

Метод «идеальной» точки

Метод основан на идее целевого программирования, состоящей в нахождении на множестве эффективных векторных оценок $\mathbf{F}_P(\mathbf{X})$ многокритериальной аналитической задачи решения, максимально приближенного к некоторой недостижимой «идеальной» цели \mathbf{F}^g .

Этап 1. Построение идеальной точки. Решаем m задач:

$$\left\{ \begin{array}{l} f_1(\mathbf{x}) \rightarrow \min_{\mathbf{x} \in \mathbf{X}} \Rightarrow f_1(\mathbf{x}^g) = f_1^g, \\ \dots \\ f_m(\mathbf{x}) \rightarrow \min_{\mathbf{x} \in \mathbf{X}} \Rightarrow f_m(\mathbf{x}^g) = f_m^g. \end{array} \right.$$

$$\Rightarrow \mathbf{F}^g = [f_1^g, \dots, f_m^g]^T - \text{«идеальная» точка.}$$

Этап 2. Формируем функцию, характеризующую метрику критериального пространства, например, в виде:

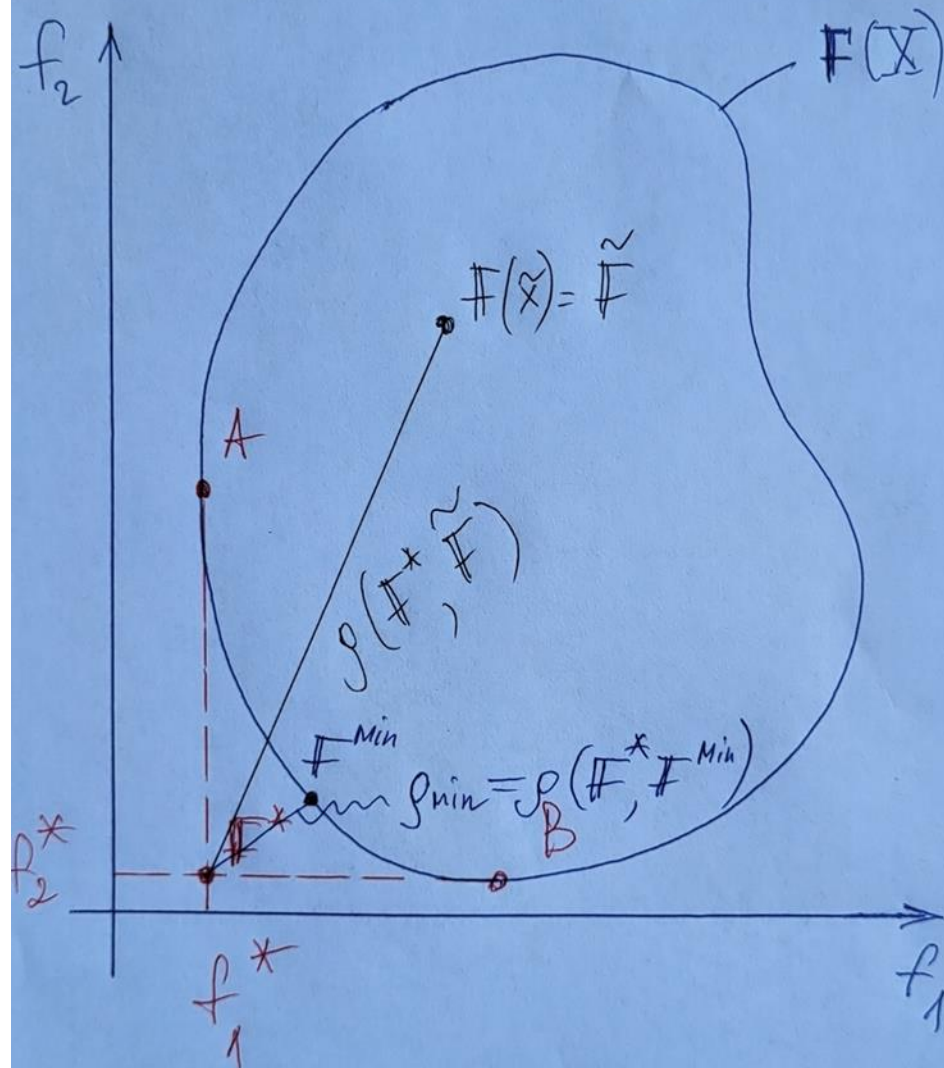
$$\rho(\mathbf{F}(\mathbf{x}), \mathbf{F}^g) = \sum_{i=1}^m \left(f_i(\mathbf{x}) - f_i^g \right)^2 .$$

