# Lab 6c, Programowanie matematyczne

Piotr Onyszczuk, gr. C

9 I 2022

### 1 Treść zadania

Celem zadania jest znalezienie punktu najbliższego od początku układu współrzędnych spełniającego ograniczenia równościowe.

$$\Omega = \{ x \in \mathbb{R}^n : Ax = b, A \in \mathbb{R}^{mxn}, m < n, r(A) = m, b \in \mathbb{R}^m \}$$
 (1)

W tym celu wykorzystana zostanie funkcja MATLABa quadprogoraz metoda zewnętrznej kwadratowej funkcji kary.

### 1.1 Postać zadania

Funkcja minimalizowana:

$$min(x_1^2 + x_2^2 + \dots + x_n^2) \tag{2}$$

Ograniczenia równościowe:

$$A * x - b = 0 \tag{3}$$

Dodatkową własnością zadania jest to, że mamy spełniony warunek Karlina.

### 1.2 Dane testowe

Do testów należy użyte zostały losowe macierze i wektory z wartościami z przedziału [-5;5] oraz różnymi rozmiarami.

## 2 Algorytmy

### 2.1 Algorytm ZFK

Algorytm ZFK składa się z następujących kroków:

1. Obliczenie kroku początkowego,  $x_0$ -dowolny

- 2. Definicja funkcji kary i jej pochodnej
- 3. Definicja funkcji pomocniczej i jej pochodnej
- 4. Warunki stopu: wartość funkcji kary, liczba iteracji
- 5. Obliczenie kolejnego kroku z wykorzystaniem fminunc lub  $\mathbf{FR}$
- 6. Powrót do 4.

### 2.2 Algorytm FR

Poprawiona i uproszczona wersja algorytmu z poprzedniego zadania. Wykorzystuje minimalizację analityczną.

### 3 Wyniki i wnioski

### 3.1 WKT

Nasze zadanie nie posiada nieliniowych ograniczeń równościowych ani żadnych nierównościowych, więc jest wypukłe. Z racji tego że zadanie jest wypukłe, WKT są wystarczające do bycia RO. We wszystkich testach WKT były spełnione, więc rozwiązanie zawsze jest RO.

### 3.2 Testy

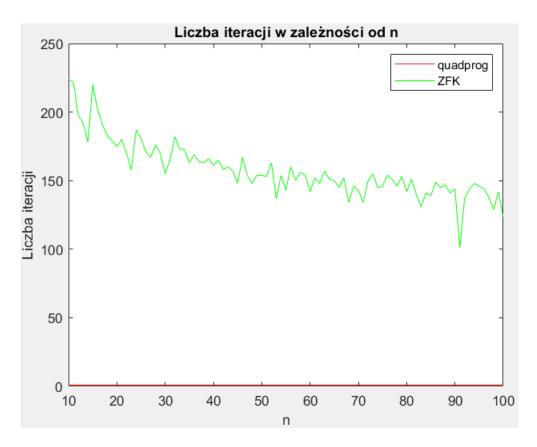
### 3.2.1 Porównanie quadprog i ZFK

W tym porównaniu przyjęta została wersja algorytmu **ZFK** z wykorzystaniem *fminunc*. Porównanie obu wersji znajduje się w dalszej części.

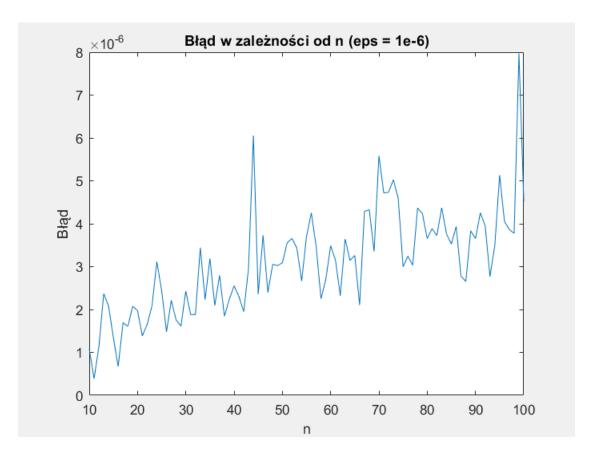
**Zmienne 'n'** Przy stałym epsilonie  $(10^{-6})$  oraz m (5) porównana została liczba iteracji obu algorytmów oraz błąd, czyli norma z różnicy rozwiązań (Wycinki 1 i 2). N zmieniało się od 10 do 100,

