- Dual Norms (Prerequisites for Mirror Descent Algorithms)

Joseph Chuang-Chieh Lin

Department of Computer Science & Information Engineering, Tamkang University

Spring 2023

Joseph C. C. Lin (CSIE, TKU, TW)

Online Learning

Spring 2023

< ロ > < 同 > < 回 > < 回 > < 回 > <

1/30

Credits for the resource

The slides are based on the lectures of Prof. Luca Trevisan: https://lucatrevisan.github.io/40391/index.html

the lectures of Prof. Shipra Agrawal: https://ieor8100.github.io/mab/

the lectures of Prof. Francesco Orabona: https://parameterfree.com/lecture-notes-on-online-learning/ the monograph: https://arxiv.org/abs/1912.13213

and also Elad Hazan's textbook: Introduction to Online Convex Optimization, 2nd Edition.

Outline





Smoothness & Dual Norms



э

・ロト ・四ト ・ヨト ・ヨト

Norms

Outline



Dual Norms

• Smoothness & Dual Norms



2

<ロト <回ト < 回ト < 回ト -

Norm on a vector space V

- A norm is a real-valued function f : V → ℝ satisfying the following properties:
 - Subadditivity:
 - $\forall \mathbf{x}, \mathbf{y} \in V$, $f(\mathbf{x} + \mathbf{y}) \leq f(\mathbf{x}) + f(\mathbf{y})$.
 - Absolute homogeneity:
 - \forall scalar s and $\forall x \in V$, f(sx) = |s|f(x).
 - Positive definiteness:
 - $\forall \mathbf{x} \in V$, if $f(\mathbf{x}) = 0$ then $\mathbf{x} = \mathbf{0}$.

5/30

イロト イポト イヨト イヨト 二日

Examples

- L_1 -norm $\|\cdot\|_1$.
- L_2 -norm $\|\cdot\|_2$.
- Infinity-norm $\|\cdot\|_{\infty}$. • $\mathbf{x} = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_d \end{bmatrix}$. • $\|\mathbf{x}\|_{\infty} = \max_i x_i, \quad \|\mathbf{x}\|_1 = \sum_i |x_i|, \quad \|\mathbf{x}\|_2 = \sqrt{\sum_i |x_i|^2}$.

- 20

Outline





• Smoothness & Dual Norms



Joseph C. C. Lin (CSIE, TKU, TW)

Online Learning

Spring 2023

イロト イヨト イヨト イヨト

æ

Dual Norm

Dual Norm

The dual norm $\|\cdot\|_*$ of a norm $\|\cdot\|$ is defined as

$$\|oldsymbol{ heta}\|_* := \max_{\mathbf{x}: \|\mathbf{x}\| \leq 1} \langle oldsymbol{ heta}, \mathbf{x}
angle = \max_{\mathbf{x}: \|\mathbf{x}\| \leq 1} oldsymbol{ heta}^ op \mathbf{x}.$$

- A way to measure "how big" are linear functionals.
- Equivalent definition:

$$\|\boldsymbol{\theta}\|_* = \max_{\mathbf{x}\neq\mathbf{0}} \frac{\langle \boldsymbol{\theta}, \mathbf{x} \rangle}{\|\mathbf{x}\|}.$$

Joseph C. C. Lin (CSIE, TKU, TW)

< □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > <

The Dual Norm of L_2 -Norm Is the L_2 -Norm

 $\|\boldsymbol{\theta}\|_* = \|\boldsymbol{\theta}\|_2.$

•
$$\|\boldsymbol{\theta}\|_* = \max_{\mathbf{x}:\|\mathbf{x}\|_2 \leq 1} \langle \boldsymbol{\theta}, \mathbf{x} \rangle \leq \|\boldsymbol{\theta}\|_2$$
 (Cauchy-Schwarz Inequality).

• Set
$$\mathbf{v} = \frac{\boldsymbol{\theta}}{\|\boldsymbol{\theta}\|}$$
, then $\max_{\mathbf{x}:\|\mathbf{x}\|_2 \leq 1} \langle \boldsymbol{\theta}, \mathbf{x} \rangle \geq \langle \boldsymbol{\theta}, \mathbf{v} \rangle = \|\boldsymbol{\theta}\|_2$.

