## 约束优化习题讲义

2021年6月3日

## 二次规划 1

设 $x^*$ 是一般的二次规划问题(122)的局部极小点,则 $x^*$ 也必是等式约束问题

$$(EQ) \begin{cases} \min & Q(x) = \frac{1}{2}x^{\top}Gx + c^{\top}x \\ \text{s.t.} & a_i^{\top}x = b_i, i \in \mathcal{E} \cup \mathcal{I}(x^*) \end{cases}$$

的局部极小点。反之,如果 $x^*$ 是一般问题(122)的可行点,同时是(EQ)的K-T点,且相应的Lagrange乘  $\mathcal{F}\lambda^*$ 满足 $\lambda_i^* \geq 0, i \in \mathcal{I}(x^*), \underline{M}x^*$ 必是原问题(122)的K-T点。

一般的二次规划为

$$\min Q(x) = \frac{1}{2}x^{\top}Gx + c^{\top}x$$

$$\text{s.t. } a_i^{\top}x = b_i, \ i \in \mathcal{E} = \{1, \dots, m_e\}$$

$$a_i^{\top}x \geqslant b_i, \ i \in \mathcal{I} = \{m_e + 1, \dots, m\}$$
小点,即存在 $x^*$ 的邻域 $U$ ,使得

证明.  $x^*$ 是(122)的局部极小点,即存在 $x^*$ 的邻域U,使得

$$x^* = \arg\min_{x} \left\{ \begin{aligned} & a_i^\top x = b_i, i \in \mathcal{E} \\ & Q(x) : & a_i^\top x \geqslant b_i, i \in \mathcal{I} \\ & x \in U \end{aligned} \right\}.$$

$$= \arg\min_{x} \left\{ \begin{aligned} & a_i^\top x = b_i, i \in \mathcal{E} \cup \mathcal{I}(x^*) \\ & Q(x) : & a_i^\top x > b_i, i \in \mathcal{I} \backslash \mathcal{I}(x^*) \\ & x \in U \end{aligned} \right\}.$$

1 二次规划

2

由连续性,存在 $x^*$ 的邻域V使得对 $\forall x \in V, i \in \mathcal{I} \setminus \mathcal{I}(x^*), a_i^\top x > b_i$ ,有

$$x^* = \arg\min_{x} \left\{ \begin{aligned} & a_i^\top x = b_i, i \in \mathcal{E} \cup \mathcal{I}(x^*) \\ & Q(x) : & a_i^\top x > b_i, i \in \mathcal{I} \backslash \mathcal{I}(x^*) \\ & x \in U \cap V \end{aligned} \right\}$$
$$= \arg\min_{x} \left\{ Q(x) : & a_i^\top x = b_i, i \in \mathcal{E} \cup \mathcal{I}(x^*) \\ & x \in U \cap V \end{aligned} \right\}$$

即x\*为(EQ)的局部极小点。

反之, $x^*$ 是(EQ)的K-T点,即

$$\nabla Q(x^*) - \sum_{i \in \mathcal{E} \cup \mathcal{I}(x^*)} \lambda_i^* a_i^\top = 0$$

$$\bar{\lambda}_i^* \geqslant 0, i \in \mathcal{I}(x^*), \quad \text{則令}$$

$$\bar{\lambda}_i = \begin{cases} \lambda_i^* & i \in \mathcal{E} \cup \mathcal{I}(x^*) \\ 0 & i \in \mathcal{I} \setminus \mathcal{I}(x^*) \end{cases}$$

加上x\*为(122)的可行点,即有(122)的K-T条件

Excercise 2 考虑等式约束问题

$$(EQ1) \begin{cases} \min & \frac{1}{2}s^{\top}Gs + (Gx^{(k)} + c)^{\top}s \\ \text{s.t.} & a_i^{\top}s = 0, \ i \in \mathcal{E}_k \end{cases}$$

