů, mají podmínky optimality tvar $t_{m+1,l} \geq 0$, kde

$$t_{m+1,l} = \min_{1 \leq j \leq n} t_{m+1,j}. \quad (1444)$$

Pokud $t_{m+1,l} < 0$, najdeme množinu K a hlavní prvek t_{kl} pomocí Blandova pravidla

$$B_k = \min_{j \in K} B_j, \quad \text{kde} \quad K = \left\{ 1 \leq j \leq m : j = \arg \min_{1 \leq i \leq m, t_{il} > 0} \frac{t_{i,n+1}}{t_{il}} \right\}, \quad (1445)$$

kde B_j je index sloupce simplexové tabulky, který je j -tým sloupcem jednotkové matice (řádkový index k vybíráme tak aby odpovídající sloupec e_k jednotkové matice ležel co nejvíc vlevo v simplexové tabulce). Pak se pomocí Gaussovy-Jordanovy eliminace převede l -tý sloupec simplexové tabulky na k -tý sloupec jednotkové matice podle vzorců

$$\tilde{t}_{ij} = t_{ij} - \frac{t_{il}t_{kj}}{t_{kl}}, \quad \tilde{t}_{kj} = \frac{t_{kj}}{t_{kl}}, \quad \tilde{t}_{i,B_k} = -\frac{t_{il}}{t_{kl}}, \quad \tilde{t}_{k,B_k} = \frac{1}{t_{kl}}, \quad \tilde{t}_{il} = 0, \quad \tilde{t}_{kl} = 1, \quad (1446)$$

kde $1 \leq i \leq m + 1$, $i \neq k$ a $1 \leq j \leq n + 1$, $j \neq l$, $j \notin B$. Jsou-li splněny podmínky optimality, platí $x_{B_i} = t_{i,n+1}$, $1 \leq i \leq m$. Ostatní složky vektoru x jsou nulové a platí $g^T x = -t_{m+1,n+1}$.

Známe-li množinu indexů B , lze simplexovou tabulku určit tak, že položíme

$$T = \left[\begin{array}{c|c} A^T & b \\ \hline g^T & 0 \end{array} \right],$$

a pomocí Gaussovy-Jordanovy eliminace (dělením vedoucího řádku hodnotou vedoucího prvku a přičítáním jeho násobků k ostatním řádkům tabulky) dostaneme matici, jejíž sloupce s indexy B_i jsou vektory e_i (odpovídající sloupce jednotkové matice). Tento proces, který se nazývá reinverze, se používá při řešení velkých řídkých úloh. K nalezení výchozího vrcholu přípustné množiny takto obvykle nepřistupujeme,

neboť množinu B obvykle neznáme. Výchozí simplexová tabulka se pak získává pomocí první fáze simplexové metody, která je velmi podobná první fázi metody největšího spádu.

V první fázi simplexové metody použijeme m dalších proměnných $x_{n+i} \geq 0$, $1 \leq i \leq m$, které přičteme k jednotlivým omezením a řešíme úlohu

$$\text{minimalizovat } \sum_{i=1}^m x_{n+i} \quad \text{pokud } a_i^T x + x_{n+i} = \alpha_i, \quad 1 \leq i \leq m, \quad x_j \geq 0, \quad 1 \leq j \leq \bar{n} = n+m, \quad (1447)$$

přičemž předpokládáme, že $\alpha_i \geq 0$, $1 \leq i \leq m$ (pokud pro nějaký index $1 \leq i \leq m$ platí $\alpha_i < 0$, stačí příslušnou rovnici vynásobit číslem -1). Výchozí simplexová tabulka této úlohy má tvar

$$T = \left[\begin{array}{cc|c} \bar{T}_1 & \bar{T}_2 & \bar{x}_B \\ \hline \bar{v}_1^T & \bar{v}_2^T & -\bar{\varphi} \end{array} \right] = \left[\begin{array}{cc|c} A^T & I & b \\ g^T & 0 & 0 \\ \hline -e^T A^T & 0 & -e^T b \end{array} \right], \quad (1448)$$

kde $e \in R^m$ je vektor obsahující samé jednotky (předposlední řádek je připraven pro druhou fázi simplexové metody) a dostaneme ji tak, že nejprve položíme

$$T = \left[\begin{array}{cc|c} A^T & I & b \\ g^T & 0 & 0 \\ \hline 0 & e^T & 0 \end{array} \right]$$

a pak od posledního řádku matice T odečteme všechny její předchozí řádky (abychom vynulovaly prvky ležící pod jednotkovou maticí). Najdeme-li simplexovou tabulku představující řešení úlohy (1447) určíme výchozí simplexovou tabulku pro druhou fázi tak, že ve stávající tabulce vyškrtneme poslední řádek a sloupce s indexy $n+1 \leq j \leq n+m$, čili položíme

$$T = \left[\begin{array}{c|c} \bar{T}_1 & \bar{x}_B \\ \hline \bar{v}^T & -\bar{\varphi} \end{array} \right]. \quad (1449)$$

Dosavadní úvahy můžeme shrnout ve formě algoritmu, kde čísla \bar{m} a \bar{n} udávají rozměry simplexové tabulky a liší se v jednotlivých fázích simplexové metody.

Algoritmus 41. (Simplexová metoda)

Krok 1 Sestavíme tabulku (1448) pro první fázi simplexové metody. Položíme $\bar{m} := m+1$, $\bar{n} := n+m$ a $B_i := n+i$, $1 \leq i \leq m$.

Krok 2 Určíme index $1 \leq l \leq \bar{n}$ podle vzorce (1444) (s \bar{m} a \bar{n} místo m a n).

Krok 3 Pokud $t_{\bar{m}+1,l} \geq 0$ a $\bar{n} = n$, položíme $x_{B_i} = t_{i,n+1}$, $1 \leq i \leq m$ a ukončíme výpočet (vektor x je řešením úlohy (1435)). Pokud $t_{\bar{m}+1,l} \geq 0$ a $\bar{n} > n$, sestavíme tabulku (1451) pro druhou fázi simplexové metody tak, že ve stávající tabulce vyškrtneme poslední řádek a sloupce s indexy $n+1 \leq j \leq n+m$. Položíme $x = 0$, $\bar{m} := m$, $\bar{n} := n$ a přejdeme na krok 2

Krok 4 Pokud $t_{\bar{m}+1,l} < 0$, najdeme množinu K a hlavní prvek t_{kl} pomocí Blandova pravidla (1445) (s \bar{m} a \bar{n} místo m a n). Pokud $K = \emptyset$ a $\bar{n} > n$, ukončíme výpočet (neexistuje přípustný bod). Pokud $K = \emptyset$ a $\bar{n} = n$, ukončíme výpočet (neexistuje optimální řešení). Pokud $K \neq \emptyset$, určíme novou simplexovou tabulku \bar{T} podle vzorců (1446) (s \bar{m} a \bar{n} místo m a n). Položíme $T := \bar{T}$, $B_k = l$ a přejdeme na krok 2.

Příklad 20. Máme nalézt minimum lineární funkce $g^T x = -x_1 - x_2 + x_3$ na množině zadané rovnostmi

$$\begin{aligned} 3x_1 + x_2 + 2x_3 &= 4, \\ x_1 + 3x_2 + 2x_3 &= 4 \end{aligned}$$

a nerovnostmi $x_1 \geq 0, x_2 \geq 0, x_3 \geq 0$. Použitím pomocných proměnných $x_4 \geq 0, x_5 \geq 0$ sestavíme výchozí simplexovou tabulku (1448) pro první fázi výpočtu

$$T_1 = \left[\begin{array}{cccccc|c} 3 & 1 & 2 & 1 & 0 & 4 \\ 1 & 3 & 2 & 0 & 1 & 4 \\ \hline -1 & -1 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ \hline -4 & -4 & -4 & 0 & 0 & -8 \end{array} \right].$$

Podle pravidla (1444) vybereme první sloupec simplexové tabulky a podle pravidla (1445) zvolíme vedoucí prvek v prvním řádku tohoto sloupce. Gaussovou-Jordanovou eliminací vynulujeme ostatní prvky prvního sloupce, čímž dostaneme simplexovou tabulku

$$T_2 = \left[\begin{array}{cccccc|c} 1 & \frac{1}{3} & \frac{4}{3} & \frac{1}{3} & 0 & \frac{4}{3} \\ 0 & \frac{8}{3} & \frac{4}{3} & -\frac{1}{3} & 1 & \frac{8}{3} \\ \hline 0 & -\frac{2}{3} & \frac{5}{3} & \frac{1}{3} & 0 & \frac{4}{3} \\ \hline 0 & -\frac{8}{3} & -\frac{4}{3} & \frac{4}{3} & 0 & -\frac{8}{3} \end{array} \right].$$

Podle pravidla (1444) vybereme druhý sloupec simplexové tabulky a podle pravidla (1445) zvolíme vedoucí prvek ve druhém řádku tohoto sloupce. Gaussovou-Jordanovou eliminací vynulujeme ostatní prvky druhého sloupce, čímž dostaneme simplexovou tabulku

$$T_3 = \left[\begin{array}{cccccc|c} 1 & 0 & \frac{1}{2} & \frac{3}{8} & -\frac{1}{8} & 1 \\ 0 & 1 & \frac{1}{2} & -\frac{1}{8} & \frac{3}{8} & 1 \\ \hline 0 & 0 & 2 & \frac{1}{4} & \frac{1}{4} & 2 \\ \hline 0 & 0 & 0 & 1 & 1 & 0 \end{array} \right].$$

Všechny prvky posledního řádku jsou nezáporné, takže ukončíme první fázi a vyškrtneme poslední řádek spolu se čtvrtým a pátým sloupcem. Dostaneme tak simplexovou tabulku

$$T_4 = \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & \frac{1}{2} & 1 \\ 0 & 1 & \frac{1}{2} & 1 \\ \hline 0 & 0 & 2 & 2 \end{array} \right].$$

Všechny prvky posledního řádku této tabulky jsou nezáporné, takže nemusíme provádět druhou fázi výpočtu a bod $x_1 = 1, x_2 = 1$ je řešením dané úlohy. Minimální hodnota lineární funkce je $g^T x = -2$ (záporně vzatý prvek v pravém dolním rohu tabulky).

Poznámka 510. Úlohy lineárního programování mají často tvar

$$\text{minimalizovat } g^T x \text{ pokud } a_i^T x \leq \alpha_i, \quad 1 \leq i \leq m, \quad x_j \geq 0, \quad 1 \leq j \leq n.$$

kde $\alpha_i \geq 0, 1 \leq i \leq m$. Zavedením m pomocných proměnných $x_{n+i} \geq 0, 1 \leq i \leq m$, můžeme tuto úlohu zapsat ve standardním tvaru

$$\text{minimalizovat } g^T x \text{ pokud } a_i^T x + x_{n+i} = \alpha_i, \quad 1 \leq i \leq m, \quad x_j \geq 0, \quad 1 \leq j \leq \bar{n} = n + m. \quad (1450)$$

Pomocné proměnné mají jinou úlohu než v první fázi simplexového algoritmu. Udávají reziduum (rozdíl mezi pravou a levou stranou nerovnosti) a mohou být nenulové, takže není nutné je eliminovat. Výchozí simplexová tabulka má tvar

$$T = \left[\begin{array}{cc|c} A^T & I & b \\ \hline g^T & 0 & 0 \end{array} \right] = \left[\begin{array}{cc|c} A_N^T & A_B^T & x_B \\ \hline v_N^T & v_B^T & -\varphi \end{array} \right]. \quad (1451)$$

kde $A_B = I$, takže odpadne první fáze výpočtu.

Příklad 21. Máme nalézt minimum lineární funkce $g^T x = -x_1 - 2x_2$ na množině zadané rovnostmi

$$\begin{aligned} -2x_1 + x_2 &\leq 2, \\ -x_1 + 2x_2 &\leq 7, \\ x_1 &\leq 3 \end{aligned}$$

a nerovnostmi $x_1 \geq 0, x_2 \geq 0$. Použitím pomocných proměnných $x_3 \geq 0, x_4 \geq 0, x_5 \geq 0$ sestavíme výchozí simplexovou tabulku (1451) pro druhou fázi výpočtu

$$T_1 = \left[\begin{array}{ccccc|c} -2 & 1 & 1 & 0 & 0 & 2 \\ -1 & 2 & 0 & 1 & 0 & 7 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 & 3 \\ \hline -1 & -2 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right].$$

Podle pravidla (1444) vybereme druhý sloupec simplexové tabulky a podle pravidla (1445) zvolíme vedoucí prvek v prvním řádku tohoto sloupce. Gaussovou-Jordanovou eliminací vynulujeme ostatní prvky druhého sloupce, čímž dostaneme simplexovou tabulku

$$T_2 = \left[\begin{array}{ccccc|c} -2 & 1 & 1 & 0 & 0 & 2 \\ 3 & 0 & -2 & 1 & 0 & 3 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 & 3 \\ \hline -5 & 0 & 2 & 0 & 0 & 4 \end{array} \right].$$

Podle pravidla (1444) vybereme první sloupec simplexové tabulky a podle pravidla (1445) zvolíme vedoucí prvek ve druhém řádku tohoto sloupce. Gaussovou-Jordanovou eliminací vynulujeme ostatní prvky prvního sloupce, čímž dostaneme simplexovou tabulku

$$T_3 = \left[\begin{array}{ccccc|c} 0 & 1 & -\frac{1}{3} & \frac{2}{3} & 0 & 4 \\ 1 & 0 & -\frac{2}{3} & \frac{1}{3} & 0 & 1 \\ 0 & 0 & \frac{2}{3} & -\frac{1}{3} & 1 & 2 \\ \hline 0 & 0 & -\frac{4}{3} & \frac{5}{3} & 0 & 9 \end{array} \right].$$

Podle pravidla (1444) vybereme třetí sloupec simplexové tabulky a podle pravidla (1445) zvolíme vedoucí prvek v třetím řádku tohoto sloupce. Gaussovou-Jordanovou eliminací vynulujeme ostatní prvky třetího sloupce, čímž dostaneme simplexovou tabulku

$$T_4 = \left[\begin{array}{ccccc|c} 0 & 1 & 0 & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & 5 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 & 3 \\ 0 & 0 & 1 & -\frac{1}{2} & \frac{3}{2} & 3 \\ \hline 0 & 0 & 0 & 1 & 2 & 9 \end{array} \right].$$

Všechny prvky posledního řádku jsou nezáporné, takže bod $x_1 = 3$, $x_2 = 5$ je řešením dané úlohy. Minimální hodnota lineární funkce je $g^T x = -13$. Hodnota $x_3 = 3$ značí, že první nerovnost je splněna ostře, přičemž $-2x_1 + x_2 = 2 - x_3 = -1 < 2$.

Výhoda simplexové metody spočívá v tom, že zaokrouhlovací chyby neovlivňují aktivitu omezení (vždy platí $x_j = 0$ pro $j \notin B$). Algoritmus simplexové metody je poměrně jednoduchý, neboť se provádí pouze Gaussova-Jordanova eliminace, což je standardní prostředek numerické lineární algebry. Hlavní nevýhoda simplexové metody (i metody největšího spádu) spočívá v tom, že řešení, které je vrcholem konvexního mnohostěnu, se určuje řízeným prohledáváním ostatních vrcholů, kterých bývá obvykle alespoň 2^m . Pokud například $n \geq m$, má úloha řešená v první fázi simplexového algoritmu

$$\binom{n+m}{m} \geq \binom{2m}{m} = \frac{\prod_{i=1}^m (2m - (i-1))}{m!} \geq \frac{\prod_{i=1}^m (2m - 2(i-1))}{m!} = \frac{2^m \prod_{i=1}^m (m - (i-1))}{m!} = 2^m$$

vrcholů. V nejhorším případě může simplexová metoda provést 2^m eliminačních kroků. Tento nejhorší případ je popsán v práci [117], kde je uvedena úloha

$$\text{maximalizovat } \sum_{j=1}^m 10^{m-j} x_j, \quad \text{pokud } 2 \sum_{j=1}^{i-1} 10^{i-j} x_j + x_i + x_{m+i} = 100^{i-1}, \quad 1 \leq i \leq m, \quad x \geq 0$$

(zkroucená krychle). Zvolíme-li jako výchozí vrchol bod $x_i = 0$, $x_{m+i} = 100^{i-1}$, $1 \leq i \leq m$, prohledá algoritmus 41 všechny vrcholy přípustné množiny, kterých je 2^m . To znamená, že simplexová metoda (i metoda největšího spádu) je exponenciálně složitá. Nicméně v praktických úlohách tento nejhorší případ nenastává a simplexová metoda je velmi efektivní. Exponenciální složitost simplexové metody lze obejít použitím metody vnitřních bodů, která je studována v odřezu 20.3

Úlohy lineárního programování slouží často k určení přípustného bodu v metodách rekurzivního kvadratického programování. V tomto případě má úloha lineárního programování tvar

$$\text{minimalizovat } g^T s, \quad \text{pokud } A_I^T s + c_I \leq 0, \quad A_E^T s + c_E = 0, \quad (1452)$$

kde $A_I = [a_k, k \in I]$, $A_E = [a_k, k \in E]^T$, $c_I = [c_k, k \in I]$, $c_E = [c_k, k \in E]^T$. K řešení této úlohy lze použít algoritmus 40, kde místo vektorů x a b používáme vektory s a $-c$. Také je možné použít duální metodu lineárního programování, která vychází z teorie duality (definice 135 a věta 405).

Věta 428. *Uvažujme úlohu lineárního programování (1452) (která je konvexní). Pak duální úlohu lze zapsat ve tvaru*

$$\text{minimalizovat } -c^T u, \quad \text{pokud } Au + g = 0, \quad u_I \geq 0. \quad (1453)$$

Úloha (1453) je také konvexní a duální úlohou k této úloze je primární úloha (1452). Je-li dvojice (s, u) KKT párem primární úlohy, je dvojice $(u, (w, v_I))$, kde $w = -s$ a $v_I = -(A_I^T s + c_I)$, KKT párem duální úlohy. Je-li dvojice $(u, (w, v_I))$ KKT párem duální úlohy, je dvojice (s, u) , kde $s = -w$, KKT párem primární úlohy a platí $A_I^T s + c_I = -v_I$, $A_E^T s + c_E = 0$.

Důkaz Lagrangeova funkce úlohy (1452) má tvar

$$L(s, u) = g^T s + u^T (A^T s + c) \quad (1454)$$

a pro její gradient platí

$$g(s, u) = g + Au. \quad (1455)$$

Podle definice 135 spočívá duální úloha v maximalizaci Lagrangeovy funkce $L(x, u)$ na množině zadané omezeními $u_I \geq 0$ a $g(x, u) = g + Au = 0$, neboli $g = -Au$. Dosadíme-li tuto hodnotu do (1454), dostaneme

$$L(s, u) = -u^T A s + u^T A s + u^T c = c^T u,$$

takže maximalizace Lagrangeovy funkce $L(s, u)$ je ekvivalentní minimalizaci funkce $-c^T u$. Duální úloha (1453) také konvexní a lze k ní přiřadit duální úlohu spočívající v maximalizaci Lagrangeovy funkce

$$\begin{aligned} \tilde{L}(u, w, v_I) &= -c^T u + w^T (g + A_I u_I + A_E u_E) - v_I^T u_I \\ &= u_I^T (A_I^T w - c_I - v_I) + u_E^T (A_E^T w - c_E) + w^T g \end{aligned} \quad (1456)$$

na množině zadané omezeními

$$\tilde{g}(u, w, v_I) = \begin{bmatrix} A_I^T w - c_I - v_I \\ A_E^T w - c_E \end{bmatrix} = 0, \quad v_I \geq 0 \quad (1457)$$

(kde w a v_I jsou vektory Lagrangeových multiplikátorů úlohy (1453)). Dosadíme-li (1457) do (1456) a položíme-li $s = -w$, platí $\tilde{L}(u, w, v_i) = g^T w = -g^T s$, takže maximalizace Lagrangeovy funkce $\tilde{L}(u, w, v_i)$ je ekvivalentní minimalizaci funkce $g^T s$, a omezení (1457) lze zapsat ve tvaru $A_I^T s + c_i \leq 0$, $A_E^T s + c_E = 0$. \square

Poznámka 511. Pokud $E = \emptyset$, čili mají-li všechna omezení tvar nerovností, má duální úloha tvar (1435), takže ji lze s výhodou řešit simplexovou metodou (algoritmus 41). Úlohu (1435) s s místo x a $-c$ místo b lze zapsat ve tvaru

$$\text{minimalizovat } g^T s \quad \text{pokud } A^T s + c = 0, \quad -Is \leq 0,$$

takže duální úloha má tvar

$$\text{minimalizovat } -c^T u \quad \text{pokud } Au \leq 0$$

(neboť $Au - v = 0$ a $v \geq 0$ platí právě tehdy, když $Au \leq 0$).

18.6 Kvadratické programování

Úlohou kvadratického programování rozumíme minimalizaci kvadratické funkce $Q(x)$ na množině určené lineárními omezeními (1388), neboli

$$\text{minimalizovat } Q(x) = \frac{1}{2} x^T G x + g^T x \quad \text{pokud } a_k^T x \leq \alpha_k, \quad k \in I, \quad a_k^T x = \alpha_k, \quad k \in E, \quad (1458)$$

kde G je konstantní Hessova matice funkce $Q(x)$. Úlohu kvadratického programování lze řešit Newtonovou metodou (s redukovanými nebo promítanými gradienty). Pokud není matice G pozitivně definitní, je nutné použít redukovanou Newtonovu metodu s lokálně omezeným krokem (algoritmus 37). Řešíme-li úlohy vznikající v metodách rekursivního kvadratického programování (oddíl 20.2), bývá matice G obvykle pozitivně definitní a můžeme použít redukovanou Newtonovu metodu spádových směrů, kterou nyní popíšeme

Algoritmus 42. (Redukovaná Newtonova metoda spádových směrů)

Krok 1 Pomocí první fáze algoritmu 40 najdeme přípustný bod $x_1 \in \mathcal{C}$, množinu $\bar{E}_1 = \bar{E}(x_1)$ obsahující m_1 indexů lineárně nezávislých omezení aktivních v bodě x_1 , lineární varietu $\bar{\mathcal{L}}_1 = \{x \in \mathcal{C} : a_k^T x = \alpha_k, k \in \bar{E}_1\}$ dimenze $n_1 = n - m_1$, matici A_1 se sloupci $a_k, k \in \bar{E}_1$, matici $W_1 = (A_1^T A_1)^{-1}$, matici Z_1 takovou, že $A_1^T Z_1 = 0, Z_1^T Z_1 = I$, přičemž matice $[A_1, Z_1]$ je čtvercová, a regulární a matici \tilde{L}_1 takovou, že $\tilde{L}_1 \tilde{L}_1^T = Z_1^T G Z_1$. Vypočteme gradient $g_1 := g + Gx_1$ a položíme $i := 1$.

Krok 2 Pomocí matic A_i, Z_i a W_i vypočteme vektor Lagrangeových multiplikátorů $u_i := -W_i A_i^T g_i$, redukovaný gradient $\tilde{g}_i := Z_i^T g_i$, a index $1 \leq l \leq m_i$ takový, že

$$\mu_i = -e_l^T u_i = - \min_{1 \leq k \leq m_i} e_k^T u_i,$$

kde $e_k^T u_i$ je k -tý prvek vektoru u_i . Pokud platí $\|\tilde{g}_i\| \leq \varepsilon_x \max(1, \|g_i\|)$ a $\mu_i \leq \varepsilon_u \max(1, \|g_i\|)$, ukončíme výpočet (dvojice (x_i, u_i) je s předepsanou přesností KKT párem řešené úlohy).

Krok 3 Pokud $\|\tilde{g}_i\| \leq \varepsilon_x \max(1, \|g_i\|)$, ubereme omezení s indexem l tak, že sestrojíme množinu $\bar{E}_i^- := \bar{E}_i \setminus \{l\}$ (takže $m_i := m_i - 1$ a $n_i := n_i + 1$), určíme matice A_i^-, Z_i^- podle věty 418, matici W_i^- podle věty 413 (kde $H_i = I$) a matici \tilde{L}_i^- podle poznámky 499. Položíme $\bar{E}_i := \bar{E}_i^-, A_i := A_i^-, Z_i := Z_i^-, W_i := W_i^-, \tilde{L}_i := \tilde{L}_i^-$ a přejdeme na krok 2.

Krok 4 Určíme redukovaný směrový vektor $\tilde{s}_i \in R^{n_i}$ řešením soustavy lineárních rovnic $\tilde{L}_i \tilde{L}_i^T \tilde{s}_i = -\tilde{g}_i$ a položíme $s_i = Z_i \tilde{s}_i$

Krok 5 Určíme maximální délku kroku

$$\bar{\alpha}_i = \frac{\alpha_l - a_l^T x_i}{a_l^T s_i} = \min_{k \in \bar{E}_i, a_k^T s_i > 0} \frac{\alpha_k - a_k^T x_i}{a_k^T s_i}$$

(pokud neexistuje index $k \notin \bar{E}_i$ takový, že $a_k^T s_i > 0$, položíme $\bar{\alpha}_i = \infty$). Položíme $\alpha_i = \min(1, \bar{\alpha}_i)$, $x_{i+1} = x_i + \alpha_i s_i$ a vypočteme gradient $g_{i+1} := g_i + \alpha_i G s_i$ (nebo $g_{i+1} := g + Gx_{i+1}$)

Krok 6 Pokud $\alpha_i = \bar{\alpha}_i$, přidáme omezení s indexem l tak, že sestrojíme množinu $\bar{E}_{i+1} := \bar{E}_i \cup \{l\}$ (takže $m_{i+1} := m_i + 1$ a $n_{i+1} := n_i - 1$), určíme matice A_{i+1}, Z_{i+1} podle věty 416, matici W_{i+1} podle věty 412 (kde $H_i = I$) a matici \tilde{L}_i podle věty 417. Položíme $i := i + 1$ a přejdeme na krok 2.

Úlohy kvadratického programování slouží nejčastěji k určování směrového vektoru v metodách rekurzivního kvadratického programování, které se používají k řešení obecných úloh nelineárního programování a které jsou studovány v oddílu 20.2. V tomto případě má úloha kvadratického programování tvar

$$\text{minimalizovat } Q(s) = \frac{1}{2} s^T B s + g^T s, \quad \text{pokud } A_I^T s + c_I \leq 0, \quad A_E^T s + c_E = 0, \quad (1459)$$

kde $A_I = [a_k, k \in I], A_E = [a_k, k \in E], c_I = [c_k, k \in I]^T, c_E = [c_k, k \in E]^T$. K řešení této úlohy lze použít algoritmus 42, kde místo vektorů x a b používáme vektory s a $-c$. Je-li matice G pozitivně definitní, je výhodné použít k řešení úlohy (1459) duální metodu kvadratického programování, která vychází z teorie duality (definice 135 a věta 405).

Věta 429. *Uvažujme úlohu kvadratického programování (1459), kde matice B je pozitivně definitní (takže tato úloha je konvexní). Pak duální úlohu lze zapsat ve tvaru*

$$\text{minimalizovat } \tilde{Q}(u) = \frac{1}{2} (Au + g)^T H (Au + g) - c^T u, \quad \text{pokud } u_I \geq 0, \quad (1460)$$

kde $H = B^{-1}$. Úloha (1460) je také konvexní a duální úlohou k této úloze je primární úloha (1459). Je-li dvojice (s, u) KKT párem primární úlohy, je dvojice (u, v_I) , kde $v_I = -(A_I^T s + c_I)$, KKT párem duální úlohy. Je-li dvojice (u, v_I) KKT párem duální úlohy, je dvojice (s, u) , kde $s = -H(Au + g)$, KKT párem primární úlohy a platí $A_I^T s + c_I = -v_I, A_E^T s + c_E = 0$.

Důkaz Lagrangeova funkce úlohy (1459) má tvar

$$L(s, u) = \frac{1}{2}s^T B s + g^T s + u^T (A^T s + c) = \frac{1}{2}s^T B s + (Au + g)^T s + c^T u \quad (1461)$$

a pro její gradient platí

$$g(s, u) = B s + Au + g. \quad (1462)$$

Podle definice 135 spočívá duální úloha v maximalizaci Lagrangeovy funkce $L(x, u)$ na množině zadané omezeními $u_I \geq 0$ a $g(x, u) = 0$. Dosadíme-li (1462) do rovnice $g(x, u) = 0$, dostaneme

$$s = -H(Au + g), \quad (1463)$$

což po dosazení do (1461) dává

$$L(s, u) = \frac{1}{2}(Au + g)^T H(Au + g) - (Au + g)^T H(Au + g) + c^T u = -\frac{1}{2}(Au + g)^T H(Au + g) + c^T u,$$

takže maximalizace Lagrangeovy funkce $L(s, u)$ je ekvivalentní minimalizaci funkce $\tilde{Q}(u)$. Jelikož matice H je pozitivně definitní, je úloha (1460) také konvexní a lze k ní přiřadit duální úlohu spočívající v maximalizaci Lagrangeovy funkce

$$\tilde{L}(u, v_I) = \frac{1}{2}(Au + g)^T H(Au + g) - c^T u - v_I^T u_I \quad (1464)$$

na množině zadané omezeními

$$\tilde{g}(u, v_I) = \begin{bmatrix} A_I^T H(Au + g) - c_I - v_I \\ A_E^T H(Au + g) - c_E \end{bmatrix} = 0, \quad v_I \geq 0. \quad (1465)$$

Položíme-li $s = -H(Au + g)$ a dosadíme-li tento vztah do (1465) a pak do (1464), dostaneme

$$-v_I = c_I + A_I^T s \leq 0, \quad (1466)$$

$$c_E + A_E^T s = 0 \quad (1467)$$

a

$$\begin{aligned} \tilde{L}(u, v_I) &= \frac{1}{2}s^T B s - c^T u + (c_I + A_I^T s)u_I + (c_E + A_E^T s)u_E = \frac{1}{2}s^T B s + u^T A^T s \\ &= \frac{1}{2}s^T B s + (g + Au)s - g^T s = \frac{1}{2}s^T B s - s^T B s - g^T s = -\left(\frac{1}{2}s^T B s + g^T s\right) = -Q(s), \end{aligned}$$

takže maximalizace Lagrangeovy funkce $\tilde{L}(u, v_I)$ je ekvivalentní minimalizaci funkce $Q(s)$. Zbytek tvrzení plyne z věty 405 a ze vztahů (1463) a (1466)–(1467). \square

Poznámka 512. Poznamenejme, že podle (1460) a (1463) platí

$$\tilde{Q}(u) = \frac{1}{2}s^T G s - c^T u, \quad (1468)$$

takže

$$Q(s) - \tilde{Q}(u) = g^T s + c^T u. \quad (1469)$$

Podle věty 429 lze řešení primární úlohy (1459) získat řešením duální úlohy (1460) metodou aktivních omezení. Nechť $E \subset K \subset I \cup E$ je množina indexů takových, že $u_k = 0$, pokud $k \notin K$, a $v_k = 0$, pokud $k \in K$, kde $-v_k = c_k + A_k^T s$, $k \in K$, jsou hodnoty omezení primární úlohy (v_k , $k \in K \cap I$ jsou Lagrangeovy multiplikátory duální úlohy). Použitím vztahů (1463) a (1466)–(1467) můžeme určit prvky u_k , $k \in K$, vektoru u_K . Položíme-li $v_k = 0$, $k \in K$, dostaneme

$$v_K = -A_K^T s - c_K = A_K^T H(A_K u_K + g) - c_K = 0 \quad \Rightarrow \quad u_K = (A_K^T H A_K)^{-1} (c_K - A_K^T H g). \quad (1470)$$

Definice 136. Množinu indexů $E \subset K \subset I \cup E$ takovou, že $u_k = 0$, $k \notin K$, a $v_k = 0$, $k \in K$, nazveme množinou indexů aktivních omezení (zkráceně aktivní množinou) primární úlohy. Pokud platí $u_k \geq 0$, $k \in K \cap I$, řekneme, že K je přijatelnou aktivní množinou primární úlohy.

Metoda aktivních omezení pro duální úlohu konvexního kvadratického programování, popsaná v [92], je založena na generování posloupnosti přijatelných aktivních množin primární úlohy. Počáteční přijatelnou aktivní množinu určíme tak, že položíme $K = E$, takže $u_k = 0$, pokud $k \in I$. V každém kroku nejprve otestujeme, zda jsou splněny nutné (v konvexním případě i postačující) KKT podmínky. Pokud pro nějaký index $l \notin K$ platí $v_l < 0$, snažíme se ubrat aktivní omezení $u_l = 0$ duální úlohy tím, že uvažujeme množinu $K^+ = K \cup \{l\}$. Tato množina však nemusí být přijatelná (může platit $u_k < 0$ pro nějaký index $k \in K^+$). Proto je třeba předem ubrat některá aktivní omezení primární úlohy, neboli sestrojít přijatelnou množinu $\bar{K} \subset K$ tak, aby i množina $K^+ = \bar{K} \cup \{l\}$ byla přijatelná. Pro tento účel změníme omezení primární úlohy s indexem l na $-v_l(\lambda) = A_l^T s + c_l + (1 - \lambda)v_l \leq 0$ (parametr λ uvádíme jako argument), takže $-v_l(0) = A_l^T s + c_l + v_l = 0$ a $u_k(0) \geq 0$, pokud $k \in K^+ \cap I$.

Pro zjednodušení zápisu budeme v dalším výkladu index K (vystupující v (1470)) vynechávat a psát A , c , u , v místo A_K , c_K , u_K , v_K .

Lemma 135. Nechť K je přijatelnou aktivní množinou primární úlohy a $v_l < 0$. Předpokládejme, že vektor a_l není lineární kombinací sloupců matice A a označme $q_l = CA^T H a_l$, $\delta_l = a_l^T (H - H A C A^T H) a_l = a_l^T H (a_l - A q_l)$, kde $C = (A^T H A)^{-1}$, takže $\delta_l > 0$. Pak platí

$$u(\lambda) = u(0) - \alpha q_l, \quad u_l(\lambda) = u_l(0) + \alpha, \quad (1471)$$

kde $\alpha = -\lambda v_l / \delta_l$.

Důkaz Podle (1470) lze psát

$$\begin{bmatrix} A^T H A & A^T H a_l \\ a_l^T H A & a_l^T H a_l \end{bmatrix} \begin{bmatrix} u(\lambda) \\ u_l(\lambda) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} c - A^T H g \\ c_l + (1 - \lambda)v_l - a_l^T H g \end{bmatrix}. \quad (1472)$$

Odečteme-li od těchto rovnic rovnice pro $u(0)$ a $u_l(0)$, dostaneme

$$\begin{bmatrix} A^T H A & A^T H a_l \\ a_l^T H A & a_l^T H a_l \end{bmatrix} \begin{bmatrix} u(\lambda) - u(0) \\ u_l(\lambda) - u_l(0) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ -\lambda v_l \end{bmatrix},$$

takže podle (1401) platí

$$\begin{bmatrix} u(\lambda) - u(0) \\ u_l(\lambda) - u_l(0) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} C + \frac{q_l q_l^T}{\delta_l} & -\frac{q_l}{\delta_l} \\ -\frac{q_l^T}{\delta_l} & \frac{1}{\delta_l} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 \\ -\lambda v_l \end{bmatrix}, \quad (1473)$$

což po úpravě dává (1471). □

Lemma 136. Nechť jsou splněny předpoklady lemmatu 135. Pak platí

$$Q(s(\lambda)) = Q(s(0)) + \frac{1}{2} \alpha^2 \delta_l + \alpha \delta_l u_l(0) = Q(s(0)) + \frac{1}{2} \alpha (u_l(\lambda) + u_l(0)), \quad (1474)$$

$$\tilde{Q}(u(\lambda)) = \tilde{Q}(u(0)) + \frac{1}{2} \alpha^2 \delta_l + \alpha v_l. \quad (1475)$$

Důkaz (a) Použijeme-li (1463) a (1471) dostaneme

$$s(\lambda) - s(0) = -H(A(u(\lambda) - u(0)) + a_l(u_l(\lambda) - u_l(0))) = \alpha H(A q_l - a_l),$$

$$s(0) = -H(Au(0) + a_l u_l(0) + g).$$

Platí $(Aq_l - a_l)^T H(Aq_l - a_l) = a_l^T H(a_l - Aq_l) = \delta_l$, neboť $C = (A^T H A)^{-1}$ a

$$A^T H(Aq_l - a_l) = A^T H A C A^T H a_l - A^T H a_l = 0. \quad (1476)$$

Můžeme tedy psát

$$\begin{aligned} Q(s(\lambda)) &= Q(s(0)) + s^T(0)G(s(\lambda) - s(0)) + \frac{1}{2}(s(\lambda) - s(0))^T G(s(\lambda) - s(0)) + g^T(s(\lambda) - s(0)) \\ &= Q(s(0)) - \alpha(Au(0) + a_l u_l(0) + g)^T H(Aq_l - a_l) \\ &\quad + \frac{\alpha^2}{2}(Aq_l - a_l)^T H(Aq_l - a_l) + \alpha g^T H(Aq_l - a_l) \\ &= Q(s(0)) - \alpha(Au(0) + a_l u_l(0))^T H(Aq_l - a_l) + \frac{\alpha^2}{2}\delta_l \\ &= Q(s(0)) + \frac{1}{2}\alpha^2\delta_l + \alpha\delta_l u_l(0) = Q(s(0)) + \frac{1}{2}\alpha(u_l(\lambda) + u_l(0)) \end{aligned}$$

(používáme rovnost (1476), definici čísla δ_l a vztah (1471), podle kterého platí $\alpha = u_l(\lambda) - u_l(0)$).

(b) Použijeme-li vyjádření (1472) pro $\lambda = 0$, dostaneme

$$\begin{aligned} A^T H(Au(0) + a_l u_l(0) + g) &= c, \\ a_l^T H(Au(0) + a_l u_l(0) + g) &= c_l + v_l. \end{aligned}$$

Odečteme-li od druhé rovnice první rovnici vynásobenou zleva vektorem q_l^T , můžeme psát

$$(a_l - Aq_l)^T H(Au(0) + a_l u_l(0) + g) = c_l + v_l - q_l^T c.$$

Podle (1471), platí

$$A(u(\lambda) - u(0)) + a_l(u_l(\lambda) - u_l(0)) = \alpha(a_l - Aq_l).$$

Dosadíme-li získané vztahy do výrazu pro $\tilde{Q}(u(\lambda))$, podobnými úpravami jako v (a) dostaneme

$$\begin{aligned} \tilde{Q}(u(\lambda)) &= \tilde{Q}(u(0)) + \alpha(c_l - q_l^T c + v_l) + \frac{\alpha^2}{2}(a_l - Aq_l)^T H(a_l - Aq_l) - \alpha(c_l - q_l^T c) \\ &= \tilde{Q}(u(0)) + \frac{1}{2}\alpha^2\delta_l + \alpha v_l. \end{aligned}$$

□

Poznámka 513. Označme $\tilde{I} = \{k \in I \cap K : e_k^T q_l > 0\}$ a položíme

$$\alpha_1 = -\frac{v_l}{\delta_l}, \quad \alpha_2 = \frac{u_j(0)}{e_j^T q_l} = \min_{k \in \tilde{I}} \frac{u_k(0)}{e_k^T q_l}, \quad (1477)$$

přičemž $\alpha_1 = \infty$, pokud $\delta_l = 0$, a $\alpha_2 = \infty$, pokud $\tilde{I} = \emptyset$. Nechtě $\alpha = \min(\alpha_1, \alpha_2)$. Mohou nastat tři případy

- (1) Pokud $\alpha = \alpha_1 = \infty$, nemá duální úloha optimální řešení, neboť $\delta_l = 0$ a $v_l < 0$, takže podle (1475) platí $\tilde{Q}(u(\alpha)) \rightarrow -\infty$, pokud $\alpha \rightarrow \infty$. Podle poznámky 490 nemá v tomto případě primární úloha přípustné řešení.
- (2) Pokud $\alpha = \alpha_1 < \infty$, takže $\delta_l > 0$, můžeme položit $K^+ = K \cup \{l\}$, což odpovídá přidání omezení s indexem k do množiny aktivních omezení primární úlohy. V tomto případě je třeba aktualizovat reprezentaci lineární variety definované novými aktivními omezeními (věta 412).
- (3) Pokud $\alpha = \alpha_2 < \alpha_1$, je třeba omezení s indexem j (vzorec (1477)) ubrat z množiny aktivních omezení primární úlohy. V tomto případě je třeba aktualizovat reprezentaci lineární variety definované novými aktivními omezeními (věta 413).

Poznámka 514. Pokud $\alpha = \alpha_2 < \alpha_1$, nemůžeme přidat index l do množiny K . V tomto případě je třeba ubrát index j z množiny K a vytvořit tak množinu $\bar{K}_1 = \bar{K}_0 \setminus \{j\}$, kde $\bar{K}_0 = K$, což je možné, neboť $u_j = 0$. Přitom je třeba vynásobit hodnotu v_l číslem $1 - \alpha/\alpha_1$ (pokud $\alpha_1 = \infty$, hodnota v_l se nezmění). Provedeme-li tyto úpravy, můžeme se pokusit přidat index l k množině \bar{K}_1 . Opakováním tohoto postupu dostaneme posloupnost množin $K = \bar{K}_0 \supset \bar{K}_1 \supset \dots \supset \bar{K}_p$. Protože počet omezení primární úlohy je konečný, musí existovat množina $\bar{K} = \bar{K}_p$, kde $p \geq 0$, taková, že buď $\alpha = \infty$ (řešení úlohy (1459) neexistuje), nebo $\alpha = \alpha_1$, takže množina $K^+ = \bar{K} \cup \{l\}$ je přijatelnou aktivní množinou primární úlohy.

Lemma 137. *Nechť úloha (1459) má řešení a $K, K^+ = \bar{K} \cup \{l\}$ jsou množiny uvedené v poznámce 514. Nechť s a s^+ jsou směrové vektory určené vzorcem (1463), kde vystupují vektory u a u^+ odpovídající přijatelným množinám K a K^+ . Pak platí $Q(s^+) > Q(s)$.*

Důkaz Označme $\bar{s}_i, 0 \leq i \leq p$, směrové vektory určené vzorcem (1463), kde vystupují vektory $\bar{u}_i, 0 \leq i \leq p$, odpovídající množinám $\bar{K}_i, 0 \leq i \leq p$. Pak podle lemmatu 136 platí $Q(\bar{s}_i) \geq Q(\bar{s}_{i-1}), 1 \leq i \leq p$. Jelikož v posledním kroku, určeném množinou $\bar{K} = \bar{K}_p$, platí $\alpha = \alpha_1$, takže $\delta_l > 0$ a $\alpha > 0$, a jelikož $\bar{u}_l(0) \geq 0$, můžeme psát $Q(s^+) > Q(\bar{s}) = Q(\bar{s}_p) \geq Q(\bar{s}_0) = Q(s)$. \square

Algoritmus 43. (duální metoda aktivních omezení)

Krok 1 Položíme $K := E, A := A_E, c := c_E$, určíme horní trojúhelníkovou matici R tak, aby platilo $R^T R = A^T H A$ a vypočteme vektor $u := (R^T R)^{-1}(c - A^T H g)$. Položíme $v_k := 0$ pro $k \in K$ a $u_k := 0$ pro $k \notin K$. Pokud $E = \emptyset$, matice A, R a vektory c, u neobsahují žádné prvky (mají nulovou dimenzi).

Krok 2 Vypočteme vektor $s := -H(Au + g)$ (vzorec (1463)), položíme $v_k := -(a_k^T s + c_k)$ pro $k \notin K$ a určíme index $l \notin K$ takový, že $v_l = \min_{k \notin K} v_k$. Pokud $v_l \geq 0$, ukončíme výpočet (vektor $s \in R^n$ je řešením primární úlohy (1459) a vektor $u \in R^m$ je řešením duální úlohy (1460)).

Krok 3 Určíme vektor q_l řešením soustavy rovnic $R^T R q_l = A^T H a_l$ a položíme $\delta_l := a_l^T H(a_l - A q_l)$. Vypočteme čísla α_1, α_2 definovaná v poznámce 513 a položíme $\alpha := \min(\alpha_1, \alpha_2)$. Pokud $\alpha = \infty$, ukončíme výpočet (primární úloha nemá přípustné řešení a duální úloha nemá optimální řešení). Pokud $\alpha < \infty$, položíme $u := u - \alpha q_l, u_l := u_l + \alpha$ a $v_l := (1 - \alpha/\alpha_1)v_l$.

Krok 4 Pokud $\alpha = \alpha_1$, položíme $K := K \cup \{l\}, u := u^+, c := c^+, A := A^+, R := R^+$, kde $u^+ = [u^T, u_l]^T, c^+ = [c^T, c_l]^T$ a A^+, R^+ jsou matice určené podle věty 412. Přejdeme na krok 2.

Krok 5 Pokud $\alpha \neq \alpha_1$, položíme $K := K \setminus \{j\}, u := u^-, c := c^-, A := A^-, R := R^-$, kde $j \in K$ je index určený podle vzorce (1477), vektory u^-, c^- vzniknou z vektorů u, c vyškrtnutím prvku s indexem j a A^-, R^- jsou matice určené podle věty 413. Přejdeme na krok 3.

Poznámka 515. *Vektor q_l a číslo δ_l použité v kroku 3 algoritmu 43 lze spočítat tak, že řešíme dvě soustavy rovnic $R^T r_l = A^T H a_l$ a $R q_l = r_l$ s trojúhelníkovými maticemi R^T a R a položíme $\delta_l = \rho_l^2$, kde $\rho_l^2 = a_l^T H a_l - r_l^T r_l$. Podle věty 412 pak platí*

$$R^+ = \begin{bmatrix} R & r_l \\ 0 & \rho_l \end{bmatrix}.$$

Věta 430. *Algoritmus 43 najde řešení úloh (1459) a (1460) po konečném počtu kroků nebo po konečném počtu kroků zjistí, že tyto úlohy nemají řešení.*

Důkaz Algoritmus 43 generuje posloupnost aktivních množin primární úlohy $K_j, j \in N$, přičemž množina $K_{j_1}, j_1 = 1$, je přijatelná. Předpokládejme, že množina $K_{j_i}, j_i \in N$, je přijatelná. Podle lemmatu 136 po nejvýše m krocích buď zjistíme, že úlohy (1459) a (1460) nemají řešení, nebo získáme přijatelnou množinu $K_{j_{i+1}}$, kde $j_{i+1} - j_i \leq m$, přičemž $Q(s_{j_{i+1}}) > Q(s_{j_i})$. Množiny $K_{j_{i+1}}$ a K_{j_i} jsou tedy různé a protože počet různých podmnožin množiny $\{1, \dots, m\}$ je konečný, musí výpočet skončit po konečném počtu kroků. \square

18.7 Úlohy s jednoduchými omezeními

V praktických úlohách se velmi často používají jednoduchá omezení tvaru

$$\underline{x}_k \leq x_k \leq \bar{x}_k, \quad k \in I \subset \{1, \dots, n\},$$

přičemž další lineární nebo nelineární omezení se už neuvažují (velmi často je třeba omezit parametry modelu tak, aby byly nezáporné). Abychom zjednodušili další výklad, budeme bez újmy na obecnosti předpokládat, že $\underline{x}_k = -\infty$, $k \in I$, tedy že existují pouze horní meze (omezení $\underline{x}_k \leq x_k$ a $x_k \leq \bar{x}_k$ nemohou být současně aktivní). Označme $\bar{E} = \{i \in I : x_k = \bar{x}_k\}$ množinu omezení aktivních v bodě x a položme

$$A = [a_k, k \in \bar{E}] = [e_k, k \in \bar{E}], \quad Z = [e_k, k \notin \bar{E}].$$

Pak platí $A^T A = I$, $Z^T Z = I$, $Z^T A = 0$ a $[A, Z] = \Pi$, kde Π je permutační matice. Tato skutečnost vede ke značnému zjednodušení výpočtů potřebných k určení reprezentace lineární variety při přidání nebo ubrání jednoduchého omezení. Například matice $A^T H A$ nebo $Z^T B Z$ vzniknou z matic H nebo B vyškrtnutím některých řádků a sloupců, což znamená, že není třeba tyto matice explicitně konstruovat. Místo toho upravujeme matice H a B a blokujeme některé jejich řádky a sloupce.

Poznámka 516. Používáme-li metody promítaných gradientů pro řešení úloh s jednoduchými omezeními, platí

$$W = (A A^T)^{-1} = I, \quad P = I - A A^T = Z Z^T, \quad P g = Z Z^T g, \quad u = -A^T (I - P) g = -A^T g$$

(vektory $P g$ a $(I - P) g$ vzniknou vynulováním některých prvků vektoru g). Přidáváme-li jednoduché omezení s normálovým vektorem e_k , platí

$$\hat{H}^+ = \hat{H} - \frac{\hat{H} e_k e_k^T \hat{H}}{e_k^T \hat{H} e_k}.$$

Ubíráme-li jednoduché omezení s normálovým vektorem e_k , můžeme použít matice $\hat{H}^- = \hat{H} - e_k e_k^T$ (poznámka 497). První sada vztahů plyne bezprostředně z definice matic A , Z a ze vzorce pro výpočet vektoru Lagrangeových multiplikátorů. Vztahy pro matice \hat{H}^+ a \hat{H}^- plynou z vět 412 a 414.

Poznámka 517. Používáme-li metody redukováných gradientů pro řešení úloh s jednoduchými omezeními, vzniknou vektory $\tilde{g} = Z^T g$ a $-u = A^T g$ vyškrtnutím některých prvků vektoru g . Matice $\tilde{G} = Z^T G Z$ a $\tilde{B} = Z^T B Z$ vzniknou vyškrtnutím některých řádků a sloupců matic G a B . Místo matic \tilde{H}^+ a \tilde{H}^- uvedených ve větě 416 a poznámce 498 lze použít matice $\tilde{H}^+ = (Z^+)^T H Z^+$ a $\tilde{H}^- = (Z^-)^T H Z^-$, které jsou dobrou aproximací matic $\tilde{H}^+ = (\tilde{B}^+)^{-1}$ a $\tilde{H}^- = (\tilde{B}^-)^{-1}$. Používáme-li metody redukováných gradientů s proměnnou metrikou, je účelné aktualizovat matice $Z \tilde{H} Z^T$ (považovanou za část matice H) pomocí vektorů $Z \tilde{d}$ a $Z \tilde{y}$. Tím se aktualizují pouze prvky obsažené v matice \tilde{H} a ostatní prvky matice H zůstanou beze změny. Tyto ostatní prvky lze pak využít pro konstrukci matice $\tilde{H}^- = (Z^-)^T H Z^-$ při ubrání omezení.

19 Minimalizace s omezeními ve tvaru rovností

$$\text{minimalizovat } F(x) \quad \text{pokud} \quad c_k(x) = 0, \quad 1 \leq k \leq m. \quad (1478)$$

19.1 Podmínky optimality

Nejprve odvodíme nutné podmínky pro extrém pomocí věty o implicitním zobrazení dokázané například v [T12]. Protože budeme derivovat složené funkce a používat pravidlo řetězení přidržíme se konvence uvedené v poznámce 1, takže $\partial F(x)/\partial x = (\nabla F(x))^T = (g(x))^T$ bude řádkový vektor. Symbol $\partial c(x)/\partial x$ bude značit Jacobiovu matici zobrazení $c(x)$.

Tvrzení 12. (Věta o implicitním zobrazení) *Nechť zobrazení $c : R^n \rightarrow R^m$, $m < n$, je spojitě diferencovatelné na otevřené množině $\mathcal{D} \subset R^n$ a nechť $x^* \in \mathcal{D}$, přičemž $c(x^*) = 0$ a matice $\partial c(x^*)/\partial x$ má plnou hodnotu. Nechť (po případném přerovnání proměnných) platí $x = (x_B, x_N)$, kde $x_B \in R^m$, $x_N \in R^{n-m}$, přičemž $c(x_B^*, x_N^*) = 0$ a matice $\partial c(x_B^*, x_N^*)/\partial x_B$ je regulární. Pak existuje číslo $\varepsilon > 0$ a zobrazení $h : R^{n-m} \rightarrow R^m$ spojitě diferencovatelné na $\mathcal{B}(x_N^*, \varepsilon)$ takové, že $x_B^* = h(x_N^*)$ a pro libovolný bod $x_N \in \mathcal{B}(x_N^*, \varepsilon)$ platí $\tilde{c}(x_N) = c(h(x_N), x_N) = 0$ a*

$$\frac{\partial \tilde{c}(x_N)}{\partial x_N} = \frac{\partial c(h(x_N), x_N)}{\partial x_B} \frac{\partial h(x_N)}{\partial x_N} + \frac{\partial c(h(x_N), x_N)}{\partial x_N} = 0. \quad (1479)$$

Věta 431. (Věta o inverzním zobrazení) *Nechť zobrazení $f : R^n \rightarrow R^m$ je spojitě diferencovatelné na otevřené množině $\mathcal{D} \subset R^n$ a nechť $x^* \in \mathcal{D}$, přičemž matice $\partial f(x^*)/\partial x$ je regulární. Označme $y^* = f(x^*)$. Pak existuje číslo $\varepsilon > 0$ a zobrazení $f^{-1} : R^m \rightarrow R^n$ spojitě diferencovatelné na $\mathcal{B}(y^*, \varepsilon)$ takové, že $x^* = f^{-1}(y^*)$ a pro libovolný bod $y \in \mathcal{B}(y^*, \varepsilon)$ existuje právě jeden bod $x = f^{-1}(y) \in \mathcal{D}$ takový, že $f(x) = y$, přičemž*

$$\frac{\partial f^{-1}(y)}{\partial y} = \left(\frac{\partial f(x)}{\partial x} \right)^{-1}. \quad (1480)$$

Důkaz Označme $x_B = x$ a $x_N = y = f(x)$, takže platí $c(x_B^*, x_N^*) = f(x_B^*) - x_N^* = 0$. Jelikož matice $\partial c(x_B^*, x_N^*)/\partial x_B = \partial f(x_B^*)/\partial x$ je regulární, můžeme použít tvrzení 12, podle kterého existuje číslo $\varepsilon > 0$ a zobrazení $f^{-1} : R^m \rightarrow R^n$ spojitě diferencovatelné na $\mathcal{B}(y^*, \varepsilon)$ takové, že $x^* = x_B^* = f^{-1}(x_N^*) = f^{-1}(y^*)$ a pro libovolný bod $y \in \mathcal{B}(y^*, \varepsilon)$ existuje právě jeden bod $x = f^{-1}(y) \in \mathcal{D}$ takový, že $f(x) = y$. Dosadíme-li $x_B = x$, $x_N = y$ a $h(x_N) = f^{-1}(y)$ do (1479), dostaneme $\partial f(x)/\partial x \partial f^{-1}(y)/\partial y - I = 0$, což po úpravě dává (1480). \square

Poznámka 518. Jelikož zobrazení f je spojitě, existuje číslo $\delta > 0$ takové že pro libovolný bod $x \in \mathcal{B}(x^*, \delta)$ platí $f(x) \in \mathcal{B}(y^*, \varepsilon)$, takže $x = f^{-1}(y)$, kde $y = f(x)$.

Věta 432. *Nechť funkce $F : R^n \rightarrow R$ a zobrazení $c : R^n \rightarrow R^m$, $m < n$, jsou spojitě diferencovatelné na otevřené množině $\mathcal{D} \subset R^n$ a nechť bod $x^* \in \mathcal{D}$, je lokálním minimem funkce $F(x)$ na množině*

$$\mathcal{C} = \{x \in R^n : c(x) = 0\} \subset \mathcal{D}, \quad (1481)$$

přičemž matice $A(x^) = \nabla c(x^*)$ má plnou hodnotu. Pak existuje vektor $u^* \in R^m$ takový, že*

$$g(x^*) + A(x^*)u^* = 0, \quad (1482)$$

kde $g(x)$ je gradient funkce $F(x)$.

Důkaz Necht (po případném přerovnání proměnných) platí $x^* = (x_B^*, x_N^*)$, kde $x_B^* \in R^m$, $x_N^* \in R^{n-m}$, přičemž $c(x_B^*, x_N^*) = 0$ a matice $\partial c(x_B^*, x_N^*)/\partial x_B$ je regulární. Pak podle tvrzení 12 platí

$$\frac{\partial \tilde{c}(x_N^*)}{\partial x_N} = \frac{\partial c(h(x_N^*), x_N^*)}{\partial x_B} \frac{\partial h(x_N^*)}{\partial x_N} + \frac{\partial c(h(x_N^*), x_N^*)}{\partial x_N} = 0,$$

a protože matice $\partial c(h(x_N^*), x_N^*)/\partial x_B$ je regulární, můžeme psát

$$\frac{\partial h(x_N^*)}{\partial x_N} = - \left(\frac{\partial c(h(x_N^*), x_N^*)}{\partial x_B} \right)^{-1} \frac{\partial c(h(x_N^*), x_N^*)}{\partial x_N}. \quad (1483)$$

Jelikož bod x^* je minimem funkce $F(x)$ na množině $\mathcal{C} = \{x \in R^n : c(x) = 0\}$, je též nepodmíněným minimem funkce $\tilde{F}(x_N) = F(h(x_N), x_N)$. Podle věty 3 tedy platí

$$\frac{\partial \tilde{F}(x_N^*)}{\partial x_N} = \frac{\partial F(h(x_N^*), x_N^*)}{\partial x_B} \frac{\partial h(x_N^*)}{\partial x_N} + \frac{\partial F(h(x_N^*), x_N^*)}{\partial x_N} = 0,$$

což s použitím vztahů $x_B^* = h(x_N^*)$ a (1483) dává

$$\frac{\partial F(x_B^*, x_N^*)}{\partial x_N} - \frac{\partial F(x_B^*, x_N^*)}{\partial x_B} \left(\frac{\partial c(x_B^*, x_N^*)}{\partial x_B} \right)^{-1} \frac{\partial c(x_B^*, x_N^*)}{\partial x_N} = \frac{\partial F(x_B^*, x_N^*)}{\partial x_N} + (u^*)^T \frac{\partial c(x_B^*, x_N^*)}{\partial x_N} = 0,$$

kde

$$(u^*)^T = - \frac{\partial F(x_B^*, x_N^*)}{\partial x_B} \left(\frac{\partial c(x_B^*, x_N^*)}{\partial x_B} \right)^{-1}.$$

Zřejmě

$$\frac{\partial F(x_B^*, x_N^*)}{\partial x_B} + (u^*)^T \frac{\partial c(x_B^*, x_N^*)}{\partial x_B} = \frac{\partial F(x_B^*, x_N^*)}{\partial x_B} - \frac{\partial F(x_B^*, x_N^*)}{\partial x_B} \left(\frac{\partial c(x_B^*, x_N^*)}{\partial x_B} \right)^{-1} \frac{\partial c(x_B^*, x_N^*)}{\partial x_B} = 0$$

což spolu s předchozí rovností dává

$$\frac{\partial F(x_B^*, x_N^*)}{\partial x} + (u^*)^T \frac{\partial c(x_B^*, x_N^*)}{\partial x} = 0.$$

Po transponování tohoto vztahu dostaneme (1482). □

Podmínka, že matice $A(x^*) = \nabla c(x^*)$ má plnou hodnotu je kvalifikační podmínkou LICQ. Jelikož tato podmínka zaručuje, že $\mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x) = \mathcal{T}_{\mathcal{L}}(x)$ (věta 447), plyne tvrzení věty 432 přímo z věty 402, kde $I = \emptyset$. Podobně se zjednoduší i podmínky druhého řádu.

