

# Методы оптимизации. Семинар 11. От LP до SDP, примеры задач.

Корнилов Никита Максимович

Московский физико-технический институт

13 ноября 2025г

## Общий вид

$$\begin{aligned} \min_{x \in \mathbb{R}^n} \quad & \langle c, x \rangle \\ \text{s.t.} \quad & Ax = b, \\ & Gx \leq h. \end{aligned}$$

## Стандартный вид

$$\begin{aligned} \min_{x \in \mathbb{R}^n} \quad & \langle c, x \rangle \\ \text{s.t.} \quad & Ax = b, \\ & x \geq 0. \end{aligned}$$

Задачу в общем виде можно свести к стандартному

$$\begin{array}{ll} \min_x \langle c, x \rangle & \min_{\tilde{x}} \langle \tilde{c}, \tilde{x} \rangle \\ Ax = b & A\tilde{x} = \tilde{b} \\ Gx \leq h & \tilde{G}\tilde{x} \geq 0 \end{array} \Rightarrow$$

$$x = x^+ - x^-$$

$$x^+ \geq 0$$

$$x^- \geq 0$$

$$Ax = b$$

$$\min_{x^+, x^-} \langle c, x^+ \rangle - \langle c, x^- \rangle$$

$$A(x^+ - x^-) = b$$

$$G(x^+ - x^-) \leq h$$

$$\begin{cases} G(x^+ - x^-) + u = h \\ u \geq 0 \end{cases}$$

$$\min_{x^+, x^-, u} \underbrace{\begin{pmatrix} c \\ -c \\ 0 \end{pmatrix}}_{\tilde{c}}, \underbrace{\begin{pmatrix} x^+ \\ x^- \\ u \end{pmatrix}}_{\tilde{x}} \quad \tilde{x} = \begin{pmatrix} x^+ \\ x^- \\ u \end{pmatrix}$$

$$x^+ \geq 0, x^- \geq 0, u \geq 0$$

$$\underbrace{\begin{pmatrix} A & -A & 0 \\ G & -G & I \end{pmatrix}}_{\tilde{A}} \underbrace{\begin{pmatrix} x^+ \\ x^- \\ u \end{pmatrix}}_{\tilde{x}} = \underbrace{\begin{pmatrix} b \\ h \end{pmatrix}}_{\tilde{b}}$$

## Example

$$\begin{aligned} \min_{x \in \mathbb{R}^n} \quad & \left[ f(x) := \frac{c^\top x + d}{e^\top x + f} \right] \\ \text{s.t.} \quad & Ax = b, \\ & Gx \leq h, \end{aligned}$$

где  $\{x | e^\top x + f > 0\}$ .

Задача невыпуклая, однако можно свести к LP.

# Дробно-линейное программирование

Замена:

$$\frac{c^T x + d}{e^T x + f} = c^T y + dz$$

$$y = \frac{x}{e^T x + f} \in \mathbb{R}^n, \quad z = \frac{1}{e^T x + f} \in \mathbb{R}.$$

$$x = \frac{y}{z}$$

Эквивалентная система (почему?):

$$\begin{aligned} \min_{y \in \mathbb{R}^n, z \in \mathbb{R}} \quad & c^T y + dz \\ \text{s.t.} \quad & Ay - bz = 0, \\ & Gy - hz \leq 0, \\ & e^T y + fz = 1, \\ & z \geq 0. \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} Ax &= b \\ \Downarrow \\ Ay - bz &= 0 \end{aligned}$$

$$x \rightarrow (y, z) \quad x = \frac{y}{z}$$

$$z=0$$

$$\min CTy$$

$$Ay = 0$$

$$by \leq 0$$

$$CTy = 1$$

$\exists x_0$  - граничная точка

$$Ax_0 = b$$

$$bx_0 \leq h$$

$$x_t = x_0 + ty$$

$$Ax_t = Ax_0 + tAy = b$$

$$bx_t \leq h$$

$$\min_{x_t} \frac{CTx_t + f}{e^T x_t + f} = \frac{CTx_0 + tCTy + f}{e^T x_0 + \underbrace{e^T y}_{\geq 0} t + f}$$

