### Matrix Secant Methods

Optimization

Optimization Matrix Secant Methods ▲日 ▶ ▲母 ▶ ▲目 ▶ ▲目 ▶ ● 日 ● の Q @

▲□▶ ▲圖▶ ▲≣▶ ▲≣▶ 三重 - のへの

#### Broyden Updates

Given  $g : \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}^n$  solve g(x) = 0.

**Algorithm:** Broyden's Method Initialization:  $x^0 \in \mathbb{R}^n$ ,  $B_0 \in \mathbb{R}^{n \times n}$ Having  $(x^k, B_k)$  compute  $(x^{k+1}, B_{x+1})$  as follows: Solve  $B_k s^k = -g(x^k)$  for  $s^k$  and set

$$\begin{aligned} x^{k+1} &: &= x^k + s^k \\ y^k &: &= g(x^k) - g(x^{k+1}) \\ B_{k+1} &: &= B_k + \frac{(y^k - B_k s^k) s^{k^T}}{s^{k^T} s^k}. \end{aligned}$$

◆□ > ◆□ > ◆豆 > ◆豆 > ̄豆 = ∽へ⊙

Optimization

#### Broyden Updates

**Algorithm:** Broyden's Method (Inverse Updating) Initialization:  $x^0 \in \mathbb{R}^n$ ,  $B_0 \in \mathbb{R}^{n \times n}$ Having  $(x^k, B_k)$  compute  $(x^{k+1}, B_{x+1})$  as follows: Solve  $s^k = -J_k g(x^k)$  for  $s^k$  and set

$$x^{k+1} := x^{k} + s^{k}$$
  

$$y^{k} := g(x^{k}) - g(x^{k+1})$$
  

$$J_{k+1}i = J_{k} + \frac{(s^{k} - J_{k}y^{k})s^{k^{T}}J_{k}}{s^{k^{T}}J_{k}y}$$

◆□ > ◆□ > ◆豆 > ◆豆 > ̄豆 = ∽へ⊙

Optimization

$$\mathcal{P}$$
: minimize  $f(x)$ ,

where  $f : \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$  is twice continuously differentiable.

$$\mathcal{P}: \min_{x\in\mathbb{R}^n} f(x) \;,$$

where  $f : \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$  is twice continuously differentiable. Solve  $\nabla f(x) = 0$  using the Newton-Like iteration

$$x^{k+1} = x^k - M_k^{-1} \nabla f(x^k) \; .$$

《曰》《卽》《言》《言》

æ

$$\mathcal{P}: \min_{x\in\mathbb{R}^n} f(x) \;,$$

where  $f : \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$  is twice continuously differentiable. Solve  $\nabla f(x) = 0$  using the Newton-Like iteration

$$x^{k+1} = x^k - M_k^{-1} \nabla f(x^k) \; .$$

The MSE becomes

$$M_{k+1}s^k = y^k ,$$

where

$$s^k:=x^{k+1}-x^k$$
 and  $y^k:=
abla f(x^{k+1})-
abla f(x^k).$ 

#### Optimization

The Broyden update gives

$$M_{k+1} = M_k + \frac{(y^k - M_k s^k) s^{k^T}}{s^{k^T} s^k}.$$

メロト メポト メヨト メヨト

æ

The Broyden update gives

$$M_{k+1} = M_k + \frac{(y^k - M_k s^k) s^{k^T}}{s^{k^T} s^k}.$$

This is unsatisfactory for two reasons:

- 1. Since  $M_k$  approximates  $\nabla^2 f(x^k)$  it must be symmetric.
- 2. Since we are minimizing, then  $M_k$  must be positive definite to insure that  $s^k = -M_k^{-1} \nabla f(x^k)$  is a direction of descent for f at  $x^k$ .

#### SR1 Update

The Broyden class of updates is

$$M_{k+1} = M_k + rac{(y^k - M_k s^k)v^ au}{v^ au s^k}.$$

▲ロト▲圖と▲目と▲目と 目 ののの

#### SR1 Update

The Broyden class of updates is

$$M_{k+1} = M_k + \frac{(y^k - M_k s^k)v^{\mathsf{T}}}{v^{\mathsf{T}} s^k}.$$

The only symmetric member of this class is obtained by taking

$$v = (y^k - M_k s^k)$$

giving

$$M_{k+1} = M_k + \frac{(y^k - M_k s^k)(y^k - M_k s^k)^{\mathsf{T}}}{(y^k - M_k s^k)^{\mathsf{T}} s^k}.$$

The corresponding inverse update (by SMW) is

$$H_{k+1} = H_k + rac{(s^k - H_k y^k)(s^k - H_k y^k)^T}{(s^k - H_k y^k)^T y^k}$$

▲ロト ▲聞 ト ▲臣 ト ▲臣 ト ―臣 ― のへで

.

