# 3. Projekt

# Penalty-Verfahren & SQP-Verfahren

im Fach

Numerische Optimierung

Juni 2020

Maximilian Gaul

#### Aufgabe 1

### Aufgabe 2

Implementierung siehe BFGS\_Pen.m und ArmijoPen.m.

## Aufgabe 3

Tests siehe Projekt\_3.m.

#### Aufgabe 4

Das Problem

$$f(x) = \min x_1$$

unter den Nebenbedingungen

$$g_1(x) = x_1^2 + x_2^2 - 1 \le 0$$
 
$$g_2(x) = x_1 + x_2 - \gamma \le 0, \gamma \ge -\sqrt{2}$$

lässt sich so graphisch darstellen:

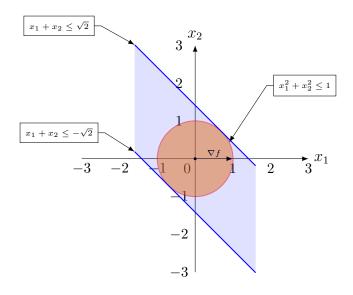


Abbildung 1: Graphische Darstellung der Zielfunktion und Nebenbedingungen, gültige Punkte müssen in der Schnittmenge aus Blau und Orange liegen

Anhand der Lagrange-Funktion:

$$L(x,\lambda) = x_1 + \lambda_1(x_1^2 + x_2^2 - 1) + \lambda_2(x_1 + x_2 - \gamma)$$

und den Ableitungen:

$$\nabla f(x) = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}$$
,  $\nabla g_1(x) = \begin{bmatrix} 2x_1 \\ 2x_2 \end{bmatrix}$ ,  $\nabla g_2(x) = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}$ 

kann man die KKT-Bedingungen aufstellen:

$$\nabla_x L(x,\lambda) = \nabla f(x) + \lambda_1 \nabla g_1(x) + \lambda_2 \nabla g_2(x) = 0 \text{ (Stationarität)}$$

$$\Leftrightarrow \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} + \lambda_1 \cdot \begin{bmatrix} 2x_1 \\ 2x_2 \end{bmatrix} + \lambda_2 \cdot \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$\lambda_1$$
,  $\lambda_2 \geq 0$ ,  $\lambda_1 \cdot (x_1^2 + x_2^2 - 1) = 0$ ,  $\lambda_2 \cdot (x_1 + x_2 - \gamma) = 0$  (Komplementarität) 
$$g_1(x) \leq 0$$
,  $g_2(x) \leq 0$  (Zulässigkeit)

Um die Komplementarität zu erfüllen kann man nun verschiedene Faktoren gleich Null setzen.

Für  $\lambda_1=0$  und  $\lambda_2=0$  erhält man einen Widerspruch in der Stationarität, ebenso für  $\lambda_1=0$  und  $\lambda_2\neq 0$ .

Für  $\lambda_1 \neq 0$  und  $\lambda_2 = 0$  erhält man:

$$\begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} + \lambda_1 \cdot \begin{bmatrix} 2x_1 \\ 2x_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

mit

$$1 + 2\lambda_1 x_1 = 0$$
$$2\lambda_1 x_2 = 0 \Rightarrow^{\lambda_1 \neq 0} x_2 = 0$$

Da  $\lambda_1 \neq 0$  muss wegen der Komplementarität zwangsläufig gelten  $x_1^2+x_2^2=1 \Leftrightarrow x_1=\pm \sqrt{1-x_2^2}$  bzw.  $x_1=\pm 1$ . Nun einsetzen

$$1+2\lambda_1=0\Leftrightarrow \lambda_1=-rac{1}{2}$$
 (ungültig) 
$$1-2\lambda_1=0\Leftrightarrow \lambda_1=rac{1}{2}$$

Damit erhält man den KKT-Punkt:  $x_1=-1$  ,  $x_2=0$ . Für  $\lambda_1\neq 0$  und  $\lambda_2\neq 0$  erhält man

$$x_1 + x_2 - \gamma = 0 \Leftrightarrow x_1 = \gamma - x_2$$

$$x_1^2 + x_2^2 - 1 = 0 \Leftrightarrow (\gamma - x_2)^2 + x_2^2 - 1 = 0 \Leftrightarrow x_2 = \pm \sqrt{\frac{2(1 - \gamma^2) + \gamma^2}{4}} + \frac{1}{2}\gamma$$

$$\Leftrightarrow x_2 = \pm \frac{1}{2} \cdot \sqrt{\gamma^2 + 2(1 - \gamma^2)} + \frac{1}{2}\gamma \Rightarrow x_1 = \gamma - \left(\pm \frac{1}{2} \cdot \sqrt{\gamma^2 + 2(1 - \gamma^2)} + \frac{1}{2}\gamma\right)$$

