تسدي مَقِمَ لا كَيْنَ

Molgney Lill wblom

$$\nabla f_{i}(\alpha_{i}, \alpha_{i}) = \begin{bmatrix} \alpha_{i}^{\mu} + 4\alpha_{i}^{\nu} + 4\alpha_{i} - 4\alpha_{i} \\ + \alpha_{i} - 4\alpha_{i} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$x_{i}^{*} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix} \rightarrow Of_{i}(x_{i}^{*}) = \begin{bmatrix} 4 & -1 \\ -1 & \varepsilon \end{bmatrix} > 0 \rightarrow PD \rightarrow local min$$

$$f_{OM} = 2 T A x + 6 x + \Lambda$$

$$A = \begin{bmatrix} r & -r & r \\ r & V & a \end{bmatrix} \quad \mathcal{C} = \begin{bmatrix} r & -r & r \\ -r & V & a \end{bmatrix} \quad x = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}$$

$$\nabla^2 f(\infty) = YA = Y \begin{bmatrix} r & -r & r \\ -r & V & a \end{bmatrix} \quad \Rightarrow \quad \begin{bmatrix} r & -r & r \\ -r & V & a \end{bmatrix} \quad \Rightarrow \quad \begin{bmatrix} r & -r & r \\ -r & V & a \end{bmatrix} \quad \Rightarrow \quad PD$$

$$A = \begin{bmatrix} r & -r & r \\ -r & V & a \end{bmatrix} \quad \Rightarrow \quad \begin{bmatrix} r & -r & r \\ -r & V & a \end{bmatrix} \quad \Rightarrow \quad \begin{bmatrix} r & -r & r \\ -r & V & a \end{bmatrix} \quad \Rightarrow \quad PD$$