#### Optimization

#### SR1 Update

The Broyden class of updates is

$$M_{k+1}=M_k+\frac{(y^k-M_ks^k)v^{\mathsf{T}}}{v^{\mathsf{T}}s^k}.$$

The only symmetric member of this class is obtained by taking

$$v = (y^k - M_k s^k)$$

giving

$$M_{k+1} = M_k + \frac{(y^k - M_k s^k)(y^k - M_k s^k)^{\mathsf{T}}}{(y^k - M_k s^k)^{\mathsf{T}} s^k}.$$

The corresponding inverse update (by SMW) is

$$H_{k+1} = H_k + rac{(s^k - H_k y^k)(s^k - H_k y^k)^T}{(s^k - H_k y^k)^T y^k}$$

Basic Problem:

Let  $M \in \mathbb{R}^{n \times n}$  be a given symmetric positive definite (spd) matrix. Given  $s, y \in \mathbb{R}^n$  find an spd matrix  $M_+$  such that  $M_+s = y$  and  $M_+$  is "close" to M.

< ロ > < 同 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ >

3

Optimization

#### Positive Definite Updating

Basic Problem:

Let  $M \in \mathbb{R}^{n \times n}$  be a given symmetric positive definite (spd) matrix. Given  $s, y \in \mathbb{R}^n$  find an spd matrix  $M_+$  such that  $M_+s = y$  and  $M_{+}$  is "close" to  $M_{-}$ 

We know that "close" cannot mean a rank one modification since the SR1 may not preserve positive definiteness.

#### Basic Problem:

Let  $M \in \mathbb{R}^{n \times n}$  be a given symmetric positive definite (spd) matrix. Given  $s, y \in \mathbb{R}^n$  find an spd matrix  $M_+$  such that  $M_+s = y$  and  $M_+$  is "close" to M.

We know that "close" cannot mean a rank one modification since the SR1 may not preserve positive definiteness.

Let's try another approach that combines the Broyden update with yet another important property of symmetric matrices.

Every spd matrix M can be written in the form  $M = LL^T$  for some non-singular matrix L.

(日) (同) (三) (三)

э

Every spd matrix M can be written in the form  $M = LL^T$  for some non-singular matrix L.

Indeed, the LU factorization can be used to give the so called Cholesky factorization  $M = LL^T$  where L is lower triangular.

Every spd matrix M can be written in the form  $M = LL^T$  for some non-singular matrix L.

Indeed, the LU factorization can be used to give the so called Cholesky factorization  $M = LL^T$  where L is lower triangular.

Similarly, if  $M_+$  exists, then there must be a nonsingular matrix J such that  $M_+ = JJ^T$ .

So  $M = LL^T$  and  $M_+ = JJ^T$  with  $M_+s = y$ . Therefore, if we set  $v = J^T s$ , then Jv = y.

Optimization

So  $M = LL^T$  and  $M_+ = JJ^T$  with  $M_+s = y$ . Therefore, if we set  $v = J^Ts$ , then Jv = y.

We apply the Broyden update to Jv = y and L to get

$$J = L + \frac{(y - Lv)v^{\mathsf{T}}}{v^{\mathsf{T}}v}$$

< ロ > < 同 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ >

3

So  $M = LL^T$  and  $M_+ = JJ^T$  with  $M_+s = y$ . Therefore, if we set  $v = J^T s$ , then Jv = y.

We apply the Broyden update to Jv = y and L to get

$$J = L + \frac{(y - Lv)v^{\tau}}{v^{\tau}v}$$

Using 
$$v = J^T s$$
, we get

$$v = J^{\mathsf{T}}s = L^{\mathsf{T}}s + rac{v(y-Lv)^{\mathsf{T}}s}{v^{\mathsf{T}}v}.$$

・ロト・西ト・西ト・西ト・日・ つんの

Optimization

So  $M = LL^T$  and  $M_+ = JJ^T$  with  $M_+s = y$ . Therefore, if we set  $v = J^T s$ , then Jv = y.

