

Лекции по Методам Оптимизации

Авторы

2022 — 2023

Содержание

1	Лекция №1. Безусловная оптимизация	3
1.1	Постановка задачи и определения	3
1.2	Общий вид оптимизационной задачи	3
1.3	Необходимые и достаточные условия экстремума	3
1.4	Необходимые условия экстремума I порядка	3
1.5	Необходимые и достаточные условия экстремума II порядка	4
1.6	Достаточные условия экстремума	4
1.7	Теорема Вейерштрасса	5
1.8	Критерий Сильвестра	6
1.9	Правило решения задачи безусловной оптимизации	6
2	Лекция №2. Условная оптимизация	8
2.1	Условная оптимизация с ограничениями-равенствами. Функция Лагранжа	8
2.2	Условная оптимизация с ограничениями-равенствами и неравенствами. Математическое программирование	10
3	Лекция №3. Выпуклый анализ	12
3.1	Выпуклые множества точек	12
3.2	Геометрический смысл решений СЛН и СЛУ	13
3.3	Выпуклые множества в n-мерном пространстве. Свойства ЗЛП	13
4	Лекция №4. Выпуклые и вогнутые функции	15
4.1	Свойства выпуклых (вогнутых) функций	15
4.2	Теорема (Крейна-Мильмана)	16
4.3	Теорема	16
4.4	Теорема	18
4.5	Теорема (дифференциальный признак выпуклых функций)	18
5	Лекция №5. Общая постановка выпуклого программирования(ЗВП). Теорема Куна-Таккера	20
5.1	Общая постановка ЗВП	20
5.2	Теорема Куна-Таккера.	20
5.3	Теорема Куна-Таккера (необходимые и достаточные условия решения (глобального минимума) ЗВП)	21
6	Лекция №6. Теорема Куна-Таккера(продолжение)	24
6.1	Доказательство теоремы Куна-Таккера	24
6.2	Теорема Куна-Таккера (в "седловом" варианте)	24
6.3	Линейное программирование	25
7	Лекция №7. Название лекции	26
7.1	26
8	Лекция №8. Определение первоначального допустимого базисного решения. Особые случаи симплексного метода.	27
8.1	Определение первоначального допустимого базисного решения	27
9	Лекция №9. Название лекции	29
9.1	29

1 Лекция №1. Безусловная оптимизация

1.1 Постановка задачи и определения

def: Методы оптимизации — это раздел математики, посвящённый решению (экстремальных) задач, то есть задач на нахождение минимумов и максимумов функций.

Rem: Задачу на нахождение максимума функции " $f(x)$ " можно свести к задаче на нахождение минимума функции " $f_1(x) = -f(x)$ " и наоборот.

1.2 Общий вид оптимизационной задачи

Найти экстремум (минимум или максимум) функции $f : X \rightarrow R$ определенной на некотором множестве $X \in R^n$ при ограничении $X \in D (D \subset X)$ то есть $f(x) \rightarrow extr, X \in D$ (у функции есть экстремум на промежутке D).

В большинстве задач область определения функции " $f(x)$ " $X = R^n$. Ограничение $X \in D$ записывается, как правило, в виде уравнений или неравенств. Если множество $D = X$, то имеет место задача без ограничений или задача безусловной оптимизации. При решении оптимизационной задачи находятся как локальные, так и глобальные экстремумы функции.

def: Точка " x^* " является точкой локального минимума (максимума) функции " $f(x)$ " if \exists " ε " - окрестность $\mathcal{U}_\varepsilon = \{x : |x - x^*| < \varepsilon\}$. Точка $x^* : f(x^*) \leq f(x) (f(x^*) \geq f(x)) \forall x \in \mathcal{U}_\varepsilon$

Rem: то что пишется в скобках - для максимума, а то что без - для минимума

def: Точка " x^* " является точкой глобального минимума (максимума) функции " $f(x)$ " if $f(x^*) \leq f(x) (f(x^*) \geq f(x)) \forall x \in D$

1.3 Необходимые и достаточные условия экстремума

def: Точка $X^0 = (x_1^0, \dots, x_n^0)$ называется стационарной точкой дифференцируемой функции $f(x) = f(x_1, \dots, x_n)$, если в ней все частные производные равны нулю, то есть $f'(x^0) = 0$ или $\frac{\partial f(x^0)}{\partial x_1} = \dots = \frac{\partial f(x^0)}{\partial x_n} = 0$

1.4 Необходимые условия экстремума I порядка

Теорема: if точка $x^* = (x_1^*, \dots, x_n^*)$ - точка локального $extr$ дифференцируемой в точке x^* функции $f(x_1, \dots, x_n) \Rightarrow then \frac{\partial f(x^*)}{\partial x_1} = \dots = \frac{\partial f(x^*)}{\partial x_n} = 0$ (1) (то есть - точка x^* - точка локального экстремума \Rightarrow точка x^* - стационарная точка (обратное утверждение неверно))

Доказательство: Рассмотрим функцию одной переменной:

$\varphi(x_i) = f(x_1^*, \dots, x_{i-1}^*, x_i^*, x_{i+1}^*, x_n^*)$ точка $x^* = (x_1^*, \dots, x_n^*)$ - т. локального экстр функции " f " $\Rightarrow x_i^*$ - т. локального экстр функции " φ " \Rightarrow по необходимому условию для функции одной переменной (по т. Ферма) 've:

$$\varphi(x_i^*) = 0 \Leftrightarrow \frac{\partial f(x^*)}{\partial x_i} = 0 \text{ — что и требовалось доказать :)}$$

Для формулировки достаточных условий экстр, позволяющих отобрать среди стационарных точек именно точки локального экстр (среди стационарных точек могут быть также точки перегиба, седловые точки и т.д.), рассмотрим матрицу вторых производных функции - матрицу Гессе (гессиан):

$$A = f''(x^*) = \left(\frac{\partial^2 f(x^*)}{\partial x_i \partial x_j} \right)_{i,j=\overline{1,n}} = (a_{i,j})_{i,j=\overline{1,n}} \text{ (от 1 до n)}$$

def: Матрица "A" называется неотрицательно определённой ($A \geq 0$), если $\forall h = (h_1, \dots, h_n) \in R^n$ неотрицательной является квадратичная форма:

$$(A * h, h) = \sum_{i,j=1}^n a_{ij} h_i h_j \geq 0$$

def: Матрица "A" называется положительно определённой ($A > 0$), если $(A * h, h) > 0, \forall h \in R^n (h \neq 0)$

1.5 Необходимые и достаточные условия экстремума II порядка

Теорема: Пусть $f(x)$ - дважды дифференцируема в точке x^* . Необходимые условия условия экстр:

if точка x^* - точка локального минимума (максимума) функции $f(x) \Rightarrow f'(x^*) = 0; (f''(x^*) * h, h) \geq 0 ((f''(x^*) * h, h) \leq 0) \forall h \in R^n$

