

ЛЕКЦИЯ № 7. ЗАДАЧИ И МЕТОДЫ НЕЛИНЕЙНОГО ПРОГРАММИРОВАНИЯ

ПЛАН

1. Задачи и модели нелинейного программирования (ЗНП).
2. Общий случай ЗНП. Теорема Куна - Таккера.
3. Седловая точка
4. Задачи квадратичного программирования и её решение сведением к ЗЛП.

Постановка НП-задачи

$$\begin{cases} f(x_1, x_2, \dots, x_n) \rightarrow \max, \\ g_1(x_1, x_2, \dots, x_n) \geq 0, \\ g_2(x_1, x_2, \dots, x_n) \geq 0, \\ \dots \\ g_m(x_1, x_2, \dots, x_n) \geq 0. \end{cases}$$

где функции $f(X)$ и $g_i(X)$, $i = 1, m$, в общем случае, нелинейные.

НП-ЗАДАЧИ ПРИ ОГРАНИЧЕНИЯХ ТИПА “РАВЕНСТВО” (МЕТОД ЛАГРАНЖА)

$$\begin{cases} f(x_1, x_2, \dots, x_n) \rightarrow \max, \\ h_1(x_1, x_2, \dots, x_n) = 0, \\ h_2(x_1, x_2, \dots, x_n) = 0, \\ \dots \\ h_m(x_1, x_2, \dots, x_n) = 0. \end{cases}$$

Функции $f(X)$ и $h_i(X)$, $i = 1, m$ нелинейные и имеют непрерывные частные производные.

$$L(x_1, x_2, \dots, x_n, \lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_m) = f(x_1, x_2, \dots, x_n) + \sum_{i=1}^m \lambda_i h_i(x_1, x_2, \dots, x_n)$$

$$\left. \begin{aligned} \frac{\partial L(X^*, \Lambda^*)}{\partial x_j} &= 0, j = 1, \overline{n}, \\ \frac{\partial L(X^*, \Lambda^*)}{\partial \lambda_i} &= 0, i = 1, \overline{m}. \end{aligned} \right\}$$

$$\nabla f(X^*) + \sum_{i=1}^m \lambda_i^* \nabla h_i(X^*) = 0$$

Теорема. Пусть существует точка X^* , в которой достигается экстремум функции $f(X)$ при ограничениях $h_i(X) = 0, i = 1, m$. Если ранг матрицы $I = \left[\frac{\partial h_i}{\partial x_j} \right], i = 1, \overline{m}; j = 1, \overline{n}$ в точке X^* равен m , то существует m вещественных чисел $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_m$, **не все из которых равны нулю одновременно**, при которых выполняется условие

$$\nabla f(X^*) + \sum_{i=1}^m \lambda_i^* \nabla h_i(X^*) = 0.$$

Алгоритм метода Лагранжа

1. Составить функцию Лагранжа $L(X, \Lambda)$.
2. Найти частные производные функции Лагранжа (2.76).
3. Решить систему уравнений для определения X^* и Λ^* .
4. Исследовать полученные точки на максимум или минимум.

Пример практического применения метода Лагранжа

Содержательная постановка.

Цикл эксплуатации блока датчиков информационного зонда включает следующие фазы: τ_{Π} – подготовки к применению; τ_{Γ} – готовности к применению, τ_P – работы (применения). Требование к надёжности формулируется в виде показателя безотказной работы R . Каковы должны быть требования по надёжности к каждой фазе эксплуатации, если известны потери от отказа на каждой фазе, задаваемые неотрицательными величинами $C_i > 0$, $i = \Pi, \Gamma, P$?

Время эксплуатации изделия в целом есть

$$\tau_{\Sigma} = \tau_{\Pi} + \tau_{\Gamma} + \tau_P,$$

а надёжность характеризуется показателем

$$R = P_{\Pi} P_{\Gamma} P_P,$$

где P_i , $i = \Pi, \Gamma, P$ – вероятность безотказной работы на соответствующей фазе.