We apply the Broyden update to Jv = y and L to get

$$J = L + \frac{(y - Lv)v^{\tau}}{v^{\tau}v}$$

Using  $v = J^T s$ , we get

$$v = J^{\mathsf{T}}s = L^{\mathsf{T}}s + \frac{v(y-Lv)^{\mathsf{T}}s}{v^{\mathsf{T}}v}.$$

イロト イポト イヨト イヨト

But then  $v = \alpha L^{\tau} s$  for some  $\alpha \in \mathbb{R}$ .

Optimization

#### Outline

#### Positive Definite Updating

Hence

$$v = J^{\mathsf{T}}s = L^{\mathsf{T}}s + rac{v(y - Lv)^{\mathsf{T}}s}{v^{\mathsf{T}}v}$$

with  $v = \alpha L^T s$ .

▲ロト▲圖と▲目と▲目と 目 ののの

Hence

$$v = J^{\mathsf{T}}s = L^{\mathsf{T}}s + \frac{v(y - Lv)^{\mathsf{T}}s}{v^{\mathsf{T}}v}$$

with  $v = \alpha L^T s$ .

Plugging in we get

$$\alpha L^{\mathsf{T}} s = L^{\mathsf{T}} s + \frac{\alpha L^{\mathsf{T}} s (y - \alpha L L^{\mathsf{T}} s)^{\mathsf{T}} s}{\alpha^2 s^{\mathsf{T}} L L^{\mathsf{T}} s}.$$

▲ロト▲圖と▲目と▲目と 目 ののの

Optimization

Hence

$$v = J^{\mathsf{T}}s = L^{\mathsf{T}}s + \frac{v(y - Lv)^{\mathsf{T}}s}{v^{\mathsf{T}}v}$$

with  $v = \alpha L^T s$ .

Plugging in we get

$$\alpha L^{\mathsf{T}} s = L^{\mathsf{T}} s + \frac{\alpha L^{\mathsf{T}} s (y - \alpha L L^{\mathsf{T}} s)^{\mathsf{T}} s}{\alpha^2 s^{\mathsf{T}} L L^{\mathsf{T}} s}.$$

Hence

$$\alpha^2 = \left[\frac{s^{\mathsf{T}}y}{s^{\mathsf{T}}Ms}\right].$$

▲日▼▲□▼▲回▼▲回▼▲回▼

#### Optimization

#### Outline

## Broyden-Fletcher-Goldfarb-Shanno (BFGS) Updating

Therefore, this update only exists if  $s^T y > 0$  in which case

$$J = L + \frac{(y - \alpha Ms)s^{T}L}{\alpha s^{T}Ms},$$

with

$$\alpha = \left[\frac{s^{\mathsf{T}}y}{s^{\mathsf{T}}Ms}\right]^{1/2},$$

yielding

$$M_{+} = M + \frac{yy^{\tau}}{y^{\tau}s} - \frac{Mss^{\tau}M}{s^{\tau}Ms}.$$

This is called the BFGS update. It is currently viewed as the best MSE update available for optimization due to its outstanding performace in practise.

Optimization

### **BFGS** Updating

In addition, we note that the  $M_+$  can be obtained directly from the matrices J.

If the QR factorization of  $J^{\tau}$  is  $J^{\tau} = QR$ , we can set  $L_{+} = R$  yielding

$$M_+ = JJ^{\mathsf{T}} = R^{\mathsf{T}}Q^{\mathsf{T}}QR = L_+L_+^{\mathsf{T}}.$$

Optimization

#### Inverse BFGS Updating

Sherman-Morrison-Woodbury formula again gives the inverse update

$$H_{+} = H + rac{(s + Hy)^T y s s^T}{(s^T y)^2} - rac{Hy s^T + s y^T H}{s^T y} ,$$

where  $H = M^{-1}$ .

▲ロト▲聞と▲臣と▲臣と 臣 のへの

Optimization

The BFGS update preserves both symmetry and positive definiteness when  $s^k {}^T y^k > 0$ . But is this condition reasonable or even implementable?

