

$$\min_{x \in \mathbb{R}^d} f(x)$$

$$\text{s.t. } g_i(x) \leq 0 \quad i = 1 \dots m$$

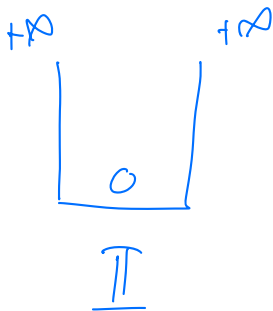
то можно записать:

$$\min_{x \in \mathbb{R}^d} f(x) + \underbrace{\frac{\sigma}{2} \sum_{i=1}^m \{g_i(x)\}_+^2}_{\text{штраф}}$$

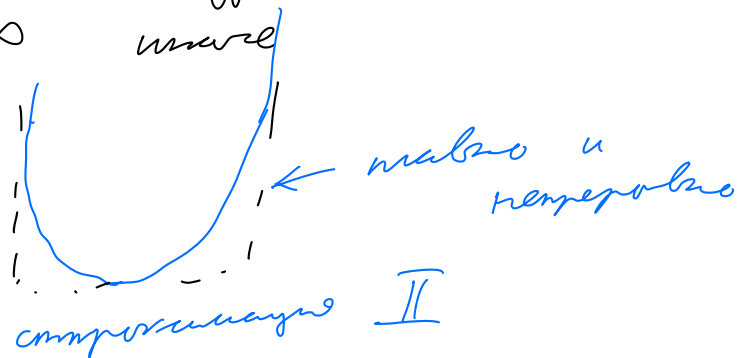
Или - не возмущая

$$\min_{x \in \mathbb{R}^d} f(x) + \underbrace{\Pi(x)}_{\text{штраф}}$$

$$\Pi(x) = \begin{cases} 0 & x \text{ глоб. оп} \\ +\infty & \text{иначе} \end{cases}$$



\Rightarrow



Теорема:

G - м. б. x совершенно открытым

- 1) $\text{int } G$ - не пусто
- 2) $\forall x \in G \quad \exists \{x_i\} : x_i \rightarrow x$
 $\quad \quad \quad \in \text{int } G$
- 3) G - открытое
- 4) $\forall x \in \text{int } G \quad g_i(x) < 0 \quad \forall i = 1 \dots m$
- 5) f - непрерывно

Взвешенный функционал F ← δ -функционал

- непрерывна на $\text{int } G$

- $\forall \{x_i\} : x_i \rightarrow x \in \partial G$
 $\in \text{int } G$

← δ -функционал

$$F(x_i) \rightarrow +\infty$$

Пример:

- δ -функционал

$$F(x) = - \sum_{i=1}^m \frac{1}{g_i(x)}$$

- логарифмический δ -функционал

$$F(x) = - \sum_{i=1}^m \ln(-g_i(x))$$

Доп. условие - глобальная минимизация:

$$\frac{1}{\delta} F(x)$$

$$\delta \rightarrow +\infty \quad \frac{1}{\delta} F(x) \rightarrow 0 \quad x \in \text{int } G$$

Умножить δ -функционал

$$\min_{x \in \mathbb{R}^d} F_\delta(x) := \delta(x) + \frac{1}{\delta} F(x)$$

Сб-ба:

- F - непрерывна на $\text{int } G \Rightarrow F_\delta$ - непрерывна на $\text{int } G$

- $\min F_\delta$ - значение оптимизации

$$x^0 \in \text{int } G$$

значение меньше

$$x^k: F_\delta(x^k) \leq F_\delta(x^0)$$

← не обязательно

$$F_\rho(x_i) \rightarrow +\infty \quad x_i \rightarrow x \in \partial G$$

$x^k \in \text{int } G$ мы не выйдем за пределы $\text{int } G$

Более формально

Свойство барьерной задачи

Для любого $\rho > 0$ функция $F_\rho(x)$ принимает минимум на $\text{int } G$. А множества вида

$$U = \{x \in \text{int } G \mid F_\rho(x) \leq a\}$$

являются компактами для любого a .

Док-во:

1) U - замкнутое и ограниченное.