э

9/30

イロト 不得 トイヨト イヨト

Dual Norm of a Matrix Norm

Let **A** be a positive definite matrix.

- Symmetric & all the eigenvalues (or pivots) are positive.
- For real-valued \mathbf{A} , $\mathbf{x}^{\top}\mathbf{A}\mathbf{x} > 0$ for all \mathbf{x} .

Then $\|\mathbf{x}\|_{\boldsymbol{A}} := \sqrt{\mathbf{x}^{\top} \boldsymbol{A} \mathbf{x}}$ is a norm.

The dual norm of it is $\|\mathbf{x}\|_{\mathbf{A}^{-1}} = \sqrt{\mathbf{x}^{\top} \mathbf{A}^{-1} \mathbf{x}}$.

•
$$\|\boldsymbol{\theta}\|_* = \max_{\mathbf{x}: \|\mathbf{x}\|_{\boldsymbol{A}} \leq 1} \langle \boldsymbol{\theta}, \mathbf{x} \rangle$$

Dual Norm of a Matrix Norm

Let **A** be a positive definite matrix.

- Symmetric & all the eigenvalues (or pivots) are positive.
- For real-valued **A**, $\mathbf{x}^{\top} \mathbf{A} \mathbf{x} > 0$ for all \mathbf{x} .

Then $\|\mathbf{x}\|_{\boldsymbol{A}} := \sqrt{\mathbf{x}^{\top} \boldsymbol{A} \mathbf{x}}$ is a norm.

The dual norm of it is $\|\mathbf{x}\|_{\mathbf{A}^{-1}} = \sqrt{\mathbf{x}^{\top} \mathbf{A}^{-1} \mathbf{x}}$.

•
$$\| \boldsymbol{\theta} \|_* = \max_{\mathbf{x}: \| \mathbf{x} \|_{\boldsymbol{A}} \leq 1} \langle \boldsymbol{\theta}, \mathbf{x}
angle = \max_{\mathbf{x}: \mathbf{x}^\top \boldsymbol{A} \mathbf{x} \leq 1} \boldsymbol{\theta}^\top \mathbf{x}$$

Dual Norm of a Matrix Norm

Let **A** be a positive definite matrix.

- Symmetric & all the eigenvalues (or pivots) are positive.
- For real-valued **A**, $\mathbf{x}^{\top} \mathbf{A} \mathbf{x} > 0$ for all \mathbf{x} .

Then $\|\mathbf{x}\|_{\boldsymbol{A}} := \sqrt{\mathbf{x}^{\top} \boldsymbol{A} \mathbf{x}}$ is a norm.

The dual norm of it is $\|\mathbf{x}\|_{\mathbf{A}^{-1}} = \sqrt{\mathbf{x}^{\top} \mathbf{A}^{-1} \mathbf{x}}$.

•
$$\|\theta\|_* = \max_{\mathbf{x}:\|\mathbf{x}\|_{\mathbf{A}} \leq 1} \langle \theta, \mathbf{x} \rangle = \max_{\mathbf{x}:\mathbf{x}^\top \mathbf{A} \mathbf{x} \leq 1} \theta^\top \mathbf{x}$$

= $\max_{\mathbf{y}:\mathbf{y}^\top \mathbf{y} \leq 1} \theta^\top \mathbf{A}^{-1/2} \mathbf{y} =$

Dual Norm of a Matrix Norm

Let **A** be a positive definite matrix.

- Symmetric & all the eigenvalues (or pivots) are positive.
- For real-valued **A**, $\mathbf{x}^{\top} \mathbf{A} \mathbf{x} > 0$ for all \mathbf{x} .

Then $\|\mathbf{x}\|_{\boldsymbol{A}} := \sqrt{\mathbf{x}^{\top} \boldsymbol{A} \mathbf{x}}$ is a norm.

The dual norm of it is $\|\mathbf{x}\|_{\mathbf{A}^{-1}} = \sqrt{\mathbf{x}^{\top} \mathbf{A}^{-1} \mathbf{x}}$.

