

# Оценки максимально допустимого враждебного шума для задач безградиентной гладкой выпуклой оптимизации

Павлов Игорь Николаевич

Московский физико-технический институт  
Физтех-школа прикладной математики и информатики

18 марта 2025 г.

Научный руководитель: д-р физ.-мат. наук, проф. Гасников А.В.

Контактная информация: pavlov.in@phystech.edu

# Содержание

- 1 Постановка задачи
- 2 Ограничения на целевую функцию и зависимость  $MALN$  от них
  - Случай липшицевости целевой функции
  - Случай сильной выпуклости целевой функции
  - Случай гладкости целевой функции
  - Случай гладкости и сильной выпуклости целевой функции
- 3 Заключение
- 4 Литература

# Постановка задачи

Рассмотрим задачу выпуклой оптимизации:

$$\min_{x \in Q} f(x)$$

Предполагая, что доступен только оракул 0-ого порядка (возвращающий значение функции) с некоторым абсолютным шумом.

$$O_f(x, \xi) = f(x) + \xi, \text{ где } |\xi| \leq \Delta$$

Необходимо найти точку  $x$ , такую что  $f(x) - f(x_*) \leq \varepsilon$ , где  $x_*$  - решение задачи.

# Случай липшицевой целевой функции

В рамках работы [1] было доказано:

## Theorem 1

For every constant  $c \geq 1$ , there exists a constant  $d_c$  such that for every algorithm  $A$ , every  $d \geq d_c$ , there exists a convex set  $K \subseteq \mathbb{R}^d$  with diameter 1, a  $\Delta$ -approximate convex function  $\hat{f} : K \rightarrow \mathbb{R}$ , and  $\epsilon \in [0, 1/64]$  such that

$$\Delta \geq \max \left\{ \frac{\epsilon^2}{\sqrt{d}}, \frac{\epsilon}{d} \right\} \times \left( 13c \log \frac{d}{\epsilon} \right)^2,$$

and such that  $A$  fails to output, with probability  $\geq 1/2$ , a point  $\tilde{x} \in K$  with

$$\hat{f}(\tilde{x}) \leq \min_{x \in K} \{\hat{f}(x)\} + \epsilon$$

in  $o \left( \left( \frac{d}{\epsilon} \right)^c \right)$  time.

# Случай липшицевой целевой функции

А также:

## Theorem 2

Let  $d$  be a positive integer,  $\delta > 0$  be a positive real number,  $\epsilon, \Delta$  be two positive real numbers such that

$$\Delta \leq \max \left\{ \frac{\epsilon^2}{\mu\sqrt{d}}, \frac{\epsilon}{d} \right\} \times \frac{1}{16348}.$$

Then there exists an algorithm  $\mathcal{A}$  such that, given any  $\Delta$ -approximate convex function  $\tilde{f}$  over a  $\mu$ -rounded convex set  $\mathcal{K} \subseteq \mathbb{R}^d$  of diameter 1,  $\mathcal{A}$  returns a point  $\tilde{x} \in \mathcal{K}$  with probability  $1 - \delta$  in time  $\text{poly}(d, \frac{1}{\epsilon}, \log \frac{1}{\delta})$  such that

$$\tilde{f}(\tilde{x}) \leq \min_{x \in \mathcal{K}} \tilde{f}(x) + \epsilon.$$

# Случай липшицевой целевой функции

Что приводит нас к следующей верхней оценке на максимально допустимый уровень шума:

$$\Delta = \tilde{O} \left( \max \left\{ \frac{\varepsilon^2}{\sqrt{d}MR}, \frac{\varepsilon}{d} \right\} \right)$$

# Случай липшицевой, сильно-выпуклой целевой функции

Теперь к результатам, полученным в статье [2].

Используя регуляризацию (строим функцию

$f'(x) = f(x) + \frac{\mu}{2} \|x - x_*\|_2^2$ ) для сведения выпуклого случая к сильно выпуклому получаем оценку на максимально допустимый уровень шума:

$$\Delta = \tilde{O} \left( \max \left\{ \frac{\mu^{1/2} \varepsilon^{3/2}}{\sqrt{dM}}, \frac{\varepsilon}{d} \right\} \right)$$

# Случай гладкой целевой функции

Теперь используем сглаживание (строим функцию  $f_\gamma(x) = \mathbb{E}_e[f(x + \gamma e)]$ , где  $u \sim \mathcal{U}(B_2^d(1))$ , которая будет  $\frac{\sqrt{d}M}{\gamma}$ -гладкой) и получаем верхнюю оценку на максимально допустимый уровень шума в данном классе:

$$\Delta = \tilde{O} \left( \max \left\{ \frac{\varepsilon^{3/2}}{\sqrt[4]{d} \sqrt{LR}}, \frac{\varepsilon}{d} \right\} \right)$$

# Случай гладкой, сильно-выпуклой целевой функции

Комбинируя два использованных ранее подхода получаем верхнюю оценку на максимальный допустимый уровень шума в данном случае:

$$\Delta = \tilde{O} \left( \max \left\{ \frac{\varepsilon^{3/2}}{\sqrt[4]{d} \sqrt{LR}}, \frac{\varepsilon}{d} \right\} \right)$$

# Возможные дальнейшие направления развития

Известная нижняя оценка на максимальный допустимый уровень шума для гладкого случая ([3]):

$$\Delta \lesssim \frac{\varepsilon^{3/2}}{R\sqrt{dL}}$$

т. е. меньше, чем то, что получено в [2]. Возникает вопрос, можно ли улучшить оценку?

# Литература

-  Risteski, Andrej and Li, Yuanzhi. Algorithms and matching lower bounds for approximately-convex optimization. Advances in Neural Information Processing Systems, 2016. [https://proceedings.neurips.cc/paper\\_files/paper/2016/file/186fb23a33995d91ce3c2212189178c8-Paper.pdf](https://proceedings.neurips.cc/paper_files/paper/2016/file/186fb23a33995d91ce3c2212189178c8-Paper.pdf)
-  Dmitrii A. Pasechnyuk and Aleksandr Lobanov and Alexander Gasnikov. Upper bounds on the maximum admissible level of noise in zeroth-order optimisation. 2023.  
<https://arxiv.org/abs/2306.16371>
-  Gasnikov, Alexander and Dvinskikh, Darina and Dvurechensky, Pavel and Gorbunov, Eduard and Beznosikov, Aleksandr and Lobanov, Alexander. Randomized Gradient-Free Methods in Convex Optimization. Encyclopedia of Optimization, 2023.  
<https://arxiv.org/abs/2211.13566>