• замкнутость

$$\{x_i\} \in U$$

$$x_i \rightarrow x \stackrel{?}{\in} U$$

$$x \in \text{int } G \quad \text{либо} \quad x \in \partial G \quad \text{либо} \quad x \notin G$$

$$x \in \partial G?$$

$$F_\rho(x_i) \xrightarrow{\text{непрер}} F_\rho(x) = +\infty$$

$$x \notin G? \quad \text{аналогично невозможно} \quad F_\rho(x_i) \leq a$$

$$x \in U \quad U - \text{замкнутое}$$

• U - ограниченное? да, G - ограниченное

U - компакт

2) $F_\rho(x)$ - непрерывна на U функции

н. Вейерштрасс.

$F_\rho(x)$ принимает мин. значение на U

минимум на U - минимум на $\text{int } G$

• Вывод: решение $F_\rho(x)$ всегда удовлетворяет ограничениям

Свойство решений барьерной задачи

Дополнительно к тому, что уже предположено добавим, что $\overline{\text{int}G} = G$ (замыкание $\text{int}G$). Тогда для любого $\epsilon > 0$ существует $\rho(\epsilon) > 0$ такое, что множество решений барьерной задачи X_ρ^* для любых $\rho \geq \rho(\epsilon)$ содержится в

$$X_\epsilon^* = \{x \in G \mid \exists x^* \in X^* : \|x - x^*\|_2 \leq \epsilon\},$$

где X^* – множество решение исходной задачи оптимизации с ограничениями вида неравенств.

- увеличение ρ не портит решение

Понятие самосогласованной функции

Самосогласованная функция

Выпуклая трижды непрерывно дифференцируемая на $\text{int}G$ функция называется самосогласованной, если выполнены следующие условия

- $\left| \frac{d^3}{dt^3} F(x + th) \right| \leq 2[h^T \nabla^2 F(x) h]^{3/2}$ для любых $x \in \text{int}G$ и $h \in \mathbb{R}^d$;
- Для любой последовательности $\{x_i\} \in \text{int}G$ такой, что $x_i \rightarrow x \in \partial G$, выполнено «барьерное» свойство: $F(x_i) \rightarrow +\infty$.

Примеры

- $f(x) = \frac{1}{2} x^T A x + b^T x + c$
самосогласована на \mathbb{R}^d
- $f(x) = -\ln(x)$
самосогласована на \mathbb{R}_+
- $f(x) = -\ln(-g(x))$ где $g(x) = \frac{1}{2} x^T A x + b^T x + c$
самосогласована на $g(x) < 0$
- сумма самосогласованных – самосогласована
 $F_1(x)$ на $\text{int}G_1$ $F_2(x)$ на $\text{int}G_2$
 $\alpha_1 F_1(x) + \alpha_2 F_2(x)$ – самог. на $\text{int}G_1 \cap \text{int}G_2$
 $\alpha_1, \alpha_2 \geq 0$

- аффинное преобр. сохраняет символ.
- $$F(x) - \text{символ на } \text{int } G$$
- $$\tilde{F}(x) = F(Ax+b) \text{ символ.}$$
- $$\text{int } \tilde{G} = \{x \mid Ax+b \in \text{int } G\}$$

Самосогласованный барьер

Функция F является ν -самосогласованным барьером (ν всегда ≥ 1) на множестве $\text{int } G$, если

- F самосогласована на $\text{int } G$;
- Выполнено условие: $|h^T \nabla F(x)| \leq \sqrt{\nu} \sqrt{h^T \nabla^2 F(x) h}$ для любых $x \in \text{int } G$ и $h \in \mathbb{R}^d$.

Пример:

м. Барьер от ограничений линейного
($a_i^T x \leq b_i$)

$$F(x) = \sum_{i=1}^m -\ln(-(a_i^T x - b_i))$$

символ. Барьер $\nu = m$

$$\min_{x \in \mathbb{R}^d} F(x)$$

$$\text{s.t. } g_i(x) \leq 0$$

f, g_i — выпуклые на G



$$\min_{(x,t) \in \mathbb{R}^{d+1}} t$$

$$\text{s.t. } g_i(x) \leq 0$$

$$f(x) - t \leq 0$$

— выпукло

Переписать (новое переименование)

$$\min_{x \in \mathbb{R}^d} C^T x \quad \leftarrow \text{линейная, как было}$$
$$\text{s.t. } g_i(x) \leq 0$$

