

《数学基础》作业1

习题1 (1) 解: 原问题等价于

$$\min f_0(x) = -(x-3)^2$$

$$\text{s.t. } \begin{cases} x \leq 5 \\ -x \leq -1 \end{cases}$$

拉格朗日函数

$$L(x, \lambda) = -(x-3)^2 + \lambda^T (Ax - B)$$

$$A = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix} \quad B = \begin{bmatrix} 5 \\ -1 \end{bmatrix}$$

设对偶问题, 原问题最优解分别为 λ^* , x^*

KKT条件 $\lambda^* \geq 0$ ① $Ax^* \leq B$ ②

$$\nabla_x L = -2(x-3) + \lambda^T A$$

$$\nabla_x L(x^*, \lambda^*) = 0 = -2(x^*-3) + \lambda^{*T} A \quad ③$$

$$\lambda_1^* (x^*-5) = 0$$

$$\lambda_2^* (-x^*+1) = 0 \quad ④$$

该问题满足 Slater 条件. 联立各式, 可得 $x^* = 5$ 或 1

(2) 解: 原问题等价于

$$\min f_0(x) = (x-3)^2$$

$$\text{s.t. } \begin{cases} x \leq 5 \\ -x \leq -1 \end{cases}$$

拉格朗日函数

$$L(x, \lambda) = (x-3)^2 + \lambda^T (Ax - B)$$

$$A = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix} \quad B = \begin{bmatrix} 5 \\ -1 \end{bmatrix}$$

设对偶问题, 原问题最优解分别为 λ^* , x^*

满足 Slater 条件 $\nabla_x L = 2(x-3) + \lambda^T A$

KKT条件 $\lambda^* \geq 0$ ① $Ax^* \leq B$ ② $\nabla_x L(x^*, \lambda^*) = 0$

$$= 2(x^*-3) + \lambda^{*T} A \quad ③$$

$$\lambda_1^* (x^*-5) = 0$$

$$\lambda_2^* (-x^*+1) = 0 \quad ④$$

联立可得 $x^* = 3$

习题2. 解: 原问题等价于

$$\min f_0(x) = \frac{1}{2} \|Ax - b\|_2^2 = \frac{1}{2} (Ax - b)^T (Ax - b)$$

$$\text{s.t. } Gx = h$$

拉格朗日函数 $L(x, v) = \frac{1}{2} (Ax - b)^T (Ax - b) + v^T (Gx - h)$

$$\nabla_x L = A^T Ax - A^T b + G^T v$$

$$\nabla_x^2 L = 2A^T A \geq 0$$

$$\text{rank}(A^T A) = \text{rank}(A) = n \quad A^T A \text{ 满秩对称矩阵}$$

由 $\nabla_x^2 L \geq 0$ 可得 $L(x, v)$ 关于 x 为凸函数

令 $\nabla_x L = 0$ 可得 $A^T Ax = A^T b - G^T v$ 即 $x = (A^T A)^{-1} (A^T b - G^T v)$

将此代入, 得对偶函数 $g(v) = \inf_x L(x, v)$

$$= \frac{1}{2} b^T b - v^T h + \frac{1}{2} (v^T G - b^T A) \cdot (A^T A)^{-1} (A^T b - G^T v)$$

对偶问题 $\max g(v)$

$$\nabla_v g = -h + G(A^T A)^{-1} A^T b - G(A^T A)^{-1} G^T v$$

$$\nabla_v^2 g = -G(A^T A)^{-1} G^T \leq 0 \quad \text{故 } g \text{ 为关于 } v \text{ 的凹函数}$$

令 $\nabla g = 0$ 可得对偶问题最优解 v^* 满足 $A^T b$
 $G(A^T A)^{-1} G^T v^* = -h + \underbrace{G(A^T A)^{-1} A^T b}_{(i)} \rightarrow G(A^T A)^{-1} A^T b!$
 此问题满足 Slater 条件, KKT 条件为:
 $Gx^* = h \quad \nabla_x L(x^*, v^*) = 0 = A^T A x^* - A^T b + G^T v^* \quad (2)$
 $x^* = (A^T A)^{-1} (A^T b - G^T v^*) \quad (ii)$

(i), (ii) 即为所求表达式

其实仅从做题角度, 该题没那么复杂, 直接上 KKT 条件

便可得到 $x^* = (A^T A)^{-1} (A^T b - G^T v^*)$ 再结合 $Gx^* = h$

可构造 $\begin{bmatrix} A^T A & G^T \\ G & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x^* \\ v^* \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} A^T b \\ h \end{bmatrix}$ 解这个线性方程组即可。