Für 
$$x_1=\gamma-\frac{1}{2}\sqrt{\gamma^2+2(1-\gamma^2)}-\frac{1}{2}\gamma\Leftrightarrow x_1=\frac{1}{2}\gamma-\frac{1}{2}\sqrt{\gamma^2+2(1-\gamma^2)}$$
 und  $x_2=\frac{1}{2}\sqrt{\gamma^2-2(1-\gamma^2)}+\frac{1}{2}\gamma$  erhält man die Stationaritätsgleichung

$$\begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} + \lambda_1 \cdot \begin{bmatrix} 2 \cdot \left( \frac{1}{2}\gamma - \frac{1}{2}\sqrt{\gamma^2 + 2(1 - \gamma^2)} \right) \\ 2 \cdot \left( \frac{1}{2}\sqrt{\gamma^2 + 2(1 - \gamma^2)} + \frac{1}{2}\gamma \right) \end{bmatrix} + \lambda_2 \cdot \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

Mit

$$\lambda_1 \cdot \left(\sqrt{\gamma^2 + 2(1 - \gamma^2)} + \gamma\right) + \lambda_2 = 0 \Leftrightarrow \lambda_2 = -\lambda_1 \cdot \left(\sqrt{\gamma^2 + 2(1 - \gamma^2)} + \gamma\right)$$

kann man einsetzen in die 1. Gleichung:

$$1 + \lambda_1 \cdot \left(\gamma - \sqrt{\gamma^2 + 2(1 - \gamma^2)}\right) - \lambda_1 \cdot \left(\sqrt{\gamma^2 + 2(1 - \gamma^2)} + \gamma\right) = 0$$

und erhält

$$\lambda_1 = rac{1}{2\sqrt{\gamma^2 + 2(1-\gamma^2)}}$$
 ,  $\lambda_2 = -rac{\sqrt{\gamma^2 + 2(1-\gamma^2)} + \gamma}{2\sqrt{\gamma^2 + 2(1-\gamma^2)}}$ 

Für  $\gamma \neq \pm \sqrt{2}$  ist  $\lambda_1$  immer positiv. Für  $-\sqrt{2} < \gamma \leq -1$  ist  $\lambda_2$  ebenfalls positiv. D.h.  $x_1 = \frac{1}{2}\gamma - \frac{1}{2}\sqrt{\gamma^2 + 2(1-\gamma^2)}$  und  $x_2 = \frac{1}{2}\sqrt{\gamma^2 - 2(1-\gamma^2)} + \frac{1}{2}\gamma$  ist ein KKT-Punkt.

Weiterhin erhält man für  $x_1=\gamma-\left(-\frac{1}{2}\sqrt{\gamma^2+2(1-\gamma^2)}+\frac{1}{2}\gamma\right)$   $\Leftrightarrow x_1=\frac{1}{2}\gamma+\frac{1}{2}\sqrt{\gamma^2+2(1-\gamma^2)}$  und  $x_2=-\frac{1}{2}\sqrt{\gamma^2+2(1-\gamma^2)}+\frac{1}{2}\gamma$ 

$$\begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} + \lambda_1 \cdot \begin{bmatrix} 2 \cdot \left(\frac{1}{2}\gamma + \frac{1}{2}\sqrt{\gamma^2 + 2(1 - \gamma^2)}\right) \\ 2 \cdot \left(-\frac{1}{2}\sqrt{\gamma^2 + 2(1 - \gamma^2)} + \frac{1}{2}\gamma\right) \end{bmatrix} + \lambda_2 \cdot \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

Und

$$\lambda_1=-\frac{1}{2\sqrt{\gamma^2+2(1-\gamma^2)}}$$
 ,  $\lambda_2=\frac{-\sqrt{\gamma^2+2(1-\gamma^2)}+\gamma}{2\sqrt{\gamma^2+2(1-\gamma^2)}}$ 

Da  $\lambda_1$  für  $\gamma \neq \pm \sqrt{2}$  immer negativ ist, ist dies kein KKT-Punkt.