$$\lim_{t \rightarrow +\infty}$$

$$\Rightarrow \frac{CTy}{e^T y} = CTy$$

$$\forall x \Rightarrow (y, z)$$

$$\forall (y, z) \Rightarrow \begin{matrix} x \cdot y \text{ или } z \geq 0 \\ x_{b_0} \cdot y, \text{ или } z = 0 \\ \text{или } z < 0 \end{matrix}$$

## Example

$$\min_{x \in \mathbb{R}^n} f(x) := \sum_{i=1}^r x_{[i]}$$

$$\text{s.t. } Ax = b,$$

$$Gx \leq h,$$

где  $x_{[i]}$  -  $i$ -ая по величине координата, то есть  $x_{[1]} \geq x_{[2]} \geq \dots \geq x_{[n]}$ .

# Сведение через двойственность

## Замена

$$f(x) = \max_{y \in \mathbb{R}^n} y^T x \quad \geq \sum_{i=1}^n x_i c_i$$

$$\text{s.t. } 0 \leq y \leq 1,$$

$$1^T y = r.$$

$$= - \min_{y, x} \langle y, x \rangle$$

$$\text{s.t. } 0 \leq y \leq 1, \quad 1^T y = r$$

Сильная двойственность и двойственная задача (накладываем только условия  $y \leq 1$ ):

$$f(x) \leq \min_{t, \nu} rt + 1^T \nu$$

$$\text{s.t. } t1 + \nu \geq x,$$

$$\nu \geq 0.$$

$$\min_{x, t, \nu} \quad rt + 1^T \nu$$

$$t1 + \nu \geq x$$

$$\nu \geq 0$$

$$Ax = b, \quad b \leq x \leq h$$



$$\begin{aligned}
 & \min_y -\langle y, x \rangle \\
 & 0 \leq y \leq 1, \quad \forall \\
 & 1^T y = r, \quad t
 \end{aligned}$$

$$\mathcal{L}(y, v, t) = -\langle y, x \rangle + t(1^T y - r) + v^T(y - 1)$$

$$q(v, t) = \inf_{y \geq 0} \underbrace{\langle y, v + 1 - t \cdot x \rangle}_{\text{can } \exists \text{ simple, unique}} = \langle v, 1 \rangle - r t$$

$$v + 1 - t \cdot x \geq 0 \Rightarrow q(v, t) = \langle v, 1 \rangle - r t$$

$$v + 1 - t \cdot x \not\geq 0 \Rightarrow -\infty$$

$$\begin{aligned}
 & \max_{v, t} -\langle v, 1 \rangle - r t = \min_{v, t} \langle v, 1 \rangle + r t \\
 & v \geq 0 \\
 & v + 1 - t \cdot x \geq 0
 \end{aligned}$$

# Quadratic Constrained Quadratic Programming (QCQP)

$$\begin{aligned} \min_{x \in \mathbb{R}^n} \quad & \frac{1}{2} x^\top A_0 x + b_0^\top x + c_0 \\ \text{s.t.} \quad & \frac{1}{2} x^\top A_i x + b_i^\top x + c_i \leq 0, \quad i = \overline{1, m}, \end{aligned}$$

$A_i \in \mathbb{S}^n$  – необязательно неотрицательно определенные.

В частности, неравенства

- $x_i \in \{-1, 1\} \quad x_i^2 - 1 = 0, \quad \begin{matrix} x_i^2 - 1 \geq 0 \\ x_i^2 - 1 \leq 0 \end{matrix}$
- $x_i \in \{0, 1\} \quad x_i^2 - x_i = 0,$
- $x_i \in \{-M, -M+1, \dots, N-1, N\}, \quad x_i = \sum_{j=1}^N u_j^+ - \sum_{j=1}^M u_j^-.$

Если все ограничения вида неравенства линейные, то задача называется просто Quadratic Programming.