1.6 Достаточные условия экстремума

$f'(x^*) = 0; (f''(x^*) * h, h) > 0 ((f''(x^*) * h, h) < 0) \forall h \in R^n (h \neq 0) \Rightarrow$ точка x^* - т. локального минимума (максимума) функции $f(x)$

Доказательство:

Для случая минимума (для максимума аналогично)

По формуле Тейлора 've:

$$f(x^* + h) = f(x^*) + (f'(x^*), h) + \frac{1}{2}(f''(x^*) * h, h) + r(h),$$

где $r(h) = o(|h|^2).$ (*)

1) Необходимость:

Пусть точка x^* - точка локального минимума \Rightarrow по необходимому условию I порядка $f'(x^*) = 0$, а также $f(x^* + \lambda h) \geq f(x^*)$ (при достаточно малых " λ ") \Rightarrow из (*) get (g при малых " λ " и фиксированном " h "):

$$f(x^* + \lambda h) - f(x^*) = 0 + \frac{\lambda^2}{2}(f''(x^*) * h, h) + r(\lambda * h) \geq 0 \quad | : \lambda^2$$
$$(\text{где } r(\lambda * h) = o(|\lambda|^2)). \quad \frac{1}{2}(f''(x^*) * h, h) + \frac{r(\lambda * h)}{\lambda^2} \geq 0$$

При $\lambda \rightarrow 0$ 've: $(f''(x^*) * h) \geq 0 (\forall h \in R^n) \Rightarrow$ необходимость доказана

2) Достаточность:

Можно показать, что в R^n имеет место эквивалентность условий:

$$(A * h, h) > 0 \forall h \in R^n (h \neq 0) \Leftrightarrow \exists \alpha > 0 : (A * h, h) \geq \alpha * |R|^2 (\forall h \in R^n)$$

Учитывая, что $f'(x^*) = 0$ и $(f''(x^*) * h, h) \geq \alpha * |h|^2$

По формуле Тейлора 've:

$f(x^* + h) - f(x^*) = 0 + \frac{1}{2}(f''(x^*) * h, h) + r(h) \geq \frac{\alpha}{2}|h|^2 + r(h) \geq 0$, то есть $f(x^* + h) \geq f(x^*) \Rightarrow$ точка x^* - точка локального extg функции $f(x) \Rightarrow$ достаточность доказана.

что и требовалось доказать

Rem: Для квадратичной функции

$Q(x) = \sum_{i,j=1}^n a_{ij} x_i x_j$ условие положительной(отрицательной) определённости матрицы $A = (a_{ij})_{i,j=1}^n > 0$ - это достаточное условие абсолютного минимума(максимума) $Q(x)$ в стационарной точке.

1.7 Теорема Вейерштрасса

Теорема:

Непрерывная функция $f : R^n \rightarrow R$ на непустом ограниченном замкнутом подмножестве(компакте) множества R^n достигает своих абсолютных минимума и максимума [или 1) в стационарной точке внутри; 2) в граничной точке] - без доказательства

Следствие:

if функция " $f(x)$ " непрерывна на R^n и $\lim_{|x| \rightarrow \infty} f(x) = \infty$

($\lim_{|x| \rightarrow \infty} f(x) = -\infty$) \Rightarrow then она достигается своего абсолютного минимума (максимума) на \forall замкнутом подмножестве и R^n . (без доказательства).

1.8 Критерий Сильвестра

Rem: В необходимых и достаточных условиях экстремума II порядка use-ся знакоопределённость матрицы вторых производных (гессиана) $A = f''(x)$.

Знакоопределённость матрицы устанавливается с помощью критерия Сильвестра.

Теорема:

Пусть A - симметричная матрица

1) Матрица " A " положительно определена ($A > 0$) \Leftrightarrow все её последовательные гл. миноры положительны, т.е. $A_{1...k} = \begin{vmatrix} a_{11} & a_{1k} \\ a_{k1} & a_{kk} \end{vmatrix} > 0$ ($k = \overline{1, n}$)

2) Матрица " A " отрицательно определена ($A < 0$) \Leftrightarrow все её последовательные главные миноры чередуют знак, начиная с отрицательного, т.е. $(-1)^k * A_k > 0$ ($k = \overline{1, n}$)

3) Матрица " A " неотрицательно определена ($A \geq 0$) \Leftrightarrow все её гл. миноры (необязательно только последовательные) неотрицательны, т.е. $A_{1...k} = \begin{vmatrix} a_{i_1 i_1} & a_{i_1 i_k} \\ a_{i_k i_1} & a_{i_k i_k} \end{vmatrix} \geq 0$ ($1 \geq i_1 \geq \dots \geq i_k \geq n$) ($k = \overline{1, n}$)

4) Матрица " A " неположительно определена ($A \leq 0$) \Leftrightarrow все её последовательные главные миноры чередуют знак, начиная с неположительного, т.е. $(-1)^k * A_{i_1...i_k} \geq 0$ ($k = \overline{1, n}$)

(Теорема без доказательства)

Rem:

1) Можно показать, что $A > 0$ ($A \geq 0$) $\Leftrightarrow \forall \lambda_i > 0$ ($\lambda \geq 0$), где λ_i - собственные значения матрицы.

2)

2.1) $A_{1...k} > 0 \Leftrightarrow A_{i_1...i_k} > 0$

2.2) $A_{1...k} \geq 0 \nRightarrow A_{i_1...i_k} \geq 0$ (т.е. $\nRightarrow A \geq 0$)

ex:

$A = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \Rightarrow$ последовательные главные миноры $A_1 = 0$; $A_{12} = \begin{vmatrix} 0 & 0 \\ 0 & -1 \end{vmatrix} = 0$, но A не является неотрицательно определённой, так как $(Ah, h) = ((0; -h), (h, h)) = -h^2 < 0$ ($\forall h \neq 0$)

1.9 Правило решения задачи безусловной оптимизации

1) Найти стационарные точки, то есть точки, удовлетворяющие необходимому условию экстремума I порядка

$$\begin{cases} \frac{\partial f}{\partial x_1} = 0 \\ \frac{\partial f}{\partial x_n} = 0 \end{cases}$$

2) Во всех стационарных точках " x^0 " проверяем достаточное условие extr II порядка, то есть проверяем знаки последовательных главных миноров гессиана " $f''(x^0)$ " :

2.1) if $A_{1..k} > 0$ (k от 1 до n) \Rightarrow then $x^0 \in \text{locminf}$;

2.2) if $(-1)^k * A_{1..k} > 0$ (при k от 1 до n) \Rightarrow then $x^0 \in \text{locmaxf}$;

3) Если достаточное условие extr II порядка не выполняется \Rightarrow , то проверяем в стационарной точке необходимое условие extr II порядка, то есть проверяем знаки главных миноров гессиана " $f''(x^0)$ "

3.1) if гессиан $f''(x^0) \not\geq 0$ не является неотрицательным отрезком, то есть не выполняется условие $A_{i1...ik} \geq 0 \Rightarrow$ then $x^0 \notin \text{locminf}$;

3.2) if гессиан $f''(x^0) \not\leq 0$ не является неположительным отрезком, то есть не выполняется условие что все $(-1)^k A_{i1...ik} \geq 0 \Rightarrow$ then $x^0 \notin \text{locmaxf}$;

2 Лекция №2. Условная оптимизация

2.1 Условная оптимизация с ограничениями-равенствами. Функция Лагранжа

def: Задачей условной оптимизации с ограничениями-равенствами называется следующая задача:

$f_1 \rightarrow \text{extr}; f_i(x) = 0 (i = \overline{1, m}), (m < n)$, где $f_i(x) : R^n \rightarrow R (i = \overline{0, m})$ и $\forall f_i(x)$ - дифференцируема.