Если последствия отказов равнозначны, то задача имеет тривиальное решение:

$$P_i = \sqrt[3]{R}, i = \Pi, \Gamma, P.$$

Необходимо рассчитать вероятностные характеристики таким образом, чтобы общие потери были минимальные. Функция цели или функция потерь имеет вид

$$C_{\Sigma} = C_{\Pi}(1-P_{\Pi})P_{\Gamma}P_P + C_{\Gamma}P_{\Pi}(1-P_{\Gamma})P_p + C_pP_{\Pi}P_{\Gamma}(1-P_p),$$

при ограничении

$$R = P_{\Pi} P_{\Gamma} P_P .$$

Функция Лагранжа получается такова

$$L = C_{\Sigma} + \lambda[P_{\Pi} P_{\Gamma} P_P - R]$$

В ходе применения метода, λ из первого, например, уравнения для частных производных $\frac{\partial L}{\partial P_i}$, подставляется в остальные.

$$\begin{cases} C_{\Gamma} \cdot P_{\Pi} - C_{\Pi} \cdot P_{\Gamma} = 0, \\ C_{\Gamma} \cdot P_P - C_P \cdot C_{\Gamma} = 0, \\ R = P_{\Pi} \cdot P_{\Gamma} \cdot P_P. \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} P_P = \frac{C_{\Pi} \cdot R}{C_{\Gamma} \cdot P_{\Pi}^2}, \\ P_{\Pi} = \frac{C_P \cdot R}{C_{\Gamma} \cdot P_P^2}. \end{cases}$$

Окончательно имеем оптимум

$$P_{\Pi}^* = \sqrt[3]{\frac{C_{\Pi}^2 R}{C_{\Gamma} C_P}}, \quad P_{\Gamma}^* = \sqrt[3]{\frac{C_{\Gamma}^2 R}{C_{\Pi} C_P}}, \quad P_P^* = \sqrt[3]{\frac{C_P^2 R}{C_{\Pi} C_{\Gamma}}}.$$

Иногда стоимость потерь при отказах удобно выражать в относительных единицах:

$$a_1 = \frac{C_{\Gamma}}{C_{\Pi}}, \quad a_2 = \frac{C_{\Pi}}{C_P}, \quad a_3 = \frac{C_P}{C_{\Gamma}}, \text{ причём } a_1 a_2 a_3 = 1.$$

Тогда решение примет вид

$$P_{\Pi}^* = \sqrt[3]{\frac{R a_2}{a_1}}, \quad P_{\Gamma}^* = \sqrt[3]{\frac{R a_1}{a_3}}, \quad P_P^* = \sqrt[3]{\frac{R a_3}{a_2}}.$$

ОБЩИЙ СЛУЧАЙ НП-ЗАДАЧИ

Задачи выпуклого программирования

$$f(x_1, x_2, \dots, x_n) \rightarrow \min,$$

$$\begin{cases} g_1(x_1, x_2, \dots, x_n) \leq 0, \\ g_2(x_1, x_2, \dots, x_n) \leq 0, \\ \dots \\ g_m(x_1, x_2, \dots, x_n) \leq 0, \\ x_j \geq 0, \quad j = 1, \bar{n}. \end{cases}$$

$f(X)$ и все $g_i(X)$, $i = 1, m$ выпуклы (в смысле НП)

Задачи вогнутого программирования

$$f(x_1, x_2, \dots, x_n) \rightarrow \max,$$

$$\begin{cases} g_1(x_1, x_2, \dots, x_n) \geq 0, \\ g_2(x_1, x_2, \dots, x_n) \geq 0, \\ \dots \\ g_m(x_1, x_2, \dots, x_n) \geq 0, \\ x_j \geq 0, \quad j = 1, \bar{n}. \end{cases}$$

$f(X)$ и все $g_i(X)$, $i = 1, m$ вогнуты (выпуклы вверх)

Введём функцию $\max U(X) = \min [-U(X)]$.

