

در ①: وقتی قرار است به ازای $\forall z$ حداکثر قرار باشد، مرتباً به \max_z بگردیم باید

قرار باشد در ②: برابر رسیدن به \max ، باید z به مرتباً بحسب $1, 1, 1, \dots$

جلسه ششم شنبه ۱۲، ۱۳، ۱۴۰۲ ۰۲ - ۰۳ - ۲۰۲۴

یادآور و دوره: مسأله کلی با عدم قطعیت $\min \{C^T x + d \mid Ax \leq b; [c, d; A, b] \in U\}$

را میتوان به صورت معادله به صورت رویه بنویسیم: $\min \{C^T x \mid A^T x \leq b; [a; b] \in U\}$ (شکل اصلی صورت)

$[a; b] = [a^0; b^0] + \sum_{\ell=1}^L z_{\ell} [a^{\ell}; b^{\ell}]$ و $z = [z_1, \dots, z_L] \in Z$ ★

① مثالی که بررسی کردیم $Z = \{z \in \mathbb{R}^L \mid \|z\|_{\infty} \leq 1\}$ ↔

$(a^0)^T x + \sum z_{\ell} (a^{\ell})^T x \leq b^0 + \sum z_{\ell} b^{\ell} \quad \forall z \in Z$ (صورت معادله)

$\sum z_{\ell} [(a^{\ell})^T x - b^{\ell}] \leq b^0 - (a^0)^T x \quad \forall z: \|z\|_{\infty} \leq 1$

$\equiv |z_{\ell}| \leq 1 \quad \forall \ell$ اگر قرار باشد به ازای هر z حداکثر قرار باشد، مرتباً به \max

$\max_{|z_{\ell}| \leq 1} \{ \dots \} \leq b^0 - (a^0)^T x \quad \longleftrightarrow \quad \sum_{\ell=1}^L |(a^{\ell})^T x - b^{\ell}| \leq b^0 - (a^0)^T x$

\max را میتوان با \max نوشت (RC)

با تکنیک گفت شده، شرط قدر مطلق فردی با $2L+1$ شرط بدون عدم قطعیت...

... نرسیم. کل هدف همین است که مثلاً با عدم قطعیت را به صورت معادله بدون (x)

قطعیت تبدیل کنیم که دیگر با ابزارهای استاندارد حل می‌شود

مثال ۲: $Z = \{ z \in \mathbb{R}^L \mid \|z\|_2 \leq \Omega \}$ شعاع ثابت

$$\max_{z \in Z} \left\{ \sum z_\ell [(a^\ell)^T x - b^\ell] \right\} \leq b^0 - (a^0)^T x$$

طبق نامعادله کوشر-سوارتز داریم: Ω^2

$$\left(\sum_{\ell=1}^L z_\ell [(a^\ell)^T x - b^\ell] \right)^2 \leq \left(\sum z_\ell^2 \right) \left(\sum [(a^\ell)^T x - b^\ell]^2 \right)$$

حالت مساوی هم رخ می‌دهد زیرا شرط است این برود که $\frac{(a^\ell)^T x - b^\ell}{z_\ell} = \frac{(a^1)^T x - b^1}{z_1} \quad \forall z_1 \leq z \leq L$

در نتیجه: شرط معادل می‌شود: $\Omega \sqrt{\sum_{\ell=1}^L [(a^\ell)^T x - b^\ell]^2} \leq b^0 - (a^0)^T x$

باز مثلاً با عدم قطعیت (یعنی ضابطه ورودی z_ℓ ها) تبدیل به یک Quadratic Problem

بدون عدم قطعیت شد که به صورت استاندارد قابل حل است

چون تساوی رخ ندهد، شرط معادل شرط لازم و کافی است. اگر نرسیم (بازار یک هتج ای)

تساوی هم تساوی رخ می‌دهد (که در مثال داریم) مرشد شرط کافی.

بعد از بررسی دو حالت ①، ② برابر شد * (صفحه 39)، حالت کلی را بررسی میکنیم:

شرط حالت کلی: $\boxed{\star}$
$$Z = \{ z \in \mathbb{R}^L \mid \exists u: Pz + Qu + r \in K \}$$

K is closed convex cone, if K is not polyhedra; interior $K \neq \emptyset$.

اگر K چندوجهی نباشد، قضای داخلی این جی نباشد.

این شرط نسبت به دو مثال ①، ② کلی تر است، یعنی با انتخاب K, r, Q, P

متناسب آن شرط ها به دست می آید.

① $\|z\|_{\infty} \leq 1 \iff \begin{bmatrix} z \\ 1 \end{bmatrix} \in K_{\infty} \Rightarrow \begin{cases} P = [I; 1] \\ Q = 0 \\ r = 0 \\ K = K_{\infty} \end{cases} \quad \bar{z} = \begin{bmatrix} z \\ 1 \end{bmatrix}$

② $\|z\|_2 \leq 1 \iff \overset{K_2 =}{\text{Lorentz Cone}}: \left\{ x \in \mathbb{R}^n \mid x_n \geq \sqrt{x_1^2 + \dots + x_{n-1}^2} \right\}$
محدود لورنتز

P, Q, r دقیقاً مثل قبلی هستند، فقط K این است: Lorentz Cone

یا همان K_2 . نکته جالب این است که $K_2^* = K_2$.