LP лежит в QCQP!

## Example

$$\min_{x \in \mathbb{R}^n} f(x) = \frac{1}{2} \|Ax - b\|_2^2.$$

$$\frac{1}{2} \langle Ax - b, Ax - b \rangle = \underbrace{\langle \underbrace{A^T A}_A x, x \rangle}_{A_1} - \underbrace{\langle b, x \rangle}_{b_1 = -b} + \underbrace{\langle b, b \rangle}_{c_1}$$

# Составление портфеля

Предположим имеется

- $n$  активов, куда можно вложить капитал
- $x \in \mathbb{R}^n, x \geq 0, \mathbf{1}^T x = 1$  – распределение по активам
- $\xi_i$  – случайная величина прибыли  $i$ -го актива со средним  $\mu_i$  и дисперсией  $\sigma_i$
- Ковариация между активами задана матрицей  $\Sigma_{ij}$
- Хотим среднюю прибыль не меньше  $\alpha$  и с наименьшей дисперсией

$$\begin{array}{ccccc} x_1 & & \xi_i & & x_n \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & & & & n \end{array}$$
$$E \xi_i = \mu_i, \quad D \xi_i = \sigma_i^2$$

$x_i \xi_i$  – прибыль

$$\begin{aligned} x_i &\geq 0 \\ \sum_{i=1}^n x_i &= 1 \\ \text{Profit} &= \sum_{i=1}^n x_i \xi_i \\ E \text{Profit} &= \sum_{i=1}^n x_i E \xi_i = \sum_{i=1}^n x_i \mu_i \end{aligned}$$

# Составление портфеля

Предположим имеется

- $n$  активов, куда можно вложить капитал
- $x \in \mathbb{R}^n, x \geq 0, \mathbf{1}^T x = 1$  – распределение по активам
- $\xi_i$  –случайная величина прибыли  $i$ -го актива со средним  $p_i$  и дисперсией  $\sigma_i$
- Ковариация между активами задана матрицей  $\Sigma_{ij}$
- Хотим среднюю прибыль не меньше  $\alpha$  и с наименьшей дисперсией

$$E[(x_1 \xi_1 + \dots + x_n \xi_n)^2]$$

$$E[\sum x_i^2 \xi_i^2]$$

$$E \text{Tr}(x^T \xi \xi^T x) \quad (E \xi \xi^T)$$
$$\text{Tr}(x^T \Sigma x)$$

$$\min_{x \in \mathbb{R}^n} x^T \Sigma x \quad - \text{min дисперсия}$$

$$\text{s.t. } x \geq 0, \mathbf{1}^T x = 1,$$

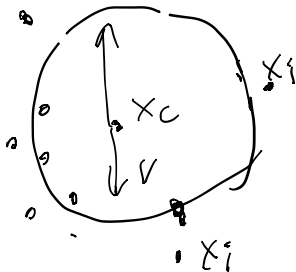
$$\sum_{i=1}^n x_i p_i \geq \alpha. \quad - \text{опт на прибыль}$$

$$\Sigma \geq 0$$

# Приближение сферой

Пусть  $\{x_i\}_{i=1}^k$  – зашумленные нормальным шумом  $\mathcal{N}(0, I_n \varepsilon^2)$  точки с евклидовой сферы  $S_r^n(x_c) := \{x \in \mathbb{R}^n, \|x - x_c\|_2 = r\}$ . То есть

$$x_i = \hat{x}_i + u_i, \quad \hat{x}_i \in S_r^n(x_c), \quad u_i \sim \mathcal{N}(0, I_n \varepsilon^2).$$