Обозначив

$$\hat{f}(X) = -f(X),$$

$$\hat{g}_i(X) = -g_i(X), \quad i = 1, \bar{n}. \quad \text{получим выпуклую задачу}$$

$$\begin{cases} \hat{f}(x_1, x_2, \dots, x_n) \rightarrow \min, \\ \hat{g}_1(x_1, x_2, \dots, x_n) \leq 0, \\ \hat{g}_2(x_1, x_2, \dots, x_n) \leq 0, \\ \dots \\ \hat{g}_m(x_1, x_2, \dots, x_n) \leq 0, \\ x_j \geq 0, \quad j = 1, \bar{n}. \end{cases}$$

Общий случай задачи НП-программирования:

$$\begin{cases} f(x_1, x_2, \dots, x_n) \rightarrow \min, \\ g_1(x_1, x_2, \dots, x_n) \leq 0, \\ g_2(x_1, x_2, \dots, x_n) \leq 0, \\ \dots \\ g_m(x_1, x_2, \dots, x_n) \leq 0, \\ x_j \geq 0, \quad j = 1, \bar{n}. \end{cases}$$

Определение

Если в точке минимума X^* неравенство $g_i(X)$ выполняется как *равенство*, то оно называется *активным*.

По теореме Лагранжа

$$\nabla f(X^*) + \sum_I \lambda_i \nabla g_i(X^*) = 0, \quad I = \{i : g_i(X^*) = 0\}$$

Теорема Куна-Таккера. Пусть функции $f(X)$ и $g_i(X)$, $i = 1, n$ обладают частными производными на некоторой области \mathcal{R} , содержащей X^* . Точка X^* будет являться точкой минимума функции $f(X)$ при ограничениях $g_i(X) \leq 0$, $i = 1, n$, удовлетворяющих условиям регулярности в виде линейной независимости, если существуют такие неотрицательные множители Лагранжа $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_m$, что

$$\left\{ \begin{array}{l} \nabla f(X^*) + \sum_{i=1}^m \lambda_i \nabla g_i(X^*) = 0; \\ \sum_{i=1}^m \lambda_i g_i(X^*) = 0; \\ \lambda_i \geq 0, \quad i = 1, \overline{m}. \end{array} \right.$$

СЕДЛОВАЯ ТОЧКА В НП-ЗАДАЧАХ

Определение. Пара векторов X^* и Λ^* называется *седловой точкой* функции $L(X, \Lambda)$ на области \mathcal{R} , если для всех $\lambda \geq 0$ и $X \in \mathcal{R}$ выполняется условие

$$L(X^*, \Lambda) \leq L(X^*, \Lambda^*) \leq L(X, \Lambda^*), \quad (*)$$

называемое *неравенством седловой точки*.

В седловой точке: $\max_{\lambda_i \geq 0} \min_{X \in \mathcal{R}} L(X, \Lambda) = \min_{X \in \mathcal{R}} \max_{\lambda_i \geq 0} L(X, \Lambda), i = 1, \bar{n}.$

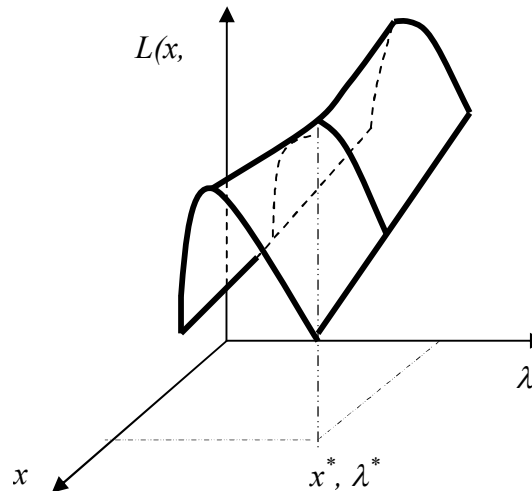


Рисунок 1 – Седло нелинейной функции

Теорема о седловой точке. Пусть $f(X)$ и все $g_i(X)$, $i = 1, m$ выпуклы, а функции $g_i(X)$ удовлетворяют условиям **регулярности Слейтера** (вида $\exists_X \forall_i g_i(X) < 0$). Вектор X^* является решением задачи нелинейного программирования

$$\begin{aligned} \min f(X), \\ g_i(X) \leq 0, \quad i = 1, \overline{m}. \end{aligned}$$

тогда и только тогда, когда существует такой вектор Λ с неотрицательными компонентами, что выполняются неравенство **седловой точки** (*) и **условие линейной независимости**

$$\sum_{i=1}^m \lambda_i g_i(X^*) = 0.$$

ПРИМЕНЕНИЯ ТЕОРЕМЫ КУНА-ТАККЕРА.

Имеем выпуклую НП-задачу

$$\begin{aligned} \min f(X); \\ \begin{cases} g_i(X) \leq 0, & i = 1, \overline{m}; \\ x_j \geq 0, & j = 1, \overline{n}. \end{cases} \end{aligned}$$

Введём $x_j = -h_j(x_j)$, $j = 1, n$, $\Rightarrow h_j(x_j) \leq 0$, $j = 1, n$.

Функция Лагранжа

$$L(X, \Lambda, U) = f(X) + \sum_{i=1}^m \lambda_i g_i(X) + \sum_{j=1}^n u_j h_j(x_j),$$

к которой применим теорему Куна-Таккера $\nabla L(X, \Lambda, U)$. Это эквивалентно системе уравнений

$$\begin{cases} \frac{\partial L(X, \Lambda, U)}{\partial x_j} = \frac{\partial f(X)}{\partial x_j} + \sum_{i=1}^m \lambda_i \frac{\partial g_i(X)}{\partial x_j} - u_j = 0, & j = 1, \overline{n}; \\ u_j x_j = 0, & j = 1, \overline{n}; \\ \lambda_i g_i(X) = 0, & i = 1, \overline{m} \\ \lambda_i \geq 0, & i = 1, \overline{m}. \end{cases}$$

$$\left\{ \begin{array}{l} \frac{\partial L(X^\circ, \Lambda^\circ)}{\partial x_j} \geq 0, \quad j = 1, \bar{n}; \\ \frac{\partial L(X^\circ, \Lambda^\circ)}{\partial x_j} \cdot x_j^\circ = 0, \quad j = 1, \bar{n}; \\ \frac{\partial L(X^\circ, \Lambda^\circ)}{\partial \lambda_i} = g_i(X^\circ) \leq 0, \quad i = 1, \bar{m}; \\ \lambda_i g_i(X^\circ) = 0, \quad i = 1, \bar{m}. \end{array} \right\}$$

Для вогнутого программирования, благодаря симметрии задач.

$$\left\{ \begin{array}{l} \frac{\partial L(X^\circ, \Lambda^\circ)}{\partial x_j} \leq 0, \quad j = 1, \bar{n}; \\ \frac{\partial L(X^\circ, \Lambda^\circ)}{\partial x_j} \cdot x_j^\circ = 0, \quad j = 1, \bar{n}; \\ \frac{\partial L(X^\circ, \Lambda^\circ)}{\partial \lambda_i} = g_i(X^\circ) \geq 0, \quad i = 1, \bar{m}; \\ \frac{\partial L(X^\circ, \Lambda^\circ)}{\partial \lambda_i} \cdot \lambda_j^\circ = 0, \quad i = 1, \bar{m}. \end{array} \right\}$$