习题 3, 证明: 原问题等价于

$$\max_x x^T A^T A x$$

s.t. $x^T x = 1$

拉格朗日函数

$$L(x, v) = \sum x^T A^T A x + v \cdot (x_1^2 + \dots + x_n^2 - 1)$$

$$\nabla_x L = 2A^T A x + 2v \begin{bmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} = (2A^T A + 2vI)x$$

令 $\nabla_x L = 0$ 可得 $A^T A x = -v x$

$$\max x^T A^T A x \Rightarrow \max x^T (-v x) \Rightarrow \max x - v \cdot x^T x = -v$$

而 $-v$ 是 $A^T A$ 的特征值, 故所求为 $A^T A$ 最大的特征值

* 其实更严谨的思路是: 设对偶问题最优解为 v^* , 原问题最优解为 x^*

$$\nabla_x L = (2A^T A + 2v) x \quad \nabla_x L(x^*, v^*) = 0 = (2A^T A + 2v^*) x^*$$

该问题满足 Slater 条件 $A^T A x^* = -v^* x^*$
 可以看到 $(-v^*)$ 是 $A^T A$ 对应的特征值, x^* 为其对应的特征向量

$\nabla_x L = 0$ 可得 $A^T A x = -v x$ 代入 $L(x, v)$ 得对偶函数

$$g(v) = -v x^T x + v \cdot x^T x - v = -v$$

解对偶问题 $\max g(v)$ 得 $-v^*$ 即为 $A^T A$ 最大的特征值

习题 4, 证明: $\min \|x\|_2 \Rightarrow \min \frac{1}{2} \|x\|_2^2 = x^T x$
 s.t. $Ax = b$

$$L(x, v) = \frac{1}{2} x^T x + v^T (Ax - b)$$

$$\nabla_x L = x + A^T v \quad \nabla_x^2 L = I \geq 0 \quad L \text{ 为关于 } x \text{ 的凸函数}$$

令 $\nabla_x L = 0$ 可得 $x = -A^T v$ 代入 L 中, 可得对偶函数

$$g(v) = \inf_x L(x, v) = \frac{1}{2} v^T A A^T v - v^T A A^T v - v^T b$$

$$= -\frac{1}{2} v^T A A^T v - v^T b$$

对偶问题是 $\max_v g$

$$\nabla_v g = -A A^T v - b \quad \nabla_v^2 g \preceq 0 \quad g \text{ 为关于 } v \text{ 的凹函数}$$

令 $\nabla_v g = 0$ 可得 $A A^T v^* = -b$ (v^*, x^* 分别为对偶问题, 原问题最优解)

该问题满足 Slater 条件 原问题的 KKT 条件中 $\nabla_x L(x^*, v^*)$

$$= x^* + A^T v^* = 0$$

$$x^* = -A^T v^* = -A^T (-1) \cdot (A A^T)^{-1} b$$

$$= A^T (A A^T)^{-1} b$$

即为所求

习题 5 解: $\nabla f(x) = 2 \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = 2x$ $\nabla f(x^{(0)}) = 2 \begin{bmatrix} 4 \\ 4 \\ 2 \end{bmatrix} \quad \|\nabla f(x^{(0)})\|_2 > \varepsilon$

$$\varepsilon = 0.001$$

令 $x^{(1)} = x^{(0)} - \lambda_0 \nabla f(x^{(0)})$ 代入, 可得 $x^{(1)} = \begin{bmatrix} 2 - 4\lambda_0 \\ 2 - 4\lambda_0 \\ 1 - 2\lambda_0 \end{bmatrix}$

$f(x^{(1)}) = 9(1 - 2\lambda_0)^2$ 使其最小, 得 $\lambda_0 = \frac{1}{2}$

$x^{(1)} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \quad \nabla f(x^{(1)}) = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \quad \|\nabla f(x^{(1)})\|_2 < \varepsilon$

故所求点为 $\begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$

习题 6 解: 取一个 ~~特小~~ 小量 $\varepsilon \rightarrow 0$ 题中已固定步长

$\nabla f = \begin{bmatrix} 2x_1 - 2 \\ 32x_2 - 64 \end{bmatrix} \quad x^{(0)} = \begin{bmatrix} 2 \\ 3 \end{bmatrix} \quad \|\nabla f(x^{(0)})\|_2 > \varepsilon$