Теорема 2.1.1. *необходимое условие экстремума I порядка.*

If $x^* = (x_1^*, \dots, x_n^*) \in \text{locextr} f_0 \Rightarrow$ then \exists вектор множителей Лагранжа $\lambda^* = (\lambda_1^*, \dots, \lambda_m^*) \in R^m (\lambda^* \neq 0)$ такой, что для функции Лагранжа:

$$\mathcal{L}(x_1, \dots, x_n; \lambda_1, \dots, \lambda_m) = f_0(x_1, \dots, x_n) + \sum_{i=1}^m \lambda_i f_i(x_1, \dots, x_n) \quad (1)$$

выполняется условия стационарности:

$$\begin{aligned} \frac{\partial \mathcal{L}(x^*, \lambda^*)}{\partial x_j} &= \frac{\partial f_1(x^*)}{\partial x_j} + \sum_{i=1}^m \lambda_i \frac{\partial f_i(x^*)}{\partial x_j} = 0 \quad (j = \overline{1, n}) \\ \frac{\partial \mathcal{L}(x^*, \lambda^*)}{\partial \lambda_i} &= f_i(x^*) = 0 \quad (i = \overline{1, m}) \end{aligned} \quad (2)$$

т.е. 've систему $n+m$ уравнений для нахождения $n+m$ неизвестных $\{x_1^*, \dots, x_n^*; \lambda_1^*, \dots, \lambda_m^*\}$

Теорема 2.1.2. *необходимое условия экстремума II порядка.*

If $x^* = (x_1^*, \dots, x_n^*) \in \text{locmin} f_0$ (условие регулярности) и векторы $f_1'(x^*), \dots, f_m'(x^*)$ - линейно независимы \Rightarrow then \exists вектор множителей Лагранжа $\lambda^* = (\lambda_1^*, \dots, \lambda_m^*) \in R^m (\lambda^* \neq 0)$ такой, что для функции Лагранжа

$$\mathcal{L}(x, \lambda) = f_0(x) + \sum_{i=1}^m \lambda_i f_i(x)$$

выполняются условия:

1. стационарности (2)

2. неотрицательной определенности матрицы вторых производных:

$$(3) (\mathcal{L}''(x^*, \lambda^*)h, h) \geq 0 \quad \forall h \in \{(f_i'(x^*), h) = 0 (i = \overline{1, m})\}$$

Rem: Для т. $x^* \in \text{locmax} f_0$ need $\mathcal{L}(x, \lambda) = -f_0(x) + \sum_{i=1}^m \lambda_i f_i(x)$

Теорема 2.1.3. достаточное условие экстремума II порядка.

If в т. $x^* = (x_1^*, \dots, x_n^*)$ векторы $f'_1(x^*), \dots, f'_m(x^*)$ - линейно независимы и \exists вектор множителей Лагранжа $\lambda^* = (\lambda_1^*, \dots, \lambda_m^*) \in R^m (\lambda^* \neq 0)$ такой, что для функции Лагранжа

$$\mathcal{L}(x, \lambda) = f_0(x) + \sum_{i=1}^m \lambda_i f_i(x)$$

в т. x^* выполняются условия:

1. стационарности (2)
2. положительной определенности матрицы вторых производных:

$$(\mathcal{L}(x^*, \lambda^*)h, h) > 0 \quad \forall h \in \{(f'_i(x^*), h) = 0 (i = \overline{1, m}), (h \neq 0)\} \Rightarrow \\ \Rightarrow \text{then т. } x^* \in \text{locmin} f_0$$

Rem: Для т. $x^* \in \text{locmax} f_0$ need $\mathcal{L}(x, \lambda) = -f_0(x) + \sum_{i=1}^m \lambda_i f_i$

Частный случай

$z = f(x, y) \rightarrow \text{extr}$; при $\varphi(x, y) = 0 \Rightarrow$ функция Лагранжа 've вид:

$$\mathcal{L}(x, y, \lambda) = f(x, y) + \lambda \varphi(x, y)$$

Условия стационарности(необх. усл. I порядка)(2):

$$\begin{cases} \mathcal{L}'_x(x^*, y^*, \lambda^*) = f'_x(x^*, y^*) + \lambda \varphi'_x(x^*, y^*) = 0 \\ \mathcal{L}'_y(x^*, y^*, \lambda^*) = f'_y(x^*, y^*) + \lambda \varphi'_y(x^*, y^*) = 0 \\ \mathcal{L}'_\lambda(x^*, y^*, \lambda^*) = \varphi'(x^*, y^*) = 0 \end{cases}$$

\Rightarrow система трех уравнений с тремя неизвестными

\Rightarrow находим стационарные точки (x^*, y^*, λ^*)

Вычисляется в каждой из get-х стационарных точек (x^*, y^*, λ^*) определитель:

$$\Delta = - \begin{vmatrix} 0 & \varphi'_x & \varphi'_y \\ \varphi'_x & \mathcal{L}''_{xx} & \mathcal{L}''_{xy} \\ \varphi'_y & \mathcal{L}''_{yx} & \mathcal{L}''_{yy} \end{vmatrix}$$

if $\Delta > 0 \Rightarrow$ then $\tau.(x^*, y^*, \lambda^*) \in \text{locmin } z$

if $\Delta < 0 \Rightarrow$ then $\tau.(x^*, y^*, \lambda^*) \in \text{locmax } z$

2.2 Условная оптимизация с ограничениями-равенствами и неравенствами. Математическое программирование

def: Задачей условной оптимизации с ограничениями-равенствами и ограничениями-неравенствами называется следующая задача:

$$(4) f_0(x) \rightarrow \min; (5) f_i(x) \leq 0 \ (i = \overline{1, p}), (6) f_i(x) = 0 \ (i = \overline{p+1, m}),$$

где $f_i(x) : R^n \rightarrow R (i = \overline{0, m})$

def: Эта задача называется задачей математического программирования (ЗМП)

Rem:

1) Обычно в ЗМП присутствуют условия неотрицательности переменных $x_i \geq 0 (i = \overline{1, n})$

эти условия записываются в системе неравенств (5) в виде: $-x_i \leq 0 (i = \overline{1, n})$

2) Каждое ограничение-равенство (6) можно заменить двумя неравенствами:

$$f_i(x) = 0 \Leftrightarrow \begin{cases} f_i(x) \leq 0 \\ -f_i(x) \leq 0 \end{cases} \quad (i = \overline{p+1, m})$$