Věta 433. (N nutné podmínky druhého řádu) Necht jsou splněny předpoklady C1 a C4, kde $\mathcal{C} \subset R^n$ je množina určená vztahem (1481), $x^* \in \mathcal{C}$ a $F : R^n \rightarrow R$ je funkce dvakrát spojitě diferencovatelná v okolí bodu x^* , ve kterém má matice $A(x^*)$ plnou hodnotu. Pak je-li bod x^* lokálním minimem funkce F na množině \mathcal{C} , existuje vektor u^* , pro který platí (1482), a matice $G(x^*, u^*)$ je pozitivně semidefinitní na podprostoru $\{s \in R^n : s^T a_k^* = 0, 1 \leq k \leq m\}$.

Věta 434. (Postačující podmínky druhého řádu) Necht jsou splněny předpoklady C1 a C4, kde $\mathcal{C} \subset R^n$ je množina určená vztahem (1481), $x^* \in \mathcal{C}$ a $F : R^n \rightarrow R$ je funkce dvakrát spojitě diferencovatelná v okolí bodu x^* . Pak existuje-li vektor u^* , pro který platí (1482), a je-li matice $G(x^*, u^*)$ pozitivně definitní na podprostoru $\{s \in R^n : s^T a_k^* = 0, 1 \leq k \leq m\}$, je bod x^* ryším lokálním minimem funkce F na množině \mathcal{C} .

Tyto věty jsou přímým důsledkem vět 403 a 404.

Poznámka 519. Necht $Z(x)$ je matice, jejíž sloupce tvoří ortonormální bázi v $\mathcal{L}(A(x))^\perp$, takže platí $Z^T(x)Z(x) = I$, $A^T(x)Z(x) = 0$ a čtvercová matice $[A(x), Z(x)]$ je regulární. Pak matice $G(x^*, u^*)$ je pozitivně semidefinitní nebo pozitivně definitní na podprostoru $\{s \in R^n : s^T a_k^* = 0, 1 \leq k \leq m\}$ právě tehdy, je-li matice $Z^T(x^*)G(x^*, u^*)Z(x^*)$ pozitivně semidefinitní nebo pozitivně definitní.

Poznámka 520. Důležitou vlastností Lagrangeových multiplikátorů je to, že udávají rychlost změny hodnoty účelové funkce, při změně omezení. Necht omezení $c(x) = 0$ je změněno na $c(x(z)) = z$, kde $z \in R^m$. Vyšetříme citlivost funkce $F(x(z))$ na změnu vektoru z (derivace $\partial F(x(z))/\partial z_k$, $k \in E$) pro $z = 0$. Lagrangeova funkce rozšířené úlohy má tvar $L(x(z), z) = F(x(z)) + u^T(z)(c(x(z)) - z)$, takže nutné podmínky pro extrém lze zapsat ve tvaru

$$\begin{aligned} \nabla F(x(z)) + \sum_{k \in E} u_k(z) a_k(x(z)) &= 0, \\ \frac{\partial F(x(z))}{\partial z_k} + \sum_{k \in E} \frac{\partial u_k(z)}{\partial z_k} (c_k(x(z)) - z_k) - \sum_{k \in E} u_k(x(z)) &= \frac{\partial F(x(z))}{\partial z_k} - \sum_{k \in E} u_k(x(z)) = 0 \quad \forall k \in E \end{aligned}$$

(neboť $c(x(z)) - z = 0$), což pro $z = 0$ dává $\partial F(x(0))/\partial z_k = u_k(0) \quad \forall k \in E$.

19.2 Pokutové funkce a filtry

Věta 435. Funkce $\|x\|_p : R^n \rightarrow R$, $p > 1$, daná předpisem

$$\|x\|_p = \left(\sum_{k=1}^n |x_k|^p \right)^{\frac{1}{p}}$$

je normou, takže pro $x \in R^n$, $y \in R^n$ a $\lambda \in R$ platí

$$\|x\|_p \geq 0, \quad \|x\|_p = 0 \Leftrightarrow x = 0, \quad \|\lambda x\|_p = |\lambda| \|x\|_p, \quad \|x + y\|_p \leq \|x\|_p + \|y\|_p. \quad (1484)$$

Pokud $p > 1$, $q \geq 1$ a $1/p + 1/q = 1$, platí

$$\sum_{k=1}^n |x_k| |y_k| \leq \|x\|_p \|y\|_q = \left(\sum_{k=1}^n |x_k|^p \right)^{\frac{1}{p}} \left(\sum_{k=1}^n |y_k|^q \right)^{\frac{1}{q}}. \quad (1485)$$

Důkaz Platnost prvních tří vztahů v (1484) je zřejmá. Abychom dokázali trojúhelníkovou nerovnost $\|x + y\|_p \leq \|x\|_p + \|y\|_p$, dokážeme nejprve Hölderovu nerovnost (1485). Položme

$$A = \left(\sum_{k=1}^n |x_k|^p \right)^{\frac{1}{p}}, \quad B = \left(\sum_{k=1}^n |y_k|^q \right)^{\frac{1}{q}}$$

Pokud $A = 0$ nebo $B = 0$, platí Hölderova nerovnost triviálně. Budeme tedy předpokládat, že $A \neq 0$ a $B \neq 0$. Z vlastností exponenciální funkce plyne, že existují čísla u_k, v_k taková, že

$$\frac{|x_k|}{A} = \exp\left(\frac{u_k}{p}\right), \quad \frac{|y_k|}{B} = \exp\left(\frac{v_k}{q}\right)$$

Z konvexity exponenciální funkce plyne nerovnost

$$\exp\left(\frac{u_k}{p} + \frac{v_k}{q}\right) \leq \frac{1}{p} \exp(u_k) + \frac{1}{q} \exp(v_k)$$

neboli

$$\left(\frac{|x_k|}{A}\right) \left(\frac{|y_k|}{B}\right) \leq \frac{1}{p} \left(\frac{|x_k|}{A}\right)^p + \frac{1}{q} \left(\frac{|y_k|}{B}\right)^q$$

a sečtením dostaneme

$$\frac{1}{AB} \sum_{k=1}^n |x_k| |y_k| \leq \frac{1}{p} \frac{1}{A^p} \sum_{k=1}^n |x_k|^p + \frac{1}{q} \frac{1}{B^q} \sum_{k=1}^n |y_k|^q = \frac{1}{p} + \frac{1}{q} = 1$$

Vynásobením této rovnosti číslem AB a dosazením za A a B dostaneme Hölderovu nerovnost. Nyní dokážeme trojúhelníkovou nerovnost

$$\left(\sum_{k=1}^n (|x_k| + |y_k|)^p\right)^{\frac{1}{p}} \leq \left(\sum_{k=1}^n |x_k|^p\right)^{\frac{1}{p}} + \left(\sum_{k=1}^n |y_k|^p\right)^{\frac{1}{p}}, \quad (1486)$$

kteřá se nazývá Minkovského nerovností. Použitím Hölderovy nerovnosti dostaneme

$$\sum_{k=1}^n |x_k| (|x_k| + |y_k|)^{p-1} \leq \left(\sum_{k=1}^n |x_k|^p\right)^{\frac{1}{p}} \cdot \left(\sum_{k=1}^n (|x_k| + |y_k|)^{(p-1)q}\right)^{\frac{1}{q}}$$

a

$$\sum_{k=1}^n |y_k| (|x_k| + |y_k|)^{p-1} \leq \left(\sum_{k=1}^n |y_k|^p\right)^{\frac{1}{p}} \cdot \left(\sum_{k=1}^n (|x_k| + |y_k|)^{(p-1)q}\right)^{\frac{1}{q}}$$

což po sečtení dává

$$\sum_{k=1}^n (|x_k| + |y_k|)^p \leq \left[\left(\sum_{k=1}^n |x_k|^p\right)^{\frac{1}{p}} + \left(\sum_{k=1}^n |y_k|^p\right)^{\frac{1}{p}} \right] \cdot \left(\sum_{k=1}^n (|x_k| + |y_k|)^p\right)^{\frac{1}{q}}$$

neboť z $1/p + 1/q = 1$ plyne $p + q = pq$ a tedy $(p-1)q = pq - q = p$. Dělíme-li tuto nerovnost posledním výrazem na její pravé straně a přihlídneme-li k tomu že $1 - 1/q = 1/p$ dostaneme Minkovského nerovnost. \square

19.3 Metody spádových směrů

$$\begin{bmatrix} G(x, u) & A(x) \\ A(x)^T & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} s_x \\ s_u \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -g(x, u) \\ -c(x) \end{bmatrix} \quad (1487)$$

19.4 Metody s lokálně omezeným krokem

19.5 Řešení lineárních KKT systémů

V tomto oddílu se budeme zabývat řešením soustavy lineárních rovnic

$$Ks = \begin{bmatrix} B & A \\ A^T & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} s_x \\ s_u \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} b_x \\ b_u \end{bmatrix} = b, \quad (1488)$$

kde matice B je pozitivně definitní a matice A má plnou hodnotu. Tato soustava obsahuje $n + m$ lineárních rovnic pro $n + m$ neznámých $(s_x, s_u) \in R^{n+m}$ a její matice je vždy indefinitní. Indefinitnost matice K charakterizuje následující věta [94].

Věta 436. *Nechť k_+ , k_- a k_0 značí počet kladných, záporných a nulových vlastních čísel matice K a čísla l_+ , l_- a l_0 udávají počet kladných, záporných a nulových vlastních čísel matice $Z^T B Z$. Pak $k_- = l_- + m$, $k_+ = l_+ + m$ a $k_0 = l_0$.*

Důkaz Nechť Y je matice, jejíž sloupce tvoří ortonormální bázi v $\mathcal{L}(A)$, takže $Y^T Y = I$, $Y^T Z = 0$, čtvercová matice $[Y, Z]$ je regulární a platí $A = YM$, kde matice M je regulární. Položíme-li

$$V = \begin{bmatrix} Y & Z & 0 \\ 0 & 0 & M^{-1} \end{bmatrix}, \quad W = \begin{bmatrix} I & 0 & 0 \\ 0 & I & 0 \\ -\frac{1}{2}Y^T B Y & -Y^T B Z & I \end{bmatrix},$$

můžeme psát

$$\begin{aligned} V^T K V &= \begin{bmatrix} Y^T & 0 \\ Z^T & 0 \\ 0 & (M^{-1})^T \end{bmatrix} \begin{bmatrix} B & A \\ A^T & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} Y & Z & 0 \\ 0 & 0 & M^{-1} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} Y^T B Y & Y^T B Z & I \\ Z^T B Y & Z^T B Z & 0 \\ I & 0 & 0 \end{bmatrix}. \\ W^T V^T K V W &= \begin{bmatrix} I & 0 & -\frac{1}{2}Y^T B Y \\ 0 & I & -Z^T B Y \\ 0 & 0 & I \end{bmatrix} \begin{bmatrix} Y^T B Y & Y^T B Z & I \\ Z^T B Y & Z^T B Z & 0 \\ I & 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} I & 0 & 0 \\ 0 & I & 0 \\ -\frac{1}{2}Y^T B Y & -Y^T B Z & I \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} 0 & 0 & I \\ 0 & Z^T B Z & 0 \\ I & 0 & 0 \end{bmatrix}. \end{aligned}$$

Z tohoto vyjádření plyne, že matice $W^T V^T K V W$ má m vlastních čísel $+1$, odpovídajících vlastním vektorům $(x, 0, x)$, m vlastních čísel -1 , odpovídajících vlastním vektorům $(x, 0, -x)$. Zbylá vlastní čísla, kterých je $n - m$, jsou vlastními čísly matice $Z^T B Z$ (odpovídají vlastním vektorům $(0, y, 0)$). Tvrzení věty pak plyne ze Sylvesterova zákona setrvačnosti kvadratických forem. \square

Poznámka 521. Soustava (1488) je idealizací soustavy rovnic (1487) vyjadřující krok Newtonovy metody. Je-li matice $G(x, u)$ pozitivně definitní, pokládáme obvykle $B = G(x, u)$, $b_x = -g(x, u)$, $b_u = -c(x)$. Neměly-li matice $G(x, u)$ pozitivně definitní, můžeme k získání pozitivně definitní matice B použít Gillův-Murrayův rozklad $B = LL^T = G(x, u) + E$, popsany v oddílu 2.7. Také můžeme uvažovat soustavu lineárních rovnic

$$\begin{bmatrix} G(x, u) + \rho A(x)A^T(x) & A(x) \\ A^T(x) & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} s_x \\ s_u \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -(g(x, u) + \rho A(x)c(x)) \\ -c(x) \end{bmatrix}, \quad (1489)$$

kde $\rho \geq 0$, která je ekvivalentní soustavě rovnic (1487), a má tvar (1488), kde $B = G(x, u) + \rho A(x)A^T(x)$ a $b_x = -(g(x, u) + \rho A(x)c(x))$ (vznikne přičtením druhé rovnice v (1487) vynásobené ρA k první rovnici).

Věta 437. Nechť matice $Z^T B Z$ je pozitivně definitní. Pak existuje číslo $\bar{\rho} \geq 0$ takové, že matice $B + \rho A A^T$ je pozitivně definitní, pokud $\rho \geq \bar{\rho}$.

Důkaz Je-li matice B pozitivně definitní, stačí položit $\bar{\rho} = 0$. Předpokládejme, že matice B není pozitivně definitní a zvolme libovolně vektor $s \in R^n$. Tento vektor lze jednoznačně zapsat ve tvaru $s = y + z$, kde $y \in \mathcal{L}(A)$ a $z \in \mathcal{L}(A)^\perp$, takže platí

$$s^T (B + \rho A A^T) s = y^T B y + 2y^T B z + z^T B z + \rho \|A^T y\|^2. \quad (1490)$$

Jelikož matice $Z^T B Z$ je pozitivně definitní, existuje konstanta $\underline{B} > 0$ taková, že $z^T B z \geq \underline{B} \|z\|^2$, pokud $z \in \mathcal{L}(A)^\perp$, a jelikož $\|A^T y\| > 0 \forall y \in \mathcal{L}(A)$, platí $\|A^T y\| \geq \underline{A} \|y\|$, kde

$$\underline{A} = \min_{\substack{y \in \mathcal{L}(A) \\ \|y\|=1}} \|A^T y\| > 0. \quad (1491)$$

Položíme-li $\bar{B} = \|B\|$, můžeme podle (1490) psát

$$\begin{aligned} s^T (B + \rho A A^T) s &\geq \underline{B} \|z\|^2 - 2\bar{B} \|y\| \|z\| + (\rho \underline{A}^2 - \bar{B}) \|y\|^2 \\ &= \underline{B} \left(\|z\| - \frac{\bar{B}}{\underline{B}} \|y\| \right)^2 + \left(\rho \underline{A}^2 - \bar{B} - \frac{\bar{B}^2}{\underline{B}} \right) \|y\|^2, \end{aligned}$$

takže pokud $\rho \geq \bar{\rho}$, kde $\bar{\rho} > (\bar{B}/\underline{A}^2)(1 + (\bar{B}/\underline{B}))$, platí $s^T(B + \rho AA^T)s > 0$. Jelikož vektor $s \in R^n$ byl zvolen libovolně, je matice $B + \rho AA^T$ pozitivně definitní. \square

Věta 438. *Nechť matice K je regulární a matice A má plnou hodnotu. Pak buď matice $A^T B^{-1} A$ je pozitivně definitní nebo existuje číslo $\bar{\rho} \geq 0$ takové, že matice $A^T(B + \rho AA^T)^{-1} A$ je pozitivně definitní, pokud $\rho > \bar{\rho}$.*

Důkaz Je-li matice B pozitivně definitní, je i matice $A^T B^{-1} A$ pozitivně definitní (neboť A má plnou hodnotu). Je-li matice $A^T B^{-1} A$ pozitivně definitní stačí položit $\bar{\rho} = 0$. Předpokládejme, že matice $A^T B^{-1} A$ není pozitivně definitní.

(a) Ukážeme, že existuje číslo $\tilde{\rho} \geq 0$ takové, že matice $B + \tilde{\rho} AA^T$ je regulární, pokud $\rho \geq \tilde{\rho}$. Je-li matice B regulární, stačí položit $\tilde{\rho} = 0$. Předpokládejme, že matice B není regulární. Podle věty 436 regularita matice K implikuje regularitu matice $Z^T B Z$, takže existuje číslo $\underline{B} > 0$ takové, že $\|Bz\| \geq \underline{B}\|z\|$, pokud $z \in \mathcal{L}(A)^\perp$. Předpokládejme, že matice $B + \rho AA^T$ je singulární pro nějakou hodnotu $\rho \geq \tilde{\rho} > (\bar{B}/\underline{A}^2)(1 + (\bar{B}/\underline{B}))$, kde $\bar{B} = \|B\|$ a \underline{A} je číslo určené podle (1491). Pak existuje nenulový vektor $x \in R^n$ takový, že $(B + \rho AA^T)x = 0$. Vektor x můžeme jednoznačně vyjádřit ve tvaru $x = y + z$, kde $y \in \mathcal{L}(A)$ a $z \in \mathcal{L}(A)^\perp$, takže $z^T y = 0$ a $z^T A = 0$. Můžeme tedy psát

$$(B + \rho AA^T)x = By + Bz + \rho AA^T y = 0,$$

takže

$$y^T B y + y^T B z + \rho y^T A A^T y = 0, \quad (1492)$$

$$Z^T B y + Z^T B z = 0. \quad (1493)$$

Z rovnice (1493) plynou nerovnosti

$$\underline{B}\|z\| \leq \|Bz\| = \|Z^T B z\| = \|Z^T B y\| = \|B y\| \leq \bar{B}\|y\| \Rightarrow \|z\| \leq \frac{\bar{B}}{\underline{B}}\|y\|$$

(neboť matice Z má ortonormální sloupce), takže nutně $\|y\| > 0$ a také

$$y^T B y + y^T B z + \rho y^T A A^T y \geq \rho \underline{A}^2 \|y\|^2 - \bar{B}\|y\|^2 - \bar{B}\|y\|\|z\| \geq \left(\rho \underline{A}^2 - \bar{B} - \frac{\bar{B}^2}{\underline{B}} \right) \|y\|^2.$$

Vidíme tedy, že pro $\rho \geq \tilde{\rho} > (\bar{B}/\underline{A}^2)(1 + (\bar{B}/\underline{B}))$ nemůže platit (1492) a matice $(B + \rho AA^T)$ nemůže být singulární.

(b) Označme $\tilde{B} = B + \tilde{\rho} AA^T$. Je-li matice \tilde{B} pozitivně definitní, stačí položit $\bar{\rho} = \tilde{\rho}$. Předpokládejme, že matice \tilde{B} není pozitivně definitní. Jelikož matice \tilde{B} je podle (a) regulární a matice A má plnou hodnotu, je i matice $A^T \tilde{B}^{-1} A$ regulární. Je-li matice $A^T \tilde{B}^{-1} A$ pozitivně definitní, můžeme položit $\bar{\rho} = \tilde{\rho}$. Předpokládejme nyní, že matice $A^T \tilde{B}^{-1} A$ je indefinitní. Nechť $\mu < 0$ je vlastní číslo matice $A^T \tilde{B}^{-1} A$ a w je odpovídající vlastní vektor. Pak postupnými úpravami dostaneme

$$\begin{aligned} A^T \tilde{B}^{-1} A w &= \mu w, \\ \tilde{B}^{-1} A A^T \tilde{B}^{-1} A w &= \mu \tilde{B}^{-1} A w, \\ (I + (\rho - \tilde{\rho}) \tilde{B}^{-1} A A^T) \tilde{B}^{-1} A w &= (1 + (\rho - \tilde{\rho}) \mu) \tilde{B}^{-1} A w, \\ (1 + (\rho - \tilde{\rho}) \mu)^{-1} \tilde{B}^{-1} A w &= (I + (\rho - \tilde{\rho}) \tilde{B}^{-1} A A^T)^{-1} \tilde{B}^{-1} A w, \\ (1 + (\rho - \tilde{\rho}) \mu)^{-1} A^T \tilde{B}^{-1} A w &= A^T (\tilde{B} + (\rho - \tilde{\rho}) A A^T)^{-1} A w, \\ (1 + (\rho - \tilde{\rho}) \mu)^{-1} \mu w &= A^T (B + \rho A A^T)^{-1} A w, \end{aligned}$$

takže $\mu/(1 + (\rho - \tilde{\rho}) \mu)$ je vlastní číslo matice $A^T (B + \rho A A^T)^{-1} A$ a w je odpovídající vlastní vektor. Pokud $\rho > \tilde{\rho} - 1/\mu$, je toto vlastní číslo kladné. Pokud

$$\bar{\rho} > \tilde{\rho} - \frac{1}{\max_{\mu_i < 0} (\mu_i)},$$

kde μ_i , $1 \leq i \leq n$, jsou vlastní čísla matice $A^T \tilde{B}^{-1} A$, je pro $\rho \geq \bar{\rho}$ matice $A^T (B + \rho A A^T)^{-1} A$ pozitivně definitní. \square

Poznámka 522. Je-li matice B regulární, platí

$$K^{-1} = \begin{bmatrix} B^{-1} - B^{-1} A (A^T B^{-1} A)^{-1} A^T B^{-1} & B^{-1} A (A^T B^{-1} A)^{-1} \\ (A^T B^{-1} A)^{-1} A^T B^{-1} & -(A^T B^{-1} A)^{-1} \end{bmatrix}. \quad (1494)$$

Plyne to z identity $KK^{-1} = I$, kterou snadno ověříme roznásobením (jako v důkazu lemmatu 84).

Uvedeme nyní nerovnosti, kterým vyhovují vlastní čísla matice K [188].

Věta 439. *Nechť matice B je pozitivně definitní, takže pro její vlastní čísla μ_i , $1 \leq i \leq n$, platí nerovnosti $0 < \mu_1 \leq \dots \leq \mu_n$, a matice A má plnou hodnotu, takže pro její singulární čísla σ_i , $1 \leq i \leq m$, platí nerovnosti $0 < \sigma_1 \leq \dots \leq \sigma_m$. Pak vlastní čísla λ_i , $1 \leq i \leq n + m$, matice K leží v sjednocení intervalů J^- a J^+ , kde*

$$J^- = \left[\frac{1}{2}(\mu_1 - \sqrt{\mu_1^2 + 4\sigma_m^2}), \frac{1}{2}(\mu_n - \sqrt{\mu_n^2 + 4\sigma_1^2}) \right]$$

$$J^+ = \left[\mu_1, \frac{1}{2}(\mu_n + \sqrt{\mu_n^2 + 4\sigma_m^2}) \right].$$

Důkaz Vlastní čísla matice K splňují rovnost

$$\begin{bmatrix} B & A \\ A^T & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \lambda \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix}$$

neboli

$$Bx + Ay = \lambda x, \quad A^T x = \lambda y. \quad (1495)$$

Z těchto rovností plyne, že $y = 0$, pokud $x = 0$, takže $(x, y) \neq 0$ implikuje $x \neq 0$.

(a) Nechť $\lambda > 0$. Vynásobíme-li první rovnici v (1495) zleva transponovaným vektorem x a druhou transponovaným vektorem y , dostaneme

$$x^T Bx + x^T Ay = \lambda \|x\|^2, \quad y^T A^T x = \lambda \|y\|^2, \quad (1496)$$

neboli $x^T Bx + \lambda \|y\|^2 = \lambda \|x\|^2$. Ale $x^T Bx \geq \mu_1 \|x\|^2$, takže

$$(\mu_1 - \lambda) \|x\|^2 \leq -\lambda \|y\|^2 \leq 0 \quad \Rightarrow \quad \lambda \geq \mu_1.$$

(b) Nechť $\lambda > 0$. Vynásobíme-li druhou rovnici v (1495) transponovaným vektorem $A^T x$, dostaneme $\|A^T x\|^2 = \lambda x^T Ay$, což po dosazení do první rovnice v (1496) vynásobené λ dává $\lambda x^T Bx + \|A^T x\|^2 = \lambda^2 \|x\|^2$. Dosadíme-li do této rovnosti odhady $x^T Bx \leq \mu_n \|x\|^2$ a $\|A^T x\|^2 \leq \sigma_m^2$, můžeme psát

$$(\lambda^2 - \mu_n \lambda - \sigma_m^2) \|x\|^2 \leq \lambda^2 \|x\|^2 - \lambda x^T Bx - \|A^T x\|^2 = 0,$$

neboli $\lambda^2 - \mu_n \lambda - \sigma_m^2 \leq 0$, což dává

$$\lambda \leq \frac{1}{2} \left(\mu_n + \sqrt{\mu_n^2 + 4\sigma_m^2} \right).$$

(c) Nechť $\lambda < 0$. Použijeme-li odhady $x^T Bx \geq \mu_1 \|x\|^2$ a $\|A^T x\|^2 \leq \sigma_m^2$, můžeme tak jako v (b) psát

$$(\lambda^2 - \mu_1 \lambda - \sigma_m^2) \|x\|^2 \leq \lambda^2 \|x\|^2 - \lambda x^T Bx - \|A^T x\|^2 = 0,$$

neboli $\lambda^2 - \mu_1\lambda - \sigma_m^2 \leq 0$, což dává

$$\lambda \geq \frac{1}{2} \left(\mu_1 - \sqrt{\mu_1^2 + 4\sigma_m^2} \right).$$

(d) Necht $\lambda < 0$ a $x = u + v$, kde $u \in \mathcal{L}(A)$ a $v \in \mathcal{L}(A)^\perp$, takže $u^T v = 0$ a $A^T v = 0$. Vynásobíme-li první rovnici v (1495) postupně transponovanými vektory u a v , dostaneme

$$u^T B u + u^T B v + u^T A y = \lambda \|u\|^2, \quad v^T B u + v^T B v = \lambda \|v\|^2$$

a z druhé rovnice v (1495) plyne

$$A^T x = A^T u = \lambda y \Rightarrow y = \frac{1}{\lambda} A^T u,$$

takže

$$\begin{aligned} u^T B v &= \lambda \|u\|^2 - u^T B u - \frac{1}{\lambda} \|A^T u\|^2 \geq (\lambda - \mu_n - \frac{1}{\lambda} \sigma_1^2) \|u\|^2, \\ v^T B u &= \lambda \|v\|^2 - v^T B v \leq (\lambda - \mu_n) \|v\|^2 \leq 0. \end{aligned}$$

Spojením těchto nerovností dostaneme $(\lambda^2 - \mu_n \lambda - \sigma_1^2) \|u\|^2 \geq 0$, takže pokud $u \neq 0$ platí

$$\lambda \leq \frac{1}{2} \left(\mu_n - \sqrt{\mu_n^2 + 4\sigma_1^2} \right).$$

Případ, kdy $u = 0$, nemůže nastat, neboť z $u = 0$ plyne $y = 0$ a tedy $Bv = \lambda v$, kde $\lambda < 0$, což je ve sporu s pozitivní definitností matice B . \square

Jednou z možností jak lze najít řešení indefinitní KKT soustavy (1488) je použití přímé eliminační metody založené na Bunchově-Parlettově rozkladu (definice 30). Je-li matice K velká a řídká, je třeba použít řídkou verzi tohoto rozkladu (program MA27 z knihovny HSL, který lze nalézt na internetové adrese <http://www.hsl.rl.ac.uk/archive/>). Iteračně lze KKT systém řešit předpodmíněnou metodou MINRES popsanou v oddílu 6.7. Zde se zaměříme na iterační metody dovolující použití indefinitních předpodmínovačů, které jsou velmi výhodné pro řešení indefinitních KKT systémů. Patří mezi ně metoda sdružených gradientů (CG), zhlazená metoda sdružených gradientů (SCG), metoda sdružených reziduí (CR) a symetrická metoda kvaziminimálních reziduí (QMR).

Předpodmíněná metoda sdružených gradientů je popsána v definici 37. Její úprava pro indefinitní systém (1488) je realizována algoritmem PCG. Jelikož matice K je indefinitní, může algoritmus PCG teoreticky selhat, pokud $p^T K p = 0$. Je-li předpodmínovač C indefinitní, může algoritmus PCG selhat také, když $p^T C^{-1} p = 0$.

Zhlazená metoda sdružených gradientů, popsána v [226], používá vektory v^+ a w^+ generované metodou PCG (vektory s^+ a r^+ jsou v PCG nahrazeny vektory v^+ a w^+). V zhlazovacím kroku jsou vypočteny vektory $s^+ = s + \lambda(v^+ - s)$ a $r^+ = r + \lambda(w^+ - r)$, kde parametr λ se vybírá tak, aby reziduum $\|r^+\|$ bylo minimální. Zhlazovací krok zaručuje, že norma reziduálního vektoru monotonně klesá. V knize [226] je ukázáno, že zhlazená metoda sdružených gradientů je ekvivalentní metodě MINRES, pokud $C = I$ (bez předpodmínění). Předpodmíněná zhlazená metoda sdružených gradientů pro indefinitní systém (1488) je realizována algoritmem PSCG.

Algoritmus PCG

$$\begin{aligned} s &\in R^{n+m}, \quad r = b - Ks, \\ \tilde{r} &= C^{-1}r, \quad \gamma = \tilde{r}^T r, \\ p &= \tilde{r}, \end{aligned}$$

while $\|r_x\| > \omega\|b_x\|$ or $\|r_u\| > \omega\|b_u\|$ **do**

$$\begin{aligned} q &= Kp, \quad \alpha = \gamma/p^T q, \\ s^+ &= s + \alpha p, \quad r^+ = r - \alpha q, \\ \tilde{r}^+ &= C^{-1}r^+, \quad \gamma^+ = (\tilde{r}^+)^T r^+, \\ \beta &= \gamma^+/\gamma, \quad p^+ = \tilde{r}^+ + \beta p, \\ &\text{zrušit index +} \end{aligned}$$

end while.

Algoritmus PSCG

$$\begin{aligned} s &\in R^{n+m}, \quad v = s, \quad r = b - Ks, \quad w = r, \\ \tilde{w} &= C^{-1}w, \quad \gamma = \tilde{w}^T w, \\ p &= \tilde{w}, \end{aligned}$$

while $\|r_x\| > \omega\|b_x\|$ or $\|r_u\| > \omega\|b_u\|$ **do**

$$\begin{aligned} q &= Kp, \quad \alpha = \gamma/p^T q, \\ v^+ &= v + \alpha p, \quad w^+ = w - \alpha q, \\ \lambda &= -r^T(w^+ - r)/\|w^+ - r\|^2, \\ s^+ &= s + \lambda(v^+ - s), \quad r^+ = r + \lambda(w^+ - r), \\ \tilde{w}^+ &= C^{-1}w^+, \quad \gamma^+ = (\tilde{w}^+)^T w^+, \\ \beta &= \gamma^+/\gamma, \quad p^+ = \tilde{w}^+ + \beta p, \\ &\text{zrušit index +} \end{aligned}$$

end while.

Metoda sdružených reziduí, popsaná v [201], je podobně jako metoda MINRES založena na minimalizaci norem reziduí, ale používá odlišné rekurence, podobné rekurencím metody sdružených gradientů. Předpokládaná zhlazená metoda sdružených reziduí pro indefinitní systém (1488) je realizována algoritmem PCR.

Symetrická metoda kvaziminimálních reziduí, popsaná v [80], vznikla zjednodušením obecnější nesymetrické metody kvaziminimálních reziduí. Předpokládaná metoda kvaziminimálních reziduí pro indefinitní systém (1488) je realizována algoritmem PQMR.

Algoritmus PCR

$$\begin{aligned} s &\in R^{n+m}, \quad r = b - Ks, \\ \tilde{r} &= C^{-1}r, \quad \tilde{w} = K\tilde{r}, \quad \gamma = \tilde{w}^T \tilde{r}, \\ p &= \tilde{r}, \quad q = \tilde{w}, \end{aligned}$$

while $\|r_x\| > \omega\|b_x\|$ or $\|r_u\| > \omega\|b_u\|$ **do**

$$\begin{aligned} \tilde{q} &= C^{-1}q, \quad \alpha = \gamma/q^T \tilde{q}, \\ s^+ &= s + \alpha p, \quad r^+ = r - \alpha q, \quad \tilde{r}^+ = \tilde{r} - \alpha \tilde{q}, \\ \tilde{w}^+ &= K\tilde{r}^+, \quad \gamma^+ = (\tilde{w}^+)^T \tilde{r}^+, \quad \beta = \gamma^+/\gamma, \\ p^+ &= \tilde{r}^+ + \beta p, \quad q^+ = \tilde{w}^+ + \beta q, \\ &\text{zrušit index +} \end{aligned}$$

end while.

Algoritmus PQMR

$$\begin{aligned} s &\in R^{n+m}, \quad r = b - Ks, \quad w = r, \\ u &= 0, \quad v = 0, \quad \vartheta = 0, \quad \tau = w^T w, \\ \tilde{w} &= C^{-1}w, \quad \gamma = \tilde{w}^T w, \\ p &= \tilde{w}, \end{aligned}$$

while $\|r_x\| > \omega\|b_x\|$ or $\|r_u\| > \omega\|b_u\|$ **do**

$$\begin{aligned} q &= Kp, \quad \alpha = \gamma/p^T q, \\ w^+ &= w - \alpha q, \quad \sigma = (w^+)^T w^+/\tau, \\ u^+ &= (\vartheta u + \alpha p)/(1 + \sigma), \\ v^+ &= (\vartheta v + \alpha q)/(1 + \sigma), \\ s^+ &= s + u^+, \quad r^+ = r - v^+, \\ \vartheta^+ &= \sigma, \quad \tau^+ = \tau\sigma/(1 + \sigma), \\ \tilde{w}^+ &= C^{-1}w^+, \quad \gamma^+ = (\tilde{w}^+)^T w^+, \\ \beta &= \gamma^+/\gamma, \quad p^+ = \tilde{w}^+ + \beta p, \\ &\text{zrušit index +} \end{aligned}$$

end while.

Řešíme-li soustavy lineárních rovnic iteračními metodami, je vhodné tyto soustavy předpokládat. V případě rovnic tvaru (1488) je vhodné využít strukturu matice K . V tomto oddílu se budeme zabývat třemi typy předpokládaných:

- Pozitivně definitní předpokládač založený na diagonální aproximaci Hessovy matice.
- Indefinitní předpokládače založené na diagonální aproximaci Schurova doplňku.
- Indefinitní předpokládač založený na diagonální aproximaci Hessovy matice.

Pozitivně definitní předpokládač založený na diagonální aproximaci Hessovy matice má tvar

$$C = \begin{bmatrix} D & 0 \\ 0 & A^T D^{-1} A \end{bmatrix}, \quad (1497)$$

kde D je diagonální (nebo jiná snadno invertovatelná) aproximace matice B .

Věta 440. Uvažujme soustavu rovnic (1488) s regulární maticí K . Nechť C je předpokmiňovač tvaru (1497), kde matice D je pozitivně definitní. Pak platí

$$\bar{K} = C^{-1/2}KC^{-1/2} = \begin{bmatrix} \bar{B} & \bar{A} \\ \bar{A}^T & 0 \end{bmatrix}, \quad (1498)$$

kde

$$\begin{aligned} \bar{B} &= D^{-1/2}BD^{-1/2}, \\ \bar{A} &= D^{-1/2}A(A^TD^{-1}A)^{-1/2} \\ \bar{A}^T\bar{B}^{-1}\bar{A} &= (A^TD^{-1}A)^{-1/2}A^TB^{-1}A(A^TD^{-1}A)^{-1/2}, \end{aligned}$$

a matice \bar{A} má ortonormální sloupce (platí $\bar{A}^T\bar{A} = I$). Vlastní čísla matice (1498) leží v sjednocení intervalů \bar{J}^- a \bar{J}^+ , kde

$$\bar{J}^- = \left[-\frac{1}{\bar{\mu}_1}, -\frac{1}{\bar{\mu}_n + 1} \right], \quad \bar{J}^+ = [\bar{\mu}_1, \bar{\mu}_n + 1]$$

a kde $0 < \bar{\mu}_1 \leq \dots \leq \bar{\mu}_n$ jsou vlastní čísla matice $D^{-1/2}BD^{-1/2}$.

Důkaz (a) Jelikož matice K je regulární, má matice A plnou hodnotu, takže A^TDA je pozitivně definitní a existuje její druhá odmocnina. Můžeme tedy psát

$$\begin{aligned} C^{-1/2}KC^{-1/2} &= \begin{bmatrix} \bar{B} & \bar{A} \\ \bar{A}^T & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} D^{-1/2} & 0 \\ 0 & (A^TD^{-1}A)^{-1/2} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} B & A \\ A^T & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} D^{-1/2} & 0 \\ 0 & (A^TD^{-1}A)^{-1/2} \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} D^{-1/2}BD^{-1/2} & D^{-1/2}A(A^TD^{-1}A)^{-1/2} \\ (A^TD^{-1}A)^{-1/2}A^TD^{-1/2} & 0 \end{bmatrix} \triangleq \begin{bmatrix} \bar{B} & \bar{A} \\ \bar{A}^T & 0 \end{bmatrix}. \end{aligned}$$

Tedy $\bar{B} = D^{-1/2}BD^{-1/2}$ a

$$\begin{aligned} \bar{A}^T\bar{A} &= (A^TD^{-1}A)^{-1/2}A^TD^{-1/2}D^{-1/2}A(A^TD^{-1}A)^{-1/2} = I, \\ \bar{A}^T\bar{B}^{-1}\bar{A} &= (A^TD^{-1}A)^{-1/2}A^TD^{-1/2}A^TB^{-1}AD^{-1/2}A(A^TD^{-1}A)^{-1/2} \\ &= (A^TD^{-1}A)^{-1/2}A^TB^{-1}A(A^TD^{-1}A)^{-1/2}. \end{aligned}$$

(b) Matice \bar{A} má ortonormální sloupce, takže pro její singulární čísla platí $\bar{\sigma}_i = 1$, $1 \leq i \leq m$. Podle věty 439 leží vlastní čísla matice \bar{K} v sjednocení intervalů

$$\begin{aligned} J^- &= \left[\frac{1}{2}(\bar{\mu}_1 - \sqrt{\bar{\mu}_1^2 + 4}), \frac{1}{2}(\bar{\mu}_n - \sqrt{\bar{\mu}_n^2 + 4}) \right] = \left[-\frac{2}{\bar{\mu}_1 + \sqrt{\bar{\mu}_1^2 + 4}}, -\frac{2}{\bar{\mu}_n + \sqrt{\bar{\mu}_n^2 + 4}} \right] \\ J^+ &= \left[\bar{\mu}_1, \frac{1}{2}(\bar{\mu}_n + \sqrt{\bar{\mu}_n^2 + 4}) \right]. \end{aligned}$$

Pro libovolné kladné číslo a platí

$$2a \leq a + \sqrt{a^2 + 4} \leq a + \sqrt{(a+2)^2} = 2a + 2,$$

takže $J^- \subset \bar{J}^-$ a $J^+ \subset \bar{J}^+$, kde \bar{J}^- a \bar{J}^+ jsou intervaly uvedené ve větě 440. \square

Indefinitní předpokmiňovače založené na diagonální aproximaci Schurova doplňku mají tvar

$$C = \begin{bmatrix} B & A \\ A^T & -N \end{bmatrix}, \quad (1499)$$

kde buď $N = A^TD^{-1}A - A^TB^{-1}A$, nebo N je diagonální pozitivně definitní matice.

Poznámka 523. Roznásobením identity $CC^{-1} = I$ se snadno přesvědčíme, že platí

$$C^{-1} = \begin{bmatrix} B^{-1} - B^{-1}A(A^TB^{-1}A + N)^{-1}A^TB^{-1} & B^{-1}A(A^TB^{-1}A + N)^{-1} \\ (A^TB^{-1}A + N)^{-1}A^TB^{-1} & -(A^TB^{-1}A + N)^{-1} \end{bmatrix}, \quad (1500)$$

$$C^{-1} = \begin{bmatrix} (B + AN^{-1}A^T)^{-1} & (B + AN^{-1}A^T)^{-1}AN^{-1} \\ N^{-1}A(B + AN^{-1}A^T)^{-1} & N^{-1}A(B + AN^{-1}A^T)^{-1}AN^{-1} - N^{-1} \end{bmatrix}. \quad (1501)$$

Pokud $N = A^TD^{-1}A - A^TB^{-1}A$, takže $A^TB^{-1}A + N = A^TD^{-1}A$, používáme vzorec (1500), kam místo matice B dosazujeme úplný nebo neúplný řádký Choleského rozklad $LL^T = B + E$ (s případnou Gillovou-Murrayovou korekcí $E \succeq 0$) a místo matice $A^TD^{-1}A$ dosazujeme úplný nebo neúplný řádký Choleského rozklad $R^TR = A^TD^{-1}A + E$ (s případnou Gillovou-Murrayovou korekcí $E \succeq 0$). Pokud N je diagonální, používáme vzorec (1501), kam místo matice $B + AN^{-1}A^T$ dosazujeme úplný nebo neúplný řádký Choleského rozklad $LL^T = B + AN^{-1}A^T + E$ (s případnou Gillovou-Murrayovou korekcí $E \succeq 0$).

Věta 441. Uvažujme soustavu rovnic (1488) s regulární maticí K . Nechť C je předpokmiňovač tvaru (1499), kde matice B a $A^TB^{-1}A + N$ jsou pozitivně definitní. Pak matice KC^{-1} má alespoň n jednotkových vlastních čísel, kterým odpovídá systém n lineárně nezávislých vlastních vektorů. Zbýlá vlastní čísla matice KC^{-1} jsou vlastními čísly matice $A^TB^{-1}A(A^TB^{-1}A + N)^{-1}$. Tato vlastní čísla jsou kladná.

Důkaz Použijeme-li (1500), dostaneme po vynásobení

$$KC^{-1} = \begin{bmatrix} I & 0 \\ (I - M)A^TB^{-1} & M \end{bmatrix},$$

kde $M = A^TB^{-1}A(A^TB^{-1}A + N)^{-1}$. Matice KC^{-1} je blokově dolní trojúhelníková, takže má alespoň n jednotkových vlastních čísel odpovídajících diagonálnímu bloku I . Protože pro n lineárně nezávislých vektorů $e_j \in R^n$, $1 \leq j \leq n$ platí

$$\begin{bmatrix} I & 0 \\ (I - M)A^TB^{-1} & M \end{bmatrix} \begin{bmatrix} e_j \\ A^TB^{-1}e_j \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} e_j \\ A^TB^{-1}e_j \end{bmatrix},$$

existuje n lineárně nezávislých vlastních vektorů odpovídajících jednotkovým vlastním číslům. Zbýlá vlastní čísla matice KC^{-1} jsou vlastními čísly diagonálního bloku $M = A^TB^{-1}A(A^TB^{-1}A + N)^{-1}$. Tato vlastní čísla jsou kladná, neboť matice B , $A^TB^{-1}A$ a $A^TB^{-1}A + N$ jsou podle předpokladu pozitivně definitní. \square

Věta 442. Nechť jsou splněny předpoklady věty 441. Pak Krylovův podprostor

$$\mathcal{K} = \mathcal{L}\{r, KC^{-1}r, (KC^{-1})^2r, \dots\}, \quad r \in R^{n+m} \quad (1502)$$

má dimenzi nanejvýš $m + 1$.

Důkaz Z teorie matic víme, že dimenze Krylovova podprostoru (1502) nepřevyší stupeň minimálního polynomu matice KC^{-1} . Jelikož matice KC^{-1} dimenze $n + m$ má $n + m$ lineárně nezávislých vlastních vektorů, je stupeň minimálního polynomu roven počtu různých vlastních čísel této matice (násobnost se nepočítá). Podle věty 441 má matice KC^{-1} alespoň n jednotkových vlastních čísel, takže počet různých vlastních čísel se rovná $n + m - (n - 1) = m + 1$. \square

Lemma 138. Uvažujme algoritmus PCG s předpokmiňovačem (1499), kde matice B a D jsou pozitivně definitní, aplikovaný na soustavu rovnic (1488) s regulární maticí K . Předpokládejme, že počáteční vektor $d \in R^{n+m}$ je zvolen tak, že $r_x = 0$. Pak v každém iteračním kroku platí $r_x = 0$, $\tilde{r}_x = -B^{-1}A\tilde{r}_u$, $q_x = 0$,

$$p_x = -B^{-1}Ap_u, \text{ a}$$

$$\begin{aligned} \tilde{r}_u &= -(A^T B^{-1}A + N)^{-1}r_u, \\ r^T \tilde{r} &= r_u^T \tilde{r}_u = -r_u^T (A^T B^{-1}A + N)^{-1}r_u, \\ q_u &= -A^T B^{-1}Ap_u, \\ p^T q &= p_u^T q_u = -p_u^T A^T B^{-1}Ap_u, \\ s_u^+ &= s_u + \alpha p_u, \\ r_u^+ &= r_u - \alpha q_u, \\ p_u^+ &= \tilde{r}_u + \beta p_u, \end{aligned}$$

Důkaz Důkaz provedeme indukcí. Necht' v nějakém iteračním kroku platí $r_x = 0$. Pak dosazením (1500) do vztahu $\tilde{r} = C^{-1}r$, dostaneme

$$\tilde{r}_u = -(A^T B^{-1}A + N)^{-1}r_u, \quad \tilde{r}_x = B^{-1}A(A^T B^{-1}A + N)^{-1}r_u = -B^{-1}A\tilde{r}_u.$$

Platí tedy

$$r^T \tilde{r} = r_x^T \tilde{r}_x + r_u^T \tilde{r}_u = r_u^T \tilde{r}_u = -r_u^T (A^T B^{-1}A + N)^{-1}r_u.$$

Jelikož v prvním iteračním kroku platí $p = \tilde{r}$, můžeme předpokládat, že $p_x = -B^{-1}Ap_u$. Můžeme tedy psát

$$q = Kp = \begin{bmatrix} B & A \\ A^T & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -B^{-1}Ap_u \\ p_u \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ -A^T B^{-1}Ap_u \end{bmatrix},$$

takže $q_u = -A^T B^{-1}Ap_u$ a jelikož $q_x = 0$, platí

$$p^T q = p_x^T q_x + p_u^T q_u = p_u^T q_u = -p_u^T A^T B^{-1}Ap_u.$$

Rekurentní vztahy pro s_u^+ , r_u^+ a p_u^+ plynou z rekurentních vztahů pro d^+ , r^+ a p^+ . Jelikož $r_x = 0$ a $q_x = 0$, platí $r_x^+ = 0$. Jelikož $\tilde{r}_x^+ = -B^{-1}A\tilde{r}_u^+$, a $p_x = -B^{-1}Ap_u$, platí $p_x^+ = -B^{-1}Ap_u^+$. \square

Věta 443. *Necht' jsou splněny předpoklady lemmatu 138. Pak:*

- (a) Vektor s^* , který je řešením soustavy rovnic $Ks = b$, je nalezen po nejvýše m iteračních krocích.
- (b) Algoritmus nemůže selhat (na dělení nulou) dříve než je nalezen vektor s_u^* .
- (c) Noma $\|s_u - s_u^*\|$ konverguje k nule alespoň R -lineárně s asymptotickou rychlostí

$$\frac{\sqrt{\kappa} - 1}{\sqrt{\kappa} + 1},$$

kde κ je spektrální číslo podmíněnosti matice $A^T B^{-1}A(A^T B^{-1}A + N)^{-1}$.

Důkaz (a) Lemma 138 implikuje, že pokud je soustava rovnic (1488) řešena metodou sdružených gradientů s předpodmiňovačem (1499), je vektor s_u generován metodou sdružených gradientů s předpodmiňovačem $A^T B^{-1}A + N$ aplikovanou na soustavu rovnic

$$A^T B^{-1}As_u = -\tilde{b}_u \tag{1503}$$

(explicitní vyjádření pro \tilde{b}_u nás zatím nezajímá). Jelikož matice $A^T B^{-1}A$ a $A^T B^{-1}A + N$ jsou pozitivně definitní, získáme řešení s_u^* po nejvýše m iteračních krocích. Jelikož $r_x^* = 0$, platí $s_x^* = -B^{-1}As_u^*$, takže z rovnice $A^T s_x^* = b_x$ plyne $A^T B^{-1}As_u^* = -b_x$ a protože s_u^* je řešením této rovnice, platí $r_u^* = 0$. Můžeme tedy psát $d = s^*$ pokud $s_u = s_u^*$.

(b) Protože jmenovatele vystupující v metodě sdružených gradientů s předpokmiňovačem (1499) aplikované na soustavu rovnic (1488) jsou stejné (až na znaménko) jako jmenovatele vystupující v metodě sdružených gradientů s předpokmiňovačem $A^T B^{-1} A + N$ aplikované na soustavu rovnic $A^T B^{-1} A s_u = -b_u$ a matice $A^T B^{-1} A$ a $A^T B^{-1} A + N$ jsou pozitivně definitní, nemůžeme dojít k dělení nulou dříve, než je nalezen vektor s_u^* a tedy i vektor s^* .

(c) Můžeme tedy použít standardní odhad asymptotické rychlosti konvergence pro metodu sdružených gradientů s předpokmiňovačem $A^T B^{-1} A + N$ aplikovanou na soustavu rovnic $A^T B^{-1} A s_u = -b_u$. \square

Poznámka 524. Ve větě 443 požadujeme aby počáteční reziduum splňovalo podmínku $r_x = 0$. Toho lze docílit, položíme-li v prvním iteračním kroku $s_x = B^{-1} b_x$ a $s_u = 0$.

Poznámka 525. Používáme-li algoritmus PCG s předpokmiňovačem (1499), je třeba počítat vektor $\tilde{r} = C^{-1} r$. Pokud $N = A^T D^{-1} A - A^T B^{-1} A$, a tedy $A^T B^{-1} A + N = A^T D^{-1} A$, platí

$$\begin{aligned} C^{-1} r &= \begin{bmatrix} B^{-1} - B^{-1} A (A^T D^{-1} A)^{-1} A^T B^{-1} & B^{-1} A (A^T D^{-1} A)^{-1} \\ (A^T D^{-1} A)^{-1} A^T B^{-1} & -(A^T D^{-1} A)^{-1} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} r_x \\ r_u \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} B^{-1} (r_x - A \tilde{r}_u) \\ \tilde{r}_u \end{bmatrix}, \end{aligned}$$

kde $\tilde{r}_u = (A^T D^{-1} A)^{-1} (A^T B^{-1} r_x - r_u)$. Matici $(A^T D^{-1} A)^{-1}$ není třeba určovat, používá se řídký Choleského rozklad $R^T R = A^T D^{-1} A + E$ (s případnou Gillovou-Murrayovou korekcí $E \succeq 0$). Matice $A^T D^{-1} A$ však může být hustá, má-li matice A husté řádky. Je-li hustých řádků malý počet, můžeme předpokládat, že $A^T = [A_s^T, A_d^T]$ a $D = \text{diag}(D_s, D_d)$, kde matice $A_s^T D_s^{-1} A_s$ je řídká a matice A_d má husté řádky. Pak podle důsledku 12 platí

$$\begin{aligned} (A^T D^{-1} A)^{-1} &= (A_s^T D_s^{-1} A_s + A_d^T D_d^{-1} A_d)^{-1} \\ &= (A_s^T D_s^{-1} A_s)^{-1} - (A_s^T D_s^{-1} A_s)^{-1} A_d^T M_d^{-1} A_d (A_s^T D_s^{-1} A_s)^{-1}, \end{aligned} \quad (1504)$$

kde

$$M_d = D_d + A_d (A_s^T D_s^{-1} A_s)^{-1} A_d^T$$

je malá hustá matice. Místo matice $(A_s^T D_s^{-1} A_s)^{-1}$ se opět použije řídký Choleského rozklad.

Podle věty 443 je metoda sdružených gradientů aplikovaná na soustavu rovnic (1488) v jistém smyslu ekvivalentní metodě sdružených gradientů aplikované na soustavu rovnic (1503). Toho využívají metody podprostoru obrazů založené na řešení soustavy rovnic (1503). Použijeme-li první rovnici v (1488), dostaneme

$$B s_x + A s_u = b_x \quad \Rightarrow \quad s_x = B^{-1} (b_x - A s_u)$$

a z druhé rovnice plyne

$$A^T B^{-1} (b_x - A s_u) = b_u \quad \Rightarrow \quad A^T B^{-1} A s_u = -(b_u - A^T B^{-1} b_x).$$

řešení soustavy rovnic (1488) lze tedy získat tak, že řešíme soustavu rovnic

$$A^T B^{-1} A s_u = -\tilde{b}_u, \quad \tilde{b}_u = b_u - A^T B^{-1} b_x, \quad (1505)$$

a položíme $s_x = B^{-1} (b_x - A s_u)$. Je-li matice B velká a řídká, použijeme úplný nebo neúplný řídký Choleského rozklad $LL^T = B + E$ (s případnou Gillovou-Murrayovou korekcí $E \succeq 0$). Dosavadní úvahy jsou realizovány v algoritmech RPCG a RPSCG (algoritmus RPSCG používá zhlazenou metodu sdružených gradientů).

Algorithm RPCG

$$\begin{aligned} s_u &= 0, & r_u &= A^T B^{-1} b_x - b_u, \\ \tilde{r}_u &= C^{-1} r_u, & \gamma &= \tilde{r}_u^T r_u, & \bar{\gamma} &= \gamma, \\ p_u &= \tilde{r}_u, \end{aligned}$$

while $\gamma > \omega \bar{\gamma}$ **do**

$$\begin{aligned} q_u &= A^T B^{-1} A p_u, & \alpha &= \gamma / p_u^T q_u, \\ s_u^+ &= s_u + \alpha p_u, & r_u^+ &= r_u - \alpha q_u, \\ \tilde{r}_u^+ &= C^{-1} r_u^+, & \gamma^+ &= (\tilde{r}_u^+)^T r_u^+, \\ \beta &= \gamma^+ / \gamma, & p_u^+ &= \tilde{r}_u^+ + \beta p_u, \\ & & & \text{zrušit index } + \end{aligned}$$

end while,

$$s_x = B^{-1}(b_x - A s_u).$$

Algorithm RPSCG

$$\begin{aligned} s_u &= 0, & r_u &= A^T B^{-1} b_x - b_u, \\ v_u &= 0, & w_u &= r_u, \\ \tilde{w}_u &= C^{-1} w_u, & \gamma &= \tilde{w}_u^T w_u, & \bar{\gamma} &= \gamma, \\ p_u &= \tilde{w}_u, \end{aligned}$$

while $\gamma > \omega \bar{\gamma}$ **do**

$$\begin{aligned} q_u &= A^T B^{-1} A p_u, & \alpha &= \gamma / p_u^T q_u, \\ v_u^+ &= v_u + \alpha p_u, & w_u^+ &= w_u - \alpha q_u, \\ \lambda &= -(r_u - w_u^+)^T w_u^+ / \|r_u - w_u^+\|^2, \\ s_u^+ &= v_u^+ + \lambda (s_u - v_u^+), \\ r_u^+ &= w_u^+ + \lambda (r_u - w_u^+), \\ \tilde{w}_u^+ &= C^{-1} w_u^+, & \gamma^+ &= (\tilde{w}_u^+)^T w_u^+, \\ \beta &= \gamma^+ / \gamma, & p_u^+ &= \tilde{w}_u^+ + \beta p_u, \\ & & & \text{zrušit index } + \end{aligned}$$

end while,

$$s_x = B^{-1}(b_x - A s_u).$$

Poznámka 526. Algoritmus RPCG s předpodmiňovačem $C = A^T D^{-1} A$ je ekvivalentní algoritmu PCG s předpodmiňovačem (1499), kde $N = A^T D^{-1} A - A^T B^{-1} A$. V algoritmu RPCG však můžeme použít libovolný jiný předpodmiňovač, například

$$C^{-1} = A^\dagger B (A^\dagger)^T = (A^T A)^{-1} A^T B A (A^T A)^{-1}.$$

Rovnost $(A^T B^{-1} A)^{-1} = A^\dagger B (A^\dagger)^T$ sice neplatí, ale matici $C^{-1} = A^\dagger B (A^\dagger)^T$ lze považovat za dobrou aproximaci matice $(A^T B^{-1} A)^{-1}$.

Indefinitní předpodmiňovač založený na diagonální aproximaci Hessovy matice má tvar

$$C = \begin{bmatrix} D & A \\ A^T & 0 \end{bmatrix}. \quad (1506)$$

kde D je diagonální aproximace matice B .

Poznámka 527. Nahradíme-li v (1494) matici B diagonální maticí D , dostaneme

$$C^{-1} = \begin{bmatrix} D^{-1} - D^{-1} A (A^T D^{-1} A)^{-1} A^T D^{-1} & D^{-1} A (A^T D^{-1} A)^{-1} \\ (A^T D^{-1} A)^{-1} A^T D^{-1} & -(A^T D^{-1} A)^{-1} \end{bmatrix}, \quad (1507)$$

Do tohoto vzorce místo matice $A^T D^{-1} A$ dosazujeme úplný nebo neúplný řídký Choleského rozklad $R^T R = A^T D^{-1} A + E$ (s případnou Gillovou-Murrayovou korekcí $E \succeq 0$).

Věta 444. Uvažujme soustavu rovnic (1488) s regulární maticí K . Nechť C je předpodmiňovač tvaru (1506), kde matice $A^T D^{-1} A$ je regulární a matice D je pozitivně definitní. Pak matice $K C^{-1}$ má alespoň $2m$ jednotkových vlastních čísel. Je-li matice $B - D$ regulární, existuje pouze m lineárně nezávislých vlastních vektorů odpovídajících těmto vlastním číslům. Ostatní vlastní čísla matice $K C^{-1}$ jsou vlastními čísly matice $Z^T B Z (Z^T D Z)^{-1}$. Je-li matice $Z^T B Z$ pozitivně definitní, jsou všechna vlastní čísla matice $K C^{-1}$ kladná. Jestliže navíc $v^T Z^T D Z v = v^T Z^T B Z v$ pro nějaký vektor $v \in R^n$, jsou všechna vlastní čísla matice $K C^{-1}$ obsažena v intervalu určeném extrémními vlastními čísly matice $Z^T B Z (Z^T D Z)^{-1}$.

