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:

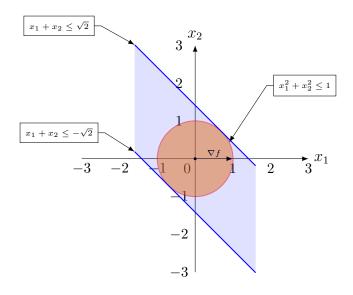


Abbildung 1: Graphische Darstellung der Zielfunktion und Nebenbedingungen, gültige Punkte müssen in der Schnittmenge aus Blau und Orange liegen

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

$$x_1 + x_2 - \gamma = 0 \Leftrightarrow x_1 = \gamma - x_2 \Leftrightarrow x_1 = \gamma \mp \frac{1}{2} \left(\gamma - \sqrt{2 - \gamma^2} \right)$$

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

Für $x_1=\gamma-\frac{1}{2}\left(\gamma-\sqrt{2-\gamma^2}\right)$ und $x_2=\frac{1}{2}\left(\gamma-\sqrt{2-\gamma^2}\right)$ erhält man:

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

Umformen

$$\lambda_2 = -\lambda_1 \left(\gamma - \sqrt{2 - \gamma^2} \right)$$

und einsetzen

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

Dann erhält man

$$\lambda_1 = -\frac{1}{2 \cdot \sqrt{2 - \gamma^2}}$$

Dieser Pfad funktioniert also nicht, da $\lambda_1 \geq 0$ sein muss. Für $x_1 = \gamma + \frac{1}{2} \left(\gamma - \sqrt{2 - \gamma^2} \right)$ und $x_2 = -\frac{1}{2} \left(\gamma - \sqrt{2 - \gamma^2} \right)$ erhält man:

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

Umformen:

$$\lambda_2 = \lambda_1 \left(\gamma - \sqrt{2 - \gamma^2} \right)$$

und einsetzen

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

Dann erhält man

$$\lambda_1 = \frac{\sqrt{2-\gamma^2}+2\gamma}{4-10\gamma^2} \text{ bzw. } \lambda_2 = \left(\frac{\sqrt{2-\gamma^2}+2\gamma}{4-10\gamma^2}\right) \cdot \left(\gamma - \sqrt{2-\gamma^2}\right)$$

Die KKT-Punkte in Abhängigkeit von γ sind also: $x_1 = \gamma + \frac{1}{2} \left(\gamma - \sqrt{2 - \gamma^2} \right)$ $und x_2 = -\frac{1}{2} \left(\gamma - \sqrt{2 - \gamma^2} \right)$

Aufgabe 5

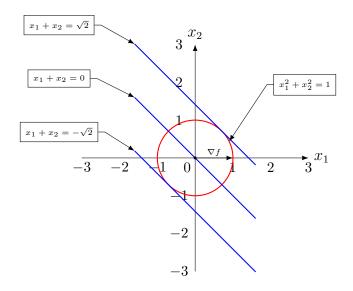


Abbildung 2: Graphische Darstellung der Zielfunktion und Nebenbedingungen, gültige Punkte liegen auf der Schnittmenge zwischen Kreis und blauen Linien

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

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

Aufgabe 6

Implementierung siehe Projekt_3.m.