

## 第二章计算题

$$\min -4x_1 - 3x_2$$

1、(1) 用单纯形方法求解下面的线性规划

$$s.t. \quad 2x_1 + 3x_2 \leq 14$$

$$3x_1 + x_2 \leq 16$$

$$x_1, x_2 \geq 0$$

(2) 写出该线性规划的影子价格向量；

(3) 若在上面的线性规划中要求变量为整数，在相应的整数规划中，请对变量  $x_1$  写出对应的割平面方程。

或 (3) 若在上面的线性规划中要求变量为整数，用分枝定界法求解相应的整数规划，针对对变量  $x_2$  写出分枝后的线性规划。

解：(1) 问题化为标准型：

$$\min -4x_1 - 3x_2$$

$$s.t. \quad 2x_1 + 3x_2 + x_3 = 14$$

$$3x_1 + x_2 + x_4 = 16$$

$$x_1, x_2, x_3, x_4 \geq 0$$

$p_3, p_4$  为初始可行基， $(0, 0, 4, 3)^T$  为初始基可行解，相应的单纯形表如下

$c_j$			-4	-3	0	0	$\theta_j$
cB	B	b	p1	p2	p3	p4	
0	p3	14	2	3	1	0	7
0	p4	16	(3)	1	0	1	16/3
$\sigma_j$			-4	-3	0	0	
0	p3	10/3	0	(7/3)	1	-2/3	10/7
-4	p1	16/3	1	1/3	0	1/3	16
$\sigma_j$			0	-5/3	0	4/3	
-3	p2	10/7	0	1	3/7	-2/7	
-4	p1	34/7	1	0	-1/7	3/7	
$\sigma_j$			0	0	5/7	6/7	

判别数均非负，所以得到最优解为  $(\frac{34}{7}, \frac{10}{7})^T$ ，最有函数值  $f^* = -\frac{166}{7}$ 。

$$(2) \text{ 影子价格向量为 } (c_B^T B^{-1})^T = \left( (-4, -3) \begin{pmatrix} -\frac{1}{7} & \frac{3}{7} \\ \frac{3}{7} & -\frac{2}{7} \end{pmatrix} \right)^T = \left( -\frac{5}{7}, -\frac{6}{7} \right)^T$$

(3) (5分) 由单纯形表可以得到

$$x_1 - \frac{1}{7}x_3 + \frac{3}{7}x_4 = \frac{34}{7},$$

$$\text{即 } x_1 - x_3 - 4 = \frac{6}{7} - \frac{6}{7}x_3 - \frac{3}{7}x_4$$

$$\text{割平面方程为 } \frac{6}{7} - \frac{6}{7}x_3 - \frac{3}{7}x_4 \leq 0.$$

(4) 对  $x_2$  进行分枝,

$$x_2 = \frac{10}{7} = 1 + \frac{3}{7} \quad \begin{matrix} x_2 \leq 1 \\ x_2 \geq 2 \end{matrix}$$

将原问题分枝为两个子问题

<p>(P1)</p> $\begin{aligned} \min \quad & -4x_1 - 3x_2 \\ \text{s.t.} \quad & 2x_1 + 3x_2 \leq 14 \\ & 3x_1 + x_2 \leq 16 \\ & \underline{x_2 \leq 1} \\ & x_1, x_2 \geq 0 \end{aligned}$	<p>(P2)</p> $\begin{aligned} \min \quad & -4x_1 - 3x_2 \\ \text{s.t.} \quad & 2x_1 + 3x_2 \leq 14 \\ & 3x_1 + x_2 \leq 16 \\ & \underline{x_2 \geq 2} \\ & x_1, x_2 \geq 0 \end{aligned}$
---	---

### 第三章计算题

1. 用 Newton 法求解  $\min x_1^4 + x_2^2 - 2x_1 - x_2$ , 设初始点为  $x^{(0)} = (1, 1)^T$ .

$$\text{解: } g(x) = (4x_1^3 - 2, 2x_2 - 1)^T, G(x) = \begin{pmatrix} 12x_1^2 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix}$$

$$x^{(0)} = (1, 1)^T, g_0 = (2, 1)^T, G(x_0) = \begin{pmatrix} 12 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix} \text{ 正定,}$$

$$x^{(1)} = x^{(0)} - G_0^{-1} p_0 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 12 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix}^{-1} \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} \frac{1}{12} & 0 \\ 0 & \frac{1}{2} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{5}{6} \\ \frac{1}{2} \end{pmatrix},$$

2. 用 PRP 方法求解问题  $\min 2x_1^2 + x_2^2 - 2x_1x_2 + 6x_1$ , 初始点  $x^{(0)} = (0, 0)^T$ .

