浙江工业大学《最优化方法》期末试卷

(2020~2021第一学期)

_	-	 =	四	五	六	七	八	九	总分

一、(10分)求出函数

$$f(x_1, x_2) = 20x_1^4 - 8x_1^3 + 4x_1^2 - 8x_1^2x_2 + x_2^2$$

的所有稳定点,并判断它们是极大值点、极小值点还是鞍点。

二、(10分)考虑无约束优化问题

$$\min f(x_1, x_2) = (x_1 - 1)^4 + (x_1 - x_2)^2$$
,

选取初始点 $x^{(0)} = (0.0)^{T}$,利用带精确步长因子的牛顿法迭代一步。

三、(12分)利用逐次插值逼近法求解一维极小化问题

$$\min_{\alpha\geq 0}\varphi(\alpha)=\alpha^3-4\alpha\;,$$

- (1)取插值点 α_1 = 1, α_2 = 2, 利用插值条件 $\varphi(\alpha_1)$, $\varphi(\alpha_2)$, $\varphi'(\alpha_1)$ 构造二次插值多项式,求出插值多项式的极小点 $\bar{\alpha}$;
- (2) 若采用二分法求解该问题,给定初始区间[1,2],则下一步迭代的区间是什么?若要求最后区间长度不超过 δ = 10^{-3} ,则二分法需迭代多少步?
- (3) 简要对比上述两个方法的优缺点。

四、(10分)考虑下列问题:

min
$$x_1^2 - x_2 - 3x_3$$

s.t. $-x_1 - x_2 - x_3 \ge 0$,
 $x_1^2 + 2x_2 - x_3 = 0$,
 $x_3 \ge 0$.

- (1) 给出可行点 \bar{x} = $\left(-1,0,1\right)^{\mathrm{T}}$ 处的积极约束和线性化可行方向 $d=\left(d_{1},d_{2},d_{3}\right)^{\mathrm{T}}$ 应满足的条件(用 d_{1},d_{2},d_{3} 的表达式给出);
- (2) 给出可行点 $\bar{x}=\left(-1,0,1\right)^{T}$ 处的最速下降方向,并判断它是否为线性化可行方向;
- (3) 该问题是凸规划吗?为什么?

五、(10分)求解二次规划问题

$$\min \frac{3}{2}x_1^2 - x_1x_2 + x_2^2 - x_2x_3 + \frac{1}{2}x_3^2 + x_1 + x_2 + x_3$$
s.t. $x_1 + 2x_2 + x_3 = 4$.

的最优解及对应的 Lagrange 乘子。

六、(10分)利用对数障碍函数法求解

min
$$x_1 + 2x_2$$

s.t. $x_2 - x_1^2 \ge 0$,
 $x_1 - 1 \ge 0$.

七、(16分)(1)取初始点 $x^{(0)} = (0,0)^{T}$,用FR共轭梯度法求解

$$\min_{x \in \mathbb{R}^2} f(x) = x_1^2 + 2x_2^2 - 2x_1x_2 + 2x_2 + 2$$

其中 FR 公式: $\beta_{k-1} = \frac{g_k^T g_k}{g_{k-1} g_{k-1}}$ 。

(2) 与最速下降法和牛顿法相比,共轭梯度法有哪些优点? 试从计算量、存储量、收敛速度等 方面讨论。

八、(12分)考虑非线性规划问题

min
$$4x_1 - 3x_2$$

s.t. $4 - x_1 - x_2 \ge 0$,
 $-(x_1 - 3)^2 + x_2 + 1 \ge 0$.

求其 KKT 点和对应的 Lagrange 乘子。

九、(10 分)给定正数 $a_i, c_i, i=1,...,n$ 及正数 b , 考虑问题

$$\min f(x) = \sum_{i=1}^{n} \frac{c_i}{x_i}$$

s.t.
$$\sum_{i=1}^{n} a_i x_i = b,$$
$$x_i \ge 0, i = 1, \dots, n.$$

$$x_i \ge 0, i = 1, ..., n.$$

利用 KKT 条件证明该问题的最优值为

$$f(x^*) = \frac{1}{b} \left[\sum_{i=1}^n \sqrt{a_i c_i} \right]^2.$$