# Fast Solver of Closely Related Quadratic Programming Problems

Andreas Halle

June 10, 2013

### **PROMAPS**

- Utviklet av Goodtech og MathConsult
- Kalkulerer leveransepåliteligheten i et nettverk
- ▶ Utfall: Gren i nettverket faller ut
- Formulert som mange like QP-problemer
- Flaskehals: QP-løseren
- Skjermbildet oppdateres hvert 5. minutt
- http://www.tu.no/energi/2011/10/07/ her-beregnes-risikoen-for-svikt-i-kraftnettet

# Objektfunksjonen

$$f(x) = x^{T} \Phi D x + (g - c)^{T} x$$

- $\triangleright x = [\begin{array}{cccc} x_1 & x_2 & \cdots & x_n \end{array}]^T$
- f(x) representerer leveransekostnader (E/s)
- x representerer strømmen over grenene (W)
- $ightharpoonup \Phi$  representerer strømtap (1/W)
- $\triangleright$  D representerer overføringskostnader (E/J)
- ightharpoonup g representerer kostnader for å generere strøm (E/J)
- ightharpoonup c representerer leveransepris (E/J)

# Objektfunksjonen

$$f(x) = x^T H x + b^T x$$

- ightharpoonup H = ΦD representerer kostnader  $(E/(W^2s))$
- ▶ b = g c representerer kostnader (E/J)
- Minimerer kostnader

# Optimeringsproblemet

#### Et konvekst QP-problem

$$\min_{x \in \mathbb{R}^n} f(x)$$
 subject to  $Ax = 0, \ l \le x \le u$ 

- ▶ A er en m × n orientert insidensmatrise for et strømnettverk (rettet graf)
- ▶ m noder, n grener
- ▶ I er nedre grenkapasitet (W)
- ▶ u er øvre grenkapasitet (W)

### Utfall

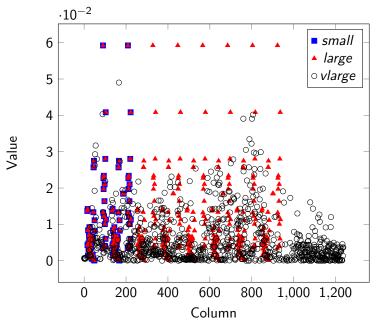
#### Modellerer utfall

- ▶ Setter  $I_i = u_i = 0 \Rightarrow x_i = 0$
- Løse QP-problemet for så mange utfall som mulig
- ▶ Instans er et QP-problem uten utfall
- Subinstans er en instans med utfall

### Utfall

- ▶ 2<sup>n</sup> mulige utfall
- Usannsynlig at det er mange utfall
- Løse alle subinstanser med maks et gitt antall utfall

### Instanser fra Goodtech



### Instanser fra Goodtech

Table: Størrelse for hver instans

Problemstørrelse	small	large	vlarge
Rader	82	328	1127
Kolonne	238	952	3437
Ikke-nuller A	348	1392	4840
Ikke-nuller H	108	432	894

Table: Verdier i objektfunksjonen

	small og large	vlarge
$\max(h_{ii})$	$2.9614 \times 10^{-2}$	$4.9011 \times 10^{-2}$
$\min(h_{ii})$	$4.9290 \times 10^{-5}$	$1.1026 \times 10^{-5}$
$mean(h_{ii})$	$5.2864 \times 10^{-3}$	$5.8984 \times 10^{-3}$
$\max(b_i)$	20	20
$\min(b_i)$	-70	-50

### Instanser fra Goodtech

- ► hii ≪ b<sub>i</sub>
- $\mathcal{Q}: \quad \min_{x \in \mathbb{R}^n} \quad x^T H x + b^T x \quad \text{subject to } Ax = 0, \ I \leq x \leq u$   $\mathcal{L}: \quad \min_{x \in \mathbb{R}^n} \quad b^T x \quad \text{subject to } Ax = 0, \ I \leq x \leq u$ 
  - ▶ Optimal løsning til Q noteres  $x^*$
  - ▶ Optimal løsning til  $\mathcal{L}$  noteres  $\hat{x}$
  - ▶  $\Delta$  noterer avviket mellom  $f(x^*)$  og  $f(\hat{x})$

# Hvor like er $\mathcal{L}$ og $\mathcal{Q}$ ?

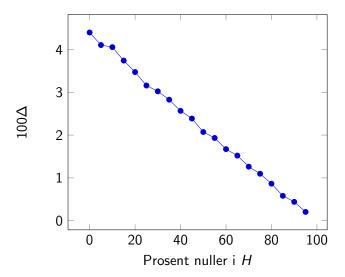


Figure : Avvik som en funksjon av tettheten i *H*.

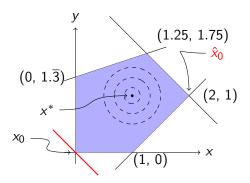
# Hvor like er $\mathcal{L}$ og $\mathcal{Q}$ ?

Oppnår 95% optimal verdi etter løst  $\mathcal{L}$ .

