# 凸函数的世界 凸分析和凸优化

## 枫聆

2021年6月23日

# 目录

1	数学优化问题	2
2	基本概念	3
	2.1 仿射集 (affine set)	3

## 数学优化问题

Definition 1.1. 数学优化问题或者说优化问题可以写成如下形式

minimize 
$$f_0(x)$$
  
subject to  $f_i(x) \le b_i$ ,  $i = 1, 2, \dots, m$ .

其中向量  $x = (x_1, \dots, x_n) \in \mathbf{R}^n$  称为问题的<mark>优化变量</mark>,函数  $f_0 : \mathbf{R}^n \to \mathbb{R}$  称为<mark>目标函数</mark>,函数  $f_i : \mathbf{R}^n \to \mathbb{R}$  被称为约束函数,常数  $b_i$  称为约束上限或者约束边界.

**Definition 1.2.** 那些满足约束的向量 z,即使得上述不等式成立的向量,它们构成一个<mark>解集</mark> Z. 这个解集中使得  $f_0(z)$  最小的那些  $x^*$  称为当前优化问题的最优解,即

$$\forall z \in Z, f_i(z) \le b_i, \ i = 1, 2, \dots, m \text{ and } f(x^*) \le f(z).$$

#### 基本概念

#### 仿射集 (affine set)

**Definition 2.1.** ( $\mathbf{R}^n$ (n 维实数向量空间) 上直线的定义) 对任意两个  $\mathbf{R}^n$  中不同两个  $\mathbf{x}$  和  $\mathbf{y}$ , 形如

$$\mathbf{x} + \lambda(\mathbf{y} - \mathbf{x}) = (1 - \lambda)\mathbf{x} + \lambda\mathbf{y}, \ \lambda \in \mathbf{R}$$

的点集被称为过 x 和 y 的直线.

**Definition 2.2.** 对于  $\mathbb{R}^n$  中的子集 M, 如果对于任意的  $\mathbf{x}, \mathbf{y} \in M$  和  $\lambda \in \mathbb{R}$  都有  $(1-\lambda)\mathbf{x} + \lambda \mathbf{y} \in M$ ,则称 M 为  $\mathbb{R}^n$  中的仿射集(affine set). 相关书与仿射集同义的名词有仿射流形(affine manifold),仿射变量(affine variety),线性变量(linear variety) 或者flat(平坦的).

Theorem 2.3.  $\mathbb{R}^n$  上的所有子空间都是仿射集. 反过来含 0 的仿射集都是子空间.

证明. 由向量空间子空间的定义,给定任意的子空间 V,在scalar multiplication和vector addition下封闭的,自然也满足仿射集的定义.

相反, 若给定一个仿射集 M, 有  $0 \in M$ , 因此

$$\forall \mathbf{x} \in M, \lambda x = (1 - \lambda)\mathbf{0} + \lambda \mathbf{x} \in M,$$

这就证明了scalar multiplication. 对任意的  $\forall \mathbf{x}, \mathbf{y} \in M$ ,有

$$\mathbf{x} + \mathbf{y} = 2(\frac{1}{2}\mathbf{x} + \frac{1}{2}\mathbf{y}) \in M.$$

即证明了vector addition.

**Definition 2.4.** 对于  $M \subseteq \mathbb{R}^n$  及  $\mathbf{a} \in M$ . M 关于  $\mathbf{a}$  的平移(translate) 定义为

$$M + \mathbf{a} = \{ \mathbf{x} + \mathbf{a} \mid \mathbf{x} \in M \}.$$

**Definition 2.5.** 给定仿射集 M 和仿射集 L, 若可以找到一个 a 使得满足关系

$$M = L + \mathbf{a},$$

则称 M 和 L 平行.

Proposition 2.6. 仿射集的平移仍为仿射集.

证明. 给定仿射集 M 和它的平移  $M + \mathbf{a}$ , 取任意的  $\mathbf{x}, \mathbf{y} \in M$ , 那么

$$(1 - \lambda)(\mathbf{x} + \mathbf{a}) + \lambda(\mathbf{y} + \mathbf{a}) = (1 - \lambda)\mathbf{x} + \lambda\mathbf{y} + \mathbf{a} \in M + \mathbf{a}.$$

Proposition 2.7. 仿射集的平行是一种等价关系.

证明. 自反性, 取  $\mathbf{a} \in M$  即得; 对称性, 若  $M = L + \mathbf{a}$ , 则  $L = M + (-\mathbf{a})$ ; 传递性, 若  $M = L + \mathbf{a}$ ,  $L = L_1 + \mathbf{b}$ , 则  $M = L_1 + (\mathbf{a} + \mathbf{b})$ .

**Theorem 2.8.** 每个非空仿射集 M 一定平行于唯一的子空间 L. 这个 L 由

$$L = M - M = \{ \mathbf{x} - \mathbf{y} \mid \mathbf{x}, \mathbf{y} \in M \}.$$

给定.

证明. 先证唯一,假设 M 同时平行于两个子空间  $L_1, L_2$ ,我们前面已经证明平行是一个等价关系,因此存在  $\mathbf{a}$  使得  $L_1 = L_2 + \mathbf{a}$ ,由于  $\mathbf{0} \in L_1$ ,所以  $-\mathbf{a} \in L_2$ ,所以  $\mathbf{a} \in L_2$ ,那么  $L_1 = L_2$ (相当于往子空间里面在扔一个它自己的元素进去,并不会改变这个子空间).

现在我们要找到这样一个子空间,根据前面的定理知道含 |0> 的仿射集才是子空间,很明显使得  $\mathbf{a}\in M$ ,那么  $\mathbf{0}\in M-\mathbf{a}$ . 这样的  $\mathbf{a}$  是任意的,并且所有仿射  $M+\mathbf{a}$  都是相同的,所以这样所以  $L=\sum_{a\in M} M-a=M-M$ .  $\square$ 

Definition 2.9. 与非空仿射集平行的子空间的维数称为这个仿射集的维数.