$$A = \begin{bmatrix} r & -r & r \\ -r & V & a \end{bmatrix} \quad \Rightarrow \quad \begin{bmatrix} r & -r & r \\ -r & V & a \end{bmatrix} \quad \Rightarrow \quad \begin{bmatrix} r & -r & r \\ -r & V & a \end{bmatrix} \quad \Rightarrow \quad \begin{bmatrix} r & -r & r \\ -r & V & a \end{bmatrix} \quad \Rightarrow \quad \begin{bmatrix} r & -r & r \\ -r & V & a \end{bmatrix} \quad \Rightarrow \quad \begin{bmatrix} r & -r & r \\ -r & V & a \end{bmatrix} \quad \Rightarrow \quad \begin{bmatrix} r & -r & r \\ -r & V & a \end{bmatrix} \quad \Rightarrow \quad \begin{bmatrix} r & -r & r \\ -r & V & a \end{bmatrix} \quad \Rightarrow \quad \begin{bmatrix} r & -r & r \\ -r & V & a \end{bmatrix} \quad \Rightarrow \quad \begin{bmatrix} r & -r & r \\ -r & V & a \end{bmatrix} \quad \Rightarrow \quad \begin{bmatrix} r & -r & r \\ -r & V & a \end{bmatrix} \quad \Rightarrow \quad \begin{bmatrix} r & -r & r \\ -r & V & a \end{bmatrix} \quad \Rightarrow \quad \begin{bmatrix} r & -r & r \\ -r & V & a \end{bmatrix} \quad \Rightarrow \quad \begin{bmatrix} r & -r & r \\ -r & V & a \end{bmatrix} \quad \Rightarrow \quad \begin{bmatrix} r & -r & r \\ -r & V & a \end{bmatrix} \quad \Rightarrow \quad \begin{bmatrix} r & -r & r \\ -r & V & a \end{bmatrix} \quad \Rightarrow \quad \begin{bmatrix} r & -r & r \\ -r & V & a \end{bmatrix} \quad \Rightarrow \quad \begin{bmatrix} r & -r & r \\ -r & V & a \end{bmatrix} \quad \Rightarrow \quad \begin{bmatrix} r & -r & r \\ -r & V & a \end{bmatrix} \quad \Rightarrow \quad \begin{bmatrix} r & -r & r \\ -r & V & a \end{bmatrix} \quad \Rightarrow \quad \begin{bmatrix} r & -r & r \\ -r & V & a \end{bmatrix} \quad \Rightarrow \quad \begin{bmatrix} r & -r & r \\ -r & V & a \end{bmatrix} \quad \Rightarrow \quad \begin{bmatrix} r & -r & r \\ -r & V & a \end{bmatrix} \quad \Rightarrow \quad \begin{bmatrix} r & -r & r \\ -r & V & a \end{bmatrix} \quad \Rightarrow \quad \begin{bmatrix} r & -r & r \\ -r & V & a \end{bmatrix} \quad \Rightarrow \quad \begin{bmatrix} r & -r & r \\ -r & V & a \end{bmatrix} \quad \Rightarrow \quad \begin{bmatrix} r & -r & r \\ -r & V & a \end{bmatrix} \quad \Rightarrow \quad \begin{bmatrix} r & -r & r \\ -r & V & a \end{bmatrix} \quad \Rightarrow \quad \begin{bmatrix} r & -r & r \\ -r & V & a \end{bmatrix} \quad \Rightarrow \quad \begin{bmatrix} r & -r & r \\ -r & V & a \end{bmatrix} \quad \Rightarrow \quad \begin{bmatrix} r & -r & r \\ -r & V & a \end{bmatrix} \quad \Rightarrow \quad \begin{bmatrix} r & -r & r \\ -r & V & a \end{bmatrix} \quad \Rightarrow \quad \begin{bmatrix} r & -r & r \\ -r & V & a \end{bmatrix} \quad \Rightarrow \quad \begin{bmatrix} r & -r & r \\ -r & V & a \end{bmatrix} \quad \Rightarrow \quad \begin{bmatrix} r & -r & r \\ -r & V & a \end{bmatrix} \quad \Rightarrow \quad \begin{bmatrix} r & -r & r \\ -r & V & a \end{bmatrix} \quad \Rightarrow \quad \begin{bmatrix} r & -r & r \\ -r & V & a \end{bmatrix} \quad \Rightarrow \quad \begin{bmatrix} r & -r & r \\ -r & V & a \end{bmatrix} \quad \Rightarrow \quad \begin{bmatrix} r & -r & r \\ -r & V & a \end{bmatrix} \quad \Rightarrow \quad \begin{bmatrix} r & -r & r \\ -r & V & a \end{bmatrix} \quad \Rightarrow \quad \begin{bmatrix} r & -r & r \\ -r & V & a \end{bmatrix} \quad \Rightarrow \quad \begin{bmatrix} r & -r & r \\ -r & V & a \end{bmatrix} \quad \Rightarrow \quad \begin{bmatrix} r & -r & r \\ -r & V & a \end{bmatrix} \quad \Rightarrow \quad \begin{bmatrix} r & -r & r \\ -r & V & a \end{bmatrix} \quad \Rightarrow \quad \begin{bmatrix} r & -r & r \\ -r & V & a \end{bmatrix} \quad \Rightarrow \quad \begin{bmatrix} r & -r & r \\ -r & V & a \end{bmatrix} \quad \Rightarrow \quad \begin{bmatrix} r & -r & r \\ -r & V & a \end{bmatrix} \quad \Rightarrow \quad \begin{bmatrix} r & -r & r \\ -r & V & a \end{bmatrix} \quad \Rightarrow \quad \begin{bmatrix} r & -r & r \\ -r & V & a \end{bmatrix} \quad \Rightarrow \quad \begin{bmatrix} r & -r & r$$

$$\nabla^{\frac{1}{2}}(x) = ||A \otimes x| + ||B| = ||Y|| - ||Y|| ||A|| ||A|| + ||-Y|| = ||O|| ||A|| + ||-Y|| = ||O|| ||A|| + ||A||$$

$$\int_{\Gamma} (\alpha_{1}, \alpha_{r}) = {}^{r} \alpha_{1}^{r} + \Delta \alpha_{r}^{r} + {}^{r} \alpha_{1} + \Delta \alpha_{r}^{r} + {}^{r} \alpha_{1}^{r} + {}^{r} \alpha_{1}^{r}$$

مات وجود توان برای به ، آموریم معی نسر کرد. این بار بر ازای ۱۵ وی اسمان می کیم.

