

14 Optimalitätsbedingungen in der nichtlinearen Optimierung

Optimierung für Nichtmathematiker

WS 2020/21

unrestriktierte Optimierung $\nabla f(x^*) = 0$



Quizfrage

Ein Punkt $x^* \in \mathbb{R}^n$ heißt **lokales Minimum** für die Aufgabe

$$\begin{aligned} &\text{Minimiere } f(x), && x \in \mathbb{R}^n, \\ &\text{sodass } g_i(x) \leq 0, && i = 1, \dots, m, \\ &\text{und } h_j(x) = 0, && j = 1, \dots, p. \end{aligned}$$

globales Min ohne NB

mit zulässiger Menge X , wenn gilt:

lokales Min. ohne NB

1 A $f(x^*) \leq f(x)$ für alle $x \in \mathbb{R}^n$

0 C $f(x^*) \leq f(x)$ für alle $x \in X$

↑ globales Min. mit NB

3 B $f(x^*) \leq f(x)$ für alle x aus einer Umgebung $U(x^*)$

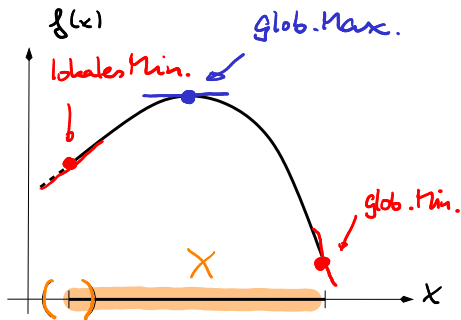
5 D $f(x^*) \leq f(x)$ für alle x aus einer Umgebung $U(x^*)$, geschnitten mit X

Quizfrage

Was illustriert das nebenstehende Bild?



$$f(x) = \frac{1}{x}, x \geq 1$$



0 A Jede Optimierungsaufgabe mit Nebenbedingungen hat ein globales Minimum.

7 C In einem lokalen Minimum einer Optimierungsaufgabe mit Nebenbedingungen ist die Ableitung der Zielfunktion nicht notwendig gleich null.

2 B In einem lokalen Maximum einer Optimierungsaufgabe mit Nebenbedingungen ist die Ableitung der Zielfunktion gleich null.
trifft im Beispiel zu, aber nicht immer!

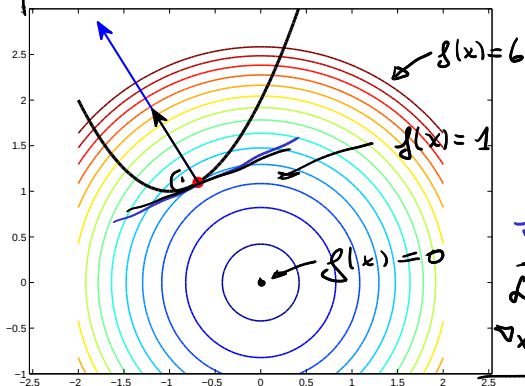
0 D Die zulässige Menge einer Optimierungsaufgabe mit Nebenbedingungen ist immer ein Intervall.