Этап 3. Решаем задачу:

$$\rho(\mathbf{F}(\mathbf{x}), \mathbf{F}^g) \rightarrow \min_{\mathbf{x} \in \mathbf{X}} \Rightarrow \mathbf{F}(\mathbf{x}^*) = \mathbf{F}^* .$$

Решение $\mathbf{F}(\mathbf{x}^*) = \mathbf{F}^*$ будем считать оптимальным решением исходной многокритериальной аналитической задачи, максимально приближенным к идеальной цели

$$\mathbf{F}^g = \left[f_1^g, \dots, f_m^g \right]^T .$$



$$F^* = [f_1^*, f_2^*]$$

Пример. Дана многокритериальная аналитическая задача:

$$f_1(\mathbf{x}) = x_1 + x_2 \rightarrow \max_{\mathbf{x} \in \mathbf{X}}$$

$$f_2(\mathbf{x}) = -3x_1 + x_2 \rightarrow \max_{\mathbf{x} \in \mathbf{X}}$$

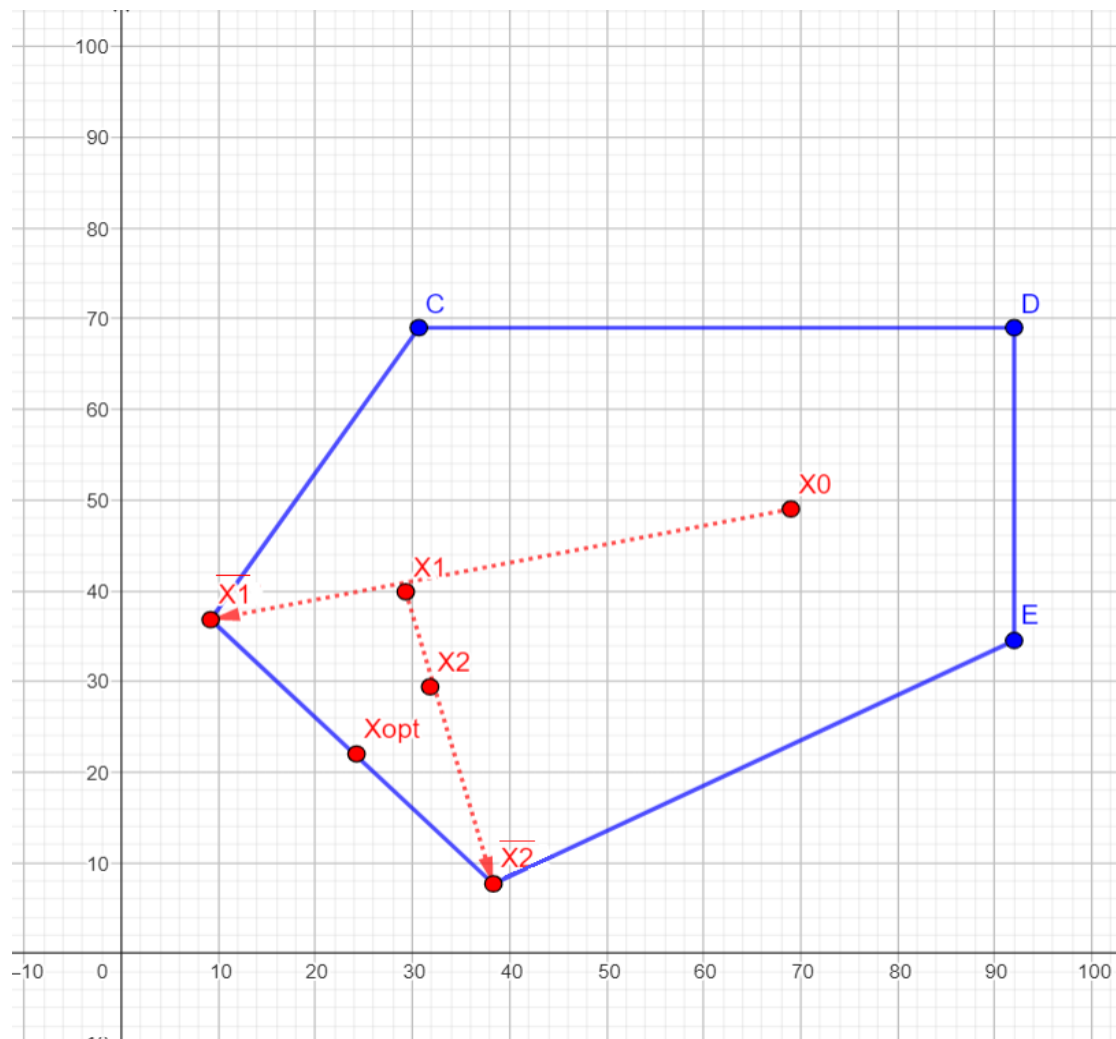
$$f_3(\mathbf{x}) = x_1 - 3x_2 \rightarrow \max_{\mathbf{x} \in \mathbf{X}},$$

