Modelos de Optimización **Laboratorio 3**

Osmany Pérez Rodríguez Enrique Martínez González Carmen Irene Cabrera Rodríguez **Grupo C412** Condiciones necesarias de Karush-Kuhn-Tucker (KKT) para problemas con restricciones de igualdad y desigualdad.

Sea X un conjunto abierto no vacío en R^n y sean f, g_j y h_i con $i=1\ldots m$ y $j=1\ldots k$, funciones de R^n en R. Considere el problema $P: minf(x)|x\in X, g_j(x)\leqslant 0, h_i(x)=0$. Sea x^* una solución factible del problema P. Suponga además que en el punto x^* las funciones f, h_i , $i=1\ldots m$ y g_j , $j\in I(x^*)$ son continuamente diferenciables y la función g_j , $j\notin I(x^*)$ es continua.

Si x^* es un punto regular y un mínimo local del problema P, entonces existen escalares únicos λ_i , $i = 1 \dots m$ y μ_j , $j \in I(x^*)$, tal que:

$$\nabla f(x^*) + \sum_{i=1}^m \lambda_i \nabla h_i(x^*) + \sum_{j \in I(x^*)} \mu_j \nabla g_j(x^*) = 0$$
$$\mu_j \geqslant 0, \ j \in I(x^*)$$

Para que x^* cumpla la condición de regularidad tiene que ocurrir que los vectores $\nabla g_j(x^*)$, $j \in I(x^*)$ y $h_i(x^*)$, i = 1...m sean linealmente independientes (li). Esta condición se conoce como LICQ (Linear Independence Constraint Qualification).

1 Algoritmo implementado

Dado un problema P y un punto x^* que es solución factible de P, se puede determinar si este punto cumple las condiciones de KKT. Para ello se implementó el siguiente algoritmo (1):

El método recibe como parámetros:

- v_size: la dimensión en la que se está trabajando
- g_-f, g_-h, g_-g : los gradientes de las funciones f, g, h respectivamente
- x: el punto que se desea evaluar
- ineq_constraints: las restricciones de las desigualdades

Se determinan las funciones g_j tal que que $j \in I(x^*)$ y se conforma la matriz que está compuesta por los gradientes de las funciones h_i y los g_j activados. Se declaran las variables λ_i y μ_j para conformar el sistema lineal a resolver.

Para solucionar dicho sistema se hizo uso de la biblioteca de Python **SymPy**, que tiene como propósito reunir todas las características de un sistema de álgebra computacional; es fácilmente extensible y permite la generación de código sencillo y legible.

Una vez procesado el sistema, de acuerdo al resultado arrojado por el algoritmo se determina si el sistema fue:

- compatible determinado, o sea, que tiene una única solución, con lo cual el método retorna **True**
- incompatible, sería que no tiene solución, por tanto retorna False
- compatible indeterminado, que tiene infinitas soluciones. En este caso, el método retorna la solución obtenida, donde habrán variables libres.

Código:

```
def kkt_condition(v_size, g_f, g_h, g_g, x, ineq_constraints):
    active_index_gradients = active_indexes(x, ineq_constraints, g_g)
    matrix = []
    for grad in [*g_h, *active_index_gradients]:
        row = [grad(x)[i] for i in range(len(x))]
        matrix.append(row)
    lambdas = sp.symbols("10:%d" % len(g_h))
    mius = sp.symbols("m0:%d" % len(active_index_gradients))
    linear_system = equation_system(x, v_size, lambdas, mius, g_f, g_h,
                                     active_index_gradients)
    solutions = sp.solve(linear_system, [*lambdas, *mius])
    try:
        mius_sol = solutions[len(lambdas) :]
    except TypeError:
        return solutions
    return len(solutions) != 0 and all(i >= 0 for i in mius_sol)
```

Figure 1: Se puede acceder al código completo a través de este enlace

2 Resultados obtenidos

1. a)
$$min 3x_1^2 - x_0^2$$

$$2x_0 - x_1^2 \le 0$$
$$x_0 \ge 0$$
$$x_1 \ge 0$$

Luego:

$$f(x) = 3x_1^2 - x_0^2 \Rightarrow \nabla f(x) = (-2x_0, 6x_1)$$

$$g_1(x) = 2x_0 - x_1^2 \le 0 \Rightarrow \nabla g_1(x) = (2, -2x_1)$$

$$g_2(x) = -x_0 \le 0 \Rightarrow \nabla g_2(x) = (-1, 0)$$

$$g_3(x) = -x_1 \le 0 \Rightarrow \nabla g_3(x) = (0, -1)$$

i. **Punto** $x^* = (1.5, 2, 5) = (\frac{3}{2}, \frac{5}{2})$

El resultado obtenido en este punto fue **False**, lo que indica que no se cumple la KKT.