Illustration notwend. Bedingungen

Minimiere $f(x) := x_1^2 + x_2^2$, $x = (x_1, x_2) \in \mathbb{R}^2$

sodass $h(x) := x_2 - (x_1 + 1)^2 - 1 = 0$

x_2



3D-Sicht
auf f



$\nabla f(x^*)$
 $\nabla h(x^*)$ } sind Vielfache voneinander

$$\nabla f(x^*) = -\lambda \nabla h(x^*)$$

λ unbekannt

$$L(x, \lambda) = f(x) + \lambda h(x)$$

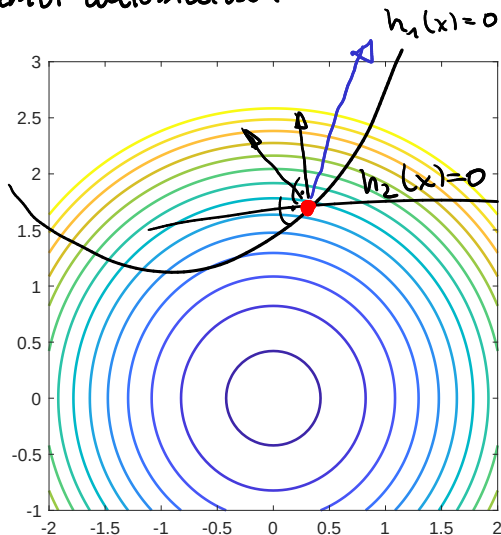
$$\nabla_x L(x^*, \lambda) = \nabla f(x^*) + \lambda \nabla h(x^*)$$

$$= 0$$

$L = \text{Lagrange/Kt.}$

Mehrere Gleichungsbedingungen

x^* ist isolierter Punkt der zulässigen Menge und damit automatisch lokales Minimum.



$\lambda \in \mathbb{R}^2$

$$d(x, \lambda) = f(x) + \lambda_1 h_1(x) + \lambda_2 h_2(x)$$

$$\nabla_x d(x^*, \lambda) = \nabla f(x^*) + \lambda_1 \nabla h_1(x^*) + \lambda_2 \nabla h_2(x^*) = 0$$

d.h.

$$\nabla f(x^*) = -\lambda_1 \nabla h_1(x^*) - \lambda_2 \nabla h_2(x^*)$$

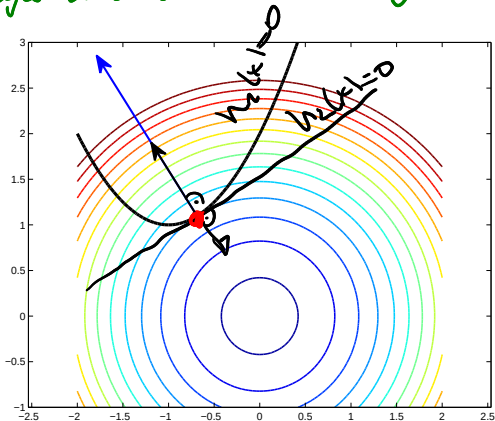
Man kann solche λ_1, λ_2 finden!

Mehrere Gleichungsbedingungen

$$\nabla f(x^*) + \lambda_1 \nabla h_1(x^*) + \lambda_2 \nabla h_2(x^*) = 0 \quad \text{möglich?}$$

linear abhängig

Ja, eine Wahl von λ_1, λ_2 ist möglich, und es gibt sogar unendlich viele Möglichkeiten!



$\begin{pmatrix} \lambda_1 \\ \lambda_2 \end{pmatrix}$ erfüllt ein LGS:

$$\begin{bmatrix} \nabla h_1(x^*) & \nabla h_2(x^*) \end{bmatrix} \begin{pmatrix} \lambda_1 \\ \lambda_2 \end{pmatrix} = -\nabla f(x^*)$$

Die Lösungsmenge ist ein 1D-Raum.

Quizfrage

Wie lautet die Lagrange-Funktion für die allgemeine nichtlineare Optimierungsaufgabe

$$\begin{aligned} \text{Minimiere } & f(x), & x \in \mathbb{R}^n, \\ \text{sodass } & g_i(x) \leq 0, & i = 1, \dots, m, \\ \text{und } & h_j(x) = 0, & j = 1, \dots, p? \end{aligned}$$

$$\mathcal{L}(x, \mu, \lambda) = \dots$$

1 A $f(x) + \mu^T g(x) + \lambda^T h(x)$

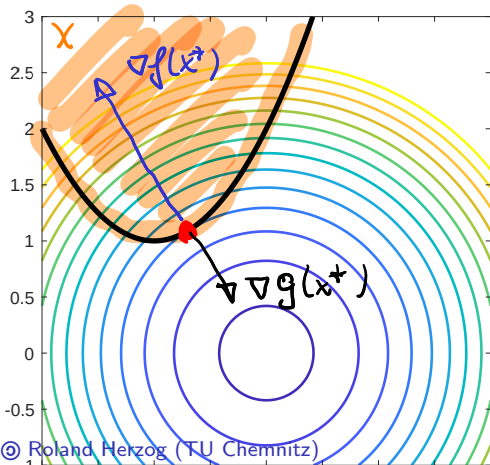
6 C $f(x) + \sum_{i=1}^m \mu_i g_i(x) + \sum_{j=1}^p \lambda_j h_j(x)$

