

MINIMIZAÇÃO COM RESTRIÇÕES LINEARES DE IGUALDADE

REF.: LIVRO DE ANA FRIEDLANDER.

$$\min f(x)$$

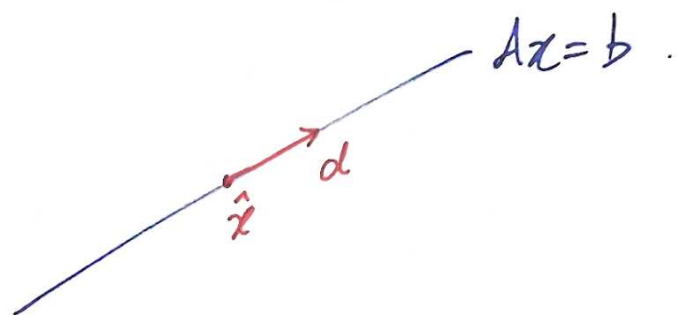
$$\text{s.o. } Ax = b, \quad A \text{ } m \times n, \quad \underline{m \leq n}.$$

ADMITIMOS QUE ESTE PROBLEMA TEM MINIMIZADOR.

CONJUNTO VIÁVEL

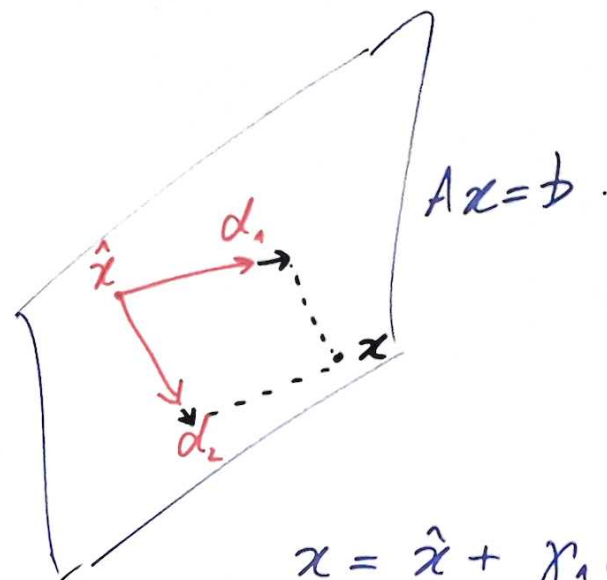
$$\Omega = \{ x \in \mathbb{R}^n; Ax = b \}.$$

CONSIDERE \hat{x} UMA SOLUÇÃO QUALQUER DE $Ax = b$.



$$x = \hat{x} + p d$$

$$\boxed{A d = 0}$$



$$x = \hat{x} + p_1 d_1 + p_2 d_2$$

$$\boxed{A d_1 = 0, \quad A d_2 = 0}$$

mais GERALMENTE, TEMOS

$$\Omega = \hat{x} + N_u(A), \quad \text{ONDE}$$

$$N_u(A) = \text{"NÚCLEO DE } A\text{"} = \{ d \in \mathbb{R}^m; A d = 0 \}.$$

DE FATO, TOMA $x \in \Omega$ VIÁVEL. TEMOS

$$x = \hat{x} + (x - \hat{x}).$$

OBSERVE QUE $A(x - \hat{x}) = Ax - A\hat{x} = b - b = 0$, ISTO É,

$x - \hat{x} \in \text{Nu}(A)$. ASSIM, $x \in \hat{x} + \text{Nu}(A)$.

POR OUTRO LADO, SE $\hat{x} + d \in \hat{x} + \text{Nu}(A)$ ENTÃO

$$A(\hat{x} + d) = A\hat{x} + Ad = b + 0 = b. \text{ OU SEJA, } \hat{x} + d \in \Omega.$$

LOGO, CONCLUÍMOS QUE $\Omega = \hat{x} + \text{Nu}(A)$.

DAÍ, SE $\{z_1, \dots, z_{m-m}\}$ É UMA BASE DE $\text{Nu}(A)$
ENTÃO QUALQUER VETOR DE $\hat{x} + \text{Nu}(A)$ É ESCRITO COMO

$$\hat{x} + p_1 z_1 + \dots + p_{m-m} z_{m-m}.$$

CHAMANDO

$$Z = \begin{bmatrix} | & & | \\ z_1 & \dots & z_{n-m} \\ | & & | \end{bmatrix} \quad (n \times n-m) ,$$

ESCREVEMOS

$$x = \hat{x} + Zp = \hat{x} + p_1 \begin{bmatrix} z_{11} \\ \vdots \\ z_{1n} \end{bmatrix} + p_2 \begin{bmatrix} z_{21} \\ \vdots \\ z_{2n} \end{bmatrix} + \dots + p_{n-m} \begin{bmatrix} z_{n-m,1} \\ \vdots \\ z_{n-m,n} \end{bmatrix}$$