Důkaz Použijeme-li (1488) a (1507), dostaneme

$$C^{-1} = \begin{bmatrix} P & Q \\ Q^T & -(A^T D^{-1} A)^{-1} \end{bmatrix}, \quad K C^{-1} = \begin{bmatrix} I + (B - D)P & (B - D)Q \\ 0 & I \end{bmatrix}, \quad (1508)$$

kde $P = D^{-1} - D^{-1}A(A^T D^{-1}A)^{-1}A^T D^{-1}$ a $Q = D^{-1}A(A^T D^{-1}A)^{-1}$, takže $PA = 0$. Matice KC^{-1} je blokově horní trojúhelníková, takže má alespoň m jednotkových vlastních čísel odpovídajících diagonálnímu bloku I . Zbývají vlastní čísla matice KC^{-1} jsou vlastními čísly diagonálního bloku $I + (B - D)P$. V tomto případě pro vlastní číslo λ platí

$$(I + (B - D)P)x = \lambda x, \quad (1509)$$

kde matice $I + (B - D)P$ má dimenzi n . Jelikož matice A má podle předpokladu plnou hodnost, existuje m lineárně nezávislých vektorů tvaru $x = Au$ takových, že $Px = 0$, což jsou vlastní vektory matice $I + (B - D)P$ odpovídající jednotkovým vlastním číslům. Odtud plyne, že matice KC^{-1} má alespoň $2m$ jednotkových vlastních čísel. Předpokládejme nyní, že

$$\begin{bmatrix} I + (B - D)P & (B - D)Q \\ 0 & I \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix}$$

Pak nutně $Px + Qy = 0$ (pokud $(B - D)$ je regulární), což po vynásobení maticí D^{-1} dává

$$x - A(A^T D^{-1}A)^{-1}A^T D^{-1}x + A(A^T D^{-1}A)^{-1}y = 0,$$

takže $x = Au$ pro nějaký vektor $u \in R^m$. Platí tedy $Px = 0$, což dává $Qy = D^{-1}A(A^T D^{-1}A)^{-1}y = 0$. Ale matice A má plnou hodnost a matice D^{-1} , $A^T D^{-1}A$ jsou regulární, takže $y = 0$. Platí tedy $[x^T, y^T] = [(Au)^T, 0]$, což dává právě m lineárně nezávislých vlastních vektorů odpovídajících jednotkovým vlastním číslům. Předpokládejme nyní, že $\lambda \neq 1$ v (1509) a položíme $x = Au + DZv$. Toto vyjádření je jednoznačné, neboť $Au + DZv = 0$ implikuje $A^T D^{-1}Au = 0$ a $Z^T DZv = 0$, takže $u = 0$ a $v = 0$. Jelikož $PA = 0$ a $PDZ = Z$, můžeme psát

$$(B - D)Px = (B - D)P(Au + DZv) = (B - D)Zv = BZv - DZv$$

a (1509) implikuje $(B - D)Px = (\lambda - 1)x = (\lambda - 1)(Au + DZv)$. Platí tedy

$$Z^T BZv - Z^T DZv = (\lambda - 1)Z^T DZv,$$

neboli $Z^T BZv = \lambda Z^T DZv$, takže λ je vlastní číslo matice $Z^T BZ(Z^T DZ)^{-1}$. Je-li matice $Z^T BZ$ pozitivně definitní, jsou všechna vlastní čísla matice $Z^T BZ(Z^T DZ)^{-1}$ a tedy i matice KC^{-1} kladná. Poslední část tvrzení se dokáže způsobem, který byl použit v důkazu věty 441. \square

Věta 445. *Nechť jsou splněny předpoklady věty 444 a matice $B - D$ je regulární. Pak Krylovův podprostor (1502) má dimenzi nanejvýš $n - m + 2$.*

Důkaz Tak jako v důkazu věty 442 je třeba určit stupeň minimálního polynomu matice KC^{-1} . Nyní je situace složitější, neboť matice KC^{-1} nemá $n + m$ lineárně nezávislých vlastních vektorů. V tomto případě se stupeň minimálního polynomu rovná součtu řádů největších Jordanových bloků příslušných různým vlastním číslům. Ukážeme, že k jednotkovým vlastním číslům existuje m dvojic vektorů tvaru

$$x = \begin{bmatrix} Au \\ 0 \end{bmatrix}, \quad y = \begin{bmatrix} D \\ A^T \end{bmatrix} (B - D)^{-1}Au, \quad u \in R^m, \quad (1510)$$

pro které platí

$$KC^{-1}[x, y] = [x, y] \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} = [x, x + y] \quad (1511)$$

(matice uprostřed je Jordanův blok řádu 2 odpovídající jednotkovému vlastnímu číslu). Použijeme-li (1510), dostaneme

$$\begin{aligned} KC^{-1}x &= \begin{bmatrix} I + (B - D)P & (B - D)Q \\ 0 & I \end{bmatrix} \begin{bmatrix} Au \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} Au \\ 0 \end{bmatrix} = x \\ KC^{-1}y &= \begin{bmatrix} I + (B - D)P & (B - D)Q \\ 0 & I \end{bmatrix} \begin{bmatrix} D(B - D)^{-1}Au \\ A^T(B - D)^{-1}Au \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} Au + D(B - D)^{-1}Au \\ A^T(B - D)^{-1}Au \end{bmatrix} = x + y \end{aligned}$$

takže skutečně platí (1511). Odtud plyne že Jordanovy bloky odpovídající jednotkovým vlastním číslům matice KC^{-1} jsou řádu 2 a tedy stupeň minimálního polynomu matice je $n + m - (2m - 2) = n - m + 2$. \square

Lemma 139. *Uvažujme algoritmus PCG s předpokmiňovačem (1506) aplikovaný na soustavu rovnic (1488) s regulární maticí K . Předpokládejme, že počáteční vektor $d \in R^{n+m}$ je zvolen tak, že $r_u = 0$. Nechť*

$$\begin{aligned} s_x = Zs_z + D^{-1}As_y &\Rightarrow s_z = (Z^T DZ)^{-1} Z^T Ds_x & s_y = (A^T D^{-1}A)^{-1} A^T s_x, \\ p_x = Zp_z + D^{-1}Ap_y &\Rightarrow p_z = (Z^T DZ)^{-1} Z^T Dp_x & p_y = (A^T D^{-1}A)^{-1} A^T p_x, \\ \tilde{r}_x = Z\tilde{r}_z + D^{-1}A\tilde{r}_y &\Rightarrow \tilde{r}_z = (Z^T DZ)^{-1} Z^T D\tilde{r}_x & \tilde{r}_y = (A^T D^{-1}A)^{-1} A^T \tilde{r}_x, \end{aligned}$$

a

$$\begin{aligned} r_x = DZ(Z^T DZ)^{-1} r_z + A(A^T D^{-1}A)^{-1} r_y &\Rightarrow r_z = Z^T r_x, & r_y = AD^{-1} r_x, \\ q_x = DZ(Z^T DZ)^{-1} q_z + A(A^T D^{-1}A)^{-1} q_y &\Rightarrow q_z = Z^T q_x, & q_y = AD^{-1} q_x, \end{aligned}$$

(všechny tyto rozklady jsou určeny jednoznačně, neboť matice A má plnou hodnotu). Pak v každém iteračním kroku platí $r_u = 0$, $\tilde{r}_y = 0$, $q_u = 0$, $p_y = 0$ a

$$\begin{aligned} \tilde{r}_z &= (Z^T DZ)^{-1} r_z, \\ r^T \tilde{r} &= r_z^T \tilde{r}_z = r_z^T (Z^T DZ)^{-1} r_z, \\ q_z &= Z^T BZp_z, \\ p^T q &= p_z^T q_z = p_z^T Z^T BZp_z, \\ s_z^+ &= s_z + \alpha p_z, \\ r_z^+ &= r_z - \alpha q_z, \\ p_z^+ &= \tilde{r}_z + \beta p_z, \\ s_y^+ &= s_y + \alpha p_y = s_y \end{aligned}$$

Důkaz Důkaz provedeme indukcí. Nechť v nějakém iteračním kroku platí $r_u = 0$. Pak dosazením (1508) do vztahu $\tilde{r} = C^{-1}r$, dostaneme

$$\tilde{r}_x = Pr_x = P(DZ(Z^T DZ)^{-1} r_z + A(A^T D^{-1}A)^{-1} r_y) = Z(Z^T DZ)^{-1} r_z$$

(neboť $PA = 0$ a $PDZ = Z$), což porovnáním se vztahem $\tilde{r}_x = Z\tilde{r}_z + D^{-1}A\tilde{r}_y$ dává

$$\tilde{r}_z = (Z^T DZ)^{-1} r_z, \quad \tilde{r}_y = 0$$

a jelikož $r_u = 0$, dostaneme

$$r^T \tilde{r} = r_x^T \tilde{r}_x = (DZ(Z^T DZ)^{-1} r_z + A(A^T D^{-1}A)^{-1} r_y)^T Z(Z^T DZ)^{-1} r_z = r_z^T (Z^T DZ)^{-1} r_z.$$

Jelikož v prvním iteračním kroku platí $p = \tilde{r}$, můžeme předpokládat, že $p_y = 0$, neboli $p_x = Zp_z$. Můžeme tedy psát

$$q = Kp = \begin{bmatrix} B & A \\ A^T & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} Zp_z \\ p_u \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} BZp_z + Ap_u \\ 0 \end{bmatrix},$$

takže

$$q_z = Z^T q_x = Z^T (BZp_z + Ap_u) = Z^T BZp_z.$$

a jelikož $q_u = 0$, platí

$$p^T q = p_x^T q_x = p_z^T Z^T (BZp_z + Ap_u) = p_z^T Z^T BZp_z.$$

Rekurentní vztahy pro s_z^+ , r_z^+ a p_z^+ plynou z rekurentních vztahů pro s^+ , r^+ a p^+ , neboť příslušné rozklady jsou jednoznačně určeny. Jelikož $r_u = 0$ a $q_u = 0$, platí $r_u^+ = 0$. Jelikož $\tilde{r}_y = 0$ a $p_y = 0$, platí $p_y^+ = 0$. Jelikož $p_y = 0$ je vektor s_x určen svou počáteční hodnotou a vektorem s_z . \square

Věta 446. *Nechť jsou splněny předpoklady lemmatu 138 přičemž matice $Z^T BZ$ je pozitivně definitní. Pak:*

- (a) Vektor $s_x^* = Zs_z^* + D^{-1}As_y^*$ (první část vektoru s^* , který je řešením soustavy rovnic $Ks = b$) je nalezen po nejvýše $n - m$ iteračních krocích.
 (b) Algoritmus nemůže selhat (na dělení nulou) dříve než je nalezen vektor s_x^* .
 (c) Norma $\|s_x - s_x^*\|$ konverguje k nule alespoň R - lineárně s asymptotickou rychlostí

$$\frac{\sqrt{\kappa} - 1}{\sqrt{\kappa} + 1},$$

kde κ je spektrální číslo podmíněnosti matice $Z^T BZ(Z^T DZ)^{-1}$.

- (d) Pokud $s_x = s_x^*$, pak vektor s_u^* je určen vztahem

$$s_u^* = s_u + (A^T D^{-1} A)^{-1} A^T D^{-1} r_x.$$

Důkaz (a) Lemma 139 implikuje, že je-li soustava rovnic (1488) řešena metodou sdružených gradientů s předpodmiňovačem (1506), platí $s = Zs_z + D^{-1}As_y$, kde vektor s_z je generován metodou sdružených gradientů s předpodmiňovačem $Z^T DZ$ aplikovanou na soustavu rovnic

$$Z^T BZs_z = b_z \quad (1512)$$

a vektor s_y zůstává beze změny (explicitní vyjádření pro b_z nás zatím nezajímá). Jelikož matice $Z^T BZ$ je pozitivně definitní, získáme řešení s_z^* a tedy i s_x^* po nejvýše $n - m$ iteračních krocích.

(b) Protože jmenovatele vystupující v metodě sdružených gradientů s předpodmiňovačem (1506) aplikované na soustavu rovnic (1488) jsou stejné jako jmenovatele vystupující v metodě sdružených gradientů s předpodmiňovačem $Z^T DZ$ aplikované na soustavu rovnic $Z^T BZs_z = b_z$ a matice $Z^T BZ$ je pozitivně definitní, nemůže dojít k dělení nulou dříve, než je nalezen vektor s_z^* a tedy i vektor s_x^* .

(c) Protože vektor s_y se nemění a $Z^T Z = I$, dostaneme $\|s_x - s_x^*\| = \|Z(s_z - s_z^*)\| = \|s_z - s_z^*\|$. Můžeme tedy použít standardní odhad asymptotické rychlosti konvergence pro metodu sdružených gradientů s předpodmiňovačem $Z^T DZ$ aplikovanou na soustavu rovnic $Z^T BZs_z = b_z$.

(d) Jelikož $s_x = s_x^*$, můžeme podle (1488) psát

$$\begin{aligned} b - Bs_x^* - As_u &= r_x, \\ b - Bs_x^* - As_u^* &= 0, \end{aligned}$$

což po odečtení dává $A(s_u^* - s_u) = r_x$. Vynásobíme-li tuto rovnici maticí $A^T D^{-1}$, dostaneme vztah $s_u^* - s_u = (A^T D^{-1} A)^{-1} A^T D^{-1} r_x$. \square

Poznámka 528. Ve větě 446 požadujeme, aby počáteční reziduum splňovalo podmínku $r_u = 0$. Toho lze docílit, položíme-li v prvním iteračním kroku $s_x = D^{-1}A(A^T D^{-1}A)^{-1}b_u$ a $s_u = 0$.

Poznámka 529. Podle věty 446 je důležité, aby matice $Z^T BZ$ byla pozitivně definitní, ale nejsou kladeny žádné nároky na vlastnosti matice B (kromě regularity). Pokud $B = G + \rho AA^T$, platí $Z^T BZ = Z^T(G + \rho AA^T)Z = Z^T GZ$, takže účinnost metody sdružených gradientů s předpodmiňovačem (1506) nezávisí na volbě parametru $\rho \geq 0$. To je velká výhoda, neboť při použití předpodmiňovače (1506) (kde $N = A^T D^{-1}A - A^T B^{-1}A$) je třeba hodnotu parametru $\rho \geq 0$ pečlivě nastavovat.

Poznámka 530. Používáme-li algoritmus PCG s předpodmiňovačem (1506), je třeba počítat vektor $\tilde{r} = C^{-1}r$. Je-li matice K velká a řídká můžeme postupovat dvojným způsobem. Buď řešíme indefinitní soustavu lineárních rovnic

$$C \tilde{r} = \begin{bmatrix} D & A \\ A^T & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \tilde{r}_x \\ \tilde{r}_u \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} r_x \\ r_u \end{bmatrix}$$

pomocí řídkého Bunchova-Parlettova rozkladu (oddíl 2.7). Druhá možnost spočívá v použití vzorce (1507), což dává

$$\begin{aligned} C^{-1}r &= \begin{bmatrix} D^{-1} - D^{-1}A(A^T D^{-1}A)^{-1}A^T D^{-1} & D^{-1}A(A^T D^{-1}A)^{-1} \\ (A^T D^{-1}A)^{-1}A^T D^{-1} & -(A^T D^{-1}A)^{-1} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} r_x \\ r_u \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} D^{-1}(r_x - A\tilde{r}_u) \\ \tilde{r}_u \end{bmatrix}, \end{aligned}$$

kde $\tilde{r}_u = (A^T D^{-1}A)^{-1}(A^T D^{-1}r_x - r_u)$. Matici $(A^T D^{-1}A)^{-1}$ není třeba určovat, používá se řídký Choleského rozklad $R^T R = A^T D^{-1}A + E$ (s případnou Gillovou-Murrayovou korekcí $E \succeq 0$). Má-li matice A husté řádky, počítáme matici $(A^T D^{-1}A)^{-1}$ podle vzorce (1504).

Podle věty 446 je metoda sdružených gradientů aplikovaná na soustavu rovnic (1488) v jistém smyslu ekvivalentní metodě sdružených gradientů aplikované na soustavu rovnic (1512). Toho využívají metody nulového podprostoru založené na řešení soustavy rovnic (1512). Uvažujme, tak jako v lemmatu 139, rozklad $s_x = Zs_z + D^{-1}As_y$, kde $s_z = (Z^T DZ)^{-1}Z^T Ds_x \in R^{n-m}$ a $s_y = (A^T D^{-1}A)^{-1}A^T s_x \in R^m$. Poznamenejme, že matice Z nemusí mít ortonormální sloupce. Stačí, když její sloupce tvoří bázi v $\mathcal{L}(A)^\perp$. Použijeme-li druhou rovnici v (1488), dostaneme $s_y = (A^T D^{-1}A)^{-1}b_u$ a z první rovnice v (1488) plyne $BZs_z = b_x - BD^{-1}As_A - As_u$, což po vynásobení zleva maticí Z^T dává

$$Z^T BZs_z = b_z, \quad b_z = Z^T(b_x - BD^{-1}As_y). \quad (1513)$$

Vektor s_z lze tedy získat metodou sdružených gradientů s předpokmiňovačem $Z^T DZ$, aplikovanou na soustavu rovnic (1513). V tomto případě je však třeba určit matici Z .

Poznámka 531. Jednou z možností je použít matici Z s neortonormálními sloupci. Uvažujme matice

$$A = \begin{bmatrix} A_B \\ A_N \end{bmatrix}, \quad Z = \begin{bmatrix} -(A_B^{-1})^T A_N^T \\ I \end{bmatrix},$$

kde A_B je čtvercová regulární (bázová) matice řádu m a I je jednotková matice řádu $n - m$. Pak $A^T Z = 0$ a matice $[A, Z]$ je regulární. Použijeme-li trojúhelníkový rozklad $A_B = LU$, může být matice $Z^T BZ$ vyjádřena ve tvaru

$$Z^T BZ = [-A_N U^{-1} L^{-1}, I] B [-A_N U^{-1} L^{-1}, I]^T.$$

Je-li matice A velká a řídká, vyžaduje tento způsob použití řídkého trojúhelníkového rozkladu. Navíc matice Z může být špatně podmíněná.

Použití matice Z můžeme obejít pracujeme-li s vektory $s_Z = Zs_z$, $\tilde{r}_Z = Z\tilde{r}_z$, $p_Z = Zp_z$ a s vektory r_Z , q_Z takovými, že $r_z = Z^T r_Z$, $q_z = Z^T q_Z$. Po této transformaci je násobení $\tilde{r}_z = (Z^T DZ)^{-1}r_z$ nahrazeno vztahem

$$\tilde{r}_Z = Z(Z^T DZ)^{-1}Z^T r_Z = (D^{-1} - D^{-1}A(A^T D^{-1}A)^{-1}A^T D^{-1})r_Z, \quad (1514)$$

takže matici Z není třeba určovat. Správnost vztahu $Z(Z^T DZ)^{-1}Z^T = D^{-1} - D^{-1}A(A^T D^{-1}A)^{-1}A^T D^{-1}$, který je analogií vztahu uvedeného v poznámce 491, lze ověřit, vynásobíme-li ho zleva regulární čtvercovou maticí $[DZ, A]^T$. Vektor s_Z nevystupuje ve vzorcích popisujících metodu sdružených gradientů přímo, takže ho můžeme nahradit vektorem $s_x = s_Z + D^{-1}As_y$. Jelikož vektor s_u nemůže být získán metodou sdružených gradientů, musí být určen jiným způsobem. Nejpřirozenější způsob je minimalizace rezidua $r_Z - As_u$ váženou metodou nejmenších čtverců, což vede na vztah $s_u = (A^T D^{-1}A)^{-1}A^T D^{-1}r_Z$, takže (1514) lze zapsat ve tvaru $\tilde{r}_Z = D^{-1}(r_Z - A\tilde{r}_u)$. Má-li matice A husté řádky, počítáme matici $(A^T D^{-1}A)^{-1}$ podle vzorce (1504). Dosavadní úvahy jsou realizovány v algoritmech NPCG a NPSCG (algoritmus NPSCG používá zhlazenou metodu sdružených gradientů).

Algorithm NPCG

$$\begin{aligned}
s_x &= D^{-1}A(A^T D^{-1}A)^{-1}b_u \quad r_Z = b_x - Bs_x, \\
s_u &= (A^T D^{-1}A)^{-1}A^T D^{-1}r_Z \\
\tilde{r}_Z &= D^{-1}(r_Z - As_u), \\
\gamma &= r_Z^T \tilde{r}_Z, \quad \bar{\gamma} = \gamma \\
p_Z &= \tilde{r}_Z,
\end{aligned}$$

while $\gamma > \omega \bar{\gamma}$ **do**

$$\begin{aligned}
q_Z &= Bp_Z, \quad \alpha = \gamma/p_Z^T q_Z, \\
s_x^+ &= s_x + \alpha p_Z, \quad r_Z^+ = r_Z - \alpha q_Z, \\
s_u^+ &= (A^T D^{-1}A)^{-1}A^T D^{-1}r_Z^+ \\
\tilde{r}_Z^+ &= D^{-1}(r_Z^+ - As_u^+), \\
\gamma^+ &= (r_Z^+)^T \tilde{r}_Z^+, \quad \beta = \gamma^+/\gamma, \\
p_Z^+ &= \tilde{r}_Z^+ + \beta p_Z, \\
&\text{zrušit index +}
\end{aligned}$$

end while**Algorithm NPSCG**

$$\begin{aligned}
s_x &= D^{-1}A(A^T D^{-1}A)^{-1}b_u \quad r_Z = b_x - Bs_x, \\
v_x &= s_x \quad w_Z = r_Z, \\
v_u &= (A^T D^{-1}A)^{-1}A^T D^{-1}w_Z \\
\tilde{w}_Z &= D^{-1}(w_Z - Av_u), \\
\gamma &= w_Z^T \tilde{w}_Z, \quad \bar{\gamma} = \gamma \\
p_Z &= \tilde{w}_Z,
\end{aligned}$$

while $\gamma > \omega \bar{\gamma}$ **do**

$$\begin{aligned}
q_Z &= Bp_Z, \quad \alpha = \gamma/p_Z^T q_Z, \\
v_x^+ &= v_x + \alpha p_Z, \quad w_Z^+ = w_Z - \alpha q_Z, \\
\lambda &= -(r_Z - w_Z^+)^T w_Z^+ / \|r_Z - w_Z^+\|^2, \\
s_x^+ &= v_x^+ + \lambda(s_x - v_x^+), \\
r_Z^+ &= w_Z^+ + \lambda(r_Z - w_Z^+), \\
\gamma^+ &= (w_Z^+)^T \tilde{w}_Z^+, \quad \beta = \gamma^+/\gamma, \\
p_Z^+ &= \tilde{w}_Z^+ + \beta p_Z, \\
&\text{zrušit index +}
\end{aligned}$$

end while

Poznámka 532. V práci [153] je ukázáno, že algoritmus NPCG s předpodmiňovačem $Z^T DZ$ je ekvivalentní algoritmu PCG s předpodmiňovačem (1506).

19.6 Numerické porovnání

20 Obecné úlohy nelineárního programování

V tomto oddílu budeme vyšetřovat obecné úlohy nelineárního programování tvaru (1367). Budeme tedy

$$\text{minimalizovat } F(x) \quad \text{pokud} \quad c_k(x) \leq 0, \quad k \in I, \quad c_k(x) = 0, \quad k \in E, \quad (1515)$$

kde $F: R^n \rightarrow R$ a $c_k: R^n \rightarrow R, k \in I \cup E$, jsou spojitě diferencovateľné funkce.

20.1 Podmínky optimality

V oddílu 17.2 jsme ukázali, že pokud bod $x \in \mathcal{C}$ je řešením úlohy (1515) a $\mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x) = \mathcal{T}_{\mathcal{L}}(x)$, musí být splněny KKT podmínky (věta 402). Jsou-li všechna omezení lineární je rovnost $\mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x) = \mathcal{T}_{\mathcal{L}}(x)$ zřejmá. Jsou-li funkce $c_k(x), k \in I \cup E$, konvexní plyne tato nerovnost ze Slaterovy podmínky (předpoklad C1a), jak ukazuje věta 400. V obecném případě je situace komplikovanější. Je třeba použít složitější kvalifikační podmínky, z nichž nejdůležitější jsou uvedeny v následující definici.

Definice 137. (Kvalifikační podmínky pro nelineární omezení) *Nechť jsou splněny předpoklady C1 a C3, kde $\mathcal{C} \subset R^n$ je množina určená vztahem (1366), a necht $x \in \mathcal{C}$.*

(a) *Jsou-li vektory $a_k(x), k \in \bar{E}$, lineárně nezávislé, řekneme, že je splněna kvalifikační podmínka lineární nezávislosti aktivních omezení LICQ (linear independence constraint qualification).*

(b) *Jsou-li vektory $a_k(x), k \in E$, lineárně nezávislé a existuje-li vektor $v \in R^n$ takový, že $a_k^T(x)v < 0, k \in \bar{I}$, a $a_k^T(x)v = 0, k \in E$, řekneme, že je splněna Mangasarianova-Fromovitzova kvalifikační podmínka MFCQ (Mangasarian-Fromovitz constraint qualification [159]).*

(c) *Existuje-li číslo $\varepsilon > 0$ takové, že pro libovolnou podmnožinu $K \subset \bar{E}(x)$ má matice $A_K(y) = [a_k(y), k \in K]$ stejnou hodnotu pro všechny vektory $y \in \mathcal{B}(x, \varepsilon) \cap \mathcal{C}$, řekneme, že je splněna kvalifikační podmínka konstantní hodnoty aktivních omezení CRCQ [116] (constant rank constraint qualification).*

(d) *Platí-li $\mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x) = \mathcal{T}_{\mathcal{L}}(x)$, řekneme že je splněna Abadieho kvalifikační podmínka ACQ [1].*

(e) *Platí-li $\mathcal{N}_{\mathcal{C}}(x) = \mathcal{N}_{\mathcal{L}}(x)$, řekneme že je splněna Guignardova kvalifikační podmínka GCQ [104].*

Příklad 22. (Platí MFCQ, neplatí LICQ) Uvažujme omezení tvaru

$$c_1(x) = 1 - x_1 \leq 0, \quad c_2(x) = x_2 - 1 \leq 0, \quad c_3(x) = x_1^2 + x_2^2 - 2 \leq 0.$$

Přípustná množina je kruh se středem v počátku a poloměrem $\sqrt{2}$ oříznutý posunutým kvadrantem, kde $x_1 \geq -1$ a $x_2 \leq 1$. Necht $x^* = [-1, 1]^T$. Zřejmě $x^* \in \mathcal{C}$, přičemž platí

$$\nabla c_1(x^*) = \begin{bmatrix} -1 \\ 0 \end{bmatrix}, \quad \nabla c_2(x^*) = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}, \quad \nabla c_3(x^*) = \begin{bmatrix} 2x_1^* \\ 2x_2^* \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -2 \\ 2 \end{bmatrix},$$

takže $a_3(x^*) = 2(a_1(x^*) + a_2(x^*))$. Vektory $a_1(x^*), a_2(x^*), a_3(x^*)$ jsou lineárně závislé a neplatí LICQ. Položíme-li $v = [1, -1]^T$, dostaneme $a_1^T(x^*)v = -1 < 0, a_2^T(x^*)v = -1 < 0, a_3^T(x^*)v = -4 < 0$, takže je splněna podmínka MFCQ.

Příklad 23. (Platí ACQ, neplatí MFCQ) Uvažujme omezení tvaru

$$c_1(x) = x_1^2 - x_2 \leq 0, \quad c_2(x) = -2x_1^2 + x_2 \leq 0.$$

Přípustná množina, oblast sevřená mezi dvěma konvexními parabolami, není konvexní. Necht $x^* = [0, 0]^T$. Zřejmě $x^* \in \mathcal{C}$, přičemž platí

$$\nabla c_1(x^*) = \begin{bmatrix} 2x_1^* \\ -1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ -1 \end{bmatrix}, \quad \nabla c_2(x^*) = \begin{bmatrix} -2x_1^* \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}.$$

Nerovnosti $a_1(x^*)^T v = -v_2 < 0$ a $a_2(x^*)^T v = v_2 < 0$ nemohou být obě splněny pro žádný vektor $v \in R^n$, takže neplatí MFCQ. Omezení linearizovaná v bodě x^* mají tvar $l_1(s; x^*) = s_2 \geq 0, l_2(s; x^*) = s_2 \leq 0$,

takže $\mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x^*) = \{[t, 0]^T, t \in \mathbb{R}\}$, neboli $\mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x^*) = \text{cone} \{[1, 0]^T, [-1, 0]^T\}$. Uvažujme nyní křivku $h(t) = [t, 3t^2/2]$. Jelikož $t^2 \leq 3t^2/2 \leq 2t^2$, platí $h(t) \in \mathcal{C}$ a podle poznámky 445 dostaneme $h'(0) = [1, 0] \in \mathcal{T}(x^*)$. Podobně pro křivku $h(t) = [-t, 3t^2/2]$ platí $h(t) \in \mathcal{C}$ a $h'(0) = [-1, 0] \in \mathcal{T}(x^*)$. Platí tedy $\mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x^*) \subset \mathcal{T}(x^*)$. Obrácená inkluze je zřejmá (poznámka 485).

Příklad 24. (Platí MFCQ, neplatí CRCQ) Uvažujme omezení tvaru

$$c_1(x) = x_1^2 - x_2 \leq 0, \quad c_2(x) = -x_2 \leq 0.$$

Přípustná množina je oblast nad konvexní parabolou. Nechť $x^* = [0, 0]^T$. Zřejmě $x^* \in \mathcal{C}$, přičemž platí

$$\nabla c_1(x^*) = \begin{bmatrix} 2x_1^* \\ -1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ -1 \end{bmatrix}, \quad \nabla c_2(x^*) = \begin{bmatrix} 0 \\ -1 \end{bmatrix},$$

takže vektory $a_1(x^*)$ a $a_2(x^*)$ jsou lineárně závislé. Nechť $y = [y_1, y_2]$. Pokud $y_1 \neq 0$, jsou vektory $a_1(y) = [2y_1, -1]^T$, $a_2(y) = [0, -1]^T$ lineárně nezávislé, takže neplatí CRCQ. Položíme-li $v = [0, 1]^T$ dostaneme $a_1^T(x^*)v = -1 < 0$, $a_2^T(x^*)v = -1 < 0$, takže je splněna podmínka MFCQ.

Příklad 25. (Platí CRCQ, neplatí MFCQ) Uvažujme omezení tvaru

$$c_1(x) = x_1 - x_2 \leq 0, \quad c_2(x) = x_2 - x_1 \leq 0, \quad c_3(x) = x_1^2 - x_2 \leq 0.$$

Přípustná množina je úsečka s krajními body $[0, 0]^T$ a $[1, 1]^T$. Nechť $x^* = [0, 0]^T$. Zřejmě $x^* \in \mathcal{C}$, přičemž platí

$$\nabla c_1(x^*) = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix}, \quad \nabla c_2(x^*) = \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \end{bmatrix}, \quad \nabla c_3(x^*) = \begin{bmatrix} 2x_1^* \\ -1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ -1 \end{bmatrix},$$

Nerovnosti $a_1(x^*)^T v = v_1 - v_2 < 0$ a $a_2(x^*)^T v = v_2 - v_1 < 0$ nemohou být současně splněny pro žádný vektor $v \in \mathbb{R}^n$, takže neplatí MFCQ. Vektory $a_1(x^*)$, $a_2(x^*)$ jsou lineárně závislé a vektor $a_3(x^*)$ není jejich lineární kombinací. Totéž platí pro vektory $a_1(y)$, $a_2(y)$, $a_3(y)$, pokud $y \in \mathcal{B}(x^*, \varepsilon)$, kde $0 < \varepsilon < 1$, takže platí CRCQ.

Příklad 26. (Platí GCQ, neplatí ACQ) Uvažujme omezení tvaru

$$c_1(x) = -x_1 \leq 0, \quad c_2(x) = -x_2 \leq 0, \quad c_3(x) = x_1 x_2 = 0.$$

Přípustnou množinu tvoří kladné části souřadnicových os, tedy sjednocení polopřímek $[t, 0]$ a $[0, t]$, $t \geq 0$. Nechť $x^* = [0, 0]^T$. Zřejmě $x^* \in \mathcal{C}$, přičemž platí

$$\nabla c_1(x^*) = \begin{bmatrix} -1 \\ 0 \end{bmatrix}, \quad \nabla c_2(x^*) = \begin{bmatrix} 0 \\ -1 \end{bmatrix}, \quad \nabla c_3(x^*) = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}.$$

Použijeme-li definici 113 a poznámku 483, dostaneme

$$\mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x^*) = \{x \in \mathbb{R}^2 : x_1 \geq 0\} \cup \{x \in \mathbb{R}^2 : x_2 \geq 0\}$$

a

$$\mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x^*) = \{x \in \mathbb{R}^2 : x_1 \geq 0, x_2 \geq 0\},$$

takže $\mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x^*) \neq \mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x^*)$ a neplatí ACQ. Použijeme-li definici 110, vidíme, že

$$\mathcal{T}_{\mathcal{C}}^*(x^*) = \mathcal{T}_{\mathcal{C}}^*(x^*) = \{x \in \mathbb{R}^2 : x_1 \leq 0, x_2 \leq 0\},$$

což podle definice 114 dává $\mathcal{N}_{\mathcal{C}}(x^*) = \mathcal{N}_{\mathcal{C}}(x^*)$, takže platí GCQ. Uvažujme úlohu

$$\text{minimalizovat } F(x) = (x_1 + 1)^2 + (x_2 + 1)^2 \quad \text{pokud } c_1(x) \leq 0, \quad c_2(x) \leq 0, \quad c_3(x) = 0.$$

Tato úloha má řešení $x^* = [0, 0]^T$. Platí

$$\nabla F(x^*) = \begin{bmatrix} 2(x_1^* + 1) \\ 2(x_2^* + 1) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 \\ 2 \end{bmatrix},$$

takže pro $\lambda_1 = -2$, $\lambda_2 = -2$, $\lambda_3 = 0$ lze psát

$$g(x^*) + \lambda_1 a_1(x^*) + \lambda_2 a_2(x^*) + \lambda_3 a_3(x^*) = \begin{bmatrix} 2 \\ 2 \end{bmatrix} - 2 \begin{bmatrix} -1 \\ 0 \end{bmatrix} - 2 \begin{bmatrix} 0 \\ -1 \end{bmatrix} = 0$$

a bod $x^* = [0, 0]^T$ je KKT bodem dané úlohy (i když není splněna podmínka ACQ).

Věta 447. *Jsou-li splněny předpoklady C1 a C3, platí implikace*

$$\text{LICQ} \Rightarrow \left\{ \begin{array}{l} \text{MFCQ} \\ \text{CRCQ} \end{array} \right\} \Rightarrow \text{ACQ} \Rightarrow \text{GCQ}.$$

Důkaz (a) Nechť platí LICQ, takže matice $A_{\bar{E}}(x) = [A_{\bar{I}}(x), A_E(x)]$ (kde $\bar{E} = \bar{E}(x)$ a $\bar{I} = \bar{I}(x)$) má lineárně nezávislé sloupce. Pak soustava rovnic

$$\begin{bmatrix} A_{\bar{I}}^T(x) \\ A_E^T(x) \end{bmatrix} v = - \begin{bmatrix} \tilde{e} \\ 0 \end{bmatrix},$$

kde \tilde{e} je vektor, jehož všechny prvky jsou jednotky, má řešení $v \neq 0$. Pro tento vektor platí $v^T a_k(x) = -1 < 0$, $k \in \bar{I}$, a $v^T a_k(x) = 0$, $k \in E$, takže je splněna podmínka MFCQ.

(b) Má-li matice $\bar{A}(x) = A_{\bar{E}}(x)$ lineárně nezávislé sloupce, je matice $\bar{A}^T(x)\bar{A}(x)$ regulární, takže

$$\underline{\lambda} = \underline{\lambda}(\bar{A}^T(x)\bar{A}(x)) > 0.$$

Sloupce matice $\bar{A}(x)$ závisejí spojitě na x (předpoklad C1) a vlastní čísla této matice závisejí spojitě na jejích prvcích. Existuje tedy číslo $\varepsilon > 0$ takové, že $\underline{\lambda}(\bar{A}(y)^T\bar{A}(y)) \geq (1/2)\underline{\lambda}$ (takže matice $\bar{A}(y)$ má lineárně nezávislé sloupce), pokud $y \in \mathcal{B}(x, \varepsilon) \cap \mathcal{C}$. Je tedy splněna podmínka CRCQ.

(c) Nechť je splněna podmínka MFCQ a $d \in \mathcal{T}_{\mathcal{L}}(x)$, takže $a_k^T(x)d \leq 0$, $k \in \bar{I}$, $a_k^T(x)d = 0$, $k \in E$. Nechť $v \in R^n$ je vektor takový, že $a_k^T(x)v < 0$, $k \in \bar{I}$, $a_k^T(x)v = 0$, $k \in E$. Položme $d(\lambda) = (1 - \lambda)d + \lambda v$, kde $0 < \lambda \leq 1$ a uvažujme soustavu nelineárních rovnic

$$f(y, t) = \begin{bmatrix} c_E(y) - tA_E^T(x)d(\lambda) \\ Z_E^T(y - x - td(\lambda)) \end{bmatrix} = 0,$$

kde Z_E je matice taková, že $Z_E^T A_E(x) = 0$, $Z_E^T Z_E = I$ a matice $[A_E(x), Z_E]$ je čtvercová regulární. Pro $t = 0$ má tato soustava řešení $f(x, 0) = 0$, přičemž matice

$$\frac{\partial f(x, 0)}{\partial x} = \begin{bmatrix} A_E^T(x) \\ Z_E^T \end{bmatrix}$$

je regulární. Podle tvrzení 12 tedy existuje číslo $\varepsilon > 0$ a zobrazení $y = h(t)$ takové, že $\tilde{f}(t) = f(h(t), t) = 0$, pokud $0 < t < \varepsilon$, a

$$\begin{bmatrix} A_E^T(x) \\ Z_E^T \end{bmatrix} \frac{dh(0)}{dt} - \begin{bmatrix} A_E^T(x) \\ Z_E^T \end{bmatrix} d(\lambda) = 0$$

(vztah(1479)), neboli $h'(0) = d(\lambda)$. Jelikož $A_E^T d = 0$, $A_I^T d \leq 0$, a $A_E^T v = 0$, $A_I^T v < 0$, platí $A_E^T d(\lambda) = 0$, $A_I^T d(\lambda) < 0$. Uvažujme posloupnosti $0 < t_i < \varepsilon$, a $y_i = h(t_i)$, $i \in N$, takové, že $t_i \rightarrow 0$. Jelikož $x = h(0)$, můžeme psát

$$\frac{y_i - x}{t_i} = \frac{h(t_i) - h(0)}{t_i} \rightarrow h'(0) = d(\lambda), \quad (1516)$$

takže

$$\frac{y_i - x}{\|y_i - x\|} = \frac{y_i - x}{t_i} \frac{t_i}{\|y_i - x\|} \rightarrow \frac{d(\lambda)}{\|d(\lambda)\|}. \quad (1517)$$

Zřejmě $c_E(y_i) = 0$ a

$$c_{\bar{I}}(y_i) = c_{\bar{I}}(x) + A_{\bar{I}}^T(x)(y_i - x) + o(\|y_i - x\|) = A_{\bar{I}}^T(x)(y_i - x) + o(\|y_i - x\|)$$

(neboť $c_{\bar{I}}(x) = 0$), což spolu s (1517) dává

$$\lim_{t_i \downarrow 0} \frac{c_{\bar{I}}(y_i)}{\|y_i - x\|} = \lim_{t_i \downarrow 0} \left(\frac{A_{\bar{I}}^T(x)(y_i - x)}{\|y_i - x\|} + o(1) \right) = A_{\bar{I}}^T(x) \frac{d(\lambda)}{\|d(\lambda)\|} < 0.$$

Odtud plyne, že pro dostatečně malé hodnoty t_i , $i \in N$, platí $c_{\bar{I}}(y_i) \leq 0$, což spolu s $c_E(y_i) = 0$ dává $y_i \in \mathcal{C}$, takže podle (1516) a poznámky 444 dostaneme

$$d(\lambda) = \lim_{t_i \downarrow 0} \frac{y_i - x}{t_i} \in \mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x).$$

Jelikož tato inkluze platí pro libovolnou hodnotu $0 < \lambda \leq 1$ a množina $\mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x)$ je uzavřená, dostaneme $d = d(0) \in \mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x)$. Inkluze $\mathcal{T}_{\mathcal{C}}(x) \subset \mathcal{T}_{\mathcal{L}}(x)$ je zřejmá (poznámka 485). \square

Věta 448. *Nechť $x \in \mathcal{C}$ je KKT bodem úlohy (1515) a $\mathcal{U}(x)$ je množina Lagrangeových multiplikátorů v bodě x (takže dvojice (x, u) , $u \in \mathcal{U}(x)$, je KKT párem úlohy (1515)).*

(a) *Jsou-li vektory $a_k(x)$, $k \in \bar{E}(x) \setminus \bar{I}_0$, lineárně nezávislé (například je-li splněna kvalifikační podmínka LICQ), je množina $\mathcal{U}(x)$ jednoprvková.*

(b) *Je-li splněna kvalifikační podmínka MFCQ, je množina $\mathcal{U}(x)$ omezená.*

Důkaz (a) Jelikož $u_k = 0$, $k \in \bar{I}_0$, lze podmínku (1376) zapsat ve tvaru $-g(x) = \bar{A}_+ \bar{u}_+$, kde $\bar{A}_+ = A_{\bar{E}_+}(x)$ a $\bar{u}_+ = u_{\bar{E}_+}$. Jelikož matice \bar{A}_+ má lineárně nezávislé sloupce, dostaneme $\bar{u}_+ = -(\bar{A}_+^T \bar{A}_+)^{-1} \bar{A}_+^T g(x)$, což spolu s $u_k = 0$, $k \in I \setminus \bar{I}_+$, dokazuje jednoznačnost vektoru $u \in \mathcal{U}(x)$.

(b) Z poznámky 488 vyplývá, že množina $\mathcal{U}(x)$ je konvexní. Předpokládejme, že tato množina je neomezená. Pak podle věty 328 existuje vektor $p \in R_m$ takový, že pro libovolný vektor $u \in \mathcal{U}(x)$ platí $u + \lambda p \in \mathcal{U}(x)$, pokud $\lambda \geq 0$, neboli

$$-g(x) = A_{\bar{I}}(u_{\bar{I}} + \lambda p_{\bar{I}}) + A_E(u_E + \lambda p_E) = A_{\bar{I}} u_{\bar{I}} + A_E u_E, \quad u_{\bar{I}} + \lambda p_{\bar{I}} \geq 0, \quad \forall \lambda \geq 0,$$

kde $A_{\bar{I}} = A_{\bar{I}}(x)$ a $A_E = A_E(x)$. Odtud plyne, že $A_{\bar{I}} p_{\bar{I}} + A_E p_E = 0$ a $p_{\bar{I}} \geq 0$. Tato podmínka není nutná pro to, aby množina $\mathcal{U}(x)$ byla neomezená, neboť neomezuje velikost vektoru u_E (jeho prvky mohou být kladné i záporné). Jelikož však vektory $a_k(x)$, $k \in E$, jsou lineárně nezávislé, je vektor u_E jednoznačně určen vektorem $u_{\bar{I}}$ (řešením soustavy rovnic $u_E = -(A_{\bar{E}}^T(x) A_E(x))^{-1} (g(x) + A_{\bar{I}} u_{\bar{I}})$ s regulární čtvercovou maticí $A_{\bar{E}}^T(x) A_E(x)$). Má-li tedy vektor $u_{\bar{I}}$ konečnou hodnotu, má i vektor u_E konečnou hodnotu. Podle definice 137 (b) existuje vektor $v \in R^m$ takový, že $A_{\bar{I}}^T v < 0$ a $A_E^T v = 0$. Z nerovnosti $A_{\bar{I}}^T v < 0$ plyne existence čísla $\vartheta > 0$ takového, že $A_{\bar{I}}^T v \leq -\vartheta \tilde{e}$, kde \tilde{e} je vektor, jehož všechny prvky jsou jednotky. Jelikož lze tuto nerovnost spolu s rovností $A_E^T v = 0$ vynásobit libovolným nezáporným číslem, existuje pro libovolné číslo $\vartheta \geq 0$ vektor v takový, že $A_{\bar{I}}^T v + \vartheta \tilde{e} \leq 0$, takže úloha lineárního programování, spočívající v minimalizaci účelové funkce

$$F(v, \vartheta) = -e_{m+1}^T \begin{bmatrix} v \\ \vartheta \end{bmatrix}$$

na množině zadané omezeními

$$\begin{bmatrix} A_{\bar{I}} \\ \tilde{e}^T \end{bmatrix}^T \begin{bmatrix} v \\ \vartheta \end{bmatrix} \leq 0, \quad \begin{bmatrix} A_E \\ 0 \end{bmatrix}^T \begin{bmatrix} v \\ \vartheta \end{bmatrix} = 0, \quad \begin{bmatrix} 0 \\ -e_{m+1} \end{bmatrix}^T \begin{bmatrix} v \\ \vartheta \end{bmatrix} \leq 0,$$

nemá omezené řešení. Z tohoto důvodu duální úloha spočívající v minimalizaci konstantní funkce na množině zadané omezeními

$$\begin{bmatrix} A_{\bar{I}} \\ \tilde{e}^T \end{bmatrix}^T p_{\bar{I}} + \begin{bmatrix} A_E \\ 0 \end{bmatrix}^T p_E + \begin{bmatrix} 0 \\ e_{m+1}^T \end{bmatrix}^T q = 0, \quad p_{\bar{I}} \geq 0, \quad q \geq 0$$

nemá přípustné řešení (plyne to z věty 428 a poznámky 490). Neexistují tedy vektory $p_{\bar{I}}$, p_E a q takové, že $A_{\bar{I}}p_{\bar{I}} + A_Ep_E = 0$, $p_{\bar{I}} \geq 0$, $\tilde{e}^T p_{\bar{I}} = q_{m+1}$ a $q_{m+1} \geq 0$. Rovnost $\tilde{e}^T p_{\bar{I}} = q_{m+1}$ určuje normu vektoru $p_{\bar{I}}$ a nerovnost $q_{m+1} \geq 0$ ukazuje, že tato norma může být libovolná. Neexistují tedy vektory $p_{\bar{I}}$, p_E takové, že $A_{\bar{I}}p_{\bar{I}} + A_Ep_E = 0$, $p_{\bar{I}} \geq 0$, což implikuje, že norma vektor $u_{\bar{I}}$ je omezená. Jelikož vektor u_E je jednoznačně určen vektorem $u_{\bar{I}}$, je i norma vektoru $u = [u_{\bar{I}}, u_E] \in \mathcal{U}$ omezená. \square

20.2 Metody rekurzivního kvadratického programování

20.3 Metody vnitřních bodů

20.4 Metody nehladkých rovnic

20.5 Řešení lineárních KKT systémů

20.6 Konvexní programování

21 Zobecněné minimaxové úlohy

V mnoha praktických úlohách je třeba hledat minima funkcí, které obsahují absolutní hodnoty nebo bodová maxima dílčích funkcí. Takové funkce jsou nehladké, často však mají speciální strukturu umožňující použití speciálních metod, které jsou efektivnější než metody pro minimalizaci obecných nehladkých funkcí. Typickým případem jsou minimaxové úlohy, kdy $F(x) = \max_{1 \leq k \leq m} f_k(x)$ nebo úlohy, kde minimalizovaná funkce je nehladkou normou, například $F(x) = \|f(x)\|_\infty$, $F(x) = \|f_+(x)\|_\infty$, $F(x) = \|f(x)\|_1$, $F(x) = \|f_+(x)\|_1$, kde $f_+(x) = [\max(f_1(x), 0), \dots, \max(f_m(x), 0)]^T$. Takovéto funkce je možné považovat za speciální případy obecnějších funkcí, takže je možné formulovat obecnější teorie a konstruovat obecnější numerické metody. Jednou z možností, jak zobecnit minimaxové úlohy, je uvažovat funkce tvaru

$$F(x) = \max_{1 \leq k \leq \bar{k}} p_k^T f(x), \quad (1518)$$

kde $p_k \in R^m$, $1 \leq k \leq \bar{k}$, a $f : R^n \rightarrow R^m$ je hladké zobrazení, které jsou speciálním případem složených nehladkých funkcí [72] tvaru $F(x) = f_0(x) + \max_{1 \leq k \leq \bar{k}} (p_k^T f(x) + b_k)$, kde $f_0 : R^n \rightarrow R$ je spojitě diferencovatelná funkce.

Poznámka 533. Ve tvaru (1518) lze vyjádřit všechny zmíněné minimaxové úlohy a nehladké normy.

(a) Položíme-li $p_k = e_k$, kde e_k je k -tý sloupec jednotkové matice a $\bar{k} = m$, dostaneme, $F(x) = \max_{1 \leq k \leq m} f_k(x)$ (klasický minimax).

(b) Položíme-li $p_k = e_k$, $p_{m+k} = -e_k$ a $\bar{k} = 2m$, dostaneme $F(x) = \max_{1 \leq k \leq m} \max(f_k(x), -f_k(x)) = \|f(x)\|_\infty$.

(c) Položíme-li $p_k = e_k$, $p_{m+1} = 0$ a $\bar{k} = m + 1$, dostaneme $F(x) = \max(\max_{1 \leq k \leq m} f_k(x), 0) = \|f_+(x)\|_\infty$.

(d) Pokud $\bar{k} = 2^m$ a p_k , $1 \leq k \leq 2^m$, jsou všechny různé vektory, jejichž prvky jsou buď 1 nebo -1 , tedy například pro $m = 3$ vektory

$$\begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ -1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} -1 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \\ -1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ -1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} -1 \\ -1 \\ -1 \end{bmatrix},$$

dostaneme $F(x) = \sum_{k=1}^m \max(f_k(x), -f_k(x)) = \|f(x)\|_1$.

(e) Pokud $\bar{k} = 2^m$ a p_k , $1 \leq k \leq 2^m$, jsou všechny různé vektory, jejichž prvky jsou buď 1 nebo 0, tedy například pro $m = 3$ vektory

$$\begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix},$$

dostaneme $F(x) = \sum_{k=1}^m \max(f_k(x), 0) = \|f_+(x)\|_1$.

Poznámka 534. Jelikož zobrazení $f(x)$ je spojitě diferencovatelné, je funkce (1518) lipschitzovská, takže je-li bod $x \in R^n$ lokálním minimem funkce $F(x)$, musí podle věty 377 platit $0 \in \partial F(x)$. Podle poznámky 469 (vzorec (1324)) platí

$$\partial F(x) = (\nabla f(x))^T \text{conv} \{p_k : k \in \bar{I}(x)\},$$

kde $\bar{I}(x) = \{k \in \{1, \dots, \bar{k}\} : p_k^T f(x) = F(x)\}$. Takže je-li bod $x \in R^n$ lokálním minimem funkce $F(x)$, musí existovat multiplikátory $\lambda_k \geq 0$, $1 \leq k \leq \bar{k}$, takové, že $\lambda_k (p_k^T f(x) - F(x)) = 0$, $1 \leq k \leq \bar{k}$,

$$\sum_{k=1}^{\bar{k}} \lambda_k = 1 \quad \text{a} \quad \sum_{k=1}^{\bar{k}} \lambda_k J(x)^T p_k = 0,$$

kde $J(x)$ je Jacobiova matice zobrazení $f(x)$.

Poznámka 535. Je zřejmé, že minimum funkce (1518) je řešením úlohy nelineárního programování spočívající v minimalizaci funkce $\tilde{F} : R^{n+1} \rightarrow R$, kde $\tilde{F}(x, z) = z$, na množině

$$C = \{(x, z) \in R^{n+1} : p_k^T f(x) \leq z, 1 \leq k \leq \bar{k}\}.$$

Zřejmě $a_k = \nabla c_k(x, z) = (p_k^T J(x), -1)$, $1 \leq k \leq \bar{k}$, a $g_k = \nabla \tilde{F}(x, z) = (0, 1)$, takže nutné KKT podmínky lze zapsat ve tvaru

$$\begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} + \sum_{k=1}^{\bar{k}} \begin{bmatrix} J^T(x) p_k \\ -1 \end{bmatrix} \lambda_k = 0,$$

kde $\lambda_k \geq 0$, $\lambda_k(p_k^T f(x) - z) = 0$, $1 \leq k \leq \bar{k}$, jsou Lagrangeovy multiplikátory a $z = F(x)$. Dostaneme tak stejné nutné podmínky pro extrém jako v poznámce 534.

Z příkladů uvedených v poznámce 533 plyne, že složené nediferencovatelné funkce nejsou vhodné pro reprezentaci funkcí $F(x) = \|f(x)\|_1$ a $F(x) = \|f_+(x)\|_1$, neboť v tomto případě výraz na pravé straně (1518) obsahuje 2^m členů s vektory p_k , $1 \leq k \leq 2^m$. V dalším výkladu zvolíme poněkud odlišný přístup. Budeme uvažovat zobecněné minimaxové funkce zavedené v [58] a [147].

Definice 138. Řekneme, že funkce $F : R^n \rightarrow R$ je zobecněnou minimaxovou funkcí, pokud

$$F(x) = h(F_1(x), \dots, F_m(x)), \quad F_k(x) = \max_{1 \leq l \leq m_k} f_{kl}(x), \quad 1 \leq k \leq m, \quad (1519)$$

kde $h : R^m \rightarrow R$ a $f_{kl} : R^n \rightarrow R$, $1 \leq k \leq m$, $1 \leq l \leq m_k$, jsou hladké funkce splňující následující předpoklady.

Předpoklad X1. Funkce F_k , $1 \leq k \leq m$, jsou zdola omezené na R^n , takže existují konstanty $\underline{F}_k \in R$ takové, že $F_k(x) \geq \underline{F}_k$, $1 \leq k \leq m$, pokud $x \in R^n$.

Předpoklad X2. Funkce h je dvakrát spojitě diferencovatelná a konvexní, přičemž platí

$$0 < \underline{h}_k \leq \partial h(z) / \partial z_k \leq \bar{h}_k, \quad 1 \leq k \leq m, \quad (1520)$$

pokud $z \in Z = \{z \in R^m : z_k \geq \underline{F}_k, 1 \leq k \leq m\}$ (vektor $z \in R^m$ se nazývá minimaxovým vektorem).

Předpoklad X3. Funkce f_{kl} , $1 \leq k \leq m$, $1 \leq l \leq m_k$, jsou dvakrát spojitě diferencovatelné na konvexním obalu množiny

$$\mathcal{D}_F(\bar{F}) = \{x \in R^n : F_k(x) \leq \bar{F}, 1 \leq k \leq m\}$$

pro dostatečně velkou horní mez \bar{F} a mají omezené první a druhé derivace na $\text{conv} \mathcal{D}_F(\bar{F})$, takže existují konstanty \bar{g} a \bar{G} takové, že $\|\nabla f_{kl}(x)\| \leq \bar{g}$ a $\|\nabla^2 f_{kl}(x)\| \leq \bar{G}$, pokud $1 \leq k \leq m$, $1 \leq l \leq m_k$ a $x \in \text{conv} \mathcal{D}_F(\bar{F})$.

Někdy se místo předpokladu X1 používá silnější předpoklad X1a.

Předpoklad X1a. Funkce f_{kl} , $1 \leq k \leq m$, $1 \leq l \leq m_k$, jsou zdola omezené na R^n , takže existuje konstanta $\underline{F} \in R$ taková, že $f_{kl}(x) \geq \underline{F}$, $1 \leq k \leq m$, $1 \leq l \leq m_k$, pokud $x \in R^n$.

V dalším výkladu budeme používat označení $g_{kl} = \nabla f_{kl}$, $G_{kl} = \nabla^2 f_{kl}$, $1 \leq k \leq m$, $1 \leq l \leq m_k$.

Poznámka 536. Podmínky kladené na funkci $h(z)$ jsou relativně silné, ale řada důležitých nehladkých funkcí tyto podmínky splňuje.

(a) Nechť $h : R \rightarrow R$ je identické zobrazení, takže $h(z) = z$ a $h'(z) = 1 > 0$. Pak položíme-li $\bar{k} = 1$, $m_1 = \bar{l}$ a $F(x) = h(F_1(x)) = F_1(x) = \max_{1 \leq l \leq \bar{l}} p_l^T f(x)$ (pokládáme $f_{1l} = p_l^T f(x)$), dostaneme složenou nehladkou funkci (1518) a tedy i funkce $F(x) = \max_{1 \leq k \leq m} f_k(x)$, $F(x) = \|f(x)\|_\infty$, $F(x) = \|f_+(x)\|_\infty$.

(b) Nechť $h : R^m \rightarrow R$, kde $h(z) = z_1 + \dots + z_m$, takže $\partial h(z) / \partial z_k = 1 > 0$, $1 \leq k \leq m$. Pak funkce (1519) má tvar

$$F(x) = \sum_{k=1}^m F_k(x) = \sum_{k=1}^m \max_{1 \leq l \leq m_k} f_{kl}(x) \quad (1521)$$

(součet maxim). Pokud $m_k = 2$ a $F_k(x) = \max(f_k(x), -f_k(x))$, dostaneme funkci $F(x) = \|f(x)\|_1$. Pokud $m_k = 2$ a $F_k(x) = \max(f_k(x), 0)$, dostaneme funkci $F(x) = \|f_+(x)\|_1$. Z těchto úvah vyplývá, že vyjádření (1519) pro funkce $F(x) = \|f(x)\|_1$ a $F(x) = \|f_+(x)\|_1$ obsahuje pouze m sčítanců, z nichž každý je maximem ze dvou funkčních hodnot. Tento přístup je tedy mnohem úspornější, než použití vzorců uvedených v částech (d) a (e) poznámky 533.

Poznámka 537. Jelikož funkce $F_k(x)$, $1 \leq k \leq m$, jsou regulární (věta 375 (b)) a funkce $h(z)$ je spojitě diferencovatelná a platí $h_k = \partial h(z)/\partial z_k > 0$, můžeme podle podle důsledku 39 (c) a věty 314 psát

$$\partial F(x) = \text{conv} \sum_{k=1}^m h_k \partial F_k(x) = \sum_{k=1}^m h_k \partial F_k(x) = \sum_{k=1}^m h_k \text{conv}\{g_{kl} : l \in \bar{I}_k(x)\},$$

kde $\bar{I}_k(x) = \{l : 1 \leq l \leq m_k, f_{kl}(x) = F_k(x)\}$. Platí tedy

$$\partial F(x) = \sum_{k=1}^m h_k \sum_{l=1}^{m_k} \lambda_{kl} g_{kl},$$

kde pro $1 \leq k \leq m$ platí $\lambda_{kl} \geq 0$, $\lambda_{kl}(F_k(x) - f_{kl}(x)) = 0$, $1 \leq l \leq m_k$, a $\sum_{l=1}^{m_k} \lambda_{kl} = 1$. Položíme-li $u_{kl} = h_k \lambda_{kl}$, $1 \leq k \leq m$, $1 \leq l \leq m_k$, můžeme psát

$$\partial F(x) = \sum_{k=1}^m \sum_{l=1}^{m_k} u_{kl} g_{kl},$$

kde pro $1 \leq k \leq m$ platí $u_{kl} \geq 0$, $u_{kl}(F_k(x) - f_{kl}(x)) = 0$, $1 \leq l \leq m_k$, a $\sum_{l=1}^{m_k} u_{kl} = h_k$. Je-li bod $x \in R^n$ minimem funkce $F(x)$ platí $0 \in \partial F(x)$, takže existují multiplikátory u_{kl} , $1 \leq k \leq m$, $1 \leq l \leq m_k$, takové, že

$$\sum_{k=1}^m \sum_{l=1}^{m_k} g_{kl}(x) u_{kl} = 0, \quad \sum_{l=1}^{m_k} u_{kl} = h_k, \quad h_k = \frac{\partial h(z)}{\partial z_k}, \quad 1 \leq k \leq m, \quad (1522)$$

$$u_{kl} \geq 0, \quad F_k - f_{kl}(x) \geq 0, \quad u_{kl}(F_k - f_{kl}(x)) = 0, \quad 1 \leq k \leq m, \quad 1 \leq l \leq m_k. \quad (1523)$$

Poznámka 538. Nalezení minima funkce (1519) je ekvivalentní úloze nelineárního programování

$$\text{minimalizovat } \tilde{F}(x, z) = h(z) \quad \text{pokud } f_{kl}(x) \leq z_k, \quad 1 \leq k \leq m, \quad 1 \leq l \leq m_k \quad (1524)$$

Podmínka (1520) stačí k tomu, aby v bodě minima platilo $z_k = F_k(x)$, $1 \leq k \leq m$. Označme $a_{kl}(x, z)$ gradienty funkcí $c_{kl}(x, z) = f_{kl}(x) - z_k$. Zřejmě $a_{kl}(x, z) = (g_{kl}(x), -e_k)$, $1 \leq k \leq m$, $1 \leq l \leq m_k$, (kde $g_{kl}(x)$ je gradient funkce $f_{kl}(x)$ v bodě x a e_k je k -tý sloupec jednotkové matice řádu m). Nutné KKT podmínky lze tedy zapsat ve tvaru

$$g(x, u) = \sum_{k=1}^m \sum_{l=1}^{m_k} g_{kl}(x) u_{kl} = 0, \quad \sum_{l=1}^{m_k} u_{kl} = h_k, \quad h_k = \frac{\partial h(z)}{\partial z_k}, \quad 1 \leq k \leq m, \quad (1525)$$

$$u_{kl} \geq 0, \quad z_k - f_{kl}(x) \geq 0, \quad u_{kl}(z_k - f_{kl}(x)) = 0, \quad 1 \leq k \leq m, \quad 1 \leq l \leq m_k, \quad (1526)$$

kde u_{kl} , $1 \leq k \leq m$, $1 \leq l \leq m_k$, jsou Lagrangeovy multiplikátory a $z_k = F_k(x)$, $1 \leq k \leq m$. Dostaneme tak stejné nutné podmínky pro extrém jako v poznámce 537.

