

清华大学电子工程系

最优化方法作业 13

作者: 罗雁天

学号**:** 2018310742

日期: 2018年12月21日

1

考虑下列问题:

min
$$x_1^2 + x_1x_2 + 2x_2^2 - 6x_1 - 2x_2 - 12x_3$$

s.t. $x_1 + x_2 + x_3 = 2$
 $-x_1 + 2x_2 \le 3$
 $x_1, x_2, x_3 \ge 0$ (1.1)

求出在点 $\hat{x} = (1,1,0)^T$ 处的一个下降可行方向.

解. 目标函数 $f(x) = x_1^2 + x_1x_2 + 2x_2^2 - 6x_1 - 2x_2 - 12x_3$, 计算 \hat{x} 处导数如下:

$$\nabla f(\hat{x}) = \begin{bmatrix} 2x_1 + x_2 - 6 \\ x_1 + 4x_2 - 2 \\ -12 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -3 \\ 3 \\ -12 \end{bmatrix}$$
 (1.2)

在 $\hat{x} = [1, 1, 0]$ 处的起作用约束有:

$$x_1 + x_2 + x_3 = 2$$

$$x_3 \ge 0 \tag{1.3}$$

因此在 \hat{x} 处的可行方向满足以下条件:

$$\begin{cases} d_1 + d_2 + d_3 = 0 \\ d_3 \ge 0 \\ \nabla f(\hat{x})^T d < 0 \Rightarrow -3d_1 + 3d_2 - 12d_3 < 0 \end{cases}$$
 (1.4)

因此可以取 $d = [0, -1, 1]^T$ 作为下降可行方向

2

考虑下列问题:

min
$$f(x)$$

s.t. $g_i(x) \ge 0$ $i = 1, 2, \dots, m$ (2.1)
 $h_j(x) = 0$ $j = 1, 2, \dots, l$

设 \hat{x} 是可行点, $I = \{i | g_i(\hat{x}) = 0\}$

证明 \hat{x} 为 KKT 点的充要条件是下列问题的目标函数的最优值为零:

min
$$\nabla f(\hat{x})^T d$$

s.t. $\nabla g_i(\hat{x})^T d \ge 0$ $i \in I$
 $\nabla h_j(\hat{x})^T d = 0$ $j = 1, 2, \dots, l$
 $-1 \le d_j \le 1$ $j = 1, 2, \dots, n$ (2.2)

证明. \hat{x} 为 KKT 点的充要条件为,存在乘子 $w_i \ge 0 (i \in I)$ 和 $v_i (j = 1, 2, \dots, l)$ 使得:

$$\nabla f(\hat{x}) - \sum_{i \in I} w_i \nabla g_i(\hat{x}) - \sum_{j=1}^l v_j \nabla h_j(\hat{x}) = 0$$
 (2.3)

设 $A_1 = [\nabla g_{i_1}(\hat{x}), \nabla g_{i_2}(\hat{x}), \cdots, \nabla g_{i_k}(\hat{x})], w = [w_1, w_2, \cdots, w_k]^T,$ $B = [\nabla h_1(\hat{x}), \nabla h_2(\hat{x}), \cdots, \nabla h_l(\hat{x}),], v = [v_1, v_2, \cdots, v_l]^T = p - q$ 则式 (2.3) 可以写作:

$$[-A_1, -B, B] \begin{bmatrix} w \\ p \\ q \end{bmatrix} = -\nabla f(\hat{x}), \qquad \begin{bmatrix} w \\ p \\ q \end{bmatrix} \ge 0 \tag{2.4}$$

根据 Farkas 定理,系统 (2.4) 有解得充要条件是系统 (2.5) 无解。

$$\begin{bmatrix} -A_1^T \\ -B^T \\ B^T \end{bmatrix} d \ge 0, \qquad -\nabla f(\hat{x})d > 0$$
 (2.5)

即:

$$\begin{cases} \nabla f(\hat{x})d < 0 \\ A_1^T \ge 0 \\ B^T d = 0 \end{cases}$$
 (2.6)

无解。因此线性规划 (2.2) 的最优值为 0