#### Aufgabe 5

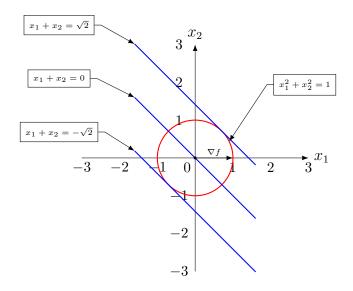


Abbildung 2: Graphische Darstellung der Zielfunktion und Nebenbedingungen, gültige Punkte liegen auf der Schnittmenge zwischen Kreis und blauen Linien

Anhand der Lagrange-Funktion:

$$L(x,\mu) = x_1 + \mu_1 (x_1^2 + x_2^2 - 1) + \mu_2 (x_1 + x_2 - \gamma)$$

und den Ableitungen

$$\nabla f(x) = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}$$
 ,  $\nabla h_1(x) = \begin{bmatrix} 2x_1 \\ 2x_2 \end{bmatrix}$  ,  $h_2(x) = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}$ 

kann man die KKT-Bedingungen aufstellen:

$$\begin{bmatrix}1\\0\end{bmatrix}+\mu_1\cdot\begin{bmatrix}2x_1\\2x_2\end{bmatrix}+\mu_2\cdot\begin{bmatrix}1\\1\end{bmatrix}=\begin{bmatrix}0\\0\end{bmatrix} \text{ (Stationarität)}$$

sowie

$$h_1(x) = 0$$
,  $h_2(x) = 0$  (Zulässigkeit)

Mit

$$x_1 = \frac{-\mu_2 - 1}{2\mu_1} \text{ und } x_2 = \frac{-\mu_2}{2\mu_1}$$

kann man in die 2. Nebenbedingung einsetzen

$$\frac{-\mu_2 - 1}{2\mu_1} + \frac{-\mu_2}{2\mu_1} = \gamma$$

und erhält

$$\mu_2 = -\gamma \mu_1 - \frac{1}{2}$$

Was man wiederum in die 1. Nebenbedingung einsetzen kann

$$\left(\frac{-\left(-\gamma\mu_{1} - \frac{1}{2}\right) - 1}{2\mu_{1}}\right)^{2} + \left(\frac{-\left(-\gamma\mu_{1} - \frac{1}{2}\right)}{2\mu_{1}}\right)^{2} = 1$$

Dann erhält man

$$\mu_1 = \pm \frac{1}{2 \cdot \sqrt{2 - \gamma^2}}, \, \mu_2 = \mp \frac{\gamma}{2 \cdot \sqrt{2 - \gamma^2}} - \frac{1}{2}$$

Insgesamt erhält man also die KKT-Punkte:

$$x_1=\sqrt{2-\gamma^2}\cdot\left(rac{\gamma}{2\cdot\sqrt{2-\gamma^2}}-rac{1}{2}
ight)$$
 ,  $x_2=\sqrt{2-\gamma^2}\cdot\left(rac{\gamma}{2\cdot\sqrt{2-\gamma^2}}+rac{1}{2}
ight)$ 

und

$$x_1=-\sqrt{2-\gamma^2}\cdot\left(-\frac{\gamma}{2\cdot\sqrt{2-\gamma^2}}-\frac{1}{2}\right) \text{ , } x_2=-\sqrt{2-\gamma^2}\cdot\left(\frac{1}{2}-\frac{\gamma}{2\cdot\sqrt{2-\gamma^2}}\right)$$

#### Aufgabe 6

Implementierung siehe Projekt\_3.m.

#### Aufgabe 7

Man bringt die Nebenbedingungen zuerst in die Form:

$$g_1(x) = -1 + x_1 + x_2 \le 0$$

$$g_2(x) = -1 + x_1 - x_2 \le 0$$

$$g_3(x) = -1 - x_1 + x_2 \le 0$$

$$g_4(x) = -1 - x_1 - x_2 \le 0$$

Die Stationaritätsgleichung lässt sich dann wie folgt aufstellen:

$$\nabla f(x) + \lambda_1 \nabla g_1(x) + \lambda_2 \nabla g_2(x) + \lambda_3 \nabla g_3(x) + \lambda_4 \nabla g_4(x) = 0$$

 $\Leftrightarrow$ 

$$\begin{bmatrix} 2(x_1 - 1.5) \\ 4(x_2 - t)^3 \end{bmatrix} + \lambda_1 \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} + \lambda_2 \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix} + \lambda_3 \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \end{bmatrix} + \lambda_4 \begin{bmatrix} -1 \\ -1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

Ebenso die Komplementaritätsbedingungen:

$$\lambda_1 \cdot g_1(x) = 0$$

$$\lambda_2 \cdot g_2(x) = 0$$

$$\lambda_3 \cdot g_3(x) = 0$$

$$\lambda_4 \cdot g_4(x) = 0$$

$$\lambda_1 \cdot \lambda_2 \cdot \lambda_3 \cdot \lambda_4 \ge 0$$

Wenn man den Punkt  $\hat{x}$  in die Nebenbedingungen einsetzt sieht man, welche aktiv sind:

$$g_1(\hat{x}) = 0$$

$$g_2(\hat{x}) = 0$$

$$g_3(\hat{x}) = -2$$

$$g_4(\hat{x}) = -2$$

Um die Komplementaritätsbedingungen zu erfüllen, muss nun gelten:  $\lambda_3=\lambda_4=0$ . Die Stationaritätsgleichung verkürzt sich daher zu

$$\begin{bmatrix} -1 \\ -4t^3 \end{bmatrix} + \lambda_1 \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} + \lambda_2 \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

