

作业(14)

1. 考虑下列问题:

$$\begin{aligned} \min & x_1 x_2 \\ \text{s.t.} & g(x) = -2x_1 + x_2 + 3 \geq 0. \end{aligned}$$

(1) 用二阶最优性条件证明点

$$\bar{x} = \begin{bmatrix} \frac{3}{4} \\ -\frac{3}{2} \end{bmatrix}$$

是局部最优解, 并说明它是否为全局最优解?

(2) 定义障碍函数为

$$G(x, r) = x_1 x_2 - r \ln g(x),$$

试用内点法求解此问题, 并说明内点法产生的序列趋向点  $\bar{x}$ 。

**解** (1) 在点  $\bar{x}$ , 目标函数和约束函数的梯度分别是

$$\nabla f(x) = \begin{bmatrix} x_2 \\ x_1 \end{bmatrix}_{\bar{x}} = \begin{bmatrix} -\frac{3}{2} \\ \frac{3}{4} \end{bmatrix}, \quad \nabla g(\bar{x}) = \begin{bmatrix} -2 \\ 1 \end{bmatrix},$$

$g(x) \geq 0$  是起作用约束. 令

$$\begin{bmatrix} -\frac{3}{2} \\ \frac{3}{4} \end{bmatrix} - w \begin{bmatrix} -2 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix},$$

解得  $w = \frac{3}{4} > 0$ , 因此  $\bar{x}$  是 K-T 点.

取 Lagrange 函数

$$L(x, w) = x_1 x_2 - w(-2x_1 + x_2 + 3),$$

则

$$\nabla_x^2 L(x, w) = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}.$$

令

$$G = \left\{ d = \begin{bmatrix} d_1 \\ d_2 \end{bmatrix} \mid -2d_1 + d_2 = 0, d \neq 0 \right\} = \left\{ d \mid d = d_1 \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix}, d_1 \neq 0 \right\}.$$

$\forall d \in G$ , 有

$$d^T \nabla_x^2 L(\bar{x}, w) d = 4d_1^2 > 0.$$

因此  $\bar{x} = \left( \frac{3}{4}, -\frac{3}{2} \right)^T$  是严格局部最优解. 显然,  $\bar{x}$  不是全局最优解.

(2) 对于障碍函数

$$G(x, r) = x_1 x_2 - r \ln(-2x_1 + x_2 + 3),$$

令

$$\begin{cases} \frac{\partial G(x, r)}{\partial x_1} = x_2 + \frac{2r}{-2x_1 + x_2 + 3} = 0, \\ \frac{\partial G(x, r)}{\partial x_2} = x_1 - \frac{r}{-2x_1 + x_2 + 3} = 0. \end{cases}$$

此方程组的解为

$$\bar{x}(r) = \left( \frac{3 + \sqrt{9 - 16r}}{8}, -\frac{3 + \sqrt{9 - 16r}}{4} \right)^T.$$

令  $r \rightarrow 0$ , 则

$$\bar{x}(r) \rightarrow \bar{x} = \left( \frac{3}{4}, -\frac{3}{2} \right)^T.$$