$$\text{解: } g(x) = (4x_1 - 2x_2 + 6, -2x_1 + 2x_2)^T, x^{(0)} = (0, 0)^T, g_0 = (6, 0)^T, p_0 = -g_0 = (-6, 0)^T,$$

一维搜索:  $\min f(x^{(0)} + \alpha p_0) = 72\alpha^2 - 36\alpha$  的最优解为  $\alpha_0 = \frac{1}{4}$ ,

$$x^{(1)} = x^{(0)} + \alpha_0 p_0 = \left(-\frac{3}{2}, 0\right)^T,$$

$$g^{(1)} = (0, 3)^T,$$

根据 PRP 方法, 有  $p_1 = -g_1 + \beta_0 p_0$ ,  $\beta_0 = \frac{g_1^T (g_1 - g_0)}{g_0^T g_0} = \frac{1}{4}$ ,

$$p_1 = \left(-\frac{3}{2}, -3\right)^T,$$

一维搜索:  $\min f(x^{(1)} + \alpha p_1) = \frac{9}{2}\alpha^2 - 9\alpha - \frac{9}{2}$  的最优解为  $\alpha_1 = 1$ ,

$$x^{(2)} = x^{(1)} + \alpha p_1 = (-3, -3)^T, \quad g_2 = (0, 0)^T.$$

因此最优解为  $x^* = x^{(2)} = (-3, -3)^T$ 。

3. 用 FR 共轭梯度方法求解问题  $\min f(x) = \frac{3}{2}x_1^2 + \frac{1}{2}x_2^2 - x_1x_2 - 2x_1$ , 初

始点  $x^{(0)} = (0, 0)^T$ 。

解:  $g(x) = (3x_1 - x_2 - 2, x_2 - x_1)^T$ ,  $x^{(0)} = (0, 0)^T$ ,  $g_0 = (-2, 0)^T$ ,  $p_0 = -g_0 = (2, 0)^T$ ,

一维搜索:  $\min f(x^{(0)} + \alpha p_0) = 6\alpha^2 - 4\alpha$  的最优解为  $\alpha_0 = \frac{1}{3}$ ,

$$x^{(1)} = x^{(0)} + \alpha_0 p_0 = \left(\frac{2}{3}, 0\right)^T,$$

$$g^{(1)} = \left(0, -\frac{2}{3}\right)^T,$$

根据 FR 公式, 有  $p_1 = -g_1 + \beta_0 p_0$ ,  $\beta_0 = \frac{g_1^T g_1}{g_0^T g_0} = \frac{1}{9}$ ,

$$p_1 = \left(\frac{2}{9}, \frac{2}{3}\right)^T,$$

一维搜索:  $\min f(x^{(1)} + \alpha p_1) = \frac{4}{27}\alpha^2 - \frac{4}{9}\alpha + \frac{2}{3}$  的最优解为  $\alpha_1 = \frac{3}{2}$ ,

$$x^{(2)} = x^{(1)} + \alpha p_1 = (1, 1)^T, \quad g_2 = (0, 0)^T.$$

因此最优解为  $x^* = x^{(2)} = (1, 1)^T$ ,  $f^* = -1$ 。

4. 用 DFP 方法求解问题  $\min x_1^2 + 2x_2^2 - 2x_1x_2 - 4x_1$ , 初始点  $x^{(0)} = (1, 1)^T$ 。

$$H_0 = I. \text{ DFP 矩阵修正公式为 } H_{k+1} = H_k - \frac{H_k y_k y_k^T H_k}{y_k^T H_k y_k} + \frac{s_k s_k^T}{y_k^T s_k}.$$

解:  $g(x) = (2x_1 - 2x_2 - 4, 4x_2 - 2x_1)^T$

$x_0 = (1, 1)^T \Rightarrow g_0 = (-4, 2)^T, p_0 = -g_0 = (4, -2)^T$

(i) 求迭代点  $x_1$ , 令  $\varphi_0(d) = f(x_0 + d p_0) = 40d^2 - 20d - 3 \Rightarrow$  极小点  $d_0 = \frac{1}{4}$

$\therefore x_1 = x_0 + d_0 p_0 = (2, 0.5)^T \Rightarrow g_1 = (-1, -2)^T$

$\Rightarrow s_0 = x_1 - x_0 = (1, -0.5)^T, y_0 = g_1 - g_0 = (3, -4)^T$

由DFP修正公式, 得:  $H_1 = H_0 - \frac{H_0 y_0 y_0^T H_0}{y_0^T H_0 y_0} + \frac{s_0 s_0^T}{y_0^T s_0} = \frac{1}{100} \begin{pmatrix} 84 & 38 \\ 38 & 41 \end{pmatrix}$

下一搜索方向为  $p_1 = -H_1 g_1 = (1.6, 1.2)^T$

(ii) 求迭代点  $x_2$ , 令  $\varphi_1(d) = f(x_1 + d p_1) = 1.6d^2 - 4d - 5.5 \Rightarrow$  极小点  $d_1 = 1.25$

$\therefore x_2 = x_1 + d_1 p_1 = (4, 2)^T, g_2 = (0, 0)^T$

故  $x^* = x_2 = (4, 2)^T, f^* = -8$ .

