

Лабораторная работа №7

1 Влияние степени штрафа на сходимость

Будем рассматривать следующую задачу.

$$\begin{aligned} S_\gamma(x) &= Q(x) + \gamma H(x), \\ H(x) &= \max\{0, g(x)\}^r, \\ Q(x) &= (x_1 - 0.1)^2 + 0.1(x_2 - 0.8)^2, \\ -1 &\leq x_1 \leq 2, \quad -1 \leq x_2 \leq 2, \\ g(x) &= -9x_1^2 - x_2^2 + 1, \\ x^0 &= (0.6, -0.7). \end{aligned}$$

Исследуем влияние степени штрафа r на сходимость метод сопряжённых градиентов Флетчера-Ривса. Теория говорит нам, что в случае $r \leq 1$ нарушается гладкость. Что препятствует использованию локальных методов первого порядка и выше. В самом деле, запустив метод сопряжённых градиентов на нашей задаче при $r = 0.5$, получим, что он сойдётся не в точку локального минимума.

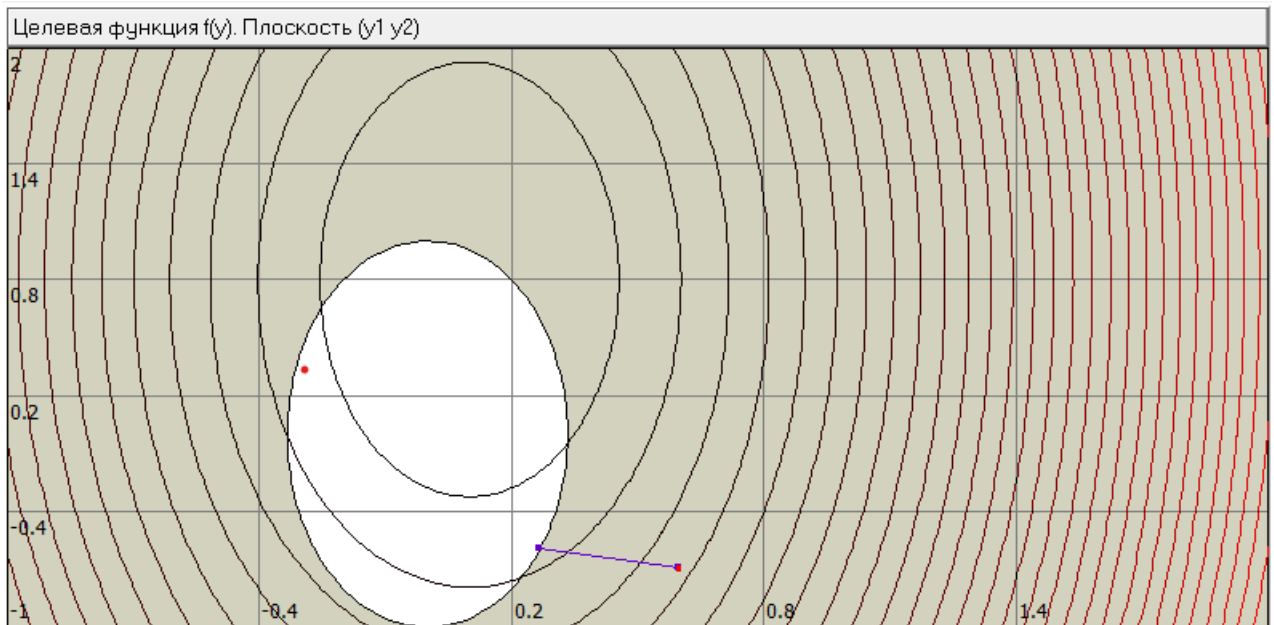


Рис. 1: $r = 0.5$

В случае $r > 1$ появляется гладкость ($r \leq 2$ – первого порядка, $r \leq 3$ – второго и т.д.) и можем спокойно использовать метод. Так при $r = 2$ наблюдаем, что метод сошёлся в точку минимума за 10 итераций.

