

第十二讲：二次规划、几何规划问题

典型优化问题

杨 林

大 纲

1. 二次规划
2. 几何规划

大 纲

1. 二次规划
2. 几何规划

1 二次规划

■ 二次规划(QP)

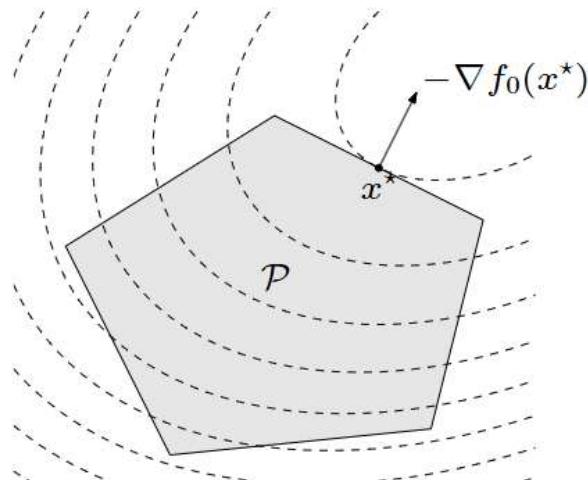
最小化

$$(1/2)x^T px + q^T x + r$$

约束条件

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

$p \in S_+^n$, 因此目标函数是凸二次函数
在多面体上最小化一个二次函数



1 二次规划

口 例 1: 最小二乘

$$\text{最小化} \quad \|Ax - b\|_2^2$$

- 具有解析解
- 可以添加线性约束, 例如, $l \leq x \leq u$

1 二次规划

□ 例 2 (线性规划问题中的随机成本)

最小化

$$\mathbf{E}c^T x + \gamma \text{var}(c^T x) = \bar{c}^T x + \gamma x^T \Sigma x$$

约束条件

$$Gx \leq h$$

$$Ax = b$$

1. c 是具有均值 \bar{c} 和协方差 Σ 的随机向量
2. 因此, $c^T x$ 是具有均值 $\bar{c}^T x$ 和方差 $x^T \Sigma x$ 的随机变量
3. $\gamma > 0$ 是风险规避参数: 控制了预期成本与方差(风险)之间的权衡

大 纲

1.二次规划

2. 几何规划

2 几何规划

□ 单项式函数或单项式 $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$, $\text{dom } f = \mathbb{R}_{++}^n$,

$$f(x) = cx_1^{a_1}x_2^{a_2} \cdots x_n^{a_n}, c > 0, a_i \in \mathbb{R}$$

□ 正项式函数

$$f(x) = \sum_{k=1}^K c_k x_1^{a_{1k}} x_2^{a_{2k}} \cdots x_n^{a_{nk}}$$

其中 $c_k > 0$

2 几何规划

■ 几何规划

具有下列形式的优化问题称为几何规划(GP)：

最小化

$$f_0(x)$$

约束条件

$$f_i(x) \leq 1, i = 1, \dots, m$$

$$h_i(x) = 1, i = 1, \dots, p$$

其中 f_0, \dots, f_m 为正项式, h_1, \dots, h_p 为单项式, 隐式约束 $x > 0$

□ 几何规划的拓展：

如果 f 是一个正项式, 而 h 为单项式, 那么 $f(x) \leq h(x)$ 表示为 $f(x)/h(x) \leq 1$, 而等式约束 $h_1(x) = h_2(x)$ 可以表示为 $h_1(x)/h_2(x) = 1$

2 几何规划

口例 3: 考虑下面的问题:

最小化

$$x/y$$

约束条件

$$2 \leq x < 3$$

$$x^2 + 3y/z \leq \sqrt{y}$$

$$x/y = z^2$$

可以转化为标准形式:

最小化

$$xy^{-1}$$

约束条件

$$2x^{-1} \leq 1, (1/3)x \leq 1$$

$$x^2y^{-1/2} + 3y^{1/2}z^{-1} \leq 1$$

$$xy^{-1}z^{-2} = 1$$

2 几何规划

■ 凸形式的几何规划

定义 $y_i = \log x_i$, 因此 $x_i = e^{y_i}$

如果 $f(x) = cx_1^{a_1}x_2^{a_2} \cdots x_n^{a_n}$, 那么

$$\begin{aligned}f(x) &= f(e^{y_1}, e^{y_2}, \dots, e^{y_n}) \\&= c(e^{y_1})^{a_1} \cdots (e^{y_n})^{a_n} \\&= e^{a^T y + b}\end{aligned}$$

其中, $b = \log c$, 类似地

正项式 $f(x) = \sum_{k=1}^K c_k x_1^{a_{1k}} x_2^{a_{2k}} \cdots x_n^{a_{nk}}$ 可以转化为相似形式:

$$f(x) = \sum_{k=1}^K e^{a_k^T y + b_k}$$

2 几何规划

几何规划可以用新的变量 y 来表示:

最小化	$\sum_{k=1}^{K_0} e^{a_{0k}^T y + b_{0k}}$
约束条件	$\sum_{k=1}^{K_i} e^{a_{ik}^T y + b_{ik}} \leq 1, i = 1, \dots, m$
	$e^{g_i^T y + h_i} = 1, i = 1, \dots, p$

采用对数函数对目标函数和约束条件进行转换:

最小化	$\tilde{f}_0(y) = \log(\sum_{k=1}^{K_0} e^{a_{0k}^T y + b_{0k}})$
约束条件	$\tilde{f}_i(y) = \log(\sum_{k=1}^{K_i} e^{a_{ik}^T y + b_{ik}}) \leq 0, i = 1, \dots, m$
	$\tilde{h}_i(y) = g_i^T y + h_i = 0, i = 1, \dots, p$

2 几何规划

口 例 4: 解释如何将一般的GP重构为一个等价的GP, 使其(目标和约束中的)每一个正项式含有至多两个单项式项

提示: 将(单项式的)和表示为单项式两两相加的和

2 几何规划

■ 例 4 的证明:

对于项数 $t > 2$ 的正项式不等式

$$f(x) = \sum_{i=1}^t g_i(x) \leq 1,$$

其中 g_i 是单项式。引入新的变量 s_1, \dots, s_{t-2} , 并将多项式不等式表示为一组多项式不等式

$$g_1(x) + g_2(x) \leq s_1$$

$$g_3(x) + s_1 \leq s_2$$

⋮

$$g_t(x) + s_{t-2} \leq 1$$

2 几何规划

■ 例 4 的证明(续):

通过除以右侧，这些变为每个都有两项的多项式不等式

显然， s_i 是 $\sum_{j=1}^{i+1} g_j(x)$ 的上界，因此最后的不等式 $g_t(x) + s_{t-2} \leq 1$ 意味着原始的多项式不等式成立

反过来，我们总是可以取 $s_i = \sum_{j=1}^{i+1} g_j(x)$ ，所以如果原始多项式不等式成立，那么存在 s_1, \dots, s_{t-2} 使上面的两项多项式不等式成立

对于目标函数，替换为 s_{t-1} ；对于约束函数则用上述约束序列替代

谢 谢 !