↓ всегда в $\text{int } G$

Алгоритм 1 Метод внутренней точки (общий случай)

Вход: стартовая точка $x^0 \in \text{int } G$, стартовое значение параметра $\rho_{-1} > 0$, количество итераций K

1: **for** $k = 0, 1, \dots, K-1$ **do**

2: Увеличить $\rho_k > \rho_{k-1}$

3: С помощью некоторого метода решить численно задачу безусловной оптимизации с целевой функцией F_{ρ_k} и стартовой точкой x_k . Гарантировать, что выход метода x_{k+1} будет близок к реальному решению $x^*(\rho_k)$.

4: **end for**

Выход: x^K

$$\Phi_{\rho}(x) = \rho F_{\rho}(x) = \rho C^T x + F(x)$$

$$\lambda(\Phi_{\rho}, x) = \sqrt{(\nabla \Phi_{\rho}(x))^T (\nabla^2 \Phi_{\rho}(x))^{-1} (\nabla \Phi_{\rho}(x))}$$

Алгоритм 2 Метод внутренней точки (частный случай)

Вход: параметры $\epsilon_1, \epsilon_2 \in (0, 1)$, стартовое значение параметра $\rho_{-1} > 0$, стартовая точка $x^0 \in \text{int } G$ такая, что $\lambda(\Phi_{\rho_{-1}}, x^0) \leq \epsilon_1$, количество итераций K

1: **for** $k = 0, 1, \dots, K-1$ **do**

2: Увеличить $\rho_k = \left(1 + \frac{\epsilon_2}{\sqrt{\nu}}\right) \rho_{k-1}$

3: Сделать шаг демпфированного метода Ньютона:

$$x^{k+1} = x^k - \frac{1}{1 + \lambda(\Phi_{\rho_k}, x^k)} [\nabla^2 \Phi_{\rho_k}(x^k)]^{-1} \nabla \Phi_{\rho_k}(x^k)$$

(возможно, понадобится больше одного шага метода Ньютона, но при правильном соотношении ϵ_1 и ϵ_2 достаточно ровно одного)

4: **end for**

• λ — критерий сходимости
отсюда $\|\nabla \Phi\|$

Симв:

1) Мы указываем каким образом решаем (мом. ϵ_1)
 x^0 где F_S^{-1} по норме $\|\nabla F_S\|$
 (Φ_S^{-1}) $(\|\nabla \Phi_S\|)$

2) Требуемое утверждение S (инвариант),
 зависит от)

3) Всего одна итерация метода Козлова
 и мы в конечном решении имеем
 $F_S (\Phi_S)$

Докажем, что $\lambda(\Phi_S^k, x^{k+1}) \leq \epsilon_1$
 ↑ новое S ↑ новый x ↑ норма

Мы знаем $\lambda(\Phi_S^{k-1}, x^k) \leq \epsilon_1$

Док. в:

$$\lambda(\Phi_S, x) = \|\nabla \Phi_S(x)\| (\nabla^2 \Phi_S(x))^{-1}$$

$$\sqrt{(\nabla \Phi_S(x))^T (\nabla^2 \Phi_S(x))^{-1} (\nabla \Phi_S(x))}$$

на шаге $S^{k-1} \rightarrow S^k$ норму
 стабилизируем

норму
 показываем,
 что

$$\nabla^2 \Phi_S \neq 0$$

$$\begin{aligned}
 \lambda(\Phi_{g^k}, x^k) &= \|\nabla \Phi_{g^k}(x^k)\| (\nabla^2 \Phi_{g^k}(x^k))^{-1} \\
 &= \|g^k c + \nabla F(x^k)\| \dots \\
 &\leq \underbrace{\|g_{k-1} c + \nabla F(x^k)\|}_{\leq e_1} \dots + \underbrace{\|(g_{k-1} - g^k) c\|}_{?} \dots
 \end{aligned}$$

$$\leq e_1 + \underbrace{\frac{\|g_{k-1} - g^k\|}{\|g_{k-1}\|}}_{\frac{e_2}{\sqrt{J}}} \|g_{k-1} c\| \dots$$