•
$$\|\theta\|_* = \max_{\mathbf{x}:\|\mathbf{x}\|_{\mathbf{A}} \leq 1} \langle \theta, \mathbf{x} \rangle = \max_{\mathbf{x}:\mathbf{x}^\top \mathbf{A}\mathbf{x} \leq 1} \theta^\top \mathbf{x}$$

= $\max_{\mathbf{y}:\mathbf{y}^\top \mathbf{y} \leq 1} \theta^\top \mathbf{A}^{-1/2} \mathbf{y} = \max_{\|\mathbf{y}\|_2 \leq 1} (\mathbf{A}^{-1/2} \theta)^\top \mathbf{y}$

Joseph C. C. Lin (CSIE, TKU, TW)

10/30

Dual Norm of a Matrix Norm

Let **A** be a positive definite matrix.

- Symmetric & all the eigenvalues (or pivots) are positive.
- For real-valued **A**, $\mathbf{x}^{\top} \mathbf{A} \mathbf{x} > 0$ for all \mathbf{x} .

Then $\|\mathbf{x}\|_{\boldsymbol{A}} := \sqrt{\mathbf{x}^{\top} \boldsymbol{A} \mathbf{x}}$ is a norm.

The dual norm of it is $\|\mathbf{x}\|_{\mathbf{A}^{-1}} = \sqrt{\mathbf{x}^{\top} \mathbf{A}^{-1} \mathbf{x}}$.

•
$$\|\boldsymbol{\theta}\|_{*} = \max_{\mathbf{x}:\|\mathbf{x}\|_{\boldsymbol{A}} \leq 1} \langle \boldsymbol{\theta}, \mathbf{x} \rangle = \max_{\mathbf{x}:\mathbf{x}^{\top} \boldsymbol{A} \mathbf{x} \leq 1} \boldsymbol{\theta}^{\top} \mathbf{x}$$

= $\max_{\mathbf{y}:\mathbf{y}^{\top} \mathbf{y} \leq 1} \boldsymbol{\theta}^{\top} \boldsymbol{A}^{-1/2} \mathbf{y} = \max_{\|\mathbf{y}\|_{2} \leq 1} (\boldsymbol{A}^{-1/2} \boldsymbol{\theta})^{\top} \mathbf{y}$
= $\|\boldsymbol{A}^{-1/2} \boldsymbol{\theta}\|_{2} =$

Joseph C. C. Lin (CSIE, TKU, TW)

Spring 2023

10/30

Dual Norm of a Matrix Norm

Let **A** be a positive definite matrix.

- Symmetric & all the eigenvalues (or pivots) are positive.
- For real-valued **A**, $\mathbf{x}^{\top} \mathbf{A} \mathbf{x} > 0$ for all \mathbf{x} .

Then $\|\mathbf{x}\|_{\boldsymbol{A}} := \sqrt{\mathbf{x}^{\top} \boldsymbol{A} \mathbf{x}}$ is a norm.

The dual norm of it is $\|\mathbf{x}\|_{\mathbf{A}^{-1}} = \sqrt{\mathbf{x}^{\top} \mathbf{A}^{-1} \mathbf{x}}$.

•
$$\|\theta\|_* = \max_{\mathbf{x}:\|\mathbf{x}\|_{\mathbf{A}} \leq 1} \langle \theta, \mathbf{x} \rangle = \max_{\mathbf{x}:\mathbf{x}^\top \mathbf{A}\mathbf{x} \leq 1} \theta^\top \mathbf{x}$$

= $\max_{\mathbf{y}:\mathbf{y}^\top \mathbf{y} \leq 1} \theta^\top \mathbf{A}^{-1/2} \mathbf{y} = \max_{\|\mathbf{y}\|_2 \leq 1} (\mathbf{A}^{-1/2} \theta)^\top \mathbf{y}$
= $\|\mathbf{A}^{-1/2} \theta\|_2 = \sqrt{\theta^\top \mathbf{A}^{-1} \theta}.$

- Use the trick of change of variable $\mathbf{y} = \mathbf{A}^{1/2} \mathbf{x}$.
- The dual norm of the L₂-norm is the L₂-norm,

< 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 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ >

Cauchy-Schwarz Inequality

 $\langle \boldsymbol{\theta}, \mathbf{x} \rangle \leq \| \boldsymbol{\theta} \|_* \| \mathbf{x} \|.$

• From the equivalent definition of the dual norm of θ .