В силу этих замечаний ЗМП можно записать в виде:

$$f_0(x) \rightarrow \min$$

$$f_i(x) \leq 0 \ (i = \overline{1, m}) \quad (8) \text{ где } x = (x_1, \dots, x_n)$$

Для ЗМП составляется функция Лагранжа

$$\mathcal{L}(x_1, \dots, x_n; \lambda_1, \dots, \lambda_m) = f_0(x_1, \dots, x_n) + \sum_{i=1}^m \lambda_i f_i(x_1, \dots, x_n)$$

С помощью функции Лагранжа выписываются необходимые и достаточные условия экстремума тип (2)-(3). Однако, проверка выполнения этих условий становится еще более сложной. При этом требуется решать систему, вообще говоря, нелинейных уравнений и неравенств. Для этого применяются итерационные численные методы, формирующие последовательность точек, сходящуюся к точке экстремума. Однако, эта точка может оказаться точкой локального (а не глобального) экстремума. Это объясняется тем, что ЗМП в такой общей постановке, без каких-либо предположений относительно функций $f_i(x)$, является многоэкстремальной задачей. Не существует универсальных методов решения таких задач. Содержательная теория построена лишь для отдельных классов

ЗМП, в частности, задач оптимизации выпуклых функций на выпуклом множестве решений систем ограничений-неравенств. Такие задачи, называемые задачами выпуклого программирования(ЗВП), являются, как будет показано ниже, одноэкстремальными задачами.

3 Лекция №3. Выпуклый анализ

Ввиду важности задачи выпуклого программирования (ЗВП) рассматриваемые основные понятия раздела математики, называемого выпуклым анализом:

1) Выпуклое множество 2) Выпуклая(вогнутая) функция и ее дифференциальные свойства

3.1 Выпуклые множества точек

def: Множество точек называется выпуклым, если оно вместе с \forall двумя своими точками содержит весь отрезок, соединяющий эти точки **ex:** — Тут нужно иллюстрацию **ex:** круг, сектор, отрезок, прямая, полуплоскость, куб, пирамида

Теорема 3.1.1. Пересечение \forall числа выпуклых множеств - выпуклое множество, too

Доказательство. Для простоты - пересечение двух выпуклых множеств:

$\forall N, M \in (A \cap B)$. Множество A - выпуклое \Rightarrow отрезок $MN \in A$. Аналогично

$MN \in B \Rightarrow MN \in (A \cap B) \Rightarrow (A \cap B)$ - выпуклое — тут нужно иллюстрацию ■

def: Внутренняя т. множества - \exists окрестность этой точки: в ней - только точек \in множеству.

def: Граничная точка множества - \forall окрестность этой точки содержит как точки \in множеству, так и точек \notin множеству

def: Угловая точка множества - она не является внутренней ни для какого отрезка, целиком \in -го множеству.

ex: — Тут нужно иллюстрацию точка M - внутренняя, точка N граничная, точка A - угловая ($AP \in$ множеству целиком, но точка A - не внутренняя точка для AP ; точка внутренняя точка для KL , но $KL \notin$ множеству целиком)

def: Замкнутое множество точек - if оно включает все свои граничные точки.

def: Ограниченное множество точек - if \exists шар конечного радиуса с центром в \forall точке множества, который полностью содержит в себе данное множество.

Можно показать, что если фигура ограничена only прямыми или их отрезками, то она 've конечное число угловых точек. При криволинейности границ - бесконечное множество угловых точек.

def: Выпуклое замкнутое множество точек пространства(плоскости), имеющее конечное число угловых точек, называется выпуклым многогранником(многоугольником), если оно ограниченное, и выпуклой многогранной(многоугольной) областью, если оно неограниченное.

Rem: Для выпуклого многогранника(многоугольника) угловые точки \equiv его вершинам.

Для невыпуклого - не обязательно

ex: — Тут нужна иллюстрация точка E - вершина, но не угловая точка, т.к. KL \in множеству целиком и точка E - внутренняя точка для KL.

Rem: В ЗЛП часто число параметров объекта $n > 3 \Rightarrow$ имеем дело с гипермногогранниками в гиперпространстве с координатами $x_i (i = \overline{1, n}, n > 3)$

3.2 Геометрический смысл решений СЛН и СЛУ

Теорема 3.2.1. Множество всех решений линейного неравенства

$$a_{11}x_1 + \dots + a_{1n}x_n \leq b_1$$

- это одно из полупространств, на которые n-мерные гиперпространство делится гиперплоскостью

$$a_{11}x_1 + \dots + a_{1n}x_n = b_1$$

включая и эту гиперплоскость

3.3 Выпуклые множества в n-мерном пространстве. Свойства ЗЛП

Выпуклые множества в n-мерном пространстве. Рассмотрим в n-мерном пространстве k точек (векторов):

$$x_1 = (x_1^{(1)}, \dots, x_n^{(1)}), \dots, x_k = (x_1^{(k)}, \dots, x_n^{(k)})$$

def: Точка(вектор) $X = (x_1, \dots, x_n)$ называется линейной комбинацией точек(векторов) X_1, \dots, X_k , если справедливо соотношение:

$$X = \alpha_1 X_1 + \dots + \alpha_k X_k \quad (3)$$

где α_j - const $j = (\overline{1, k})$

def: Точка(вектор) X называется выпуклой линейной комбинацией точек(векторов) $X = \alpha_1 X_1 + \dots + \alpha_k X_k$, если:

1.

$$X = \alpha_1 X_1 + \dots + \alpha_k X_k$$

2.

$$\alpha_j \geq 0 \quad j = (\overline{1, k}) \quad (4)$$

3.

$$\sum_{j=1}^k \alpha_j = 1 \quad (5)$$

Очевидно, что в частном случае при $k=2$ выпуклой линейной комбинацией двух точек X_1 и X_2 является соединяющий их отрезок, т.к.

$$X = \alpha_1 X_1 + \alpha_2 X_2 = \left\{ \begin{array}{l} \alpha_1 + \alpha_2 = 1 \\ \alpha_2 = \alpha_1 - 1 \end{array} \right\} \alpha X_1 + (1 - \alpha) X_2$$

- уравнение точек $X \in [X_1, X_2]$ (см. аналитич. геометр.) — добавить иллюстрацию

4 Лекция №4. Выпуклые и вогнутые функции

Пусть функция " $f(x)$ ", def-на на множестве $M \subset R^n$ (т.е. $x = (x_1, \dots, x_n) \in M$)

def: График функции " $f(x)$ " - это множество $\Gamma(f) \subset R^{n+1}$ состоящее из точек $(x, f(x)) = (x_1, \dots, x_n, f(x))$, где $x \in M$.

def: Надграфик функции " $f(x)$ " - это множество $\Gamma(f) \subset R^{n+1}$, состоящее из точек $(x, x_{n+1}) = (x_1, \dots, x_n, x_{n+1})$, где $x \in M, x_{n+1} \leq f(x)$

def: Функция " $f(x)$ ", заданная на множестве $m \subset R^n$ наз-ся выпуклой, если ее надграфик $\Gamma(f)$ является выпуклым множеством в R^{n+1}

Rem: Функция " $f(x)$ " вогнута \leftrightarrow функция " $-f(x)$ " выпукла.