Poznámka 539. Klasickou minimaxovou úlohu, kdy

$$F(x) = \max_{1 \leq k \leq m} f_k(x), \quad (1527)$$

lze nahradit ekvivalentní úlohou nelineárního programování

$$\text{minimalizovat } \tilde{F}(x, z) = z \quad \text{pokud } f_k(x) \leq z, \quad 1 \leq k \leq m \quad (1528)$$

a nutné KKT podmínky mají tvar

$$\sum_{k=1}^m g_k(x)u_k = 0, \quad \sum_{k=1}^m u_k = 1, \quad (1529)$$

$$u_k \geq 0, \quad z - f_k(x) \geq 0, \quad u_k(z - f_k(x)) = 0, \quad 1 \leq k \leq m. \quad (1530)$$

Poznámka 540. Minimalizaci součtu absolutních hodnot, kdy

$$F(x) = \sum_{k=1}^m |f_k(x)| = \sum_{k=1}^m \max(f_k^+(x), f_k^-(x)), \quad f_k^+(x) = f_k(x), \quad f_k^-(x) = -f_k(x) \quad (1531)$$

lze nahradit ekvivalentní úlohou nelineárního programování

$$\text{minimalizovat } \tilde{F}(x, z) = \sum_{k=1}^m z_k \quad \text{pokud } -z_k \leq f_k(x) \leq z_k \quad (1532)$$

(pro každý index $1 \leq k \leq m$ máme dvě omezení $c_k^+(x) = z_k - f_k(x) \geq 0$ a $c_k^-(x) = z_k + f_k(x) \geq 0$) a nutné KKT podmínky mají tvar

$$\sum_{k=1}^m g_k(x)(u_k^+ - u_k^-) = 0, \quad u_k^+ + u_k^- = 1, \quad 1 \leq k \leq m, \quad (1533)$$

$$u_k^+ \geq 0, \quad z_k - f_k(x) \geq 0, \quad u_k^+(z_k - f_k(x)) = 0, \quad 1 \leq k \leq m, \quad (1534)$$

$$u_k^- \geq 0, \quad z_k + f_k(x) \geq 0, \quad u_k^-(z_k + f_k(x)) = 0, \quad 1 \leq k \leq m, \quad (1535)$$

Položíme-li $u_k = u_k^+ - u_k^-$ a použijeme-li rovnost $u_k^+ + u_k^- = 1$, dostaneme $u_k^+ = (1 + u_k)/2$, $u_k^- = (1 - u_k)/2$. Z podmínek $u_k^+ \geq 0$, $u_k^- \geq 0$ plynou nerovnosti $-1 \leq u_k \leq 1$, neboli $|u_k| \leq 1$. Podmínka $u_k^+ + u_k^- = 1$ implikuje, že čísla u_k^+ , u_k^- nemohou být současně nulová, takže buď $z_k = f_k(x)$ nebo $z_k = -f_k(x)$, neboli $z_k = |f_k(x)|$. Pokud $f_k(x) \neq 0$, nemůže současně platit $z_k = f_k(x)$ a $z_k = -f_k(x)$, takže čísla u_k^+ , u_k^- nemohou být současně nenulová. Pak buď $u_k = u_k^+ = 1$ a $z_k = f_k(x)$ nebo $u_k = -u_k^- = -1$ a $z_k = -f_k(x)$, neboli $u_k = f_k(x)/|f_k(x)|$. Nutné KKT podmínky lze tedy zapsat ve tvaru

$$\sum_{k=1}^m g_k(x)u_k = 0, \quad z_k = |f_k(x)|, \quad |u_k| \leq 1 \quad \text{a} \quad u_k = \frac{f_k(x)}{|f_k(x)|}, \quad \text{pokud } |f_k(x)| > 0. \quad (1536)$$

Poznámka 541. Minimalizaci součtu absolutních hodnot můžeme přeformulovat i tak, že použijeme více pomocných proměnných. Dostaneme tak úlohu

$$\text{minimalizovat } \tilde{F}(x, z) = \sum_{k=1}^m (z_k^+ + z_k^-) \quad \text{pokud } f_k(x) = z_k^+ - z_k^-, \quad z_k^+ \geq 0, \quad z_k^- \geq 0, \quad (1537)$$

kde $1 \leq k \leq m$. Tato úloha obsahuje m obecných omezení ve tvaru rovností a $2m$ jednoduchých omezení pro $2m$ pomocných proměnných.

Pro zpřehlednění zápisu budeme občas používat označení $\text{vec}(a, b) = [a^T, b^T]^T \in R^{n+m}$.

21.1 Metody rekursivního kvadratického programování

V tomto oddílu, se omezíme na případ, kdy funkce $h : R^n \rightarrow R^m$ je součtem svých argumentů, takže platí (1521). Tento případ zahrnuje funkce tvaru (1518) a všechny důležité funkce vyjmenované na začátku této kapitoly. V tomto speciálním případě mají nutné KKT podmínky tvar (1525)–(1526), kde $\partial h(z)/\partial z_k = 1$, $1 \leq k \leq m$. Linearizujeme-li tyto podmínky v okolí bodu $x \in R^n$, můžeme pro $s \in R^n$ psát

$$\sum_{k=1}^m \sum_{l=1}^{m_k} (g_{kl}(x) + G_{kl}(x)s)u_{kl} = 0, \quad \sum_{l=1}^{m_k} u_{kl} = 1, \quad 1 \leq k \leq m,$$

$$u_{kl} \geq 0, \quad f_{kl}(x) + g_{kl}^T(x)s - z_k \leq 0, \quad u_{kl}(f_{kl}(x) + g_{kl}^T(x)s - z_k) = 0, \quad 1 \leq k \leq m, \quad 1 \leq l \leq m_k,$$

což jsou nutné KKT podmínky pro řešení úlohy kvadratického programování: minimalizovat kvadratickou funkci

$$Q(s, z) = \sum_{k=1}^m z_k + \frac{1}{2}s^T G s, \quad G = \sum_{k=1}^m \sum_{l=1}^{m_k} G_{kl}(x)u_{kl} \quad (1538)$$

na množině

$$\mathcal{C} = \{(s, z) \in R^{n+m} : f_{kl}(x) + g_{kl}^T(x)s \leq z_k, \quad 1 \leq k \leq m, \quad 1 \leq l \leq m_k\}. \quad (1539)$$

Poznamenejme, že koeficienty u_{kl} , $1 \leq k \leq m$, $1 \leq l \leq m_k$, v (1538) jsou staré Lagrangeovy multiplikátory. Nové Lagrangeovy multiplikátory se spolu s novými hodnotami proměnných z_k , $1 \leq k \leq m$, určí řešením úlohy kvadratického programování (1538)–(1539).

Abychom zjednodušili zápis, budeme argument x vynechávat a použijeme označení

$$f_k = \begin{bmatrix} f_{k1}(x) \\ \dots \\ f_{km_k}(x) \end{bmatrix}, \quad u_k = \begin{bmatrix} u_{k1} \\ \dots \\ u_{km_k} \end{bmatrix}, \quad \tilde{e}_k = \begin{bmatrix} 1 \\ \dots \\ 1 \end{bmatrix},$$

$A_k(x) = J_k^T(x) = [g_{k1}(x), \dots, g_{km_k}(x)]$ a úlohu (1538)–(1539) zapíšeme ve tvaru

$$\text{minimalizovat } Q(s, z) = \sum_{k=1}^m z_k + \frac{1}{2}s^T G s, \quad \text{pokud } f_k + A_k^T s \leq z_k \tilde{e}_k, \quad 1 \leq k \leq m, \quad (1540)$$

odkud plynou nutné KKT podmínky

$$G s + \sum_{k=1}^m A_k u_k = 0, \quad \tilde{e}_k^T u_k = 1, \quad 1 \leq k \leq m, \quad (1541)$$

$$u_k \geq 0, \quad f_k + A_k^T s - z_k \tilde{e}_k \leq 0, \quad u_k^T (f_k + A_k^T s - z_k \tilde{e}_k) = 0, \quad 1 \leq k \leq m. \quad (1542)$$

Poznamenejme, že z (1541)–(1542) plyne

$$z_k = u_k^T (f_k + A_k^T s), \quad 1 \leq k \leq m. \quad (1543)$$

Úloha kvadratického programování (1540) je konvexní, takže podle definice 135 existuje duální úloha splňující předpoklady věty 405. Při odvozování duální úlohy kvadratického programování budeme používat označení

$$f = \begin{bmatrix} f_1 \\ \dots \\ f_m \end{bmatrix}, \quad u = \begin{bmatrix} u_1 \\ \dots \\ u_m \end{bmatrix}, \quad v = \begin{bmatrix} v_1 \\ \dots \\ v_m \end{bmatrix}, \quad w = \begin{bmatrix} w_1 \\ \dots \\ w_m \end{bmatrix}, \quad z = \begin{bmatrix} z_1 \\ \dots \\ z_m \end{bmatrix},$$

$A = [A_1, \dots, A_m]$. Zřejmě $f \in R^{\bar{m}}$, $u \in R^{\bar{m}}$, $v \in R^{\bar{m}}$ a $w \in R^m$, $z \in R^m$, kde $\bar{m} = \sum_{k=1}^m m_k$.

Věta 449. Uvažujme úlohu kvadratického programování (1540), kde matice G je pozitivně definitní (takže tato úloha je konvexní). Pak duální úlohu lze zapsat ve tvaru

$$\text{minimalizovat } \tilde{Q}(u) = \frac{1}{2}u^T A^T H A u - f^T u, \quad \text{pokud } u_k \geq 0, \quad \tilde{e}_k^T u_k = 1, \quad 1 \leq k \leq m, \quad (1544)$$

kde $H = G^{-1}$. Úloha (1544) je také konvexní a duální úlohou k této úloze je primární úloha (1540). Je-li dvojice $((s, z), u)$ KKT párem primární úlohy, je dvojice $(u, (v, w))$, kde $v_k = -(A_k^T s + f_k - z_k \tilde{e}_k)$ a $w_k = z_k$, $1 \leq k \leq m$, KKT párem duální úlohy. Je-li dvojice $(u, (v, w))$ KKT párem duální úlohy, je dvojice $((s, z), u)$, kde $s = -H A u$ a $z_k = w_k$, $1 \leq k \leq m$, KKT párem primární úlohy a platí $A_k^T s + f_k - z_k \tilde{e}_k = -v_k$, $1 \leq k \leq m$.

Důkaz Lagrangeova funkce úlohy (1540) má tvar

$$L(s, z, u) = \sum_{k=1}^m z_k + \frac{1}{2} s^T G s + \sum_{k=1}^m u_k (f_k + A_k^T s - z_k \tilde{e}_k) \quad (1545)$$

a pro její gradient platí

$$g(s, z, u) = \begin{bmatrix} Gs + \sum_{k=1}^m A_k u_k \\ 1 - \tilde{e}_1^T u_1 \\ \vdots \\ 1 - \tilde{e}_m^T u_m \end{bmatrix}. \quad (1546)$$

Podle definice 135 spočívá duální úloha v maximalizaci Lagrangeovy funkce $L(x, z, u)$ na množině zadané omezeními $u \geq 0$ a $g(x, z, u) = 0$. Dosadíme-li (1546) do rovnice $g(x, z, u) = 0$, dostaneme

$$s = -H \sum_{k=1}^m A_k u_k = -H A u, \quad \tilde{e}_k^T u_k = 1, \quad 1 \leq k \leq m, \quad (1547)$$

což po dosazení do (1545) dává

$$\begin{aligned} L(s, z, u) &= \sum_{k=1}^m z_k + \frac{1}{2} s^T G s + u^T (f + A^T s) - \sum_{k=1}^m z_k = \frac{1}{2} u^T A^T H A u + u^T f - u^T A^T H A u \\ &= -\frac{1}{2} u^T A^T H A u + f^T u, \end{aligned}$$

takže maximalizace Lagrangeovy funkce $L(s, z, u)$ je ekvivalentní minimalizaci funkce $\tilde{Q}(u)$. Jelikož matice H je pozitivně definitní, je úloha (1544) také konvexní a lze k ní přiřadit duální úlohu spočívající v maximalizaci Lagrangeovy funkce

$$\tilde{L}(u, v, w) = \frac{1}{2} u^T A^T H A u - f^T u - \sum_{k=1}^m v_k^T u_k + \sum_{k=1}^m w_k (\tilde{e}_k^T u_k - 1) \quad (1548)$$

na množině zadané omezeními $\tilde{g}(u, v, w) = 0$, neboli

$$A_k^T H A u - f_k - v_k + w_k \tilde{e}_k = 0, \quad 1 \leq k \leq m, \quad (1549)$$

a

$$u_k \geq 0, \quad \tilde{e}_k^T u_k = 1, \quad v_k \geq 0, \quad v_k^T u_k = 0, \quad 1 \leq k \leq m.$$

Položíme-li $s = -H A u$, a dosadíme-li tento vztah do (1549) dostaneme

$$-v_k = f_k + A_k^T s - w_k \tilde{e}_k, \quad 1 \leq k \leq m, \quad (1550)$$

což spolu s $u_k^T v_k = 0$ a $u_k^T \tilde{e}_k = 1$ dává $w_k = u_k^T (f_k + A_k^T s)$, takže podle (1543) platí $w_k = z_k$, $1 \leq k \leq m$. Dosadíme-li tyto rovnosti spolu s $s = -HAu$ do (1548), můžeme psát

$$\begin{aligned} \tilde{L}(u, v, w) &= \frac{1}{2} s^T G s - \sum_{k=1}^m f_k^T u_k + \sum_{k=1}^m (f_k + A_k^T s - z_k \tilde{e}_k)^T u_k = \frac{1}{2} s^T G s + \sum_{k=1}^m u_k^T A_k^T s - \sum_{k=1}^m z_k \\ &= \frac{1}{2} s^T G s - s^T G s - \sum_{k=1}^m z_k = - \left(\sum_{k=1}^m z_k + \frac{1}{2} s^T G s \right), \end{aligned}$$

takže maximalizace Lagrangeovy funkce $\tilde{L}(u, v, w)$ je ekvivalentní minimalizaci funkce $Q(s, z)$. \square

Poznámka 542. Poznamenejme, že podle (1544) a (1547) platí

$$\tilde{Q}(u) = \frac{1}{2} s^T G s - f^T u, \quad (1551)$$

takže

$$Q(s, z) - \tilde{Q}(u) = \sum_{k=1}^m z_k + f^T u. \quad (1552)$$

Věta 450. *Nechť je splněn předpoklad X3 a necht vektory $s \in R^n$, $z \in R^m$ jsou řešením úlohy kvadratického programování (1538)–(1539), kde matice G je pozitivně definitní, a $u \in R^m$ je odpovídající vektor Lagrangeových multiplikátorů. Pokud $s = 0$, je dvojice $((x, z), u)$ KKT párem úlohy (1524). Pokud $s \neq 0$, platí $F'(x, s) = s^T g(x, u) < 0$, kde $F'(x, s)$ je směrová derivace funkce (1521) v bodě x ve směru s a $g(x, u)$ je vektor určený vzorcem (1525). Pokud $\kappa(G) \leq 1/\varepsilon_0^2$, kde $\kappa(G)$ je spektrální číslo podmíněnosti matice G , platí $s^T g(s, u) \leq -\varepsilon_0 \|s\| \|g(x, u)\|$ a pro libovolné číslo $0 < \varepsilon_1 < 1/2$ existuje délka kroku $0 < \bar{\alpha} \leq 1$ taková, že*

$$F(x + \alpha s) - F(x) \leq \varepsilon_1 \alpha s^T g(x, u), \quad (1553)$$

pokud $0 < \alpha \leq \bar{\alpha}$.

Důkaz (a) Pokud $s = 0$, jsou podmínky (1541)–(1542) totožné s podmínkami (1544)–(1545), takže je-li dvojice $((0, z), u)$ KKT párem úlohy (1540), je dvojice $((x, z), u)$ KKT párem úlohy (1524).

(b) Funkce (1521) je součtem maxim diferencovatelných funkcí, takže je podle věty 375 regulární a existuje směrová derivace

$$F'(x, s) = \lim_{\alpha \downarrow 0} \frac{F(x + \alpha s) - F(x)}{\alpha} = \sum_{k=1}^m \lim_{\alpha \downarrow 0} \frac{F_k(x + \alpha s) - F_k(x)}{\alpha}.$$

Nechť $0 < \alpha \leq 1$ a l_k jsou indexy takové, že $f_{kl_k}(x + \alpha s) = F_k(x + \alpha s)$, $1 \leq k \leq m$. Pak podle předpokladu X3 platí

$$f_{kl_k}(x + \alpha s) \leq f_{kl_k}(x) + \alpha g_{kl_k}^T(x) s + \frac{1}{2} \alpha^2 \bar{G} \|s\|^2, \quad 1 \leq k \leq m.$$

Použijeme-li nerovnost $0 < \alpha \leq 1$ a vztahy (1541)–(1542), dostaneme

$$\begin{aligned} f_{kl_k} + \alpha g_{kl_k}^T s &\leq f_{kl_k} + \alpha(z_k - f_{kl_k}) = \alpha z_k + (1 - \alpha) f_{kl_k} \leq \alpha z_k + (1 - \alpha) F_k \\ &= F_k + \alpha(z_k - F_k) = F_k + \alpha u_k^T (z_k \tilde{e}_k - F_k \tilde{e}_k) \leq F_k + \alpha u_k^T (z_k \tilde{e}_k - f_k) \\ &= F_k + \alpha u_k^T (z_k \tilde{e}_k - f_k - A_k^T s) + \alpha u_k^T A_k^T s = F_k + \alpha u_k^T A_k^T s. \end{aligned}$$

Lze tedy psát

$$\frac{F_k(x + \alpha s) - F_k(x)}{\alpha} = \frac{f_{kl_k}(x + \alpha s) - F_k(x)}{\alpha} \leq s^T A_k u_k + \frac{1}{2} \alpha \bar{G} \|s\|^2, \quad (1554)$$

takže

$$F'(x, s) = \sum_{k=1}^m \lim_{\alpha \downarrow 0} \frac{F_k(x + \alpha s) - F_k(x)}{\alpha} \leq \sum_{k=1}^m s^T A_k u_k = s^T A u = s^T g(x, u).$$

Jelikož $Gs = -Au = -g(x, u)$ (vzorec (1541)) a matice G je pozitivně definitní, platí $F'(x, s) = s^T g(x, u) = -s^T Gs < 0$.

(c) Pokud $\kappa(G) \leq 1/\varepsilon_0^2$, můžeme podle věty 10 psát $s^T g(x, u) \leq -\varepsilon_0 \|s\| \|g(x, u)\|$. Jelikož $s = -G^{-1}g(x, u)$, platí $\|s\| \leq \|g(x, u)\|/\underline{G}$, což spolu s předchozí nerovností dává

$$\|s\|^2 \leq \frac{1}{\underline{G}} \|s\| \|g(x, u)\| \leq -\frac{1}{\varepsilon_0 \underline{G}} s^T g(x, u)$$

a použijeme-li (1554), dostaneme

$$\begin{aligned} \frac{F(x + \alpha s) - F(x)}{\alpha} &= \sum_{k=1}^m \frac{F_k(x + \alpha s) - F_k(x)}{\alpha} = \sum_{k=1}^m \left(s^T A_k u_k + \frac{1}{2} \alpha \overline{G} \|s\|^2 \right) \\ &= s^T g(x, u) + \frac{m}{2} \alpha \overline{G} \|s\|^2 \leq \left(1 - \alpha \frac{m \overline{G}}{2 \varepsilon_0 \underline{G}} \right) s^T g(x, u), \end{aligned}$$

takže (1553) platí pokud

$$1 - \alpha \frac{m \overline{G}}{2 \varepsilon_0 \underline{G}} \geq \varepsilon_1 \quad \Rightarrow \quad \alpha \leq \frac{2 \varepsilon_0 (1 - \varepsilon_1) \underline{G}}{m \overline{G}} \triangleq \overline{\alpha}.$$

□

Poznámka 543. Číslo $0 < \alpha \leq 1$ pro které platí (1553) lze určit pomocí Armijova výběru délky kroku (poznámka 25). Pak α je prvním členem vyhovujícím podmínce (1553) v posloupnosti α_j , $j \in N$, takové, že $\alpha_1 = 1$ a $\underline{\beta} \alpha_j \leq \alpha_{j+1} \leq \overline{\beta} \alpha_j$, kde $0 < \underline{\beta} \leq \overline{\beta} < 1$. Použije se přitom nanejvýš $\text{int}(\log \overline{\alpha} / \log \underline{\beta} + 1)$ kroků, kde $\text{int}(t)$ je největší celé číslo takové, že $\text{int}(t) \leq t$, a platí $\alpha \geq \underline{\beta} \overline{\alpha}$. Dosadíme-li tuto nerovnost do (1553), dostaneme

$$\begin{aligned} F(x + \alpha s) - F(x) &\leq \varepsilon_1 \underline{\beta} \overline{\alpha} s^T g(x, u) \leq -\varepsilon_0 \varepsilon_1 \underline{\beta} \overline{\alpha} \|s\| \|g(x, u)\| \leq -\frac{\varepsilon_0 \varepsilon_1 \underline{\beta} \overline{\alpha}}{\underline{G}} \|g(x, u)\|^2 \\ &\triangleq -c \|g(x, u)\|^2. \end{aligned} \tag{1555}$$

21.2 Řešení speciálních úloh kvadratického programování

V tomto oddílu se budeme zabývat primárními a duálními metodami pro řešení úloh kvadratického programování tvaru (1538)–(1539). Při výkladu se omezíme na klasické minimaxové úlohy. V případě součtu maxim jsou teoretické úvahy prakticky stejné, ale formální popis algoritmů se značně zkomplikuje. Budeme tedy řešit primární úlohu

$$\text{minimalizovat } Q(s, z) = z + \frac{1}{2} s^T G s, \quad \text{pokud } f_k + g_k^T s \leq z, \quad 1 \leq i \leq m, \tag{1556}$$

a duální úlohu

$$\text{minimalizovat } \tilde{Q}(u) = \frac{1}{2} u^T A^T H A u - f^T u, \quad \text{pokud } u \geq 0, \quad \tilde{e}^T u = 1. \tag{1557}$$

Poznamenejme, že podle (1547) platí

$$s = -H A u, \tag{1558}$$

což po dosazení do (1557) dává

$$\tilde{Q}(u) = \frac{1}{2}s^T Gs - f^T u. \quad (1559)$$

Podle věty 449 lze řešení primární úlohy (1556) získat řešením duální úlohy (1557) metodou aktivních omezení. Nechť $K \subset I = \{1, \dots, m\}$ je množina indexů takových, že $u_k = 0$, pokud $k \notin K$, a $v_k = 0$, pokud $k \in K$, kde $-v_k = f_k + g_k^T s - z$, $k \in K$, jsou hodnoty omezení primární úlohy (v_k , $k \in K$ jsou Lagrangeovy multiplikátory duální úlohy). Použitím vztahů (1547), (1550) a $\tilde{e}_K^T u = 1$, můžeme určit prvky u_k , $k \in K$, vektoru u_K a proměnnou z . Položíme-li $v_k = 0$, $k \in K$, dostaneme

$$v_K = -A_K^T s - f_K + \tilde{e}_K z = A_K^T H A_K u_K - f_K + \tilde{e}_K z = 0, \quad (1560)$$

takže

$$u_K = (A_K^T H A_K)^{-1} (f_K - \tilde{e}_K z), \quad (1561)$$

a jelikož

$$\tilde{e}_K^T u_K = \tilde{e}_K^T (A_K^T H A_K)^{-1} (f_K - \tilde{e}_K z) = 1,$$

dostaneme

$$z = \frac{\tilde{e}_K^T (A_K^T H A_K)^{-1} f_K - 1}{\tilde{e}_K^T (A_K^T H A_K)^{-1} \tilde{e}_K}. \quad (1562)$$

Definice 139. Množinu indexů $K \subset I$ takovou, že $u_k = 0$, $k \notin K$, a $v_k = 0$, $k \in K$, nazveme množinou indexů aktivních omezení (zkráceně aktivní množinou) primární úlohy. Pokud platí $u_k \geq 0$, $k \in K$, řekneme, že K je přijatelnou aktivní množinou primární úlohy.

Pro zjednodušení zápisu budeme v dalším výkladu index K (vystupující v (1560)–(1562) vynechávat a psát A , f , \tilde{e} , u , v místo A_K , f_K , \tilde{e}_K , u_K , v_K .

Poznámka 544. Vztahy (1561)–(1562) nelze použít, má-li matice A lineárně závislé sloupce. To může nastat i tehdy, má-li Jacobiova matice $J = [A^T, -\tilde{e}]$ plnou hodnotu. Abychom nemuseli vyšetřovat tento singulární případ zvlášť, použijeme matice

$$\tilde{A} = \begin{bmatrix} A \\ -\tilde{e}^T \end{bmatrix}, \quad \tilde{H} = \begin{bmatrix} H & 0 \\ 0 & \mu \end{bmatrix}, \quad (1563)$$

kde $\mu > 0$. Pak $\tilde{A}^T \tilde{H} \tilde{A} = A^T H A + \mu \tilde{e} \tilde{e}^T$, takže podle (1560) platí

$$\tilde{A}^T \tilde{H} \tilde{A} u = f + (z - \mu) \tilde{e} \quad (1564)$$

a vztahy (1561)–(1562) můžeme zapsat ve tvaru

$$u = C f - (z - \mu) p, \quad z = \mu + \frac{p^T f - 1}{p^T e}, \quad (1565)$$

kde $C = (\tilde{A}^T \tilde{H} \tilde{A})^{-1}$ a $p = C \tilde{e}$. Výběr hodnoty $\mu > 0$ není kritický. Má-li matice \tilde{A} plnou hodnotu, je třeba, aby nejmenší vlastní číslo matice $\tilde{A}^T \tilde{H} \tilde{A}$ nebylo příliš malé. Obvykle stačí položit $\mu = 1$.

Metoda aktivních omezení pro řešení duální úlohy (1557) je založena na generování posloupnosti přijatelných aktivních množin primární úlohy (1556). Počáteční přijatelnou aktivní množinu určíme tak, že zvolíme libovolný index $k \in I$ a položíme $K = \{k\}$, takže $u_k = 1$ a $u_l = 0$, pokud $l \in I$ a $l \neq k$. V každém kroku nejprve otestujeme, zda jsou splněny nutné (v konvexním případě i postačující) KKT podmínky. Pokud pro nějaký index $l \notin K$ platí $v_l < 0$, snažíme se ubrat aktivní omezení $u_l = 0$ duální úlohy tím, že uvažujeme množinu $K^+ = K \cup \{l\}$. Tato množina však nemusí být přijatelná (může platit $u_k < 0$ pro nějaký index $k \in K^+$). Proto je třeba předem ubrat některá aktivní omezení primární úlohy, neboli sestrojít přijatelnou množinu $\bar{K} \subset K$ tak, aby i množina $K^+ = \bar{K} \cup \{l\}$ byla přijatelná. Pro tento účel změňme omezení primární úlohy s indexem l na $-v_l(\lambda) = A_l^T s + f_l - z + (1 - \lambda)v_l \leq 0$ (parametr λ uvádíme jako argument), takže $-v_l(0) = A_l^T s + f_l - z + v_l = 0$ a $u_k(0) \geq 0$, pokud $k \in K \cup \{l\}$. Abychom umožnili snadnější porovnání tohoto přístupu s algoritmem 43, budeme používat označení $a_l = g_l$.

Lemma 140. *Nechť K je přijatelnou aktivní množinou primární úlohy (1556) a $v_l < 0$. Předpokládejme, že vektor $\tilde{a}_l = [a_l^T, -1]^T$ není lineární kombinací sloupců matice \tilde{A} a označme $p = C\tilde{e}$, $q_l = C\tilde{A}^T\tilde{H}\tilde{a}_l$, $\beta_l = 1 - \tilde{e}^T q_l$, $\gamma_l = \beta_l / \tilde{e}^T p$ a $\delta_l = \tilde{a}_l^T (\tilde{H} - \tilde{H}\tilde{A}C\tilde{A}^T\tilde{H})\tilde{a}_l = \tilde{a}_l^T \tilde{H}(\tilde{a}_l - \tilde{A}q_l)$, kde $C = (\tilde{A}^T\tilde{H}\tilde{A})^{-1}$, takže $\delta_l > 0$. Pak platí*

$$u(\lambda) = u(0) - \alpha(q_l + \gamma_l p), \quad u_l(\lambda) = u_l(0) + \alpha, \quad z(\lambda) = z(0) + \alpha\gamma_l, \quad (1566)$$

kde $\alpha = -\lambda v_l / (\beta_l \gamma_l - \delta_l)$.

Důkaz Podle (1564) lze psát

$$\begin{bmatrix} \tilde{A}^T \tilde{H} \tilde{A} & \tilde{A}^T \tilde{H} \tilde{a}_l \\ \tilde{a}_l^T \tilde{H} \tilde{A} & \tilde{a}_l^T \tilde{H} \tilde{a}_l \end{bmatrix} \begin{bmatrix} u(\lambda) \\ u_l(\lambda) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} f - (z(\lambda) - \mu)\tilde{e} \\ f_l + (1 - \lambda)v_l - (z(\lambda) - \mu) \end{bmatrix}. \quad (1567)$$

Odečteme-li od těchto rovnic rovnice pro $u(0)$ a $u_l(0)$, dostaneme

$$\begin{bmatrix} \tilde{A}^T \tilde{H} \tilde{A} & \tilde{A}^T \tilde{H} \tilde{a}_l \\ \tilde{a}_l^T \tilde{H} \tilde{A} & \tilde{a}_l^T \tilde{H} \tilde{a}_l \end{bmatrix} \begin{bmatrix} u(\lambda) - u(0) \\ u_l(\lambda) - u_l(0) \end{bmatrix} = - \begin{bmatrix} (z(\lambda) - z(0))\tilde{e} \\ \lambda v_l + (z(\lambda) - z(0)) \end{bmatrix},$$

což podle (1401) dává

$$\begin{aligned} \begin{bmatrix} u(\lambda) - u(0) \\ u_l(\lambda) - u_l(0) \end{bmatrix} &= - \begin{bmatrix} C + \frac{q_l q_l^T}{\delta_l} & -\frac{q_l}{\delta_l} \\ -\frac{q_l^T}{\delta_l} & \frac{1}{\delta_l} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} (z(\lambda) - z(0))\tilde{e} \\ \lambda v_l + (z(\lambda) - z(0)) \end{bmatrix} \\ &= - \begin{bmatrix} (p - \frac{\beta_l}{\delta_l} q_l)(z(\lambda) - z(0)) - \frac{\lambda v_l}{\delta_l} q_l \\ \frac{\beta_l}{\delta_l} (z(\lambda) - z(0)) + \frac{\lambda v_l}{\delta_l} \end{bmatrix}. \end{aligned} \quad (1568)$$

Jelikož pro $\lambda \geq 0$ platí $\tilde{e}^T u(\lambda) + u_l(\lambda) = 1$, můžeme psát

$$\tilde{e}^T (u(\lambda) - u(0)) + (u_l(\lambda) - u_l(0)) = 0, \quad (1569)$$

což spolu s (1568) dává

$$\begin{bmatrix} \tilde{e}^T & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} u(\lambda) - u(0) \\ u_l(\lambda) - u_l(0) \end{bmatrix} = - \left(\tilde{e}^T p + \frac{\beta_l^2}{\delta_l} \right) (z(\lambda) - z(0)) - \frac{\beta_l}{\delta_l} \lambda v_l = 0,$$

neboli

$$z(\lambda) - z(0) = -\frac{\beta_l}{\delta_l} \frac{\delta_l}{\delta_l \tilde{e}^T p + \beta_l^2} \lambda v_l = -\gamma_l \frac{\lambda v_l}{\delta_l + \beta_l \gamma_l} = \alpha \gamma_l, \quad (1570)$$

což je poslední rovnost v (1566). Zbývle rovnosti v (1566) dostaneme, dosadíme-li (1570) do (1568) a provedeme-li formální úpravy. \square

Poznámka 545. Použijeme-li (1563), dostaneme

$$\begin{bmatrix} \tilde{A}^T \tilde{H} \tilde{A} & \tilde{A}^T \tilde{H} \tilde{a}_l \\ \tilde{a}_l^T \tilde{H} \tilde{A} & \tilde{a}_l^T \tilde{H} \tilde{a}_l \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} A^T H A & A^T H a_l \\ a_l^T H A & a_l^T H a_l \end{bmatrix} + \mu \begin{bmatrix} \tilde{e} \tilde{e}^T & \tilde{e} \\ \tilde{e}^T & 1 \end{bmatrix}, \quad (1571)$$

takže

$$q_l = C\tilde{A}^T\tilde{H}\tilde{a}_l = CA^T H a_l + \mu p, \quad (1572)$$

$$\delta_l = \tilde{a}_l^T \tilde{H}(\tilde{a}_l - \tilde{A}q_l) = a_l^T H(a_l - Aq_l) + \mu\beta_l, \quad (1573)$$

Poznamenejme, že $\beta_l \gamma_l + \delta_l = \beta_l^2 / \tilde{e}^T C \tilde{e} + \delta_l = 0$ pouze tehdy, když $\beta_l = \gamma_l = \delta_l = 0$.

Lemma 141. *Nechť jsou splněny předpoklady lemmatu 140. Pak platí*

$$Q(s(\lambda), z(\lambda)) = Q(s(0), z(0)) + \frac{1}{2}\alpha(\beta_l\gamma_l + \delta_l)(u_l(\lambda) + u_l(0)). \quad (1574)$$

$$\tilde{Q}(u(\lambda), u_l(\lambda)) = \tilde{Q}(u(0), u_l(0)) + \frac{1}{2}\alpha^2(\beta_l\gamma_l + \delta_l) + \alpha v_l. \quad (1575)$$

Důkaz (a) Použijeme-li (1558) a (1566), můžeme psát

$$\begin{aligned} s(\lambda) - s(0) &= -HA(u(\lambda) - u(0)) - Ha_l(u_l(\lambda) - u_l(0)) = \alpha H(A(q_l + \gamma_l p) - a_l), \\ s(0) &= -H(Au(0) + a_l u_l(0)) \end{aligned}$$

a podle (1571)–(1572) platí

$$\begin{aligned} A^T H A q_l &= \tilde{A}^T \tilde{H} \tilde{A} q_l - \mu \tilde{e} \tilde{e}^T q_l = A^T H a_l + \mu \tilde{e} - \mu \tilde{e} \tilde{e}^T q_l = A^T H a_l + \mu \beta_l \tilde{e}, \\ A^T H A p &= \tilde{A}^T \tilde{H} \tilde{A} p - \mu \tilde{e} \tilde{e}^T p = \tilde{e} - \mu \tilde{e} \tilde{e}^T p, \end{aligned}$$

neboť $\tilde{A}^T \tilde{H} \tilde{A} = C^{-1}$. Použijeme-li tyto rovnosti a vztahy (1572)–(1573), dostaneme

$$\begin{aligned} A^T H(A(q_l + \gamma_l p) - a_l) &= A^T H a_l + \mu \beta_l \tilde{e} + \gamma_l \tilde{e} - \mu \gamma_l \tilde{e} \tilde{e}^T p - A^T H a_l = \gamma_l \tilde{e}, \\ -a_l^T H(A(q_l + \gamma_l p) - a_l) &= \delta_l - \mu \beta_l - \gamma_l a_l^T H A C \tilde{e} = \delta_l - \mu \beta_l - \gamma_l \tilde{e}^T q_l + \mu \gamma_l \tilde{e}^T p = \delta_l - \gamma_l \tilde{e}^T q_l, \end{aligned}$$

což po dosazení dává

$$\begin{aligned} (s(\lambda) - s(0))^T G s(0) &= -\alpha(A(q_l + \gamma_l p) - a_l)^T H(Au(0) + a_l u_l(0)) \\ &= -\alpha \gamma_l \tilde{e}^T u(0) + \alpha(\delta_l - \gamma_l \tilde{e}^T q_l) u_l(0) \\ &= -\alpha \gamma_l (1 - u_l(0)) + \alpha(\delta_l - \gamma_l (1 - \beta_l)) u_l(0) \\ &= -\alpha \gamma_l + \alpha(\delta_l + \beta_l \gamma_l) u_l(0), \quad (1576) \\ (s(\lambda) - s(0))^T G (s(\lambda) - s(0)) &= \alpha^2 (A(q_l + \gamma_l p) - a_l)^T H A (q_l + \gamma_l p) - a_l \\ &= \alpha^2 \gamma_l \tilde{e}^T (q_l + \gamma_l p) + \alpha^2 (\delta_l - \gamma_l \tilde{e}^T q_l) \\ &= \alpha^2 (\delta_l + \beta_l \gamma_l) \quad (1577) \end{aligned}$$

(neboť pro $\lambda \geq 0$ platí $\tilde{e}^T u(\lambda) + u_l(\lambda) = 1$), a jelikož $z(\lambda) - z(0) = \alpha \gamma_l$, můžeme podle (1576)–(1577) psát

$$\begin{aligned} Q(s(\lambda), z(\lambda)) &= Q(s(0), z(0)) + z(\lambda) - z(0) + (s(\lambda) - s(0))^T G s(0) + \frac{1}{2}(s(\lambda) - s(0))^T G (s(\lambda) - s(0)) \\ &= Q(s(0), z(0)) + \alpha \gamma_l - \alpha \gamma_l + \alpha(\delta_l + \beta_l \gamma_l) u_l(0) + \frac{1}{2}\alpha^2 (\delta_l + \beta_l \gamma_l) \\ &= Q(s(0), z(0)) + \frac{1}{2}\alpha (\delta_l + \beta_l \gamma_l) (u(\lambda) + u_l(0)), \end{aligned}$$

neboť $\alpha = u_l(\lambda) - u_l(0)$.

(b) Použijeme-li (1567), (1569), a (1571) dostaneme

$$\begin{aligned} (s(\lambda) - s(0))^T G s(0) &= \begin{bmatrix} u(\lambda) - u(0) \\ u_l(\lambda) - u_l(0) \end{bmatrix}^T \begin{bmatrix} A^T H A & A^T H a_l \\ a_l^T H A & a_l^T H a_l \end{bmatrix} \begin{bmatrix} u(0) \\ u_l(0) \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} u(\lambda) - u(0) \\ u_l(\lambda) - u_l(0) \end{bmatrix}^T \begin{bmatrix} f - z(0) \tilde{e} \\ f_l + v_l - z(0) \end{bmatrix} \\ &= (u(\lambda) - u(0))^T f + (u_l(\lambda) - u_l(0)) f_l + (u_l(\lambda) - u_l(0)) v_l, \end{aligned}$$

což spolu s (1559) a (1566) dává

$$\begin{aligned}\tilde{Q}(u(\lambda), u_l(\lambda)) &= \tilde{Q}(u(0), u_l(0)) + (s(\lambda) - s(0))G s(0) + \frac{1}{2}(s(\lambda) - s(0))^T G (s(\lambda) - s(0)) \\ &\quad - f^T(u(\lambda) - u(0)) - f_l(u_l(\lambda) - u_l(0)) \\ &= \tilde{Q}(u(0), u_l(0)) + \frac{1}{2}(s(\lambda) - s(0))^T G (s(\lambda) - s(0)) + \alpha v_l,\end{aligned}$$

takže podle (1577) platí (1575). \square

Poznámka 546. Označme $\tilde{I} = \{k \in I \cap K : e_k^T(q_l + \gamma l p) > 0\}$ a položme

$$\alpha_1 = -\frac{v_l}{\beta_l \gamma_l + \delta_l}, \quad \alpha_2 = \frac{u_j(0)}{e_j^T(q_l + \gamma l p)} = \min_{k \in \tilde{I}} \frac{u_k(0)}{e_k^T(q_l + \gamma l p)}, \quad (1578)$$

příjemž $\alpha_1 = \infty$, pokud $\beta_l \gamma_l + \delta_l = 0$, a $\alpha_2 = \infty$, pokud $\tilde{I} = \emptyset$. Nechť $\alpha = \min(\alpha_1, \alpha_2)$. Mohou nastat tři případy

- (1) Pokud $\alpha = \alpha_1 = \infty$, nemá duální úloha optimální řešení, neboť $\beta_l \gamma_l + \delta_l = 0$ a $v_l < 0$, takže podle (1575) platí $\tilde{Q}(u(\alpha), u_l(\alpha)) \rightarrow -\infty$, pokud $\alpha \rightarrow \infty$. Podle poznámky 490 nemá v tomto případě primární úloha přípustné řešení.
- (2) Pokud $\alpha = \alpha_1 < \infty$, takže $\beta_l \gamma_l + \delta_l > 0$, můžeme položit $K^+ = K \cup \{l\}$, což odpovídá přidání omezení s indexem l do množiny aktivních omezení primární úlohy. V tomto případě je třeba aktualizovat reprezentaci lineární variety definované novými aktivními omezeními (věta 412).
- (3) Pokud $\alpha = \alpha_2 < \alpha_1$, je třeba omezení s indexem j (vzorec (1578)) ubrat z množiny aktivních omezení primární úlohy. V tomto případě je třeba aktualizovat reprezentaci lineární variety definované novými aktivními omezeními (věta 413).

Poznámka 547. Pokud $\alpha = \alpha_2 < \alpha_1$, nemůžeme přidat index l do množiny K . V tomto případě je třeba ubrat index j z množiny K a vytvořit tak množinu $\bar{K}_1 = \bar{K}_0 \setminus \{j\}$, kde $\bar{K}_0 = K$, což je možné, neboť $u_j = 0$. Přitom je třeba vynásobit hodnotu v_l číslem $1 - \alpha/\alpha_1$ (pokud $\alpha_1 = \infty$, hodnota v_l se nezmění). Provedeme-li tyto úpravy, můžeme se pokusit přidat index l k množině \bar{K}_1 . Opakováním tohoto postupu dostaneme posloupnost množin $K = \bar{K}_0 \supset \bar{K}_1 \supset \dots \supset \bar{K}_p$. Protože počet omezení primární úlohy je konečný, musí existovat množina $\bar{K} = \bar{K}_p$, kde $p \geq 0$, taková, že buď $\alpha = \infty$ (řešení úlohy (1556) neexistuje), nebo $\alpha = \alpha_1$, takže množina $K^+ = \bar{K} \cup \{l\}$ je přijatelnou aktivní množinou primární úlohy.

Lemma 142. *Nechť úloha (1556) má řešení a $K, K^+ = \bar{K} \cup \{l\}$ jsou množiny uvedené v poznámce 547. Nechť s a s^+ jsou směrové vektory určené vzorcem (1558), kde vystupují vektory u a u^+ odpovídající přijatelným množinám K a K^+ . Pak platí $Q(s^+, z^+) > Q(s, z)$.*

Důkaz Označme $\bar{s}_i, 0 \leq i \leq p$, směrové vektory určené vzorcem (1558), kde vystupují vektory $\bar{u}_i, 0 \leq i \leq p$, odpovídající množinám $\bar{K}_i, 0 \leq i \leq p$. Pak podle lemmatu 141 platí $Q(\bar{s}_i, \bar{z}_i) \geq Q(\bar{s}_{i-1}, \bar{z}_{i-1}), 1 \leq i \leq p$. Jelikož v posledním kroku, určeném množinou $\bar{K} = \bar{K}_p$, platí $\alpha = \alpha_1$, takže $\beta_l \gamma_l + \delta_l > 0$ a $\alpha > 0$, a jelikož $\bar{u}_l(0) \geq 0$, můžeme psát $Q(s^+, z^+) > Q(\bar{s}, \bar{z}) = Q(\bar{s}_p, \bar{z}_p) \geq Q(\bar{s}_0, \bar{z}_0) = Q(s, z)$. \square

Algoritmus 44. (duální metoda aktivních omezení)

Krok 1 Zvolíme libovolně index $1 \leq l \leq m$ (například $l = 1$) a číslo μ (například $\mu = 1$). Položíme $K := \{l\}$, $u := [1]$, $\tilde{e} := [1]$, $A := [a_l]$, $R = [a_l^T H a_l + \mu]^{1/2}$ a vypočteme číslo $z := f_l - a_l^T H a_l$. Položíme $v_l := 0$ a $u_k := 0$ pro $k \notin K$.

Krok 2 Vypočteme vektor $s := -H A u$ (vzorec (1558)), položíme $v_k := z - (a_k^T s + f_k)$ pro $k \notin K$ a určíme index $l \notin K$ takový, že $v_l = \min_{k \notin K} v_k$. Pokud $v_l \geq 0$, ukončíme výpočet (dvojice $(s, z) \in R^{n+1}$ je řešením primární úlohy (1556) a vektor u je řešením duální úlohy (1557)).

- Krok 3** Určíme vektor p řešením soustavy rovnic $R^T R p = \tilde{e}$ a vektor q_l řešením soustavy rovnic $R^T R q_l = \tilde{A}^T \tilde{H} \tilde{a}_l$, položíme $\beta_l := 1 - \tilde{e}^T q_l$, $\gamma_l := \beta_l / \tilde{e}^T p$ a $\delta_l := \tilde{a}_l^T \tilde{H} (\tilde{a}_l - \tilde{A} q_l)$ (poznámka 548). Vypočteme čísla α_1, α_2 definovaná v poznámce 546 a položíme $\alpha := \min(\alpha_1, \alpha_2)$. Pokud $\alpha = \infty$, ukončíme výpočet (primární úloha nemá přípustné řešení a duální úloha nemá optimální řešení). Pokud $\alpha < \infty$, položíme $u := u - \alpha(q_l + \gamma_l p)$, $u_l := u_l + \alpha z := z + \alpha \gamma_l$ a $v_l := (1 - \alpha/\alpha_1)v_l$.
- Krok 4** Pokud $\alpha = \alpha_1$, položíme $K := K \cup \{l\}$, $u := u^+$, $f := f^+$, $e := e^+$, $A := A^+$, $R := R^+$, kde $u^+ = [u^T, u_l]^T$, $f^+ = [f^T, f_l]^T$, $\tilde{e}^+ = [\tilde{e}^T, 1]^T$ a A^+ , R^+ jsou matice určené podle věty 412. Přejdeme na krok 2.
- Krok 5** Pokud $\alpha \neq \alpha_1$, položíme $K := K \setminus \{j\}$, $u := u^-$, $f := f^-$, $e := e^-$, $A := A^-$, $R := R^-$, kde $j \in K$ je index určený podle vzorce (1578), vektory u^- , f^- , \tilde{e}^- vzniknou z vektorů u , f , \tilde{e} vyškrtnutím prvku s indexem j a A^- , R^- jsou matice určené podle věty 413. Přejdeme na krok 3.

Poznámka 548. Vektor q_l a číslo δ_l použité v kroku 3 algoritmu 44 lze spočítat tak, že řešíme dvě soustavy rovnic $R^T r_l = \tilde{A}^T \tilde{H} \tilde{a}_l = A^T H a_l + \mu \tilde{e}$ a $R q_l = r_l$ s trojúhelníkovými maticemi R^T a R a položíme $\delta_l = \rho_l^2$, kde $\rho_l^2 = a_l^T H a_l - r_l^T r_l$. Podle věty 412 pak platí

$$R^+ = \begin{bmatrix} R & r_l \\ 0 & \rho_l \end{bmatrix}.$$

Věta 451. Algoritmus 44 najde řešení úloh (1556) a (1557) po konečném počtu kroků nebo po konečném počtu kroků zjistí, že tyto úlohy nemají řešení.

Důkaz Algoritmus 44 generuje posloupnost aktivních množin primární úlohy K_{j_i} , $j_i \in N$, přičemž množina K_{j_1} , $j_1 = 1$, je přijatelná. Předpokládejme, že množina K_{j_i} , $j_i \in N$, je přijatelná. Podle poznámky 547 a lemmatu 142 po nejvýše m krocích buď zjistíme, že úlohy (1556) a (1557) nemají řešení, nebo získáme přijatelnou množinu $K_{j_{i+1}}$, kde $j_{i+1} - j_i \leq m$, přičemž $Q(s_{j_{i+1}}, z_{j_{i+1}}) > Q(s_{j_i}, z_{j_i})$. Množiny $K_{j_{i+1}}$ a K_{j_i} jsou tedy různé a protože počet různých podmnožin množiny $\{1, \dots, m\}$ je konečný, musí výpočet skončit po konečném počtu kroků. \square

21.3 Primární metody vnitřních bodů

Primární metody vnitřních bodů pro úlohy s omezeními ve tvaru nerovností jsou založeny na tom, že se k minimalizované funkci přidá bariérový člen, obsahující zadaná omezení a výsledná bariérová funkce, závislá na bariérovém parametru $0 < \mu \leq \bar{\mu}$, se postupně minimalizuje na R^n (bez omezení), přičemž $\mu \rightarrow 0$. Aplikujeme-li tento postup na úlohu (1524), dostaneme bariérovou funkci

$$B_\mu(x, z) = h(z) + \mu \sum_{k=1}^m \sum_{l=1}^{m_k} \varphi(z_k - f_{kl}(x)), \quad 0 < \mu \leq \bar{\mu}, \quad (1579)$$

kde $\varphi : (0, \infty) \rightarrow R$ je bariéra, která splňuje následující předpoklady.

Předpoklad B1. Funkce $\varphi(t)$, $t \in (0, \infty)$, je dvakrát spojitě diferencovatelná, klesající a ryze konvexní, přičemž $\lim_{t \rightarrow 0} \varphi(t) = \infty$. Funkce $\varphi'(t)$ je rostoucí, ryze konkávní taková, že $\lim_{t \rightarrow \infty} \varphi'(t) = 0$. Funkce $-t\varphi'(t)$ a $t^2\varphi''(t)$ jsou shora omezené.

Předpoklad B2. Funkce $\varphi(t)$, $t \in (0, \infty)$, je dvakrát spojitě diferencovatelná, platí $-t\varphi'(t) \leq 1$, $t^2\varphi''(t) \leq 1$ a existují čísla $\underline{c} > 0$, $\tau > 0$ taková že

$$-t\varphi'(t) \geq \underline{c}, \quad \text{pokud } t < \tau. \quad (1580)$$

Někdy je výhodné, aby funkce $\varphi(t)$ splňovala další předpoklad.

Předpoklad B3. Funkce $\varphi(t)$, $t \in (0, \infty)$, je zdola omezená, takže existuje číslo $\underline{\varphi} \leq 0$ akové, že $\varphi(t) \geq \underline{\varphi}$, pokud $t \in (0, \infty)$.

Jsou-li splněny předpoklady X1, X2 a B3, je bariérová funkce (1579) zdola omezená, přičemž platí

$$B_\mu(x, z) \geq h(z) + \bar{m} \underline{\mu} \underline{\varphi} \geq h(\underline{F}_1, \dots, \underline{F}_m) + \bar{m} \underline{\mu} \underline{\varphi}, \quad \bar{m} = \sum_{k=1}^m m_k. \quad (1581)$$

Poznámka 549. Nejčastěji se používá logaritmická bariéra

$$\varphi_1(t) = \log t^{-1} = -\log t, \quad (1582)$$

která splňuje předpoklady B1, B2, ale nespĺňuje předpoklad B3, neboť $\log t \rightarrow \infty$ pro $t \rightarrow \infty$. Proto se někdy používají jiné bariéry, například funkce

$$\varphi_2(t) = \log(t^{-1} + \tau^{-1}) = -\log \frac{t\tau}{t + \tau}, \quad (1583)$$

která je zdola omezená číslem $\underline{\varphi} = -\log \tau$, nebo funkce

$$\varphi_3(t) = -\log t, \quad 0 < t \leq \tau, \quad \varphi_3(t) = at^{-2} + bt^{-1} + c, \quad t \geq \tau, \quad (1584)$$

která je zdola omezená číslem $\underline{\varphi} = -\log \tau - 3/2$, nebo funkce

$$\varphi_4(t) = -\log t, \quad 0 < t \leq \tau, \quad \varphi_4(t) = at^{-1} + bt^{-1/2} + c, \quad t \geq \tau, \quad (1585)$$

která je zdola omezená číslem $\underline{\varphi} = -\log \tau - 3$. Koeficienty a, b, c se vybírají tak, aby funkce $\varphi(t)$ i její první a druhá derivace byly spojitě v bodě $t = \tau$. Vztahy pro tyto funkce a jejich derivace jsou uvedeny v následující tabulce, kde $\lambda = t/\tau$ (funkce $\varphi_3(t)$ a $\varphi_4(t)$ splývají s funkcí $\varphi_1(t)$ pro $t \leq \tau$).

	$\varphi(t)$	$\varphi'(t)$	$\varphi''(t)$	$\varphi'''(t)$	
φ_1	$-\log t$	$-\frac{1}{t}$	$\frac{1}{t^2}$	$-\frac{2}{t^3}$	
φ_2	$-\log \frac{t}{\lambda + 1}$	$-\frac{1}{t(\lambda + 1)}$	$\frac{2\lambda + 1}{t^2(\lambda + 1)^2}$	$-\frac{2(3\lambda^2 + 3\lambda + 1)}{t^3(\lambda + 1)^3}$	
φ_3	$\frac{4\lambda - 1}{2\lambda^2} - \log \tau - \frac{3}{2}$	$-\frac{2\lambda - 1}{t\lambda^2}$	$\frac{4\lambda - 3}{t^2\lambda^2}$	$-\frac{12(\lambda - 1)}{t^3\lambda^2}$	$t \geq \tau$
φ_4	$\frac{4\sqrt{\lambda} - 1}{\lambda} - \log \tau - 3$	$-\frac{2\sqrt{\lambda} - 1}{t\lambda}$	$\frac{3\sqrt{\lambda} - 2}{t^2\lambda}$	$-\frac{3(5\sqrt{\lambda} - 3)}{t^3\lambda}$	$t \geq \tau$

Věta 452. Všechny funkce uvedené v poznámce 549 splňují předpoklady B1 a B2. Navíc pro $t < \tau$ platí

$$\varphi'(t)\varphi'''(t) - \varphi''(t)^2 > 0. \quad (1586)$$

Funkce $\varphi_2, \varphi_3, \varphi_4$ splňují předpoklad B3.

Důkaz (a) Z tabulky je zřejmé, že funkce $-\varphi'(t)$, $\varphi''(t)$, $-\varphi'''(t)$ jsou pro $t > 0$ kladné (funkce $\varphi_3(t)$ a $\varphi_4(t)$ splývají pro $t < \tau$ s funkcí $\varphi_1(t)$ a pro $t \geq \tau$ je $\lambda \geq 1$).

(b) Zřejmě $-t\varphi_1'(t) = 1$, $t^2\varphi_1''(t) = 1$ a pro $t < \tau$ to platí i pro funkce $\varphi_3(t)$ a $\varphi_4(t)$. Nerovnosti $-t\varphi_2'(t) \leq 1$, $t^2\varphi_2''(t) \leq 1$ jsou zřejmé z tabulky. U funkcí φ_3 a φ_4 lze využít toho, že λ je rostoucí funkcí proměnné t , takže funkce $-t\varphi_3'(t)$, $t^2\varphi_3''(t)$ a $-t\varphi_4'(t)$, $t^2\varphi_4''(t)$ jsou pro $t \geq \tau$ klesající a nabývají svého maxima, když $\lambda = t/\tau = 1$.

(c) Jelikož podle (b) platí $-t\varphi_1'(t) = 1$, je splněna nerovnost (1580) s $\underline{c} = 1$ a s libovolnou hodnotou $\tau > 0$ (formálně i s $\tau = \infty$). Totéž platí pro funkce φ_3 a φ_4 (tentokrát s konkrétní hodnotou τ). Zřejmě $-t\varphi_2'(t) = 1/(\lambda + 1)$, což pro $t < \tau$ (neboli $\lambda < 1$) dává $-t\varphi_2'(t) \geq 1/2$, takže platí (1580) s $\underline{c} = 1/2$.

(d) Zřejmě $\varphi_1'(t)\varphi_1'''(t) - \varphi_1''(t)^2 = 1/t^4 > 0$ a pro $t < \tau$ to platí i pro funkce $\varphi_3(t)$ a $\varphi_4(t)$. Z tabulky je patrné, že

$$\varphi_2'(t)\varphi_2'''(t) - \varphi_2''(t)^2 = \frac{6\lambda^2 + 6\lambda + 1}{t^4(\lambda + 1)^4} - \frac{4\lambda^2 + 4\lambda + 1}{t^4(\lambda + 1)^4} = \frac{2\lambda^2 + 2\lambda + 1}{t^4(\lambda + 1)^4} > 0.$$

(e) To, že funkce $\varphi_2, \varphi_3, \varphi_4$ splňují předpoklad B3 je zřejmé (poznámka 549). \square

Věta 453. *Nechť je splněn předpoklad B1. Pak rovnice $\alpha\varphi'(t) + 1 = 0$, $\alpha > 0$, má jediné kladné řešení $t(\alpha)$, přičemž $t'(\alpha) > 0$. Je-li splněn předpoklad B2, platí*

$$\underline{c} \min(\alpha, \tau) \leq t(\alpha) \leq \alpha. \quad (1587)$$

Je-li splněna podmínka (1586), platí $(\alpha\varphi''(t(\alpha)))' \leq 0$.

Důkaz Podle předpokladu B1 je spojitá funkce $\varphi'(t)$ rostoucí a platí $\lim_{t \rightarrow 0} \varphi'(t) = -\infty$ (neboť $\lim_{t \rightarrow 0} \varphi(t) = \infty$) a $\lim_{t \rightarrow \infty} \varphi'(t) = 0$, takže pro libovolné číslo $\alpha > 0$ má rovnice $\varphi'(t) = -1/\alpha$ jediné kladné řešení.

(a) Derivujeme-li rovnost

$$\alpha\varphi'(t(\alpha)) = -1 \quad (1588)$$

podle proměnné α a použijeme-li nerovnosti $\varphi'(t(\alpha)) < 0$ a $\varphi''(t(\alpha)) > 0$, dostaneme

$$\varphi'(t(\alpha)) + \alpha\varphi''(t(\alpha))t'(\alpha) = 0 \quad \Rightarrow \quad t'(\alpha) = -\frac{\varphi'(t(\alpha))}{\alpha\varphi''(t(\alpha))} > 0.$$

(b) Nechť je splněn předpoklad B2. Přičteme-li rovnost (1588) k nerovnosti $-t(\alpha)\varphi'(t(\alpha)) \leq 1$, dostaneme

$$-(t(\alpha) - \alpha)\varphi'(t(\alpha)) \leq 0,$$

což spolu s nerovností $\varphi'(t(\alpha)) < 0$ dává $t(\alpha) \leq \alpha$. Pokud $\alpha < \tau$, přičteme rovnost (1588) vynásobenou číslem $\underline{c} > 0$ k nerovnosti (1580) (kde $t = t(\alpha)$), čímž dostaneme

$$-(t(\alpha) - \underline{c}\alpha)\varphi'(t(\alpha)) \geq 0,$$

takže $t(\alpha) \geq \underline{c}\alpha$.