Joseph C. C. Lin (CSIE, TKU, TW)

э

Cauchy-Schwarz Inequality

 $\langle \boldsymbol{\theta}, \mathbf{x} \rangle \leq \| \boldsymbol{\theta} \|_* \| \mathbf{x} \|.$

- From the equivalent definition of the dual norm of θ .
- For any θ , **x**, we have

$$\left\langle \boldsymbol{\theta}, \frac{\mathbf{x}}{\|\mathbf{x}\|} \right\rangle \leq \max_{\mathbf{x}} \left\langle \boldsymbol{\theta}, \frac{\mathbf{x}}{\|\mathbf{x}\|} \right\rangle = \|\boldsymbol{\theta}\|_{*}.$$

Joseph C. C. Lin (CSIE, TKU, TW)

3

11/30

イロト イポト イヨト イヨト

Dual Norm of L_p -Norm for 1/p + 1/q = 1

The dual norm of the the L_p -norm is the L_q -norm for $\frac{1}{p} + \frac{1}{q} = 1$, p, q > 1.

• We shall show that

$$\max_{\mathbf{x}\in\mathbb{R}^d,\|\mathbf{x}\|_p=1}\sum_{i=1}^d\theta_i x_i=\|\boldsymbol{\theta}\|_q.$$

•
$$\|\mathbf{x}\|_p = (\sum_{i=1}^d |x_i|^p)^{1/p}.$$

Joseph C. C. Lin (CSIE, TKU, TW)

3

イロト イヨト イヨト イヨト

Dual Norm of L_p -Norm for 1/p + 1/q = 1

The dual norm of the the L_p -norm is the L_q -norm for $\frac{1}{p} + \frac{1}{q} = 1$, p, q > 1.

• We shall show that

$$\max_{\mathbf{x}\in\mathbb{R}^d,\|\mathbf{x}\|_p=1}\sum_{i=1}^d\theta_i x_i=\|\boldsymbol{\theta}\|_q.$$

•
$$\|\mathbf{x}\|_p = (\sum_{i=1}^d |x_i|^p)^{1/p}.$$

• Hölder's Inequality:

$$\sum_{i=1}^{d} |x_i y_i| \le \left(\sum_{i=1}^{d} |x_i|^p\right)^{1/p} \left(\sum_{i=1}^{d} |y_i|^q\right)^{1/q}$$

for
$$p, q > 1, 1/p + 1/q = 1$$
.

Joseph C. C. Lin (CSIE, TKU, TW)

Dual Norm of L_1 -Norm is the L_∞ -Norm

With respect to the L_1 -Norm, we have

 $\|\boldsymbol{\theta}\|_* = \|\boldsymbol{\theta}\|_{\infty}.$

$$\begin{aligned} \|\boldsymbol{\theta}\|_{*} &= \max_{\mathbf{x}:\sum_{i}|x_{i}|\leq 1} \langle \boldsymbol{\theta}, \mathbf{x} \rangle \\ &= \max_{\mathbf{x}:\sum_{i}|x_{i}|\leq 1} \sum_{i} \theta_{i} x_{i} \\ &= \max_{i} |\theta_{i}| \\ &= \|\boldsymbol{\theta}\|_{\infty}. \end{aligned}$$

Joseph C. C. Lin (CSIE, TKU, TW)

(日)

э

Inner Product & Norm

• Every inner product space induces a norm.

• $\|\mathbf{x}\| := \langle \mathbf{x}, \mathbf{x} \rangle^{1/2}$.

Exercise $\|\theta\| \le \|\theta\|_*$ and $\|\theta\|^2 \le \|\theta\|_* \|\theta\|_{**}.$

I a a a a la	<u>_</u>	<u>_</u>	1.1	(CCIE	TIZE	$T(\Lambda/)$
Joseph	С.	С.	LIN I	CSIE,	TRU,	1 0 0)

イロト 不得 トイヨト イヨト 二日

Take Home Exercise & Further Study

Dual Norm of a Dual Norm is the Primal Norm

Prove that

$$\|\boldsymbol{\theta}\|_{**} = \|\boldsymbol{\theta}\|.$$

Joseph C. C. Lin (CSIE, TKU, TW)