$$\leq e_1 + \frac{e_2}{\sqrt{J}} \underbrace{\|g_{k-1} c\|}_{\leq ?} \dots$$

$$\|g_{k-1} c + \nabla F(x^k)\| \dots \leq e_1$$

$$\|g_{k-1} c\| \dots \leq e_1 + \underbrace{\|\nabla F(x^k)\|}_{=\sqrt{A}} \dots \quad (\leq)$$

$$\|\nabla F(x^k)\| (\nabla^2 \Phi_{g^k}(x^k))^{-1} = \sqrt{A}$$

$$= \sqrt{(\nabla F)^T (\nabla^2 \Phi)^{-1} \nabla F} = \sqrt{A}$$

канонический

$$h = \nabla^2 \Phi^{-1} \nabla F$$

$$\leq \left(\sqrt{J} \sqrt{(\nabla F)^T \cancel{\nabla^2 \Phi}^{-1} \cancel{\nabla^2 \Phi} \nabla^2 \Phi^{-1} \nabla F} \right)^{1/2}$$

$$\sqrt{A} \leq (\sqrt{J} \sqrt{A})^{1/2}$$

$$A^{1/4} \leq J^{1/4}$$

$$\sqrt{A} \leq \sqrt{J}$$

$$\textcircled{\leq} e_1 + \sqrt{J}$$

$$\lambda(\Phi_{\mathcal{S}^k}, x^{(k)}) \leq e_1 + \frac{e_2}{\sqrt{J}} (e_1 + \sqrt{J})$$

$$= \left(e_1 + \left(e_2 + \frac{e_1 e_2}{\sqrt{J}} \right) \right)$$

ген.
ошибка
 $\mathcal{S}^{l-1} \rightarrow \mathcal{S}^k$

Справедливо для отрицательных значений

$$\lambda(\Phi_{\mathcal{S}^k}, x^{(k+1)}) \leq \frac{2\lambda^2(\Phi_{\mathcal{S}^k}; x^{(k)})}{1 - \lambda(\Phi_{\mathcal{S}^k}, x^{(k)})}$$

сверну-
мост

$$e_1 = 0,05 \quad e_2 = 0,08$$

$$\lambda(\Phi_{\mathcal{S}^k}, x^{(k+1)}) \leq 0,05 = e_1$$

Почему вопрос — зачем мы делаем \mathcal{S} ?

$$x^{k+1} = x^*(\mathcal{S}^k) \leftarrow \text{находим решение на текущем этапе}$$

$$\nabla F(x) = - \sum_{i=1}^m \ln(-a_i^T x + b) \quad \text{где } a_i^T x < b$$

$$\nabla \varphi_g(x^*(g^{(k)})) = 0 = gC + \nabla F(x^{(k+1)})$$

$$= gC + \sum_{i=1}^n \frac{a_i}{b_i - a_i^T x^{(k+1)}} x^{(k+1)} = 0$$

$$\cdot (x - x^*)$$

↑
решение
заданной задачи.

$$gC^T x^{(k+1)} - gC^T x^* + \sum \frac{a_i x^{(k+1)} - \underbrace{a_i x^*}_{=b}}{b_i - a_i^T x^{(k+1)}} = 0$$

$$gC^T x^{(k+1)} - gC^T x^* - m = 0$$

$$\underbrace{f(x^{(k+1)})}_{C^T x^{(k+1)}} - f(x^*) = \frac{m}{g} = \frac{1}{g}$$

$$\boxed{f(x^{(k+1)}) - f(x^*) = \frac{1}{g}}$$

матрица ск. сх.

g равен
матрице
 $(1 + \frac{e_2}{J})$

Сходимость метода внутренней точки

Пусть с помощью метода внутренней точки решается задача оптимизации с линейной целевой функцией и выпуклыми ограничениями вида неравенств, при этом используются ν -самосоогласованные барьеры. Тогда чтобы достичь ε решения $(f(x) - f(x^*) \leq \varepsilon)$, необходимо

$$K = \mathcal{O}\left(\sqrt{\nu} \log \frac{\nu}{\varepsilon \rho_0}\right) \text{ итераций метода.}$$

$\sim \sqrt{n}$ кол-во ограничений