где множество \mathbf{X} определяется системой ограничений:

$$\mathbf{X} : \begin{cases} x_1 + x_2 \geq 46, \\ x_1 - 2x_2 \leq 23, \\ -3x_1 + 2x_2 \leq 46, \\ 0 \leq x_1 \leq 92, \\ 0 \leq x_2 \leq 69. \end{cases}$$

Требуется решить поставленную задачу методом «идеальной» точки.

Геометрическая интерпретация



$$) \approx 38196.2 > \rho(\mathbf{x}^{(1)})$$

Этап 1. Построение идеальной точки. Решаем последовательно следующие задачи.

$$1. \quad f_1(\mathbf{x}) = x_1 + x_2 \rightarrow \max_{\mathbf{x} \in X}.$$

Оптимальное решение достигается в вершине D области допустимых решений $\mathbf{X} = ABCDE$: $\mathbf{x}^{1g} = [92; 69]^T$, $f_1(\mathbf{x}^{1g}) = f_1^g = 161$.

$$2. \quad f_2(\mathbf{x}) = -3x_1 + x_2 \rightarrow \max_{\mathbf{x} \in X}.$$

Оптимальное решение достигается в вершине B:

$$\mathbf{x}^{2g} = [9.2; 36.8]^T, \quad f_2(\mathbf{x}^{2g}) = f_2^g = 9.2$$

$$3. \quad f_3(\mathbf{x}) = x_1 - 3x_2 \rightarrow \max_{\mathbf{x} \in X}.$$

Оптимальное решение достигается в вершине A:

$$\mathbf{x}^{3g} = [38.33; 7.67]^T, \quad f_3(\mathbf{x}^{3g}) = f_3^g = 15.33.$$

Таким образом, идеальная точка: $\mathbf{F}^g = [161; 9.2; 15.33]^T$.

Этап 2. Сформируем функцию метрики:

$$\rho(\mathbf{F}(\mathbf{x}), \mathbf{F}^g) = (x_1 + x_2 - 161)^2 + (-3x_1 + x_2 - 9.2)^2 + (x_1 - 3x_2 - 15.33)^2$$

Этап 3. Решаем задачу:

$$\rho(\mathbf{F}(\mathbf{x}), \mathbf{F}^g) \rightarrow \min_{\mathbf{x} \in \mathbf{X}} . \quad (1)$$

Это задача нелинейного программирования, в которой целевая функция - нелинейная, а система ограничений, задающая область

$\mathbf{X} = ABCDE$, - линейная. Для решения задач данного типа целесообразно применять **метод Франк-Вульфа**.

Метод Франк-Вульфа

Шаг 0. Задать $k = 0$ - номер итерации .