Кроме данного геометрического def-я выпуклых (вогнутых) функций, часто use-ся следующее аналитическое def-e: def: Функция " $f(x)$ ", заданная на множестве $M \subset R^n$ наз-ся выпуклой(вогнутой), если 1) M - выпуклое, 2) $\forall x_1 \in M, x_2 \in M$ и числа $t \in [0, 1]$ 've:

$$f((1-t) * x_1 + t * x_2) \leq (1-t) * f(x_1) + t * f(x_2) \quad (1)$$

(\geq - для вогнутой функции)

Rem: 1) Можно показать, что геометрические и аналитические def-я эквивалентны; (Rem: $(1-t) * f(x_1) + t * f(x_2)$ - уравнение отрезка $[x_1, x_2]$ ($t \in [0, 1]$) при $x_1 \neq x_2$ и $t \in (0, 1)$)

2) Если (1) 've строгое неравенство \Rightarrow , то функция " $f(x)$ " наз-ся строго выпуклой (строго вогнутой).

3)

4.1 Свойства выпуклых (вогнутых) функций

1. $f(x) = const$ и $f(x) = ax + b$ всюду выпуклы (вогнуты).

2. if функции $f_i(x) (i = \overline{1, m})$, заданные на $M \subset R^n$, выпуклы \Rightarrow then функция $f(x) = \sum_{i=1}^m \alpha_i f_i(x)$ выпукла (при $\forall \alpha_i \geq 0$)

3. if функция " $f(x)$ ", заданная на выпуклом множестве $M \subset R^n$, выпукла \rightarrow
 then " $\forall \alpha$ " множество решений неравенства $f(x) \leq \alpha$, т.е. множество $M_\alpha = \{x \in M : f(x) \leq \alpha\}$, является выпуклым.

3.1 if функции $f_1(x), \dots, f_m(x)$, заданные на выпуклом множестве $M \subset R^n$, выпуклы \Rightarrow
 then множество решений системы неравенств $f_i(x) \leq \alpha_i$ ($i = \overline{1, m}$) является выпуклым.

4. Выпуклая (вогнутая) функция, заданная на выпуклом множестве $M \subset R^n$, непрерывна в \forall внутренней точке множества.

(вставка на страницу 25)

def: Выпуклая оболочка множества - это совокупность всех выпуклых линейных комбинаций его конечных подмножеств $\{x_1, \dots, x_k$ (где $x_i \in M$). (Конечное подмножество - это конечный набор точек x_1, \dots, x_k)

4.2 Теорема (Крейна-Мильмана)

Выпуклый компакт в нормированном пространстве является выпуклой оболочкой своих угловых (крайних) точек.

4.3 Теорема

Пусть выпуклая (вогнутая) функция " $f(x)$ " задана на выпуклом множестве $M \subset R^n \Rightarrow$
 Каждый локальный минимум (максимум) функции " $f(x)$ " является её глобальным минимумом (максимумом) на множестве M .

Доказательство (для выпуклой функции)

Пусть точка $x^* \in M$ - точка локального min-а. Пусть точка $x \in M$ - произвольная точка множества M . Need доказать: $f(x) \geq f(x^*)$.

Отрезок $[x^*, x] = (1 - t_0)x^* + tx$ ($t \in [0, 1]$) принадлежит " M ". При малом значении $t_0 \in (0, 1)$ /-щая точка отрезка $[x^*, x]$ находится в малой окрестности x^* , в котором имеем:

$$f((1 - t_0)x^* + t_0x) \geq f(x^*)$$

Из def-я выпуклой функции $f(x)$ 've:

$$f((1 - t_0)x^* + t_0x) \leq (1 - t_0)f(x^*) + t_0f(x)$$

Т.о. :

$$(1 - t_0) * f(x^*) + t_0 * f(x) \geq f(x^*) \Rightarrow$$

$\Rightarrow f(x) \geq f(x^*)$ ч. и т.д. (для вогнутой " $f(x)$ " доказательство аналогичное.)

Rem:

- 1) Задачи выпуклой оптимизации называются одноэкстремальными. В многоэкстремальных задачах может \exists -ть локальные экстремумы, не совпадающие с глобальными.
- 2) Одноэкстремальность задач выпуклой оптимизации не означает, что каждая такая задача имеет решение и при том единственное. f.e.: 1) Выпуклая функция одной переменной $f(x) = x$, при $x \in (0, 1)$ не достигает min-а (и max-а) на $(0, 1)$; 2) Множество точек min-а выпуклой функции $f(x) = C - \text{const}$, $x \in M$, совпадает со всем M .
- 3) Если функция " $f(x)$ " - строго выпуклая (строго вогнутая), то разрешимая задача выпуклой оптимизации (т.е. множество $M \neq \emptyset$ и ограничено) имеет единственное решение.

def: Производной $\frac{\partial f(x)}{\partial \ell}$ функции $f(x) = f(x_1, \dots, x_n)$ по направлению ненулевого единичного вектора $\ell = (\ell_1, \dots, \ell_n)$ в т. $x = (x_1, \dots, x_n)$ называется предел

$$\frac{\partial f(x)}{\partial \ell} = \lim_{\lambda \rightarrow +0} \frac{f(x + \lambda \ell) - f(x)}{\lambda}$$

Если функция дифференцируема в т. x , то она в этой точке производную по \forall направлению $\ell = (\ell_1, \dots, \ell_n)$, которая выражается через частные производные по следующей формуле:

$$\frac{\partial f(x)}{\partial \ell} = \sum_{i=1}^n \frac{\partial f(x)}{\partial x_i} \ell_i$$

Производная по направлению равна скалярному произведению вектора " ℓ " и вектора градиента функции " $f(x)$ " в т. x

$$\nabla f(x) = \left(\frac{\partial f(x)}{\partial x_1}, \dots, \frac{\partial f(x)}{\partial x_n} \right) : \frac{\partial f(x)}{\partial \ell} = \nabla f(x) * \ell = \nabla f(x) * |\ell|$$

или

$$\frac{\partial f(x)}{\partial \ell} = |f(x)| * |\ell| * \cos \phi$$

Т.о.:

\forall направления " ℓ " производная $\frac{\partial f}{\partial \ell} \leq |\nabla f(x)|$.

\Rightarrow Вывод:

- 1) Производная по направлению " $\frac{\partial f}{\partial \ell}$ " - это скорость изменения функции " $f(x)$ " по направлению " ℓ " (знак " $\frac{\partial f}{\partial \ell}$ " - это характер изменения функции (возрастание или убывание)).

2) Направление градиента $\nabla f(x)$ - это направление наибольшего возрастания функции " $f(x)$ " в т. x ; длина градиента $|\nabla f(x)|$ равна наибольшей скорости возрастания функции в этой точке.