求得其解为 $s^{(k)}$ ,及其相应的Lagrange乘子 $\lambda_i^{(k)}$ ,  $i \in \mathcal{E}_k$ 。

若 $s^{(k)}=0$ ,且 $\lambda_i^{(k)}\geqslant 0,\ i\in\mathcal{E}_k$ 不成立,则由 $\lambda_{i_q}^{(k)}=\min_{i\in\mathcal{I}(x^{(k)})}\lambda_i^{(k)}<0$ 确定 $i_q$ ,那么如下问题

$$(EQ3) \begin{cases} \min & \frac{1}{2}s^{\top}Gs + (Gx^{(k)} + c)^{\top}s \\ \text{s.t.} & a_i^{\top}s = 0, i \in \hat{\mathcal{E}} = \mathcal{E}_k \setminus \{i_q\}. \end{cases}$$

的解 $\hat{s}$ 是原问题在当前点 $x^{(k)}$ 处的可行方向,即 $a_{ia}^{\top}\hat{s} \geq 0$ .

1 二次规划 3

证明. (EQ1)的K-T条件为

$$\begin{cases} Gs^{(k)} + Gx^{(k)} + c - \sum_{i \in \mathcal{E}_k} \lambda_i^{(k)} a_i = 0 \\ a_i^\top s^{(k)} = 0, \ i \in \mathcal{E}_k \end{cases}$$

对第一式,由于 $s^{(k)}=0$ ,等价于

$$Gx^{(k)} + c - \sum_{i \in \mathcal{E}_k} \lambda_i^{(k)} a_i = 0 \tag{1}$$

左乘上 $\hat{s}^{\mathsf{T}}$ ,得

$$\begin{split} \hat{s}^\top (Gx^{(k)} + c) - \sum_{i \in \mathcal{E}_k} \lambda_i^{(k)} \hat{s}^\top a_i &= 0 \\ \Rightarrow \, \hat{s}^\top (Gx^{(k)} + c) &= \lambda_{i_q}^{(k)} a_{i_q}^\top \hat{s} \quad (由(EQ3)) 的约束条件) \end{split}$$

只要证明 $\hat{s}^{\top}(Gx^{(k)}+c) \leq 0$ 即可。

反证: 若 $\hat{s}^{\top}(Gx^{(k)}+c)>0$ ,则取 $\tilde{s}=-\hat{s}$ 。 $\tilde{s}$ 满足(EQ3)的约束条件,且

$$\begin{split} &\frac{1}{2} \tilde{s}^{\top} G \tilde{s} + (G x^{(k)} + c)^{\top} \tilde{s} \\ = &\frac{1}{2} \hat{s}^{\top} G \hat{s} - (G x^{(k)} + c)^{\top} \hat{s} \\ < &\frac{1}{2} \hat{s}^{\top} G \hat{s} + (G x^{(k)} + c)^{\top} \hat{s} \end{split}$$

与 $\hat{s}$ 为(EQ3)的解矛盾。证毕。

(1)与(2)的第一式作差,得

$$\begin{split} \vec{G}\hat{s} + \lambda_{i_q}^{(k)} a_{i_q} + \sum_{i \in \hat{\mathcal{E}}} (\lambda_i^{(k)} - \hat{\lambda}_i) a_i &= 0 \\ \\ \Rightarrow \hat{s}^\top G \hat{s} + \lambda_{i_q}^{(k)} a_{i_q}^\top \hat{s} &= 0 \end{split}$$

只要证明 $\hat{s}^{\mathsf{T}}G\hat{s} \geq 0$ 。

若 $\hat{s}^{\mathsf{T}}G\hat{s}<0$ ,则(EQ3)无下界,与 $\hat{s}$ 为其解矛盾,故得证。

## 2 非线性约束最优化

Exercise 4 证明(125)中定义的 $\psi(x,\lambda)$ 是关于Lagrange-Newton法的下降函数。

证明.

$$\psi(\mathbf{x}, \lambda) = \|\nabla f(\mathbf{x}) - A(\mathbf{x})^T \lambda\|^2 + \|\mathbf{c}(\mathbf{x})\|^2.$$