Można zauważyć kilka rzeczy:

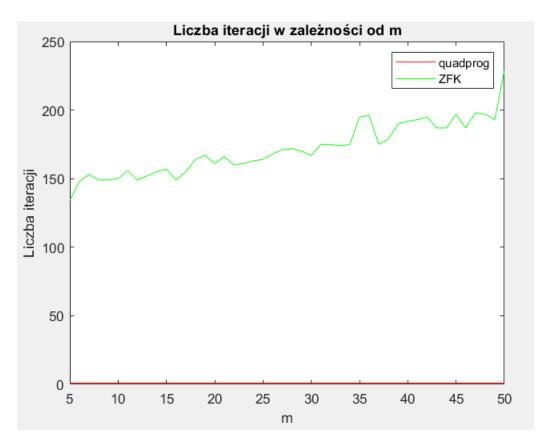
- Algorytm quadprog zawsze wykonuje jedną iterację
- Liczba iteracji ZFK utrzyuje się na podobnym poziomie. Ma nawet powolną tendencję malejącą, ale od pewnego momentu prawie nie maleje.
- Błąd ma tendencję rosnącą, ale cały czas utrzymuje się na poziomie epsilona



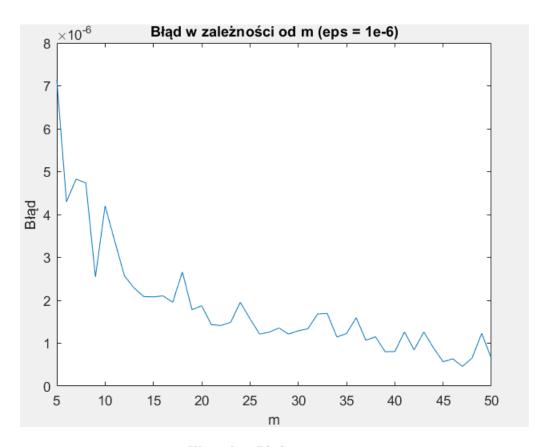
Wycinek 1: Liczba iteracji - zmienne n



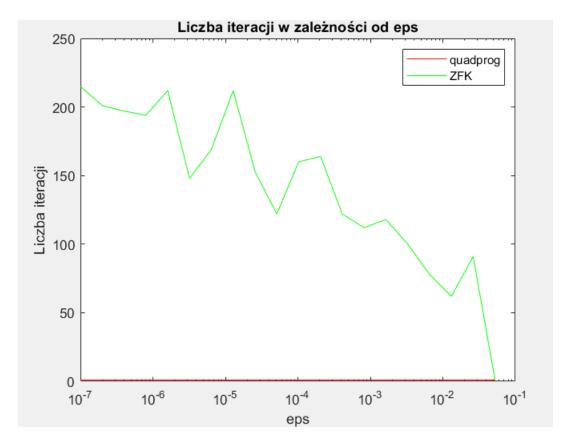
Wycinek 2: Błąd - zmienne n



Wycinek 3: Liczba iteracji - zmienne m



Wycinek 4: Błąd - zmienne m



Wycinek 5: Liczba iteracji - zmienne eps

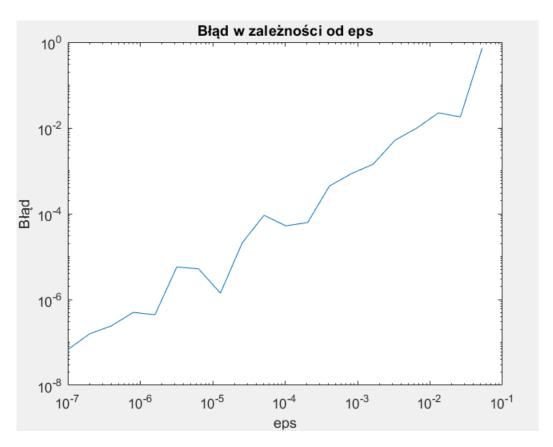
**Zmienne 'm'** Przy stałym epsilonie  $(10^{-6})$  oraz n (100) porównana została liczba iteracji obu algorytmów oraz błąd, czyli norma z różnicy rozwiązań (Wycinki 3 i 4). M zmieniało się od 5 do 50,

Można zauważyć kilka rzeczy:

