

5.3 선형계획법 문제와 이차계획법 문제

5.1 - 5.2절) 일반적인 최적화문제

* 대안가능 집합에서 목적함수나 제한조건이 주어진 수식의 최적화문제

(선형계획법 문제)

방정식이나 부등식 제한조건을 가지는 선형 모형의 값을 최적화하는 문제

→ 선형 계획법 (Linear Programming)
= LP 문제.

● 선형 계획법의 목적함수

(max → min)

$$\arg \min_x c^T x$$

• 선형 명립방정식 형태: 등식 제한조건

$$Ax = b$$

• 변수가 음수가아니여하는 부등식 제한조건

$$x \geq 0$$

standard form,
기본형

$$\arg \min_x c^T x$$

$$Ax \leq b$$

$$x \geq 0$$

canonical form
정규형

예제

이런 공장에서 두가지 제품을 생산해야 한다고 하자.

- 제품 A와 제품 B 각각 100개 이상 생산해야 한다.
- 시간은 500시간 밖에 없다.
- 제품 A는 생산하는데 1시간 걸리고, 제품 B는 2시간 걸린다.
- 특정 부품이 9800개 밖에 없다.
- 제품 A는 생산하는데 특정 부품이 4개 필요, 하나당 가격 3만원
- 제품 B는 생산하는데 특정 부품이 5개 필요, 하나당 가격 5만원.

제품 A와 B의 생산량을 각각 x_1 , x_2 라고 하면

최소화하려는 목적함수는

$$\text{minimize } \boxed{-3x_1 - 5x_2} = \text{maximize } 3x_1 + 5x_2 = 0 \text{ 이 되는 것이다.}$$

이제 제약조건은 다음과 같다.

$$-x_1 \leq -100$$

$$-x_2 \leq -100$$

$$x_1 + 2x_2 \leq 500$$

$$4x_1 + 5x_2 \leq 9800$$

$$x_1 \geq 0, x_2 \geq 0$$

이를 정제형 선형계획법 문제로 표현하면,

$$\min_x [-3 \quad -5] \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} -1 & 0 \\ 0 & -1 \\ 1 & 2 \\ 4 & 5 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} \leq \begin{bmatrix} -100 \\ -100 \\ 500 \\ 900 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} \geq \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$\left[\begin{array}{l} \text{Scipy.optimize.linprog}(c, A, b) \\ c = \text{목적함수의 계수벡터} \\ A = \text{등식 제약조건 계수행렬} \\ b = \text{등식 제약조건의 상수벡터} \end{array} \right]$$

$$x_1 = 300$$

$$x_2 = 100$$

$$\text{func: } -1400.0$$

$$\left[\begin{array}{l} \text{CVXPY 패키지} \\ \text{— 제약조건 함수형태를 더 직관적으로 작성하여 해를 구할 수 있음.} \end{array} \right]$$

• Symbolic 연산

• 작성은 쉽지만 느리다

이차계획법 문제

방정식이나 부등식 제한조건을 갖는 일반화된 이차형식(quadratic form)의 값을 최소화하는 문제 = 이차계획법 (Quadratic Programming) 문제, QP 문제.

목적함수

$$\frac{1}{2} x^T Q x + c^T x$$

제한조건

$$Ax = b$$

$$x \geq 0$$

① 선형 제한조건을 최소화하는 여러 모형이 추가적인 제한조건이 없으면 이차계획법 문제가 된다.

(예제)

앞 문제와 다르면, 등식 제한조건이 있는 최소화 문제는 사실은 이차계획법 문제.

$$\arg \min_x x_1^2 + x_2^2$$

$$x_1 + x_2 - 1 = 0$$

QP form으로 표현하면,

$$\arg \min_x \frac{1}{2} [x_1 \ x_2] \begin{bmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} + [0 \ 0] \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}$$

$$[1 \ 1] \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = 1$$

(CvxOpt 패키지)

- numpy, array 사용
- 자체 제공하는 matrix 사용
- float 숫자만 input 가능.

문제 5.3.1 ————— "support vector machine"

다음 문제의 QP 문제임을 보이고 $N=3$ 인 경우에 대해 QP 문제의 Q, C, A, b 를 각각 구하라. (문제에서 x 는 벡터이고 y 는 스칼라.)

$$\arg \min_{a_i} \left(\sum_{i=1}^N a_i - \frac{1}{2} \sum_{i=1}^N \sum_{j=1}^N a_i a_j y_i y_j x_i^T x_j \right)$$

Quadratic form.

$$\sum_{i=1}^N a_i y_i = 0$$

$$a_i \geq 0$$

So far...

KKT / Duality / Karush-Kuhn-Tucker part clear!