$r, x_c - ?$

# Приближение сферой

Пусть  $\{x_i\}_{i=1}^k$  – зашумленные нормальным шумом  $\mathcal{N}(0, I_n \varepsilon^2)$  точки с евклидовой сферы  $S_r^n(x_c) := \{x \in \mathbb{R}^n, \quad \|x - x_c\|_2 = r\}$ . То есть

$$x_i = \hat{x}_i + u_i, \quad \hat{x}_i \in S_r^n(x_c), \quad u_i \sim \mathcal{N}(0, I_n \varepsilon^2).$$

Задача оптимизации

$$\min_{x_c \in \mathbb{R}^n, r \in \mathbb{R}_+} \sum_{i=1}^k (\underbrace{\|x_i - x_c\|_2^2}_{\sim} - \underbrace{r^2}_{\sim})^2.$$

В общем случае, функция  $(x^2 - y^2)^2$  невыпуклая.

# Эквивалентная задача

Перепишем задачу:

$$f(x) = \sum_{i=1}^k (\|x_i - x_c\|_2^2 - r^2)^2 = \sum_{i=1}^k (\|x_i\|_2^2 - 2x_i^\top x_c + \underbrace{\|x_c\|_2^2 - r^2}_{t})^2.$$

Замена:

$$(x_c, r) \rightarrow (x_c, t = \|x_c\|_2^2 - r^2)$$

Получившаяся задача

$$\min_{x_c \in \mathbb{R}^n, t \in \mathbb{R}} \sum_{i=1}^k (\|x_i\|_2^2 - 2x_i^\top x_c + t)^2. \quad - \text{QP}$$

Множество решений шире, но в точке оптимума  $\|x_c\|^2 \geq t$  (почему?).

$$\Rightarrow -r^2 \leq t - \|x_c\|^2 \leq 0$$



$$\frac{\partial f(x_c, t)}{\partial t} = 0 - b \text{ можно оптимизировать}$$

$$\frac{\partial}{\partial t} \sum_{i=1}^n (\|x_i\|^2 - 2x_i^T x_c + t)^2 =$$

$$\sum_{i=1}^n 2 (\|x_i\|^2 - 2x_i^T x_c + t) =$$

$$+ \|x_c\|^2 - \|x_c\|^2$$

$$= \sum_{i=1}^n [2 (\underbrace{\|x_i\|^2 - 2x_i^T x_c + \|x_c\|^2}_{\|x_i - x_c\|^2}) - 2\|x_c\|^2 + 2t] = 0$$

$$0 = \left( \sum_{i=1}^n \|x_i - x_c\|^2 \right) = 2n\|x_c\|^2 + 2nt$$

$$t - \|x_c\|^2 = - \left( \sum_{i=1}^n \frac{\|x_i - x_c\|^2}{n} \right) \leq 0$$

$$t \leq \|x_c\|^2$$

# Second-order Conic Programming

$$\min_{x \in \mathbb{R}^n} \langle c, x \rangle$$

$$\text{s.t. } Ax = b$$

$$\|G_i x - h_i\|_2 \leq e_i^\top x + f_i, \quad i = \overline{1, M}.$$

Последнее условие означает, что пара  $(G_i x - h_i, e_i^\top x + f_i)$  лежит в конусе  $K_2 = \{(y, t) \mid \|y\|_2 \leq t, t \geq 0\}$ .

Выпуклые задачи QCQP лежат в SOCP!

$$\min_{x \in \mathbb{R}^n} x^T A_0 x + b^T x + c \quad A_0 \succeq 0 \quad \Leftrightarrow \quad \min_{t, x} \quad t \quad \text{s.t.} \quad x^T A_0 x + b^T x + c \leq t \quad (*)$$

$$x^* \text{ - optimal } \quad t \geq \underbrace{x^T A_0 x + b^T x + c}_{\text{value at } x^*}$$