(c) Je-li splněna nerovnost (1586), můžeme psát

$$\frac{d(\alpha\varphi''(t(\alpha)))}{d\alpha} = \varphi''(t(\alpha)) + \alpha\varphi'''(t(\alpha))t'(\alpha) = \varphi''(t(\alpha)) - \varphi'''(t(\alpha))\frac{\varphi'(t(\alpha))}{\varphi''(t(\alpha))} \leq 0.$$

\square

Poznámka 550. Pro funkci φ_1 platí $\varphi_1'(t) = -1/t$, což dává $t(\alpha) = \alpha$, takže je splněna nerovnost (1587), kde $\underline{c} = 1$ (číslo $\tau > 0$ může být pro funkci φ_1 libovolné). Totéž platí pro funkce φ_3 a φ_4 , které jsou pro $t < \tau$ totožné s funkcí φ_1 a pro $t \geq \tau$ lze psát

$$\begin{aligned} \varphi_3(t) - \varphi_1(t) &= \frac{1}{t} \left(1 - \frac{2\lambda - 1}{\lambda^2} \right) = \frac{(\lambda - 1)^2}{t\lambda^2} \geq 0, \\ \varphi_4(t) - \varphi_1(t) &= \frac{1}{t} \left(1 - \frac{2\sqrt{\lambda} - 1}{\lambda} \right) = \frac{(\sqrt{\lambda} - 1)^2}{t\lambda} \geq 0. \end{aligned}$$

Pro funkci φ_2 dostaneme rovnici

$$\frac{\alpha\tau}{t(t + \tau)} = 1 \quad \Rightarrow \quad t^2 + \tau t - \tau\alpha = 0,$$

která má řešení

$$t(\alpha) = \frac{\tau}{2} \left(\sqrt{1 + 4\alpha/\tau} - 1 \right) = \frac{2\alpha}{1 + \sqrt{1 + 4\alpha/\tau}} \leq \alpha.$$

Z tohoto vzorce je patrné, že funkce $t(\alpha)/\alpha$ je klesající a v intervalu $0 < \alpha \leq \tau$ nabývá svého minima $2/(\sqrt{5} + 1) > 1/2$ v bodě $\alpha = \tau$, takže platí (1587), s hodnotou $\underline{c} = 1/2$ uvedenou v části (c) důkazu věty 452. Pokud $\alpha \geq \tau$ dostaneme pro funkce φ_3 a φ_4 kubickou a bikvadratickou rovnici. Výsledné vzorce jsou značně nepraktické, takže se spokojíme s mezemi uvedenými v (1587).

Poznámka 551. Jak uvidíme později, největší uvažovanou hodnotou v rovnici $\alpha\varphi'(\alpha) + 1 = 0$ bývá číslo $\alpha = m_k\mu/h_k$. Zvolíme-li $\tau > \bar{m}\bar{\mu}/\underline{h}_k$, bude pro funkce φ_3, φ_4 platit $\varphi_3(t) = \varphi_1(t), \varphi_4(t) = \varphi_1(t)$, a tedy $t(\alpha) = \alpha$. Obvykle $\bar{\mu} = 1$ a pro součet maxim nebo pro klasický minimax platí $\underline{h}_k = 1$. V tomto případě stačí, když $\tau \geq \bar{m}$ (vhodná hodnota je například $\tau = 10^6$). Poznamenejme, že ve všech případech platí $t(\alpha) \leq \alpha$, takže α můžeme považovat za dobrou horní mez pro $t(\alpha)$.

Poznámka 552. V dalším výkladu označíme $g_{kl}(x)$ a $G_{kl}(x)$ gradienty a Hessovy matice funkcí $f_{kl}(x)$, $1 \leq k \leq m, 1 \leq l \leq m_k$, a položíme

$$u_{kl}(x, z) = -\mu\varphi'(z_k - f_{kl}(x)), \quad v_{kl}(x, z) = \mu\varphi''(z_k - f_{kl}(x)), \quad (1589)$$

$$u_k(x, z) = \begin{bmatrix} u_{k1}(x, z) \\ \dots \\ u_{km_k}(x, z) \end{bmatrix}, \quad v_k(x, z) = \begin{bmatrix} v_{k1}(x, z) \\ \dots \\ v_{km_k}(x, z) \end{bmatrix}, \quad \tilde{e}_k = \begin{bmatrix} 1 \\ \dots \\ 1 \end{bmatrix}$$

(poznámejme, že $u_{kl}(x, z) > 0$ a $v_{kl}(x, z) > 0$, je-li splněn předpoklad B1). Pro logaritmickou bariéru $\varphi(t) = -\log t$ platí

$$u_{kl}(x, z) = \frac{\mu}{z_k - f_{kl}(x)}, \quad v_{kl}(x, z) = \frac{\mu}{(z_k - f_{kl}(x))^2} = \frac{1}{\mu} u_{kl}^2(x, z), \quad (1590)$$

Označíme-li $g(x, z)$ gradient funkce $B_\mu(x, z)$ a $\gamma_k(x, z) = \partial B_\mu(x, z)/\partial z_k$, můžeme nutné podmínky pro extrém bariérové funkce (1579) zapsat ve tvaru

$$g(x, z) = \sum_{k=1}^m \sum_{l=1}^{m_k} g_{kl}(x) u_{kl}(x, z) = \sum_{k=1}^m A_k(x) u_k(x, z) = 0, \quad (1591)$$

$$\gamma_k(x, z) = h_k(z) - \sum_{l=1}^{m_k} u_{kl}(x, z) = h_k(z) - \tilde{e}_k^T u_k(x, z) = 0, \quad 1 \leq k \leq m, \quad (1592)$$

kde $A_k(x) = J_k^T(x) = [g_{k1}(x), \dots, g_{km_k}(x)]$ a $h_k(z) = \partial h(z)/\partial z_k$, $1 \leq k \leq m$, což je soustava $n + m$ nelineárních rovnic pro neznámé vektory x a z . Tyto rovnice lze řešit Newtonovou metodou. V tomto případě je třeba určit druhé derivace Lagrangeovy funkce (což jsou první derivace výrazů (1591) a (1592)). Označíme-li

$$G(x, z) = \sum_{k=1}^m \sum_{l=1}^{m_k} G_{kl}(x) u_{kl}(x, z) \quad (1593)$$

Hessovu matici Lagrangeovy funkce a položíme-li $V_k(x, z) = \text{diag}(v_{k1}(x, z), \dots, v_{km_k}(x, z))$, můžeme psát

$$\begin{aligned}
\frac{\partial g(x, z)}{\partial x} &= \sum_{k=1}^m \sum_{l=1}^{m_k} G_{kl}(x) u_{kl}(x, z) + \sum_{k=1}^m \sum_{l=1}^{m_k} g_{kl}(x) v_{kl}(x, z) g_{kl}^T(x) \\
&= G(x, z) + \sum_{k=1}^m A_k(x) V_k(x, z) A_k^T(x), \\
\frac{\partial g(x, z)}{\partial z_k} &= - \sum_{l=1}^{m_k} g_{kl}(x) v_{kl}(x, z) = -A_k(x) v_k(x, z), \\
\frac{\partial \gamma_k(x, z)}{\partial x} &= - \sum_{l=1}^{m_k} v_{kl}(x, z) g_{kl}^T(x) = -v_k^T(x, z) A_k^T(x), \\
\frac{\partial \gamma_k(x, z)}{\partial z_k} &= h_k''(z) + \sum_{l=1}^{m_k} v_{kl}(x, z) = h_k''(z) + \tilde{e}_k^T v_k(x, z),
\end{aligned}$$

kde $h_k''(z) = \partial^2 h(z) / \partial z_k^2$. Použitím těchto vztahů získáme soustavu lineárních rovnic popisujících krok Newtonovy metody

$$\begin{bmatrix} W(x, z) & -A_1(x)v_1(x, z) & \dots & -A_m(x)v_m(x, z) \\ -v_1^T(x, z)A_1^T(x) & h_{11}''(z) + \tilde{e}_1^T v_1(x, z) & \dots & h_{1m}''(z) \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ -v_m^T(x, z)A_m^T(x) & h_{m1}''(z) & \dots & h_{mm}''(z) + \tilde{e}_m^T v_m(x, z) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \Delta x \\ \Delta z_1 \\ \dots \\ \Delta z_m \end{bmatrix} = - \begin{bmatrix} g_k(x, z) \\ \gamma_1(x, z) \\ \dots \\ \gamma_m(x, z) \end{bmatrix}, \quad (1594)$$

kde

$$W(x, z) = G(x, z) + \sum_{k=1}^m A_k(x) V_k(x, z) A_k^T(x). \quad (1595)$$

Poznámka 553. Položíme-li

$$\begin{aligned}
C(x, z) &= [A_1(x)v_1(x, z), \dots, A_m(x)v_m(x, z)], & M(x, z) &= \text{diag}(\tilde{e}_1^T v_1(x, z), \dots, \tilde{e}_m^T v_m(x, z)), \\
D(x, z) &= \nabla^2 h(z) + M(x, z)
\end{aligned}$$

a $\gamma(x, z) = [\gamma_1(x, z), \dots, \gamma_m(x, z)]^T$, můžeme krok Newtonovy metody zapsat ve tvaru

$$\begin{bmatrix} W(x, z) & -C(x, z) \\ -C^T(x, z) & D(x, z) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \Delta x \\ \Delta z \end{bmatrix} = - \begin{bmatrix} g(x, z) \\ \gamma(x, z) \end{bmatrix}. \quad (1596)$$

Matice $D(x, z)$ je pozitivně definitní, neboť matice $\nabla^2 h(z)$ je pozitivně semidefinitní podle předpokladu X2 a diagonální matice $V(x, z)$ má kladné diagonální prvky.

Poznámka 554. Je-li číslo m malé (jako v případě klasické minimaxové úlohy, kde $m = 1$), použijeme vyjádření

$$\begin{bmatrix} W & -C \\ -C^T & D \end{bmatrix}^{-1} = \begin{bmatrix} W^{-1} - W^{-1}C(C^TW^{-1}C - D)^{-1}C^TW^{-1} & -W^{-1}C(C^TW^{-1}C - D)^{-1} \\ -(C^TW^{-1}C - D)^{-1}C^TW^{-1} & -(C^TW^{-1}C - D)^{-1} \end{bmatrix}.$$

Předpokládáme, že matice W je regulární (v opačném případě ji můžeme regularizovat například Gillovým-Murrayovým rozkladem popsaným v oddílu 2.7). Řešení soustavy rovnic (1596) pak vypočteme podle vzorců

$$\Delta z = (C^TW^{-1}C - D)^{-1}(C^TW^{-1}g + \gamma), \quad (1597)$$

$$\Delta x = W^{-1}(C\Delta z - g). \quad (1598)$$

V tomto případě je třeba rozložit velkou řídkou matici W řádu n a malou hustou matici $C^TW^{-1}C - D$ řádu m .

Poznámka 555. Jsou-li čísla m_k , $1 \leq k \leq m$, malá a matice $\nabla^2 h(z)$ je diagonální (jako v případě součtu absolutních hodnot), je matice $W(x, z) - C(x, z)D^{-1}(x, z)C^T(x, z)$ řídká. Můžeme tedy použít vyjádření

$$\begin{bmatrix} W & -C \\ -C^T & D \end{bmatrix}^{-1} = \begin{bmatrix} (W - CD^{-1}C^T)^{-1} & (W - CD^{-1}C^T)^{-1}CD^{-1} \\ D^{-1}C^T(W - CD^{-1}C^T)^{-1} & D^{-1} + D^{-1}C^T(W - CD^{-1}C^T)^{-1}CD^{-1} \end{bmatrix}.$$

Řešení soustavy rovnic (1596) pak vypočteme podle vzorců

$$\Delta x = -(W - CD^{-1}C^T)^{-1}(g + CD^{-1}\gamma), \quad (1599)$$

$$\Delta z = D^{-1}(C^T \Delta x - \gamma). \quad (1600)$$

V tomto případě je třeba rozložit velkou řídkou matici $W - CD^{-1}C^T$ řádu n . Inverze diagonální matice D řádu m nečiní žádný problém.

Při iteračním určování minimaxového vektoru známe hodnotu parametru μ a vektory $x \in R^n$, $z \in R^m$ takové, že $z_k > F_k(x)$, $1 \leq k \leq m$. Použitím vztahů (1597)–(1598) nebo (1599)–(1600) určíme směrové vektory Δx , Δz . Pak vybereme délku kroku α tak, aby platilo

$$B_\mu(x + \alpha\Delta x, z + \alpha\Delta z) < B_\mu(x, z) \quad (1601)$$

a $z_k + \alpha\Delta z_k > F_k(x + \alpha\Delta x)$, $1 \leq k \leq m$. Nakonec položíme $x^+ = x + \alpha\Delta x$, $z^+ = z + \alpha\Delta z$ a určíme novou hodnotu $\mu^+ < \mu$. Je-li matice soustavy rovnic (1596) pozitivně definitní, je nerovnost (1601) splněna pro dostatečně malou délku kroku α .

Věta 454. *Nechť matice $G(x, z)$ určená vzorcem (1593) je pozitivně definitní. Pak matice soustavy rovnic (1596) je pozitivně definitní.*

Důkaz Matice soustavy rovnic (1596) je pozitivně definitní právě tehdy když matice D i její Schurův doplněk $W - CD^{-1}C^T$ jsou pozitivně definitní (důkaz je uveden v [T3]). Matice D je pozitivně definitní podle poznámky 553. Dále použijeme výsledek dokázaný v části (a) důkazu lemmatu 65, podle kterého je matice $M^{-1} - D^{-1}$ pozitivně semidefinitní, neboť matice $\nabla^2 h = D - M$ je pozitivně semidefinitní. Platí tedy $v^T(W - CD^{-1}C^T)v = v^T(W - CM^{-1}C^T)v + v^TC(M^{-1} - D^{-1})C^Tv \geq v^T(W - CM^{-1}C^T)v \forall v \in R^n$, takže stačí dokázat, že matice $W - CM^{-1}C^T$ je pozitivně definitní. Ale

$$W - CM^{-1}C^T = G + \sum_{k=1}^m (A_k V_k A_k^T - A_k V_k \tilde{e}_k (\tilde{e}_k^T V_k \tilde{e}_k)^{-1} (A_k V_k \tilde{e}_k)^T),$$

matice $A_k V_k A_k^T - A_k V_k \tilde{e}_k (\tilde{e}_k^T V_k \tilde{e}_k)^{-1} (A_k V_k \tilde{e}_k)^T$, $1 \leq k \leq m$, jsou pozitivně semidefinitní podle Schwarzovy nerovnosti a matice G je pozitivně definitní podle předpokladu. \square

Ukážeme nyní, jak lze soustavu rovnic (1591)–(1592) řešit přímým určováním minimaxového vektoru pomocí dvojjúrovňové optimalizace

$$z(x; \mu) = \arg \min_{z \in R^m} B_\mu(x, z), \quad (1602)$$

$$x^* = \arg \min_{x \in R^n} B(x; \mu), \quad B(x; \mu) \triangleq B_\mu(x, z(x; \mu)). \quad (1603)$$

Rovnice (1602) slouží k určení optimálního vektoru $z(x; \mu) \in R^m$. Nechť $\tilde{B}_\mu(z) = B_\mu(x, z)$ pro pevně zvolený vektor $x \in R^n$. Funkce $\tilde{B}_\mu(z)$ je ryze konvexní (jako funkce vektoru z), neboť je součtem konvexní funkce $h(z)$ a ryze konvexních funkcí $\mu\varphi(z_k - f_{kl}(x))$, $1 \leq k \leq m$, $1 \leq l \leq m_k$. Minimum funkce $\tilde{B}_\mu(z)$ je jejím stacionárním bodem, takže je řešením soustavy rovnic (1592) s Lagrangeovými multiplikátory (1589). Následující věta ukazuje, že toto řešení existuje a je jediné.

Věta 455. Funkce $\tilde{B}_\mu(z) : (F(x), \infty) \rightarrow R$ má jediný stacionární bod, který je jejím globálním minimem. Tento stacionární bod je charakterizován soustavou rovnic $\gamma(x, z) = 0$, neboli

$$\tilde{e}_k^T u_k = - \sum_{l=1}^{m_k} \mu \varphi'(z_k - f_{kl}(x)) = h_k(z), \quad h_k(z) = \frac{\partial h(z)}{\partial z_k}, \quad 1 \leq k \leq m, \quad (1604)$$

kteřá má jediné řešení $z(x; \mu) \in Z \subset R^m$ takové, že pro $1 \leq k \leq m$ platí

$$F_k(x) < \underline{z}_k(x; \mu) \leq z_k(x; \mu) \leq \bar{z}_k(x; \mu), \quad \gamma(x, \underline{z}_k(x; \mu)) \leq 0 \leq \gamma(x, \bar{z}_k(x; \mu)), \quad (1605)$$

kde

$$\underline{z}_k(x; \mu) = F_k(x) + t(\mu/\bar{h}_k), \quad \bar{z}_k(x; \mu) = F_k(x) + t(m_k \mu/\underline{h}_k), \quad (1606)$$

přičemž $t(\alpha)$ je hodnota pro kterou platí (1588) a $0 < \underline{h}_k \leq \bar{h}_k$, $1 \leq k \leq m$, jsou meze použité v (1520).

Důkaz Pro zkrácení zápisu budeme u hodnot \underline{z}_k a \bar{z}_k vynechávat argumenty. Podle předpokladu B1 je funkce $\varphi(t)$ záporná a rostoucí a podle definice 138 pro $1 \leq k \leq m$ platí $f_{kl}(x) \leq F_k(x)$, $1 \leq l \leq m_k$, přičemž alespoň pro jeden index l nastane rovnost.

(a) Pokud platí (1604), můžeme psát

$$\begin{aligned} \bar{h}_k &\geq - \sum_{l=1}^{m_k} \mu \varphi'(z_k - f_{kl}(x)) \geq -\mu \varphi'(z_k - F_k(x)) \quad \Rightarrow \quad z_k - F_k(x) \geq t(\mu/\bar{h}_k), \\ \underline{h}_k &\leq - \sum_{l=1}^{m_k} \mu \varphi'(z_k - f_{kl}(x)) \leq m_k \mu \varphi'(z_k - F_k(x)) \quad \Rightarrow \quad z_k - F_k(x) \leq t(m_k \mu/\underline{h}_k), \end{aligned}$$

což dokazuje lokalizační nerovnosti (1605)–(1606).

(b) Zvolme libovolně číslo $0 < \varepsilon \leq \min_{1 \leq k \leq m} (\bar{z}_k - F_k(x))/2$. Funkce $\tilde{B}_\mu(z)$ nabývá svého minima na kompaktní množině

$$Z_\varepsilon(x; \mu) = \{z \in R^m : \underline{z}_k - \varepsilon t(\mu/\bar{h}_k) \leq z_k \leq \bar{z}_k + \varepsilon t(m_k \mu/\underline{h}_k), 1 \leq k \leq m\} \subset Z^\circ,$$

neboť je spojitá na Z° . Ukážeme, že toto minimum nemůže ležet na hranici množiny $Z_\varepsilon(x; \mu)$. Je zřejmé, že pro libovolný bod této hranice existuje alespoň jeden index $1 \leq k \leq m$ takový, že buď $z_k = \underline{z}_k - \varepsilon t(\mu/\bar{h}_k)$ nebo $z_k = \bar{z}_k + \varepsilon t(m_k \mu/\underline{h}_k)$. Pokud $z_k = \underline{z}_k - \varepsilon t(\underline{\alpha}_k)$, kde $\underline{\alpha}_k = \mu/\bar{h}_k$, můžeme s použitím (1588) psát

$$\begin{aligned} \frac{\partial \tilde{B}_\mu(z)}{\partial z_k} &= h_k(z) + \sum_{l=1}^{m_k} \mu \varphi'(z_k - f_{kl}(x)) \leq \bar{h}_k + \mu \varphi'(z_k - F_k(x)) \\ &= \bar{h}_k + \mu \varphi'(\underline{z}_k - \varepsilon t(\underline{\alpha}_k) - F_k(x)) = \bar{h}_k (1 + \underline{\alpha}_k \varphi'((1 - \varepsilon)t(\underline{\alpha}_k))) \\ &< \bar{h}_k (1 + \underline{\alpha}_k \varphi'(\underline{\alpha}_k)) = 0, \end{aligned}$$

takže malé zvýšení hodnoty proměnné z_k může snížit hodnotu funkce $\tilde{B}_\mu(z)$. Pokud $z_k = \bar{z}_k + \varepsilon t(\bar{\alpha}_k)$, kde $\bar{\alpha}_k = m_k \mu/\underline{h}_k$, můžeme s použitím (1588) psát

$$\begin{aligned} \frac{\partial \tilde{B}_\mu(z)}{\partial z_k} &= h_k(z) + \sum_{l=1}^{m_k} \mu \varphi'(z_k - f_{kl}(x)) \geq \underline{h}_k + m_k \mu \varphi'(z_k - F_k(x)) \\ &= \underline{h}_k + m_k \mu \varphi'(\bar{z}_k + \varepsilon t(\bar{\alpha}_k) - F_k(x)) = \underline{h}_k (1 + \bar{\alpha}_k \varphi'((1 + \varepsilon)t(\bar{\alpha}_k))) \\ &> \underline{h}_k (1 + \bar{\alpha}_k \varphi'(t(\bar{\alpha}_k))) = 0, \end{aligned}$$

takže malé snížení hodnoty proměnné z_k může snížit hodnotu funkce $\tilde{B}_\mu(z)$. Tyto úvahy implikují, že minimum funkce $\tilde{B}_\mu(z)$ je vnitřním bodem množiny $Z_\varepsilon(x; \mu)$ a protože funkce $\tilde{B}_\mu(z)$ je spojitě diferencovatelná na $Z_\varepsilon(x; \mu)$, musí podle věty 3 platit (1604). Jelikož číslo $\varepsilon > 0$ lze vybrat libovolně malé, splňuje toto řešení nerovnosti $F_k(x) < \underline{z}_k \leq z_k(x; \mu) \leq \bar{z}_k$, $1 \leq i \leq m$. Jednoznačnost řešení plyne z ryzí konvexity funkce $\tilde{B}_\mu(z)$. \square

Poznámka 556. Soustavu rovnic (1604) lze řešit pomocí Newtonovy metody startující například z bodu z takového, že $z_k = \bar{z}_k$, $1 \leq k \leq m$. Krok Newtonovy metody lze zapsat ve tvaru

$$D(x, z)\Delta z = -\gamma(x, z),$$

kde předpokládáme, že vektor x se nemění (takže $\Delta x = 0$ v (1596)).

Poznámka 557. Je-li matice $\nabla^2 h(z)$ diagonální, redukuje se rovnice (1604) na m skalárních rovnic s lokalizačními nerovnostmi (1605)–(1606). Tyto skalární rovnice lze efektivně řešit robustními metodami popsanými například v [119] a [120] (podrobnosti jsou uvedeny v [143]). Je-li funkce $h(z)$ součtem svých argumentů, takže platí (1521), a zvolíme-li logaritmickou bariéru (1582), lze rovnice (1604) zapsat ve tvaru

$$1 - \tilde{e}_k^T u_k = 1 - \sum_{l=1}^{m_k} \frac{\mu}{z_k - f_{kl}(x)} = 0, \quad 1 \leq k \leq m, \quad (1607)$$

a lokalizační nerovnosti (1605) mají pro $1 \leq k \leq m$ tvar

$$F_k(x) < F_k(x) + \mu = \underline{z}_k(x; \mu) \leq z_k(x; \mu) \leq \bar{z}_k(x; \mu) = F_k(x) + m_k \mu, \quad (1608)$$

$$1 - \tilde{e}_k^T u_k(x, \underline{z}_k(x; \mu)) \leq 0 \leq 1 - \tilde{e}_k^T u_k(x, \bar{z}_k(x; \mu)). \quad (1609)$$

Předpokládejme, že $z = z(x; \mu)$, a označme

$$B(x; \mu) = h(z(x; \mu)) + \mu \sum_{k=1}^m \sum_{l=1}^{m_k} \varphi(z_k(x; \mu) - f_{kl}(x)). \quad (1610)$$

Bariérová funkce $B(x; \mu)$ závisí pouze na vektoru x . Abychom našli minimum funkce $B_\mu(x, z)$ v R^{n+m} , stačí minimalizovat $B(x; \mu)$ v R^n .

Věta 456. Uvažujme bariérovou funkci (1610). Pak platí

$$\nabla B(x; \mu) = \sum_{k=1}^m A_k(x) u_k(x; \mu) = A(x) u(x; \mu), \quad (1611)$$

kde $A(x) = [A_1(x), \dots, A_m(x)]$ a $u(x; \mu) = [u_1^T(x; \mu), \dots, u_m^T(x; \mu)]^T$. Dále platí

$$\begin{aligned} \nabla^2 B(x; \mu) &= W(x; \mu) - C(x; \mu) D^{-1}(x; \mu) C^T(x; \mu) \\ &= G(x; \mu) + A(x) V(x; \mu) A^T(x) - C(x; \mu) D^{-1}(x; \mu) C^T(x; \mu), \end{aligned} \quad (1612)$$

kde

$$V(x; \mu) = \text{diag}(V_1(x; \mu), \dots, V_m(x; \mu)) = \text{diag}(V_1(x, z(x; \mu)), \dots, V_m(x, z(x; \mu))),$$

$W(x; \mu) = W(x, z(x; \mu))$, $G(x; \mu) = G(x, z(x; \mu))$, $M(x; \mu) = M(x, z(x; \mu))$, $C(x; \mu) = C(x, z(x; \mu))$, $D(x; \mu) = D(x, z(x; \mu)) = \nabla^2 h(z(x; \mu)) + M(x, z(x; \mu))$. Je-li funkce $h(z)$ součtem svých argumentů, můžeme vztah (1612) zapsat ve tvaru

$$\nabla^2 B(x; \mu) = G(x; \mu) + \sum_{k=1}^m A_k(x) V_k(x; \mu) A_k^T(x) - \sum_{k=1}^m \frac{A_k(x) V_k(x; \mu) \tilde{e}_k \tilde{e}_k^T V_k(x; \mu) A_k^T(x)}{\tilde{e}_k^T V_k(x; \mu) \tilde{e}_k}. \quad (1613)$$

Řešení rovnice

$$\nabla^2 B(x; \mu) \Delta x = -\nabla B(x; \mu) \quad (1614)$$

se shoduje s vektorem Δx určeným vztahem (1599), kde $z = z(x; \mu)$ (takže $\gamma(x, z(x; \mu)) = 0$).

Důkaz Derivováním bariérové funkce (1610) a použitím vztahu (1592) dostaneme

$$\begin{aligned}\nabla B(x; \mu) &= \sum_{k=1}^m \frac{\partial h(z(x; \mu))}{\partial z_k} \frac{\partial z_k(x; \mu)}{\partial x} - \sum_{k=1}^m \sum_{l=1}^{m_k} u_{kl}(x; \mu) \left(\frac{\partial z_k(x; \mu)}{\partial x} - \frac{\partial f_{kl}(x)}{\partial x} \right) \\ &= \sum_{k=1}^m \frac{\partial z_k(x; \mu)}{\partial x} \left(\frac{\partial h(z(x; \mu))}{\partial z_k} - \sum_{l=1}^{m_k} u_{kl}(x; \mu) \right) + \sum_{k=1}^m \sum_{l=1}^{m_k} \frac{\partial f_{kl}(x)}{\partial x} u_{kl}(x; \mu) \\ &= \sum_{k=1}^m \sum_{l=1}^{m_k} g_{kl}(x) u_{kl}(x; \mu) = \sum_{k=1}^m A_k(x) u_k(x; \mu),\end{aligned}$$

kde

$$u_{kl}(x; \mu) = -\mu \varphi'(z_k(x; \mu) - f_{kl}(x)), \quad 1 \leq k \leq m, \quad 1 \leq l \leq m_k. \quad (1615)$$

Vzorec (1612) lze určit dalším derivováním vztahů (1592) a (1611) s použitím (1615). Snažší způsob je založen na použití vzorce (1599). Jelikož (1592) implikuje $\gamma(x, z(x; \mu)) = 0$, můžeme dosadit $\gamma = 0$ do (1599), čímž získáme rovnici

$$(W(x, z) - C(x, z)D^{-1}(x, z)C^T(x, z)) \Delta x = -g(x, z),$$

kde $z = z(x; \mu)$, která potvrzuje správnost vzorců (1612) a (1614) (podrobněji je to ukázáno v práci [143]). \square

Poznámka 558. K určení inverzní Hessovy matice lze použít důsledek 12, podle kterého platí

$$\begin{aligned}(\nabla^2 B(x; \mu))^{-1} &= W^{-1}(x; \mu) - W^{-1}(x; \mu)C(x; \mu) \\ &\quad (C^T(x; \mu)W^{-1}(x; \mu)C(x; \mu) - \nabla^2 h(z(x; \mu)) - M(x; \mu))^{-1} \\ &\quad C^T(x; \mu)W^{-1}(x; \mu).\end{aligned} \quad (1616)$$

Není-li matice $\nabla^2 B(x; \mu)$ pozitivně definitní, můžeme jí nahradit maticí $LL^T = \nabla^2 B(x; \mu) + E$, získanou Gillovým-Murrayovým rozkladem popsáním v oddílu 2.7. Poznamenejme, že k určení směrového vektoru Δx je výhodnější použít soustavu lineárních rovnic (1596) místo (1614), neboť soustavu nelineárních rovnic (1604) řešíme s předepsanou konečnou přesností, takže vektor $\gamma(x, z)$, definovaný vztahem (1592), nemusí být nulový.

Použijeme-li logaritmickou bariéru (1582), pak z rovností

$$V_k(x; \mu) = \frac{1}{\mu} U_k^2(x; \mu), \quad u_k(x; \mu) \geq 0, \quad \tilde{e}_k^T u_k(x; \mu) = 1, \quad 1 \leq k \leq m,$$

kde $U_k(x; \mu) = \text{diag}(u_{k1}(x; \mu), \dots, u_{km_k}(x; \mu))$, plyne že $\|V_k(x; \mu)\| \rightarrow \infty$, pokud $\mu \rightarrow 0$, takže Hessova matice (1612) může být špatně podmíněná, je-li hodnota μ velmi malá. Z tohoto důvodu je nutné použít dolní mez $\underline{\mu} > 0$ pro μ . Následující lemma udává horní mez pro $\|\nabla^2 B(x; \mu)\|$ pro libovolnou bariéru splňující předpoklady B1 a B2.

Lemma 143. *Nechť je splněn předpoklad X3 a platí $\mu \geq \underline{\mu} > 0$. Pak splňuje-li bariéra předpoklady B1 a B2, existuje konstanta $\bar{c} > 0$ taková, že*

$$\|\nabla^2 B(x; \mu)\| \leq \frac{\bar{c}}{\mu} \leq \frac{\bar{c}}{\underline{\mu}}. \quad (1617)$$

Důkaz Použijeme-li vzorce (1519), (1587) a vztahy (1605)–(1606), můžeme pro $1 \leq k \leq m$, $1 \leq l \leq m_k$ psát

$$\begin{aligned}z_k(x; \mu) - f_{kl}(x) &\geq z_k(x; \mu) - F_k(x) \geq \underline{z}_k - F_k(x) = t(\mu/\bar{h}) \\ &\geq \underline{c} \min(\mu/\bar{h}, \tau) \geq \underline{\mu} \underline{c} \min(1/\bar{h}, \tau/\bar{\mu}) \triangleq \mu/\bar{v},\end{aligned}$$

kde $\bar{h} = \max_{1 \leq k \leq m} \bar{h}_k$, takže

$$v_{kl}(x; \mu) = \mu \varphi''(z_k(x; \mu) - f_{kl}(x)) = \frac{\mu (z_k(x; \mu) - f_{kl}(x))^2 \varphi''(z_k(x; \mu) - f_{kl}(x))}{(z_k(x; \mu) - f_{kl}(x))^2} \leq \frac{\bar{v}^2}{\mu}, \quad (1618)$$

neboť podle předpokladu B2 platí $t^2 \varphi''(t) \leq 1$. Použijeme-li vzorec (1612) a předpoklad X3, dostaneme

$$\begin{aligned} \|\nabla^2 B(x; \mu)\| &\leq \left\| G(x; \mu) + \sum_{k=1}^m A_k(x) V_k(x; \mu) A_k^T(x) \right\| \\ &\leq \sum_{k=1}^m \sum_{l=1}^{m_k} (\|G_{kl}(x) u_{kl}(x, \mu)\| + \|v_{kl}(x; \mu) g_{kl}(x) g_{kl}^T(x)\|) \\ &\leq \bar{m} \left(\bar{G} + \bar{g}^2 \max_{1 \leq k \leq m} \left(\max_{1 \leq l \leq m_k} v_{kl}(x; \mu) \right) \right) \leq \frac{\bar{m}}{\mu} (\bar{\mu} \bar{G} + (\bar{g} \bar{v})^2) \triangleq \frac{\bar{c}}{\mu} \leq \frac{\bar{c}}{\underline{\mu}}. \end{aligned} \quad (1619)$$

□

Věta 457. *Nechť je splněn předpoklad X3 a platí $\mu \geq \underline{\mu} > 0$. Je-li matice $G(x; \mu)$ stejnoměrně pozitivně definitní (existuje-li konstanta \underline{G} pro kterou platí (6)), existuje číslo $\bar{\kappa}$ takové, že $\kappa(\nabla^2 B(x; \mu)) \leq \bar{\kappa}$.*

Důkaz Tak jako v důkazu věty 454 pro libovolný vektor $v \in R^n$ platí

$$\begin{aligned} v^T \nabla^2 B(x; \mu) v &= v^T (W(x; \mu) - C(x; \mu) D^{-1}(x; \mu) C^T(x; \mu)) v \\ &\geq v^T (W(x; \mu) - C(x; \mu) M^{-1}(x; \mu) C^T(x; \mu)) v \\ &= v^T G(x; \mu) v + v^T A_k(x) V_k(x; \mu) A_k^T(x) v - \frac{v^T A_k(x) V_k(x; \mu) \tilde{e}_k \tilde{e}_k^T V(x; \mu) A_k^T(x) v}{\tilde{e}_k^T V_k(x; \mu) \tilde{e}_k} \\ &\geq v^T G(x; \mu) v \geq \underline{G} \|v\|^2, \end{aligned}$$

takže $\underline{\lambda}(\nabla^2 B(x; \mu)) \geq \underline{G}$. Jelikož podle (1617) platí

$$\bar{\lambda}(\nabla^2 B(x; \mu)) = \|\nabla^2 B(x; \mu)\| \leq \frac{\bar{c}}{\underline{\mu}},$$

můžeme psát

$$\kappa(\nabla^2 B(x; \mu)) = \frac{\bar{\lambda}(\nabla^2 B(x; \mu))}{\underline{\lambda}(\nabla^2 B(x; \mu))} \leq \frac{\bar{c}}{\underline{\mu} \underline{G}} \triangleq \bar{\kappa}. \quad (1620)$$

□

Poznámka 559. Existuje-li číslo $\bar{\kappa} > 0$ takové, že $\kappa(\nabla^2 B(x_i; \mu_i)) \leq \bar{\kappa}$, $i \in N$, splňuje podle věty 10 směrový vektor Δx_i podmínku (S1b), čili platí

$$(\Delta x_i)^T g(x_i; \mu_i) \leq -\varepsilon_0 \|\Delta x_i\| \|g(x_i; \mu_i)\|, \quad i \in N,$$

kde $\varepsilon_0 = 1/\sqrt{\bar{\kappa}}$, a podle lemmatu 4 lze nalézt parametr délky kroku $\alpha_i > 0$ vyhovující nerovnostem (S2) a (S3b). Podle lemmatu 5 tedy existuje číslo $c > 0$ takové, že

$$B(x_{i+1}; \mu_i) - B(x_i; \mu_i) \leq -c \|g(x_i; \mu_i)\|^2, \quad i \in N. \quad (1621)$$

Není-li splněn předpoklad X3, platí pouze $(\Delta x_i)^T g(x_i; \mu_i) < 0$ (neboť matice $\nabla^2 B(x; \mu)$ je podle věty 454 pozitivně definitní) a

$$B(x_{i+1}; \mu_i) - B(x_i; \mu_i) \leq 0, \quad i \in N, \quad (1622)$$

Poznámka 560. Ve vzorci (1595) se předpokládá, že $G(x, z)$ je Hessova matice Lagrangeovy funkce. Přímý výpočet matice $G(x; \mu) = G(x, z(x; \mu))$ je obvykle obtížný (dá se použít automatické derivování popsané v oddílu 14.3). Proto se většinou používají různé aproximace $G \approx G(x; \mu)$.

(a) Matici $G \approx G(x; \mu)$ lze jako v oddílu 10.2 určit pomocí diferencí

$$Gw_j = \frac{A(x + \delta w_j)u(x; \mu) - A(x)u(x; \mu)}{\delta}, \quad 1 \leq j \leq \bar{k}.$$

Vektory w_j , $1 \leq j \leq \bar{k}$, volíme tak, aby jejich počet byl co nejmenší.

(b) Matice $G \approx G(x; \mu)$ se určuje pomocí metod s proměnnou metrikou pro řídké úlohy (oddíl 10.3). K její aktualizaci se používají vektory

$$d = x_+ - x, \quad y = A(x_+)u(x_+; \mu) - A(x)u(x_+; \mu).$$

(c) Je-li úloha separovatelná ($f_{kl}(x)$, $1 \leq k \leq m$, $1 \leq l \leq m_k$, jsou funkcemi malého počtu $n_{kl} = O(1)$ proměnných), lze jako v oddílu 10.5 položit

$$G = \sum_{k=1}^m \sum_{l=1}^{m_k} Z_{kl} \hat{G}_{kl} Z_{kl}^T u_{kl}(x, z)$$

(vzorec (1058)), kde redukované Hessovy matice \hat{G}_{kl} se aktualizují pomocí redukovaných vektorů $\hat{d}_{kl} = Z_{kl}^T(x_+ - x)$ a $\hat{y}_{kl} = Z_{kl}(g_{kl}(x_+) - g_{kl}(x))$.

Poznámka 561. Matice $G \approx G(x; \mu)$ získaná postupem uvedeným v poznámce 560 může být špatně podmíněná, takže podmínka (S1b) (se zvolenou hodnotou $\varepsilon_0 > 0$) nemusí být splněna. V tomto případě lze iterační proces přerušit a položit $G = I$. Pak $\bar{G} = 1$ a $\underline{G} = 1$ v (1619) a (1620), takže je větší pravděpodobnost, že podmínka (S1b) bude splněna. Pokud ani tato volba nevyhoví, položíme $\Delta x = -g(x; \mu)$ (směr největšího spádu).

Důležitou součástí metody vnitřních bodů je aktualizace parametru μ . Předně musí platit $\mu \rightarrow 0$, což je hlavní vlastnost metod vnitřních bodů. Z druhé strany zaokrouhlovací chyby mohou způsobit, že $z_k(x; \mu) = F_k(x)$, když hodnota μ je malá (neboť $F_k(x) < z_k(x; \mu) \leq \bar{z}_k(x; \mu)$ a $\bar{z}_k(x; \mu) \rightarrow F_k(x)$, pokud $\mu \rightarrow 0$), což vede k selhání (dělení číslem $z_k(x; \mu) - F_k(x) = 0$) při výpočtu $\varphi'(z_k(x; \mu) - F_k(x))$. Proto je třeba použít dolní mez $\underline{\mu}$ pro bariérový parametr (například $\underline{\mu} = 10^{-8}$, počítáme-li ve dvojnásobné přesnosti).

Účinnost metody vnitřních bodů též závisí na způsobu snižování hodnoty bariérového parametru. V praxi se osvědčily následující heuristické procedury, kde $g(x_i; \mu_i) = A(x_i)u(x_i; \mu_i)$ a \underline{g} je vhodná konstanta.

Procedura A

Fáze 1: Pokud $\|g(x_i; \mu_i)\| \geq \underline{g}$, položíme $\mu_{i+1} = \mu_i$ (hodnota bariérového parametru se nemění).

Fáze 2: Pokud $\|g(x_i; \mu_i)\| < \underline{g}$, položíme

$$\mu_{i+1} = \max(\tilde{\mu}_{i+1}, \underline{\mu}, 10 \varepsilon_M |F(x_{i+1})|), \quad (1623)$$

kde $F(x_{i+1}) = h(F_1(x_{i+1}), \dots, F_m(x_{i+1}))$, ε_M je strojová přesnost a

$$\tilde{\mu}_{i+1} = \min[\max(\lambda \mu_i, \mu_i / (\sigma \mu_i + 1)), \max(\|g(x_i; \mu_i)\|^2, 10^{-2k})]. \quad (1624)$$

Obvykle se používají hodnoty $\underline{\mu} = 10^{-8}$, $\lambda = 0.85$ a $\sigma = 100$.

Procedura B

Fáze 1: Pokud $\|g(x_i; \mu_i)\|^2 \geq \vartheta \mu_i$, položíme $\mu_{i+1} = \mu_i$ (hodnota bariérového parametru se nemění).

Fáze 2: Pokud $\|g(x_i; \mu_i)\|^2 < \vartheta \mu_i$, položíme

$$\mu_{i+1} = \max(\underline{\mu}, \|g_i(x_i; \mu_i)\|^2). \quad (1625)$$

Obvykle se používají hodnoty $\underline{\mu} = 10^{-8}$ a $\vartheta = 0.1$.

Volba g v proceduře A není kritická. Můžeme položit $g = \infty$, ale nižší hodnota je někdy výhodnější. Vzorec (1624) vyžaduje několik poznámek. První argument minima řídí rychlost snižování hodnoty bariérového parametru, která je lineární (geometrická posloupnost) pro malá i (člen $\lambda \mu_i$) a sublineární (harmonická posloupnost) pro velká i (člen $\mu_i/(\sigma \mu_i + 1)$), takže pro velká i má hlavní význam druhý argument, který zajišťuje, že hodnotě μ je malá v okolí hledaného řešení. Tato situace může nastat, je-li norma gradientu $\|g(x_i; \mu_i)\|$ malá, i když x_i je daleko od řešení. Myšlenka procedury B vychází z toho, že bariérová funkce $B(x; \mu)$ by měla být s dostatečnou přesností minimalizována pro danou hodnotu parametru μ .

Dosavadní úvahy jsou použity v následujícím algoritmu, který realizuje dvě metody:

M1 – metoda pro minimalizaci součtu maxim (1521) používající logaritmickou bariéru $\varphi(t) = -\log t$.

M2 – metoda pro minimalizaci zobecněné minimaxové funkce (1519), která používá omezenou bariéru splňující předpoklady B1, B2, B3.

Algoritmus 45. Data. Tolerance pro normu gradientu Lagrangeovy funkce $\underline{\varepsilon} > 0$. Přesnost určení minimaxového vektoru $\underline{\delta} > 0$. Meze pro bariérový parametr $0 < \underline{\mu} < \bar{\mu}$. Koeficienty pro snižování bariérového parametru $0 < \lambda < 1$, $\sigma > 1$ (případně $0 < \vartheta < 1$). Tolerance pro stejnoměrnou spádovost $\varepsilon_0 > 0$. Tolerance pro výběr délky kroku $\varepsilon_1 > 0$. Maximální délka kroku $\bar{\Delta} > 0$.

Vstup Řídká struktura matice $A(x)$. Počáteční odhad řešení $x \in R^n$.

Krok 1 Inicializace. Zvolíme $\mu \leq \bar{\mu}$. Určíme řídkou strukturu matice $W = W(x; \mu)$ z řídké struktury matice $A(x)$ a provedeme symbolický rozklad matice W (popsaný v oddílu 10.2). Vypočteme hodnoty $f_{kl}(x)$, $1 \leq k \leq m$, $1 \leq l \leq m_k$, hodnoty $F_k(x) = \max_{1 \leq l \leq m_k} f_{kl}(x)$, $1 \leq k \leq m$, a hodnotu účelové funkce (1521) pro metodu M1 nebo (1519) pro metodu M2. Položíme $r := 0$ (indikátor přerušení).

Krok 2 Ukončení výpočtu. Řešením nelineárních rovnic (1607) pro metodu M1 nebo (1604) pro metodu M2 s přesností $\underline{\delta}$ získáme minimaxovou proměnnou $z(x; \mu)$ a vektor Lagrangeových multiplikátorů $u(x; \mu)$. Určíme matici $A := A(x)$ a vektor $g := g(x; \mu) = A(x)u(x; \mu)$. Pokud $\mu \leq \underline{\mu}$ a $\|g\| \leq \underline{\varepsilon}$, ukončíme výpočet.

Krok 3 Aproximace Hessovy matice. Položíme $G = G(x; \mu)$ nebo vypočteme aproximaci G Hessovy matice $G(x; \mu)$ použitím diferencí gradientů nebo pomocí kvazimewtonovských aktualizací (poznámka 560).

Krok 4 Určení směrového vektoru. Určíme matici $\nabla^2 B(x; \mu)$ podle vztahu (1613) pro metodu M1 nebo (1612) pro metodu M2 a vektor Δx řešením rovnic (1614) s pravou stranou definovanou vztahem (1611).

Krok 5 Přerušení iteračního procesu. Pokud $r = 0$ a neplatí (S1b) (kde $s = \Delta x$), položíme $G = I$, $r := 1$ a přejdeme na krok 4. Pokud $r = 1$ a neplatí (S1b), položíme $\Delta x := -g$. Položíme $r := 0$.

Krok 6 Výběr délky kroku. Určíme parametr délky kroku $\alpha > 0$ tak aby pro bariérovou funkci $B(x; \mu)$ definovanou vztahem (1610) platila nerovnost (S2) a buď (S3b) nebo $\alpha = \bar{\Delta}/\|\Delta x\|$ (poznámujeme, že v bodě $x + \alpha \Delta x$ je třeba řešit nelineární rovnice (1604) pro metodu M2 nebo (1607) pro metodu M1). Položíme $x := x + \alpha \Delta x$. Vypočteme hodnoty $f_{kl}(x)$, $1 \leq k \leq m$, $1 \leq l \leq m_k$, hodnoty $F_k(x) = \max_{1 \leq l \leq m_k} f_{kl}(x)$, $1 \leq k \leq m$, a hodnotu účelové funkce (1521) pro metodu M1 nebo (1519) pro metodu M2.

Krok 7 Aktualizace bariérového parametru. Určíme novou hodnotu bariérového parametru $\mu \geq \underline{\mu}$ procedurou A nebo procedurou B. Přejdeme na krok 2.

Nyní dokážeme globální konvergenci metod M1 a M2 realizovaných algoritmem 45.

Lemma 144. *Nechť vektory $z_k(x; \mu)$, $1 \leq k \leq m$, jsou řešením rovnic (1607). Pak platí*

$$\frac{\partial z_k(x; \mu)}{\partial \mu} > 0, \quad 1 \leq k \leq m, \quad \frac{\partial B(x; \mu)}{\partial \mu} = - \sum_{k=1}^m \sum_{l=1}^{m_k} \log(z_k(x; \mu) - f_{kl}(x)).$$

Důkaz Derivujeme-li rovnice (1607) podle μ , můžeme pro $1 \leq k \leq m$ psát

$$- \sum_{l=1}^{m_k} \frac{1}{z_k(x; \mu) - f_{kl}(x)} + \sum_{l=1}^{m_k} \frac{\mu}{(z_k(x; \mu) - f_{kl}(x))^2} \frac{\partial z_k(x; \mu)}{\partial \mu} = 0,$$

což po vynásobení μ spolu s (1590) a (1607) dává

$$\frac{\partial z_k(x; \mu)}{\partial \mu} = \left(\sum_{l=1}^{m_k} \frac{\mu^2}{(z_k(x; \mu) - f_{kl}(x))^2} \right)^{-1} = \left(\sum_{l=1}^{m_k} u_{kl}^2(x; \mu) \right)^{-1} > 0.$$

Derivováním funkce

$$B(x; \mu) = \sum_{k=1}^m z_k(x; \mu) - \mu \sum_{k=1}^m \sum_{l=1}^{m_k} \log(z_k(x; \mu) - f_{kl}(x)), \quad (1626)$$

a použitím (1607) dostaneme

$$\begin{aligned} \frac{\partial B(x; \mu)}{\partial \mu} &= \sum_{k=1}^m \frac{\partial z_k(x; \mu)}{\partial \mu} - \sum_{k=1}^m \sum_{l=1}^{m_k} \log(z_k(x; \mu) - f_{kl}(x)) - \sum_{k=1}^m \sum_{l=1}^{m_k} \frac{\mu}{z_k(x; \mu) - f_{kl}(x)} \frac{\partial z_k(x; \mu)}{\partial \mu} \\ &= \frac{\partial z_k(x; \mu)}{\partial \mu} \sum_{k=1}^m \left(1 - \sum_{l=1}^{m_k} \frac{\mu}{z_k(x; \mu) - f_{kl}(x)} \right) - \sum_{k=1}^m \sum_{l=1}^{m_k} \log(z_k(x; \mu) - f_{kl}(x)) \\ &= - \sum_{k=1}^m \sum_{l=1}^{m_k} \log(z_k(x; \mu) - f_{kl}(x)). \end{aligned}$$

□

Lemma 145. *Nechť je splněn předpoklad X1a. Nechť x_i a μ_i , $i \in N$, jsou posloupnosti generované metodou M1. Pak posloupnosti $B(x_i; \mu_i)$, $z(x_i; \mu_i)$ a $F(x_i)$, $i \in N$, jsou omezené. Navíc existuje konstanta $L \geq 0$ taková, že pro $i \in N$ platí*

$$B(x_{i+1}; \mu_{i+1}) \leq B(x_{i+1}; \mu_i) + L(\mu_i - \mu_{i+1}). \quad (1627)$$

Důkaz (a) Nejprve dokážeme omezenost zdola. Použijeme-li vztah (1626) a předpoklad X1a, můžeme psát

$$\begin{aligned} B(x; \mu) - \underline{F} &= \sum_{k=1}^m z_k(x; \mu) - \underline{F} - \mu \sum_{k=1}^m \sum_{l=1}^{m_k} \log(z_k(x; \mu) - f_{kl}(x)) \\ &\geq \sum_{k=1}^m (z_k(x; \mu) - \underline{F} - m_k \mu \log(z_k(x; \mu) - \underline{F})). \end{aligned}$$

Konvexní funkce $\psi(t) = t - m\mu \log(t)$ má jediné minimum v bodě $t = m\mu$, neboť $\psi'(m\mu) = 1 - m\mu/m\mu = 0$. Platí tedy

$$\begin{aligned} B(x; \mu) &\geq \underline{F} + \sum_{k=1}^m (m_k \mu - m_k \mu \log(m_k \mu)) \geq \underline{F} + \sum_{k=1}^m \min(0, m_k \bar{\mu} (1 - \log(m_k \bar{\mu}))) \\ &\geq \underline{F} + \sum_{k=1}^m \min(0, m_k \bar{\mu} (1 - \log(2m_k \bar{\mu}))) \triangleq \underline{B}. \end{aligned}$$

Omezenost zdola posloupností $z(x_i; \mu_i)$ a $F(x_i)$, $i \in N$, plyne z nerovností (1608) a z předpokladu X1a.

(b) Podobně jako v (a) můžeme psát

$$B(x; \mu) - \underline{F} \geq \sum_{k=1}^m \frac{z_k(x; \mu) - \underline{F}}{2} + \sum_{k=1}^m \left(\frac{z_k(x; \mu) - \underline{F}}{2} - m_k \mu \log(z(x; \mu) - \underline{F}) \right).$$

Konvexní funkce $t/2 - m\mu \log(t)$ má jediné minimum v bodě $t = 2m\mu$. Platí tedy

$$B(x; \mu) \geq \sum_{k=1}^m \frac{z_k(x; \mu) - \underline{F}}{2} + \underline{F} + \sum_{k=1}^m \min(0, m\bar{\mu}(1 - \log(2m_k\bar{\mu}))) = \sum_{k=1}^m \frac{z_k(x; \mu) - \underline{F}}{2} + \underline{B}$$

neboli

$$\sum_{k=1}^m (z_k(x; \mu) - \underline{F}) \leq 2(B(x; \mu) - \underline{B}) \quad (1628)$$

(c) Použijeme-li větu o střední hodnotě 1 a lemma 144, dostaneme

$$\begin{aligned} B(x_{i+1}; \mu_{i+1}) - B(x_{i+1}; \mu_i) &= \sum_{k=1}^m \sum_{l=1}^{m_k} \log(z_k(x_{i+1}, \tilde{\mu}_i) - f_{kl}(x_{i+1}))(\mu_i - \mu_{i+1}) \\ &\leq \sum_{k=1}^m \sum_{l=1}^{m_k} \log(z_k(x_{i+1}; \mu_i) - f_{kl}(x_{i+1}))(\mu_i - \mu_{i+1}) \\ &\leq \sum_{k=1}^m m_k \log(z_k(x_{i+1}; \mu_i) - \underline{F})(\mu_i - \mu_{i+1}), \end{aligned} \quad (1629)$$

kde $0 < \mu_{i+1} \leq \tilde{\mu}_i \leq \mu_i$. Jelikož pro $t > 0$ platí $\log(t) \leq t/e$ (kde $e = \exp(1)$), můžeme s použitím nerovností (1628), (1629) a (1608) psát

$$\begin{aligned} B(x_{i+1}; \mu_{i+1}) - \underline{B} &\leq B(x_{i+1}; \mu_i) - \underline{B} + \sum_{k=1}^m m_k \log(z_k(x_{i+1}; \mu_i) - \underline{F})(\mu_i - \mu_{i+1}) \\ &\leq B(x_{i+1}; \mu_i) - \underline{B} + e^{-1} \sum_{k=1}^m m_k (z_k(x_{i+1}; \mu_i) - \underline{F})(\mu_i - \mu_{i+1}) \\ &\leq B(x_{i+1}; \mu_i) - \underline{B} + 2e^{-1} \bar{m} (B(x_{i+1}; \mu_i) - \underline{B})(\mu_i - \mu_{i+1}) \\ &= (1 + \lambda \delta_i) (B(x_{i+1}; \mu_i) - \underline{B}) \leq (1 + \lambda \delta_i) (B(x_i; \mu_i) - \underline{B}), \end{aligned}$$

kde $\lambda = 2\bar{m}/e$ a $\delta_i = \mu_i - \mu_{i+1}$, takže

$$B(x_{i+1}; \mu_{i+1}) - \underline{B} \leq \prod_{j=1}^i (1 + \lambda \delta_j) (B(x_1; \mu_1) - \underline{B}) \leq \prod_{i=1}^{\infty} (1 + \lambda \delta_i) (B(x_1; \mu_1) - \underline{B}) \quad (1630)$$

a jelikož

$$\sum_{i=1}^{\infty} \lambda \delta_i = \lambda \sum_{i=1}^{\infty} (\mu_i - \mu_{i+1}) = \lambda (\bar{\mu} - \lim_{i \rightarrow \infty} \mu_i) \leq \lambda \bar{\mu}$$

je výraz na pravé straně (1630) konečný. Posloupnost $B(x_i; \mu_i)$, $i \in N$, je tedy shora omezená a podle (1628) a (1608) jsou i posloupnosti $z(x_i; \mu_i)$ a $F(x_i)$, $i \in N$, shora omezené.

(d) Použijeme-li (1629) a (1608), dostaneme

$$\begin{aligned} B(x_{i+1}; \mu_{i+1}) - B(x_{i+1}; \mu_i) &\leq \sum_{k=1}^m m_k \log(z_k(x_{i+1}; \mu_i) - \underline{F})(\mu_i - \mu_{i+1}) \\ &\leq \sum_{k=1}^m m_k \log(F_k(x_{i+1}) + m_k \mu_i - \underline{F})(\mu_i - \mu_{i+1}) \\ &\leq \sum_{k=1}^m m_k \log(\overline{F} + m_k \overline{\mu} - \underline{F})(\mu_i - \mu_{i+1}) \triangleq L(\mu_i - \mu_{i+1}) \end{aligned}$$

(existence konstanty \overline{F} plyne z omezenosti posloupnosti $F(x_i)$, $i \in N$), což dohromady s (1622) dává $B(x_{i+1}; \mu_{i+1}) \leq B(x_i; \mu_i) + L(\mu_i - \mu_{i+1})$, $i \in N$. Platí tedy

$$B(x_i; \mu_i) \leq B(x_1; \mu_1) + L(\mu_1 - \mu_i) \leq B(x_1; \mu_1) + L\overline{\mu} \triangleq \overline{B}, \quad i \in N. \quad (1631)$$

□

Lemma 146. *Nechť jsou splněny předpoklady X1, X2, B1, B2, B3. Nechť x_i a μ_i , $i \in N$, jsou posloupnosti generované metodou M2. Pak posloupnosti $B(x_i; \mu_i)$, $z(x_i; \mu_i)$ a $F(x_i)$, $i \in N$, jsou omezené. Navíc existuje konstanta $L \geq 0$ taková, že pro $i \in N$ platí (1627).*

Důkaz (a) Podle poznámky 549 lze psát

$$B(x; \mu) \geq h(z(x; \mu)) + \overline{m} \overline{\mu} \underline{\varphi} \geq h(\underline{F}_1, \dots, \underline{F}_m) + \overline{m} \overline{\mu} \underline{\varphi} \triangleq \underline{B}$$

a podle (1605) platí, $z_k(x; \mu) \geq F_k(x) \geq \underline{F}_k$, $1 \leq k \leq m$, takže uvažované posloupnosti jsou zdola omezené.

(b) Derivujeme-li funkci (1610) a použijeme-li (1604), dostaneme

$$\begin{aligned} \frac{\partial B(x; \mu)}{\partial \mu} &= \sum_{k=1}^m \frac{\partial h(z(x; \mu))}{\partial z_k} \frac{\partial z_k(x; \mu)}{\partial \mu} + \mu \sum_{k=1}^m \sum_{l=1}^{m_k} \varphi'(z_k(x; \mu) - f_{kl}(x)) \frac{\partial z_k(x; \mu)}{\partial \mu} \\ &\quad + \sum_{k=1}^m \sum_{l=1}^{m_k} \varphi(z_k(x; \mu) - f_{kl}(x)) = \sum_{k=1}^m \sum_{l=1}^{m_k} \varphi(z_k(x; \mu) - f_{kl}(x)) \geq \overline{m} \underline{\varphi}. \end{aligned}$$

(c) Použijeme-li větu o střední hodnotě 1, (b) a předpoklad B1, kde $\underline{\varphi} \leq 0$, můžeme psát

$$\begin{aligned} B(x_{i+1}; \mu_{i+1}) - B(x_{i+1}; \mu_i) &= \sum_{k=1}^m \sum_{l=1}^{m_k} \varphi(z_k(x_{i+1}; \tilde{\mu}_i) - f_{kl}(x)) (\mu_{i+1} - \mu_i) \\ &\leq \overline{m} \underline{\varphi} (\mu_{i+1} - \mu_i) \triangleq L(\mu_i - \mu_{i+1}), \end{aligned}$$

kde $0 < \mu_{i+1} \leq \tilde{\mu}_i \leq \mu_i$, což dohromady s (1622) dává $B(x_{i+1}; \mu_{i+1}) \leq B(x_i; \mu_i) + L(\mu_i - \mu_{i+1})$, $i \in N$. Platí tedy (1631). Použijeme-li (1581), předpoklady X2, B3 a (a), dostaneme

$$\begin{aligned} \overline{B} &\geq B(x_i; \mu_i) \geq h(z(x_i; \mu_i)) + \overline{m} \overline{\mu} \underline{\varphi} \geq \underline{B} + \sum_{k=1}^m h_k(z_k(x_i; \mu_i) - \underline{F}_k) \\ &\geq \underline{B} + h_k(z_k(x_i; \mu_i) - \underline{F}_k), \quad 1 \leq k \leq m, \end{aligned}$$

což dává $F_k(x_i) \leq z_k(x_i; \mu_i) \leq (\overline{B} - \underline{B})/h_k + \underline{F}_k$ pro $1 \leq k \leq m$ a $i \in N$, takže uvažované posloupnosti jsou shora omezené. □

V lemmatech 145 a 146 se nepoužívají horní meze \overline{g} a \overline{G} , takže nemusí být splně předpoklad X3. Existuje tedy horní mez \overline{F} (nezávislá na \overline{g} a \overline{G}) taková, že $F(x_i) \leq \overline{F}$ pro všechna $i \in N$. Tuto horní mez lze použít v definici množiny $\mathcal{D}_F(\overline{F})$ v předpokladu X3.