 $abla g_1$  und  $abla g_2$  sind linear unabhängig (LICQ erfüllt). Man erhält dann

$$\lambda_1 = -\lambda_2 + 1$$

und

$$-4t^3 + \lambda_1 - \lambda_2 = 0 \Leftrightarrow \lambda_2 = -\frac{4t^3 - 1}{2}$$

Daher

$$\lambda_1 = \frac{4t^3 - 1}{2} + 1$$

Um die Komplementaritätsbedingungen zu erfüllen muss gelten

$$\frac{4t^3-1}{2}+1 \geq 0 \wedge -\frac{4t^3-1}{2} \geq 0$$

Für  $t \leq \frac{1}{\sqrt[3]{2^2}}$  und  $t \geq -\frac{1}{\sqrt[3]{2^2}}$  (ungefähr  $t \in [-0.63, 0.63]$ ) ist  $\hat{x}$  ein KKT-Punkt.

#### Aufgabe 8

Wenn man die Nebenbedingungen in ein Koordinatensystem zeichnet:

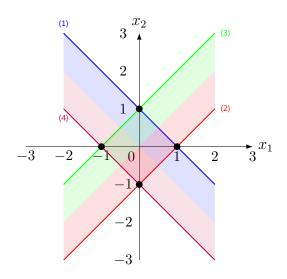


Abbildung 3: Nebenbedingungen von  $f(x_1, x_2)$ 

erkennt man, das nur einseitig beschränkte Flächen entstehen, wenn entweder

- (1) und (3)
- (1) und (2)
- (2) und (4)
- (3) und (4)

oder nur eine NB gleichzeitig aktiv sind / ist (bzw. nur diese Kombinationen haben linear unabhängige Gradienten nach *LICQ*).

Ausgehend von der Stationaritätsgleichung:

$$\begin{bmatrix} 2(x_1 - 1.5) \\ 4(x_2 - 1)^3 \end{bmatrix} + \lambda_1 \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} + \lambda_2 \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix} + \lambda_3 \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \end{bmatrix} + \lambda_4 \begin{bmatrix} -1 \\ -1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

probiert man nun diese Möglichkeiten durch.

•  $\lambda_1=\lambda_2=0, \lambda_3\neq 0, \lambda_4\neq 0$ Aus den Nebenbedingungen (3) und (4) erhält man:

$$-x_1 + x_2 = 1 \Leftrightarrow x_2 = 1 + x_1$$
$$-x_1 - x_2 = 1 \Leftrightarrow x_1 = -1 \Rightarrow x_2 = 0$$

Einsetzen in die Stationaritätsgleichung:

$$\begin{bmatrix} -5 \\ -4 \end{bmatrix} + \lambda_3 \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \end{bmatrix} + \lambda_3 \begin{bmatrix} -1 \\ -1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

und man erhält  $\lambda_3 = -0.5$  ,  $\lambda_4 = -4.5$ . Das ist also keine gültige Lösung.

•  $\lambda_1=\lambda_3=0, \lambda_2\neq 0, \lambda_4\neq 0$  Man erhält aus den NB (2) und (4):  $x_1=0$  ,  $x_2=-1$  und nach Einsetzen:

$$\begin{bmatrix} -3 \\ -32 \end{bmatrix} + \lambda_2 \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix} + \lambda_4 \begin{bmatrix} -1 \\ -1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

Daraus dann:  $\lambda_2 = -14.5$  ,  $\lambda_4 = -17.5$ , auch keine gültige Lösung.

•  $\lambda_2 = \lambda_4 = 0, \lambda_1 \neq 0, \lambda_3 \neq 0$ Aus den NB (1) und (3):  $x_1 = 0, x_2 = 1$  und

$$\begin{bmatrix} -3 \\ 0 \end{bmatrix} + \lambda_1 \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} + \lambda_3 \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

dann:  $\lambda_1=\frac{3}{2},\lambda_2=-\frac{3}{2}$ , auch keine gültige Lösung.

•  $\lambda_3=\lambda_4=0, \lambda_1\neq 0, \lambda_2\neq 0$ Aus NB (1) und (2) erhält man  $x_1=1, x_2=0$  und nach Einsetzen:

$$\begin{bmatrix} -1 \\ -4 \end{bmatrix} + \lambda_1 \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} + \lambda_1 \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

auch  $\lambda_1=rac{5}{2},\lambda_2=-rac{3}{2}$ , also auch keine gültige Lösung.

bisher wurde kein KKT-Punkt gefunden. Nun werden noch alle Nebenbedingungen einzeln getestet: