Nelinearna minimizacija

Miha Čančula

21. oktober 2011

1 Orodja

Nalogo sem reševal s prostim programom `GNU Octave`, ki za nelinearno optimizacijo ponuja funkcijo `sqp`.

2 Thompsonov problem

Položaj diskretnih točkastih nabojev na krogli lahko opišemo z dvema koordinatama, $\vartheta \in [0, \pi]$ in $\varphi \in [0, 2\pi]$. Potencialna energija takih nabojev je odvisna le od medsebojne razdalje, zato moramo najprej izraziti razdaljo med dvema nabojema z njunima koordinatama. Kot med dvema točkama izračunamo kot skalarni produkt med njunima krajevnima vektorjema in znasa

$$\cos \alpha_{ij} = \cos(\varphi_i - \varphi_j) \sin \vartheta_i \sin \vartheta_j + \cos \vartheta_i \cos \vartheta_j \tag{1}$$

dejansko razdaljo med točkama pa po kosinusnem izreku

$$d_{ij} = \sqrt{2R^2(1 - \cos \alpha_{ij})} \tag{2}$$

Skupna potencialna energija sistema je vsota potencialnih energij vseh parov nabitih delcev na krogli

$$E = E_0 \sum_{i<j} \frac{\sqrt{2R^2}}{d_{ij}} = E_0 \sum_{i<j} [1 - \cos(\varphi_i - \varphi_j) \sin \vartheta_i \sin \vartheta_j - \cos \vartheta_i \cos \vartheta_j]^{-1/2} \tag{3}$$

Ker multiplikativna konstanta v energiji ne spremeni optimalne razporeditve nabojev po krogli, lahko izraz pretvorim v brezdimenzijske enote. Energija $E_0 = \frac{e^2}{4\pi\varepsilon_0 R}$ nas bo zanimala le, če bomo želeli izračunati vrednosti energije v minimumu, ne pa samega položaja minimuma.

$$y = \sum_{i<j} [1 - \cos(\varphi_i - \varphi_j) \sin \vartheta_i \sin \vartheta_j - \cos \vartheta_i \cos \vartheta_j]^{-1/2} \tag{4}$$

Brez izgube splošnosti lahko fiksiramo tri koordinate: $\vartheta_1 = 0$, $\varphi_1 = 0$, $\varphi_2 = 0$. Na ta način preprečimo vrtenje okrog krogle med reševanje, hkrati pa pospešimo reševanje, saj zmanjšamo število prostostnih stopenj. Za problem z N naboji nam ostane $2N - 3$ prostih koordinat.

3 Voznja do semaforja

Na enak način sem reševal tudi problem iz prejšnje naloge. Časovni interval sem razdelil na N podintervalov, hitrost vožnje sem omejil med 0 in y_{max} in dodal omejitev, da je skupna pot enaka 1. Upošteval sem tudi asimetrično omejitev pospeška $a_{min} < a < a_{max}$, kjer je $a_{min} < 0$ največji pojemek pri zaviranju in $a_{max} > 0$ največji pospešek pri pospeševanju.

Izbral sem metodo, ki je sama določila smer najugodnejšega premikanja, brez da bi ji moral podati gradient akcije. Zato ni bilo potrebe po analitičnosti funkcije in sem lahko uporabil ostro omejitev tako da hitrost kot za pospešek.

V primerjavi s prejšnjo nalogo dodatne omejitve prinesejo kar nekaj novih parametrov, zato sem narisal več grafov.