Lehrstuhl für STEUERUNGS-UND REGELUNGSTECHNIK

Technische Universität München Prof. Dr.-Ing./Univ. Tokio Martin Buss

OPTIMIERUNGSVERFAHREN IN DER AUTOMATISIERUNGSTECHNIK

Kurzlösung 3

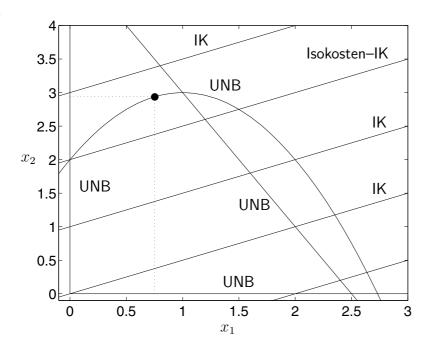
SS 2009

1. Aufgabe

1.1
$$x_3 = x_1/2 \longrightarrow \tilde{f}(x_1, x_2) = \frac{1}{2}x_1 - x_2$$

UNB: $2x_1 + x_2 - 5 \le 0$; $(x_1 - 1)^2 + x_2 - 3 \le 0$; $-x_1 \le 0$; $-x_2 \le 0$





1.3 Parabel-UNB aktiv

→ Lagrange-Funktion

$$L = 0.5x_1 - x_2 + \mu[(x_1 - 1)^2 + x_2 - 3]$$

$$\nabla_{\underline{x}}L = \begin{bmatrix} 0.5 \\ -1 \end{bmatrix} + \mu^* \begin{bmatrix} 2(x_1^* - 1) \\ 1 \end{bmatrix} \stackrel{!}{=} \underline{0}$$

$$-1 + \mu^* = 0 \longrightarrow \mu^* = 1 > 0$$

$$0.5 + 2(x_1^* - 1) = 0 \longrightarrow x_1^* = 0.75$$

$$h'(\underline{x}^*)\mu^* \stackrel{!}{=} 0 = (x_1^* - 1)^2 + x_2^* - 3 \longrightarrow x_2^* = 2.94$$

 \longrightarrow Kuhn-Tucker-Bedingungen erfüllt

$$\nabla_{\underline{x}\underline{x}}^2 L(\underline{x}^*, \mu^*) = \begin{bmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \ge 0$$

 \longrightarrow notwendige Bedingung 2. Ordnung erfüllt; hinreichende Bedingung 2. Ordnung <u>nicht</u> erfüllt $\nabla^2_{xx}L^*$ unter der Restriktion $\mathcal{Y}=\{\underline{\delta x}\mid h'^*_x\underline{\delta x}=0\}$

1 aktive UNB
$$\longrightarrow c_{x_1}(x_1^*) = 2(x_1^* - 1) = -0.5 \; ; \; c_{x_2}(x_2^*) = 1$$

$$\left| \begin{array}{ccc} \Lambda-2 & 0 & -0.5 \\ 0 & \Lambda & 1 \\ -0.5 & 1 & 0 \end{array} \right| \stackrel{!}{=} 0 \longrightarrow \Lambda = 1.6 > 0 \longrightarrow \mathsf{Min}$$

2. Aufgabe

2.1
$$\tilde{T} := T \cdot d$$

$$\min \tilde{T}(d_1,\ d_2) = d_1 \left(1 + \frac{d_1^2}{3}\right) + d_2 \left(2 + \frac{d_2^2}{3}\right)$$
 u.B.v. $d_1 + d_2 = d$; $d_1 \ge 0$; $d_2 \ge 0$

2.2 Lagrange-Funktion

$$L = d_1 \left(1 + \frac{d_1^2}{3} \right) + d_2 \left(2 + \frac{d_2^2}{3} \right) + \lambda (d - d_1 - d_2) - \mu_1 d_1 - \mu_2 d_2$$

$$\nabla_{d_1} L = 1 + d_1^2 - \lambda - \mu_1 \stackrel{!}{=} 0 \tag{1}$$

$$\nabla_{d_2} L = 2 + d_2^2 - \lambda - \mu_2 \stackrel{!}{=} 0 \tag{2}$$

$$\nabla_{\lambda} L = d - d_1 - d_2 \stackrel{!}{=} 0 \tag{3}$$

$$\mu_1, \ \mu_2 \ge 0 \tag{4}$$

$$\mu_1 d_1 + \mu_2 d_2 = 0 \tag{5}$$

$$d_1, d_2 \ge 0 \tag{6}$$

2.3 Fall 1: d_1^* , $d_2^* > 0$

aus (5) folgt
$$\mu_1^* = \mu_2^* = 0$$

aus (1), (2), (3)
$$\longrightarrow d_1^* = \frac{d^2+1}{2d} > 0 \quad \forall d > 0$$

in (3) eingesetzt
$$\longrightarrow d_2^* = \frac{d^2 - 1}{2d} > 0 \quad \leftrightarrow d > 1$$

Fall 2:
$$d_1^* = 0$$
, $d_2^* > 0 \longrightarrow \mu_2^* = 0$

aus (1), (2), (3)
$$\longrightarrow \mu_1^* = -1 - d^2 < 0$$
 geht nicht!

Fall 3:
$$d_1^* > 0$$
, $d_2^* = 0 \longrightarrow \mu_1^* = 0$

aus (1), (2), (3)
$$\longrightarrow \mu_2^* = 2 - \lambda = 1 - d^2 \ge 0 \leftrightarrow d \le 1$$

$$\underline{\text{L\"osung:}} \left[\begin{array}{c} d_1^* \\ d_2^* \end{array} \right] = \left\{ \begin{array}{c} \left[\begin{array}{c} d \\ 0 \end{array} \right] & \text{f\"ur } d \leq 1 \\ \frac{1}{2d} \left[\begin{array}{c} d^2 + 1 \\ d^2 - 1 \end{array} \right] & \text{f\"ur } d > 1 \end{array} \right.$$

Hinreichende Bedingungen:

$$\text{Fall 1: } \nabla_{\underline{x}\,\underline{x}}L = \left[\begin{array}{cc} 2d_1 & 0 \\ 0 & 2d_2 \end{array} \right] > 0 \quad \text{weil } d_1, \ d_2 > 0 \longrightarrow \text{Min}$$

(wieder sind $\underline{x} = [d_1 \ d_2]^T$ Optimierungsvariablen)

Fall 3:
$$\nabla_{\underline{x}\underline{x}}L$$
 u.d.R. $d-d_1-d_2=0$

$$\left| \begin{array}{ccc} \Lambda - 2d_1 & 0 & -1 \\ 0 & \Lambda - 2d_2 & -1 \\ -1 & -1 & 0 \end{array} \right| \stackrel{!}{=} 0 \quad \longrightarrow \Lambda = d_1 > 0 \quad \longrightarrow \mathsf{Min}$$

2.4
$$d = 0.5$$
 : $d_1 = 0.5$; $d_2 = 0$; $t_1 = 1.08$; $t_2 = 0$; $T = 1.08$ $d = 2$: $d_1 = 1.25$; $d_2 = 0.75$; $t_1 = 1.52$; $t_2 = 2.19$; $T = 1.77$