э

< ロ > < 同 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 >

Take Home Exercise & Further Study

Dual Norm of a Dual Norm is the Primal Norm

Prove that

$$\|\boldsymbol{\theta}\|_{**} = \|\boldsymbol{\theta}\|.$$

• A possible way:

$$\min_{\boldsymbol{\theta}} \|\boldsymbol{\theta}\| \quad \text{subject to} \quad \boldsymbol{\theta} = \mathbf{x}.$$

Joseph C. C. Lin (CSIE, TKU, TW)

3

15 / 30

イロト イポト イヨト イヨト

Dual Norms

Smoothness & Dual Norms

Outline





2 Dual Norms

Smoothness & Dual Norms



э

イロト イヨト イヨト イヨト

Dual Norms

Smoothness & Dual Norms

Smoothness

Smooth Functions

• Let $f: V \mapsto \mathbb{R}$ be a function differentiable in an open set $\supseteq V$.

• We say that f is *M*-smooth w.r.t. $\|\cdot\|$ if $\|\nabla f(\mathbf{x}) - \nabla f(\mathbf{y})\|_* \leq M \|\mathbf{x} - \mathbf{y}\|$ for all $\mathbf{x}, \mathbf{y} \in V$.

Lemma [Bound w.r.t. Linear Approximation]

Let $f: V \mapsto \mathbb{R}$ be an *M*-smooth function. Then, for any $\mathbf{x}, \mathbf{y} \in V$, we have

$$|f(\mathbf{y}) - f(\mathbf{x}) - \langle
abla f(\mathbf{x}), \mathbf{y} - \mathbf{x})
angle| \leq rac{M}{2} \|\mathbf{y} - \mathbf{x}\|^2.$$

Joseph C. C. Lin (CSIE, TKU, TW)

Dual Norms

Smoothness & Dual Norms

Proof of the Lemma

$$\begin{aligned} f(\mathbf{y}) &= f(\mathbf{x}) + \int_0^1 \langle \nabla f(\mathbf{x} + \tau(\mathbf{y} - \mathbf{x})), \mathbf{y} - \mathbf{x} \rangle d\tau \\ &= f(\mathbf{x}) + \langle \nabla f(\mathbf{x}), \mathbf{y} - \mathbf{x} \rangle + \int_0^1 \langle \nabla f(\mathbf{x} + \tau(\mathbf{y} - \mathbf{x})) - \nabla f(\mathbf{x}), \mathbf{y} - \mathbf{x} \rangle \rangle d\tau \end{aligned}$$

Then

Joseph C. C. Lin (CSIE, TKU, TW)

3

イロト イヨト イヨト イヨト

Dual Norms

Smoothness & Dual Norms

Proof of the Lemma

$$\begin{aligned} f(\mathbf{y}) &= f(\mathbf{x}) + \int_0^1 \langle \nabla f(\mathbf{x} + \tau(\mathbf{y} - \mathbf{x})), \mathbf{y} - \mathbf{x} \rangle d\tau \\ &= f(\mathbf{x}) + \langle \nabla f(\mathbf{x}), \mathbf{y} - \mathbf{x} \rangle + \int_0^1 \langle \nabla f(\mathbf{x} + \tau(\mathbf{y} - \mathbf{x})) - \nabla f(\mathbf{x}), \mathbf{y} - \mathbf{x} \rangle \rangle d\tau \end{aligned}$$

Then

$$\begin{aligned} |f(\mathbf{y}) - f(\mathbf{x}) - \langle \nabla f(\mathbf{x}), \mathbf{y} - \mathbf{x} \rangle \rangle| &= \left| \int_0^1 \langle \nabla f(\mathbf{x} + \tau(\mathbf{y} - \mathbf{x})) - \nabla f(\mathbf{x}), \mathbf{y} - \mathbf{x} \rangle \rangle d\tau \right| \\ &\leq \int_0^1 |\langle \nabla f(\mathbf{x} + \tau(\mathbf{y} - \mathbf{x})) - \nabla f(\mathbf{x}), \mathbf{y} - \mathbf{x} \rangle \rangle | d\tau \\ &\leq \int_0^1 \|\nabla f(\mathbf{x} + \tau(\mathbf{y} - \mathbf{x})) - \nabla f(\mathbf{x})\|_* \|\mathbf{y} - \mathbf{x}\| d\tau \\ &\leq \int_0^1 \tau M \|\mathbf{y} - \mathbf{x}\|^2 d\tau = \frac{M}{2} \|\mathbf{y} - \mathbf{x}\|^2. \end{aligned}$$