4.4 Теорема

Пусть f - дифференцируемую выпуклую функцию " $f(x)$ ", def-ую на выпуклом множестве $M \subset R^n$.

$$1) \forall x, y \in M \text{ 've: } \lambda f(x) + (1-\lambda)f(y) \leq f(\lambda x + (1-\lambda)y)$$

$$2) \text{ т. } x^* \in \text{absmin} f \Leftrightarrow \nabla f(x^*) = 0 \quad (2)$$

4.5 Теорема (дифференциальный признак выпуклых функций)

Дважды дифференцируемая функция " $f(x)$ ", def-ная на выпуклом множестве $M \subset R^n$ является выпуклой $\Leftrightarrow \forall x = (x_1, \dots, x_n) \in M$ и $\forall \ell = (\ell_1, \dots, \ell_n) \in R^n$

've:

$$\sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n \frac{\partial^2 f(x)}{\partial x_i \partial x_j} \ell_i \ell_j \geq 0, \quad (3)$$

т.е. гессиан функции всюду неотрицательно определён:

$$A = f''(x) = \left(\frac{\partial^2 f(x)}{\partial x_i \partial x_j} \right) \geq 0, (\forall x \in M)$$

Rem:

1) Функция является строго выпуклой \Leftrightarrow гессиан положительно определён, т.е.

$$\left(\frac{\partial^2 f(x)}{\partial x_i \partial x_j} \right) > 0, (\forall x \in M)$$

2) Знакоопределённость гессиана устанавливается с помощью критерия Сильвестра.

ex 1:

Проверить выпуклость функции:

$$f(x_1, x_2) = 4x_1 + x_2^2 - 2x_1x_2 + 6x_1 - 5x_2 - 2$$

$$f'_{x_1} = 8x_1 - 2x_2 + 6; f''_{x_1x_1} = 8; f''_{x_1x_2} = -2; f''_{x_2x_2} = 2; f'_{x_2} = 2x_2 - 2x_1 - 5$$

$$\text{Гессиан } A = \begin{pmatrix} 8 & -2 \\ -2 & 2 \end{pmatrix}; \Delta_1 = 8 > 0; \Delta_2 = 12 > 0$$

\Rightarrow функция является строго выпуклой.

ex 2:

Проверить выпуклость функции: $f(x) = -\sqrt{x_1 x_2}$ на множестве

$$M = \{(x_1, x_2) | x_1 > 0, x_2 > 0\}.$$

$$f'_{x_1} = -\frac{1 \cdot x_2}{2\sqrt{x_1 x_2}} = -\frac{1}{2}\sqrt{\frac{x_2}{x_1}};$$

$$f'_{x_2} = -\frac{1}{2}\sqrt{\frac{x_1}{x_2}};$$

$$f''_{x_1 x_1} = \left(-\frac{\sqrt{x_2}}{2} * x_1^{-\frac{1}{2}}\right)' = \frac{1}{4} \frac{\sqrt{x_2}}{\sqrt{x_1^3}} = \frac{1}{4x_1} \sqrt{\frac{x_2}{x_1}};$$

$$f''_{x_1 x_2} = -\left(\frac{1}{2\sqrt{x_1}} * x_2^{\frac{1}{2}}\right)' = \frac{1}{4\sqrt{x_1 x_2}};$$

$$f''_{x_2 x_2} = \left(-\frac{1 \cdot \sqrt{x_1}}{2} * x_2^{-\frac{1}{2}}\right)' = \frac{1\sqrt{x_1}}{4\sqrt{x_2^3}} = \frac{1}{4x_2} * \sqrt{\frac{x_1}{x_2}}$$

$$\text{Гессиан } H = \begin{pmatrix} \frac{1}{4x_1} * \sqrt{\frac{x_2}{x_1}} & -\frac{1}{4\sqrt{x_1 x_2}} \\ -\frac{1}{4\sqrt{x_1 x_2}} & \frac{1}{4x_2} * \sqrt{\frac{x_1}{x_2}} \end{pmatrix}$$

$$\Delta_1 = \frac{1}{4x_1} \sqrt{\frac{x_2}{x_1}} > 0 (\forall x_1, x_2 > 0);$$

$$\Delta_2 = \frac{1}{16x_1 x_2} \sqrt{\frac{x_2 x_1}{x_1 x_2}} - \frac{1}{16x_1 x_2} = 0 \Rightarrow$$

Гессиан $H \geq 0 \Rightarrow$ функция является на множестве $M = \{(x_1, x_2) | x_1 > 0, x_2 > 0\}$ выпуклой (но не является строго выпуклой).

5 Лекция №5. Общая постановка выпуклого программирования(ЗВП). Теорема Куна-Таккера

5.1 Общая постановка ЗВП

ЗВП называется следующей задачей математического программирования(ЗМП)

$$f(x_1, \dots, x_n) \rightarrow \min$$

при ограничениях:

$$\begin{cases} g_1(x_1, \dots, x_n) \leq 0 \\ g_m(x_1, \dots, x_n) \leq 0 \end{cases},$$

где f, g_1, \dots, g_m - выпуклые функции, def-ные на некотором выпуклом множестве $M \subset R^n$.

При этом множество M содержит допустимую область значений, то есть множество, удовлетворяющее системе ограничений. Заметим, что свойству 3.1 выпуклых функций допустимая область ЗВП также выпукла

Rem:

1) Аналогично формулируется задача максимизации вогнутой функции " f " при вогнутых функциях " g_1, \dots, g_m ", def-х на некотором выпуклом множестве $M \subset R^n$. При этом знак неравенств — " \geq ".

Аналогично допустимая область ЗВП будет также выпуклым множеством(свойство для вогнутых функций)

2) В ??? с теор. на с.??? в ЗВП каждый локальный минимум является глобальным минимумом функции " f " в допустимой области. Причём, если функция " f " строго выпуклая и ограниченная снизу на ограниченном непустом множестве M , то ЗВП 've единственное решение, то есть минимумом функции " f " достигается в одной точке

$$x^0 = (x_1^0, \dots, x_n^0)$$

(см с.???)

5.2 Теорема Куна-Таккера.

Теорема: Пусть на ЗВП налагаются следующие требования:

1. Множество, удовлетворяющее системе строгих неравенств:

$$\begin{cases} g_1(x_1, \dots, x_n) < 0 \\ g_m(x_1, \dots, x_n) < 0 \end{cases}$$

и называемое внутренней частью допустимой области, не пусто (т.н. условие Слейтера)

2. Часть допустимой области, в которой некоторые ограничения обращаются в равенства, называется границей допустимой области, а эти ограничения - активными. Пусть градиенты активных ограничений в отвечающих им точках границы линейно независимы (т.н. условие регулярности (см с.???)