ASSIM,

$$\Omega = \{ \hat{x} + Zp ; p \in \mathbb{R}^{n-m} \} .$$

o PROBLEMA

$$\begin{aligned} \min f(x) \\ \text{s.a. } Ax = b \end{aligned}$$

PODE SER REFORMULADO COMO

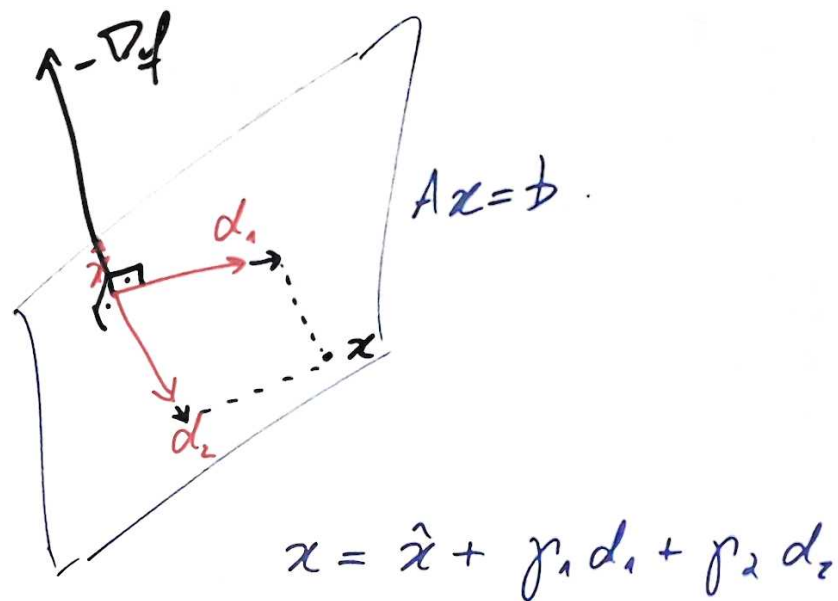
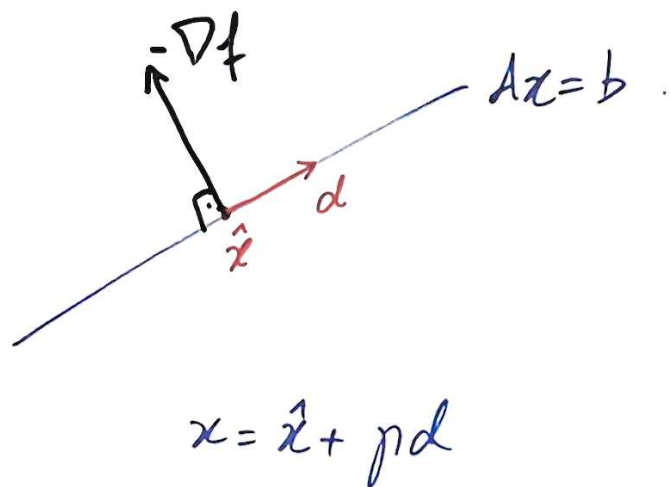
$$\min_{p \in \mathbb{R}^{n-m}} \varphi(p) = f(\hat{x} + Zp)$$

(PROBLEMA IRRESTRITO com $n-m < n$ VARIÁVEIS)

RESOLVENDO: $\nabla_p \varphi(p) = 0$

$$\nabla \varphi(p) = Z^T \nabla f(\hat{x} + Zp) = Z^T \nabla f(x)$$

$$\boxed{Z^T \nabla f(x) = 0}$$



GEOMETRICAMENTE, $\sum^T \nabla f(x) = 0$ SIGNIFICA QUE $\nabla f(x)$ É ORTOGONAL AO NÚCLEO DE A .

UM MÉTODO DE DESCIDA PARA MINIMIZAÇÃO COM RESTRIÇÕES LINEARES DE IGUALDADE.

- SE x^* É TAL QUE $Ax^* = b$ E $\sum^T \nabla f(x^*) = 0$, PARE!

• CONSIDERAR O CASO EM QUE $Ax^k = b$, MAS

$$Z^T \nabla f(x^k) \neq 0.$$

IDEIA DO ESQUEMA DE DESCIDA:

$$x^{k+1} = x^k + t_k d^k, \quad t_k > 0.$$

QUEREMOS QUE O PONTO x^{k+1} (APÓS O PASSO)
TAMBÉM SEJA VIÁVEL ($Ax^{k+1} = b$).

VEJA QUE

$$Ax^{k+1} = A(x^k + t_k d^k) = \underbrace{Ax^k}_b + t_k Ad^k = b$$

$$\Rightarrow Ad^k = 0 \Rightarrow d^k \in \text{Nu}(A). \text{ Assim, } \boxed{d^k = Zp^k}$$

ESTA $d^k = \sum p^k$ MANTÉM VIABILIDADE...