Para determinar cuáles son los índices activos de las funciones g_j , se evalúa $g_j(x^*) = 0$ y si la igualdad se cumple entonces $j \in I(x^*)$

$$g_1(x^*) = 2x_0 - x_1^2 = 2 * \frac{3}{2} - (\frac{5}{2})^2 = 3 - \frac{25}{4} \neq 0$$

$$g_2(x^*) = -x_0 = -\frac{3}{2} \neq 0$$

$$g_3(x^*) = -x_1 = -\frac{5}{2} \neq 0$$

Por tanto $I(x^*) = \emptyset$, lo cual implica que se cumple la condición de regularidad de x^* , o sea, que cumple con la LICQ.

El hecho de que no se cumpla la condición de KKT permite afirmar que o bien el punto no es un mínimo local del problema o que no se cumple la LICQ (que no se cumplan ninguna de las dos también podría es una opción); en este caso, sí se cumple la condición de regularidad, por tanto el punto x^* no es un mínimo local del problema.

ii. **Punto** $x^* = (0, 1)$

El resultado obtenido en este punto fue **False**, lo que indica que no se cumple la KKT.

Determinación del conjunto de índices activos:

$$g_1(x^*) = 2x_0 - x_1^2 = 2 * 0 - 1^2 = -1 \neq 0$$

$$g_2(x^*) = -x_0 = 0$$

$$g_3(x^*) = -x_1 = -1 \neq 0$$

En este caso $I(x^*) = 2$; como solo se tiene un vector se cumple la condición de regularidad de x^* , o sea, que cumple con la LICQ.

El hecho de que no se cumpla la condición de KKT permite afirmar que o bien el punto no es un mínimo local del problema o que no se cumple la LICQ (que no se cumplan ninguna de las dos también podría es una opción); en este caso, sí se cumple la condición de regularidad, por tanto el punto x^* no es un mínimo local del problema.

iii. **Punto**
$$x^* = (2.75, 3.25) = (\frac{11}{4}, \frac{13}{4})$$

El resultado obtenido en este punto fue **False**, lo que indica que no se cumple la KKT.

Determinación del conjunto de índices activos:

$$g_1(x^*) = 2x_0 - x_1^2 = 2 * \frac{11}{4} - (\frac{13}{4})^2 = \neq 0$$

$$g_2(x^*) = -x_0 = -\frac{11}{4} \neq 0$$

$$g_3(x^*) = -x_1 = -\frac{13}{4} \neq 0$$

En este caso $I(x^*) = \emptyset$, por tanto se cumple la condición de regularidad de x^* , o sea, que cumple con la LICQ.

b)
$$min \ 100(x_1 - x_0^2)^2 + (1 - x_0)^2$$

$$x_0^2 - 2x_1 \leqslant 5$$

$$x_0^2 - x_1 \leqslant 100$$

$$5x_0^2 - 2x_1^2 \leqslant 500$$

$$x_0 \geqslant 0$$

$$x_1 \geqslant 0$$

Luego:

$$f(x) = 100(x_1 - x_0^2)^2 + (1 - x_0)^2 \Rightarrow \nabla f(x) = (400x_0^3 - 400x_1x_0 + 2x_0 - 2, 200x_1 - 200x_0^2)$$

$$g_1(x) = x_0^2 - 2x_1 - 5 \leqslant 0 \Rightarrow \nabla g_1(x) = (2x_0, -2)$$

$$g_2(x) = x_0^2 - x_1 - 100 \leqslant 0 \Rightarrow \nabla g_2(x) = (2x_0, -1)$$

$$g_3(x) = 5x_0^2 - 2x_1^2 - 500 \leqslant 0 \Rightarrow \nabla g_3(x) = (10x_0, -4x_1)$$

$$g_4(x) = -x_0 \leqslant 0 \Rightarrow \nabla g_2(x) = (-1, 0)$$

$$g_5(x) = -x_1 \leqslant 0 \Rightarrow \nabla g_3(x) = (0, -1)$$

i. **Punto**
$$x^* = (0.7, 3.8) = (\frac{7}{10}, \frac{19}{5})$$

El resultado obtenido en este punto fue **False**, lo que indica que no se cumple la KKT.