## 第 4 章 计算题

1. 用外罚函数法求解  $\min x_1^2 + 3x_2^2$   
 $s.t. x_1 + 2x_2 - 1 = 0$

解: 构造增广目标函数是  $P(x, \sigma) = x_1^2 + 3x_2^2 + \sigma(x_1 + 2x_2 - 1)^2$ ,

(注: 可以是  $P(x, \sigma) = x_1^2 + 3x_2^2 + \frac{\sigma}{2}(x_1 + 2x_2 - 1)^2$ )

$$\frac{\partial P(x, \sigma)}{\partial x_1} = 2x_1 + 2\sigma(x_1 + 2x_2 - 1)$$

$$\frac{\partial P(x, \sigma)}{\partial x_2} = 6x_2 + 4\sigma(x_1 + 2x_2 - 1)$$

求驻点:  $\frac{\partial P(x, \sigma)}{\partial x_1} = \frac{\partial P(x, \sigma)}{\partial x_2} = 0$ , 得  $x_1 = \frac{3\sigma}{3+7\sigma}, x_2 = \frac{2\sigma}{3+7\sigma}$ ,

$$\text{令 } \sigma \rightarrow +\infty, \quad x_1 \rightarrow \frac{3}{7}, x_2 \rightarrow \frac{2}{7}. \quad x \rightarrow x^* = \left(\frac{3}{7}, \frac{2}{7}\right)^T, f^* = \frac{3}{7}。$$

2. 用内罚函数法（对数罚函数）求解  $\min x_1^2 + 5x_2^2$   
 $s.t. \quad x_1 + x_2 - 3 \geq 0$

解：构造增广目标函数是  $B(x, r) = x_1^2 + 5x_2^2 - r(x_1 + x_2 - 3)$ ，

$$\frac{\partial B(x, r)}{\partial x_1} = 2x_1 - \frac{r}{x_1 + x_2 - 3}$$

$$\frac{\partial B(x, r)}{\partial x_2} = 10x_2 - \frac{r}{x_1 + x_2 - 3}$$

$$\text{令 } \frac{\partial B(x, r)}{\partial x_1} = \frac{\partial B(x, r)}{\partial x_2} = 0,$$

$$\text{得 } x_1 = \frac{30 + \sqrt{900 + 240r}}{24}, x_2 = \frac{30 + \sqrt{900 + 240r}}{120} \quad (\text{负号舍去})$$

$$\text{令 } r \rightarrow 0, \quad x_1 \rightarrow \frac{5}{2}, x_2 \rightarrow \frac{1}{2}. \quad x \rightarrow x^* = \left(\frac{5}{2}, \frac{1}{2}\right)^T, f^* = \frac{15}{2}。$$

3、用乘子法求解问题  $\min x_1^2 + 2x_2^2$   
 $s.t. \quad 2x_1 + x_2 - 4 = 0$

解：构造增广拉格朗日函数为

$$M = x_1^2 + 2x_2^2 - \lambda(2x_1 + x_2 - 4) + \frac{\sigma}{2}(2x_1 + x_2 - 4)^2,$$

$$\text{令 } \frac{\partial M}{\partial x_1} = 2x_1 - 2\lambda + 2\sigma(2x_1 + x_2 - 4) = 0, \quad \frac{\partial M}{\partial x_2} = 4x_2 - \lambda + \sigma(2x_1 + x_2 - 4) = 0,$$

$$\text{解得 } x_1 = \frac{16\sigma + 4\lambda}{9\sigma + 4}, x_2 = \frac{4\sigma + \lambda}{9\sigma + 4}。$$

根据乘子迭代公式

$$\lambda_{k+1} = \lambda_k - \sigma(2x_1 + x_2 - 4) = \frac{4}{9\sigma + 4}\lambda_k + \frac{16\sigma}{9\sigma + 4}。$$

当  $\sigma > 0$  时，迭代收敛，且  $\lambda_k \rightarrow \lambda^* = \frac{16}{9}。$

在  $x_1 = \frac{16\sigma + 4\lambda}{9\sigma + 4}, x_2 = \frac{4\sigma + \lambda}{9\sigma + 4}$  中，令  $\lambda = \frac{16}{9}$ ，得  $x_1 = \frac{16}{9}, x_2 = \frac{4}{9}。$

$$f^* = \frac{32}{9}。$$

4. 已知  $x^* = (1, 3)^T$  是求下面问题的 KT 点，确定常数  $p$  的取值范围。

$$\begin{aligned} \min \quad & px_1^2 + x_2^2 \\ \text{s.t.} \quad & c_1(x) = x_1 + x_2 - 4 = 0 \\ & c_2(x) = -3x_1 + x_2 \geq 0 \end{aligned}$$

