باسمه تعالى مجموعه تمرينات درس بهينهسازي

شماره تمرین: ۲ تاریخ تحویل:چهارم آذر



مسائل تشريحي

ا فرض کنید به جای شروط ولف از شروط زیر جهت تعیین مقدار بهینه α استفاده میکنیم. بررسی کنید این شروط چه معایبی نسبت به شروط ولف ممکن است داشته باشد. (0 < c < 0.5)

$$f(x_k) + (1 - c)\alpha_k \nabla f_k^T p_k \le f(x_k + \alpha_k p_k) \le f(x_k) + c\alpha_k \nabla f_k^T p_k$$
(1)

۲ تابع زیر را در نظر بگیرید و نشان دهید این تابع در جهت $p_k = [-1,1]^T$ در نقطه $p_k = [-1,1]^T$ ، یک جهت کاهشی می باشد. همچنین طول گام بهینه برای کمینه کردن تابع در این جهت را مشخص نمایید.

$$f(\mathbf{x}) = (x_1 + x_2^2)^2 \tag{Y}$$

 Υ مسائل زیر را به فرم LP بازنویسی نمایید. (اختیاری: تمرین 4.11 مسائل بیشتری در این مورد دارد.)

 $||x||_{\infty} \leq 1$ با قید $min||Ax - b||_1$ (ا)

 $min||Ax - b||_{\infty}$ (\smile)

۴ مسائل زیر را از کتاب بوید حل نمایید 4.9,4.12

پیاده سازی

سوالات این بخش را بدون استفاده از جعبه ابزار پیاده سازی نمایید.

۱. به منظور پیدا کردن مینیمم تابع $f_i(\mathbf{x})$ الگوریتم های زیر پیاده سازی نمایید

Steepest Decent (1)

Quasi Newton ()

- را رسم نمایید و در مورد محدب بودن یا نبودن آن تحقیق نمایید $f(\mathbf{x})$ i.
- ii. از شرط ولف و شرط سوال ۱ (رابطه ۱) به صورت جداگانه برای ارزیابی مقادیر آلفا بهره بگیرید نواحی مرایب مناسب این شروط را با ذکر دلیل گزارش نمایید.
- برای هر یک از الگوریتم ها اندازه ابتدایی گام (α_0) را به طرز مناسبی انتخاب نمایید و دلیل خود iii. را شرح دهید.

- نیست در هر بار دفعه اجرا کاهشی بودن جهت p_k را بررسی نمایید و k هایی که این مقدار کاهشی نیست را در یک جدول گزارش نمایید. برای روش p_k روش p_k ماتریس p_k را طوری بروزرسانی نمایید که مثبت قطعی بماند (روش دلخواه را برای بروزرسانی را شرح دهید و p_k در نظر بگیرید)
- نمودار ($|f(x_{k+1}) f(x_k)|$) را بر حسب تعداد بار اجرا رسم نمایید. در مورد میزان سرعت همگرایی v. دو الگوریتم به جواب چه می توان گفت؟ دو نمودار را مقایسه و تحلیل نمایید.
- vii. به جای روش backtracking ساده برای انتخاب آلفا، از روش Cubic Interpolation بهره بگیرید و موارد بالا را تکرار نمایید.
 - (ج) توابع را به ترتیب زیر در نظر بگیرید.

$$f_1(\mathbf{x}) = 100(x_2 - x_1^2)^2 + (1 - x_1)^2$$
 (Y)

$$f_2(x) = x^2 + exp(\frac{-1}{(100(x-1))^2}) - 1$$
 (*)

برای تابع f_1 نقاط شروع الگوریتم ها را سه نقطه $[2,1]^T$, $[0,1]^T$, $[0,1]^T$, $[0,1]^T$ در نظر بگیرید. و همچنین برای تابع f_2 نقاط شروع را [2], [-1] در نظر بگیرید.

- ۲. برای تابع f_1 الگوریتم Trust Region را پیاده سازی نمایید. و به سوالات زیر پاسخ دهید.
 - (آ) برای انتخاب ماتریس B_k آیا ماتریس هسین، ماتریس مناسبی است؟ چرا
 - (ب) در هر ایتریشن از الگوریتم ρ_k را بر حسب k رسم نمایید.
- (ج) برای حل زیر مساله ناحیه اطمینان دو روش Dog Leg و Cauchy Point را پیاده کنید.
- (د) برای تابع f_2 ماتریس g_k را برابر با هسین تابع در نظر بگیرید. روش نقطه کوشی را برای حل زیر مساله مربوط به این تابع استفاده نمایید. آیا به مینیمم تابع می رسید؟ جواب خود را تحلیل نمایید. (این تابع دو مینیمم در نقاط ۰ ، ۱ دارد.)

چند نکته در رابطه با تحویل تمرین

- لطفا ابتدا روی سوالات فکر کنید! و در راه حلی که می نویسید نشان دهید که روی سوال فکر کرده اید. در صورتی که از روی حل المسائل می نویسید سعی کنید راه حلی کامل و واضح ارائه دهید. (اغلب حل المسائل راه حل کامل و واضحی ندارند و خیلی از موارد را بدیهی فرض کرده اند!)
- در صورتی که سوالی در رابطه با تمرینات دارید با ایمیل arimorteza+ConvexOptimization97981@gmail.com در ارتباط باشید.
 - گزارش را با فرمت pdf و با ساختار اسمی FullName_StudentId_HwNumber.pdf در مودل آپلود نمایید.
- در صورتی که به صورت دستنویس تمرینات را حل می کنید، فایل عکس نهایی را با کیفیت مناسب و خوانا تهیه نمایید.

- لطفا در مورد تمرینات پیاده سازی فقط موارد خواسته شده در سوال را توضیح دهید و تحلیل کنید و از نوشتن مطالب نامرتبط و بدیهی جهت افزایش طول گزارش اجتناب کنید.
 - نمره تمرینات مشابه (اعم از کد و گزارش و ...) برای تمامی طرفین درگیر صفر منظور می گردد.
- شما در مجموع می توانید ۱۰ روز تاخیر داشته باشید(برای کل تمرینات جمع تاخیر های شما نباید از ۱۰ روز بیشتر شود) و در صورت تاخیر بیش از ۱۰ روز کسر ۵ درصد نمره از نمره کل تمرینات به ازای هر روز تاخیر کم می گردد. بنابراین سعی کنید از این ۱۰ روز به نحو بهینه ای استفاده نمایید.