Lemma 147. *Nechť je splněn předpoklad X3 a buď předpoklady lemmatu 145 nebo předpoklady lemmatu 146. Pak použijeme-li k aktualizaci parametru μ proceduru A nebo proceduru B, tvoří hodnoty μ_i , $i \in N$, nerostoucí posloupnost takovou, že $\mu_i \rightarrow 0$.*

Důkaz V první fázi procedury A nebo procedury B se hodnota parametru μ nemění. Jelikož funkce $B(x; \mu)$ je spojitá, podle lemmatu 145 nebo lemmatu 146 zdola omezená a protože je splněna nerovnost (1621) (s $\mu_i = \mu$), platí $\|g(x_i; \mu)\| \rightarrow 0$, pokud fáze 1 obsahuje nekonečný počet po sobě jdoucích iteračních kroků. Existuje tedy krok (s indexem i) patřící do první fáze takový, že buď $\|g(x_i; \mu)\| < \underline{g}$ v proceduře A nebo $\|g(x_i; \mu)\|^2 < \vartheta\mu$ v proceduře B. To je však ve sporu s definicí první fáze. Existuje tedy nekonečný počet kroků patřících do druhé fáze, ve kterých se hodnota parametru μ snižuje tak, že $\mu_i \rightarrow 0$. \square

Věta 458. *Nechť jsou splněny předpoklady lemmatu 147. Uvažujme posloupnost x_i , $i \in N$, generovanou buď metodou M1 nebo metodou M2, přičemž $\underline{\delta} = \underline{\varepsilon} = \underline{\mu} = 0$. Pak*

$$\lim_{i \rightarrow \infty} \sum_{k=1}^m \sum_{l=1}^{m_k} g_{kl}(x_i) u_{kl}(x_i; \mu_i) = 0, \quad \sum_{l=1}^{m_k} u_{kl}(x_i; \mu_i) = h_k(z(x_i; \mu_i)),$$

$$z_k(x_i; \mu_i) - f_{kl}(x_i) \geq 0, \quad u_{kl}(x_i; \mu_i) \geq 0,$$

$$\lim_{i \rightarrow \infty} u_{kl}(x_i; \mu_i) (z_k(x_i; \mu_i) - f_{kl}(x_i)) = 0$$

pro $1 \leq k \leq m$ a $1 \leq l \leq m_k$.

Důkaz (a) Rovnosti $\tilde{e}_k^T u_k(x_i; \mu_i) = h_k(z(x_i; \mu_i))$, $1 \leq k \leq m$, jsou splněny, neboť $\underline{\delta} = 0$. Nerovnosti $z_k(x_i; \mu_i) - f_{kl}(x_i) \geq 0$ a $u_{kl}(x_i; \mu_i) \geq 0$ plynou ze vztahů (1605) nebo (1608) a z vyjádření (1615).

(b) Podle (1621) a (1627) platí

$$\begin{aligned} B(x_{i+1}; \mu_{i+1}) - B(x_i; \mu_i) &= (B(x_{i+1}; \mu_{i+1}) - B(x_{i+1}; \mu_i)) + (B(x_{i+1}; \mu_i) - B(x_i; \mu_i)) \\ &\leq L(\mu_i - \mu_{i+1}) - c\|g(x_i; \mu_i)\|^2, \end{aligned}$$

a jelikož $\lim_{i \rightarrow \infty} \mu_i = 0$ (lemma 147), můžeme podle (1631) psát

$$\begin{aligned} \underline{B} &\leq \lim_{i \rightarrow \infty} B(x_{i+1}; \mu_{i+1}) \leq B(x_1; \mu_1) + L \sum_{i=1}^{\infty} (\mu_i - \mu_{i+1}) - c \sum_{i=1}^{\infty} \|g(x_i; \mu_i)\|^2 \\ &\leq B(x_1; \mu_1) + L\bar{\mu} - c \sum_{i=1}^{\infty} \|g(x_i; \mu_i)\|^2 = \bar{B} - c \sum_{i=1}^{\infty} \|g(x_i; \mu_i)\|^2, \end{aligned}$$

Platí tedy

$$\sum_{i=1}^{\infty} \|g(x_i; \mu_i)\|^2 \leq \frac{1}{c}(\bar{B} - \underline{B}) < \infty,$$

což dává $g(x_i; \mu_i) = \sum_{k=1}^m \sum_{l=1}^{m_k} g_{kl}(x_i) u_{kl}(x_i; \mu_i) \rightarrow 0$.

(c) Nechť indexy $1 \leq k \leq m$ a $1 \leq l \leq m_k$ jsou zvoleny libovolně. Použitím vztahu (1615), nerovnosti $-t\varphi'(t) \leq 1$ (předpoklad B2) a lemmatu 147 dostaneme

$$\begin{aligned} u_{kl}(x_i; \mu_i) (z_k(x_i; \mu_i) - f_{kl}(x_i)) &= -\mu_i \varphi'(z_k(x_i; \mu_i) - f_{kl}(x_i)) (z_k(x_i; \mu_i) - f_{kl}(x_i)) \\ &\leq \mu_i \rightarrow 0. \end{aligned}$$

\square

Důsledek 50. *Nechť jsou splněny předpoklady věty 458. Pak každý hromadný bod $x \in R^n$ posloupnosti x_i , $i \in N$, splňuje nutné KKT podmínky (1525)-(1526), kde z a u (s prvky z_k a u_{kl} , $1 \leq k \leq m$, $1 \leq l \leq m_k$) jsou hromadné body posloupností $z(x_i; \mu_i)$ a $u(x_i; \mu_i)$, $i \in N$.*

Nyní budeme předpokládat, že hodnoty $\underline{\delta}$, $\underline{\varepsilon}$ a $\underline{\mu}$ jsou nenulové a ukážeme jak přesné řešení systému KKT rovnic dostaneme po ukončení výpočtu.

Věta 459. *Nechť jsou splněny předpoklady lemmatu 147. Uvažujme posloupnost x_i , $i \in N$, generovanou buď metodou M1 nebo metodou M2. Pak jsou-li hodnoty $\underline{\delta} > 0$, $\underline{\varepsilon} > 0$ a $\underline{\mu} > 0$ zvoleny libovolně, existuje index $i \geq 1$ takový, že*

$$\|g(x_i; \mu_i)\| \leq \underline{\varepsilon}, \quad \left| h_k(z(x_i; \mu_i)) - \sum_{l=1}^{m_k} u_{kl}(x_i; \mu_i) \right| \leq \underline{\delta},$$

$$z_k(x_i; \mu_i) - f_{kl}(x_i) \geq 0, \quad u_{kl}(x_i; \mu_i) \geq 0,$$

$$u_{kl}(x_i; \mu_i)(z_k(x_i; \mu_i) - f_{kl}(x_i)) \leq \underline{\mu}$$

pro $1 \leq k \leq m$ a $1 \leq l \leq m_k$.

Důkaz Nerovnost $|h_k(z(x_i; \mu_i)) - \tilde{e}_k^T u_k(x_i; \mu_i)| \leq \underline{\delta}$ plyne bezprostředně z toho, že rovnice $\tilde{e}_k^T u_k(x_i; \mu_i) = h_k(z(x_i; \mu_i))$, $1 \leq k \leq m$, řešíme s přesností $\underline{\delta}$. Nerovnosti $z_k(x_i; \mu_i) - f_{kl}(x_i) \geq 0$, $u_{kl}(x_i; \mu_i) \geq 0$ plynou ze vztahů (1605) nebo (1608) a z vyjádření (1615) jako v důkazu věty 458. Jelikož podle lemmatu 147 a věty 458 platí $\mu_i \rightarrow 0$ a $g(x_i; \mu_i) \rightarrow 0$, existuje index $i \geq 1$ takový, že $\mu_i \leq \underline{\mu}$ a $\|g(x_i; \mu_i)\| \leq \underline{\varepsilon}$. Použijeme-li vztah (1615), dostaneme

$$u_{kl}(x_i; \mu_i)(z_k(x_i; \mu_i) - f_{kl}(x_i)) = -\mu_i \varphi'(z_k(x_i; \mu_i) - f_{kl}(x_i))(z_k(x_i; \mu_i) - f_{kl}(x_i))$$

$$\leq \mu_i \leq \underline{\mu},$$

neboť podle předpokladu B2 platí $-t\varphi(t) \leq 1$ pro $t \in (0, \infty)$. \square

Nejjednodušší a zároveň nejčastěji uvažovanou zobecněnou minimaxovou úlohou je klasická minimaxová úloha (1527), kdy $m = 1$ v (1519) (v tomto případě píšeme m a z místo m_1 a z_1). Pro řešení klasické minimaxové úlohy lze použít algoritmus 45 (metodu M1), většina výpočtů se však velmi zjednoduší. Soustava rovnic (1594) je řádu $n + 1$ a má tvar

$$\begin{bmatrix} G(x, z) + A(x)V(x, z)A^T(x) & -A(x)V(x, z)\tilde{e} \\ -\tilde{e}^T V(x, z)A^T(x) & \tilde{e}^T V(x, z)\tilde{e} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \Delta x \\ \Delta z \end{bmatrix} = - \begin{bmatrix} g(x, z) \\ \gamma(x, z) \end{bmatrix}, \quad (1632)$$

kde $g(x, z) = A(x)u(x, z)$, $\gamma(x, z) = 1 - \tilde{e}^T u(x, z)$, $V(x, z) = U^2(x, z)/\mu = \text{diag}(u_1^2(x, z), \dots, u_m^2(x, z))/\mu$ a $u_k(x, z) = \mu/(z - f_k(x))$, $1 \leq k \leq m$. Soustava rovnic (1607) se redukuje na jedinou nelineární rovnici

$$1 - \tilde{e}^T u(x, z) = 1 - \sum_{k=1}^m \frac{\mu}{z - f_k(x)} = 0,$$

jejíž řešení $z(x; \mu)$ je lokalizováno v intervalu $F(x) + \mu \leq z(x; \mu) \leq F(x) + m\mu$ a jeho nalezení pomocí robustních metod [119], [120] nečiní potíže. Bariérová funkce má tvar

$$B(x; \mu) = z(x; \mu) - \mu \sum_{k=1}^m \log(z(x; \mu) - f_k(x)),$$

přičemž platí

$$\nabla B(x; \mu) = A(x)u(x; \mu),$$

$$\nabla^2 B(x; \mu) = G(x; \mu) + A(x)V(x; \mu)A^T(x) - \frac{A(x)V(x; \mu)\tilde{e}\tilde{e}^T V(x; \mu)A^T(x)}{\tilde{e}^T V(x; \mu)\tilde{e}}.$$

Zapišeme-li soustavu (1632) ve tvaru

$$\begin{bmatrix} W(x, z) & -c(x, z) \\ -c^T(x, z) & \delta(x, z) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \Delta x \\ \Delta z \end{bmatrix} = - \begin{bmatrix} g(x, z) \\ \gamma(x, z) \end{bmatrix}$$

kde $W(x, z) = G(x, z) + A(x)V(x, z)A^T(x)$, $c(x, z) = A(x)V(x, z)\tilde{e}$ a $\delta(x, z) = \tilde{e}^T V(x, z)\tilde{e}$, platí

$$\nabla^2 B(x; \mu) = W(x; \mu) - \frac{c(x; \mu)c^T(x; \mu)}{\delta(x; \mu)}.$$

Jelikož

$$\begin{bmatrix} W & -c \\ -c^T & \delta \end{bmatrix}^{-1} = \begin{bmatrix} W^{-1} - W^{-1}c\omega^{-1}c^T H^{-1} & -W^{-1}c\omega^{-1} \\ -\omega^{-1}c^T W^{-1} & -\omega^{-1} \end{bmatrix},$$

kde $\omega = c^T W^{-1}c - \delta$, můžeme psát

$$\begin{bmatrix} \Delta x \\ \Delta z \end{bmatrix} = - \begin{bmatrix} W & -c \\ -c^T & \delta \end{bmatrix}^{-1} \begin{bmatrix} g \\ \gamma \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} W^{-1}(c\Delta z - g) \\ \Delta z \end{bmatrix},$$

kde

$$\Delta z = \omega^{-1}(c^T W^{-1}g + \gamma).$$

Matice W je řídká, má-li matice $A(x)$ řídké sloupce. Nemí-li matice W pozitivně definitní, můžeme použít Gillův-Murrayův rozklad

$$W + E = LL^T, \quad (1633)$$

kde E je pozitivně semidefinitní diagonální matice. Pak řešíme rovnice

$$LL^T p = g, \quad LL^T q = c \quad (1634)$$

a položíme

$$\Delta z = \frac{c^T p + \gamma}{c^T q - \delta}, \quad \Delta x = q \Delta z - p. \quad (1635)$$

21.4 Metody vnitřních bodů s lokálně omezeným krokem pro součet absolutních hodnot

Minimalizace součtu absolutních hodnot je velmi speciální úloha, kterou je vhodné řešit metodou vnitřních bodů s lokálně omezeným krokem. Součet absolutních hodnot (1531) dostaneme, položíme-li ve vzorci (1519) $m_k = 2$ a $f_{k1}(x) = f_k(x)$, $f_{k2}(x) = -f_k(x)$, $1 \leq k \leq m$. Pro součet absolutních hodnot má ekvivalentní úloha nelineárního programování tvar

$$\text{minimalizovat } \sum_{k=1}^m z_k \quad \text{pokud } -z_k \leq f_k(x) \leq z_k, \quad 1 \leq k \leq m, \quad (1636)$$

a nutné KKT podmínky lze zapsat ve tvaru

$$\sum_{k=1}^m g_k(x)u_k = 0, \quad z_k = |f_k(x)|, \quad |u_k| \leq 1 \quad \text{a} \quad u_k = \frac{f_k(x)}{|f_k(x)|} \quad \text{pro } |f_k(x)| > 0, \quad (1637)$$

kde $g_k(x)$ jsou gradienty funkcí $f_k(x)$, $1 \leq k \leq m$, a u_k , $1 \leq k \leq m$, jsou Lagrangeovy multiplikátory. Lze tedy použít logaritmickou bariérovou funkci

$$\begin{aligned} B_\mu(x, z) &= \sum_{k=1}^m z_k - \mu \sum_{k=1}^m \log(z_k - f_k(x)) - \mu \sum_{k=1}^m \log(z_k + f_k(x)) \\ &= \sum_{k=1}^m z_k - \mu \sum_{k=1}^m \log(z_k^2 - f_k^2(x)), \end{aligned} \quad (1638)$$

kde $z_k > |f_k(x)|$, $1 \leq k \leq m$. Derivováním funkce $B_\mu(x, z)$ podle x a z dostaneme nutné podmínky pro extrém

$$\sum_{k=1}^m \frac{2\mu f_k(x)}{z_k^2 - f_k^2(x)} g_k(x) = \sum_{k=1}^m u_k(x, z_k) g_k(x) = 0, \quad u_k(x, z_k) = \frac{2\mu f_k(x)}{z_k^2 - f_k^2(x)} \quad (1639)$$

a

$$1 - \frac{2\mu z_k}{z_k^2 - f_k^2(x)} = 1 - u_k(x, z_k) \frac{z_k}{f_k(x)} = 0 \quad \Rightarrow \quad u_k(x, z_k) = \frac{f_k(x)}{z_k}, \quad 1 \leq k \leq m. \quad (1640)$$

Označíme-li $A(x) = J^T(x) = [g_1(x), \dots, g_m(x)]$,

$$f(x) = \begin{bmatrix} f_1(x) \\ \dots \\ f_m(x) \end{bmatrix}, \quad z = \begin{bmatrix} z_1 \\ \dots \\ z_m \end{bmatrix}, \quad u(x, z) = \begin{bmatrix} u_1(x, z_1) \\ \dots \\ u_m(x, z_m) \end{bmatrix} \quad (1641)$$

a $Z = \text{diag}(z_1, \dots, z_m)$, můžeme psát

$$A(x)u(x, z) = 0, \quad u(x, z) = Z^{-1}f(x). \quad (1642)$$

V dalším výkladu se omezíme na přímé určování minimaxového vektoru z pomocí dvojúrovňové optimalizace (1602)–(1603). Nechť $\tilde{B}_\mu(z) = B_\mu(x, z)$ pro pevně zadaný vektor $x \in R^n$.

Věta 460. *Funkce $\tilde{B}_\mu(z)$ má jediný stacionární bod, který je jejím globálním minimem. Tento stacionární bod je charakterizován rovnicemi*

$$\frac{2\mu z_k(x; \mu)}{z_k^2(x; \mu) - f_k^2(x)} = 1 \quad \Leftrightarrow \quad z_k^2(x; \mu) - f_k^2(x) = 2\mu z_k(x; \mu), \quad 1 \leq k \leq m, \quad (1643)$$

kteřé mají řešení

$$z_k(x; \mu) = \mu + \sqrt{\mu^2 + f_k^2(x)}, \quad 1 \leq k \leq m. \quad (1644)$$

Důkaz Funkce $\tilde{B}_\mu(z)$ je konvexní pro $z_k > |f_k(x)|$, $1 \leq k \leq m$, neboť je součtem konvexních funkcí. Stacionární bod funkce $\tilde{B}_\mu(z)$ tedy existuje a je jejím globálním minimem. Derivujeme-li funkci $\tilde{B}_\mu(z)$ podle z dostaneme kvadratické rovnice (1643), definující její jediný stacionární bod (1644) (druhá řešení kvadratických rovnic (1643) nesplňují podmínku $z_k > |f_k(x)|$, takže získaný vektor z neleží v definičním oboru funkce $\tilde{B}_\mu(z)$). \square

Nechť $z = z(x; \mu)$. Použijeme-li (1640) a (1644), dostaneme

$$u_k(x; \mu) = u_k(x, z(x; \mu)) = \frac{f_k(x)}{z_k(x; \mu)} = \frac{f_k(x)}{\mu + \sqrt{\mu^2 + f_k^2(x)}}, \quad 1 \leq k \leq m, \quad (1645)$$

a

$$\begin{aligned} B(x; \mu) &= B(x, z(x; \mu)) = \sum_{k=1}^m z_k(x; \mu) - \mu \sum_{k=1}^m \log(z_k^2(x; \mu) - f_k^2(x)) \\ &= \sum_{k=1}^m z_k(x; \mu) - \mu \sum_{k=1}^m \log(2\mu z_k(x; \mu)) \\ &= \sum_{i=1}^m [z_i(x; \mu) - \mu \log(z_i(x; \mu))] - \mu m \log(2\mu). \end{aligned} \quad (1646)$$

Bariérová funkce $B(x; \mu)$ závisí pouze na vektoru x . Abychom našli minimum funkce $B_\mu(x, z)$ v R^{n+m} , stačí minimalizovat $B(x; \mu)$ v R^n .

Věta 461. *Uvažujme bariérovou funkci (1646). Pak*

$$\nabla B(x; \mu) = A(x)u(x; \mu) \quad (1647)$$

a

$$\nabla^2 B(x; \mu) = G(x; \mu) + A(x)V(x; \mu)A^T(x), \quad (1648)$$

kde

$$G(x; \mu) = \sum_{k=1}^m G_k(x) u_k(x; \mu), \quad (1649)$$

$G_k(x)$ jsou Hessovy matice funkcí $f_k(x)$, $1 \leq k \leq m$, $V(x; \mu) = \text{diag}(v_1(x; \mu), \dots, v_m(x; \mu))$ a

$$v_k(x; \mu) = \frac{2\mu}{z_k^2(x; \mu) + f_k^2(x)}, \quad 1 \leq k \leq m. \quad (1650)$$

Důkaz Derivujeme-li (1646) a použijeme-li (1643) a (1639), dostaneme

$$\begin{aligned} \nabla B(x; \mu) &= \sum_{k=1}^m \nabla z_k(x; \mu) - 2\mu \sum_{i=1}^m \frac{z_i(x; \mu) \nabla z_k(x; \mu) - f_k(x) g_k(x)}{z_k^2(x; \mu) - f_k^2(x)} \\ &= \sum_{k=1}^m \left(1 - \frac{2\mu z_k(x; \mu)}{z_k^2(x; \mu) - f_k^2(x)} \right) \nabla z_k(x; \mu) + \sum_{k=1}^m \frac{2\mu f_k(x) g_k(x)}{z_k^2(x; \mu) - f_k^2(x)} \\ &= \sum_{k=1}^m u_k(x; \mu) g_k(x) = A(x) u(x; \mu). \end{aligned}$$

Derivujeme-li (1643), dostaneme

$$\frac{\nabla z_k(x; \mu)}{z_k^2(x; \mu) - f_k^2(x)} - \frac{2z_k(x; \mu)(z_k(x; \mu) \nabla z_k(x; \mu) - f_k(x) g_k(x))}{(z_k^2(x; \mu) - f_k^2(x))^2} = 0$$

pro $1 \leq k \leq m$, což po úpravách dává

$$\nabla z_k(x; \mu) = \frac{2z_k(x; \mu) f_k(x) g_k(x)}{z_k^2(x; \mu) + f_k^2(x)} \quad (1651)$$

pro $1 \leq k \leq m$. Podle (1645), (1651), (1643) a (1647) tedy platí

$$\begin{aligned} \nabla u_k(x; \mu) &= \nabla \left(\frac{f_k(x)}{z_k(x; \mu)} \right) = \frac{z_k(x; \mu) g_k(x) - f_k(x) \nabla z_k(x; \mu)}{z_k^2(x; \mu)} \\ &= \left(1 - \frac{2f_k^2(x)}{z_k^2(x; \mu) + f_k^2(x)} \right) \frac{g_k(x)}{z_k(x; \mu)} = \frac{z_k^2(x; \mu) - f_k^2(x)}{z_k^2(x; \mu) + f_k^2(x)} \frac{g_k(x)}{z_k(x; \mu)} \\ &= \frac{2\mu}{z_k^2(x; \mu) + f_k^2(x)} g_k(x) = v_k(x; \mu) g_k(x). \end{aligned}$$

Derivujeme-li (1647) a použijeme-li předchozí výraz, dostaneme

$$\begin{aligned} \nabla^2 B(x; \mu) &= \nabla \sum_{k=1}^m u_k(x; \mu) g_k(x) = \sum_{k=1}^m u_k(x; \mu) G_k(x) + \sum_{k=1}^m \nabla u_k(x; \mu) g_k^T(x) \\ &= \sum_{k=1}^m u_k(x; \mu) G_k(x) + \sum_{k=1}^m v_k(x; \mu) g_k(x) g_k^T(x), \end{aligned}$$

což je rovnost (1648). □

Věta 462. Nechť vektor $\Delta x \in R^n$ je řešením rovnice

$$\nabla^2 B(x; \mu) \Delta x = -g(x; \mu), \quad (1652)$$

kde $g(x; \mu) = \nabla B(x; \mu) \neq 0$. Je-li matice $G(x; \mu)$ pozitivně definitní, platí $(\Delta x)^T g(x; \mu) < 0$ (směrový vektor Δx je spádový pro funkci $B(x; \mu)$).

Důkaz Z rovnice (1652) plyne

$$\begin{aligned} (\Delta x)^T g(x; \mu) &= -(\Delta x)^T \nabla^2 B(x; \mu) \Delta x = -(\Delta x)^T G(x; \mu) \Delta x - (\Delta x)^T A(x) V(x; \mu) A^T(x) \Delta x \\ &\leq -(\Delta x)^T G(x; \mu) \Delta x, \end{aligned}$$

neboť matice $V(x; \mu)$ je podle (1650) pozitivně definitní. Platí tedy $(\Delta x)^T g(x; \mu) < 0$, je-li matice $G(x; \mu)$ pozitivně definitní. \square

Podle vzorce (1650) je norma matice $V(x; \mu)$ shora omezená, jsou-li čísla $f_k^2(x)$, $1 \leq k \leq m$, dostatečně kladná. Pokud se $f_k^2(x)$ blíží k nule rychleji než μ , může prvek $v_k(x; \mu)$ růst nade všechny meze a matice $\nabla^2 B(x; \mu)$ (určená vzorcem (1648)) může být špatně podmíněná. Následující lemma udává horní mez pro $\|\nabla^2 B(x; \mu)\|$.

Lemma 148. *Nechť je splněn předpoklad X3 a platí $0 < \underline{\mu} \leq \mu \leq \bar{\mu}$. Pak existuje konstanta \bar{c} taková, že*

$$\|\nabla^2 B(x; \mu)\| \leq \frac{\bar{c}}{\mu} \leq \frac{\bar{c}}{\underline{\mu}} \quad (1653)$$

Důkaz Použijeme-li (1648) a předpoklad X3, dostaneme

$$\begin{aligned} \|\nabla^2 B(x; \mu)\| &= \|G(x; \mu) + A(x)V(x; \mu)A^T(x)\| \\ &\leq \left\| \sum_{k=1}^m u_k(x; \mu) G_k(x) \right\| + \left\| \sum_{k=1}^m v_k(x; \mu) g_k(x) g_k^T(x) \right\| \\ &\leq m\bar{G} + m\bar{g}^2 \|V(x; \mu)\|, \end{aligned}$$

neboť podle (1645) platí $|u_k(x; \mu)| \leq 1$, $1 \leq k \leq m$. Jelikož matice $V(x; \mu)$ je diagonální, můžeme podle (1650) psát

$$\|V(x; \mu)\| = \max_{1 \leq k \leq m} |v_k(x; \mu)| = \max_{1 \leq k \leq m} \left(\frac{2\mu}{z_k^2(x; \mu) + f_k^2(x)} \right). \quad (1654)$$

Použijeme-li (1643) a (1644), dostaneme

$$z_k^2(x; \mu) + f_k^2(x) = 2\mu z_k(x; \mu) = 2\mu \left(\mu + \sqrt{\mu^2 + f_k^2(x)} \right) \geq 4\mu^2$$

pro $1 \leq k \leq m$, což po dosazení do (1654) dává $\|V(x; \mu)\| \leq 1/(2\mu)$. Je tedy splněna nerovnost (1653), kde $\bar{c} = m(\bar{\mu}\bar{G} + \bar{g}^2/2)$. \square

Vektor $\Delta x \in R^n$ získaný řešením soustavy rovnic (1652) je spádový pro funkci $B(x; \mu)$, je-li matice $G(x; \mu)$ pozitivně definitní. Tato podmínka však nemusí být splněna, což omezuje použití metod spádových směrů. Proto je výhodné volit metody s lokálně omezeným krokem popsané v oddílu 5.1, které určují směrový vektor Δx přibližnou minimalizací kvadratické funkce

$$Q(\Delta x) = \frac{1}{2} (\Delta x)^T \nabla^2 B(x; \mu) \Delta x + g^T(x; \mu) \Delta x \quad (1655)$$

na množině $\|\Delta x\| \leq \Delta$, kde Δ je poloměr oblasti přijatelnosti, tak aby byly splněny podmínky (T1a)–(T1c). Směrový vektor Δx slouží k určení nové aproximace řešení x^+ podle (T2a)–(T2b). Označíme-li

$$\rho(\Delta x) = \frac{B(x + \Delta x; \mu) - B(x; \mu)}{Q(\Delta x)}, \quad (1656)$$

pokládáme

$$x^+ = x, \quad \text{pokud } \rho(\Delta x) < \underline{\rho}, \quad \text{nebo } x^+ = x + \Delta x, \quad \text{pokud } \rho(\Delta x) \geq \underline{\rho}. \quad (1657)$$

Poloměr oblasti přijatelnosti Δ se aktualizuje podle (T3a)–(T3c).

Algoritmus 46. Data. Tolerance pro normu gradientu Lagrangeovy funkce $\underline{\varepsilon} > 0$. Meze pro bariérový parametr $0 < \underline{\mu} < \bar{\mu}$. Koeficienty pro snižování bariérového parametru $0 < \lambda < 1$, $\sigma > 1$ (případně $0 < \tau < 1$). Parametry pro lokálně omezený krok $0 < \underline{\rho} < \bar{\rho} < 1$. Koeficienty pro lokálně omezený krok $0 < \underline{\beta} \leq \bar{\beta} < 1 < \bar{\gamma}$. Maximální délka kroku $\bar{\Delta} > 0$.

Vstup: Řídká struktura matice $A(x)$. Počáteční odhad řešení $x \in R^n$.

Krok 1: Inicializace. Položíme $\mu = \bar{\mu}$ a zvolíme počáteční poloměr oblasti přijatelnosti $0 < \Delta \leq \bar{\Delta}$. Určíme řídkou strukturu matice $\nabla^2 B$ z řídké struktury matice $A(x)$ a provedeme symbolický rozklad matice $\nabla^2 B$. Vypočteme hodnoty $f_k(x)$, $1 \leq k \leq m$, a $F(x) = \sum_{1 \leq k \leq m} |f_k(x)|$.

Krok 2: Ukončení výpočtu. Určíme vektor $z(x; \mu)$ podle vzorce (1644) a vektor $u(x; \mu)$ podle vzorce (1642). Určíme matici $A := A(x)$ a vektor $g := g(x; \mu) = A(x)u(x; \mu)$. Pokud $\mu \leq \underline{\mu}$ a $\|g\| \leq \underline{\varepsilon}$, ukončíme výpočet.

Krok 3: Aproximace Hessovy matice. Položíme $G = G(x; \mu)$ nebo vypočteme aproximaci G matice $G(x; \mu)$ použitím diferencí gradientů nebo pomocí kvazinewtonovských aktualizací (poznámka 560).

Krok 4: Určení směrového vektoru. Určíme matici $\nabla^2 B(x; \mu)$ podle (1648) a vektor Δx přibližným řešením úlohy (1655) (tak, aby byly splněny podmínky (T1a)–(T1c)).

Krok 5: Výběr délky kroku. Položíme $x := x^+$, kde x^+ je bod určený podle (1657). Vypočteme hodnoty $f_k(x)$, $1 \leq k \leq m$, a $F(x) = \sum_{1 \leq k \leq m} |f_k(x)|$.

Krok 6: Aktualizace oblasti přijatelnosti. Určíme nový poloměr oblasti přijatelnosti Δ podle (T3a)–(T3c) a položíme $\Delta := \min(\Delta, \bar{\Delta})$.

Krok 7: Aktualizace bariérového parametru. Jestliže $\rho(\Delta) \geq \underline{\rho}$, určíme novou hodnotu bariérového parametru $\mu \geq \underline{\mu}$ procedurou A nebo procedurou B. Přejdeme na krok 2.

Nyní dokážeme globální konvergenci metody vnitřních bodů s lokálně omezeným krokem používající iterativní bariéru $\varphi(t) = -\log t$, která je realizovaná algoritmem 46.

Lemma 149. *Nechť $z_k(x, \mu)$, $1 \leq k \leq m$, jsou hodnoty určené podle věty 460 Pak platí*

$$\frac{\partial z_k(x, \mu)}{\partial \mu} > 1, \quad \forall 1 \leq k \leq m,$$

a

$$\frac{\partial B(x, \mu)}{\partial \mu} = - \sum_{k=1}^m \log(z_k^2(x, \mu) - f_k^2(x)) = - \sum_{k=1}^m \log(2\mu z_k(x, \mu)).$$

Důkaz Derivujeme-li vztahy (1644) podle μ , dostaneme

$$\frac{\partial z_k(x, \mu)}{\partial \mu} = 1 + \frac{\mu}{\sqrt{\mu^2 + f_k^2(x)}} > 1, \quad 1 \leq k \leq m.$$

Derivujeme-li funkci

$$B(x, \mu) = \sum_{k=1}^m z_k(x, \mu) - \mu \sum_{k=1}^m \log(z_k^2(x, \mu) - f_k^2(x)),$$

můžeme podle (1643) psát

$$\begin{aligned}
\frac{\partial B(x, \mu)}{\partial \mu} &= \sum_{k=1}^m \frac{\partial z_k(x, \mu)}{\partial \mu} - \sum_{k=1}^m \log(z_k^2(x, \mu) - f_k^2(x)) - \sum_{k=1}^m \frac{2\mu z_k(x, \mu)}{z_k^2(x, \mu) - f_k^2(x)} \frac{\partial z_k(x, \mu)}{\partial \mu} \\
&= \sum_{k=1}^m \frac{\partial z_k(x, \mu)}{\partial \mu} \left(1 - \frac{2\mu z_k(x, \mu)}{z_k^2(x, \mu) - f_k^2(x)}\right) - \sum_{k=1}^m \log(z_k^2(x, \mu) - f_k^2(x)) \\
&= - \sum_{k=1}^m \log(z_k^2(x, \mu) - f_k^2(x)) = - \sum_{k=1}^m \log(2\mu z_k(x, \mu))
\end{aligned}$$

□

Lemma 150. *Je-li splněn předpoklad X3, existuje konstanta $L \in \mathbb{R}$ taková, že pro $i \in N$ platí*

$$B(x_{i+1}; \mu_{i+1}) \leq B(x_{i+1}; \mu_i) - L(\mu_{i+1} - \mu_i). \quad (1658)$$

Důkaz Použijeme-li lemma 148, větu o střední hodnotě a (1644), dostaneme

$$\begin{aligned}
B(x_{i+1}, \mu_{i+1}) - B(x_{i+1}, \mu_i) &= - \sum_{k=1}^m \log(2\tilde{\mu}_k z_k(x_{i+1}, \tilde{\mu}_k)) (\mu_{i+1} - \mu_i) \\
&\leq - \sum_{k=1}^m \log(2\tilde{\mu}_k(2\tilde{\mu}_k + \bar{F})) (\mu_{i+1} - \mu_i) \\
&\leq - \sum_{k=1}^m \log(2\bar{\mu}(2\bar{\mu} + \bar{F})) (\mu_{i+1} - \mu_i) \stackrel{\Delta}{=} -L(\mu_{i+1} - \mu_i),
\end{aligned}$$

kde $0 < \mu_{i+1} \leq \tilde{\mu}_k \leq \mu_i \leq \bar{\mu}$. □

V následujícím lemmatu se předpokládá použití procedury B v kroku 7 algoritmu 46. V případě použití procedury A je důkaz analogický.

Lemma 151. *Nechť je splněn předpoklad X3. Pak hodnoty μ_i , $i \in N$, generované algoritmem 46, používajícím v kroku 7 proceduru B, tvoří nerostoucí posloupnost takovou, že $\mu_i \rightarrow 0$. Navíc existuje nekonečná množina indexů $K \subset N$ taková, že $\rho(\Delta x_i) \geq \underline{\rho}$ a $\|g(x_i; \mu_i)\|^2 \leq \vartheta \mu_i$ pokud $i \in K$.*

Důkaz (a) Nejprve ukážeme, že funkce $B(x; \mu)$ s konstantní hodnotou parametru μ je zdola omezená. Jelikož podle (1644) platí $z_k(x; \mu) \geq 2\mu$, můžeme podle (1646) psát

$$\frac{\partial B(x; \mu)}{\partial z_k} = 1 - \frac{\mu}{z_k(x; \mu)} \geq 1 - \frac{\mu}{2\mu} = \frac{1}{2}$$

pro $1 \leq k \leq m$, takže funkce $B(x; \mu)$ nabývá svého minima, pokud $z_k(x; \mu) = 2\mu$ pro $1 \leq k \leq m$. Podle (1646) tedy platí

$$\begin{aligned}
B(x; \mu) &= \sum_{k=1}^m [z_k(x; \mu) - \mu \log(z_k(x; \mu))] - m\mu \log(2\mu) \\
&\geq m[2\mu - \mu \log(2\mu)] - m\mu \log(2\mu) = 2m\mu(1 - \log(2\mu)).
\end{aligned} \quad (1659)$$

(b) Nyní ukážeme, že množina K indexů kroků, ve kterých se hodnota parametru μ zmenšuje, je nekonečná (poznamenejme, že K je množina indexů, pro které platí $\rho(\Delta x_i) \geq \underline{\rho}$ a $\|g(x_i; \mu_i)\|^2 \leq \vartheta \mu_i$). Předpokládejme naopak, že existuje index $i_1 \in N$ takový, že $\mu_i = \mu_{i_1} \forall i \geq i_1$. Jelikož funkce $B(x; \mu_{i_1})$ je spojitá,

zdola omezená podle (a) a má podle lemmatu 148 omezené druhé derivate, platí $\lim_{i \rightarrow \infty} \|g(x_i; \mu_{i_1})\| = 0$ (věta 128). Existuje tedy index $i_2 \geq i_1$ takový, že $\rho(\Delta x_{i_2}) \geq \underline{\rho}$ a $\|g(x_{i_2}; \mu_{i_1})\|^2 \leq \vartheta \mu_{i_1}$ (neboť podle (1657) z $\rho(\Delta x_i) < \underline{\rho}$ plyne, že x_i a tedy ani $\|g(x_i; \mu_{i_1})\|$ se nemění). Platí tedy $\mu_{i_2+1} = \|g(x_{i_2}; \mu_{i_1})\|^2 \leq \vartheta \mu_{i_1} < \mu_{i_1}$. To je však ve sporu s předpokladem, že $\mu_i = \mu_{i_1} \forall i \geq i_1$. Jelikož množina K indexů, pro které $\mu_{i+1} \leq \vartheta \mu_i$ je nekonečná, platí $\mu_i \rightarrow 0$. \square

Věta 463. *Nechť je splněn předpoklad X3. Uvažujme posloupnost x_i , $i \in N$, generovanou algoritmem 46. Pak platí*

$$\liminf_{i \rightarrow \infty} \sum_{k=1}^m u_k(x_i; \mu_i) g_k(x_i) = 0,$$

a

$$\begin{aligned} \lim_{i \rightarrow \infty} (z_k^2(x_i; \mu_i) - f_k^2(x_i)) &= 0, \quad |u_k(x_i; \mu_i)| \leq 1, \\ \lim_{i \rightarrow \infty} u_k(x_i; \mu_i) &= 1 \quad \text{pokud} \quad \liminf_{i \rightarrow \infty} f_k(x_i) > 0, \\ \lim_{i \rightarrow \infty} u_k(x_i; \mu_i) &= -1 \quad \text{pokud} \quad \limsup_{i \rightarrow \infty} f_k(x_i) < 0 \end{aligned}$$

pro $1 \leq k \leq m$.

Důkaz Nerovnosti $|u_k(x_i; \mu_i)| \leq 1$, $1 \leq k \leq m$, a poslední dva vztahy plynou bezprostředně z (1645) a ze spojitosti funkcí $f_k(x)$, $1 \leq k \leq m$.

(a) Jelikož platí (1658), můžeme psát

$$\begin{aligned} B(x_{i+1}; \mu_{i+1}) - B(x_i; \mu_i) &= (B(x_{i+1}; \mu_{i+1}) - B(x_{i+1}; \mu_i)) + (B(x_{i+1}; \mu_i) - B(x_i; \mu_i)) \\ &\leq -L(\mu_{i+1} - \mu_i) + (B(x_{i+1}; \mu_i) - B(x_i; \mu_i)), \end{aligned}$$

což dohromady s (1658), (589) a s Lemmatem 151 dává

$$\begin{aligned} \underline{B} &\leq \lim_{i \rightarrow \infty} B(x_i; \mu_i) \leq B(x_1; \mu_1) - L \sum_{k=1}^{\infty} (\mu_{i+1} - \mu_i) + \sum_{k=1}^{\infty} (B(x_{i+1}; \mu_i) - B(x_i; \mu_i)) \\ &\leq B(x_1; \mu_1) + L\bar{\mu} + \sum_{\rho(\Delta x_k) \geq \underline{\rho}} (B(x_{i+1}; \mu_i) - B(x_i; \mu_i)) \\ &\leq B(x_1; \mu_1) + L\bar{\mu} - \underline{C} \sum_{\rho(\Delta x_k) \geq \underline{\rho}} \mu_i \|\tilde{g}_k\|^2, \end{aligned}$$

kde

$$\underline{B} = \min_{0 \leq \mu \leq \bar{\mu}} 2m\mu(1 - \log(2\mu)) \geq 2m\bar{\mu}(1 - \log(2\bar{\mu}))$$

(viz (1659)) a $\|\tilde{g}_k\| = \min_{1 \leq j \leq k} \|g(x_j; \mu_j)\|$. Pokud neplatí $\liminf_{i \rightarrow \infty} \|g(x_i; \mu_i)\| = 0$, existuje číslo $\varepsilon > 0$ takové, že

$$\|\tilde{g}_k\| \geq \varepsilon \quad \forall k \in N. \quad (1660)$$

Pak použitím poslední dokázané nerovnosti dostaneme

$$B(x_1; \mu_1) + L\bar{\mu} - \underline{B} \geq \underline{C}\varepsilon^2 \sum_{\rho(\Delta x_k) \geq \underline{\rho}} \mu_i \geq \underline{C}\varepsilon^2 \sum_{k \in K} \mu_i \geq \frac{\underline{C}\varepsilon^2}{\tau} \sum_{k \in K} \|g(x_i; \mu_i)\|^2,$$

kde K je nekonečná množina definovaná v lemmatu 151. Platí tedy $\|g(x_i; \mu_i)\| \xrightarrow{K} 0$ což je ve sporu s (1660).

(b) Použijeme-li (1643) a (1644), dostaneme $z_k^2(x_i; \mu_i) - f_k^2(x_i) \leq 2\mu_i(2\mu_i + \bar{F})$. Platí tedy $z_k^2(x_i; \mu_i) - f_k^2(x_i) \rightarrow 0$, pokud $\mu_i \rightarrow 0$. \square

Důsledek 51. *Nechť jsou splněny předpoklady věty 463. Pak existuje hromadný bod $x \in R^n$ posloupnosti x_i , $i \in N$, splňující nutné KKT podmínky (1637), kde z a u jsou hromadné body posloupností $z(x_i; \mu_i)$ a $u(x_i; \mu_i)$, $i \in N$.*

Nyní budeme předpokládat, že hodnoty $\underline{\varepsilon}$ a $\underline{\mu}$ jsou nenulové a ukážeme jak přesné řešení systému KKT rovnic dostaneme po ukončení výpočtu algoritmem 46

Věta 464. *Nechť je splněn předpoklad X3. Je-li algoritmus 46 ukončen v i -tém iteračním kroku, platí*

$$\left\| \sum_{k=1}^m u_k(x_i; \mu_i) g_k(x_i) \right\| \leq \underline{\varepsilon},$$

a

$$z_k(x_i; \mu_i) - |f_k(x_i)| \leq 2\underline{\mu}, \quad |u_k(x_i; \mu_i)| \leq 1,$$

$$\left| u_k(x_i; \mu_i) - \frac{f_k(x_i)}{|f_k(x_i)|} \right| \leq \frac{2\underline{\mu}}{|f_k(x_i)|}$$

pro $1 \leq k \leq m$.

Důkaz První nerovnost je důsledkem podmínek pro ukončení výpočtu (Krok 2 algoritmu 46). Druhá nerovnost plyne z (1644), neboť

$$z_k(x_i; \mu_i) = \mu_i + \sqrt{\mu_i^2 + f_k^2(x_i)} \leq 2\underline{\mu} + |f_k(x_i)|$$

($\mu_i = \underline{\mu}$ je-li výpočet ukončen). Třetí nerovnost plyne bezprostředně z (1645) a poslední nerovnost je důsledkem druhé nerovnosti, neboť (1645) implikuje

$$\begin{aligned} \left| u_k(x_i; \mu_i) - \frac{f_k(x_i)}{|f_k(x_i)|} \right| &= \left| \frac{f_k(x_i)}{z_k(x_i; \mu_i)} - \frac{f_k(x_i)}{|f_k(x_i)|} \right| = \frac{z_k(x_i; \mu_i) - |f_k(x_i)|}{z_k(x_i; \mu_i)} \\ &\leq \frac{2\underline{\mu}}{z_k(x_i; \mu_i)} \leq \frac{2\underline{\mu}}{|f_k(x_i)|}. \end{aligned}$$

□

Věta 464 ukazuje, že první tři KKT podmínky mohou být splněny s požadovanou přesností, ale poslední podmínka může být velmi nepřesná, je-li hodnota $|f_k(x_i)|$ velmi malá.

21.5 Zhlazovací metody

Podobně jako v oddílu 21.1 se omezíme na součty maxim, kdy funkce $h : R^n \rightarrow R^m$ je součtem svých argumentů, takže platí (1521). Zhlazovací metody pro minimalizaci součtů maxim nahrazují funkci (1521) zhlazovací funkcí

$$S(x; \mu) = \sum_{k=1}^m S_k(x; \mu), \quad (1661)$$

kde

$$S_k(x; \mu) = \mu \log \sum_{l=1}^{m_k} \exp \left(\frac{f_{kl}(x)}{\mu} \right) = F_k(x) + \mu \log \sum_{l=1}^{m_k} \exp \left(\frac{f_{kl}(x) - F_k(x)}{\mu} \right), \quad (1662)$$

závislou na zhlazovacím parametru $0 < \mu \leq \bar{\mu}$, která se postupně minimalizuje na R^n , přičemž $\mu \rightarrow 0$. Jelikož $f_{kl}(x) \leq F_k(x)$, $1 \leq l \leq m_k$, a alespoň pro jeden index nastává rovnost, má alespoň jedna exponenciální funkce na pravé straně (1662) hodnotu 1, takže logaritmus je kladný. Platí tedy

$$F_k(x) \leq S_k(x; \mu) \leq F_k(x) + \mu \log m_k, \quad 1 \leq k \leq m \quad \Rightarrow \quad F(x) \leq S(x; \mu) \leq F(x) + \mu \sum_{k=1}^m \log m_k, \quad (1663)$$

takže $S(x; \mu) \rightarrow F(x)$, pokud $\mu \rightarrow 0$.

Poznámka 562. Podobně jako v oddílu 21.2 označíme $g_{kl}(x)$ a $G_{kl}(x)$ gradienty a Hessovy matice funkcí $f_{kl}(x)$, $1 \leq k \leq m$, $1 \leq l \leq m_k$ a

$$u_k(x, z) = \begin{bmatrix} u_{k1}(x, z) \\ \dots \\ u_{km_k}(x, z) \end{bmatrix}, \quad \tilde{e}_k = \begin{bmatrix} 1 \\ \dots \\ 1 \end{bmatrix},$$

kde

$$u_{kl}(x; \mu) = \frac{\exp(f_{kl}(x)/\mu)}{\sum_{l=1}^{m_k} \exp(f_{kl}(x)/\mu)} = \frac{\exp((f_{kl}(x) - F_k(x))/\mu)}{\sum_{l=1}^{m_k} \exp((f_{kl}(x) - F_k(x))/\mu)}, \quad (1664)$$

takže platí $u_{kl}(x; \mu) \geq 0$, $1 \leq k \leq m$, $1 \leq l \leq m_k$, a

$$\tilde{e}_k^T u_k(x; \mu) = \sum_{l=1}^{m_k} u_{kl}(x; \mu) = 1. \quad (1665)$$

Dále označíme $A_k(x) = J_k^T(x) = [g_{k1}(x), \dots, g_{km_k}(x)]$ a $U_k(x; \mu) = \text{diag}(u_{k1}(x; \mu), \dots, u_{km_k}(x; \mu))$ pro $1 \leq k \leq m$.

Věta 465. Uvažujme zhlazovací funkci (1661). Pak platí

$$\nabla S(x; \mu) = \sum_{k=1}^m A_k(x) u_k(x; \mu) = A(x) u(x) \quad (1666)$$

a

$$\begin{aligned} \nabla^2 S(x; \mu) &= G(x; \mu) + \frac{1}{\mu} \sum_{k=1}^m A_k(x) U_k(x; \mu) A_k^T(x) - \frac{1}{\mu} \sum_{k=1}^m A_k(x) u_k(x; \mu) (A_k(x) u_k(x; \mu))^T \\ &= G(x; \mu) + \frac{1}{\mu} A(x) U(x; \mu) A^T(x) - \frac{1}{\mu} C(x; \mu) C(x; \mu)^T \end{aligned} \quad (1667)$$

kde $G(x; \mu) = \sum_{k=1}^m \sum_{l=1}^{m_k} G_k(x) u_{kl}(x; \mu)$, $A(x) = [A_1(x), \dots, A_m(x)]$, $U(x; \mu) = \text{diag}(U_1(x; \mu), \dots, U_m(x; \mu))$ a $C(x, z) = [A_1(x) u_1(x, z), \dots, A_m(x) u_m(x, z)]$.

Důkaz Zřejmě

$$\nabla S(x; \mu) = \sum_{k=1}^m \nabla S_k(x; \mu), \quad \nabla^2 S(x; \mu) = \sum_{k=1}^m \nabla^2 S_k(x; \mu).$$

Derivováním funkcí (1662) a použitím (1664) dostaneme

$$\begin{aligned} \nabla S_k(x; \mu) &= \frac{\mu}{\sum_{l=1}^{m_k} \exp(f_{kl}(x)/\mu)} \sum_{l=1}^{m_k} \frac{1}{\mu} \exp(f_{kl}(x)/\mu) g_{kl}(x) \\ &= \sum_{l=1}^{m_k} g_{kl}(x) u_{kl}(x; \mu) = A_k(x) u_k(x; \mu). \end{aligned} \quad (1668)$$

Sečteme-li tyto výrazy, dostaneme (1666). Dále platí

$$\begin{aligned} \nabla u_{kl}(x; \mu) &= \frac{1}{\mu} \frac{\exp(f_{kl}(x)/\mu) g_{kl}(x)}{\sum_{l=1}^{m_k} \exp(f_{kl}(x)/\mu)} - \frac{\exp(f_{kl}(x)/\mu)}{(\sum_{l=1}^{m_k} \exp(f_{kl}(x)/\mu))^2} \sum_{l=1}^{m_k} \frac{1}{\mu} \exp(f_{kl}(x)/\mu) g_{kl}(x) \\ &= \frac{1}{\mu} u_{kl}(x; \mu) g_{kl}(x) - \frac{1}{\mu} u_{kl}(x; \mu) \sum_{l=1}^{m_k} u_{kl}(x; \mu) g_{kl}(x). \end{aligned} \quad (1669)$$

Derivujeme-li výraz (1668) a použijeme-li (1669), dostaneme

$$\begin{aligned}\nabla^2 S_k(x; \mu) &= \sum_{l=1}^{m_k} G_{kl}(x) u_{kl}(x; \mu) + \sum_{l=1}^{m_k} g_{kl}(x) \nabla u_{kl}(x; \mu) \\ &= G_k(x; \mu) + \frac{1}{\mu} \sum_{l=1}^{m_k} g_{kl}(x) u_{kl}(x; \mu) g_{kl}^T(x) - \frac{1}{\mu} \sum_{l=1}^{m_k} g_{kl}(x) u_{kl}(x; \mu) \left(\sum_{l=1}^{m_k} g_{kl}(x) u_{kl}(x; \mu) \right)^T \\ &= G_k(x; \mu) + \frac{1}{\mu} A_k(x) U_k(x; \mu) A_k^T(x) - \frac{1}{\mu} A_k(x) u_k(x; \mu) (A_k(x) u_k(x; \mu))^T,\end{aligned}$$

kde $G_k(x; \mu) = \sum_{l=1}^{m_k} G_{kl}(x) u_{kl}(x; \mu)$. Sečteme-li tyto výrazy, dostaneme vztah (1667). \square

Poznámka 563. Poznamenejme, že použitím vztahu (1667) a Schwarzovy nerovnosti dostaneme

$$\begin{aligned}v^T \nabla^2 S(x; \mu) v &= v^T G(x; \mu) v + \frac{1}{\mu} \sum_{k=1}^m \left(v^T A_k(x) U_k(x; \mu) A_k^T(x) v - \sum_{k=1}^m \frac{(v^T A_k(x) U_k(x; \mu) \tilde{e}_k)^2}{\tilde{e}_k^T U_k(x; \mu) \tilde{e}_k} \right) \\ &\geq v^T G(x; \mu) v,\end{aligned}$$

neboť $\tilde{e}_k^T U_k(x; \mu) \tilde{e}_k = \tilde{e}_k^T u_k(x; \mu) = 1$, takže Hessova matice $\nabla^2 S(x; \mu)$ je pozitivně definitní, je-li matice $G(x; \mu)$ pozitivně definitní.

Použijeme-li větu 465, můžeme krok Newtonovy metody zapsat ve tvaru $x^+ = x + \alpha \Delta x$, kde

$$\nabla^2 S(x; \mu) \Delta x = -\nabla S(x; \mu),$$

neboli

$$\left(W(x; \mu) - \frac{1}{\mu} C(x; \mu) C^T(x; \mu) \right) \Delta x = -g(x; \mu), \quad (1670)$$

kde

$$W(x; \mu) = G(x; \mu) + \frac{1}{\mu} A(x) U(x; \mu) A^T(x), \quad g(x; \mu) = A(x) u(x; \mu). \quad (1671)$$

Matice W v (1671) má stejnou strukturu jako matice W v (1613) a podle věty 465 má zhlazovací funkce (1661) podobné vlastnosti jako bariérová funkce (1610), kde funkce $h(z(x; \mu))$ je součtem svých argumentů. Můžeme tedy použít algoritmus, který je analogií algoritmu 45 (metody M1) a úvahy uvedené v poznámce 559, kde místo $B(x; \mu)$ a $\nabla^2 B(x; \mu)$ použijeme $S(x; \mu)$ a $\nabla^2 S(x; \mu)$. To znamená, že platí

$$S(x_{i+1}; \mu_i) - S(x_i; \mu_i) \leq -c \|g(x_i; \mu_i)\|^2 \quad \forall i \in N. \quad (1672)$$

je-li splněn předpoklad X3 a

$$S(x_{i+1}; \mu_i) - S(x_i; \mu_i) \leq 0 \quad \forall i \in N \quad (1673)$$

v ostatních případech.

Algoritmus 47. Data. Tolerance pro normu gradientu zhlazovací funkce $\underline{\varepsilon} > 0$. Meze pro zhlazovací parametr $0 < \underline{\mu} < \bar{\mu}$. Koeficienty pro snižování zhlazovacího parametru $0 < \lambda < 1$, $\sigma > 1$ (případně $0 < \vartheta < 1$). Tolerance pro stejnoměrnou spádovost $\varepsilon_0 > 0$. Tolerance pro výběr délky kroku $\varepsilon_1 > 0$. Maximální délka kroku $\bar{\Delta} > 0$.

Vstup Řídká struktura matice $A(x)$. Počáteční odhad řešení $x \in R^n$.

Krok 1 Inicializace. Zvolíme $\mu \leq \bar{\mu}$. Určíme řídkou strukturu matice $W = W(x; \mu)$ z řídké struktury matice $A(x)$ a provedeme symbolický rozklad matice W (popsaný v oddílu 10.2). Vypočteme hodnoty $f_{kl}(x)$, $1 \leq k \leq m$, $1 \leq l \leq m_k$, hodnoty $F_k(x) = \max_{1 \leq l \leq m_k} f_{kl}(x)$, $1 \leq k \leq m$, a hodnotu účelové funkce (1521). Položíme $r := 0$ (indikátor přerušení).

- Krok 2** Ukončení výpočtu. Určíme vektor zhlazovacích multiplikátů $u(x; \mu)$ podle (1664). Určíme matici $A := A(x)$ a vektor $g := g(x; \mu) = A(x)u(x; \mu)$. Pokud $\mu \leq \underline{\mu}$ a $\|g\| \leq \underline{\varepsilon}$, ukončíme výpočet.
- Krok 3** Aproximace Hessovy matice. Položíme $G = G(x; \mu)$ nebo vypočteme aproximaci G Hessovy matice $G(x; \mu)$ použitím diferencí gradientů nebo pomocí kvazimewtonovských aktualizací (poznámka 560).
- Krok 4** Určení směrového vektoru. Určíme matici W podle (1671) a vektor Δx podle (1670) použitím Gillova-Murrayova rozkladu matice W .
- Krok 5** Přerušení iteračního procesu. Pokud $r = 0$ a neplatí (S1b) (kde $s = \Delta x$), položíme $G = I$, $r := 1$ a přejdeme na krok 4. Pokud $r = 1$ a neplatí (S1b), položíme $\Delta x := -g$. Položíme $r := 0$.
- Krok 6** Výběr délky kroku. Určíme parametr délky kroku $\alpha > 0$ tak aby pro zhlazovací funkci $S(x; \mu)$ platilo (S2) a buď (S3b) nebo $\alpha = \bar{\Delta}/\|\Delta x\|$. Položíme $x := x + \alpha \Delta x$. Vypočteme hodnoty $f_{kl}(x)$, $1 \leq k \leq m$, $1 \leq l \leq m_k$, hodnoty $F_k(x) = \max_{1 \leq l \leq m_k} f_{kl}(x)$, $1 \leq k \leq m$, a hodnotu účelové funkce (1521).
- Krok 7** Aktualizace zhlazovacího parametru. Určíme novou hodnotu zhlazovacího parametru $\mu \geq \underline{\mu}$ procedurou A nebo procedurou B. Přejdeme na krok 2.

Algoritmus 47 se liší od algoritmu 45 tím, že v kroku 2 není třeba řešit nelineární rovnici $\tilde{e}^T u(x; \mu) = 1$ (neboť z (1664) plyne (1665)), v kroku 4 se používají rovnice (1670)–(1671) místo rovnic (1634)–(1635) a v kroku 6 je bariérová funkce $B(x; \mu)$ nahrazena zhlazovací funkcí $S(x; \mu)$. Poznamenejme, že parametr μ v (1661) má jiný význam než tentýž parametr v (1610), takže bychom v kroku 7 mohli použít jinou proceduru pro jeho aktualizaci. Ukazuje se však, že použití procedury A nebo procedury B v algoritmu 47 je velmi efektivní. Je však třeba poznamenat, že použití exponenciálních funkcí v algoritmu 47 má jisté nevýhody. Výpočet hodnot exponenciálních funkcí je časově náročnější než provádění standardních aritmetických operací a také může docházet k podtékání (nahrazování nenulových hodnot nulou), je-li hodnota parametru μ velmi malá.

Nyní dokážeme globální konvergenci zhlazovací metody realizované algoritmem 47.