Optimization

The BFGS update preserves both symmetry and positive definiteness when  $s^k {}^T y^k > 0$ . But is this condition reasonable or even implementable? Recall that

$$y = y^k = \nabla f(x^{k+1}) - \nabla f(x^k)$$

and

$$s^k = x^{k+1} - x^k = t_k d^k ,$$

where

$$d^k = -t_k H_k \nabla f(x^k)$$

is the search direction and  $t_k > 0$  is the stepsize.

Optimization

The BFGS update preserves both symmetry and positive definiteness when  $s^k {}^T y^k > 0$ . But is this condition reasonable or even implementable? Recall that

$$y = y^k = \nabla f(x^{k+1}) - \nabla f(x^k)$$

and

$$s^k = x^{k+1} - x^k = t_k d^k ,$$

where

$$d^k = -t_k H_k \nabla f(x^k)$$

is the search direction and  $t_k > 0$  is the stepsize. Hence

$$y^{k^{T}}s^{k} = \nabla f(x^{k+1})^{T}s^{k} - \nabla f(x^{k})^{T}s^{k}$$
  
=  $t_{k}(\nabla f(x^{k} + t_{k}d_{k})^{T}d^{k} - \nabla f(x^{k})^{T}d^{k}), \quad \exists \quad \forall n \in \mathbb{N}$ 

Optimization

$$y^{k^{T}}s^{k} = \nabla f(x^{k+1})^{T}s^{k} - \nabla f(x^{k})^{T}s^{k}$$
  
=  $t_{k}(\nabla f(x^{k} + t_{k}d_{k})^{T}d^{k} - \nabla f(x^{k})^{T}d^{k})$ ,

Optimization

$$y^{k^{T}}s^{k} = \nabla f(x^{k+1})^{T}s^{k} - \nabla f(x^{k})^{T}s^{k}$$
$$= t_{k}(\nabla f(x^{k} + t_{k}d_{k})^{T}d^{k} - \nabla f(x^{k})^{T}d^{k}),$$
Since  $H_{k}$  is sdp,  $\nabla f(x^{k})^{T}d^{k} < 0$  so  $t_{k} > 0$ .

▲□▶ ▲圖▶ ▲≣▶ ▲≣▶ 三国 - のへで

$$y^{k^{T}}s^{k} = \nabla f(x^{k+1})^{T}s^{k} - \nabla f(x^{k})^{T}s^{k}$$
  
=  $t_{k}(\nabla f(x^{k} + t_{k}d_{k})^{T}d^{k} - \nabla f(x^{k})^{T}d^{k})$ ,

Since  $H_k$  is sdp,  $\nabla f(x^k)^T d^k < 0$  so  $t_k > 0$ . Therefore, to get  $s^{k^T} y^k > 0$  we must show  $t_k > 0$  can be choosen so that

$$\nabla f(x^k + t_k d^k)^{\mathsf{T}} d^k \geq \beta \nabla f(x^k)^{\mathsf{T}} d^k$$

for some  $\beta \in (0, 1)$  since in this case

$$abla f(x^k+t_kd_k)^{ op}d^k-
abla f(x^k)^{ op}d^k\geq (eta-1)
abla f(x^k)^{ op}d^k>0.$$

$$y^{k^{T}}s^{k} = \nabla f(x^{k+1})^{T}s^{k} - \nabla f(x^{k})^{T}s^{k}$$
  
=  $t_{k}(\nabla f(x^{k} + t_{k}d_{k})^{T}d^{k} - \nabla f(x^{k})^{T}d^{k})$ ,

Since  $H_k$  is sdp,  $\nabla f(x^k)^T d^k < 0$  so  $t_k > 0$ . Therefore, to get  $s^{k^T} y^k > 0$  we must show  $t_k > 0$  can be choosen so that

$$\nabla f(x^k + t_k d^k)^{\mathsf{T}} d^k \geq \beta \nabla f(x^k)^{\mathsf{T}} d^k$$

for some  $\beta \in (0,1)$  since in this case

$$abla f(x^k+t_kd_k)^{ op}d^k-
abla f(x^k)^{ op}d^k\geq (eta-1)
abla f(x^k)^{ op}d^k>0.$$

But this precisely the second condition in the weak Wolfe conditions with  $\beta = c_2$ . Hence a successful BFGS update can always be obtained.

Optimization