تاثیر دهم شرط کلی گفته شده، تا حد زیادی کلی است و خیلی از حالت ها را

در بر میگیرد.

• قضیه در شرایط \square (منوالی 4) برابر مسئله \star (منوالی 39) است، شرط $a^T x \leq b$ معادله

می‌تواند با شروط زیر جایگزین شود: این 4 شرط هیچ عدم قطعیتی ندارند دیگر.

$$r^T y + (a^0)^T x \leq b^0$$

$$Q^T y = 0$$

$$(P^T y)_l + (a^l)^T x = b^l \quad l = 1, \dots, L$$

$$y \in K^* \quad \text{منظور از } l \text{ اُم است.}$$

اثبات: x is feasible is equivalent to $\underbrace{(a^0)^T x - b^0}_{d(x)} + \sum_{l=1}^L z_l \underbrace{[(a^l)^T x - b^l]}_{c_l(x)} \leq 0$

دقیق و از آن به برقرار باشد، از آن \sup_z هم برقرار باشد.

$$\sup_{z \in Z} \{ d(x) + \underbrace{z^T C(x)}_{\text{بردار می‌نویسیم}} \} \leq 0 \Leftrightarrow \sup_{z \in Z} \{ z^T C(x) \} \leq -d(x)$$

چون دامنه z نیست

از \sup بیرون برآید

$$\Leftrightarrow \max_{z, u} \{ C^T(x) z \mid Pz + Qu + r \in K \} \leq -d(x)$$

مسئله بهینه‌ساز cenic است. چون فرض کرده ایم، نقطه داخلی هم نیست.

می‌توانیم نتیجه بگیریم شرط Slater برقرار است \rightarrow جواب مسئله دوگانه برابر با

جواب مسئله اولیه است. پس مسئله دوگانه را می‌نویسیم.

$$\min_{r^T y} \{ \text{subject to } Q^T y = 0, P^T y = -c(x), y \in k_* \} \leq -d(x)$$

چون جواب مسئله اصل و دوگان یکی است، به جابجایی \max که در مسئله اصل است \min می‌شود.

که جواب مسئله دوگان است را می‌گذاریم که جواب آن مسئله شرط‌ها را 4 گانه:

$$r^T y \leq -d(x), Q^T y = 0, P^T y = -c(x), y \in k_*$$

که تبدیل به یک شرط بدون نایقینیه است که فقط نکته ارجح $y \in k_*$ است.

می‌توانست شرط‌ها به صورتی اشتراک چند شرط باشد، یعنی:

$$Z = \{ z \mid \exists u^1, \dots, u^s : P_i z + Q_i u^i + r^i \in k_i, i \in \{1, \dots, s\} \}$$

اینجا به حالتی که اینها دیگر غیر توخالی است. اثبات می‌رسد:



$$\sum_{i=1}^s r_i^T y^i + (a^0)^T x \leq b^0$$

دقت شود که تا اینجا، شرطی

$$Q_i^T y^i = 0$$

که توخالی معادل مسئله

$$\sum_{i=1}^s (P_i^T y^i)_\ell + (a^\ell)^T x = b^\ell$$

با نایقینیه بود و هنوز

$$\forall i \in \{1, \dots, s\}$$

تقریب نزد ایم جواب

$$y^i \in k_i^*$$

مسئله معادل، دقیقاً جواب

PAPCO

$$Z = \{ z \in \mathbb{R}^L, -1 \leq z_l \leq +1, 1 \leq l \leq L, \}$$

$$\sqrt{\sum_{l=1}^L \frac{z_l^2}{\sigma_l^2}} \leq \Omega$$

از نظر هندسی hyper-cube مستطوری

از نظر هندسی یعنی مستطوری. با این شرط فوچ را تبدیل به فرم کلی کنیم.

$$Q_1 = 0 \rightarrow \text{عبارت مرتبه 1} \quad Q_2 = 0 \rightarrow \text{عبارت مرتبه 2}$$

$$Z = \{ z \in \mathbb{R}^L \mid P_1 z + r_1 \in k_1, P_2 z + r_2 \in k_2 \}$$

$$P_1 z = [z; 0_{1 \times 1}], \quad r_1 = [0_{L \times 1}; 1], \quad \bar{k}_1 = k_\infty$$

$$\hookrightarrow \begin{bmatrix} z \\ 1 \end{bmatrix} \in k_\infty$$

$$P_2 z = [\Sigma^{-1} z; 0] \quad \text{where } \Sigma = \text{diag}(\sigma_1, \dots, \sigma_L)$$