$x^{(1)} = x^{(0)} - \lambda \cdot \nabla f(x^{(0)}) = \begin{bmatrix} 2 \\ 3 \end{bmatrix} - \frac{1}{100} \begin{bmatrix} 2 \\ 32 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1.98 \\ 2.68 \end{bmatrix}$

$\|\nabla f(x^{(1)})\|_2 > \varepsilon \quad x^{(2)} = x^{(1)} - \lambda \nabla f(x^{(1)})$

$= \begin{bmatrix} 1.98 \\ 2.68 \end{bmatrix} - \frac{1}{100} \begin{bmatrix} 1.96 \\ 21.76 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1.9604 \\ 2.4624 \end{bmatrix}$

'''

迭代 1 次后的函数值是 0.5483225357352826 此时在[-0.41604038 0.13139973]
迭代 2 次后的函数值是 0.0015494982987473648 此时在[-0.00177646 -0.02265656]
迭代 3 次后的函数值是 5.219734036052285e-06 此时在[-0.00011553 -0.00131399]
迭代 4 次后的函数值是 1.7546426992072408e-08 此时在[-6.74554262e-06 -7.61794296e-05]
迭代 5 次后的函数值是 5.897435933282354e-11 此时在[-3.91229201e-07 -4.41645324e-06]
最优值是
[-3.91229201e-07 -4.41645324e-06]

'''

```
import numpy as np
```

```
def hessian(x):
```

```
    return np.array([ [6-2*x[1] , (-2)*x[0] ],  
                      [(-2)*x[0] , 6 ] ])
```

```
def f1(x):
```

```
    return np.array([ 6*x[0]-2*x[0]*x[1],6*x[1]-x[0]*x[0] ])
```

```
def f(x):
```

```
    return 3*(x[0]**2)+3*(x[1]**2)-((x[0]**2)*(x[1]))
```

```
def wolfe(x,dir,t,c1=0.5,c2=0.618):
```

```
    #看看当前是否满足 wolfe 条件  
    #当前在 x 方向 dir 步长 t  
    #系数 c1 c2  
    #要保证 0<c1<c2<1  
    cond1=( f(x)+c1*t*np.dot(f1(x),dir)>=f(x+t*dir) )  
    cond2=( np.dot(f1(x+t*dir),dir)>=c2*np.dot(f1(x),dir) )  
    return (cond1 and cond2)
```

```
def newton_method(x0,eps=1e-8):
```

```
    x=x0  
    dir=(np.dot(np.linalg.inv(hessian(x)),f1(x)))*(-1) #方向  
    iter=0 #迭代次数  
    redu=0.9 #缩小系数
```

```
    iter1=0
```

```
    while float(np.dot((-1)*dir,f1(x)))>eps and iter<6666:
```

```
        iter=iter+1  
        iter1=0
```

```
        #使用迭代法非精确线搜索步长直到可能值满足 wolfe 条件
```

```
        t=20 #初始步长
```

```
        while(wolfe(x,dir,t)==0 and iter1<=100):
```

```
            t=redu*t  
            iter1=iter1+1
```

```
x=x+t*dir
print("迭代{}次后的函数值是{} 此时在{}".format(iter,f(x),x))
dir=(np.dot(np.linalg.inv(hessian(x)),f1(x)))*(-1)
if iter==6666:
    print('迭代了太多次没有结果\n')
return x
```

```
if __name__=="__main__":
    x0=np.array([1.5,1.5])
    xans=newton_method(x0)
    print("最优值在")
    print(xans)
```

习题8、经过与助教老师的协商,该题有误,第个交叉项应为 $-2x_1x_2$.

则原问题:用DFP法求二次函数 $f(x) = 3x_1^2 + x_2^2 - 2x_1x_2 - 4x_1$ 的极小点

解: 取 $x_0 = \begin{bmatrix} -2 \\ 4 \end{bmatrix}$ $\bar{H}_0 = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$ $\nabla f(x) = \begin{bmatrix} 6x_1 - 2x_2 - 4 \\ 2x_2 - 2x_1 \end{bmatrix}$

$\nabla f(x_0) = \begin{bmatrix} -24 \\ 12 \end{bmatrix}$ $P_0 = -\frac{\bar{H}_0 \nabla f(x_0)}{\bar{H}_0 \nabla f(x_0)^T \bar{H}_0 \nabla f(x_0)} = \begin{bmatrix} -24 \\ -12 \end{bmatrix}$

