

オペレーションズ・リサーチ II 補足資料

田中 俊二

shunji.tanaka@okayama-u.ac.jp

本文書のライセンスは CC-BY-SA にしています



制約付き非線形計画問題に対するラグランジュの未定乗数法

制約付き非線形計画問題 (P1)

$$\begin{aligned} \min \quad & f(\mathbf{x}) \\ \text{s.t.} \quad & h_i(\mathbf{x}) = 0, \quad i = 1, \dots, m \\ & g_j(\mathbf{x}) \leq 0, \quad j = 1, \dots, r \end{aligned}$$

ラグランジュの未定乗数法 (method of Lagrange multiplier)

- KKT 条件を用いて局所的最適解を求める方法
- KKT 条件を満たす解を求める
- $f(\mathbf{x})$, $g_j(\mathbf{x})$ が凸関数, $h_i(\mathbf{x})$ が 1 次関数なら, **大域的最適解**が求まる (第 4 回 p. 10)

制約付き非線形計画問題に対するラグランジュの未定乗数法 (続き)

制約付き非線形計画問題 (P1)

$$\begin{aligned} \min \quad & f(\mathbf{x}) \\ \text{s.t.} \quad & h_i(\mathbf{x}) = 0, \quad i = 1, \dots, m \\ & g_j(\mathbf{x}) \leq 0, \quad j = 1, \dots, r \end{aligned}$$

KKT 条件 (第 4 回 p. 2)

ラグランジュ関数

$$L(\mathbf{x}, \boldsymbol{\lambda}, \boldsymbol{\mu}) = f(\mathbf{x}) + \sum_{i=1}^m \lambda_i h_i(\mathbf{x}) + \sum_{j=1}^r \mu_j g_j(\mathbf{x})$$

を用いて,

$$\nabla_{\mathbf{x}} L(\mathbf{x}^*, \boldsymbol{\lambda}, \boldsymbol{\mu}) = f(\mathbf{x}^*) + \sum_{i=1}^m \lambda_i \nabla h_i(\mathbf{x}^*) + \sum_{j=1}^r \mu_j \nabla g_j(\mathbf{x}^*) = \mathbf{0} \quad (\text{A})$$

$$h_i(\mathbf{x}^*) = 0, \quad 1 \leq i \leq m \quad (\text{B})$$

$$g_j(\mathbf{x}^*) \leq 0, \quad 1 \leq j \leq r \quad (\text{C})$$

$$\mu_j g_j(\mathbf{x}^*) = 0, \quad 1 \leq j \leq r \quad (\text{D})$$

$$\mu_j \geq 0, \quad 1 \leq j \leq r \quad (\text{E})$$

ラグランジュの未定乗数法の例

例題

$$\begin{array}{ll}\min & 2x_1^2 + 4x_2^2 + 3x_3^2 + 2x_1x_2 \\ \text{s.t.} & 2x_1 + x_2 + 3x_3 = 5 \\ & x_1 + x_2 + 2x_3 = 3\end{array}$$

⇓

$$\begin{array}{ll}\min & f(\mathbf{x}) \\ \text{s.t.} & h_1(\mathbf{x}) = 0 \\ & h_2(\mathbf{x}) = 0\end{array}$$

$$\begin{array}{l}f(\mathbf{x}) = 2x_1^2 + 4x_2^2 + 3x_3^2 + 2x_1x_2 \\ h_1(\mathbf{x}) = 2x_1 + x_2 + 3x_3 - 5 \\ h_2(\mathbf{x}) = x_1 + x_2 + 2x_3 - 3\end{array}$$

$f(\mathbf{x})$ が凸であることの確認

ヘッセ行列 $\nabla^2 f(\mathbf{x})$ を計算する.

$$\nabla^2 f(\mathbf{x}) = \begin{pmatrix} \frac{\partial^2}{\partial x_1^2} f(\mathbf{x}) & \frac{\partial^2}{\partial x_1 \partial x_2} f(\mathbf{x}) & \frac{\partial^2}{\partial x_1 \partial x_3} f(\mathbf{x}) \\ \frac{\partial^2}{\partial x_2 \partial x_1} f(\mathbf{x}) & \frac{\partial^2}{\partial x_2^2} f(\mathbf{x}) & \frac{\partial^2}{\partial x_2 \partial x_3} f(\mathbf{x}) \\ \frac{\partial^2}{\partial x_3 \partial x_1} f(\mathbf{x}) & \frac{\partial^2}{\partial x_3 \partial x_2} f(\mathbf{x}) & \frac{\partial^2}{\partial x_3^2} f(\mathbf{x}) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4 & 2 & 0 \\ 2 & 8 & 0 \\ 0 & 0 & 6 \end{pmatrix}$$

固有値は $6, 6 \pm 2\sqrt{2}$ であり、いずれも正なので、正定行列. したがって、 $f(\mathbf{x})$ は凸関数 (第 2 回 p. 8). また、 $h_1(\mathbf{x}), h_2(\mathbf{x})$ はいずれも \mathbf{x} の 1 次関数だから、ラグランジュの未定乗数法により大域的最適解が求まる.

ラグランジュの未定乗数法の例 (続き)

KKT 条件

ラグランジュ関数

$$L(\mathbf{x}, \lambda) = f(\mathbf{x}) + \lambda_1 h_1(\mathbf{x}) + \lambda_2 h_2(\mathbf{x})$$

$$= 2x_1^2 + 4x_2^2 + 3x_3^2 + 2x_1x_2 + \lambda_1(2x_1 + x_2 + 3x_3 - 5) + \lambda_2(x_1 + x_2 + 2x_3 - 3)$$

を用いて,

$$\nabla_{\mathbf{x}} L(\mathbf{x}, \lambda, \mu) = \begin{pmatrix} \frac{\partial}{\partial x_1} L(\mathbf{x}, \lambda) \\ \frac{\partial}{\partial x_2} L(\mathbf{x}, \lambda) \\ \frac{\partial}{\partial x_3} L(\mathbf{x}, \lambda) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4x_1 + 2x_2 + 2\lambda_1 + \lambda_2 \\ 8x_2 + 2x_1 + \lambda_1 + \lambda_2 \\ 6x_3 + 3\lambda_1 + 2\lambda_2 \end{pmatrix} = \mathbf{0}$$

$$h_1(\mathbf{x}) = 2x_1 + x_2 + 3x_3 - 5 = 0$$

$$h_2(\mathbf{x}) = x_1 + x_2 + 2x_3 - 3 = 0$$

KKT 条件を満たす解が大域的最適解. 以下の連立方程式を解けばよい.

$$4x_1 + 2x_2 \quad + 2\lambda_1 + \lambda_2 = 0$$

$$2x_1 + 8x_2 \quad + \lambda_1 + \lambda_2 = 0$$

$$+ 6x_3 + 3\lambda_1 + 2\lambda_2 = 0$$

$$2x_1 + x_2 + 3x_3 \quad = 5$$

$$x_1 + x_2 + 2x_3 \quad = 3$$

これを解いて, 大域的最適解 $(x_1, x_2, x_3) = (1, 0, 1)$ ($(\lambda_1, \lambda_2) = (1, 0)$), 最適値 $f(x_1, x_2, x_3) = 5$ が求まる.