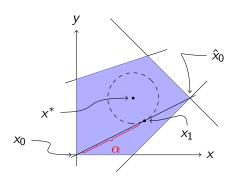
- ► Metode basert på successive linear programming (SLP)
- $ightharpoonup x_0 = 0 \Rightarrow 95\%$  av optimal målfunksjonsverdi etter 1 iterasjon

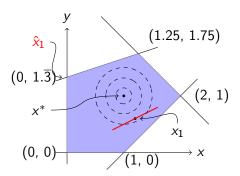
# Et eksempel

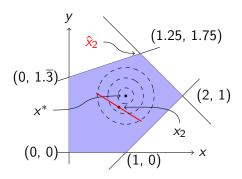
Q: minimize 
$$(x-1)^2 + (y-1)^2 - 2$$
  
subject to  $x + y \le 3$   
 $x - y \le 1$   
 $x + 3y \le 4$   
 $x, y \ge 0$   
 $\mathcal{L}$ : minimize  $-2x - 2y$   
subject to  $x + y \le 3$   
 $x - y \le 1$   
 $x + 3y \le 4$   
 $x + 3y \le 4$ 



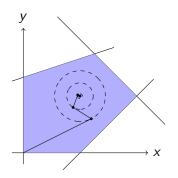
# Linjesøk



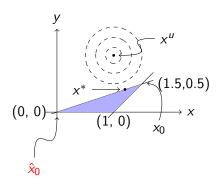




# Sti



### Endrer et sidekrav

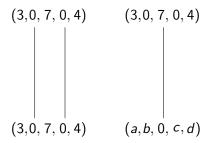


► 
$$-x + 3y \le 4$$

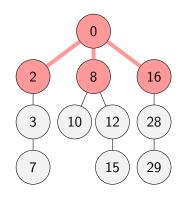
► 
$$-x + 3y \le 0$$

# Like optimale løsninger

► Metode for å redusere antall QP-kall



# En trekonstruksjon



$\mathcal{M}_0 = \{\}$ $\mathcal{M}_2 = \{2\}$ $\mathcal{M}_3 = \{1, 2\}$ $\mathcal{M}_7 = \{1, 2, 3\}$	$\mathcal{Z}_0 = \{1, 3\}$ $\mathcal{Z}_2 = \{2, 3, 5\}$ $\mathcal{Z}_3 = \{1, 2, 4, 5\}$ $\mathcal{Z}_7 = \{1, 2, 3, 5\}$	$\mathcal{M}_{12} = \{3,4\}$ $\mathcal{M}_{15} = \{1,2,3,4\}$ $\mathcal{M}_{16} = \{5\}$	$\begin{split} \mathcal{Z}_{12} &= \{4,3,1\} \\ \mathcal{Z}_{15} &= \{1,2,3,4\} \\ \mathcal{Z}_{16} &= \{1,3,5\} \end{split}$
$\mathcal{M}_7 = \{1, 2, 3\}$ $\mathcal{M}_8 = \{4\}$ $\mathcal{M}_{10} = \{2, 4\}$	$\mathcal{Z}_7 = \{1, 2, 3, 5\}$ $\mathcal{Z}_8 = \{1, 4, 5\}$ $\mathcal{Z}_{10} = \{2, 3, 4, 5\}$	$\mathcal{M}_{28} = \{3, 4, 5\}$ $\mathcal{M}_{29} = \{1, 3, 4, 5\}$	$\mathcal{Z}_{28} = \{2, 3, 4, 5\}$ $\mathcal{Z}_{29} = \{1, 2, 3, 4, 5\}$

Vi løser small og opp til 2 utfall. 28442 subinstanser

Table : Kjøretid i CPU-sekunder

$\epsilon$	cClp	cSlp	nClp	nSlp
$10^{-1}$	45.51	55.61	72.32	85.51
$10^{-2}$	46.34	55.89	73.11	85.51
$10^{-3}$	51.12	59.04	75.60	85.28
$10^{-4}$	52.46	73.79	77.83	107.39
$10^{-5}$	54.48	232.53	81.16	355.47
$10^{-6}$	65.42	1363.46	93.29	2022.25
$10^{-7}$	70.78	6522.91	100.85	9395.92

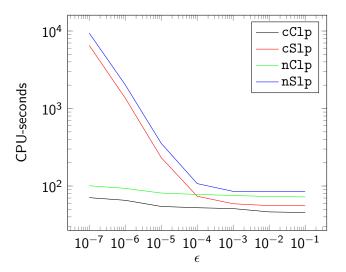


Figure: Kjøretid i CPU-sekunder for å løse small og dens subinstanser.

Table : Kjøretid i CPU-sekunder for å løse de tre instansene.

Implementasjon	small	large	vlarge
cClp	0.52	9.55	76.18
cSlp	0.71	32.88	585.60
nClp	0.65	11.68	157.53
nSlp	0.89	39.87	1173.74

# Tilfeldige instanser

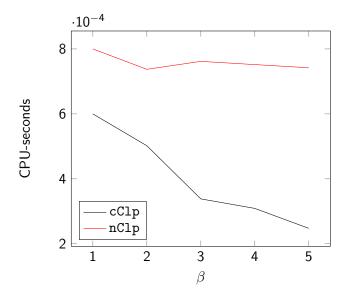
- $ightharpoonup m = \lfloor \frac{7}{20} n \rfloor$
- ▶ 50% null i *b* og *H*

Table : Kjøretid for å løse tilfeldige instanser med økende  $\emph{n}.$   $\beta=1.$ 

n	cClp	nClp	Relativ Speedup
500	4.9	5.9	16.9%
1000	42.1	53.0	20.6%
1500	181.5	234.5	22.6%
2000	547.1	710.2	23.0%

Table : Kjøretid i CPU-sekunder for n = 50 og økende  $\beta$ .

$\beta$	cClp	nClp	Relativ Speedup	Distinkte løsninger
1	0.03	0.04	25.0%	37.4 (74.3%)
2	0.64	0.94	31.9%	744.3 (58.3%)
3	7.06	15.90	55.6%	9484.7 (45.4%)
4	77.59	188.83	58.9%	82262.5 (32.8%)
5	586.54	1758.23	66.6%	574685.0 (24.2%)



### Vi konkluderer

- Raskere jo flere subinstanser vi løser
- Speedup uavhengig av løser
- Avslutter med:
- Løse likt antall subinstanser, raskere: PROMAPS mer responsivt
- Løse flere subinstanser: Mer nøyaktig analyse