

# 运筹学2021~2022年秋季学期期末考试

edit by [gdn](#)

## 1. 解线性规划问题

$$\begin{aligned} \min \quad & \frac{ex_1 + fx_2 + gx_3 + h}{ax_1 + bx_2 + cx_3 + d} \\ \text{s.t.} \quad & ax_1 + bx_2 + cx_3 + d > 0 \\ & ix_1 + jx_2 + kx_3 \leq l \\ & mx_1 + nx_2 + ox_3 \leq p \end{aligned}$$

(其中a,b,c,d,e,f,g,h,i,j,k,l,m,n,o,p均为给定的常数, 笔者记不清具体的数值了。。。)

提示: 令  $t = ax_1 + bx_2 + cx_3 + d$ ,  $y_1 = \frac{x_1}{t}, \dots$  转换为线性规划问题并求解。

## 2. 网络流规划

证明最小成本循环流问题的模型化能力与最小成本流问题等价。并证明后者可以转换为最大流问题。

## 3. 无约束优化

证明利用Wolfe-Powell线搜索算法的BFGS算法的全局收敛性。

即:

1. 当迭代点有限时, 有  $\nabla f(x) = 0$ 。
2. 当迭代点无限时, 有  $f(x^{(k+1)}) - f(x^{(k)}) \rightarrow 0$  或者  $\nabla f(x^{(k)}) \rightarrow 0$

## 4. 约束优化问题-SQP

写出SQP问题的K-T条件, 并证明其步长  $d^{(k)}$  为  $L_1$  罚函数的下降方向。

即:

$$\begin{aligned} \min_{d \in \mathbb{R}^n} \quad & \frac{1}{2} d^T B_k d + g^{(k)T} d \\ \text{s.t.} \quad & a_i^T d + c_i = 0 \quad i \in \mathcal{E} = \{1, \dots, m_e\} \\ & a_i^T d + c_i \leq 0 \quad i \in \mathcal{I} = \{m_e + 1, \dots, m\} \end{aligned}$$

写出上述约束问题的K-T条件, 其中  $A(x) = (a_1(x), \dots, a_m(x))^T = (\nabla c_1(x), \dots, \nabla c_m(x))^T$ , 并证明  $d^{(k)}$  是如下  $L_1$  罚函数的下降方向。

$$P(x, \sigma) = f(x) + \sigma \left( \sum_{i \in \mathcal{E}} |c_i(x)|_1 + \sum_{i \in \mathcal{I}} |c_i^{(-)}(x)|_1 \right)$$

## 5. 约束优化问题-乘子罚函数

考虑等式约束问题:

$$\begin{aligned} \min \quad & f(x) \\ \text{s.t.} \quad & c(x) = 0 \end{aligned}$$

其中  $c(x) = (c_1(x), \dots, c_m(x))^T$ 。定义增广Lagrange函数为

$$P(x, \lambda, \sigma) = L(x, \lambda) + \frac{\sigma}{2} \|c(x)\|^2$$

证明：

设 $\bar{x}$ 是等式约束问题的可行解，且对某个 $\bar{\lambda}$ ，满足 $P(\bar{x}, \bar{\lambda}, \sigma)$ 的极小点二阶充分条件，则 $\bar{x}$ 是该等式约束问题的严格局部最优解。

## 6.建模问题

---

对于空间中给定的点 $p$ ，考虑一个空间曲面 $\{x \in \mathbb{R}^3 | f(x) = 0\}$ ，给出点 $p$ 到空间曲面的最小值的最优化建模。并给出问题显式解的一阶近似和二阶近似。