Lemma 152. *Zvolíme-li pevně vektor $x \in R^n$, jsou funkce $S_k(x; \mu) : (0, \infty) \rightarrow R$, $1 \leq k \leq m$, neklesajícími konvexními funkcemi proměnné $\mu > 0$ a platí*

$$0 \leq \log \underline{m}_k \leq \frac{\partial S_k(x; \mu)}{\partial \mu} \leq \log m_k, \quad (1674)$$

kde \underline{m}_k je počet aktivních funkcí (pro něž platí $f_{kl}(x) = F_k(x)$), a

$$\frac{\partial S_k(x; \mu)}{\partial \mu} = \log \sum_{l=1}^{m_k} \exp \left(\frac{f_{kl}(x) - F_k(x)}{\mu} \right) - \sum_{l=1}^{m_k} \left(\frac{f_{kl}(x) - F_k(x)}{\mu} \right) u_{kl}(x; \mu), \quad (1675)$$

Důkaz Označíme-li $\varphi_{kl}(x; \mu) = (f_{kl}(x) - F_k(x))/\mu \leq 0$, $1 \leq k \leq m$, takže

$$\varphi'_{kl}(x; \mu) \triangleq \frac{\partial \varphi_{kl}(x; \mu)}{\partial \mu} = -\frac{\varphi_{kl}(x; \mu)}{\mu} \geq 0,$$

můžeme podle (1662) psát

$$S_k(x; \mu) = F_k(x) + \mu \log \sum_{l=1}^{m_k} \exp \varphi_{kl}(x; \mu),$$

a

$$\begin{aligned} \frac{\partial S_k(x; \mu)}{\partial \mu} &= \log \sum_{l=1}^{m_k} \exp \varphi_{kl}(x; \mu) + \mu \frac{\sum_{l=1}^{m_k} \varphi'_{kl}(x; \mu) \exp \varphi_{kl}(x; \mu)}{\sum_{l=1}^{m_k} \exp \varphi_{kl}(x; \mu)} \\ &= \log \sum_{l=1}^{m_k} \exp \varphi_{kl}(x; \mu) - \sum_{l=1}^{m_k} \varphi_{kl}(x; \mu) u_{kl}(x; \mu) \geq 0, \end{aligned} \quad (1676)$$

neboť $\varphi_{kl}(x; \mu) \leq 0$, $u_{kl}(x; \mu) \geq 0$, $1 \leq k \leq m$ a alespoň pro jeden index platí $\varphi_{kl}(x; \mu) = 0$. Funkce $S_k(x; \mu)$, $1 \leq k \leq m$, jsou tedy neklesající. Derivujeme-li výraz (1664) podle proměnné μ dostaneme

$$\begin{aligned} \frac{\partial u_{kl}(x; \mu)}{\partial \mu} &= -\frac{1}{\mu} \frac{\varphi_{kl}(x; \mu) \exp \varphi_{kl}(x; \mu)}{\sum_{l=1}^{m_k} \exp \varphi_{kl}(x; \mu)} + \frac{1}{\mu} \frac{\exp \varphi_{kl}(x; \mu)}{\sum_{l=1}^{m_k} m \exp \varphi_{kl}(x; \mu)} \frac{\sum_{l=1}^{m_k} \varphi_{kl}(x; \mu) \exp \varphi_{kl}(x; \mu)}{\sum_{l=1}^{m_k} \exp \varphi_{kl}(x; \mu)} \\ &= -\frac{1}{\mu} \varphi_{kl}(x; \mu) u_{kl}(x; \mu) + \frac{1}{\mu} u_{kl}(x; \mu) \sum_{l=1}^{m_k} \varphi_{kl}(x; \mu) u_{kl}(x; \mu). \end{aligned} \quad (1677)$$

Derivujeme-li výraz (1676) podle proměnné μ a použijeme-li rovnosti (1665) a (1677), můžeme psát

$$\begin{aligned} \frac{\partial^2 S_k(x; \mu)}{\partial \mu^2} &= -\frac{1}{\mu} \sum_{l=1}^{m_k} \varphi_{kl}(x; \mu) u_{kl}(x; \mu) + \frac{1}{\mu} \sum_{l=1}^{m_k} \varphi_{kl}(x; \mu) u_{kl}(x; \mu) - \frac{1}{\mu} \sum_{l=1}^{m_k} \varphi_{kl}(x; \mu) \frac{\partial u_{kl}(x; \mu)}{\partial \mu} \\ &= -\frac{1}{\mu} \sum_{l=1}^{m_k} \varphi_{kl}(x; \mu) \frac{\partial u_{kl}(x; \mu)}{\partial \mu} \\ &= \frac{1}{\mu^2} \left(\sum_{l=1}^{m_k} \varphi_{kl}^2(x; \mu) u_{kl}(x; \mu) \right) \left(\sum_{l=1}^{m_k} u_{kl}(x; \mu) \right) - \frac{1}{\mu^2} \left(\sum_{l=1}^{m_k} \varphi_{kl}(x; \mu) u_{kl}(x; \mu) \right)^2 \geq 0, \end{aligned}$$

neboť podle Schwarzovy nerovnosti platí

$$\left(\sum_{l=1}^{m_k} \varphi_{kl}(x; \mu) u_{kl}(x; \mu) \right)^2 = \left(\sum_{l=1}^{m_k} \varphi_{kl}(x; \mu) \sqrt{u_{kl}(x; \mu)} \sqrt{u_{kl}(x; \mu)} \right)^2 \leq \sum_{l=1}^{m_k} \varphi_{kl}^2(x; \mu) u_{kl}(x; \mu) \sum_{l=1}^{m_k} u_{kl}(x; \mu).$$

Funkce $S_k(x; \mu)$, $1 \leq k \leq m$, jsou tedy konvexní, takže jejich derivace $\partial S_k(x; \mu) / \partial \mu$ jsou neklesající. Zřejmě platí

$$\begin{aligned} \lim_{\mu \rightarrow 0} \frac{\partial S_k(x; \mu)}{\partial \mu} &= \lim_{\mu \rightarrow 0} \log \sum_{l=1}^{m_k} \exp \varphi_{kl}(x; \mu) - \lim_{\mu \rightarrow 0} \sum_{l=1}^{m_k} \varphi_{kl}(x; \mu) u_{kl}(x; \mu) \\ &= \log \underline{m}_k - \frac{1}{\underline{m}_k} \lim_{\mu \rightarrow 0} \sum_{l=1}^{m_k} \varphi_{kl}(x; \mu) \exp \varphi_{kl}(x; \mu) = \log \underline{m}_k, \end{aligned}$$

neboť $\varphi_{kl}(x; \mu) = 0$, pokud $f_{kl}(x) = F_k(x)$, a $\lim_{\mu \rightarrow 0} \varphi_{kl}(x; \mu) = -\infty$, $\lim_{\mu \rightarrow 0} \varphi_{kl}(x; \mu) \exp \varphi_{kl}(x; \mu) = 0$, pokud $f_{kl}(x) < F_k(x)$. Podobně platí

$$\lim_{\mu \rightarrow \infty} \frac{\partial S_k(x; \mu)}{\partial \mu} = \lim_{\mu \rightarrow \infty} \log \sum_{l=1}^{m_k} \exp \varphi_{kl}(x; \mu) - \lim_{\mu \rightarrow \infty} \sum_{l=1}^{m_k} \varphi_{kl}(x; \mu) u_{kl}(x; \mu) = \log m,$$

neboť $\lim_{\mu \rightarrow \infty} \varphi_{kl}(x; \mu) = 0$ a $\lim_{\mu \rightarrow \infty} |u_{kl}(x; \mu)| \leq 1$ pro $1 \leq k \leq m$. \square

Lemma 153. *Nechť jsou splněny předpoklady X1 a X3. Pak hodnoty μ_i , $i \in N$, generované algoritmem 47 tvoří nerostoucí posloupnost takovou, že $\mu_i \rightarrow 0$.*

Důkaz Lemma 153 je přímým důsledkem lemmatu 147, neboť se používají stejné procedury pro aktualizaci parametru μ a platí (1672). \square

Věta 466. *Nechť jsou splněny předpoklady lemmatu 153. Uvažujme posloupnost x_i $i \in N$, generovanou algoritmem 47, kde $\underline{\mu} = \underline{\mu} = 0$. Pak*

$$\lim_{i \rightarrow \infty} \sum_{k=1}^m \sum_{l=1}^{m_k} u_{kl}(x_i; \mu_i) g_{kl}(x_i) = 0, \quad \sum_{l=1}^{m_k} u_{kl}(x_i; \mu_i) = 1$$

a

$$F_k(x_i) - f_{kl}(x_i) \geq 0, \quad u_{kl}(x_i; \mu_i) \geq 0, \quad \lim_{i \rightarrow \infty} u_{kl}(x_i; \mu_i) (F_k(x_i) - f_{kl}(x_i)) = 0$$

pro $1 \leq k \leq m$ a $1 \leq l \leq m_k$.

Důkaz (a) Rovnosti $\tilde{e}_k^T u_k(x_i; \mu_i) = 1$ pro $1 \leq k \leq m$ plynou z (1665). Nerovnosti $F_k(x_i) - f_{kl}(x_i) \geq 0$ a $u_{kl}(x_i; \mu_i) \geq 0$ pro $1 \leq k \leq m$ a $1 \leq l \leq m_k$ plynou z (1521) a (1664).

(b) Jelikož podle lemmatu 152 jsou $S_k(x; \mu)$ neklesajícími funkcemi parametru μ a platí (1672), můžeme psát

$$\underline{F} \leq \sum_{k=1}^m F_k(x_{i+1}) \leq S(x_{i+1}; \mu_{i+1}) \leq S(x_{i+1}; \mu_i) \leq S(x_i; \mu_i) - c \|g(x_i; \mu_i)\|^2 \leq S(x_1; \mu_1) - c \sum_{j=1}^i \|g(x_j; \mu_j)\|^2,$$

kde $\underline{F} = \sum_{k=1}^m \underline{F}_k$ a \underline{F}_k , $1 \leq k \leq m$, jsou dolní meze z předpokladu X1. Platí tedy

$$\underline{F} \leq \lim_{i \rightarrow \infty} S(x_{i+1}; \mu_{i+1}) \leq S(x_1; \mu_1) - c \sum_{i=1}^{\infty} \|g(x_i; \mu_i)\|^2,$$

neboli

$$\sum_{i=1}^{\infty} \|g(x_i; \mu_i)\|^2 \leq \frac{1}{c} (S(x_1; \mu_1) - \underline{F}),$$

takže $\|g(x_i; \mu_i)\| \rightarrow 0$, což spolu s nerovnostmi $0 \leq u_{kl}(x_i; \mu_i) \leq 1$, $1 \leq k \leq m$, $1 \leq l \leq m_k$, dává $\lim_{i \rightarrow \infty} u_{kl}(x_i; \mu_i) g_{kl}(x_i) = 0$.

(c) Nechť indexy $1 \leq k \leq m$ a $1 \leq l \leq m_k$ jsou zvoleny libovolně. Použitím (1664) dostaneme

$$\begin{aligned} 0 &\leq u_{kl}(x_i; \mu_i)(F_k(x_i) - f_{kl}(x_i)) = -\mu_i \frac{\varphi_{kl}(x_i; \mu_i) \exp \varphi_{kl}(x_i; \mu_i)}{\sum_{l=1}^{m_k} \exp \varphi_{kl}(x_i; \mu_i)} \\ &\leq -\mu_i \varphi_{kl}(x_i; \mu_i) \exp \varphi_{kl}(x_i; \mu_i) \leq \frac{\mu_i}{e}, \end{aligned}$$

kde $\varphi_{kl}(x_i; \mu_i)$, $1 \leq k \leq m$, $1 \leq l \leq m_k$, jsou funkce použité v důkazu lemmatu 152, neboť

$$\sum_{l=1}^{m_k} \exp \varphi_{kl}(x_i; \mu_i) \geq 1$$

a funkce $t \exp t$ nabývá své minimální hodnoty $-1/e$ v bodě $t = -1$. Jelikož $\mu_i \rightarrow 0$, dostaneme $u_{kl}(x_i; \mu_i)(F_k(x_i) - f_{kl}(x_i)) \rightarrow 0$. \square

Důsledek 52. *Nechť jsou splněny předpoklady věty 466. Pak každý hromadný bod $x \in R^n$ posloupnosti x_i , $i \in N$, splňuje nutné KKT podmínky (1522)–(1523), kde u (s prvky u_k , $1 \leq k \leq m$) je hromadný bod posloupnosti $u(x_i; \mu_i)$, $i \in N$.*

Nyní budeme předpokládat, že hodnoty $\underline{\varepsilon}$ a $\underline{\mu}$ jsou nenulové a ukážeme jak přesné řešení systému KKT rovnic dostaneme po ukončení výpočtu algoritmem 47

Věta 467. *Nechť jsou splněny předpoklady věty 153 a nechť x_i , $i \in N$, je posloupnost generovaná algoritmem 47. Zvolíme-li $\underline{\varepsilon} > 0$, $\underline{\mu} > 0$ libovolně, existuje index $i \geq 1$ takový, že*

$$\|g(x_i; \mu_i)\| \leq \underline{\varepsilon}, \quad \tilde{e}_k^T u_k(x_i; \mu_i) = 1, \quad 1 \leq k \leq m$$

a

$$F_k(x_i) - f_{kl}(x_i) \geq 0, \quad u_{kl}(x_i; \mu_i) \geq 0, \quad u_{kl}(x_i; \mu_i)(F_k(x_i) - f_{kl}(x_i)) \leq \frac{\underline{\mu}}{e}$$

pro všechna $1 \leq k \leq m$ a $1 \leq l \leq m_k$.

Důkaz (a) Rovnosti $\tilde{e}_k^T u_k(x_i; \mu_i) = 1$, $1 \leq k \leq m$, plynou z (1665). Nerovnosti $F_k(x_i) - f_{kl}(x_i) \geq 0$ a $u_{kl}(x_i; \mu_i) \geq 0$, $1 \leq k \leq m$, $1 \leq l \leq m_k$, plynou z (1527) a (1664). Jelikož podle lemmatu 152 platí $\mu_i \rightarrow 0$

a podle věty 1666 platí $\|g(x_i; \mu_i)\| \rightarrow 0$, existuje index $i \geq 1$ takový, že $\mu_i \leq \underline{\mu}$ a $\|g(x_i; \mu_i)\| \leq \underline{\varepsilon}$. Podle (1664), tak jako v důkazu věty 466, lze pro $1 \leq k \leq m$ a $1 \leq l \leq m_k$ psát

$$u_{kl}(x_i; \mu_i)(F_k(x_i) - f_{kl}(x_i)) \leq -\mu_i \varphi_{kl}(x_i; \mu_i) \exp \varphi_{kl}(x_i; \mu_i) \leq \frac{\mu_i}{e} \leq \frac{\underline{\mu}}{e}.$$

□

Nejjednodušší a zároveň nejčastěji uvažovanou zobecněnou minimaxovou úlohou je klasická minimaxová úloha (1527), kdy $m = 1$ v (1519) (v tomto případě píšeme m a z místo m_1 a z_1). Pro řešení klasické minimaxové úlohy lze použít algoritmus 47, většina výpočtů se však velmi zjednoduší. Krok Newtonovy metody můžeme zapsat ve tvaru $x^+ = x + \alpha \Delta x$, kde

$$\nabla^2 S(x; \mu) \Delta x = -\nabla S(x; \mu),$$

neboli

$$\left(W(x; \mu) - \frac{1}{\mu} g(x; \mu) g^T(x; \mu) \right) \Delta x = -g(x; \mu), \quad (1678)$$

kde

$$W(x; \mu) = G(x; \mu) + \frac{1}{\mu} A(x) U(x; \mu) A^T(x), \quad g(x; \mu) = A(x) u(x; \mu). \quad (1679)$$

Jelikož podle Shermanova-Morrisonova vzorce (poznámka 110) platí

$$\left(W - \frac{1}{\mu} g g^T \right)^{-1} = W^{-1} + \frac{W^{-1} g g^T W^{-1}}{\mu - g^T W^{-1} g},$$

můžeme řešení soustavy rovnic (1678) zapsat ve tvaru

$$\Delta x = \frac{\mu}{g^T W^{-1} g - \mu} W^{-1} g. \quad (1680)$$

Není-li matice W pozitivně definitní, můžeme jí nahradit maticí $LL^T = W + E$, získanou Gillovým-Murrayovým rozkladem popsaným v oddílu 2.7. Pak řešíme rovnici

$$LL^T p = g \quad (1681)$$

a položíme

$$\Delta x = \frac{\mu}{g^T p - \mu} p. \quad (1682)$$

Další důležitou zobecněnou minimaxovou úlohou je minimalizace součtu absolutních hodnot, neboli minimalizace funkce

$$F(x) = \sum_{k=1}^m |f_k(x)| = \sum_{k=1}^m \max(f_k^+(x), f_k^-(x)), \quad f_k^+(x) = f_k(x), \quad f_k^-(x) = -f_k(x).$$

V tomto případě má zhlazovací funkce tvar

$$\begin{aligned} S(x; \mu) &= F(x) + \mu \sum_{k=1}^m \log \left(\exp \left(-\frac{|f_k(x)| - f_k^+(x)}{\mu} \right) + \exp \left(-\frac{|f_k(x)| - f_k^-(x)}{\mu} \right) \right) \\ &= \sum_{k=1}^m |f_k(x)| + \mu \sum_{k=1}^m \log \left(1 + \exp \left(-\frac{2|f_k(x)|}{\mu} \right) \right), \end{aligned}$$

neboť $f_k^+(x) = |f_k(x)|$, pokud $f_k(x) \geq 0$, a $f_k^-(x) = |f_k(x)|$, pokud $f_k(x) \leq 0$, a podle věty 465 platí

$$\nabla S(x; \mu) = \sum_{k=1}^m (g_k^+ u_k^+ + g_k^- u_k^-) = \sum_{k=1}^m g_k (u_k^+ - u_k^-) = \sum_{k=1}^m g_k u_k = g(x; \mu),$$

$$\nabla^2 S(x; \mu) = \sum_{k=1}^m G_k(u_k^+ - u_k^-) + \frac{1}{\mu} \sum_{k=1}^m g_k g_k^T (u_k^+ + u_k^-) - \frac{1}{\mu} \sum_{k=1}^m g_k g_k^T (u_k^+ - u_k^-)^2 = G(x; \mu) + \frac{1}{\mu} \sum_{k=1}^m g_k g_k^T (1 - u_k^2)$$

(neboť $u_k^+ + u_k^- = 1$), kde $g_k = g_k(x)$ a

$$u_k = u_k^+ - u_k^- = \frac{\exp\left(-\frac{|f_k(x)| - f_k^+(x)}{\mu}\right) - \exp\left(-\frac{|f_k(x)| - f_k^-(x)}{\mu}\right)}{\exp\left(-\frac{|f_k(x)| - f_k^+(x)}{\mu}\right) + \exp\left(-\frac{|f_k(x)| - f_k^-(x)}{\mu}\right)} = \frac{1 - \exp\left(-\frac{2|f_k(x)|}{\mu}\right)}{1 + \exp\left(-\frac{2|f_k(x)|}{\mu}\right)} \text{sign}(f_k(x)),$$

$$1 - u_k^2 = \frac{4 \exp\left(-\frac{2|f_k(x)|}{\mu}\right)}{\left(1 + \exp\left(-\frac{2|f_k(x)|}{\mu}\right)\right)^2},$$

přičemž $\text{sign}(f_k(x))$ je znaménko funkce $f_k(x)$.

21.6 Numerické porovnání

Metody studované v tomto příspěvku byly testovány pomocí dvou souborů testovacích úloh (TEST14 a TEST15 z oddílu 1.5). Oba soubory obsahují 22 testovacích úloh s funkcemi $f_k(x)$, $1 \leq k \leq m$, $x \in R^n$, kde n je vstupní parametr a $m \geq n$ závisí na n (pro testování byly použity hodnoty $n = 100$ a $n = 1000$).

Testované metody, jejichž výsledky jsou uvedeny v pěti tabulkách jsou označeny sedmi písmeny. První dvojice písmen odlišuje metody spádových směrů LS od metod s lokálně omezeným krokem TR (metody s lokálně omezeným krokem se používají pouze pro minimalizaci l_1 normy). Druhá dvojice písmen udává, zda jde o klasický minimax MX (kde funkce $F(x)$ má tvar (1527), případně platí $F(x) = \|f(x)\|_\infty$), nebo o součet absolutních hodnot SA (kdy platí $F(x) = \|f(x)\|_1$). Další dvě písmena specifikují použitou metodu:

PI - primární metoda vnitřních bodů (oddíl 21.3),

SM - zhlazovací metoda (oddíl 21.5),

DI - primární duální metoda vnitřních bodů (oddíl 20.3).

Poslední písmeno označuje proceduru použitou pro aktualizaci parametru μ (procedury A a B jsou popsány v oddílu 21.3 a písmeno C označuje proceduru popsanou v oddílu 20.3).

Sloupce tabulek odpovídají dvěma skupinám metod. Newtonovy metody používají aproximaci Hessovy matice Lagrangeovy funkce získanou pomocí diferencí gradientů [36] a metody s proměnnou metrikou aktualizují Hessovy matice dílčích funkcí metodami patřícími do Broydenovy třídy [101] (poznámka 560).

V tabulkách jsou uvedeny celkové počty iterací NIT, funkčních hodnot NFV, gradientů NFG, jakož i celkový čas výpočtu, počet úloh, kde bylo nutné snížit hodnotu $\bar{\Delta}$, a počet selhání. Snížení hodnoty $\bar{\Delta}$ se používá ze tří důvodů. Předně proto, aby příliš dlouhý krok nezpůsobil vybočení argumentů funkcí (odmocnin, logaritmu, exponenciál) z jejich definičního oboru, dále proto, aby bylo nalezeno správné lokální (obvykle globální) minimum a někdy proto, abychom se nedostali do oblasti, kde má minimalizovaná funkce nevhodné vlastnosti a dochází ke ztrátě konvergence. Počet snížení této hodnoty udává v jistém smyslu robustnost metody (nižší číslo odpovídá větší robustnosti).

Method	Newton methods: n=100						Variable metric methods: n=100					
	NIT	NFV	NFG	Time	Δ	Fail	NIT	NFV	NFG	Time	Δ	Fail
LSMXPI-A	2232	7265	11575	0.74	4	-	2849	5078	2821	0.32	2	-
LSMXPI-B	2184	5262	9570	0.60	1	-	1567	2899	1589	0.24	1	-
LSMXSM-A	3454	11682	21398	1.29	5	-	4444	12505	4465	1.03	-	-
LSMXSM-B	11203	38124	60247	4.50	3	1	8861	32056	8881	2.21	1	1
LSMXDI-C	1386	2847	14578	0.90	2	-	2627	5373	2627	0.96	3	-
Method	Newton methods: n=1000						Variable metric methods: n=1000					
	NIT	NFV	NFG	Time	Δ	Fail	NIT	NFV	NFG	Time	Δ	Fail
LSMXPI-A	1704	4518	19357	9.70	5	-	3237	12929	3258	5.91	6	-
LSMXPI-B	3494	8160	26580	12.24	5	-	1522	3287	1544	2.68	5	-
LSMXSM-A	10874	33812	74178	46.75	11	-	4221	9519	4242	8.00	8	-
LSMXSM-B	24539	96806	168371	106.75	9	1	13618	54655	13639	45.10	9	1
LSMXDI-C	3796	6677	48204	49.95	6	-	2371	5548	2371	18.89	3	-

Tabulka T1: TEST14 (minimalizace maxima) – 22 úloh

Method	Newton methods: n=100						Variable metric methods: n=100					
	NIT	NFV	NFG	Time	Δ	Fail	NIT	NFV	NFG	Time	Δ	Fail
LSMXPI-A	2194	5789	10553	0.67	3	-	2890	5049	2912	0.48	1	-
LSMXPI-B	6767	17901	39544	3.79	4	-	1764	3914	1786	0.37	2	-
LSMXSM-A	3500	9926	23568	1.79	7	-	8455	23644	8476	4.69	4	-
LSMXSM-B	13202	49032	81862	8.17	5	1	9546	34376	9566	2.59	9	1
LSMXDI-C	1371	2901	11580	1.12	8	-	2467	5130	2467	1.59	3	-
Method	Newton methods: n=1000						Variable metric methods: n=1000					
	NIT	NFV	NFG	Time	Δ	Fail	NIT	NFV	NFG	Time	Δ	Fail
LSMXPI-A	2961	10132	29548	16.38	8	-	1549	2636	1571	2.51	3	-
LSMXPI-B	6711	31618	29939	32.15	7	-	1992	6403	2013	4.96	4	-
LSMXSM-A	8220	19436	72887	51.37	13	-	6164	15545	6185	29.37	8	-
LSMXSM-B	24105	89158	187914	160.97	11	1	24027	92477	24048	132.08	8	1
LSMXDI-C	3528	9084	26206	49.78	12	-	1932	2845	1932	18.73	5	-

Tabulka T2: TEST14 (l_∞ aproximace) – 22 úloh

Method	Newton methods: n=100						Variable metric methods: n=100					
	NIT	NFV	NFG	Time	Δ	Fail	NIT	NFV	NFG	Time	Δ	Fail
LSMXPI-A	15525	20272	55506	4.41	1	-	6497	8204	6518	1.37	3	-
LSMXPI-B	17377	29370	67312	5.22	5	1	1764	7598	2488	0.74	2	-
LSMXSM-A	17574	29780	105531	11.09	4	-	9879	15305	9900	5.95	-	-
LSMXSM-B	13446	29249	81938	6.80	9	1	9546	34376	9566	2.59	3	-
LSMXDI-C	980	1402	7356	0.79	1	-	1179	1837	1179	1.06	2	-
Method	Newton methods: n=1000						Variable metric methods: n=1000					
	NIT	NFV	NFG	Time	Δ	Fail	NIT	NFV	NFG	Time	Δ	Fail
LSMXPI-A	12692	17899	65167	32.02	8	-	6484	9904	6502	13.77	2	-
LSMXPI-B	20933	50445	111484	67.78	13	2	7388	15875	7409	19.98	3	-
LSMXSM-A	11722	24882	69643	61.57	10	-	6659	12824	6681	41.55	8	-
LSMXSM-B	15886	42127	103307	81.33	12	1	15125	25984	15147	61.62	10	-
LSMXDI-C	1408	2406	10121	15.63	6	-	2228	3505	2228	35.13	10	-

Tabulka T3: TEST15 (l_∞ aproximace) – 22 úloh

Method	Newton methods: n=100						Variable metric methods: n=100					
	NIT	NFV	NFG	Time	Δ	Fail	NIT	NFV	NFG	Time	Δ	Fail
TRSAPI-A	2098	2469	10852	0.57	1	-	22710	22903	22731	1.74	1	1
TRSAPI-B	2286	2771	11353	0.56	1	-	22311	22476	22332	1.62	1	1
LSSAPI-A	1647	5545	8795	0.63	5	-	12265	23579	12287	1.37	2	1
LSSAPI-B	1957	7779	10121	0.67	6	-	4695	6217	10608	0.67	3	-
TRSASM-A	2373	2868	19688	0.73	1	-	22668	22918	22689	2.34	2	1
TRSASM-B	3487	4382	28467	1.12	1	-	22022	22244	22044	1.90	2	1
LSSASM-A	1677	4505	16079	0.74	3	-	20025	27369	20047	2.83	4	-
LSSASM-B	2389	8085	23366	1.18	4	-	5656	11637	5678	1.02	2	-
LSSADI-C	4704	13012	33937	4.16	7	1	6547	7012	6547	9.18	8	-
Method	Newton methods: n=1000						Variable metric methods: n=1000					
	NIT	NFV	NFG	Time	Δ	Fail	NIT	NFV	NFG	Time	Δ	Fail
TRSAPI-A	6474	7657	39930	9.20	3	-	24896	25307	24916	16.22	5	1
TRSAPI-B	9953	11760	66189	16.78	5	-	25013	25492	25033	16.64	5	1
LSSAPI-A	7592	19621	46100	15.39	4	-	22277	36610	22298	19.09	7	1
LSSAPI-B	9067	35463	56292	19.14	6	-	16650	35262	16672	14.47	6	1
TRSASM-A	7922	9453	49104	12.66	2	-	26358	26966	26378	26.44	4	1
TRSASM-B	9559	11358	58418	16.39	7	-	24283	24911	24303	17.79	6	1
LSSASM-A	5696	13534	41347	15.28	4	-	20020	30736	20042	23.05	5	1
LSSASM-B	8517	30736	57878	23.60	6	-	18664	28886	18686	18.65	5	1
LSSADI-C	6758	11011	47960	94.78	11	1	13123	14610	13124	295.46	8	2

Tabulka T4: TEST14 (l_1 aproximace) – 22 úloh

Method	Newton methods: n=100						Variable metric methods: n=100					
	NIT	NFV	NFG	Time	Δ	Fail	NIT	NFV	NFG	Time	Δ	Fail
TRSAPI-A	15882	16327	54025	3.79	6	-	43038	43435	43054	8.40	8	1
TRSAPI-B	3977	4646	14592	1.15	8	-	6526	6958	6548	0.70	7	1
LSSAPI-A	15760	21846	58082	4.24	8	-	39469	58157	39486	6.28	4	1
LSSAPI-B	4592	17050	17778	1.46	5	-	5932	25035	5952	1.48	6	1
TRSASM-A	6310	7210	38094	2.16	6	-	46219	46759	46237	11.68	7	1
TRSASM-B	4452	5340	26841	1.22	5	-	5240	5821	5409	0.99	5	1
LSSASM-A	10098	14801	610511	3.54	5	-	9162	28421	9184	3.65	6	1
LSSASM-B	4528	14477	290379	2.94	8	-	3507	9036	3528	1.27	6	-
LSSADI-C	877	1373	6026	0.84	3	-	15528	15712	15529	14.49	5	1
Method	Newton methods: n=1000						Variable metric methods: n=1000					
	NIT	NFV	NFG	Time	Δ	Fail	NIT	NFV	NFG	Time	Δ	Fail
TRSAPI-A	14828	16249	85433	29.95	7	-	23758	24120	23778	33.22	9	1
TRSAPI-B	8048	9003	39532	17.50	8	-	10488	11044	10506	11.15	9	1
LSSAPI-A	18519	39319	70951	61.04	5	-	27308	44808	27327	36.64	4	1
LSSAPI-B	12405	57969	43189	55.06	7	-	12712	32179	12731	21.48	8	1
TRSASM-A	11496	13335	63214	26.78	8	1	16345	16754	16362	27.76	8	1
TRSASM-B	9564	11006	53413	25.14	5	-	6993	7525	7011	8.23	6	1
LSSASM-A	19317	32966	113121	62.65	8	-	22264	42908	22284	62.46	7	1
LSSASM-B	14331	33572	86739	57.56	6	-	12898	42479	12919	47.05	7	1
LSSADI-C	2093	3681	12616	20.01	3	1	23957	28000	23960	186.92	5	3

Tabulka T5: TEST15 (l_1 aproximace) – 22 úloh

Z výsledků uvedených v těchto tabulkách lze učinit několik závěrů.

- Pro l_1 aproximaci je obvykle vhodnější použít metody s lokálně omezeným krokem TR než metody spádových směrů LS.
- Zhlazovací metody jsou méně účinné než primární metody vnitřních bodů. Při testování zhlazovacích metod bylo třeba použít hodnotu $\underline{\mu} = 10^{-6}$, zatímco při testování primárních metod vnitřních bodů bylo možné použít menší hodnotu $\underline{\mu} = 10^{-8}$, která dává přesnější výsledky.
- Primárně duální metody vnitřních bodů jsou pomalejší než primární metody vnitřních bodů, zejména proto, že soustava rovnic (??) je indefinitní a není k jejímu řešení možné použít Choleského rozklad (ani Gillův-Murrayův rozklad [88]). Je-li matice soustavy rovnic (??) rozsáhlá a řídká, lze použít Bunchův-Parlettův rozklad [60], při kterém však může docházet k velkému nárůstu nových nenulových prvků (a tedy k přeplnění operační paměti nebo k velkému prodloužení času výpočtu). Lze také použít iterační metodu sdružených gradientů s indefinitním předpodmiňovačem [151], avšak špatně podmíněné úlohy mohou vyžadovat velký počet iterací a tedy i dlouhý čas výpočtu.
- Nelze jednoznačně říci, je ji lepší procedura A nebo procedura B. Newtonovy metody fungují obvykle lépe s procedurou A, zatímco metody s proměnnou metrikou jsou účinnější s procedurou B.
- Metody s proměnnou metrikou jsou obvykle rychlejší, neboť není třeba určovat prvky Hessovy matice Lagrangeovy funkce pomocí diferencí gradientů. Newtonovy metody se zdají být robustnější (zejména v případě l_1 aproximace).

22 Metody pro obecné úlohy nehladké optimalizace

22.1 Svazkové metody

Budeme předpokládat, že funkce $F : R^n \rightarrow R$ je lokálně lipschitzovská a že umíme v každém bodě $x \in R^n$ spočítat nějaký subgradient $g \in \partial F(x)$. Jelikož lokálně lipschitzovská funkce je podle Rademacherovy věty diferencovatelná skoro všude, platí obvykle $g = \nabla F(x)$. Zvláštností úloh nehladké optimalizace je, že se gradient $\nabla F(x)$ může měnit skokem a že nemusí být malý v okolí extrému funkce F . Z tohoto důvodu nestačí chování funkce F vystihnout hodnoty $F_k = F(x_k)$, $g_k \in \partial F(x_k)$, v jediném bodě x_k , ale je zapotřebí celý svazek hodnot

$$F_j = F(y_j), \quad g_j \in \partial F(y_j), \quad (1683)$$

získaných v pokusných bodech y_j , $j \in \mathcal{J}_k \subset \{1, \dots, k\}$, který slouží ke konstrukci po částech lineární funkce

$$F_L^k(x) = \max_{j \in \mathcal{J}_k} (F_j + g_j^T(x - y_j)) = \max_{j \in \mathcal{J}_k} (F_j^k + g_j^T(x - x_k)) = \max_{j \in \mathcal{J}_k} (F(x_k) + g_j^T(x - x_k) - \alpha_j^k),$$

kde

$$F_j^k = F_j + g_j^T(x_k - y_j), \quad (1684)$$

$$\alpha_j^k = F(x_k) - F_j^k \quad (1685)$$

pro $j \in \mathcal{J}_k$. Tato po částech lineární funkce je v konvexním případě majorizována funkcí F .

Věta 468. *Nechť funkce $F : R^n \rightarrow R$ je konvexní. Pak pro libovolný index k platí $\alpha_j^k \geq 0 \forall j \in \mathcal{J}_k$ a $F(x) \geq F_L^k(x) \forall x \in R^n$.*

Důkaz Jelikož $g_j \in \partial F(y_j)$, platí podle věty 362 (d) $F(x) \geq F_j + g_j^T(x - y_j) \forall j \in \mathcal{J}_k$, takže podle (1684) dostaneme $F(x_k) \geq F_j^k$, což podle (1685) dává $\alpha_j^k \geq 0$. Navíc

$$F(x) \geq \max_{j \in \mathcal{J}_k} (F_j + g_j^T(x - y_j)) = F_L^k(x).$$

□

V případě, že funkce F není konvexní, věta 468 neplatí. Abychom v tomto případě zaručili vhodnost po částech lineárního modelu $F_L^k(x)$, je třeba čísla α_j^k , $j \in \mathcal{J}_k$, definovat jiným způsobem. Jednou z možností je pro $j \in \mathcal{J}_k$ položit

$$\alpha_j^k = \max(|F(x_k) - F_j^k|, \gamma \|x_k - y_j\|^\nu),$$

kde $\gamma \geq 0$ a $\nu \geq 1$. Jelikož by však bylo nutné ukládat body y_j , $j \in \mathcal{J}_k$, využívá se toho, že pro $j \in \mathcal{J}_k$ platí

$$\|x_k - y_j\| \leq \|x_j - y_j\| + \sum_{i=j}^{k-1} \|x_{i+1} - x_i\| \triangleq s_j^k \quad (1686)$$

a čísla α_j^k se určují podle vzorce

$$\alpha_j^k = \max(|F(x_k) - F_j^k|, \gamma (s_j^k)^\nu), \quad j \in \mathcal{J}_k. \quad (1687)$$

Funkce F_L^k není sama o sobě vhodná k určení nové aproximace minima, neboť její minimum nemusí existovat (F_L^k je po částech lineární) a pokud existuje, může být příliš daleko od minima funkce F . Proto se k funkci F_L^k přidává tlumící kvadratický člen. Dostáváme tak po částech kvadratickou funkci

$$\begin{aligned}
F_Q^k(x) &= \frac{1}{2}(x - x_k)^T G_k(x - x_k) + F_L^k(x) \\
&= \frac{1}{2}(x - x_k)^T G_k(x - x_k) + \max_{j \in \mathcal{J}_k} (F(x_k) + g_j^T(x - x_k) - \alpha_j^k),
\end{aligned}$$

kde G_k je nějaká symetrická pozitivně definitní matice. Tato po částech kvadratická funkce může být interpretována různým způsobem buď k určení směrového vektoru v metodách spádových směrů nebo k určení oblasti přijatelnosti v metodách s lokálně omezeným krokem. V tomto textu se omezíme na metody spádových směrů.

Protože je z praktických důvodů možné pracovat pouze s omezenými svazky, kdy $|\mathcal{J}_k| \leq m$ ($|\mathcal{J}_k|$ je mohutnost množiny \mathcal{J}_k), určuje se množina \mathcal{J}_k obvykle tak, že $\mathcal{J}_k = \{1, \dots, k\}$, pokud $k \leq m$, a $\mathcal{J}_{k+1} = \mathcal{J}_k \cup \{k+1\} \setminus \{k+1-m\}$, pokud $k \geq m$. Poznamenejme, že to není jediný a dokonce ani nejvhodnější způsob jak určovat svazky, je to však způsob jednoduchý, který vyhovuje všem teoretickým požadavkům, takže se ho v tomto textu přidržíme.

Jestliže $\mathcal{J}_k \neq \{1, \dots, k\}$, je třeba používat agregované hodnoty, které v sobě kumulují informace z předchozích iteračních kroků. Agregace bude podrobně popsána později (definiční vztahy (1694), (1700), (1701) a transformační vztahy (1705)). Zde pouze uvedeme, že v bodě x_k máme k dispozici hodnoty $F_a^k \in R$, $g_a^k \in R^n$, $s_a^k \in R$ reprezentující jistou lineární funkci, která se přidává k lineárním funkcím obsaženým ve svazku a že v průběhu k -tého iteračního kroku se řešením úlohy kvadratického programování určují nové hodnoty $\tilde{F}_a^k \in R$, $\tilde{g}_a^k \in R^n$, $\tilde{s}_a^k \in R$, které se pak transformují do bodu x_{k+1} .

Použijeme-li agregované hodnoty, má po částech kvadratická funkce tvar

$$F_Q^k(x) = \frac{1}{2}(x - x_k)^T G_k(x - x_k) + \max(F_L^k(x), F(x_k) + (x - x_k)^T g_a^k - \alpha_a^k),$$

kde

$$\alpha_a^k = \max(|F(x_k) - F_a^k|, \gamma(s_a^k)^\nu). \quad (1688)$$

Minimum této funkce lze vyjádřit ve tvaru $x_{k+1} = x_k + d_k$, kde směrový vektor d_k je řešením úlohy kvadratického programování: Minimalizovat funkci

$$\frac{1}{2}d^T G_k d + v \quad (1689)$$

na množině určené omezeními

$$-\alpha_j^k + d^T g_j \leq v, \quad j \in \mathcal{J}_k, \quad (1690)$$

$$-\alpha_a^k + d^T g_a^k \leq v, \quad (1691)$$

(minimalizuje se přes všechny dvojice $(d, v) \in R^{n+1}$ vyhovující nerovnostem (1690), (1691)).

Věta 469. Řešení úlohy (1689)-(1691) lze vyjádřit ve tvaru

$$d_k = -G_k^{-1} \tilde{g}_a^k, \quad (1692)$$

$$v_k = -d_k^T G_k d_k - \tilde{\alpha}_a^k, \quad (1693)$$

kde

$$\tilde{g}_a^k = \sum_{j \in \mathcal{J}_k} \lambda_j^k g_j + \lambda_a^k g_a^k, \quad (1694)$$

$$\tilde{\alpha}_a^k = \sum_{j \in \mathcal{J}_k} \lambda_j^k \alpha_j^k + \lambda_a^k \alpha_a^k \quad (1695)$$

a kde Lagrangeovy multiplikátory λ_j^k , $j \in \mathcal{J}_k$, λ_a^k , jsou řešením duální úlohy kvadratického programování: Minimalizovat funkci

$$\frac{1}{2} \left(\sum_{j \in \mathcal{J}_k} \lambda_j g_j + \lambda_a g_a^k \right)^T G_k^{-1} \left(\sum_{j \in \mathcal{J}_k} \lambda_j g_j + \lambda_a g_a^k \right) + \sum_{j \in \mathcal{J}_k} \lambda_j \alpha_j^k + \lambda_a \alpha_a^k \quad (1696)$$

na množině určené omezeními

$$\left. \begin{array}{l} \lambda_j \geq 0, \quad j \in \mathcal{J}_k, \quad \lambda_a \geq 0, \\ \sum_{j \in \mathcal{J}_k} \lambda_j + \lambda_a = 1. \end{array} \right\} \quad (1697)$$

Minimální hodnota funkce (1696), odpovídající řešení úlohy (1696)-(1697), je

$$w_k = \frac{1}{2} (\tilde{g}_a^k)^T G_k^{-1} \tilde{g}_a^k + \tilde{\alpha}_a^k = -v_k - \frac{1}{2} (\tilde{g}_a^k)^T G_k^{-1} \tilde{g}_a^k. \quad (1698)$$

Důkaz Jelikož matice G_k je pozitivně definitní, je funkce (1689) konvexní. Omezení (1690)-(1691) jsou lineární a tudíž také konvexní, takže pár $(d_k, v_k) \in R^{n+1}$ je podle tvrzení 4 řešením úlohy (1689)-(1691) právě tehdy, existují-li Lagrangeovy multiplikátory $\lambda_j^k \geq 0$, $j \in \mathcal{J}_k$, $\lambda_a^k \geq 0$, takové, že

$$\begin{bmatrix} G_k d_k \\ 1 \end{bmatrix} + \sum_{j \in \mathcal{J}_k} \lambda_j^k \begin{bmatrix} g_j \\ -1 \end{bmatrix} + \lambda_a^k \begin{bmatrix} g_a^k \\ -1 \end{bmatrix} = 0, \quad (1699)$$

přičemž

$$\begin{aligned} \lambda_j^k > 0 &\Rightarrow -\alpha_j^k + d_k^T g_j = v_k, \\ \lambda_a^k > 0 &\Rightarrow -\alpha_a^k + d_k^T g_a^k = v_k \end{aligned}$$

(podmínky komplementarity). Z poslední rovnice soustavy (1699) dostaneme

$$\sum_{j \in \mathcal{J}_k} \lambda_j^k + \lambda_a^k = 1.$$

Platí tedy (1692) (1694) a (1697). Použijeme-li označení (1694)-(1695) a podmínky komplementarity, můžeme psát

$$-\tilde{\alpha}_a^k + d_k^T \tilde{g}_a^k = v_k,$$

což spolu s (1692) dává (1693). Zbývá dokázat, že Lagrangeovy multiplikátory $\lambda_j^k \geq 0$, $j \in \mathcal{J}_k$, $\lambda_a^k \geq 0$ jsou řešením duální úlohy kvadratického programování (1696)-(1697). Tato úloha je opět konvexní, takže čísla $\lambda_j^k \geq 0$, $j \in \mathcal{J}_k$, $\lambda_a^k \geq 0$, jsou podle tvrzení 4 jejím řešením právě tehdy, existují-li Lagrangeovy multiplikátory v_k (odpovídající rovnosti v (1697)) a $\mu_j^k \geq 0$, $j \in \mathcal{J}_k$, $\mu_a^k \geq 0$ (odpovídající nerovnostem v (1697)) tak, že

$$\begin{aligned} -(g_j)^T d_k + \alpha_j^k + v_k - \mu_j^k &= 0, \quad j \in \mathcal{J}_k, \\ -(g_a^k)^T d_k + \alpha_a^k + v_k - \mu_a^k &= 0, \end{aligned}$$

přičemž $\lambda_j^k \mu_j^k = 0$, $j \in \mathcal{J}_k$, $\lambda_a^k \mu_a^k = 0$ (pro zjednodušení jsme použili označení (1692) a (1694)). Poslední rovnosti však nejsou nic jiného než nerovnosti (1690), (1691), neboť $\mu_j^k \geq 0$, $j \in \mathcal{J}_k$, $\mu_a^k \geq 0$, a podmínky $\lambda_j^k \mu_j^k = 0$, $j \in \mathcal{J}_k$, $\lambda_a^k \mu_a^k = 0$ jsou ekvivalentní podmínkám komplementarity pro úlohu (1689)-(1691). \square

Poznámka 564. Poznamenejme, že omezení (1691) není třeba používat pokud $\mathcal{J}_k = \{1, \dots, k\}$, neboť je v tomto případě lineární kombinací omezení (1690). Pak ale $\lambda_a^k = 0$ v (1694)-(1695).

Poznámka 565. Kromě agregovaných gradientů (1694) se pomocí Lagrangeových multiplikátorů $\lambda_j^k \geq 0$, $j \in \mathcal{J}_k$, $\lambda_a^k \geq 0$ definují agregované hodnoty

$$\tilde{F}_a^k = \sum_{j \in \mathcal{J}_k} \lambda_j^k F_j^k + \lambda_a^k F_a^k, \quad (1700)$$

$$\tilde{s}_a^k = \sum_{j \in \mathcal{J}_k} \lambda_j^k s_j^k + \lambda_a^k s_a^k. \quad (1701)$$

Máme-li k dispozici směrový vektor d_k , je třeba určit novou aproximaci minima funkce F . Abychom zaručili globální konvergenci svazkové metody, nelze jednoduše položit $x_{k+1} = x_k + d_k$, ale je třeba použít složitější proceduru jejímž výstupem jsou dva body

$$\begin{aligned} x_{k+1} &= x_k + t_L^k d_k, \\ y_{k+1} &= x_k + t_R^k d_k, \end{aligned}$$

kde $0 \leq t_L^k \leq t_R^k \leq 1$ jsou délky kroku. Délky kroku se vybírají takovým způsobem (Algoritmus 5.2), aby nastala právě jedna z možností popsaných v definici 140 a definici 141. V obou definicích používáme označení

$$\beta_{k+1} = \max(|F(x_k) - F_{k+1} - (x_k - y_{k+1})^T g_{k+1}|, \gamma |x_k - y_{k+1}|^\nu) \quad (1702)$$

a konstanty $0 < \sigma_L < \sigma_T < \sigma_R < 1$, $0 < \sigma_A < \sigma_R - \sigma_T$, $0 < \tau < 1$ a $D > 0$.

Definice 140. (*Spádový krok*) Spádovým krokem nazveme krok, ve kterém platí $t_R^k = t_L^k > 0$,

$$F(x_{k+1}) \leq F(x_k) - \sigma_L t_L^k w_k \quad (1703)$$

a buď $t_L^k \geq \tau$ nebo $\beta_{k+1} > \sigma_A w_k$.

Definice 141. (*Nulový krok*) Nulovým krokem nazveme krok, ve kterém platí $t_R^k > t_L^k = 0$,

$$d_k^T g_{k+1} \geq \beta_{k+1} - \sigma_R w_k \quad (1704)$$

a $\|y_{k+1} - z_{k+1}\| \leq D$, kde z_{k+1} je libovolný bod, pro který platí $F(z_{k+1}) \leq F(x_k)$.

Máme-li určen nový bod x_{k+1} je třeba do něj transformovat všechny svazkové i agregované hodnoty. To se provádí pomocí vzorců

$$\left. \begin{aligned} F_j^{k+1} &= F_j^k + (x_{k+1} - x_k)^T g_j, & j \in J_k \\ F_a^{k+1} &= \tilde{F}_a^k + (x_{k+1} - x_k)^T \tilde{g}_a^k \\ F_{k+1}^{k+1} &= F_{k+1}^k + (x_{k+1} - y_{k+1}) g_{k+1} \\ g_a^{k+1} &= \tilde{g}_a^k \\ s_j^{k+1} &= s_j^k + \|x_{k+1} - x_k\|, & j \in J_k \\ s_a^{k+1} &= \tilde{s}_a^k + \|x_{k+1} - x_k\| \\ s_{k+1}^{k+1} &= \|x_{k+1} - y_{k+1}\| \end{aligned} \right\} \quad (1705)$$

Zbývá uvést podmínky, které by měly splňovat matice G_k . Abychom zaručili globální konvergenci svazkové metody, použijeme tento předpoklad.

Předpoklad M. Matice G_k jsou stejnoměrně pozitivně definitní a stejnoměrně omezené (jejich vlastní čísla leží v kompaktním intervalu neobsahujícím nulu). Je-li k -tý krok nulový, platí $h^T G_{k+1}^{-1} h \leq h^T G_k^{-1} h$ $\forall h \in R^n$.

Nyní můžeme popsat základní algoritmus svazkových metod.

Algoritmus 11

Data $\varepsilon > 0, \gamma \geq 0, \nu \geq 1, m \geq 1$.

Krok 1 (Inicializace). Určíme počáteční bod $x_1 \in R^n$ a počáteční symetrickou pozitivně definitní matici G_1 . Položíme $y_1 = x_1$ a vypočteme hodnoty $F_1 = F(y_1)$, $g_1 \in \partial F(y_1)$. Položíme $s_1^1 = s_a^1 = 0$, $F_1^1 = F_a^1 = F_1$, $g_1^1 = g_a^1 = g_1$, $J_1 = \{1\}$ a $k = 1$.

Krok 2 (Směrový vektor). Najdeme řešení úlohy kvadratického programování (1689)-(1691) (omezení (1691) používáme pouze tehdy, jestliže $J_k \neq \{1, \dots, k\}$.) Dostaneme tak Lagrangeovy multiplikátory λ_j^k , $j \in J_k$ a λ_a^k ($\lambda_a^k \neq 0$ pouze tehdy, jestliže $J_k \neq \{1, \dots, k\}$), agregované hodnoty \tilde{g}_a^k , $\tilde{\alpha}_a^k$, \tilde{F}_a^k , \tilde{s}_a^k , směrový vektor d_k a čísla v_k , w_k (věta 469). Jestliže $w_k \leq \varepsilon$, ukončíme výpočet.

Krok 3 (Délka kroku). Pomocí Algoritmu 5.2 určíme délky kroku t_L^k , t_R^k tak, abychom dostali buď spádový krok (definice 140) nebo nulový krok (definice 141). Položíme $x_{k+1} = x_k + t_L d_k$, $y_{k+1} = x_k + t_R d_k$ a vypočteme hodnoty $F_{k+1} = F(y_{k+1})$, $g_{k+1} \in \partial F(y_{k+1})$.

Krok 4 (Aktualizace). Vypočteme transformované hodnoty podle (1705) a určíme matici G_{k+1} tak, aby vyhovovala Předpokladu M. Jestliže $|J_k| < m$, položíme $J_{k+1} = J_k \cup \{k+1\}$. Jestliže $|J_k| = m$, položíme $J_{k+1} = J_k \cup \{k+1\} \setminus \{k+1-m\}$. Položíme $k := k+1$ a přejdeme na Krok 2.

Poznámka 566. Množinu J_{k+1} můžeme určovat i jiným způsobem než je uvedeno v Kroku 4 algoritmu. V podstatě jde o to, aby obsahovala dostatečný počet indexů a aby platilo $k+1 \in J_{k+1}$.

Výběr délky kroku (Krok 3 algoritmu) je poměrně komplikovaná procedura, kterou uvedeme ve formě samostatného algoritmu. Abychom zjednodušili označení vynecháme index k a index $k+1$ nahradíme symbolem $+$.

Algoritmus 12

Data $0 < \sigma_L < \sigma_T < \sigma_R < 1, 0 < \sigma_A < \sigma_R - \sigma_T, \gamma > 0, \nu \geq 1, 0 < \kappa < 1/2, 0 < \tau < 1/2, D > 0$.

Vstup $x \in R^n, d \in R^n, F = F(x), w > 0$.

Krok 1 (Inicializace). Položíme $t^1 = 1$, $t_A^1 = 0$, $t_U^1 = 1$ a $i = 1$.

Krok 2 (Nové hodnoty). Vypočteme hodnoty $F^i = F(x + t^i d)$, $g^i \in \partial F(x + t^i d)$ a

$$\beta^i = \max(|F - F^i + t^i d^T g^i|, \gamma(t^i \|d\|)^\nu).$$

Jestliže $F^i \leq F - \sigma_T t^i w$, položíme $t_A^i = t^i$. V opačném případě položíme $t_U^i = t^i$.

Krok 3 (Spádový krok). Jestliže $F^i \leq F - \sigma_L t^i w$ a buď $t^i \geq \tau$ nebo $\beta^i > \sigma_A w$, položíme $t_R = t_L = t^i$, $t_A = t_A^i$, $\beta^+ = \beta^i$ a ukončíme výpočet.

Krok 4 (Nulový krok). Jestliže $d^T g^i \geq \beta^i - \sigma_R w$ a $(t^i - t_A^i) \|d\| \leq D$, položíme $t_R = t^i$, $t_L = 0$, $t_A = t_A^i$, $\beta^+ = \beta^i$ a ukončíme výpočet.

Krok 5 (Aktualizace). Zvolíme $t^{i+1} \in [t_A^i + \kappa(t_U^i - t_A^i), t_U^i - \kappa(t_U^i - t_A^i)]$, položíme $i := i+1$ a přejdeme na Krok 2.

Věta 470. *Nechť funkce $F : R^n \rightarrow R$ je lokálně lipschitzovská a necht pro libovolnou posloupnost $t^i \downarrow 0$ platí*

$$\limsup_{\substack{g^i \in \partial F(x+t^i d) \\ i \rightarrow \infty}} d^T g^i \geq \liminf_{i \rightarrow \infty} \frac{F(x+t^i d) - F(x)}{t^i}. \quad (1706)$$

Pak Algoritmus 5.2 najde po konečném počtu kroků délky kroku t_L , t_R , t_A takové, že pro body $x^+ = x + t_L d$, $y^+ = x + t_R d$, $z^+ = x + t_A d$ nastane právě jeden z těchto případů:

(a) Spádový krok: Platí $t_R = t_L > 0$,

$$F(x^+) \leq F(x) - \sigma_L t_L w$$

a buď $t_L \geq \tau$ nebo $\beta^+ > \sigma_A w$.

(b) Nulový krok: Platí $t_R > t_L = 0$,

$$d^T g(y^+) \geq \beta^+ - \sigma_R w,$$

$$\|y^+ - z^+\| \leq D \text{ a } F(z^+) \leq F(x).$$

V obou případech se používá označení

$$\beta^+ = \max(|F(x) - F(y^+) - (x - y^+)^T g^+|, \gamma \|x - y^+\|^\nu)$$

Důkaz K ukončení algoritmu dojde buď v Kroku 3, pak zřejmě platí (a), nebo v Kroku 4, pak platí (b). Zbývá tedy dokázat, že k ukončení algoritmu dojde po konečném počtu kroků. Abychom to dokázali, budeme naopak předpokládat, že k ukončení algoritmu nedojde po konečném počtu kroků. Nechť $\{t^i\}$, $\{t_A^i\}$, $\{t_U^i\}$, $\{g^i\}$, $\{\beta^i\}$ jsou posloupnosti hodnot generovaných algoritmem (takže buď $t^i = t_A^i$ nebo $t^i = t_U^i$). Jelikož $t_A^i \leq t_A^{i+1} \leq t_U^{i+1} \leq t_U^i$ a $t_U^{i+1} - t_A^{i+1} \leq (1 - \kappa)(t_U^i - t_A^i)$ pro všechny indexy i , existuje nutně hodnota $t^* \geq 0$ taková, že $t_A^i \uparrow t^*$, $t_U^i \downarrow t^*$ a $t_i \rightarrow t^*$. Navíc pro dostatečně velké indexy platí $(t^i - t_A^i)\|d\| \leq D$. Označme $\mathcal{S} = \{t \geq 0 : F(x + td) \leq F - \sigma_T tw\}$. Protože $\{t_A^i\} \subset \mathcal{S}$, $t_A^i \uparrow t^*$ a funkce F je spojitá, musí platit

$$F(x + t^*d) \leq F - \sigma_T t^* w, \quad (1707)$$

takže $t^* \in \mathcal{S}$. Nechť $I = \{i : t^i \notin \mathcal{S}\}$. Ukážeme nejprve, že množina I je nekonečná. Pokud by existoval index $\bar{i} \in I$ takový, že $t^i \in \mathcal{S} \forall i > \bar{i}$, muselo by platit $t_U^i = t_U^i \downarrow t^* \forall i > \bar{i}$, neboli $t^* = t_U^{\bar{i}} \notin \mathcal{S}$, což je ve sporu s $t^* \in \mathcal{S}$. Množina I je tedy nekonečná a platí $F(x + t^i d) > F - \sigma_T t^i w \forall i \in I$, což spolu s (1707) dává

$$\frac{F(x + t^i d) - F(x + t^* d)}{t^i - t^*} > -\sigma_T w \quad \forall i \in I.$$

Použijeme-li předpoklad (1706), dostaneme

$$-\sigma_T w \leq \liminf_{i \rightarrow \infty} \frac{F(x + t^* d + (t^i - t^*)d) - F(x + t^* d)}{t^i - t^*} \leq \limsup_{i \rightarrow \infty} d^T g^i. \quad (1708)$$

Vyšetříme nyní dva případy.

(a) Nechť $t^* > 0$. Podle (1707) pro dostatečně velké indexy platí $F(x + t^i d) \leq F - \sigma_L t^i w$, neboť $\sigma_L < \sigma_T$, $t^i \rightarrow t^*$ a funkce F je spojitá. Protože nedojde k ukončení algoritmu, musí pro dostatečně velké indexy platit $\beta^i \leq \sigma_A w$ (Krok 3 algoritmu) a $\beta^i - d^T g^i > \sigma_R w$ (Krok 4 algoritmu), což dohromady dává

$$d^T g^i < \beta^i - \sigma_R w \leq -(\sigma_R - \sigma_A)w < -\sigma_T w$$

(neboť $w > 0$) a což je pro $i \in I$ (I je nekonečná) ve sporu s (1708).

(b) Nechť $t^* = 0$. Pak $t^i \rightarrow 0$ implikuje $\beta^i \rightarrow 0$ (neboť funkce F je spojitá a subgradients g^i jsou podle věty 372 (a) omezené v okolí bodu x). Protože nedojde k ukončení výpočtu, musí pro velké indexy platit $\beta^i - d^T g^i > \sigma_R w$ (Krok 4 algoritmu), takže

$$\limsup_{i \rightarrow \infty} d^T g^i \leq -\sigma_R w < -\sigma_T w,$$

což je opět ve sporu s (1708). □

Poznámka 567. Podle věty 387 splňuje podmínku (1706) každá slabě polohladká funkce, neboť výraz na pravé straně (1706) je v tomto případě směrovou derivací (která existuje) a výraz na levé straně je roven limitě (1325).

Nyní dokážeme globální konvergenci Algoritmu 5.1. Vzhledem k tomu, že budeme vyšetřovat vlastnosti nekonečné posloupnosti bodů generovaných tímto algoritmem, budeme předpokládat, že $\varepsilon = 0$ (Krok 2). Dále budeme používat následující předpoklad.

Předpoklad F. *unkce $F : R^n \rightarrow R$ je lokálně lipschitzovská na množině $\mathcal{D}_F(F_1) + \overline{\mathcal{B}(0, D)}$, kde množina $\mathcal{D}_F(F_1) = \{x \in \mathcal{D} : F(x) \leq F(x_1)\}$ je kompaktní, a je splněna podmínka (1706) (například, když F je slabě polohladká).*

Poznámka 568. Protože ve spádových krocích hodnota funkce F neroste, platí $x_k \in X$ a protože $\mathcal{D}_F(F_1)$ je kompaktní, je posloupnost $\{x_k\}$ omezená. Jelikož podle věty 470 platí $\|y_k - z_k\| \leq D$, kde $z_k \in X$, můžeme psát $y_k \in \mathcal{D}_F(F_1) + \overline{\mathcal{B}(0, D)}$. Množina $\mathcal{D}_F(F_1) + \overline{\mathcal{B}(0, D)}$ je kompaktní, takže posloupnost $\{y_k\}$ je omezená. Z lokální lipschitzovskosti funkce F na $\mathcal{D}_F(F_1) + \overline{\mathcal{B}(0, D)}$ plyne omezenost posloupnosti $\{g_k\}$. Podle (1709) je i posloupnost $\{\tilde{g}_a^k\}$ omezená. Z (1692) a Předpokladu M pak plyne omezenost posloupnosti $\{d_k\}$.

Lemma 154. *Existují čísla $\tilde{\lambda}_i^k \geq 0$, $1 \leq i \leq k$, $\tilde{\lambda}_1^k + \dots + \tilde{\lambda}_k^k = 1$ taková, že hodnoty $\tilde{F}_a^k, \tilde{g}_a^k, \tilde{s}_a^k$ získané v Kroku 2 Algoritmu 5.1 vyhovují vztahům*

$$\left(\tilde{F}_a^k, \tilde{g}_a^k, \tilde{s}_a^k \right) = \sum_{i=1}^k \tilde{\lambda}_i^k (F_i^k, g_i, s_i^k) \quad (1709)$$

(závorky v (1709) značí, že tato rovnost platí pro všechny prvky dané trojice).