$$r_2 = [0_{L \times 1}; \Omega] \quad \bar{k}_2 = \text{Lorentz Cone}$$

$$[\Sigma^{-1} z; \Omega] \in k_2 \quad \text{در این صورت، شرط دوم مستطوری}$$

از مستطوری معادل شرط دوم صورت سوال. حال که می‌خواهیم فرم استاندارد تبدیل

$$y^1 = [\eta^1; \tau^1] \quad \text{مستطوری، طبق تعریف قضیه، شرط معادله مستطوری}$$

$$y^2 = [\eta^2; \tau^2] \quad (1) \quad \tau_1 + \Omega \tau_2 + \cancel{(a^0)^T x} \leq b^0 - (a^0)^T x$$

$$(2) \quad 0 = 0 \quad (3) \quad (\eta_1 + \Sigma^{-1} \eta_2)_l \leq b^l - (a^l)^T x$$

$$Q_1 = 0 \rightarrow \text{مستطوری}$$

$$(4) \quad \|\eta_1\|_1 \leq \tau_1, \quad \|\eta_2\|_2 \leq \tau_2$$

PAPCO

$$\text{معادل } [\eta_1; \tau_1] \in k_1 \quad \text{معادل } [\eta_2; \tau_2] \in k_2 \text{ dual } 2 \times 11 = (44)$$

برابر شرط چهارم، $k_1 = k_\infty^*$ مرشد و $k_2 = k_2^*$ مرشد

می‌توانیم با عملیات جبر، روابط و شرایط را کمی ساده‌تر بنویسیم.

$v = v_1$
 $w = \sum_{l=1}^{L-1} v_l$ با تغییر متغیر و جایگزینی شرط هاد دیگر می‌رسیم به:

$$\sum_{l=1}^L |v_l| + \alpha \sqrt{\sum_{l=1}^L \sigma_l^2 w_l^2} \leq b^0 - (a^0)^T x \quad (9), (1)$$

$$v_l + w_l = b^l - (a^l)^T x$$

تبدیل شده مسئله بدون عدم قطعیت به فرم Quadratic.

مثال: مسئله Budget Uncertainty

$$Z = \{z \in \mathbb{R}^L : -1 \leq z_l \leq 1, 1 \leq l \leq L, \|z\|_1 \leq \gamma\}$$

معادل

$$Z = \{z \in \mathbb{R}^L : P_1 z + r_1 \in \bar{k}_1, P_2 z + r_2 \in \bar{k}_2\}$$

$$P_1 z = [z; 0], r_1 = [0; 1], \bar{k}_1 = k_\infty$$

$$P_2 z = [z; 0], r_2 = [0; \gamma], \bar{k}_2 = k_1$$

$$y_1 = [v; \tau_1], y_2 = [w, \tau_2] \quad (3) \quad (v+w)_l \leq b^l - (a^l)^T x$$

$$(1) \quad \tau_1 + \gamma \tau_2 \leq b^0 - (a^0)^T x \quad (4) \quad \|v\|_1 \leq \tau_1$$

$$\|w\|_\infty \leq \tau_2$$

$$(2) \quad 0 = 0 \text{ در } 0 = R_2 = R_1 \text{ در } 0$$

PAPCO زم زم آف ایتیم

$$(45) = 3^2 \times 5 \text{ dual}$$

باز مثل قبل، می‌توانیم شروط ①، ④ را ترکیب کنیم و t_1 ، t_2 را حذف کنیم که بشود:

$$\sum_{l=1}^L |v_l| + \underbrace{\gamma |w_l|}_{\text{در واقع}} \leq b_0 - (a^0)^T x \quad l = 1, \dots, L$$

به جای \max_l می‌توانیم از $\max_l |w_l|$ استفاده کنیم \rightarrow $\max_l |w_l|$ است (معدل $l=1$ تا $l=L$)
باب شرط برقرار باشد. فصل یک کتاب تمام شد.

منابع در element قرار داده می‌شود. عتاً Convex را مطالعه کنید.

جلسه هفتم دوشنبه ۱۴۰۲/۱۲/۱۴ دوشنبه ۱۴۰۲/۰۳/۰۹

مسئله استاندارد بهینه‌سازی با عدم قطعیت را به مسئله برنامه‌ریزی استاندارد بدون قطعیت

تبدیل کردیم تا اینجا. تا اینجا نگاه ما به عدم قطعیت، عدم قطعیت کلاسیک دارد.

در مدل دیگر عدم قطعیت به صورت تصادفی Stochastic است. Bounded Uncertainty

در وقتی معنا دارد که تکرار داشته باشیم. در عمل خیلی از مسائل، تکرار ندارند. مثلاً وقتی

داریم یک سیستم را در آینده می‌بینیم حرکت می‌کند، چون تکرار ندارد و فقط یکبار رخ می‌دهد، خیلی

stochastic معنا ندارد. حتی اگر بدانیم بهینه‌ای تصادفی است، اصلاً بهیچ وجه توزیع

آن احتمال چگونه است. [البته گاهی می‌توان به دیتا آورد یا توجه به فیزیک مسئله، مثلاً

توزیع نرمال داشته باشیم]