Задать \mathbf{x}^0 - начальное приближение.

Вычислить градиент целевой функции $\rho(\mathbf{F}(\mathbf{x}), \mathbf{F}^g)$:

$$\nabla \rho(\mathbf{x}) = \left[\frac{\partial \rho(\mathbf{x})}{\partial x_1}; \frac{\partial \rho(\mathbf{x})}{\partial x_2} \right]^T$$

$$\frac{\partial \rho(\mathbf{x})}{\partial x_1} = 22x_1 - 10x_2 - 297.47 \quad ; \quad \frac{\partial \rho(\mathbf{x})}{\partial x_2} = -10x_1 + 22x_2 - 248.49 \quad (2)$$

Выполним одну итерацию метода Франк-Вульфа.

Итерация 1. Итерация включает в себя следующие основные шаги.

Шаг 1. Сформировать вспомогательную функцию вида:

$$\tilde{\rho}^{(k+1)}(\mathbf{x}) = \frac{\partial \rho(\mathbf{x}^{(k)})}{\partial x_1} x_1 + \frac{\partial \rho(\mathbf{x}^{(k)})}{\partial x_2} x_2$$

С учетом 2):

$$\tilde{\rho}^{(1)}(\mathbf{x}) = 760.53x_1 + 73.59x_2 \quad .$$

Шаг 2. Решить задачу линейного программирования:

$$\tilde{\rho}^{(1)}(\mathbf{x}) = 760.53x_1 + 73.59x_2 \rightarrow \min_{\mathbf{x} \in \mathbf{X}} \Rightarrow \bar{\mathbf{x}}^{(1)} \quad . \quad (3)$$

Оптимальное решение $\bar{\mathbf{x}}^{(1)}$ задачи (3) достигается в вершине $B(9.2; 36.8)$ области $\mathbf{X} = ABCDE$: $\bar{\mathbf{x}}^{(1)} = [9.2; 36.8]^T$.

Шаг 3. Найти приближение к решению задачи (1) в виде:

$$\mathbf{x}^{(1)} = \mathbf{x}^{(0)} + \lambda_0 (\bar{\mathbf{x}}^{(1)} - \mathbf{x}^{(0)}) \quad , \quad (4)$$

где λ_0 определяется из решения задачи:

$$\rho(\mathbf{x}^{(1)}(\lambda)) \rightarrow \min_{0 \leq \lambda \leq 1} . \quad (5)$$

Целевая функция в задаче (5) зависит только от параметра λ , т.к. в (5) все параметры, кроме λ , фиксированы и известны.

Интервал $0 \leq \lambda \leq 1$ означает, что оптимальное значение функции $\rho(\mathbf{x})$ ищется на отрезке $[\mathbf{x}^{(0)}, \bar{\mathbf{x}}^{(1)}]$.

Подставляя числовые значения $\mathbf{x}^{(0)}, \bar{\mathbf{x}}^{(1)}$ в (4), получим:

$$\mathbf{x}^{(1)} = \begin{bmatrix} (69 - 59.8\lambda) \\ (46 - 9.2\lambda) \end{bmatrix}$$

$$\rho(\mathbf{x}^{(1)}) = 34765.88\lambda^2 - 46157.01\lambda + 38196.15 \quad . \quad (6)$$

Для определения минимума функции (6) вычисляем производную по λ и приравниваем ее нулю:

$$\frac{d\rho}{d\lambda} = 69531.76\lambda - 46157.01 = 0 \quad .$$

Получаем: $\lambda_0 \simeq 0.664 \quad .$

Оптимальное значение: $\mathbf{x}^{(1)} \simeq [29.30; 39.89]^T$; $\rho(\mathbf{x}^{(1)}) \simeq 22876.1 \quad .$

Для сравнения: $\rho(\mathbf{x}^{(0)}) \simeq 38196.2 > \rho(\mathbf{x}^{(1)}) \quad .$

Т.е. в результате выполнения итерации 1 значение целевой функции $\rho(\mathbf{x})$ уменьшилось (см. геометрич. интерпретацию).

Далее полагаем $k = k + 1$ и переходим к итерации 2.