تکلیف سری اول درس روشهای عددی بهینهسازی

مسعود باباييزاده

۱ هدف

در این تکلیف هدف آن است که روش GSS) Golden Section Search) برای مینیمم کردن یک تابع یک متغیره در MATLAB پیادهسازی گردد. این برنامه بعداً (در تکالیف بعدی) برای حداقل کردن توابع چندمتغیره نیز مورد استفاده قرار خواهد گرفت، زیرا خواهیم دید که بسیاری از روشهای تکراری (iterative) برای حداقل کردن توابع چندمتغیره، در هر تکرار نیاز دارند که یک تابع یک متغیره حداقل شود.

برنامه نهایی باید به صورت یک شفایل بنام GSS.m نوشته شود. در واقع یکی از آرگومانهایی که این تابع می گیرد باید نام تابعی باشد که قرار است حداقل شود (اینکار را می توان با استفاده از handle به توابع انجام داد که در قسمت بعد می توان از این شفایل برای حداقل کردن هر تابعی استفاده کرد.

به طور خلاصه، ورودی و خروجیهای این تابع به شرح زیر هستند:

[x_min, N] = GSS(f, a, b, epsilon, varargin)

که در آن:

- f یک هندل به تابعی است که باید حداقل شود.
- a ابتدا و b انتهای بازهای است که قرار است برای حداقل کردن تابع f مورد جستجو قرار گیرد.
- epsilon تلرانس مورد قبول در جواب نهایی است. به این ترتیب که هرگاه هنگام جستجو آلگوریتم به این نقطه رسید که حداقل کننده تابع در یک فاصله $[a_i,b_i]$ قرار دارد بطوریکه ϵ حداقل کننده تابع در یک فاصله ϵ و است، تابع ϵ مقدار ϵ مقدار ϵ و ابه عنوان جواب بر می گرداند.
- varargin بقیه پارامترهای احتمالی ای است که تابع f به آنها نیاز دارد. این را به این دلیل می گذاریم که ممکن است شخصی بخواهد از GSS برای حداقل کردن یک تابع یک متغیرهای استفاده کند که غیر از متغیر (x)، پارامترهای دیگری نیز می گیرد. به عبارتی درون تابع GSS، هرگاه به مقدار تابع f(x) در نقطه f(x) بیاز بود، این مقدار با استفاده از دستور f(x) varargin) محاسبه می شود.
 - x_min حداقل کننده ای که اَلگوریتم پیدا کرده است (خروجی).
- N تعداد تکراری که آلگوریتم برای محاسبه این حداقل کننده و با این تلرانس و با این مقادیر اولیه مجبور به استفاده شده است (خروجی).

مثالها

• برای حداقل کردن تابع (sin(x در فاصله [۳٫۰] رادیان و با تلرانس ۱۰/۰ می نویسیم: (GSS(@sin, 0, 3, 0.01) • فرض کنید یک تابع f(x,n) در MATLAB نوشته ایم که مقدار x^n را حساب می کند و n را هم به عنوان پارامتر از ورودی می گیرد. در اینصورت برای حداقل کردن تابع x^1 در فاصله [-1,1] و با تلرانس x^1 در فریسیم:

GSS(@f, -1, 1, 0.01, 2)

و برای حداقل کردن تابع x^* در فاصله [-1,1] و با تلرانس x^* می نویسیم: x^* (GSS(@f, -1, 1, 0.01, 4)

Y توضیحاتی در مورد function ها در ۲

function به یک handle ۱.۲

یک روش در MATLAB برای ارسال نام یک تابع به عنوان پارامتر به تابع دیگر استفاده از handle به توابع است. یک handle به یک تابع با استفاده از ۵ به صورت زیر بدست می آید:

fhandle = @FunctionName

در اینصورت صدا زدن این تابع می تواند بجای نام اصلی با این handle صورت گیرد. مثال. فرض کنید تابعی به صورت زیر داریم:

function x=MyPlot(fhandle, data)
plot(data, fhandle(data))

مثلاً با استفاده از این تابع می توان تابع \sin را در فاصله $(-\pi,\pi)$ با دستور زیر رسم کرد: MyPlot(@sin, -pi:0.01:pi)

توجه ۱. بجای استفاده از handleها، می توانستیم MyPlot را طوری بنویسیم که نام تابع با استفاده از استفاده از string و string و handle و string را با استفاده از دستورات string و func2str به یکدیگر تبدیل کرد.

توجه ۲. با استفاده از handle ها می توان بدون نوشتن M-فایل در MATLAB تابع تعریف کرد (Anonymous Functions). مثلاً:

 $sqr = @(x) x.^2;$

توجه ۳. برای توضیحات بیشتر به راهنمای MATLAB مراجعه کنید:

 $Help \rightarrow Contents \rightarrow MATLAB \rightarrow Programming \rightarrow Function Handles$

۲.۲ تعداد آرگومان متغیر در توابع

در MATLAB می توان تعداد ورودی یا خروجی متغیر داشت. اینکار با استفاده از varargin و warargout می استفاده از MATLAB صورت می گیرد. در صورتی که آرگومانهای عادی با varargin و varargout مخلوط شوند، باید حتماً varargout و varargout در آخر لیست آرگومانها ظاهر شوند.

برای توضیحات بیشتر به راهنمای MATLAB مراجعه کنید:

 $Help \rightarrow Contents \rightarrow MATLAB \rightarrow Programming \rightarrow Function Arguments$