精确-维线搜索 $\min f(x_0 + \lambda P_0)$ 可得 $\lambda_0 = \frac{5}{34}$

$x_1 = x_0 + \lambda_0 P_0 = \begin{bmatrix} \frac{26}{17} \\ \frac{38}{17} \end{bmatrix}$ $\nabla f(x_1) = \begin{bmatrix} \frac{12}{17} \\ \frac{24}{17} \end{bmatrix}$

$\Delta x_0 = x_1 - x_0 = \begin{bmatrix} \frac{17}{17} \\ -\frac{30}{17} \end{bmatrix}$ $\Delta g_0 = \nabla f(x_1) - \nabla f(x_0) = \begin{bmatrix} \frac{420}{17} \\ -\frac{180}{17} \end{bmatrix}$

$\bar{H}_1 = \bar{H}_0 + \frac{\Delta x_0 (\Delta x_0)^T}{(\Delta g_0)^T \Delta x_0} - \frac{\bar{H}_0 (\Delta g_0) (\Delta g_0)^T \bar{H}_0}{(\Delta g_0)^T \bar{H}_0 (\Delta g_0)}$

$= \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \frac{2}{17} & -\frac{1}{17} \\ -\frac{1}{17} & \frac{1}{34} \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} \frac{49}{58} & -\frac{21}{58} \\ -\frac{21}{58} & \frac{9}{58} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{269}{986} & \frac{299}{986} \\ \frac{299}{986} & \frac{431}{986} \end{bmatrix}$

$P_1 = -\bar{H}_1 \nabla f(x_1) = \begin{bmatrix} -\frac{18}{29} \\ -\frac{42}{29} \end{bmatrix}$ 再-维线搜索 $\min f(x_1 + \lambda P_1)$

精确 可得 $\lambda_1 = \frac{29}{34}$

$x_2 = x_1 + \lambda_1 P_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}$ $\nabla f(x_2) = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}$ 故 $x_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}$ 为极小点

习题9. $\min f_0(x) = \frac{1}{3}(x_1+1)^3 + x_2$ $x^{(0)} = \begin{bmatrix} 2 \\ 0 \end{bmatrix}$ 迭代两步
 s.t. $f_1(x) = 1 - x_1 \leq 0$
 $f_2(x) = -x_2 \leq 0$

解: 罚函数 $P(x, M) = \frac{1}{3}(x_1+1)^3 + x_2 + M([\min(0, x_1-1)]^2 + [\min(0, x_2)]^2)$
~~对于不满足约束条件的点 $1-x_1 > 0$ $-x_2 > 0$~~

~~$\frac{\partial P}{\partial x_1} = (x_1+1)^2 + M$~~ $\frac{\partial P}{\partial x_1} = (x_1+1)^2 + 2M \cdot \min(x_1-1, 0)$
 ~~$\frac{\partial P}{\partial x_2} = 1$~~ $\frac{\partial P}{\partial x_2} = 1 + 2M \cdot \min(x_2, 0)$

对于不满足约束条件的点来说
 $\frac{\partial P}{\partial x_1} = 1 + 2M \min(x_2, 0)$
 $1 - x_1 > 0 \quad -x_2 < 0$

令 $\frac{\partial P}{\partial x_1} = 0 \quad \frac{\partial P}{\partial x_2} = 0$
 可得 $x = \begin{bmatrix} -(1+M) + \sqrt{M^2+4M} \\ -\frac{1}{2M} \end{bmatrix}^T$ 或 $\begin{bmatrix} -(1+M) - \sqrt{M^2+4M} \\ -\frac{1}{2M} \end{bmatrix}^T$

令 $M \rightarrow +\infty$ 可得原问题的最优解为 $\begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}$

$M \rightarrow \infty$ 时该极限不存在 (舍去)

习题10解: 倒数障碍函数

$P(x, r) = \frac{1}{3}(x_1+1)^3 + x_2 + \frac{r}{x_1-1} + \frac{r}{x_2}$

$\frac{\partial P}{\partial x_1} = (x_1+1)^2 - \frac{r}{(x_1-1)^2} = 0$ $\frac{\partial P}{\partial x_2} = 1 - \frac{r}{x_2^2} = 0$

联立, 可得 $x_1 = \sqrt{1+\sqrt{r}}$ $x_2 = \sqrt{r}$

可得此问题最优解为 $x = \lim_{r \rightarrow 0} (\sqrt{1+\sqrt{r}}, \sqrt{r})^T = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}$