Důkaz Důkaz provedeme indukcí. Předpokládejme, že hodnoty $\tilde{F}_a^k, \tilde{g}_a^k, \tilde{s}_a^k$ vyhovují vztahům (1709) (platí to zřejmě pokud $\mathcal{J}_k = \{1, \dots, k\}$, kdy $\lambda_a^k = 0$, takže vztahy (1694), (1700), (1701) implikují (1709) s $\tilde{\lambda}_i^k = \lambda_i^k$). Nechť $\lambda_i^{k+1} \geq 0$, $i \in \mathcal{J}_{k+1}$, jsou Lagrangeovy multiplikátory určené řešením úlohy (1689)-(1691) (nebo úlohy (1696)-(1697)), kde index k je nahražen indexem $k+1$, a nechť $\lambda_i^{k+1} = 0$, $i \notin \mathcal{J}_{k+1}$. Položme $\tilde{\lambda}_i^{k+1} = \lambda_i^{k+1} + \lambda_a^{k+1} \tilde{\lambda}_i^k$, $i \leq k$ a $\tilde{\lambda}_{k+1}^{k+1} = \lambda_{k+1}^{k+1}$. Pak podle (1697) platí $\tilde{\lambda}_i^{k+1} \geq 0$, $1 \leq i \leq k+1$, a

$$\sum_{i=1}^{k+1} \tilde{\lambda}_i^{k+1} = \sum_{i=1}^{k+1} \lambda_i^{k+1} + \lambda_a^{k+1} \sum_{i=1}^k \tilde{\lambda}_i^k = \sum_{i \in \mathcal{J}_{k+1}} \lambda_i^{k+1} + \lambda_a^{k+1} = 1.$$

Dále s použitím (1705), (1694), (1700), (1701) dostaneme

$$\begin{aligned}
(\tilde{F}_a^{k+1}, \tilde{g}_a^{k+1}, \tilde{s}_a^{k+1}) &= \sum_{i \in \mathcal{J}_{k+1}} \lambda_i^{k+1} (F_i^{k+1}, g_i, s_i^{k+1}) + \lambda_a^{k+1} (F_a^{k+1}, g_a^{k+1}, s_a^{k+1}) \\
&= \sum_{i \in \mathcal{J}_{k+1}} \lambda_i^{k+1} (F_i^{k+1}, g_i, s_i^{k+1}) \\
&\quad + \lambda_a^{k+1} \left(\tilde{F}_a^k + (x_{k+1} - x_k)^T \tilde{g}_a^k, \tilde{g}_a^k, \tilde{s}_a^k + \|x_{k+1} - x_k\| \right) \\
&= \sum_{i=1}^{k+1} \lambda_i^{k+1} (F_i^{k+1}, g_i, s_i^{k+1}) \\
&\quad + \lambda_a^{k+1} \sum_{i=1}^k \tilde{\lambda}_i^k (F_i^k + (x_{k+1} - x_k)^T g_i, g_i, s_i^k + \|x_{k+1} - x_k\|) \\
&= \left(\sum_{i=1}^{k+1} \lambda_i^{k+1} + \lambda_a^{k+1} \sum_{i=1}^k \tilde{\lambda}_i^k \right) (F_i^{k+1}, g_i, s_i^{k+1}) \\
&= \sum_{i=1}^{k+1} \tilde{\lambda}_i^{k+1} (F_i^{k+1}, g_i, s_i^{k+1}).
\end{aligned}$$

□

Lemma 155. *Jestliže posloupnost $\{x_k\}$ generovaná Algoritmem 5.1 má hromadný bod $x^* \in R^n$ a existuje podposloupnost $\{x_k\}_{\mathcal{K}} \subset \{x_k\}$ taková, že $x_k \xrightarrow{\mathcal{K}} x^*$ a $w_k \xrightarrow{\mathcal{K}} 0$, pak bod x^* je stacionárním bodem funkce F (platí $0 \in \partial F(x^*)$).*

Důkaz Podle lemmatu 154 platí (1709). Podle věty 315 existuje nanejvýš $n+2$ dvojic $(g^{k,i}, s^{k,i}), g^{k,i} \in \partial F(y^{k,i}), (y^{k,i}, g^{k,i}, s^{k,i}) \in \{(y_i, g_i, s_i) : i = 1, \dots, k\}$ tak, že platí

$$(\tilde{g}_a^k, \tilde{s}_a^k) = \sum_{i=1}^{n+2} \lambda^{k,i} (g^{k,i}, s^{k,i}), \quad (1710)$$

kde $\lambda^{k,i} \geq 0$, $1 \leq i \leq n+2$, $\lambda^{k,1} + \dots + \lambda^{k,n+2} = 1$. Podle poznámky 568 jsou vektory $y^{k,i}, g^{k,i}$, $1 \leq i \leq n+2$, omezené, takže existuje podmnožina $\bar{\mathcal{K}} \subset \mathcal{K}$ taková, že $y^{k,i} \xrightarrow{\bar{\mathcal{K}}} y_i^*$, $g^{k,i} \xrightarrow{\bar{\mathcal{K}}} g_i^*$, $\lambda^{k,i} \xrightarrow{\bar{\mathcal{K}}} \lambda_i^*$, $1 \leq i \leq n+2$. Podle věty 372 (c) platí $g_i^* \in \partial F(y_i^*)$, $1 \leq i \leq n+2$. Z (1710) pak plyne $(\tilde{g}_a^k, \tilde{s}_a^k) \rightarrow (\tilde{g}_a^*, \tilde{s}_a^*)$, kde

$$(\tilde{g}_a^*, \tilde{s}_a^*) = \sum_{i=1}^{n+2} \lambda_i^* (g_i^*, s_i^*) \quad (1711)$$

a $\lambda_i^* \geq 0$, $1 \leq i \leq n+2$, $\lambda_1^* + \dots + \lambda_{n+2}^* = 1$. Navíc (1686) implikuje $s^{k,i} \geq \|x_k - y^{k,i}\|$, což spolu s $x_k \xrightarrow{\bar{\mathcal{K}}} x^*$, $y^{k,i} \xrightarrow{\bar{\mathcal{K}}} y_i^*$ a $s^{k,i} \xrightarrow{\bar{\mathcal{K}}} s_i^*$ dává

$$s_i^* \geq \|x^* - y_i^*\| \quad (1712)$$

pro $1 \leq i \leq n+2$. Jelikož $w_k \xrightarrow{\bar{\mathcal{K}}} 0$, matice G_k jsou stejnoměrně pozitivně definitní a $\tilde{\alpha}_a^k \geq 0$, musí podle (1698) platit $\tilde{g}_a^k \xrightarrow{\bar{\mathcal{K}}} 0$, $\tilde{\alpha}_a^k \xrightarrow{\bar{\mathcal{K}}} 0$. Podle (1687), (1688) a (1695) dostaneme

$$\begin{aligned}
\tilde{\alpha}_a^k &= \sum_{j \in \mathcal{J}_k} \lambda_j^k \max(|F(x_k) - F_j^k|, \gamma(s_j^k)^\nu) + \lambda_a^k \max(|F(x_k) - F_a^k|, \gamma(s_a^k)^\nu) \\
&\geq \max \left(\sum_{j \in \mathcal{J}_k} \lambda_j^k |F(x_k) - F_j^k| + \lambda_a^k |F(x_k) - F_a^k|, \gamma \left(\sum_{j \in \mathcal{J}_k} \lambda_j^k s_j^k + \lambda_a^k s_a^k \right)^\nu \right) \\
&\geq \max \left(|F(x_k) - \tilde{F}_a^k|, \gamma(\tilde{s}_a^k)^\nu \right),
\end{aligned} \tag{1713}$$

neboť funkce $\max(\cdot, \cdot)$ a $|\cdot|^\nu$, $\nu \geq 1$, jsou konvexní. Platí tedy $\tilde{g}_a^k \xrightarrow{\bar{K}} 0$, $\tilde{s}_a^k \xrightarrow{\bar{K}} 0$, což s použitím (1711) a (1712) dává

$$(0, 0) = \sum_{i=1}^{n+2} \lambda_i^* (g_i^*, s_i^*)$$

a $y_i^* = x^*$, $1 \leq i \leq n+2$. Tedy $g_i^* \in \partial F(y_i^*) = \partial F(x^*)$ a $0 = \lambda_1^* g_1^* + \dots + \lambda_{n+2}^* g_{n+2}^* \in \partial F(x^*)$. \square

Poznámka 569. Pokud výpočet skončí předčasně, čili pokud v některém iteračním kroku platí $w_k = 0$, má bod x_k stejné vlastnosti jako bod x^* v lemmatu 155. Platí $\tilde{g}_a^k = 0$ a $\tilde{s}_a^k = 0$, což jako v důkazu lemmatu 155 dává $0 \in \partial F(x_k)$.

Lemma 156. Nechť počet spádových kroků v Algoritmu 5.1 je konečný a nechť l -tý iterační krok je posledním spádovým krokem. Pak bod x_{l+1} je stacionárním bodem funkce F (platí $0 \in \partial F(x_{l+1})$).

Důkaz Nejprve poznamenejme, že pro $k > l$ platí $x_{k+1} = x_k$, takže z (1705) a (1688) plyne

$$\alpha_a^{k+1} = \max(|F(x_k) - F_a^{k+1}|, \gamma(s_a^{k+1})^\nu) = \max(|F(x_k) - \tilde{F}_a^k|, \gamma(\tilde{s}_a^k)^\nu),$$

což spolu s (1713) dává $\alpha_a^{k+1} \leq \tilde{\alpha}_a^k$. Nechť $0 \leq \lambda \leq 1$. Označme

$$\begin{aligned}
g_{k+1}(\lambda) &= \lambda g_{k+1} + (1-\lambda)g_a^{k+1} = \lambda g_{k+1} + (1-\lambda)\tilde{g}_a^k \triangleq \tilde{g}_k(\lambda), \\
\alpha_{k+1}(\lambda) &= \lambda \alpha_{k+1}^{k+1} + (1-\lambda)\alpha_a^{k+1} \leq \lambda \alpha_{k+1}^{k+1} + (1-\lambda)\tilde{\alpha}_a^k \triangleq \tilde{\alpha}_k(\lambda).
\end{aligned}$$

Vzhledem k tomu, že w_{k+1} je podle věty 469 minimem funkce (1696) (s indexem $k+1$ místo k), musí pro $k > l$ platit

$$w_{k+1} \leq \frac{1}{2} g_{k+1}^T(\lambda) G_{k+1}^{-1} g_{k+1}(\lambda) + \alpha_{k+1}(\lambda) \leq \frac{1}{2} \tilde{g}_k^T(\lambda) G_k^{-1} \tilde{g}_k(\lambda) + \tilde{\alpha}_k(\lambda) \triangleq w_k(\lambda),$$

neboť pro $k > l$ je $h^T G_{k+1}^{-1} h \leq h^T G_k^{-1} h \forall h \in R^n$ (Předpoklad M). Dále poznamenejme, že pro $k > l$ z (1692) a (1704) plyne

$$\alpha_{k+1}^{k+1} + g_{k+1}^T G_k^{-1} \tilde{g}_a^k \leq \sigma_R w_k.$$

neboť v nulových krocích podle (1702) platí $\alpha_{k+1}^{k+1} = \beta_{k+1}$. Postupnými úpravami dostaneme

$$\begin{aligned}
w_k(\lambda) &= \frac{1}{2} \tilde{g}_k^T(\lambda) G_k^{-1} \tilde{g}_k(\lambda) + \tilde{\alpha}_k(\lambda) \\
&= \frac{1}{2} (\tilde{g}_a^k)^T G_k^{-1} \tilde{g}_a^k + \tilde{\alpha}_a^k + \lambda (g_{k+1}^T G_k^{-1} \tilde{g}_a^k - (\tilde{g}_a^k)^T G_k^{-1} \tilde{g}_a^k + \alpha_{k+1}^{k+1} - \tilde{\alpha}_a^k) \\
&\quad + \lambda^2 (g_{k+1} - \tilde{g}_a^k)^T G_k^{-1} (g_{k+1} - \tilde{g}_a^k) \\
&\leq w_k + \lambda \sigma_R w_k - \lambda w_k + \lambda^2 (g_{k+1} - \tilde{g}_a^k)^T G_k^{-1} (g_{k+1} - \tilde{g}_a^k) \\
&\leq w_k + \lambda (\sigma_R w_k - w_k) + \lambda^2 M,
\end{aligned}$$

kde existence konstanty M plyne z omezenosti hodnot g_{k+1} , \tilde{g}_a^k (poznámka 568) a ze stejnoměrné pozitivní definitnosti matic G_k (Předpoklad M). Výraz na pravé straně nerovnosti nabývá minima pro $\lambda = (1 - \sigma_R)w_k/(2M)$ a jeho minimální hodnota se rovná $w_k - (1 - \sigma_R)^2 w_k^2/(4M)$. Platí tedy

$$w_{k+1} \leq w_k - \frac{(1 - \sigma_R)^2 w_k^2}{4M}. \quad (1714)$$

Nyní již snadno dokončíme důkaz lemmatu. Ukážeme, že pro $k > l$ platí $w_k \rightarrow 0$. Kdyby tomu tak nebylo, musela by existovat konstanta $\delta > 0$ taková, že $w_k \geq \delta \forall k > l$ (neboť posloupnost kladných čísel $\{w_k\}$ je podle (1714) nerostoucí pro $k > l$). Pak bychom z (1714) dostali $w_{k+1} \leq w_k - (1 - \sigma_R)^2 \delta^2/(4M) \forall k > l$, takže pro dostatečně velké indexy by platilo $w_k < \delta$, což je spor. Jelikož $x_k = x_{l+1} \forall k > l$, platí $x_k \rightarrow x_{l+1}$, což spolu s $w_k \rightarrow 0$ dává $0 \in \partial F(x_{l+1})$ podle lemmatu 155. \square

Věta 471. *Nechť funkce $F : R^n \rightarrow R$ splňuje Předpoklad F. Pak každý hromadný bod posloupnosti $\{x_k\}$ generované Algoritmem 5.1 je stacionárním bodem funkce F .*

Důkaz Je-li počet spádových kroků v Algoritmě 5.1 konečný, existuje podle lemmatu 156 právě jeden hromadný bod posloupnosti $\{x_k\}$, který je stacionárním bodem funkce F . Předpokládejme, že $x_k \xrightarrow{\mathcal{K}} x^*$ (množina \mathcal{K} a bod x^* existují, protože posloupnost $\{x_k\}$ je omezená). Utvořme nekonečnou množinu

$$\bar{\mathcal{K}} = \{k = k(i) : k(i) \geq i, i \in \mathcal{K}, x_i = \dots = x_{k(i)} \neq x_{k(i)+1}\},$$

takže krok s indexem $k \in \bar{\mathcal{K}}$ je spádový a $x_k \xrightarrow{\bar{\mathcal{K}}} x^*$. Jelikož posloupnost $\{F(x_k)\}$ je nerostoucí a zdola omezená (protože F je lokálně lipschitzovská na kompaktní množině), musí mít limitu a tudíž $F(x_k) - F(x_{k+1}) \xrightarrow{\bar{\mathcal{K}}} 0$. Jelikož pro $k \in \bar{\mathcal{K}}$ platí (1703), můžeme psát

$$0 \leq \sigma_L t_L^k w_k \leq F(x_k) - F(x_{k+1}),$$

takže $t_L^k w_k \xrightarrow{\bar{\mathcal{K}}} 0$. Podle věty 470 platí $\bar{\mathcal{K}} = \mathcal{K}_1 \cup \mathcal{K}_2$, kde $\mathcal{K}_1 = \{k \in \bar{\mathcal{K}} : t_L^k \geq \tau\}$ a $\mathcal{K}_2 = \{k \in \bar{\mathcal{K}} : \beta_{k+1} > \sigma_A w_k\}$. Je-li množina \mathcal{K}_1 nekonečná, pak z $t_L^k w_k \xrightarrow{\bar{\mathcal{K}}} 0$ plyne $w_k \xrightarrow{\mathcal{K}_1} 0$ a podle lemmatu 155 je bod x^* stacionárním bodem funkce F . Je-li množina \mathcal{K}_1 konečná, musí být množina \mathcal{K}_2 nekonečná. Předpokládejme, že existuje číslo δ takové, že množina $\mathcal{K}_3 = \{k \in \mathcal{K}_2, w_k > \delta\}$ je nekonečná. Pak z $t_L^k w_k \xrightarrow{\bar{\mathcal{K}}} 0$ plyne $t_L^k \xrightarrow{\mathcal{K}_3} 0$. Z Předpokladu M a z omezenosti směrových vektorů (poznámka 568) plyne existence čísla $\bar{M} > 0$ takového, že

$$\|x_{k+1} - x_k\| = t_L^k \|d_k\| \leq t_L^k \bar{M},$$

takže $t_L^k \xrightarrow{\mathcal{K}_3} 0$ implikuje $\|x_{k+1} - x_k\| \xrightarrow{\mathcal{K}_3} 0$. Protože ve spádových krocích platí $y_{k+1} = x_{k+1}$, dostaneme $\|y_{k+1} - x_k\| \xrightarrow{\mathcal{K}_3} 0$. To po dosazení do (1702) a využití spojitosti funkce F dává $\beta_{k+1} \xrightarrow{\mathcal{K}_3} 0$. Jelikož $\mathcal{K}_3 \subset \mathcal{K}_2$, platí $0 \leq \sigma_A w_k < \beta_{k+1}$, takže $w_k \xrightarrow{\mathcal{K}_3} 0$, což je ve sporu s definicí množiny \mathcal{K}_3 . Platí tedy $w_k \xrightarrow{\mathcal{K}_2} 0$ a podle lemmatu 155 je bod x^* stacionárním bodem funkce F . \square

Algoritmus 5.1 reprezentuje jednu třídu globálně konvergentních svazkových metod pro minimalizaci nehladkých funkcí. Jednotlivé metody se liší výběrem matice G_k . Nejjednodušší svazková metoda používá matici

$$G_k = u_k I$$

kde $u_k > 0$ jsou váhové koeficienty. Tyto váhové koeficienty se adaptivně nastavují podle jistých (více méně heuristických) pravidel tak, aby $u_{\min} \leq u_k \leq u_{\max}$ a aby v nulových krocích platilo $u_{k+1} \geq u_k$ (tím je splněn Předpoklad M). Matice G_k může být také určena pomocí kvazinevtonovských aktualizací V tom případě musí být v nulových krocích použita aktualizace hodnoty jedna, která vyhovuje Předpokladu M. Výhodou kvazinevtonovských svazkových metod je to, že matice G_k obsahuje poměrně kvalitní informaci

o minimalizované nehladké funkci, takže je možné používat malé svazky (například s $m = 1$ nebo $m = 2$) což vede ke značné úspoře času při řešení úlohy kvadratického programování (1689)-(1691).

Učební texty

- [T1] Z.Dostál, P.Beremlijski: Metody optimalizace. Učební text, Ostrava 2012.
- [T2] J.Duintjer-Tebbens, I.Hnětynková, M.Plešinger, Z.Strakoš, P.Tichý: Analýza metod pro maticové výpočty. Matfyzpress Praha 2012.
- [T3] M.Fiedler: Speciální matice a jejich použití v numerické matematice. SNTL, Praha 1981.
- [T4] J.Kurzweil: Obyčejné diferenciální rovnice. SNTL Praha 1970.
- [T5] L.Lukšan: Metody s proměnnou metrikou. Academia, Praha 1990.
- [T6] J.Machalová, H.Netuka: Numerické metody nepodmíněné optimalizace. Učební text, Olomouc 2012.
- [T7] J.Machalová, H.Netuka: Nelineární programování. Teorie a metody. Učební text, Olomouc 2012.
- [T8] J.Rohn: Lineární algebra a optimalizace. Učební text, Praha 2004.
- [T9] W.Rudin: Analýza v reálném a komplexním oboru. Academia, Praha 2003.
- [T10] M.Tůma: Teorie grafů a soustavy lineárních algebraických rovnic. Učební text, Praha 2015.
- [T11] E.Vitásek: Základy teorie numerických metod pro řešení diferenciálních rovnic. Academia, Praha 1994.
- [T12] L.Zajíček: Vybrané úlohy z matematické analýzy pro 1. a 2. ročník. Matfyzpress, Praha 2005

Literatura

- [1] J.Abadie: On the Kuhn-Tucker theorem. In: Nonlinear Programming (Abadie J. ed.), North Holland, Amsterdam 1967
- [2] M.Al-Baali: Descent property and global convergence of the Fletcher-Reeves method with inexact linesearch. IMA J. Numerical Analysis 5 (1985) 121-124.
- [3] M.Al-Baali, R.Fletcher: Variational methods for nonlinear least squares. J. Optimizaton Theory and Applications 36 (1985) 405-421.
- [4] E.Anderson, Z.Bai, C.Bischof, S.Blackford, J.Demmel, J.Dongarra, J.Du Croz, A.Greenbaum, S.Hammarling, A.McKenney, D.Sorensen: LAPACK User's Guide. SIAM, Philadelphia 1999.
- [5] M.Benzi, G.H.Golub, J.Liesen: Numerical solution of saddle point problems. Acta Numerica 14 (2005) 1-137.
- [6] N.Andrei: An unconstrained optimization test functions collection, Advanced Modeling and Optimization 10 (2008) 147-161.
- [7] J.M.Bennet: Triangular factors of modified matrices. Numerische Mathematik 7 (1965) 217-221.
- [8] L.T.Biegler: Nonlinear Programming. SIAM, Philadelphia, 2010.
- [9] M.C.Biggs: Minimization algorithms making use of nonquadratic properties of the objective function. J. Inst. Math. Appl. 8 (1971) 315-327.
- [10] M.C.Biggs: A note on minimization algorithms which make use of non-quadratic properties of the objective function. J. Inst. Maths. Appl. 12 (1973), 337-338.

- [11] M.C.Biggs: The estimation of the Hessian matrix in nonlinear least squares problems with non-zero residuals. *Mathematical Programming* 12 (1977), 67-80.
- [12] E.G.Birgin, J.M.Martinez: A spectral conjugate gradient method for unconstrained optimization. *Applied Mathematics and Optimization* 43 (2001) 117-128.
- [13] C.H.Bischof: Incremental condition estimation. *SIAM J. Matrix Analysis and Applications* 11 (1990) 312-322.
- [14] A.Bjorck: *Numerical Methods in Matrix Computations*. Springer-Verlag, Berlin, 2015.
- [15] J.F.Bonnans, J.C.Gilbert, C.Lemarechal, C.A.Sagastizabal: *Numerical Optimization. Theoretical and Practical Aspects*. Springer-Verlag Berlin, Heidelberg, 2006
- [16] S.Boyd, L.Vandenberghe: *Convex optimization*. Cambridge University Press, Cambridge, 2006.
- [17] K.W.Brodli, A.R.Gourlay, J.Greenstadt: Rank-one and rank-two corrections to positive definite matrices expressed in product form. *J. Inst. Maths. Applics.* 11 (1973) 73-82.
- [18] I.Bongartz, A.R.Conn, N.Gould, P.L.Toint: CUTE – constrained and unconstrained testing environment. *ACM Transactions on Mathematical Software* 21 (1995), 123-160.
- [19] C.G.Broyden: A class of methods for solving nonlinear simultaneous equations. *Mathematics of Computation* 19 (1965) 577-593.
- [20] C.G.Broyden: Quasi-Newton methods and their application to function minimization. *Mathematics of Computation* 21 (1967) 368-381.
- [21] C.G.Broyden: The convergence of a class of double rank minimization algorithms. Part 1 – general considerations. Part 2 – the new algorithm. *J. Institute of Mathematics and its Applications* 6 (1970) 76-90, 222-231.
- [22] A.Buckley: A combined conjugate-gradient quasi-Newton minimization algorithm. *Mathematical Programming* 15 (1978) 200-210.
- [23] A.Buckley, A.LeNir: QN-like variable storage conjugate gradients. *Mathematical Programming* 27 (1983) 155-175.
- [24] J.R.Bunch, B.N. Parlett: Direct methods for solving symmetric indefinite systems of linear equations. *SIAM J. Numerical Analysis* 8 (1971) 639-655.
- [25] O.Burdakov, L.Gong, S.Zikrin, Y.Yuan: On efficiently combining limited-memory and trust-region techniques. *Mathematical Programming Computation* 9 (2017) 101-134.
- [26] R.H.Byrd, D.C.Liu, J.Nocedal: On the behavior of Broyden’s class of quasi-Newton methods. *SIAM J. Optimization* 2 (1992) 533-557.
- [27] R.H.Byrd, J.Nocedal, R.B.Schnabel: Representation of quasi-Newton matrices and their use in limited memory methods. *Mathematical Programming* 63 (1994) 129-156.
- [28] R.H.Byrd, J.Nocedal, Y.Yuan: Global convergence of a class of quasi-Newton methods on convex problems. *SIAM J. Numerical Analysis* 24 (1987) 1171-1190.
- [29] W.Cheng: A two-term PRP-based descent method. *Numerical Functional Analysis and Optimization* 28 (2007) 1217-1230.
- [30] W.Cheng: Spectral scaling BFGS method. *J. Optimizaton Theory and Applications* 146 (2010) 305-319.

- [31] T.F.Coleman, B.S.Garbow, J.J.Moré: Software for estimating sparse Jacobian matrices. *ACM Transactions on Mathematical Software* 10 (1984) 329-345.
- [32] T.F.Coleman, B.S.Garbow, J.J.Moré: Algorithm 618. Fortran subroutines for estimating sparse Jacobian matrices. *ACM Transactions on Mathematical Software* 10 (1984) 346-347.
- [33] T.F.Coleman, B.S.Garbow, J.J.Moré: Software for estimating sparse Hessian matrices. *ACM Transactions on Mathematical Software* 11 (1985) 363-378.
- [34] T.F.Coleman, B.S.Garbow, J.J.Moré: Algorithm 636. Fortran subroutines for estimating sparse Hessian matrices. *ACM Transactions on Mathematical Software* 11 (1985) 378-378.
- [35] T.F.Coleman, J.J.Moré: Estimation of sparse Jacobian matrices and graph coloring problems. *SIAM J. Numerical Analysis* 20 (1983) 187-209.
- [36] T.F.Coleman, J.J.Moré: Estimation of sparse Hessian matrices and graph coloring problems. *Mathematical Programming* 28 (1984) 243-270.
- [37] A.R.Conn, N.I.M.Gould, P.L.Toint: *Trust-region Methods*. SIAM, Philadelphia, 2000.
- [38] A.R.Conn, L.N.Scheinberg, L.N.Vicente: *Introduction to Derivative-Free Optimization*. SIAM, Philadelphia, 2009.
- [39] Y.Dai: Nonlinear conjugate gradient methods. Preprint (2010) 1-36.
- [40] Y.Dai, J.Han, G.Liu, D.Sun, H.Yin, Y.Yuan: Convergence properties of nonlinear conjugate gradient methods. *SIAM J. Optimization* 10 (1999) 345-358.
- [41] Y.H.Dai, C.X.Kou: A nonlinear conjugate gradient algorithm with an optimal property and an improved Wolfe line search. *SIAM J. Optimization*, 23 (2013) 296-320.
- [42] Y.H.Dai, L.Z.Liao: New conjugacy conditions and related nonlinear conjugate gradient methods. *Applied Mathematics and Optimization* 43 (2001) 87-101.
- [43] Y.Dai, J.M.Martinez, Y.Yuan: An increasing-angle property of the conjugate gradient method and the implementation of large-scale minimization algorithms with line searches. *Numerical Linear Algebra with Applications* 10 (2003) 323-334.
- [44] Y.Dai, Y.Yuan: Convergence properties of the conjugate descent method. *Advances in Mathematics* 25 (1996) 552-562.
- [45] Y.Dai, Y.Yuan: A nonlinear conjugate gradient method with a strong global convergence property. *SIAM J. Optimization* 10 (1999) 177-182.
- [46] J.W.Daniel: The conjugate gradient method for linear and nonlinear operator equations. *SIAM J. Numerical Analysis* 4 (1967) 10-26.
- [47] J.W.Daniel, W.B.Gragg, L.Kaufman, G.W.Stewart: Reorthogonalization and Stable Algorithms for Updating the Gram-Schmidt QR Factorization. *Mathematics of Computation* 30, (1976) 772-795.
- [48] G.Dantzig: *Linear programming and extensions*. Princeton University Press, Princeton 1963.
- [49] W.C.Davidon: Optimally conditioned optimization algorithms without line searches. *Mathematical Programming* 9 (1975) 1-30.
- [50] W.C.Davidon: Conic approximations and collinear scalings for optimizers. *SIAM J. Numerical Analysis* 17 (1980), 268-281.
- [51] W.C.Davidon: Variable metric method for minimization. *SIAM J. Optimization*, 1 (1991), 1-17.

- [52] R.S.Dembo, T.Steihaug: Truncated Newton algorithms for large-scale optimization. *Mathematical Programming* 26 (1983) 190-212.
- [53] J.E.Dennis, D.M.Gay, R.E.Welsch: An adaptive nonlinear least-squares algorithm. *ACM Transactions on Mathematical Software* 7 (1981) 348-368.
- [54] J.E.Dennis, H.J.Martinez, R.A.Tapia: Convergence theory for the structured BFGS secant method with an application to nonlinear least squares. *J. Optimizaton Theory and Applications* 61 (1989) 161-178.
- [55] J.E.Dennis, H.H.W.Mei: An unconstrained optimization algorithm which uses function and gradient values. Report No. TR-75-246. Dept. of Computer Science, Cornell University, 1975.
- [56] J.E.Dennis, J.J.Moré: A characterization of superlinear convergence and its application to quasi-Newton methods. *Mathematics of Computation* 28 (1974) 549-560.
- [57] J.E.Dennis, R.B.Schnabel: Least change secant updates for quasi-Newton methods. Report No. TR78-344, Dept. of Computer Sci., Cornell University, Ithaca, 1978.
- [58] G. Di Pillo, L. Grippo, S. Lucidi: Smooth Transformation of the generalized minimax problem. *J. of Optimization Theory and Applications* 95 (1997) 1-24.
- [59] L.C.W.Dixon: Quasi-Newton algorithms generate identical points. *Mathematical Programming* 2 (1972) 383-387.
- [60] I.S.Duff, N.I.M.Gould, J.K.Reid, K.Turner: The factoruzation of sparse symmetric indefinite metrices. *IMA Journal of Numerical Analysis* 11 (1991) 181-204.
- [61] S.C.Eisenstat, M.C.Gursky, M.H.Schultz, A.H.Sherman: The Yale matrix package 1, the symmetric codes. Report 114, Yale University Department of Computer Science, 1977.
- [62] S.C.Eisenstat, M.C.Gursky, M.H.Schultz, A.H.Sherman: The Yale matrix package 2, the non-symmetric codes. Report 114, Yale University Department of Computer Science, 1977.
- [63] J.B.Erway, R.F.Marcia: On efficiently computing the eigenvalues of limited-memory quasi-Newton matrices. *SIAM J. Matrix Analysis* 36 (2015) 1338-1359.
- [64] G.Fasano: Planar-CG methods and matrix tridiagonalization in large scale unconstrained optimization. In: *High Performance algorithms and Software for Nonlinear Optimization* (G.DiPillo, A.Murli eds.) pp. 238-258, Kluwer, Academic Press, 2003.
- bibitemfas04 G.Fasano: Conjugate gradient (CG)-type method for the solution of Newton's equation within optimization frameworks. *Optimization Methods and Software* 19 (2004) 267-290.
- [65] G.Fasano: Planar-conjugate gradient algorithm for large scale unconstrained optimization. Part 1 – Theory. *Journal of Optimization Theory and Applications* 125 (2005) 523-541.
- [66] G.Fasano: Planar-conjugate gradient algorithm for large scale unconstrained optimization. Part 2 – Applications. *Journal of Optimization Theory and Applications* 125 (2005) 543-558.
- [67] G.Fasano, S.Lucidi: A nonmonotone truncated NewtonKrylov method exploiting negative curvature directions, for large scale unconstrained optimization. *Optimization Letters* 3 (2009) 521-535.
- [68] G.Fasano, M.Roma: Preconditioning Newton-Krylov methods in nonconvex large scale optimization. *Computational Optimization and Applications* 56 (2012) 253-290.
- [69] G.Fasano, M.Roma: AINVK: a class of approximate inverse preconditioners based on Krylov-subspace methods, for large indefinite linear systems. Preprint, to appear.

- [70] M.Fiedler: *Special Matrices and Their Applications in Numerical Mathematics*. Dover Publications, New York, 2008.
- [71] R.Fletcher: A new approach to variable metric algorithms. *Computer J.* 13 (1970) 317-322.
- [72] R.Fletcher: *Practical methods of optimization*. Wiley, New York, 1987.
- [73] R.Fletcher: A new variational result for quasi-Newton formulae. *SIAM J. Optimization* 1 (1991) 18-21.
- [74] R.Fletcher: An optimal positive definite update for sparse Hessian matrices. *SIAM J. Optimization* 5 (1995) 192-218.
- [75] R.Fletcher, S.Leyffer: Nonlinear programming without a penalty function *Mathematical Programming* 91 (2002) 239-269.
- [76] R.Fletcher, M.J.D.Powell: A rapidly convergent descent method for minimization. *Computer J.* 6 (1963) 163-168.
- [77] R.Fletcher, C.M.Reeves: Function minimization by conjugate gradients. *Computer J.* 7 (1964) 149-154.
- [78] R.Fletcher, C.Xu: Hybrid methods for nonlinear least squares. *IMA J. Numerical Analysis* 7 (1987) 371-389.
- [79] J.A.Ford, I.A.Moghrabi: Multi-step quasi-Newton methods for optimization. *J. Computational and Applied Mathematics* 50 (1994) 305-323.
- [80] R.W.Freund, N.M.Nachtigal: A new Krylov-subspace method for symmetric indefinite linear systems. Report No. ORNL/TM-12754, Oak Ridge National Laboratory, Oak ridge 1994.
- [81] D.M.Gay: Some convergence properties of Broyden's method. *SIAM J. Numerical Analysis* 16 (1979), 623-630.
- [82] A.H.Gebremedhin, F.Manne, A.Pothen: What color is your Jacobian. Graph coloring for computing derivatives. *SIAM Review* 47 (2005) 629-705.
- [83] A.H.Gebremedhin, A.Tarafdar, F.Manne, A.Pothen: New cyclic and star coloring algorithms with application to computing Hessians. *SIAM J. Scientific Computing* 29 (2007) 1042-1072.
- [84] A.George, W.H.Liu: *Computer Solution of Large Sparse Positive Definite Systems*. Prentice Hall, Englewood Cliffs, New Jersey 1984.
- [85] J.C.Gilbert, J.Nocedal: Global convergence properties of conjugate gradient methods for optimization. *SIAM J. Optimization* 2 (1992), 21-42.
- [86] P.E.Gill, M.W.Leonard: Reduced-Hessian quasi-Newton methods for unconstrained optimization. *SIAM J. Optimization*, 12 (2001), 209-237.
- [87] P.E.Gill, M.W.Leonard: Limited-memory reduced-Hessian methods for large-scale unconstrained optimization. *SIAM J. Optimization* 14 (2003), 380-401.
- [88] P.E.Gill, W.Murray: Newton type methods for unconstrained and linearly constrained optimization. *Mathematical Programming* 7 (1974) 311-350.
- [89] P.E.Gill, W.Murray, M.A.Saunders: Methods for computing and modifying LDV factors of a matrix. *Mathematics of Computation* 29 (1975) 1051-1077.

- [90] D.Goldfarb: A family of variable metric algorithms derived by variational means. *Math Comput.* 24 (1970) 23-26.
- [91] D.Goldfarb: Curvilinear path steplength algorithms for minimization which use directions of negative curvature. *Mathematical Programming* 18 (1980) 31-40.
- [92] D.Goldfarb, A.U.Idnani: A numerically stable dual method for solving strictly convex quadratic programs. *Mathematical Programming* 27 (1983) 1-33.
- [93] G.H.Golub, C.F.Van Loan: *Matrix Computations*. The Johns Hopkins University Press, Baltimore, 2013.
- [94] N.I.M.Gould: On practical conditions for the existence and uniqueness of solutions to the general equality quadratic programming problem. *Mathematical Programming* 32 (1985) 90-99.
- [95] N.I.M.Gould, S.Lucidi, M.Roma, P.L.Toint: Exploiting negative curvature directions in linesearch methods for unconstrained optimization. *Optimization Methods and Software* 14 (2000) 75-98.
- [96] N.I.M.Gould, P.L.Toint: Nonlinear programming without a penalty function or a filter. *Mathematical Programming* 122 (2010) 155-196.
- [97] S.Gratton, A.Sartenaer, J. Tshimanga: On a class of limited memory preconditioners for large scale linear systems with multiple right-hand sides. *SIAM J. Optimization* 21 (2011) 912-935.
- [98] A.Greenbaum: *Iterative Methods for Solving Linear Systems*. SIAM, Philadelphia, 1997.
- [99] J.Greenstadt: Variations on variable metric methods. *Mathematics of Computation* 24 (1970) 1-18.
- [100] J.Greenstadt: Reminiscences on the development of the variational approach to Davidon's variable-metric method. *Mathematical Programming* 87 (2000) 265-280.
- [101] A.Griewank, P.L.Toint: Partitioned variable metric updates for large-scale structured optimization problems. *Numerische Mathematik* 39 (1982) 119-137.
- [102] A.Griewank, P.L.Toint: Local convergence analysis for partitioned quasi-Newton updates. *Numerische Mathematik* 39 (1982) 429-448.
- [103] A.Griewank, A.Walther: *Evaluating Derivatives*. SIAM, Philadelphia, 2008.
- [104] M.Guignard: Generalized Kuhn-Tucker conditions for mathematical programming problems in a Banach space. *SIAM J. Control*, 7 (1969) 232-241.
- [105] W.W.Hager, H.Zhang: A new conjugate gradient method with guaranteed descent and an efficient line search. *SIAM J. Optimization*, 16 (2005) 170-192.
- [106] W.W.Hager, H.Zhang: Algorithm 851: CG-DESCENT, a conjugate gradient method with guaranteed descent. *ACM Transactions on Mathematical Software* 32 (2006) 113-137.
- [107] S.P.Han: Variable metric methods for minimizing a class of nondifferentiable functions. *Math. Programming* 20 (1981) 1-13.
- [108] M.R.Hestenes: *Conjugate Direction Methods*. Springer-Verlag, Berlin 1980.
- [109] M.R.Hestenes, C.M.Stiefel: Methods of conjugate gradient for solving linear systems. *J. Research NBS* 49 (1964) 409-436.
- [110] N.J.Higham: *Accuracy and Stability of Numerical Algorithms*. SIAM, Philadelphia, 2002.
- [111] S.Hoshino: A formulation of variable metric methods. *J. Inst. Math. Appl.* 10 (1972) 394-403.

- [112] H.Y.Huang: Unified approach to quadratically convergent algorithms for function minimization. *J. Optimizaton Theory and Applications* 5 (1970) 405-423.
- [113] H.Huang, S.Lin: A modified Wei-Yao-Liu conjugate gradient method for unconstrained optimization. *Applie Mathematics and Computation* 231 (2014) 179-186.
- [114] J.Huschens: On the use of product structure in secant methods for nonlinear least squares. *SIAM J. Optimization* 4 (1994) 108-129.
- [115] C.M.Ip, M.J.Todd: Optimal conditioning and convergence in rank one quasi-Newton updates. *SIAM J. Numer. Anal.* 25 (1988) 206-221.
- [116] R.Jain: Direction derivative of the marginal function in nonlinear programming. *Mathematical Programming Study* 21 (1984) 127-138.
- [117] V.Klee, G.J.Minty: How good is the simplex algorithm. In: *Inequalities 3* (O.Shisha ed.) Academic Press, New York 1972.
- [118] C.X.Kou, Y.H.Dai: A modified self-scaling memoryless Broyden-Fletcher-Goldfarb-Shanno method for unconstrained optimization. *J. Optimization Theory and Applications* xx (2013) xx-xx.
- [119] D. Le: Three new rapidly convergent algorithms for finding a zero of a function. *SIAM J. Scientific and Statistical Computations* 6 (1985) 193-208.
- [120] D. Le: An efficient derivative-free method for solving nonlinear equations. *ACM Transactions on Mathematical Software* 11 (1985) 250-262.
- [121] K.Levenberg: A method for the solution of certain nonlinear problems in least squares. *Quaterly Applied Mathematics* 2 (1944) 164-168.
- [122] D.H.Li, M.Fukushima: On the global convergence of the BFGS method for nonconvex unconstrained optimization problems. *SIAM J. Optimization* 11 (2001) 10541064.
- [123] D.H.Li, M.Fukushima: A modifid BFGS method and its global convergence in nonconvex minimization. *J. Computational and Applied Mathematics* 129 (2001) 1535
- [124] D.C.Liu, J.Nocedal: On the limited memory BFGS method for large scale optimization. *Mathematical Programming* 45 (1989) 503-528.
- [125] Y.Liu, C.Storey: Efficient generalized conjugate gradient algorithms. Part 1 – Theory. *J. Optimization Theory and Applications* 69 (1991) 129-137.
- [126] D.G.Luenberger: Hyperbolic pairs in the method of conjugate gradients. *SIAM J. Applied Mathematics* 17 (1969) 1263-1267.
- [127] L.Lukšan: Quasi-Newton Methods without Projections for Unconstrained Minimization. *Kybernetika*, Vol.18, 1982, No.4, pp.290-306.
- [128] L.Lukšan: Quasi-Newton Methods without Projections for Linearly Constrained Minimization. *Kybernetika* 18 (1982) 307-319.
- [129] L.Lukšan: Variable Metric Method with Limited Storage for Large Scale Unconstrained Minimization. *Kybernetika* 18 (1982) 517-528.
- [130] L.Lukšan: Dual method for solving a special problem of quadratic programming as a subproblem at linearly constrained nonlinear minimax approximation. *Kybernetika* 20 (1984) 445-457.
- [131] L.Lukšan: Conjugate Direction Algorithms For Extended Conic Functions. *Kybernetika* 22 (1986) 31-46.

- [132] L.Lukšan: Computational experience with improved variable metric methods for unconstrained minimization. *Kybernetika* 26 (1990) 415-431.
- [133] L.Lukšan: Computational experience with improved conjugate gradient methods for unconstrained minimization. *Kybernetika* 28 (1992) 249-262.
- [134] L.Lukšan: Variationally derived scaling and variable metric updates from the preconvex part of the Broyden family. *J. Optimizaton Theory and Applications* 73 (1992) 299-307.
- [135] L.Lukšan: Computational experience with known variable metric updates. *J. Optimizaton Theory and Applications* 83 (1994) 27-47.
- [136] L.Lukšan: Combined trust region methods for nonlinear least squares. *Kybernetika* 32 (1996) 121-138.
- [137] L.Lukšan: Hybrid methods for large sparse nonlinear least squares. *J. Optimizaton Theory and Applications* 89 (1996) 575-595.
- [138] L.Lukšan, C.Matonoha, J.Vlček: A shifted Steihaug-Toint method for computing trust-region step. Technical Report V-914. Prague, ICS AS CR, 2004.
- [139] L.Lukšan, C.Matonoha, J.Vlček: Trust-region interior-point method for large sparse l_1 optimization. *Optimization Methods and Software* 22 (2007) 737-753.
- [140] L.Lukšan, C.Matonoha, J.Vlček: On Lagrange multipliers of trust-region subproblems. *BIT Numerical Analysis* 48 (2008a) 763-768.
- [141] L.Lukšan, C.Matonoha, J.Vlček: Computational experience with modified conjugate gradient methods for unconstrained optimization. Technical Report V-1038. Prague, ICS AS CR 2008.
- [142] L.Lukšan, C.Matonoha, J.Vlček J.: Algorithm 896: LSA: Algorithms for Large-Scale Optimization. *ACM Transactions on Mathematical Software* 36 (2009) No. 3.
- [143] L. Lukšan, C. Matonoha, J. Vlček: Primal interior-point method for large sparse minimax optimization. *Kybernetika* 45 (2009) 841-864.
- [144] L.Lukšan, C.Matonoha, J.Vlček: Sparse test problems for unconstrained optimization. Technical Report V-1064. Prague, ICS AS CR 2010.
- [145] L.Lukšan, C.Matonoha, J.Vlček: Modified CUTE Problems for Sparse Unconstrained Optimization. Technical Report V-1081. Prague, ICS AS CR 2010.
- [146] L.Lukšan, C.Matonoha, J.Vlček: Band preconditioners for the matrix free truncated Newton method. Technical Report V-1079. Prague, ICS AS CR 2010.
- [147] L. Lukšan, C. Matonoha, J. Vlček: Primal interior-point method for minimization of generalized minimax functions. *Kybernetika* 46 (2010) 697-721.
- [148] L.Lukšan, E.Spedicato: Variable metric methods for unconstrained optimization and nonlinear least squares. *Journal of Computational and Applied Mathematics* 124 (2000) 61-93.
- [149] L.Lukšan, M.Tůma, C.Matonoha, J.Vlček J., N.Ramešová, M.Šiška, J.Hartman: UFO 2017. Interactive System for Universal Functional Optimization. Technical Report V-1252. Prague, ICS AS CR 2017.
- [150] L.Lukšan, J.Vlček: Truncated trust region methods based on preconditioned iterative subalgorithms for large sparse systems of nonlinear equations. *J. Optimization Theory and Applications* 95 (1997) 637-658.

- [151] L.Lukšan, J.Vlček: Subroutines for testing large sparse and partially separable unconstrained and equality constrained optimization problems. Technical Report V-767. Prague, ICS AS CR 1998.
- [152] L.Lukšan, J.Vlček: Computational experience with globally convergent descent methods for large sparse systems of nonlinear equations. *Optimization Methods and Software* 8 (1998) 201-223.
- [153] L.Lukšan, J.Vlček: Conjugate gradient methods for saddle point systems. Technical Report V-778. Prague, ICS AS CR 1999.
- [154] L.Lukšan, J.Vlček: Test problems for unconstrained optimization. Technical Report V-897. Prague, ICS AS CR, 2003.
- [155] L.Lukšan, J.Vlček: Recursive form of general limited memory variable metric methods. *Kybernetika* 49 (2013) 224-235 .
- [156] L.Lukšan, J.Vlček: Efficient tridiagonal preconditioner for the matrix-free truncated Newton method. *Applied Mathematics and Computation* 235 (2014) 394-407.
- [157] L.Lukšan, J.Vlček: New quasi-Newton method for solving systems of nonlinear equations. *Applications of Mathematics* 62 (2017) 121-134.
- [158] L.Lukšan, J.Vlček: Hybrid methods for nonlinear least squares problems. Technical Report V-1246. Prague, ICS AS CR, 2018.
- [159] O.L.Mangasarian, S. Fromovitz: The Fritz John necessary optimality conditions in the presence of equality and inequality constraints. *J. of Mathematical Analysis and Applications* 17 (1967) 37-47.
- [160] D.W.Marquardt: An algorithm for least-squares estimation of nonlinear parameters. *SIAM J. Applied Mathematics* 11 (1963) 431-441.
- [161] J.M.Martinez: A quasi-Newton method with modification of one column per iteration. *Computing* 33 (1984) 353-362.
- [162] J.M.Martinez, M.C.Zambaldi: An inverse column-updating method for solving large-scale nonlinear systems of equations. *Optimization Methods and Software* 1 (1992) 129-140.
- [163] E.S.Marwil: Exploiting sparsity in Newton-like methods. Ph.D. Thesis, Cornell University, Ithaca 1978.
- [164] H.Matthies, G.Strang: The solution of nonlinear finite element equations. *International Journal for Numerical Methods in Engineering* 14 (1979) 1613-1623.
- [165] J.L.Morales, J.Nocedal: Automatic preconditioning by limited memory quasi-Newton updating. *SIAM J. Optimization* 10 (2000) 1079-1096.
- [166] J.J.Moré, D.C.Sorensen: On the use of directions of negative curvature in a modified Newton method. *Mathematical Programming* 16 (1979) 31-40.
- [167] J.J.Moré, D.C.Sorensen: Computing a trust region step. Report ANL-81-83, Argonne National Laboratory, 1981.
- [168] S.G.Nash: Newton-type minimization via Lanczos method. *SIAM J. Numerical Analysis* 21 (1984) 770-788.
- [169] S.G.Nash: Preconditioning of truncated-Newton methods. *SIAM J. Scientific and Statistical Computation* 6 (1985) 599-616.
- [170] J.Nocedal: Updating quasi-Newton matrices with limited storage. *Mathematics of Computation* 35 (1980) 773-782.

- [171] J.Nocedal, S.J.Wright: Numerical optimization. Springer-Verlag, New York, 2006.
- [172] J.Nocedal, Y.Yuan: Analysis of a self-scaling quasi-Newton method. *Mathematical Programming* 61 (1993) 19-37.
- [173] D.P.O'Leary: A discrete Newton algorithm for minimizing a function of many variables. *Mathematical Programming* 23 (1983) 20-33.
- [174] S.S.Oren, D.G.Luenberger: Self scaling variable metric (SSVM) algorithms. Part 1 – criteria and sufficient condition for scaling a class of algorithms. Part 2 – implementation and experiments. *Management Sci.* 20 (1974) 845-862, 863-874.
- [175] S.S.Oren, E. Spedicato: Optimal conditioning of self scaling variable metric algorithms. *Mathematical Programming* 10 (1976) 70-90.
- [176] M.R.Osborne, L.P.Sun, A new approach to the symmetric rank-one updating algorithm. *IMA J. of Numerical Analysis* 19 (1999) 497-507.
- [177] C.C.Paige, M.A.Saunders: Solution of sparse indefinite systems of linear equations. *SIAM J. Numerical Analysis* 12 (1975), 617-629.
- [178] J.M.Perry: A class of conjugate gradient algorithms with a two-step variable-metric memory. Discussion Paper 269, Center for Mathematical Studies in Economics and Management Sciences, Northwestern University, Evanston, Illinois, 1977.
- [179] E.Polak, G.Ribière: Note sur la convergence de directions conjuguées. *Rev. Francaise Informat. Recherche Opertionelle*, 3e Annee 16 (1969) 35-43.
- [180] E.Polak, J.O.Royset, R.S.Womersley: Algorithm with adaptive smoothing for finite minimax problems. *Journal of Optimization Theory and Applications*, 119 (2003), 459-484.
- [181] B.T.Polyak: The conjugate gradient method in extreme problems. *USSR Computational Mathematics and Mathematical Physics* 9 (1969) 94-112.
- [182] M.J.D.Powell: Some global convergence properties of a variable metric algorithm for minimization without exact line searches. In: *Nonlinear Programming* (R.W.Cottle, C.E.Lemke eds.), SIAM, Philadelphia, 1976.
- [183] M.J.D.Powell: On the global convergence of trust region algorithms for unconstrained minimization. *Mathematical Programming* 29 (1984) 297-303.
- [184] M.J.D.Powell: Quadratic termination properties of Davidon's new variable metric algorithm. *Mathematical Programming* 12 (1977) 141-147.
- [185] M.J.D.Powell, P.L.Toint: On the estimation of sparse Hessian matrices. *SIAM J. Numerical Analysis* 16 (1979) 1060-1074.
- [186] R.T.Rockafellar, R.J.Wets: *Variational Analysis*, Springer Verlag, Berlin, 1997.
- [187] M.Roma: Dynamic scaling based preconditioning for truncated Newton methods in large scale unconstrained optimization. *Optimization Methods and Software* 20 (2005) 693-713.
- [188] T.Rusten, R.Winther: A preconditioned iterative method for saddlepoint problems. *SIAM J. Matrix Analysis and Applications* 13 (1992) 887-904.
- [189] A.Ruszczynski: *Nonlinear Optimization*. Princeton University Press, New Jersey, 2006.
- [190] S.Schlenkrich, A.Griewank, A.Walther: On the local convergence of adjoint Broyden methods. *Mathematical Programming* 121 (2010),221-247.

- [191] S.Schlenkrich, A.Walther: Global convergence of quasi-Newton methods based on adjoint Broyden updates. *Applied Numerical Mathematics* 59 (2009),1120-1136.
- [192] D.F.Shanno: Conditioning of quasi-Newton methods for function minimization. *Mathematics of Computation* 24 (1970) 647-656.
- [193] D.F.Shanno, K.J.Phua: Matrix conditioning and nonlinear optimization. *Mathematical Programming* 14 (1978) 144-160.
- [194] S.B.Sheng, Z.H.Zou: A new secant method for nonlinear least squares problems. *Numerical Mathematics, A Journal of Chinese Universities*, 2 (1993) 125137.)
- [195] D.Siegel: Updating of conjugate direction matrices using members of Broyden's family. *Mathematical programming* 60 (1993) 167-185.
- [196] D.Siegel: Modifying the BFGS update by a new column scaling technique. *Mathematical Programming* 66 (1993) 45-78.
- [197] P.Stange, A. Griewank, M. Bollhoffer: On the efficient update of rectangular LU factorizations subject to low rank modifications. *ETNA - Electronic Transactions on Numerical Analysis* 26 (2007) 161-177.
- [198] T.Steihaug: Local and superlinear convergence for truncated iterated projections methods. *Mathematical Programming* 27 (1983) 176-190.
- [199] T.Steihaug: The conjugate gradient method and trust regions in large-scale optimization. *SIAM J. Numerical Analysis* 20 (1983) 626-637.
- [200] T.Steihaug: Damped inexact quasi-Newton methods. Report MASC TR 81-3, Department of Mathematical Sciences, Rice University, Houston, Texas 1984.
- [201] E.Stiefel: Relaxationsmethoden bester Strategie zur Lösung linearer Gleichungssysteme. *Comm. Math. Helv.* 29 (1955) 157-179.
- [202] J.Stoer: On the convergence rate of imperfect minimization algorithms in Broydens β -clas. *Mathematical programming* 9 (1975) 313-335.
- [203] J.Stoer: On the relation between quadratic termination and convergence properties of minimization algorithms. *Numerische Mathematik* 28 (1977) 343-366.
- [204] W.Sun, Y.Yuan: *Optimization theory and methods. Nonlinear programming.* Springer-Verlag, New York, 2006.
- [205] S.W.Thomas: Sequential estimation techniques for quasi-Newton algorithms. Thesis, Cornell University, Ithaca, New York 1975.
- [206] P.L.Toint: On sparse and symmetric matrix updating subject to a linear equation. *Mathematics of Computation* 31 (1977) 954-961.
- [207] P.L.Toint: Towards an efficient sparsity exploiting Newton method for minimization. In: *Sparse Matrices and Their Uses* (I.S.Duff, ed.), Academic Press, London 1981, 57-88.
- [208] P.L.Toint: Global convergence of the partitioned BFGS algorithm for convex partially separable optimization. *Mathematical Programming* 36 (1986) 290-306.
- [209] M.Tůma: A note on direct methods for approximations of sparse Hessian matrices. *Aplikace matematiky* 33 (1988) 171-176.

- [210] M. Tůma: Sparse fractioned variable metric updates. Report No. 497, Institute of Computer and Information Sciences, Czechoslovak Academy of Sciences, Prague 1991.
- [211] J. Vlček, L. Lukšan: New variable metric methods for unconstrained minimization covering the large-scale case. Technical Report V-876. Prague, ICS AS CR, 2002.
- [212] J. Vlček, L. Lukšan: Additional properties of shifted variable metric methods. Technical Report V-899. Prague, ICS AS CR, 2004.
- [213] J. Vlček, L. Lukšan: Shifted limited-memory variable metric methods for large-scale unconstrained minimization. *J. of Computational and Applied Mathematics*, 186 (2006) 365-390.
- [214] J. Vlček, L. Lukšan: New class of limited-memory variationally-derived variable metric methods. Technical Report V-973. Prague, ICS AS CR, 2006.
- [215] J. Vlček, L. Lukšan: Limited-memory projective variable metric methods for unconstrained minimization. Technical Report V-1036. Prague, ICS AS CR 2008.
- [216] J. Vlček, L. Lukšan: Transformations enabling to construct limited-memory Broyden class methods. Technical Report V-1037. Prague, ICS AS CR 2008.
- [217] J. Vlček, L. Lukšan: A conjugate directions approach to improve the limited-memory BFGS method. Technical Report V-1120. Prague, ICS AS CR 2011.
- [218] J. Vlček, L. Lukšan: Modifications of the limited-memory BNS method for better satisfaction of previous quasi-Newton conditions. Technical Report V-1127. Prague, ICS AS CR 2011.
- [219] J. Vlček, L. Lukšan: A conjugate directions approach to improve the limited-memory BFGS method. *Applied Mathematics and Computation* 219 (2012) 800-809.
- [220] J. Vlček, L. Lukšan: Generalizations of the limited-memory BFGS method based on quasi-product form of update. *Journal of Computational and Applied Mathematics* 241 (2013) 116-129.
- [221] J. Vlček, L. Lukšan: A modified limited-memory BNS method for unconstrained minimization based on the conjugate directions idea. *Optimization Methods and Software* 30 (2015) 616-633.
- [222] J. Vlček, L. Lukšan: Properties of the block BFGS update and its application to the limited-memory block BNS method for unconstrained minimization. *Numerical Algorithms*.
- [223] J. Vlček, L. Lukšan: A limited-memory optimization method using the infinitely many times repeated BNS update and conjugate directions Technical Report V-1245, Prague, ICS AS CR, 2018
- [224] A. Walther: On a trust region method without exact Jacobian matrices. *Proc. of Applied Mathematics and Mechanics*, 5 (2005), 5558.
- [225] Z. Wei, S. Yao, L. Liu: The convergence properties of some new conjugate gradient methods. *Applied Mathematics and Computation* 183 (2006) 1341-1350.
- [226] R. Weiss: *Parameter-free iterative linear solvers*. Akademie Verlag, Berlin, 1996.
- [227] S. Xu: Smoothing methods for minimax problems. *Computational Optimization and Applications*, 20 (2001), 267-279.
- [228] H. Yabe: Variations of structured Broyden families for nonlinear least squares problems. *Optimization Methods and Software* 2 (1993) 107-144.
- [229] H. Yabe, T. Takahashi: Factorized quasi-Newton methods for nonlinear least squares problems. *Mathematical Programming* 51 (1991) 75-100.

- [230] H.Yabe, N.Yamaki: Convergence of a factorized Broyden-like family for nonlinear least squares problems. *SIAM J. Optimization* 5 (1995) 770-791.
- [231] N.Yamashita: Sparse quasi-Newton updates with positive definite matrix completion. *Mathematical Programming* 115 (2008) 1-30.
- [232] G.H.Yu, L.Guan and W.Chen: Spectral conjugate gradient methods with sufficient descent property for large-scale unconstrained optimization. *Optimization Methods and Software* 23 (2008) 275-293.
- [233] G.Yu, Y.Zhao, Z.Wei: A descent nonlinear conjugate gradient method for large-scale unconstrained optimization. *Applied Mathematics and Computation* 187 (2007) 636-643.
- [234] J.Z.Zhang, N.Y.Deng, L.H.Chen: New quasi-Newton equation and related methods for unconstrained optimization. *J. Optimization Theory and Applications*, Vol.102, 1999, pp.147-167.
- [235] L.Zhang, W.Zhou: Two descent hybrid conjugate gradient methods for optimization. *Journal of Computational and Applied Mathematics* 216 (2008) 251-264.
- [236] L.Zhang, W.Zhou, D.Li: Global convergence of a modified Fletcher-Reeves conjugate gradient method with Armijo-type line search. *Numerische Mathematik* 104 (2006) 561-572.
- [237] L.Zhang, W.Zhou, D.Li: A descent modified Polak-Ribiere-Polyak conjugate gradient method and its global convergence. *IMA J. of Numerical Analysis* 26 (2006) 629-640.