Joseph C. C. Lin (CSIE, TKU, TW)

< □ ▶ < □ ▶ < □ ▶ < □ ▶ < □ ▶
 Spring 2023

Dual Norms

Smoothness & Dual Norms

Another Useful Theorem

Theorem

Let $f : \mathbb{R}^d \mapsto \mathbb{R}$ be *M*-smooth and bounded from below, then for all $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^d$,

$$\|\nabla f(\mathbf{x})\|_*^2 \leq 2M\left(f(\mathbf{x}) - \inf_{\mathbf{y}\in\mathbb{R}^d} f(\mathbf{y})\right).$$

• Proof left as an exercise (refer to the monograph).

イロト 不得下 イヨト イヨト 二日

Outline



Dual Norm

• Smoothness & Dual Norms



э

イロト イヨト イヨト

Lagrange Dual Problem

Click for the reference material.

3

イロン イ理 とく ヨン イ ヨン

Primal Problem

• Consider a possibly non-convex optimization problem:

Primal Problem

$$p^* := \min_{\mathbf{x}\in\mathcal{D}} F(\mathbf{x})$$

subject to

$$f_i(\mathbf{x}) \le 0$$
, for $i = 1, 2, ..., m$.

- $\mathcal{D} \subseteq \mathbb{R}^n$: the domain of the problem
- $\mathcal{X} \subseteq \mathcal{D}$: the feasible solution space.
- $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n$: primal variable.

3

イロト イポト イヨト イヨト

• $\mathcal{L}: \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^m \mapsto \mathbb{R}$, such that

$$\mathcal{L}(\mathbf{x},\lambda) := F(\mathbf{x}) + \sum_{i=1}^{m} \lambda_i f_i(\mathbf{x}).$$

Ξ.

イロト イヨト イヨト イヨト

• $\mathcal{L}: \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^m \mapsto \mathbb{R}$, such that

$$\mathcal{L}(\mathbf{x},\lambda) := F(\mathbf{x}) + \sum_{i=1}^{m} \lambda_i f_i(\mathbf{x}).$$

• $\lambda \in \mathbb{R}^m$: Lagrange multipliers.

3

• $\mathcal{L}: \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^m \mapsto \mathbb{R}$, such that

$$\mathcal{L}(\mathbf{x},\lambda) := F(\mathbf{x}) + \sum_{i=1}^{m} \lambda_i f_i(\mathbf{x}).$$

• $\lambda \in \mathbb{R}^m$: Lagrange multipliers.

• Observation:

$$\forall \mathbf{x} \in \mathcal{X}, \forall \lambda \in \mathbf{R}^m_+ : F(\mathbf{x}) \ge \mathcal{L}(\mathbf{x}, \lambda).$$

3

• $\mathcal{L}: \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^m \mapsto \mathbb{R}$, such that

$$\mathcal{L}(\mathbf{x},\lambda) := F(\mathbf{x}) + \sum_{i=1}^{m} \lambda_i f_i(\mathbf{x}).$$

• $\lambda \in \mathbb{R}^m$: Lagrange multipliers.

• Observation:

$$\forall \mathbf{x} \in \mathcal{X}, \forall \lambda \in \mathbf{R}^m_+ : \ F(\mathbf{x}) \geq \mathcal{L}(\mathbf{x}, \lambda).$$

• The purpose of Lagrangian:

$$p^* = \min_{\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n} \max_{\lambda \in \mathbb{R}^m_+} \mathcal{L}(\mathbf{x}, \lambda).$$

Joseph C. C. Lin (CSIE, TKU, TW)

э

23 / 30

• $\mathcal{L}: \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^m \mapsto \mathbb{R}$, such that

$$\mathcal{L}(\mathbf{x},\lambda) := F(\mathbf{x}) + \sum_{i=1}^{m} \lambda_i f_i(\mathbf{x}).$$

• $\lambda \in \mathbb{R}^m$: Lagrange multipliers.