$$\Rightarrow \exists x \quad t \geq x^T A x + b^T x + c$$

$$t < x_k^T A x_k + b^T x_k + c$$

$$\forall x \Rightarrow t \geq x^T A x + b^T x + c$$

$$t \in [x^T A x + b^T x + c, +\infty)$$

$$(*) \Rightarrow A = L^T L \quad x^T A x + b^T x + c = x^T L^T L x + b^T x + c = \|Lx\|_2^2 + b^T x + c \quad (**)$$

$$5 = \frac{(5+1)^2}{4} - \frac{(5-1)^2}{4} = \frac{5^2 + 2 \cdot 5 + 1 - 5^2 + 2 \cdot 5 - 1}{4} = 5$$

$$(**) \quad \|Lx\|_2^2 + \frac{(5+1)^2}{4} - \frac{(5-1)^2}{4} \leq 0$$

$$\sqrt{\|Lx\|_2^2 + \frac{(5+1)^2}{4}} \leq \frac{5-1}{4}$$

$$\left\| \begin{pmatrix} Lx \\ \frac{5+1}{2} \end{pmatrix} \right\|_2 \leq \frac{5-1}{4} \quad \text{h}$$

$$5 = b^T x + c$$

$$\|g\|_2 \leq h$$

$$g = \begin{pmatrix} Lx \\ \frac{5+1}{2} \end{pmatrix} \quad h = \frac{5-1}{4} \quad \text{approximation}$$

# Сведение через эпиграф

$$\min \max \|A_i x - b_i\|_2 \Rightarrow \min t$$
$$\max \|A_i x - b_i\|_2 \leq t$$
$$\|A_i x - b_i\|_2 \leq t \quad \forall i$$

## Example

$$\min_{x \in \mathbb{R}^n} \sum_{i=1}^m \|A_i x - b_i\|_2,$$

$$\min_{x \in \mathbb{R}^n} \max_{i=1, \dots, m} \|A_i x - b_i\|_2.$$

$$\min_x \sum_{i=1}^m \|A_i x - b_i\|_2 \Leftrightarrow \min_{t_i, x} \sum_{i=1}^m t_i$$

$$\|A_i x - b_i\|_2 \leq t_i$$

## Example

$$\min_{x \in \mathbb{R}^n} f(x) := \sup_{(A,b) \in \mathcal{A}} \|Ax - b\|_2,$$

где  $\mathcal{A} = \{(A, b) \mid \|(A - A_0, b - b_0)\|_F \leq \rho\}$ .

Оценим сверху

$$f(x) \leq \|A_0 x - b_0\|_2 + \rho \left\| \begin{pmatrix} x \\ 1 \end{pmatrix} \right\|_2.$$

# Robust Linear Regression

- При  $A_0x + b_0 = 0$  берём  $(\Delta A, \Delta b) = \frac{\rho}{\sqrt{n}\|(x,1)\|_2} \mathbf{1}_m \cdot (x^T, 1)$ .
- При  $A_0x + b_0 \neq 0$  берём  $(\Delta A, \Delta b) = uv^T$ , где
$$u = \rho \frac{A_0x - b_0}{\|A_0x - b_0\|_2}, v = \frac{(x,1)}{\|(x,1)\|_2}.$$

Итого, эквивалентная задача

$$\min_{x \in \mathbb{R}^n} \|A_0x - b_0\|_2 + \rho \left\| \begin{pmatrix} x \\ 1 \end{pmatrix} \right\|_2.$$

## Стандартная форма

$$\begin{aligned} \min_{X \in \mathbb{S}^n} \quad & \langle C, X \rangle \\ \text{s.t.} \quad & \langle A_i, X \rangle = b_i, \quad i = \overline{1, m}, \\ & X \succeq 0. \end{aligned}$$

## Двойственная задача

$$\begin{aligned} \max_{x \in \mathbb{R}^m} \quad & \langle b, x \rangle \\ \text{s.t.} \quad & \sum_{i=1}^m A_i x_i \preceq C. \end{aligned}$$

SOCP лежит в SDP!