Determinación del conjunto de índices activos:

$$g_1(x^*) = x_0^2 - 2x_1 - 5 = \left(\frac{7}{10}\right)^2 - 2 * \frac{19}{5} - 5 \neq 0$$

$$g_2(x^*) = x_0^2 - x_1 - 100 = \left(\frac{7}{10}\right)^2 - \frac{19}{5} - 100 \neq 0$$

$$g_3(x^*) = 5x_0^2 - 2x_1^2 - 500 = 5\left(\frac{7}{10}\right)^2 - 2\left(\frac{19}{5}\right)^2 - 500 \neq 0$$

$$g_4(x^*) = -x_0 = -\frac{7}{10} \neq 0$$

$$g_5(x^*) = -x_1 = -\frac{19}{5} \neq 0$$

En este caso $I(x^*) = \emptyset$, por tanto se cumple la condición de regularidad de x^* , o sea, que cumple con la LICQ.

El hecho de que no se cumpla la condición de KKT permite afirmar que o bien el punto no es un mínimo local del problema o que no se cumple la LICQ (que no se cumplan ninguna de las dos también podría es una opción); en este caso, sí se cumple la condición de regularidad, por tanto el punto x^* no es un mínimo local del problema.

ii. **Punto**
$$x^* = (2, 3.5) = (2, \frac{7}{2})$$

El resultado obtenido en este punto fue **False**, lo que indica que no se cumple la KKT.

Determinación del conjunto de índices activos:

$$g_1(x^*) = x_0^2 - 2x_1 - 5 = (2)^2 - 2 * \frac{7}{2} - 5 \neq 0$$

$$g_2(x^*) = x_0^2 - x_1 - 100 = 2^2 - \frac{7}{2} - 100 \neq 0$$

$$g_3(x^*) = 5x_0^2 - 2x_1^2 - 500 = 5 * 2^2 - 2(\frac{7}{2})^2 - 500 \neq 0$$

$$g_4(x^*) = -x_0 = -2 \neq 0$$

$$g_5(x^*) = -x_1 = -\frac{7}{2} \neq 0$$

En este caso $I(x^*) = \emptyset$, por tanto se cumple la condición de regularidad de x^* , o sea, que cumple con la LICQ.

El hecho de que no se cumpla la condición de KKT permite afirmar que o bien el punto no es un mínimo local del problema o que no se cumple la LICQ (que no se cumplan ninguna de las dos también podría es una opción); en este caso, sí se cumple la condición de regularidad, por tanto el punto x^* no es un mínimo local del problema.

iii. **Punto**
$$x^* = (1.25, 2.75) = (\frac{5}{4}, \frac{11}{4})$$

El resultado obtenido en este punto fue **False**, lo que indica que no se cumple la KKT.

Determinación del conjunto de índices activos:

$$g_1(x^*) = x_0^2 - 2x_1 - 5 = \left(\frac{5}{4}\right)^2 - 2 * \frac{11}{4} - 5 \neq 0$$

$$g_2(x^*) = x_0^2 - x_1 - 100 = \left(\frac{5}{4}\right)^2 - \frac{11}{4} - 100 \neq 0$$

$$g_3(x^*) = 5x_0^2 - 2x_1^2 - 500 = 5\left(\frac{5}{4}\right)^2 - 2\left(\frac{11}{4}\right)^2 - 500 \neq 0$$

$$g_4(x^*) = -x_0 = -\frac{5}{4} \neq 0$$

$$g_5(x^*) = -x_1 = -\frac{11}{4} \neq 0$$

En este caso $I(x^*) = \emptyset$, por tanto se cumple la condición de regularidad de x^* , o sea, que cumple con la LICQ.

$$2x_0 - x_1^2 \leqslant 70$$

 $min - x_1^3 - x_0^3$

$$x_0^2 + x_1^2 \leqslant 1000$$
$$x_0^2 - 2x_1^3 \leqslant 280$$

$$x_0 \geqslant 0$$

$$x_1 \geqslant 0$$

Luego:

$$f(x) = -x_1^3 - x_0^3 \Rightarrow \nabla f(x) = (-3x_0^2, -3x_1^2)$$

$$g_1(x) = 2x_0 - x_1^2 - 70 \le 0 \Rightarrow \nabla g_1(x) = (2, -2x_1)$$

$$g_2(x) = x_0^2 + x_1^2 - 1000 \le 0 \Rightarrow \nabla g_2(x) = (2x_0, 2x_1)$$

$$g_3(x) = x_0^2 - 2x_1^3 - 280 \le 0 \Rightarrow \nabla g_3(x) = (2x_0, -6x_1^2)$$

