
数值最优化方法实验报告

约束问题求解

米科润 19 信计二班

201905755824

July 9, 2021

目录

1	外点法	1
2	内点法	3
3	乘子法	6

1 外点法

求解问题

$$\begin{aligned} \min & (x_1 - 1)^2 + (x_1 - x_2)^2 + (x_2 - x_3)^2 \\ \text{s.t.} & x_1(1 + x_2^2) + x_3^4 - 4 - 3\sqrt{2} \\ & -10 \leq x_i \leq 10, i = 1, 2, 3 \\ & x_0 = (2, 2, 2)^T \end{aligned}$$

构建下述 Matlab 文件

- 目标函数 obj.m
- 约束条件函数 constrains.m
- 增广目标函数 Al obj.m
- 罚函数 compare.m
- 外点罚函数求解函数 Al main.m

```
1 %%
2 function f=obj(x)
3 f=(x(1)-1)^2+(x(1)-x(2))^2+(x(2)-x(3))^4;
4 end
5 %%
6 function [h,g]=constrains(x)
7 h=x(1)*(1+x(2)^2)+x(3)^4-4-3*sqrt(2);
8 g(1)=x(1)+10;
9 g(2)=x(2)+10;
10 g(3)=x(3)+10;
11 g(4)=-x(1)+10;
12 g(5)=-x(2)+10;
13 g(6)=-x(3)+10;
14 end
15 %%
16 function f=AL_obj(x)
17 global pena N_equ N_inequ;
18 h_equ=0;
19 h_inequ=0;
20 [h,g]=constrains(x);
21 for i=1:N_equ
```

```

22         h_equ=h_equ+h(i).^2;
23     end
24     for i=1:N_inequ
25         h_inequ=h_inequ+(min(g(i),0)).^2;
26     end
27     f=obj(x)+pena*(h_equ+h_inequ);
28     end
29 %%
30     function f=compare(x)
31     global pena N_equ N_inequ;
32     h_equ=0;
33     h_inequ=0;
34     [h,g]=constrains(x);
35     for i=1:N_equ
36         h_equ=h_equ+h(i).^2;
37     end
38     for i=1:N_inequ
39         h_inequ=h_inequ+(min(g(i),0)).^2;
40     end
41     f=pena*(h_equ+h_inequ);
42     end
43 %%
44     function [X,FVAL]=AL_main(x_al,N_equ,N_inequ)
45     global pena N_equ N_inequ;
46     pena=0.1;
47     c_scale=2;
48     e_al=1e-6;
49     max_itera=100;
50     out_itera=1;
51     while out_itera<max_itera
52         x_al0=x_al;
53         [X,FVAL]=fminunc(@AL_obj,x_al0);
54         x_al=X;
55         if compare(x_al)<=e_al
56             break;
57         end
58         pena=c_scale*pena;
59         out_itera=out_itera+1;
60     end
61     X=x_al;

```

```

62     FVAL=obj(X);
63     end

```

构建 main.m 输入参数求解

```

1     function main()
2         clc;clear;
3         x_al=[2,2,2];
4         N_equ=1;
5         N_inequ=6;
6         [X,FVAL]=AL_main(x_al,N_equ,N_inequ);
7         disp(X);disp(FVAL);
8         end

```

结果如下

```

<stopping criteria details>
迭代结果为:
    1.104795485345797    1.196572225359752    1.535284306381924

    0.032567089882592

```

图 1: 外点罚函数法结果

2 内点法

求解问题

$$\begin{aligned}
 \min f(x) &= -x_1 x_2 x_3 \\
 s.t. \quad &-x_1^2 - 2x_2^2 - 4x_3^2 + 48 \geq 0 \\
 &x_0 = (1, 1, 1)
 \end{aligned}$$

构建下述 Matlab 文件

- 目标函数 obj.m
- 约束条件函数 constrains.m
- 增广目标函数 Al obj.m
- 罚函数 compare.m

- 外点罚函数求解函数 AL main.m

```

1      %%
2      function f=obj(x)
3      f=-(x(1)*x(2)*x(3));
4      end
5      %%
6      function [h,g]=constrains(x)
7      g=-x(1)^2-2*x(2)^2-4*x(3)^2+48;
8      end
9      %%
10     function f=AL_obj(x)
11     global pena N_inequ;
12     h_inequ=0;
13     g=constrains(x);
14     for i=1:N_inequ
15         h_inequ=h_inequ-log(g(i));
16     end
17     f=obj(x)+pena*(h_inequ);
18     end
19     %%
20     function f=compare(x)
21     global pena N_inequ;
22     h_inequ=0;
23     g=constrains(x);
24     for i=1:N_inequ
25         h_inequ=h_inequ-log(g(i));
26     end
27     f=pena*(h_inequ);
28     end
29     %%
30     function [X,FVAL]=AL_main(x_al,N_eu,N_inequ)
31     global pena N_eu N_inequ;
32     pena=10;
33     c_scale=0.5;
34     e_al=1e-6;
35     max_itera=100;
36     out_itera=1;
37     while out_itera<max_itera

```

```

38         x_al0=x_al;
39         [X,FVAL]=fminunc (@AL_obj,x_al0);
40         x_al=X;
41         if compare(x_al)≤e_al
42             break;
43         end
44         pena=c_scale*pena;
45         out_itera=out_itera+1;
46     end
47     X=x_al;
48     FVAL=obj(X);
49 end