1 B $f(x) - \mu^T g(x) + \lambda^T h(x)$

0 D $f(x) + \lambda^T h(x)$

Ungleichungsbedingung

Minimiere $f(x) := x_1^2 + x_2^2$, $x = (x_1, x_2) \in \mathbb{R}^2$
sodass $g(x) := -[x_2 - (x_1 + 1)^2 - 1] \leq 0$



$$\mathcal{L}(x, \mu) = f(x) + \mu g(x)$$
$$\nabla_x \mathcal{L}(x, \mu) = \nabla f(x) + \mu \nabla g(x)$$

$$= 0$$

Abb: μ muss ≥ 0 sein!

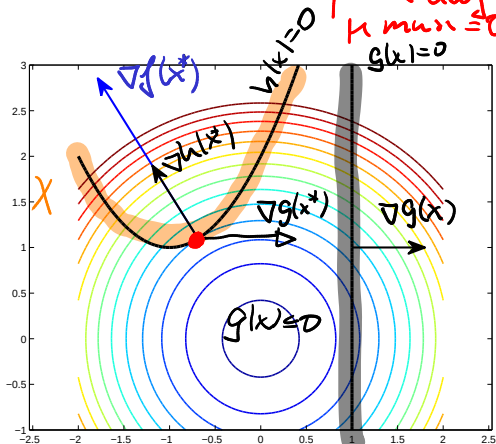
① Das unterscheidet
Ungleichungs- von
Gleichungs-NB!

Inaktive Ungleichung

$$\mathcal{L}(x, \mu, \lambda) = f(x) + \mu g(x) + \lambda h(x)$$

$$\nabla_x \mathcal{L}(x, \mu, \lambda) = \nabla f(x) + \mu \nabla g(x) + \lambda \nabla h(x) \stackrel{!}{=} 0$$

μ muss $\stackrel{!}{=} 0$ sein!
 μ darf nicht verwendet werden!



② Zu inaktiven Ungleichungen gehört $\mu_i = 0$!

\neq unwichtige (inaktive) Ungleichungsbedingung

$$\boxed{|g(x^*) < 0|}$$

Die KKT-Bedingungen

Wir nehmen an, x^* sei ein lokales Minimum der Aufgabe

$$\begin{aligned} \text{Minimiere } & f(x), \quad x \in \mathbb{R}^n, \\ \text{sodass } & g_i(x) \leq 0, \quad i = 1, \dots, m, \\ \text{und } & h_j(x) = 0, \quad j = 1, \dots, p. \end{aligned}$$

Falls bei x^* eine **constraint qualification** gilt,
„Nebenbedingung verbindlich formuliert“

dann gibt es Multiplikatoren $\mu \in \mathbb{R}^m$, $\lambda \in \mathbb{R}^p$, sodass gilt.

$$\begin{aligned} \nabla_x d(x^*, \mu, \lambda) &= \nabla f(x^*) + \sum_{i=1}^m \mu_i \nabla g_i(x^*) + \sum_{j=1}^p \lambda_j \nabla h_j(x^*) = 0 \\ g_i(x^*) &\leq 0, \quad i=1, \dots, m \quad \text{und} \quad \begin{cases} \mu_i \geq 0 & \text{falls } g_i(x^*) = 0 \\ \mu_i = 0 & \text{falls } g_i(x^*) < 0 \end{cases} \\ h_j(x^*) &= 0, \quad j=1, \dots, p \end{aligned}$$

Zeit für Ihre Fragen

Was sind Ihre Fragen zu den Themen der Woche?

→ Benutzen Sie den **Chat**.

Fragen und Antworten 1

Fragen und Antworten 2