• Observation:

$$\forall \mathbf{x} \in \mathcal{X}, \forall \lambda \in \mathbf{R}^m_+: \ F(\mathbf{x}) \geq \mathcal{L}(\mathbf{x}, \lambda).$$

• The purpose of Lagrangian:

$$p^* = \min_{\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n} \max_{\lambda \in \mathbb{R}^m_+} \mathcal{L}(\mathbf{x}, \lambda). \Rightarrow \mathsf{Unconstrained}!$$

Joseph C. C. Lin (CSIE, TKU, TW)

э

Lagrange Dual Problem

• Note that for any $\mathbf{z} \in \mathbb{R}^m$,

$$\max_{\boldsymbol{\lambda} \succeq \mathbf{0}} \boldsymbol{\lambda}^{\top} \mathbf{z} = \begin{cases} \mathbf{0} & \text{if } \mathbf{z} \preceq \mathbf{0} \\ +\infty & \text{otherwise} \end{cases}$$

3

・ロト ・ 理 ト ・ ヨ ト ・ ヨ ト ・

Lagrange Dual Function (1/2)

Lagrange Dual Function

$$g(\lambda) := \min_{\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n} \mathcal{L}(\mathbf{x}, \lambda).$$

Joseph C. C. Lin (CSIE, TKU, TW)

3

Lagrange Dual Function (1/2)

Lagrange Dual Function

$$g(\lambda) := \min_{\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n} \mathcal{L}(\mathbf{x}, \lambda).$$

- $\mathcal{L}(\mathbf{x}, \cdot)$ is affine for every \mathbf{x} .
- g is pointwise minimum of affine functions.
- \star g is concave.

3

イロト イポト イヨト イヨト

Lagrange Dual Function (2/2)

$$\forall \mathbf{x} \in \mathcal{X}, \forall \lambda \in \mathbf{R}^{m}_{+}: F(\mathbf{x}) \geq \min_{\mathbf{x}'} \mathcal{L}(\mathbf{x}', \lambda) = g(\lambda)$$

Minimizing the left-hand side, we have

э

イロン 不聞 とくほとう ほとう

Lagrange Dual Function (2/2)

$$\forall \mathbf{x} \in \mathcal{X}, \forall \lambda \in \mathbf{R}^{m}_{+}: F(\mathbf{x}) \geq \min_{\mathbf{x}'} \mathcal{L}(\mathbf{x}', \lambda) = g(\lambda)$$

Minimizing the left-hand side, we have

$$\forall \lambda \in \mathbf{R}^m_+ : p^* \geq g(\lambda).$$

The Lagrange Dual Problem

The best lower bound is by using $p^* \ge d^*$, where

$$d^* = \max_{\lambda \succeq \mathbf{0}} g(\lambda).$$

Joseph C. C. Lin (CSIE, TKU, TW)

Spring 2023 26 / 30

3

イロト 不得 トイヨト イヨト

Lagrange Dual Function (2/2)

$$\forall \mathbf{x} \in \mathcal{X}, \forall \lambda \in \mathbf{R}^{m}_{+}: F(\mathbf{x}) \geq \min_{\mathbf{x}'} \mathcal{L}(\mathbf{x}', \lambda) = g(\lambda)$$

Minimizing the left-hand side, we have

$$\forall \lambda \in \mathbf{R}^m_+: p^* \geq g(\lambda).$$

The Lagrange Dual Problem

The best lower bound is by using $p^* \ge d^*$, where

$$d^* = \max_{\lambda \succeq \mathbf{0}} g(\lambda).$$

• $p^* - d^*$: The duality gap.