# Минимум спектральной нормы

## Example

Пусть  $A(x) := A_0 + \sum_{i=1}^n A_i x_i$ ,  $A_i \in \mathbb{R}^{m \times n}$  и требуется найти

$$\min_{x \in \mathbb{R}^n} \|A(x)\|_2 = \sqrt{\lambda_{\max}(A^T A)}$$

## Theorem (Дополнение по Шуру)

Для блочной матрицы  $M \in \mathbb{S}^{n+m}$  с обратимой  $A \in \mathbb{S}^n$  верно

$$M = \begin{pmatrix} A & B \\ B^T & C \end{pmatrix} \succeq 0 \iff \begin{cases} A \succ 0, \\ C - B^T A^{-1} B \succeq 0. \end{cases}$$

$$(x, y)^T M \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \succeq 0 \Leftrightarrow \inf_{x, y} \underbrace{x^T A x}_{\geq 0} + x^T B y + y^T B^T x + y^T C y \geq 0$$
$$\forall x = 0 \Rightarrow A x^* \leq B y \Rightarrow x^* = -A^{-1} B y \Rightarrow$$



$$\Leftrightarrow \inf_y y^T (C - B^T A^{-1} B) y \geq 0 \Leftrightarrow C - B^T A^{-1} B \geq 0$$

# Минимум спектральной нормы

$$\begin{aligned} \min_{x \in \mathbb{R}^m; t \in \mathbb{R}} \quad & t \\ \text{s.t.} \quad & \|A(x)\|_2^2 \leq t^2. \end{aligned}$$

Эквивалентная задача

$$\lambda_{\max}(A(x)^{\top} A(x)) \leq t^2, t \geq 0 \iff t^2 I_n \succeq A(x)^{\top} A(x).$$

Дополнение по Шуру

$$\begin{pmatrix} t I_n & A(x)^{\top} \\ A(x) & t I_m \end{pmatrix} \succeq 0.$$

Замена:

Введём  $X = xx^T$  - новые переменные, забирающие всю сложность.

Релаксация к SDP:

$$X \succeq xx^T \Rightarrow X \succeq xx^T \stackrel{\text{мы}}{\Longleftrightarrow} \underbrace{\begin{pmatrix} X & x \\ x^T & 1 \end{pmatrix}}_{\text{SDP}} \succeq 0,$$

$$\frac{1}{2}x^T A_i x + b_i^T x + c_i = \frac{1}{2}\langle A_i, X \rangle + b_i^T x + c_i.$$

Если у оптимума  $\text{rank}(X) = 1$ , то это решение исходной задачи. Если эта задача недопустима, то и исходная тоже.

$$\langle Y, A_i \rangle = b_i \quad A_i = \begin{pmatrix} 0 & 0 & \dots \\ 0 & 0 & \dots \\ \vdots & \vdots & \ddots \end{pmatrix} \Leftrightarrow Y_{(n,n)} = 1$$

$$\begin{aligned} \min_{x \in \mathcal{K}} \quad & \langle c, x \rangle \\ \text{s.t.} \quad & Ax = b, \end{aligned}$$

где  $\mathcal{K}$  - конус в гильбертовом пространстве.

- Экспоненциальный конус:

$$\mathcal{K}_{\text{exp}} = \text{cl} \left\{ (x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid x \geq y \exp \left( \frac{z}{y} \right), y > 0 \right\}.$$

Ограничения:  $\log(1 + e^x) \leq t$  и  $e^x < t$ .

- Степенной конус  $0 < \alpha < 1$  :

$$\mathcal{P}_n^{\alpha, 1-\alpha} = \left\{ x \in \mathbb{R}^n \mid x_1^\alpha x_2^{1-\alpha} \geq \sqrt{\sum_{i=3}^n x_i^2}, x_1 \geq 0, x_2 \geq 0 \right\}.$$

Ограничения:  $\|x\|_p \leq t$ .