由式(124),

$$\begin{pmatrix} W(x,\lambda) & -A(x)^{\top} \\ -A(x) & \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \delta_x \\ \delta_y \end{pmatrix} = -\begin{pmatrix} \nabla f(x) - A(x)^{\top} \lambda \\ -c(x) \end{pmatrix}$$

有

$$\nabla \psi(x,\lambda)^{\top} \begin{pmatrix} \delta_x \\ \delta_y \end{pmatrix}$$

$$= -2 \begin{pmatrix} \nabla f(x) - A(x)^{\top} \lambda \\ -c(x) \end{pmatrix}^{\top} \begin{pmatrix} \nabla f(x) - A(x)^{\top} \lambda \\ -c(x) \end{pmatrix}$$

$$= -2\psi(x,\lambda).$$

Excercise 5 证明罚函数法求解带误差界近似问题的算法有限终止性。

E > min | ((x)\_|)

证明. 反证。假设对所有的 $\sigma_k$ 都有 $\|c(x(\sigma_k))_-\| \ge \varepsilon$ 。由题意,存在 $\bar{x}$ 满足 $\|c(\bar{x})_-\| < \varepsilon$ 。由 $x(\sigma_k)$ 的 定义有 (0) 任选初始点 $x^{(0)}$ ,给定初始罚因子 $\sigma_0 > 0$ 及 $\beta > 1, \varepsilon > 0$ . 令k := 0.

$$f(\bar{x}) + \sigma_k ||c(\bar{x})||^2 \ge f(x(\sigma_k)) + \sigma_k ||c(x(\sigma_k))||^2.$$

(1) 以x<sup>(k)</sup>作为初始迭代点求解无约束问题的极小点,即

$$\mathsf{x}(\sigma_k) = rg\min_{\mathsf{x} \in \mathbb{R}^n} P_{\sigma_k}(\mathsf{x})$$

由引理1(3),  $f(x(\sigma_k)) \ge f(x(\sigma_1))$ , 故

2) 若 $\|\mathbf{c}(\mathbf{x}(\sigma_k))_-\| < \varepsilon$ ,则停止迭代并取 $\mathbf{x}(\sigma_k)$ 为原约束问题的近似最优解,否则,置 $\mathbf{x}^{(k+1)} = \mathbf{x}(\sigma_k)$ , $\sigma_{k+1} = \beta \sigma_k$ ,令k := k+1返回第(1)步。

$$f(\bar{x}) + \sigma_k \|c(\bar{x})_-\|^2 \ge f(x(\sigma_k)) + \sigma_k \|c(x(\sigma_k))_-\|^2 \ge f(x(\sigma_1)) + \sigma_k \|c(x(\sigma_k))_-\|^2,$$

整理可得

$$0 > \|c(\bar{x})_-\|^2 - \varepsilon^2 \ge \|c(\bar{x})_-\|^2 - \|c(x(\sigma_k))_-\|^2 \ge \frac{1}{\sigma_k} (f(x(\sigma_1)) - f(\bar{x})).$$

 $k \to \infty$ 时 $\sigma_k$ 也趋于无穷,故上式取极限得0 > 0,矛盾。

引理1 考虑简单罚函数

$$P_{\sigma}(x) = f(x) + \sigma \|c(x)_{-}\|^{2}$$
 $\begin{array}{c} \times (6) = \text{constant} \\ \times (-2) = \text{constant} \end{array}$ 

 $ilx(\sigma)$ 是无约束问题 $min_{x\in\mathbb{R}^n} P_{\sigma}(x)$ 的最优解,设 $\sigma_{k+1} > \sigma_k > 0$ ,则有

$$P_{\sigma_k}(x(\sigma_k)) \leqslant P_{\sigma_{k+1}}(x(\sigma_{k+1})), \tag{3}$$

$$||c(x(\sigma_k))_-|| \ge ||c(x(\sigma_{k+1}))_-||,$$
 (4)