QUEREMOS QUE d^k SEJA DE DESCIDA!

$$\nabla f(x^k)^T d^k < 0 \iff \nabla f(x^k)^T [\sum p^k] < 0$$

$$\iff [\sum^T \nabla f(x^k)]^T p^k < 0$$

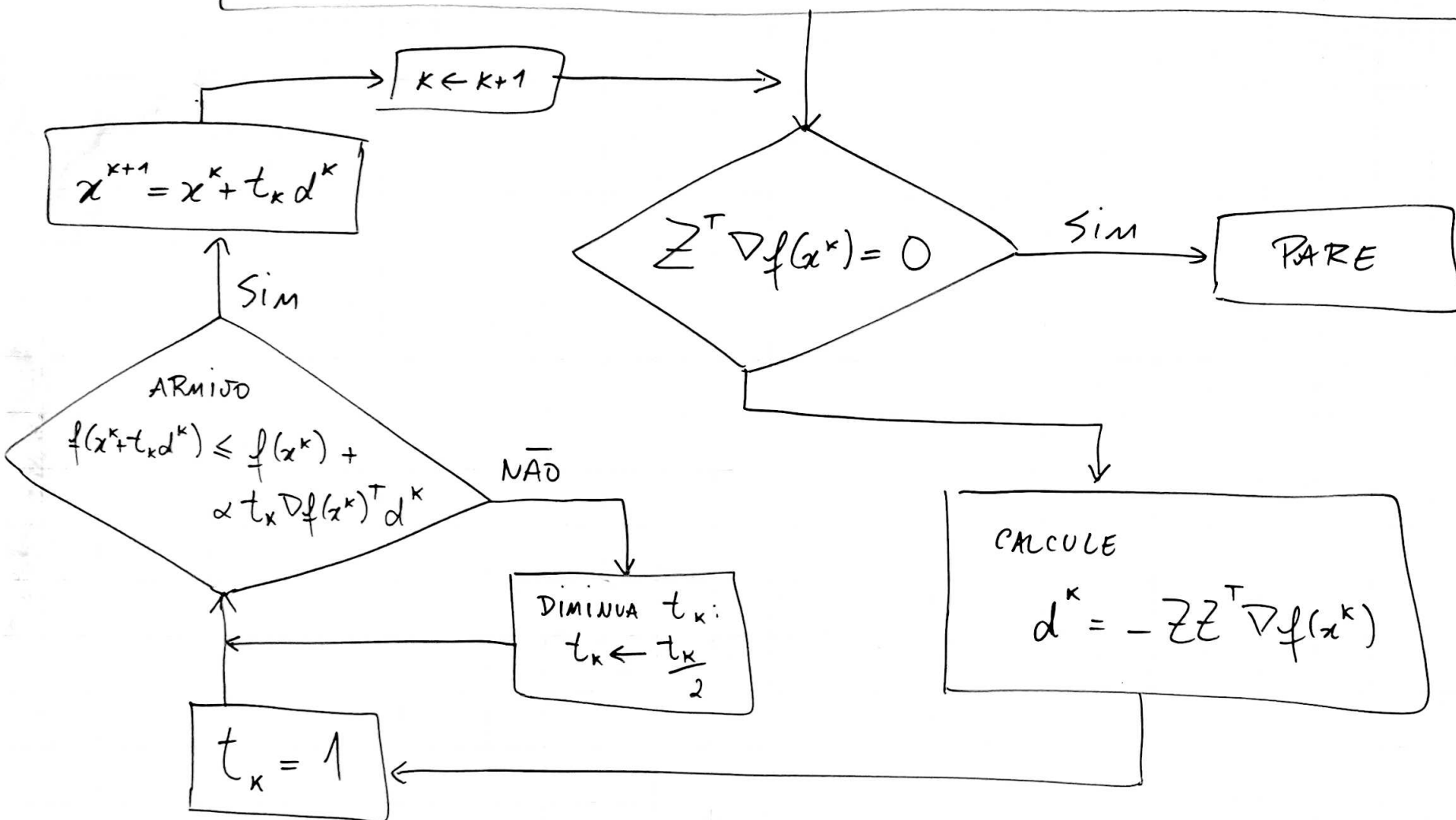
$$\iff \nabla \varphi(0)^T p^k < 0, \text{ ONDE } \varphi(p) = f(x^k + \sum p)$$

ESCOLHEMOS $p^k = -\nabla \varphi(0)^T = -\sum^T \nabla f(x^k)$. OU SEJA,

$$d^k = -\sum \sum^T \nabla f(x^k)$$

MÉTODO

$x^0 \in \mathbb{R}^m$ TAL QUE $Ax^0 = b$, Z BASE DE $Nu(A)$, $k=0$, $\alpha \in (0,1)$



INICIALIZAÇÃO:

- x^0 PODE SER CALCULADO ATRAVÉS DE QUALQUER MÉTODO QUE RESOLVA SISTEMAS LINEARES.
(DISCIPLINA MÉTODOS NUMÉRICOS I).

- Z PODE SER CALCULADA POR

ELIMINAÇÃO GAUSSIANA + CAMBIARRAS



EVITAM PROBLEMAS
NUMÉRICOS.

PACOTES EFICIENTES (C / FORTRAN): LAPACK, HSL.