$$g_4(x) = -x_0 \le 0 \Rightarrow \nabla g_2(x) = (-1, 0)$$

$$g_5(x) = -x_1 \le 0 \Rightarrow \nabla g_3(x) = (0, -1)$$

i. **Punto** $x^* = (0.8, 2.7) = (\frac{8}{10}, \frac{27}{10})$

El resultado obtenido en este punto fue **False**, lo que indica que no se cumple la KKT.

Determinación del conjunto de índices activos:

$$g_1(x^*) = 2x_0 - x_1^2 - 70 = 2 * \frac{8}{10} - (\frac{27}{10})^2 - 70 = -75.69 \neq 0$$

$$g_2(x^*) = x_0^2 + x_1^2 - 1000 = (\frac{8}{10})^2 + (\frac{27}{10})^2 - 1000 = -992.07 \neq 0$$

$$g_3(x^*) = x_0^2 - 2x_1^3 - 280 = (\frac{8}{10})^2 - 2(\frac{27}{10})^3 - 280 = -318.726 \neq 0$$

$$g_4(x^*) = -x_0 = -\frac{8}{10} \neq 0$$

$$g_5(x^*) = -x_1 = -\frac{27}{10} \neq 0$$

En este caso $I(x^*) = \emptyset$, por tanto se cumple la condición de regularidad de x^* , o sea, que cumple con la LICQ.

ii. **Punto** $x^* = (5.6, 7.1)$

El resultado obtenido en este punto fue **False**, lo que indica que no se cumple la KKT.

Determinación del conjunto de índices activos:

$$g_1(x^*) = 2x_0 - x_1^2 - 70 = 2 * 5.6 - (7.1)^2 - 70 = -109.21 \neq 0$$

$$g_2(x^*) = x_0^2 + x_1^2 - 1000 = (5.6)^2 + (7.1)^2 - 1000 = -918.23 \neq 0$$

$$g_3(x^*) = x_0^2 - 2x_1^3 - 280 = (5.6)^2 - 2(7.1)^3 - 280 = -964.46 \neq 0$$

$$g_4(x^*) = -x_0 = -5.6 \neq 0$$

$$g_5(x^*) = -x_1 = -7.1 \neq 0$$

En este caso $I(x^*) = \emptyset$, por tanto se cumple la condición de regularidad de x^* , o sea, que cumple con la LICQ.

El hecho de que no se cumpla la condición de KKT permite afirmar que o bien el punto no es un mínimo local del problema o que no se cumple la LICQ (que no se cumplan ninguna de las dos también podría es una opción); en este caso, sí se cumple la condición de regularidad, por tanto el punto x^* no es un mínimo local del problema.

iii. **Punto** $x^* = (3.4, 4.9)$

El resultado obtenido en este punto fue **False**, lo que indica que no se cumple la KKT.

Determinación del conjunto de índices activos:

$$g_1(x^*) = 2x_0 - x_1^2 - 70 = 2 * 3.4 - (4.9)^2 - 70 = -87.21 \neq 0$$

$$g_2(x^*) = x_0^2 + x_1^2 - 1000 = (3.4)^2 + (4.9)^2 - 1000 = -964.43 \neq 0$$

$$g_3(x^*) = x_0^2 - 2x_1^3 - 280 = (3.4)^2 - 2(4.9)^3 - 280 = -33.14 \neq 0$$

$$g_4(x^*) = -x_0 = -3.4 \neq 0$$

$$g_5(x^*) = -x_1 = -4.9 \neq 0$$

En este caso $I(x^*) = \emptyset$, por tanto se cumple la condición de regularidad de x^* , o sea, que cumple con la LICQ.

Suponiendo que dado un punto, este cumpla las condiciones de KKT, esto no significa necesariamente que el sea un mínimo y por tanto, solución del problema. Si además de que cumpla la KKT se tiene que la función objetivo y las funciones de restricción g_j son convexas, y h_i son funciones afines; esto sí constituye condición suficiente para que el punto mencionado sea un mínimo global. En el caso de los problemas vistos anteriormente; no se tienen restricciones de igualdad, por tanto bastaría confirmar la convexidad de las funciones f y g_j .