$$f(x(\sigma_k)) \leqslant f(x(\sigma_{k+1})) \tag{5}$$

证明. (1) 由 $x(\sigma_k)$ 的定义,

)的定义, 
$$( f_{k} ) = ( f_{k} )$$
  $( f_{k} ) = ( f_{k} )$   $( f_{k} ) = ( f_{k} )$   $( f_{k} ) + ( f_{k} ) + ( f_{k} )$   $( f_{k} ) + ( f_{k} ) + ( f_{k} )$   $( f_{k} ) + ( f_{k} ) + ( f_{k} )$   $( f_{k} ) + ( f_{k} ) + ( f_{k} )$   $( f_{k} ) + ( f_{k} ) + ( f_{k} )$   $( f_{k} ) + ( f_{k} ) + ( f_{k} )$   $( f_{k} ) + ( f_{k} ) + ( f_{k} )$   $( f_{k} ) + ( f_{k} ) + ( f_{k} )$   $( f_{k} ) + ( f_{k} ) + ( f_{k} )$   $( f_{k} ) + ( f_{k} ) + ( f_{k} )$ 

(2) 由 $x(\sigma_k)$ 和 $x(\sigma_{k+1})$ 的定义:

$$f(x(\sigma_k)) + \sigma_k \|c(x(\sigma_k))_-\|^2 \leqslant f(x(\sigma_{k+1})) + \sigma_k \|c(x(\sigma_{k+1}))_-\|^2$$
  
$$f(x(\sigma_{k+1})) + \sigma_{k+1} \|c(x(\sigma_{k+1}))_-\|^2 \leqslant f(x(\sigma_k)) + \sigma_{k+1} \|c(x(\sigma_k))_-\|^2$$

两式相加,得

$$\sigma_{k} \| c(x(\sigma_{k}))_{-} \|^{2} + \sigma_{k+1} \| c(x(\sigma_{k+1}))_{-} \|^{2} \leq \sigma_{k} \| c(x(\sigma_{k+1}))_{-} \|^{2} + \sigma_{k+1} \| c(x(\sigma_{k}))_{-} \|^{2}$$

$$(\sigma_{k+1} - \sigma_{k}) \| c(x(\sigma_{k+1}))_{-} \|^{2} \leq (\sigma_{k+1} - \sigma_{k}) \| c(x(\sigma_{k}))_{-} \|^{2}$$

$$\Rightarrow \| c(x(\sigma_{k+1}))_{-} \|^{2} \leq \| c(x(\sigma_{k}))_{-} \|^{2}$$

(2)式得证。

(3) 由(1)、(2)立得。

**引理3** 令 $\delta = ||c(x(\sigma))_-||$ ,则 $x(\sigma)$ 也是约束问题

$$\min f(x)$$

s.t. 
$$||c(x)_-|| \leq \delta$$

的最优解。

证明. 对任意x满足 $\|c(x)_{-}\| \leq \delta$ ,

$$f(x) + \sigma \|c(x)_{-}\|^{2} \ge f(x(\sigma)) + \sigma \|c(x(\sigma))_{-}\|^{2}$$
$$f(x) \ge f(x(\sigma)) + \sigma \left(\delta^{2} - \|c(x)_{-}\|^{2}\right) \ge f(x(\sigma)).$$

6k+1=136k > 6k

2 非线性约束最优化 6

Exercise 6 给出约束最优化问题的二阶充分最优性条件,并用于说明增广Lagrange函数的 极小点与原问题最优解的等价性。 各种情况下的最优性教学

考虑等式约束问题

min 
$$f(x)$$
  
s.t.  $c(x) = 0$ 

$$+ \sqrt{3} \sqrt{x} + \sqrt{5} \sqrt{x}$$

$$- \sqrt{5} \sqrt{x} + \sqrt{5} \sqrt{x}$$

其中 $c(x) = (x_1(x), \dots, c_{m_e}(x))^{\mathsf{T}}$ 。 定义增广Lagrange函数

$$P(x, \lambda, \sigma) = L(x, \lambda) + \frac{\sigma}{2} ||c(x)||^2.$$

本题包括两个命题的证明:

