

说明:

1: 拉格朗日与KKT: 约束问题有等式约束和不等式约束

对于等式约束问题可以直接采用拉格朗日乘子法来解决。

含有不等式约束的优化问题, 可以转化为在满足 KKT 约束条件下应用拉格朗日乘子法求解。

拉格朗日乘子法得到的解不一定是最优解, 只有在函数是凸函数的条件下才能得到最优解, 这句不是很明白

2: 常见凸函数有: 指数函数, 负对数函数, 二次函数,

高数里的描述是: 若满足下列条件时为凸函数。

$$f\left(\frac{x_1+x_2}{2}\right) \leq \frac{f(x_1)+f(x_2)}{2}$$

3: 过程: 1: 建立基本函数 2: 将约束条件转化为一个为零的式子, 乘以拉格朗日乘子, 加入到基本函数里 3: 求最优解, 因为如果有极值, 那么此时基本函数对自变量的导数将为0, 此时拉格朗日因子也是自变量之一。

分析:

已知常量: 游泳速度 V , 总时间 T

已知变量: 水流速度 V_i , 河的宽度 S_i , 然后到河对面是在水平方向和竖直方向时间相同

求最优自变量: 游泳者和水平方向的夹角 使得游泳者在竖直方向游得最远时的值

结果: 下面求解中, 求得极值后, 将极值代入原式, 使距离 H 最大。

第 i 条河: 垂直方向: $V \cdot \sin \alpha_i + V_i$
水平方向: $\cos \alpha_i \cdot V$
游过时间 t_i : $S_i / V \cdot \cos \alpha_i$ (这条有借鉴)

$$\therefore \max h(\alpha_i) = \sum_{i=1}^n (V \cdot \sin \alpha_i + V_i) \cdot t_i$$
$$= \sum_{i=1}^n (V \cdot \sin \alpha_i + V_i) \times \frac{S_i}{V \cos \alpha_i}$$

s.t. $t_1 + t_2 + \dots + t_n = T$
即 $\sum_{i=1}^n S_i / V \cdot \cos \alpha_i = T$

拉入拉格朗日因子转换:

$$\max h(\alpha_i, \lambda_1) = \sum_{i=1}^n (V \cdot \sin \alpha_i + V_i) \cdot \frac{S_i}{V \cos \alpha_i} + \lambda_1 \left(\sum_{i=1}^n \frac{S_i}{V \cos \alpha_i} - T \right)$$

存在极值时: $\frac{\max h(\alpha_i, \lambda_1)}{\partial \alpha_i} = 0$ 且 $\frac{\max h(\alpha_i, \lambda_1)}{\partial \lambda_1} = 0$

$$\therefore \max h(\alpha_i, \lambda_1) = \sum_{i=1}^n \left(S_i \tan \alpha_i + \frac{(V_i + \lambda_1) S_i}{V \cos \alpha_i} - \lambda_1 T \right)$$
$$\frac{\partial h(\alpha_i, \lambda_1)}{\partial \alpha_i} = 0 = \sum_{i=1}^n (S_i \tan \alpha_i + \frac{V_i + \lambda_1}{V})$$
$$\frac{\partial h(\alpha_i, \lambda_1)}{\partial \lambda_1} = 0 =$$