1 Kol & = (Y) - 90 (10) = (-0,0) X=010 $K=Y \qquad 2 V = \begin{pmatrix} -2/0 \\ -4/0 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 0/0 \end{pmatrix}^{T} \begin{pmatrix} -\frac{1}{10} \\ -40 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} +\frac{1}{10} \\ 1/0 \end{pmatrix}$ $K= + \alpha + = \begin{pmatrix} \gamma \\ \gamma \alpha \end{pmatrix} - (\alpha \alpha)^{\gamma} \begin{pmatrix} 1 \alpha \\ 4 \sigma \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 1 \gamma \alpha \\ -\gamma & \gamma \alpha \end{pmatrix}$ K= E 96 = (0110) - (010) 2 (7100) = (-0/109) مريفات العربة م العاد-) عبدا فواهد لدا Man J= 402 + ed + 12 + 2 e e + 400+ x Z $\nabla J = \begin{bmatrix} 492 + e^{3/4} + 4 \\ e^{3} + e^{3/4} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \longrightarrow \chi = \begin{bmatrix} -\frac{1}{11} \\ -\frac{1}{11} \end{bmatrix}$ DJ = ter engelr

local min

در عبارت $f(x) = \left(2 - \cos(\pi x) - \cos(\pi y)\right) x^2 y^2$ در بازه (1, 2, 2, 3) در عبارت (1, 2, 3, 3) هستند همچنین (1, 2, 3, 3) هر دو صفر باشند چون عبارت (1, 3, 3) هستند همچنین عبارت (1, 3, 3) و (1, 3, 3) هستند همچنین عبارت (1, 3, 3) و (1, 3, 3) در حصفر باشند چون ماکسیم (1, 3, 3) در حصفر الله برای اینکه تابع صفر شود حالت است. بنابر این پیش بینی می شود که مینیمم تابع برابر صفر باشد. حال برای اینکه تابع صفر شود حالت های مختلفی امکان دارد. اگر (1, 3, 3) و (1, 3,

کد زیر را با کمک کتابخانه pyomo اجرا میکنیم.

```
import pyomo.environ as pyo
from pyomo.environ import *
from pyomo.opt import SolverFactory
import sys
import numpy as np
solverpath folder = "D:\\Ipopt\\bin"
solverpath exe = "D:\\Ipopt\\bin\\ipopt.exe"
sys.path.append(solverpath folder)
model = pyo.ConcreteModel()
model.x = pyo.Var(bounds=(0,4), initialize=1)
model.y = pyo.Var(bounds=(0,4), initialize=1)
x = model.x
y = model.y
model.obj = pyo.Objective(expr= (2-cos(np.pi*x)-cos(np.pi*y))*x*x*y*y, sense=minimize)
opt = SolverFactory('ipopt', executable=solverpath_exe, validate=False)
opt.solve(model)
model.display()
```

همانطور که گفته شد با توجه به شرایط اولیه به مینیمم های محلی همگرا می شویم. برای مثال سه حالت زیر را مشاهده میکنیم. وقتی از شرایط اولیه (1و1) شروع کنیم به (0و0) میرسیم.

وقتى از شرايط اوليه (3.5و 2.5) شروع كنيم به (4و1) ميرسيم.

وقتی از شرایط اولیه (1و3) شروع کنیم به (0و2) میرسیم.