ЗАДАЧИ КВАДРАТИЧНОГО ПРОГРАММИРОВАНИЯ

Математическая модель:

$$\max f(X) = b^T \cdot X + \frac{1}{2} X^T \cdot C \cdot X,$$

$$\begin{cases} A \cdot X \leq A_0, \\ x_j \geq 0, \quad j = 1, \bar{n}, \end{cases}$$

Функция Лагранжа

$$L(X, \Lambda) = b^T \cdot X + \frac{1}{2} X^T \cdot C \cdot X + \Lambda^T (A_0 - A \cdot X).$$

$$\begin{cases} \frac{\partial L(X, \Lambda)}{\partial X} = b + C \cdot X - A^T \Lambda \leq 0, \\ \frac{\partial L(X, \Lambda)}{\partial \Lambda} = A_0 - A \cdot X \geq 0. \end{cases}$$

Теорема квадратичного программирования. Вектор $X_0 \geq 0$ является оптимальным решением задачи квадратичного программирования тогда и только тогда, когда существуют такие m -мерные векторы $\Lambda \geq 0$ и $W \geq 0$ и n -мерный вектор $V \geq 0$, что выполняются следующие условия

$$\begin{cases} b + C \cdot X - A^T \Lambda + V = 0, \\ A_0 - A \cdot X - W = 0, \\ V^T \cdot X = 0, \\ W^T \cdot \Lambda = 0. \end{cases}$$

Эквивалентная ЗЛП:

$$\begin{aligned} T &= \sum_{i=1}^m \mu y_i + \sum_{j=1}^n \mu z_j \rightarrow \min, \\ \begin{cases} b + CX - A^T \Lambda + V + Z = 0, \\ AX + W + Y = A_0, \\ V^T X = 0, \\ W^T \Lambda = 0. \end{cases} \end{aligned}$$

Решить $F_{\max} = [3 \ 2]X + \frac{1}{2}X^T \begin{bmatrix} -2 & 3 \\ 3 & -2 \end{bmatrix} X$ при ограничениях $\begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} \leq \begin{bmatrix} 3 \\ 7 \end{bmatrix}$.

В развёрнутой форме

$F_{\max} = 3x_1 + 2x_2 - x_1^2 - x_2^2 + 3x_1x_2$ — целевая функция;

$\begin{cases} x_2 \leq 3, \\ x_1 + x_2 \leq 7, \ x_1 \geq 0, \ x_2 \geq 0. \end{cases}$ — система ограничений

Функция Лагранжа:

$$L(X, \Lambda) = 3x_1 + 2x_2 - x_1^2 - x_2^2 + 3x_1x_2 + \lambda_1(x_2 - 3) + \lambda_2(x_1 + x_2 - 7).$$

Частные производные:

$$\begin{aligned}\frac{\partial L(X, \Lambda)}{\partial x_1} &= 3 - 2x_1 + 3x_2 + \lambda_2 \leq 0, \\ \frac{\partial L(X, \Lambda)}{\partial x_2} &= 2 - 2x_2 + 3x_1 + \lambda_1 + \lambda_2 \leq 0, \\ \frac{\partial L(X, \Lambda)}{\partial \lambda_1} &= x_2 - 3 \geq 0, \\ \frac{\partial L(X, \Lambda)}{\partial \lambda_2} &= x_1 + x_2 - 7 \geq 0.\end{aligned}$$

Эквивалентная ЗЛП будет иметь вид

$$\begin{aligned}T = \mu y_1 + \mu y_2 + \mu z_1 + \mu z_2 &\rightarrow \min, \\ \begin{cases} -2x_1 & +3x_2 & & +\lambda_2 & +v_1 & & & +y_1 & & = 3, \\ 3x_1 & -2x_2 & +\lambda_1 & +\lambda_2 & & +v_1 & & +y_2 & & = -2, \\ & x_2 & & & & -w_1 & & & +z_1 & = 3, \\ x_1 & +x_2 & & & & & -w_2 & & & +z_2 & = 7. \end{cases}\end{aligned}$$