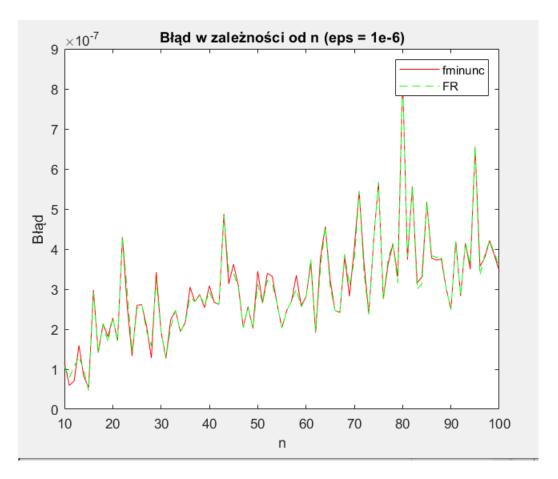
- Algorytm quadprog zawsze wykonuje jedną iterację
- Liczba iteracji ZFK utrzymuje się na podobnym poziomie. Ma powolną tendencję rosnącą.
- Błąd ma tendencję malejącą, ale cały czas utrzymuje się na poziomie epsilona

**Zmienny 'epsilon'** Przy stałym n (10) oraz m (5) porównana została liczba iteracji obu algorytmów oraz błąd, czyli norma z różnicy rozwiązań (Wycinki 5 i 6). Epsilon zmieniał się od  $10^{-7}$  do  $10^{-1}$ ,

Można zauważyć kilka rzeczy:



Wycinek 6: Błąd - zmienne eps



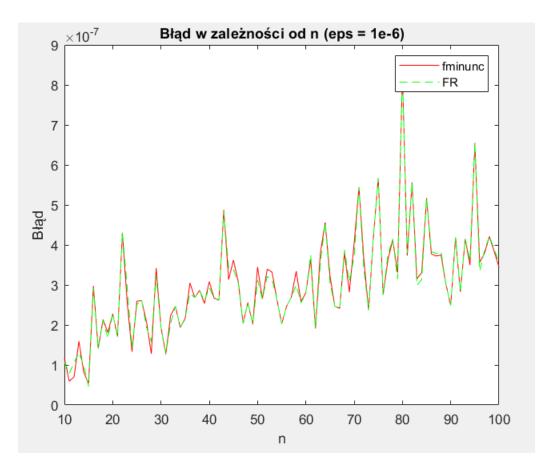
Wycinek 7: Liczba iteracji - zmienne n

- Algorytm quadprog zawsze wykonuje jedną iterację
- Liczba iteracji ZFK maleje szybko z rosnącym epsilonem, co jest oczywistym zjawiskiem, bo zwiększamy dopuszczalny błąd
- Błąd utrzmuje się na poziomie epsilona

### 3.2.2 Porównanie fminunc i FR

Porównanie to zostało zrobione tylko w zależności od 'n'. Pozostałe własności można zauważyć na podstawie poprzedniej sekcji. N zmieniało się od 10 do 100,  $m=5, eps=10^-6$ . Porównany jest algorytm **ZFK** z wykorzystaniem fminunc oraz z wykorzystaniem **FR** (Wycinki 7 i 8).

W tym porównaniu prawie nie ma czego analizować. Oba wywołania zachowują się niemalże identycznie. Różnice są minimalne. Zarówno jeśli chodzi o liczbę iteracji, jak i o błąd.



Wycinek 8: Błąd - zmienne

### 3.3 Wnioski

Podsumowanie najważniejszych obserwacji:

- Algorytm quadprog zawsze wykonuje jedną iterację
- Zgodnie ze spostrzeżeniem wcześniej, jest to RO
- $\bullet$ Różnica wyniku  $\mathbf{ZFK}$ i quadprogautrzymuje się zawsze na poziomie epsilona
- $\bullet$ Liczba iteracji nie zmienia się drastycznie w zależności od zadanych 'n' i 'm'
- ZFK z wykorzystaniem fminunc i FR zachowuje się prawie identycznie

### 4 Pliki

- $\bullet$  Losowanie.m skrypt losujący macier<br/>zAoraz wektorbz zadanymi własnościami
- skrypt.m skrypt wywołujący rozwiązanie funkcją *quadprog* oraz **ZFK**. Porównuje oba rozwiązania.
- ZFK.m skrypt realizujący funkcję **ZFK**, wykorzystuje fminunc lub **FR**
- $\bullet\,$ FR.m implementacja algorytmu FR z krokiem analitycznym