5.3 Теорема Куна-Таккера (необходимые и достаточные условия решения (глобального минимума) ЗВП)

Точка $x^0 = (x_1^0, \dots, x_n^0)$ является решением ЗВП (то есть точкой глобального минимума функции "f") \Leftrightarrow (Н. и Д.) в ней выполнены следующие условия (Условия Куна-Таккера):

1) Условие стационарности функции Лагранжа (см.с.???)

$$\lambda(x_1, \dots, x_n; \lambda_1, \dots, \lambda_m) = f(x_1, \dots, x_n) + \sum_{i=1}^m \lambda_i * g_i(x_1, \dots, x_n)$$

$$\frac{\partial L}{\partial x_1} = \dots = \frac{\partial L}{\partial x_n} = 0 \text{ (то есть } \nabla(x^0) = 0);$$

2) Условия "дополняющей нежёсткости":

$$\lambda_i * g_i(x_1^0, \dots, x_m^0) = 0 \text{ (} i = \overline{1, m});$$

3) Условия неотрицательности:

$$\lambda_i \geq 0 \text{ (} i = \overline{1, m})$$

Доказательство:

Заметим, что в условиях К.-Т. множители Лагранжа $\lambda_1, \dots, \lambda_m$ являются "выключателями" делящих ограничений. Если, например, $\lambda_k = 0$, то ограничение $g_k \leq 0$ исключается из условий К.-Т., так как : 1) это ограничение не входит в функцию Лагранжа (слагаемое $\lambda_k * g_k = 0$) и,??? не входит в условие 1; 2) условия 2 и 3 для этого ограничения выполняются автоматически

1. Необходимость

Пусть точка $x^0 = (x_1^0, \dots, x_n^0)$ - решение ЗВП, то есть $\min f(x_1, \dots, x_n) = f(x_1^0, \dots, x_n^0)$. Целевая функция "f" может достигать минимума внутри допустимой области или на её границе.

Пусть минимум достигается внутри области \Rightarrow в точке x^0 выполняются необходимые условия локального (безусловного экстремума функции "f"):

$$\frac{\partial f}{\partial x_1} = \dots = \frac{\partial f}{\partial x_n}$$

Это частный случай условия 1 К.-Т. (условия стационарности функции Лагранжа) при $\lambda_1 = \dots = \lambda_m = 0$ все ограничения выключены, так как 'е безусловную оптимизацию) Условия 2 и 3 при этом (при $\lambda_i = 0 (i = \overline{1, m})$) выполняются автоматически.

Пусть минимум достигается на границе допустимой области, то есть является условным extr функции "f" с активными ограничениями задачи для точки минимума точки x^0 . Необходимые условия условного extr (см. с. ???) ($\frac{\partial L}{\partial x_j} = 0; (\frac{\partial L}{\partial \lambda_j} = 0 (j = \overline{1, n}; i = \overline{1, m}))$) влекут за собой выполнение условий 1 и 2 К.-Т., если положительно равными нулю множит. Лагранжа для неактивных ограничений (так как реально они не входят в функцию Лагранжа). Остаётся доказать, что выполняется 3 условие К.-Т. : $\lambda_i \geq 0 (i = \overline{1, m})$

Для наглядности ограничимся случаем двух переменных (n=2).

Уравнение $g(x_1, x_2)$ означает плоскую кривую, а неравенство $g(x_1, x_2) \leq 0$ - одну из частей плоскости, ограниченную этой кривой

Система ограничений

$$\begin{cases} g_1(x_1, x_2) \leq 0 \\ \dots \\ g_m(x_1, x_2) \leq 0 \end{cases}$$

задает криволинейный многоугольник, в каждой вершине которого пересекаются две кривые.

Минимум на границе допустимой области достигается либо на строке этого многоугольника, либо в его вершине.

Пусть минимум - на стороне многоугольника \Rightarrow активным является только одно ограничение и только отвечающий ему множитель Лагранжа $\lambda_k \neq 0$. Функция Лагранжа 'е вид:

$$L = f(x_1, \dots, x_n) + \lambda_k * g_k(x_1, \dots, x_n),$$

где $g_k = 0$ - активное ограничение.

В точке минимума выполняются необходимые условия. Условия условного extr (см. с. ???):

$$\frac{\partial L}{\partial x_1} = \dots = \frac{\partial L}{\partial x_n} = \frac{\partial L}{\partial \lambda_k}$$

или

$$\begin{cases} \nabla L = \nabla f + \lambda_k * \nabla g_k = 0 \\ g_k = 0, \end{cases}$$

$$\Rightarrow \nabla f = -\lambda_k * \nabla g_k, (*)$$

то есть векторы ∇f и ∇g_k — коллинеарны

Функция $g_k < 0$ внутри допустимой области и $g_k > 0$ вне её \Rightarrow вектор ∇g_k направлен из допустимой области (в сторону возрастания функции " g_k ")

Значение функции " f " внутри допустимой области больше, чем в точке минимума $\Rightarrow \nabla f$ направлен внутрь допустимой области.

Таким образом, векторы ∇f и ∇g_k противонаправлены и в равенстве (*) коэффициенты коллинеарности $\lambda_k \leq 0 \Rightarrow \lambda_k \geq 0$, то есть условие 3 К.-Т. доказано для случая, когда минимум достигается на стороне допустимого многоугольника.

Можно показать, что условие 3 К.-Т. ($\lambda_i \geq 0 (i = \overline{1, m})$) выполняется и для случая, когда минимум достигается в вершине допустимого многоугольника.

Таким образом, необходимость К.-Т. доказана.

6 Лекция №6. Теорема Куна-Таккера(продолжение)

6.1 Доказательство теоремы Куна-Таккера

2. Достаточность

Пусть в точке $x^0 = (x_1^0, \dots, x_n^0)$ выполняются условия 1-3 теоремы Куна-Таккера.

Имеем выпуклые функции " f, g_1, \dots, g_m " и выпуклую допустимую область \Rightarrow

\Rightarrow Функция Лагранжа

$L = f + \lambda_1 g_1 + \dots + \lambda_m g_m$ ($\lambda_1 \geq 0, \dots, \lambda_m \geq 0$) также выпукла (см. св-во 2 выпуклых ф-ий)

Если в точке $x^0 = (x_1^0, \dots, x_n^0)$ выполняется условие 1 теоремы Куна-Таккера $\frac{\partial L}{\partial x_1} = \dots = \frac{\partial L}{\partial x_n} = 0$, (т.е. $\nabla L(x^0) = 0$) то эта точка - точка \min выпуклой функции Лагранжа " L " в допустимой области.

Обозначим $\min L(x) = L(x^0) = L^0 \Rightarrow L^0 \leq L$

Но вследствие условия 2 теоремы Куна-Таккера

$$\lambda_1 g_1^0 = \dots = \lambda_m g_m^0 = 0 \Rightarrow L^0 = f^0, f^0 \leq L$$

Кроме того, в допустимой области $g_1 \leq 0, \dots, g_m \leq 0$ и по условию 3 теоремы Куна-Таккера, $\lambda_1 \geq 0, \dots, \lambda_m \leq 0 \Rightarrow \lambda_1 g_1 = \dots = \lambda_m g_m \leq 0 \Rightarrow$

в допустимой области

$L = f + \lambda_1 g_1 + \dots + \lambda_m g_m \leq f \Rightarrow$ в допустимой области:

$f^0 \leq L \leq f$, т.е. $f^0 \leq f \Rightarrow \min f = f^0 = f(x^0)$, т.е. точка $x^0 = (x_1^0, \dots, x_n^0)$ - точка минимума (глобального) целевой функции в допустимой области. Т. О. достаточность теоремы Куна-Таккера доказана.