```

问题：只有初始点非常靠近最优解时，所得结果近似正确

构建 main.m 输入参数求解

```

1     function main()
2         clc,clear;
3         x_al=[4,2*sqrt(2),2];
4         N_inequ=1;
5         [X,FVAL]=AL_main(x_al,N_inequ);
6         disp(X);disp(FVAL);
7     end

```

结果如下

迭代结果为：

4.100000000000000 2.863782463805518 2.025000000000000

-23.776553905745310

图 2: 内点罚函数法结果

3 乘子法

求解问题

$$\min f(x) = -3x_1^2 - x_2^2 - 2x_3^2$$

$$s.t. x_1^2 + x_2^2 + x_3^2 = 0$$

$$x_2 \geq x_1$$

$$x_1 \geq 0$$

$$x_0 = (0, 0, 0)^T$$

构建下述 Matlab 文件

- PHR 算法函数 multphr.m
- 增广拉格朗日函数 mpsi.m
- 增广拉格朗日函数的梯度 dmpsi.m
- 目标函数 f1.m
- 等式约束函数 h1.m
- 不等式约束函数 g1.m
- 目标函数的梯度 df1.m
- 等式约束的 Jacob 矩阵转置 dh1.m
- 不等式约束的 Jacob 矩阵转置 dg1.m

```
1      %%
2      function ...
           [x,mu,lam,output]=multphr(fun,hf,gf,dfun,dhf,dgf,x0)
3      theta=0.8; eta=2.0;
4      k=0; ink=0;
5      epsilon=1e-5;
6      x=x0; he=feval(hf,x); gi=feval(gf,x);
7      n=length(x); l=length(he); m=length(gi)
8      mu=0.1*ones(l,1); lam=0.1*ones(m,1);
9      betak=10; betaold=10;
10     while(betak>epsilon & k<maxk)
11         [ik,x,val]=bfgs('mpsi','dmpsi',x0,fun,hf,gf,dfun,dhf,dgf,...
12         mu,lam,sigma);
13         ink=ink+ik;
```



```

14     he=feval(hf,x); gi=feval(gf,x);
15     betak=sqrt(norm(he,2)^2+norm(min(gi,lam/sigma),2)^2);
16     if betak>epsilon
17         mu=mu-sigma*he;
18         lam=max(0.0,lam-sigma*gi);
19         if(k>=2 & betak>theta*betaold)
20             sigma=eta*sigma;
21         end
22     end
23     k=k+1;
24     betaold=betak;
25     x0=x;
26     end
27     f=feval(fun,x);
28     output.fval=f;
29     output.iter=k;
30     output.inner_iter=ink;
31     output.beta=betak;
32     %%
33     function psi=mpsi(x,fun,hf,gf,dfun,dhf,dgf,mu,lam,sigma)
34     f=feval(fun,x); he=feval(hf,x); gi=feval(gf,x);
35     l=length(he); m=length(gi);
36     psi=f; s1=0.0;
37     for(i=1:l)
38         psi=psi-he(i)*mu(i);
39         s1=s1+he(i)^2;
40     end
41     psi=psi+0.5*sigma*s1;
42     s2=0.0;
43     for(i=1:m)
44         s3=max(0.0,lam(i)-sigma*gi(i));
45         s2=s2+s3^2-lam(i)^2;
46     end
47     psi=psi+s2/(2.0*sigma);
48     %%
49     function dpside=dmpsi(x,fun,hf,gf,dfun,dhf,dgf,mu,lam,sigma)
50     dpside=feval(dfun,x);
51     he=feval(hf,x); gi=feval(gf,x);
52     dhe=feval(dhf,x); dgi=feval(dgf,x);
53     l=length(he); m=length(gi);

```

```

54     for ( i=1:l )
55         dpsl=dpsl+(sigma*he(i) -mu(i)) *dhe (: , i );
56     end
57     for ( i=1:m)
58         dpsl=dpsl+(sigma*gi(i) -lam(i)) *dgi (: , i );
59     end
60     %%
61     function f=f1(x)
62         f=-3*x(1)^2-x(2)^2-2*x(3)^2;
63     end
64     %%
65     function he=h1(x)
66         he=x(1)^2+x(2)^2+x(3)^2-3;
67     end
68     %%
69     function gi=g1(x)
70         gi=zeros(2,1);
71         gi(1)=-x(1)+x(2);
72         gi(2)=x(1);
73     end
74     %%
75     function g=df1(x)
76         g=[-6*x(1); -2*x(2); -4*x(3)];
77     end
78     %%
79     function dhe=dh1(x)
80         dhe=[2*x(1), 2*x(2), 2*x(3)]';
81     end
82     %%
83     function dgi=dg1(x)
84         dgi=[-1 1; 1 0; 0 0];
85     end

```

命令窗口输入：

```

1     x0=[0,0,0]';
2     [x,mu,lam,output]=multphr('f1','h1','g1','df1','dh1','dg1',x0)

```

结果如下

```

>> x0=[0,0,0]';
[x,mu,lam,output]=multphr('f1','h1','g1','df1','dh1','dg1',x0)

x =

    1.224746061229717
    1.224744557859691
           0

mu =

    -1.499996036173343

lam =

    1.224742300283214
           0

output =

包含以下字段的 struct:

    fval: -6.000007975500043
    iter: 7
 inner_iter: 50
    beta: 2.620611298250149e-06

```

图 3: 乘子法结果