- (1) 设 $\bar{x}$ 是等式约束问题的可行解,且对某个 $\bar{\lambda},\bar{x}$ 满足 $P(x,\bar{\lambda},\sigma)$ 的极小点二阶充分条件,则 $\bar{x}$ 是 该等式约束问题的严格局部最优解。
- (2) 设x\*和 $\lambda*$ 满足等式约束问题局部最优解的二阶充分条件,则存在 $\sigma_0$ 使得当 $\sigma > \sigma_0$ 时,x\*是 函数 $P(x,\lambda^*,\sigma)$ 的严格局部极小点。  $\mathbb{Z}_{\mathcal{A}} \cap \mathbb{Z}_{\mathcal{A}} \cap \mathbb{Z$
- 证明. (1) 设 $\bar{x}$ 满足 $P(x,\bar{\lambda},\sigma)$ 的极小点二阶充分条件,故存在 $\delta>0$ ,对任意x满足 $0<\|x-\bar{\lambda}\|$  $|\bar{x}|| < \delta$ 都有

$$P(x,\bar{\lambda},\sigma) = f(x) + \bar{\lambda}^T c(x) + \frac{\sigma}{2} \|c(x)\|^2 > P(\bar{x},\bar{\lambda},\sigma) = f(\bar{x}),$$

因而对满足 $0 < ||x - \bar{x}|| < \delta$ 的可行点x均有

$$f(x) = P(x, \bar{\lambda}, \sigma) > P(\bar{x}, \bar{\lambda}, \sigma) = f(\bar{x}),$$

即求是等式约束问题的严格局部最优解

(2) 原问题局部最优解的二阶充分条件为

$$\nabla_x L(x^*, \lambda^*) = 0, \ c(x^*) = 0$$

且对所有 $d \in Ker A(x^*)$ 均有

$$d^{\top} \nabla^2_{xx} L(x^*, \lambda^*) d > 0$$

则 $\nabla_x P(x^*, \lambda^*, \sigma) = \nabla_x L(x^*, \lambda^*) + \sigma A(x^*)^\top c(x^*) = 0$ 对所有 $\sigma > 0$ 成立。

下证存在 $\sigma_0$ 使得当 $\sigma > \sigma_0$ 时,有 $\nabla^2_x P(x^*, \lambda^*, \sigma) > 0$ 。

反证,假设对任意正整数k,都有存在方向 $d_k$ ,满足

$$\|d_k\| = 1 \mathbb{E} d_k^T \nabla_x^2 P(x^*, \lambda^*, k) d_k \le 0, \quad (\mathbb{P} \mathbb{R} \sigma_k = k)$$

2 非线性约束最优化 7

将 $\nabla^2_{xx}P(x^*,\lambda^*,\sigma)$ 展开得

$$d_k^T \left( \nabla_{xx}^2 L(x^*, \lambda^*) + kA(x^*)^T A(x^*) \right) d_k \le 0$$

$$d_k^T \nabla_{xx}^2 L(x^*, \lambda^*) d_k \le -k \|A(x^*) d_k\|^2$$

$$-\frac{1}{k} d_k^T \nabla_{xx}^2 L(x^*, \lambda^*) d_k \ge \|A(x^*) d_k\|^2$$

$$\frac{1}{k} \|\nabla_{xx}^2 L(x^*, \lambda^*)\|_2 \ge \|A(x^*) d_k\|^2$$

其中 $\|\nabla^2_{xx}L(x^*,\lambda^*)\|_2$ 为 $\nabla^2_{xx}L(x^*,\lambda^*)$ 的谱范数。由于 $d_k$ 属于 $\mathbb{R}^n$ 中的紧集

$$\{d \in \mathbb{R}^n : ||d|| = 1\},\,$$

因此有聚点ā,满足

$$\lim_{k \to \infty} \frac{1}{k} \|\nabla_{xx}^2 L(x^*, \lambda^*)\|_2 = 0 \ge \|A(x^*)\bar{d}\|^2$$

因此 $\bar{d} \in Ker \, A(x^*)$ ,但 $\bar{d}^T \nabla^2_{xx} L(x^*, \lambda^*) \bar{d} \leq 0$ 与原问题二阶充分条件矛盾。