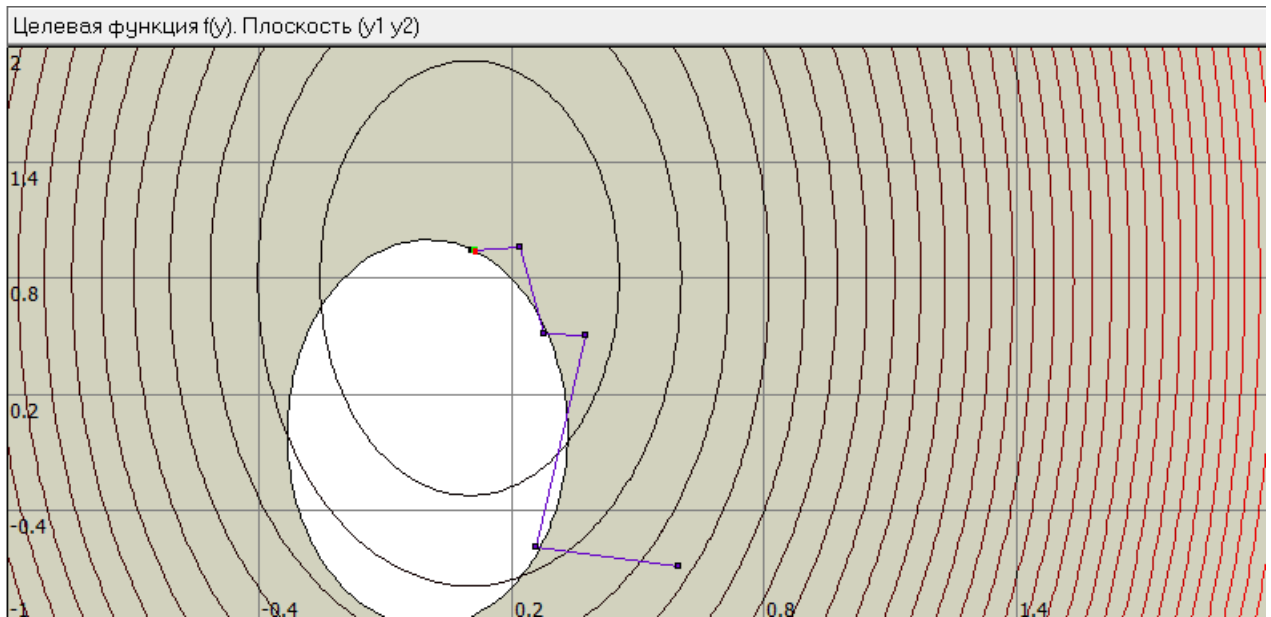


Рис. 2: $r = 2$

При этом для обеспечения высокой точности решения задачи значение коэффициента штрафа должно стать очень большим, но это приводит к плохой обусловленности задачи со штрафом (то есть к её сильной овражности).

Повышая значение r , увеличивается число итераций метода. При $r = 3.5$ оно становится равным 18.