Joseph C. C. Lin (CSIE, TKU, TW)

イロト 不得 トイヨト イヨト 二日

Case with Equality Constraints

• If there are equality constraints such as $h_i(\mathbf{x}) = 0$ for some *i*'s,

 $h_i(\mathbf{x}) \leq 0, \ -h_i(\mathbf{x}) \leq 0$

イロト 不得 トイヨト イヨト 二日

Case with Equality Constraints

• If there are equality constraints such as $h_i(\mathbf{x}) = 0$ for some *i*'s,

 $egin{aligned} h_i(\mathbf{x}) &\leq 0, \ -h_i(\mathbf{x}) &\leq 0 \end{aligned}$

Then,

$$\begin{aligned} \mathcal{L}(\mathbf{x},\lambda,\nu^+,\nu^-) &= F(\mathbf{x}) + \sum_i \lambda_i f_i(\mathbf{x}) + \sum_j \nu_j^+ h_j(\mathbf{x}) + \sum_j \nu_j^- (-h_j(\mathbf{x})) \\ &= F(\mathbf{x}) + \sum_i \lambda_i f_i(\mathbf{x}) + \sum_j \nu_j h_j(\mathbf{x}), \end{aligned}$$

where $\nu := \nu^{+} + \nu^{-}$.

イロト 不得下 イヨト イヨト 二日

27 / 30

Minimax Inequality

Minimax Inequality

For any function f of two vector variables \mathbf{x}, \mathbf{y} and domains \mathcal{X}, \mathcal{Y} ,

$$\max_{\mathbf{y}\in\mathcal{Y}}\min_{\mathbf{x}\in\mathcal{X}}f(\mathbf{x},\mathbf{y})\leq\min_{\mathbf{x}\in\mathcal{X}}\max_{\mathbf{y}\in\mathcal{Y}}f(\mathbf{x},\mathbf{y}).$$

Observe that

$$\min_{\mathbf{x}'\in\mathcal{X}}f(\mathbf{x}',\mathbf{y})\leq$$

$$\max_{\mathbf{y}'\in\mathcal{Y}}f(\mathbf{x},\mathbf{y}').$$

Joseph C. C. Lin (CSIE, TKU, TW)

Online Learning

Spring 2023

(日)

э

Minimax Inequality

Minimax Inequality

For any function f of two vector variables \mathbf{x}, \mathbf{y} and domains \mathcal{X}, \mathcal{Y} ,

$$\max_{\mathbf{y}\in\mathcal{Y}}\min_{\mathbf{x}\in\mathcal{X}}f(\mathbf{x},\mathbf{y})\leq\min_{\mathbf{x}\in\mathcal{X}}\max_{\mathbf{y}\in\mathcal{Y}}f(\mathbf{x},\mathbf{y}).$$

Observe that

$$\begin{split} \min_{\mathbf{x}' \in \mathcal{X}} f(\mathbf{x}', \mathbf{y}) &\leq f(\mathbf{x}, \mathbf{y}) &\leq \\ f(\mathbf{x}, \mathbf{y}) &\leq & \max_{\mathbf{y}' \in \mathcal{Y}} f(\mathbf{x}, \mathbf{y}'). \end{split}$$

Joseph C. C. Lin (CSIE, TKU, TW)

(日)

28 / 30

э

Slater's Condition

Slater's Condition

There exists $\mathbf{x}_0 \in \mathcal{D}$ such that $f_i(\mathbf{x}_0) < 0 \ \forall i \text{ and } h_j(\mathbf{x}_0) = 0, \ \forall j$.

3

イロト イポト イヨト イヨト

Slater's Condition

Slater's Condition

There exists $\mathbf{x}_0 \in \mathcal{D}$ such that $f_i(\mathbf{x}_0) < 0 \ \forall i \text{ and } h_j(\mathbf{x}_0) = 0, \ \forall j$.

• A *weak* form of Slater's condition: strictly feasibility is not required whenever *f_i* is affine.

イロト 不得 トイヨト イヨト 二日

Slater's Condition

Slater's Condition

There exists $\mathbf{x}_0 \in \mathcal{D}$ such that $f_i(\mathbf{x}_0) < 0 \ \forall i \text{ and } h_j(\mathbf{x}_0) = 0, \ \forall j$.

• A *weak* form of Slater's condition: strictly feasibility is not required whenever *f_i* is affine.

Strong Duality

If the primal problem is convex and satisfies the weak Slater's condition, then the strong duality holds, that is,

$$p^* = d^*.$$

イロト 不得 トイヨト イヨト 二日

Discussions

Joseph C. C. Lin (CSIE, TKU, TW)

Online Learning

Spring 2023

・ロト ・四ト ・ヨト ・ヨト

30 / 30

э