ч и т.д.

6.2 Теорема Куна-Таккера (в "седловом" варианте)

Точка $x^0 = (x_1^0, \dots, x_n^0)$ является решением ЗВП (т.е. точкой глобального \min -а функции " f ") $\Leftrightarrow \exists$ неотрицательный вектор множителей Лагранжа

$\lambda^0 = (\lambda_1^0, \dots, \lambda_m^0)$ ($\lambda_i^0 \geq 0; i = \overline{1, m}$) такой, что для функции Лагранжа

$L = (x_1, \dots, x_n; \lambda_1, \dots, \lambda_m) = f(x_1, \dots, x_n) + \sum_{i=1}^m \lambda_i g_i(x_1, \dots, x_n)$ точка $(x^0; \lambda^0)$ является седловой точкой, т.е.

$$L(x^0, \lambda) \leq (x^0, \lambda^0) \leq L(x, \lambda^0) \quad (*)$$

$\forall x \in$ допустимой области, $\lambda \geq 0$

(без доказательства)

Rem:

1. Из неравенства (*) следует, что точка - точка минимума функции, а точка - точка максимума функции по. Существование седловой точки означает равенство минимакса максимуму.
2. Можно показать, что необходимые и достаточные условия того, чтобы являлась седловой точкой функции Лагранжа, имеют вид:

Rem: 1. При доказательстве необходимости условий теоремы Куна-Таккера выпуклость функций и допустимой области не требовалась \Rightarrow условия Куна-Таккера являются необходимыми для произвольной (необязательно выпуклой) ЗМП.

2. Множители Лагранжа " λ_k " представляют собой "цену" ограничения " $g_k \leq 0$ ", т.е. чувствительность оптимального значения целевой функции " f^0 " к нарушению этого ограничения. В функции Лагранжа слагаемые " $\lambda_k g_k$ " представляет собой как бы "штраф" за нарушение ограничения " $g_k \leq 0$ ". Чем больше значение множителя Лагранжа " λ_k " и чем больше нарушено /-щее ограничение (т.е. стало " $g_k > 0$ "), тем больше величина этого "штрафа". На этой идее основан один из методов решения ЗМП - метод штрафных функций, который был рассмотрен ниже.

3. Условия теоремы Куна-Таккера представляют собой систему нелинейных (в общем случае) уравнений и неравенств, которая допускает лишь приближенное решение численными методами. Для решения ЗВП разработали специальные итерационные численные методы, которые заключаются в построении последовательных приближений к точке целевой функции в допустимой области. Критерием окончания итерационного процесса является достижение заданной точности вычислений. В результате определяются приближенные значения.

4. Точное решение ЗВП допускает в случае, когда и целевая функция и все ограничения являются линейными функциями переменных (линейные функции являются выпуклыми в /-ии со свойством 1 выпуклых функций). Такая ЗВП называется задачей линейного программирования (ЗЛП).

6.3 Линейное программирование

7 Лекция №7. Название лекции

7.1

8 Лекция №8. Определение первоначального допустимого базисного решения. Особые случаи симплексного метода.

8.1 Определение первоначального допустимого базисного решения

Базисные решения, получаемые на I шаге, не всегда являются допустимыми.

Рассмотрим один из алгоритмов получения допустимого базисного решения (ДБР):

1. Если в каждом уравнении дополнительная переменная и свободный член, стоящий в правой части, имеют одинаковые знаки, то дополнительные переменные берём в качестве базисных и при этом получаем ДБР.

2. Если хотя бы в одном уравнении дополняется переменная и свободный член 've противоположные знаки (и дополнительные переменные в качестве базисных то есть 1 базисное решение get-ся недопустимым), то в системе (1) (в которой базисные выражаются через свободные) рассм-ем \forall ур-е с отрицательным свободным членом и переводим в базисные \forall из свободных переменных, входящих в это уравнение с положительным коэффициентом. Процедура повторяется до достижения ДБР. При этом (при возможности выбора) следует переводить из свободных в базисные ту свободную переменную, которая def-т в качестве разрешающего уравнения с отрицательным свободным членом. Только в этом случае новые базисные решения б. 've меньше отрицательных компонент.

3. Если базисное решения недопустимое и в уравнениях с отрицательным свободным членом \nexists свободных переменных с положительным коэффициентами, то \nexists ДБР (то есть условия ЗЛП противоречивы).

ex:

$F = x_1 + x_2 \rightarrow \max$ при

$$\begin{cases} x_1 - x_2 \leq -1 \\ x_1 - x_2 \geq -3 \\ x_1 \leq 3 \\ x_1, x_2 \geq 0 \end{cases}$$

В каноническом виде

$$\begin{cases} x_1 - x_2 + x_3 & = -1 \\ x_1 - x_2 & - x_4 = -3 \\ x_1 & + x_5 = 3 \\ x_i \geq 0 \ (i = \overline{1, 5}) \end{cases}$$

I шаг

В соответствии с правилом со стр. ??? в качестве базисных берём дополнительные пе-

ременные (x_3, x_4, x_5) ; свободные - (x_1, x_2) . Базисные - через свободные:

$$\begin{cases} x_3 = -1 - x_1 + x_2 \\ x_4 = 3 + x_1 - x_2 \\ x_5 = 3 - x_1 \end{cases}$$

\Rightarrow базисное решение $X_1 = (0; 0; -1; 3; 3)$ - не является допустимым, то есть оно \notin многоугольнику решений $\Rightarrow \nexists F(X_1)$

Уравнение с отрицательным свободным членом — 1-ое, в нём с положительным коэффициентом — $x_2'' \Rightarrow$ её в базисные (так как при этом будет увеличиваться x_3'')

Оценочные отношения \Rightarrow Наибольшее возможное значение: $x_2 = \min(1; 3; \infty) \Rightarrow$ 1-ое уравнение - разрешающее

II шаг

Базисные — $(x_2; x_4; x_5)$; свободные — (x_1, x_3)

$$\begin{cases} x_2 = 1 + x_1 + x_3 \\ x_4 = 3 + x_1 - (1 + x_1 + x_3) = 2 \\ x_5 = 3 - x_1 \end{cases}$$

\Rightarrow get ДБР: $X_2 = (0; 1; 0; 2; 3)$;

$$F = x_1 + (1 + x_1 + x_3) = 1 + 2x_1 + x_3;$$

$$F(X_2) = 1 \neq F_{max}$$

\Rightarrow следующий шаг симплексного метода...

9 Лекция №9. Название лекции

9.1