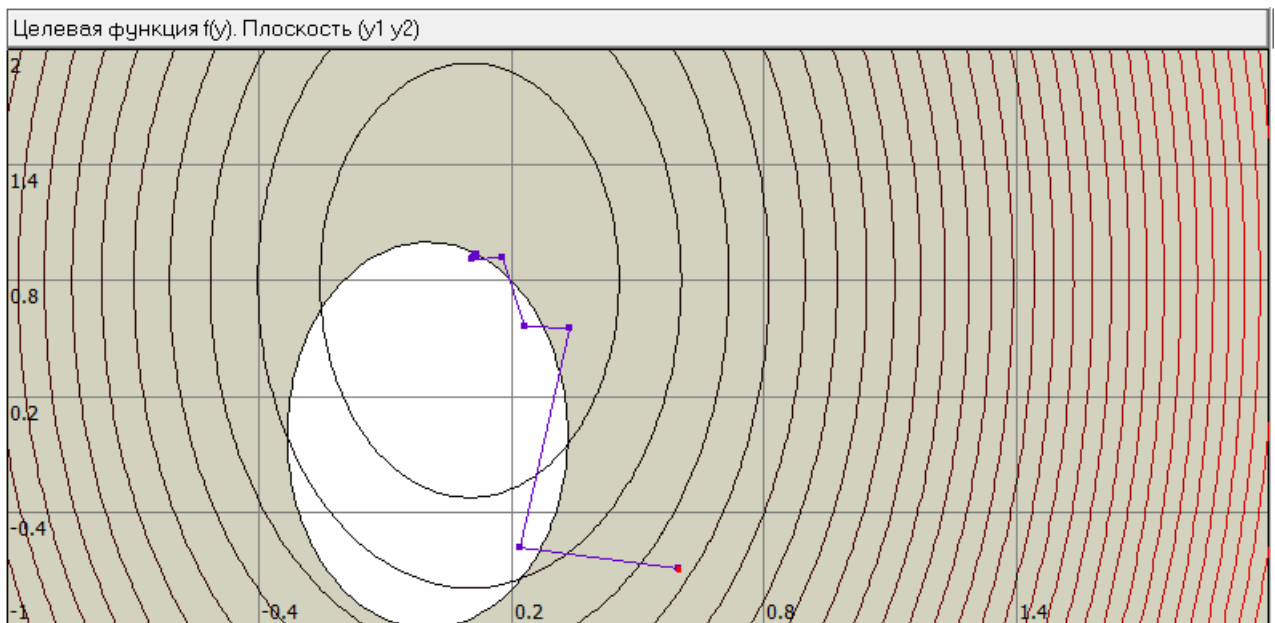


Рис. 3: $r = 3.5$

При $r = 5$ (макс. значение в LocOpt) будет равно 30. Также подход к точке происходит из области недопустимого множества. В окрестности точки производится множество операций на уточнение решения.

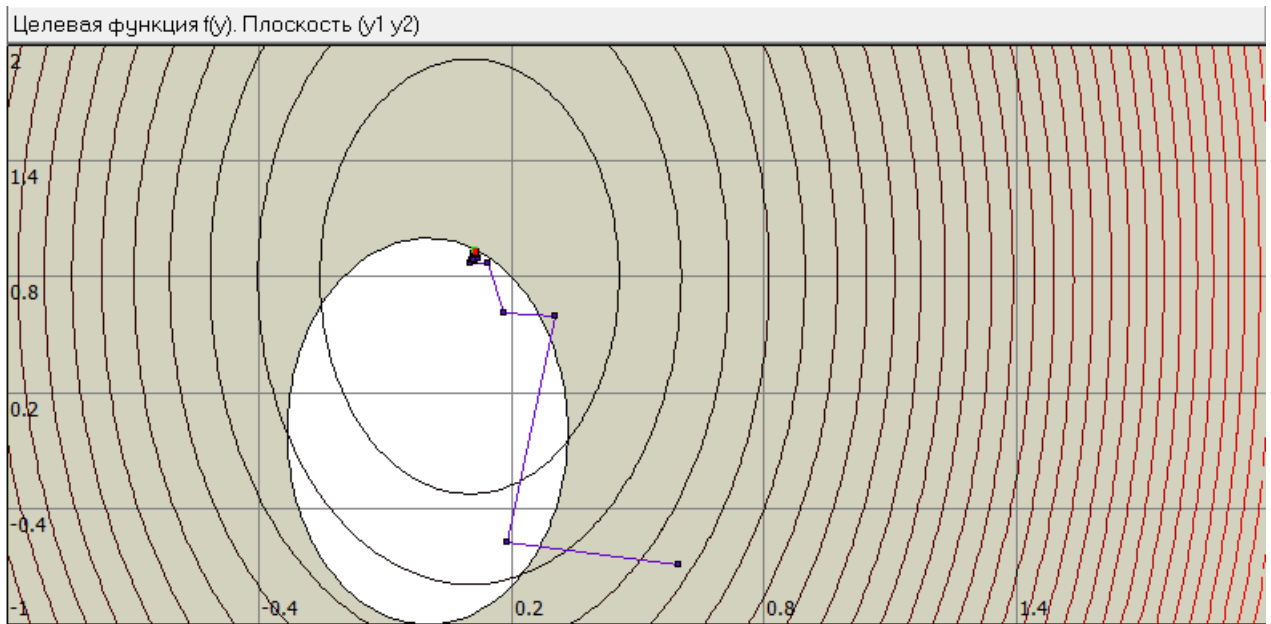


Рис. 4: $r = 5$

2 Метод модифицированной функции Лагранжа

Продemonстрируем превосходство метода модифицированной функции Лагранжа на той же задаче.

В методе модифицированной функции Лагранжа коэффициент штрафа γ не обязан стремиться в бесконечность, как для метода внешнего штрафа. Он должен быть достаточно большим, но конечным. Взяв $\gamma = 1000$, получим точный результат.

Статистика по шагу			
Шаг k:	<input type="text" value="25"/>	Принять <input type="checkbox"/>	<input type="button" value="▶"/>
Текущая точка Y_k	Y1	0.11471	
	Y2	0.93893	
Козф.штрафа γ_k	-----		
Точность реш-я ε	0.01		
Целевая ф-ия f_k	0.00214632649		
Со штрафом S_k	0.002146322122		
Наруш-е огр-й G_k	0		
$\ \pi_D(-\nabla S_{k-1})\ $	0.0007855971941		
Норм-й $\pi_D(-\nabla S_{k-1})$	-0.4949	0.8689	
Напрвл-е шага d_{k-1}	0	0	
Невязка V_{k-1}	0.0007826902017		
λ_{k-1}	0.0144328723753029		