解：点  $x^* = (1, 3)^T$  处的有效集为  $I^* = \{1, 2\}$ ，

$$\nabla f(x) = (2px_1, 2x_2)^T, \quad \nabla f(x^*) = (2p, 6)^T, \quad \nabla c_1(x) = (1, 1)^T, \quad \nabla c_2(x) = (-3, 1)^T,$$

$x^* = (1, 3)^T$  是问题的 KT 点，所以存在乘子  $\lambda_1, \lambda_2$ ，使得下面条件成立。

$$\nabla f(x^*) - \lambda_1 \nabla c_1(x^*) - \lambda_2 \nabla c_2(x^*) = 0,$$

$$\lambda_2 \geq 0$$

根据由  $\begin{pmatrix} 2p \\ 6 \end{pmatrix} - \lambda_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} - \lambda_2 \begin{pmatrix} -3 \\ 1 \end{pmatrix} = 0$ ，可以得

$$\lambda_1 = \frac{9+p}{2}, \lambda_2 = \frac{3-p}{2}.$$

由  $\lambda_2 = \frac{3-p}{2} \geq 0$ ，解得  $p \leq 3$ 。

$$\min x_1^2 - x_2 + 3x_3$$

5. 求下面问题的可行的 KT 点  $\text{s.t. } c_1(x) = x_1 + x_2 + x_3 \geq 0$

$$c_2(x) = x_1^2 + 2x_2 - x_3 = 0$$

解：  $\nabla f(x) = (2x_1, -1, 3)^T$ ，  $\nabla c_1(x) = (1, 1, 1)^T$ ，  $\nabla c_2(x) = (2x_1, 2, -1)^T$

$$\nabla f(x) - \lambda_1 \nabla c_1(x) - \lambda_2 \nabla c_2(x) = 0$$

可行的 KT 点满足条件  $\lambda_1 c_1(x) = 0$ ,

$$\lambda_1 \geq 0$$

根据  $\nabla f(x) - \lambda_1 \nabla c_1(x) - \lambda_2 \nabla c_2(x) = 0$  得  $\begin{pmatrix} 2x_1 \\ -1 \\ 3 \end{pmatrix} - \lambda_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} - \lambda_2 \begin{pmatrix} 2x_1 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$

进而解得：  $\lambda_1 = \frac{5}{3}$ ，  $\lambda_2 = -\frac{4}{3}$ ，  $x_1 = \frac{5}{14}$

根据  $\lambda_1 c_1(x) = 0$ ，  $\lambda_1 \neq 0$  可得：  $c_1(x) = x_1 + x_2 + x_3 = 0$

联合  $c_2(x) = x_1^2 + 2x_2 - x_3 = 0$ ，得到  $x_2 = -\frac{95}{588}$ ，  $x_3 = -\frac{115}{588}$

由于  $\lambda_1 = \frac{5}{3} > 0$ ,  $(\frac{5}{14}, -\frac{95}{588}, -\frac{115}{588})^T$  为可行的 KT 点。

$$\min x_1^2 + 2x_1x_2 + 4x_1x_3 + 2x_2^2 + 2x_2x_3 + 6x_3^2 - 4x_1 + 3x_2 + x_3$$

五、求解二次规划  $s.t. x_1 + 2x_3 = 1$

$$-x_2 + x_3 = 2$$

$$\text{解: } G = \begin{bmatrix} 2 & 2 & 4 \\ 2 & 4 & 2 \\ 4 & 2 & 12 \end{bmatrix}, \quad c = \begin{bmatrix} -4 \\ 3 \\ 1 \end{bmatrix}, \quad A = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \\ 2 & 1 \end{bmatrix}, \quad b = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix}$$

根据等式约束二次规划最优解的充要条件有

$$\begin{pmatrix} G & -A \\ A^T & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ \lambda \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -c \\ b \end{pmatrix}$$

$$\text{即} \begin{bmatrix} 2 & 2 & 4 & -1 & 0 \\ 2 & 4 & 2 & 0 & 1 \\ 4 & 2 & 12 & -2 & -1 \\ 1 & 0 & 2 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 1 & 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ \lambda_1 \\ \lambda_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 4 \\ 3 \\ -1 \\ 1 \\ 2 \end{bmatrix}$$

该方程组有唯一解  $(6, -\frac{9}{2}, -\frac{5}{2}, -11, 8)^T$

因此最优解为  $x^* = (6, -\frac{9}{2}, -\frac{5}{2})^T$ , 最优乘子向量为  $\lambda^* = (-11, 8)^T$