

Ottimizzazione dei Sistemi Complessi

G. Liuzzi¹

Martedì 8 Marzo 2016

¹Istituto di Analisi dei Sistemi ed Informatica IASI - CNR



Problemi vincolati

Problema vincolato nonlineare generale

$$\begin{array}{ll} \min_x & f(x) & f: \mathbb{R}^n \mapsto \mathbb{R} \\ \text{c.v.} & h(x) = 0 & h: \mathbb{R}^n \mapsto \mathbb{R}^p \quad p \leq n \\ & g(x) \leq 0 & g: \mathbb{R}^n \mapsto \mathbb{R}^m \end{array} \quad (P_0)$$

Sia \mathcal{F} l'insieme ammissibile di (P_0)

Problema con soli vincoli di uguaglianza o disuguaglianza

$$\begin{array}{ll} \min_x & f(x) \\ \text{c.v.} & h(x) = 0 \end{array} \quad \begin{array}{ll} \min_x & f(x) \\ \text{c.v.} & g(x) \leq 0 \end{array}$$



Problemi vincolati

Problema vincolato nonlineare generale

$$\begin{array}{llll} \min_x & f(x) & f : \mathbb{R}^n \mapsto \mathbb{R} & \\ \text{c.v.} & h(x) = 0 & h : \mathbb{R}^n \mapsto \mathbb{R}^p & p \leq n \\ & g(x) \leq 0 & g : \mathbb{R}^n \mapsto \mathbb{R}^m & \end{array} \quad (P_0)$$

Sia \mathcal{F} l'insieme ammissibile di (P_0)

Problema con soli vincoli di uguaglianza o disuguaglianza

$$\begin{array}{ll} \min_x & f(x) \\ \text{c.v.} & h(x) = 0 \end{array} \qquad \begin{array}{ll} \min_x & f(x) \\ \text{c.v.} & g(x) \leq 0 \end{array}$$



Problemi vincolati

Problema vincolato nonlineare generale

$$\begin{array}{ll} \min_x & f(x) \quad f : \mathbb{R}^n \mapsto \mathbb{R} \\ \text{c.v.} & h(x) = 0 \quad h : \mathbb{R}^n \mapsto \mathbb{R}^p \quad p \leq n \\ & g(x) \leq 0 \quad g : \mathbb{R}^n \mapsto \mathbb{R}^m \end{array} \quad (P_0)$$

Sia \mathcal{F} l'insieme ammissibile di (P_0)

Problema con soli vincoli di uguaglianza o disuguaglianza

$$\begin{array}{ll} \min_x & f(x) \\ \text{c.v.} & h(x) = 0 \end{array} \quad \begin{array}{ll} \min_x & f(x) \\ \text{c.v.} & g(x) \leq 0 \end{array}$$



Problemi vincolati

Problema vincolato nonlineare generale

$$\begin{array}{ll}
 \min_x & f(x) \quad f : \mathbb{R}^n \mapsto \mathbb{R} \\
 \text{c.v.} & h(x) = 0 \quad h : \mathbb{R}^n \mapsto \mathbb{R}^p \quad p \leq n \\
 & g(x) \leq 0 \quad g : \mathbb{R}^n \mapsto \mathbb{R}^m
 \end{array} \quad (P_0)$$

Sia \mathcal{F} l'insieme ammissibile di (P_0)

Problema con soli vincoli di uguaglianza o disuguaglianza

$$\begin{array}{ll}
 \min_x & f(x) \\
 \text{c.v.} & h(x) = 0
 \end{array}
 \qquad
 \begin{array}{ll}
 \min_x & f(x) \\
 \text{c.v.} & g(x) \leq 0
 \end{array}$$



Problemi vincolati

Trasformazioni:

$$\begin{array}{ll} \min_x & f(x) \\ \text{c.v.} & h(x) = 0 \end{array} \qquad \begin{array}{ll} \min_x & f(x) \\ \text{c.v.} & \begin{array}{l} h(x) \leq 0 \\ -h(x) \leq 0 \end{array} \end{array}$$

$$\begin{array}{ll} \min_x & f(x) \\ \text{c.v.} & g(x) \leq 0 \end{array} \qquad \begin{array}{ll} \min_{x,y} & f(x) \\ \text{c.v.} & g_i(x) + y_i^2 = 0, \quad i = 1, \dots, m \end{array}$$



Problemi vincolati

Trasformazioni:

$$\begin{array}{ll} \min_x & f(x) \\ \text{c.v.} & h(x) = 0 \end{array} \qquad \begin{array}{ll} \min_x & f(x) \\ \text{c.v.} & \begin{array}{l} h(x) \leq 0 \\ -h(x) \leq 0 \end{array} \end{array}$$

$$\begin{array}{ll} \min_x & f(x) \\ \text{c.v.} & g(x) \leq 0 \end{array} \qquad \begin{array}{ll} \min_{x,y} & f(x) \\ \text{c.v.} & g_i(x) + y_i^2 = 0, \quad i = 1, \dots, m \end{array}$$



Problemi vincolati

Trasformazioni:

$$\begin{array}{ll} \min_x & f(x) \\ \text{c.v.} & h(x) = 0 \end{array} \qquad \begin{array}{ll} \min_x & f(x) \\ \text{c.v.} & \begin{array}{l} h(x) \leq 0 \\ -h(x) \leq 0 \end{array} \end{array}$$

$$\begin{array}{ll} \min_x & f(x) \\ \text{c.v.} & g(x) \leq 0 \end{array} \qquad \begin{array}{ll} \min_{x,y} & f(x) \\ \text{c.v.} & g_i(x) + y_i^2 = 0, \quad i = 1, \dots, m \end{array}$$



Definizione

Teoricamente è possibile definire

$$q_{\infty}(x) = \begin{cases} 0 & \text{se } x \in \mathcal{F} \\ +\infty & \text{se } x \notin \mathcal{F} \end{cases}$$

e quindi

$$P_{\infty}(x) = f(x) + q_{\infty}(x)$$

È evidente che:

- risolvere il problema $\min P_{\infty}(x)$ fornisce soluzioni del problema (P_0).
- minimizzare $P_{\infty}(x)$ è (o può essere) molto “complicato”



Definizione

Teoricamente è possibile definire

$$q_{\infty}(x) = \begin{cases} 0 & \text{se } x \in \mathcal{F} \\ +\infty & \text{se } x \notin \mathcal{F} \end{cases}$$

e quindi

$$P_{\infty}(x) = f(x) + q_{\infty}(x)$$

È evidente che:

- risolvere il problema $\min P_{\infty}(x)$ fornisce soluzioni del problema (P_0) .
- minimizzare $P_{\infty}(x)$ è (o può essere) molto “complicato”



Definizione

Anziché $q_\infty(x)$, definiamo

$$q(x) = \begin{cases} 0 & \text{se } x \in \mathcal{F} \\ > 0 & \text{se } x \notin \mathcal{F} \end{cases}$$

e quindi

$$P_\epsilon(x) = f(x) + \frac{1}{\epsilon}q(x)$$

N.B.:

- se $f(x)$ e $q(x)$ sono cont. differenziabili, allora anche $P_\epsilon(x)$ lo è
- per ogni $x \in \mathbb{R}^n$, $\lim_{\epsilon \rightarrow 0} P_\epsilon(x) = P_\infty(x)$



Espressione di $q(x)$

Il termine $q(x)$ deve “penalizzare con continuità” l’eventuale inammissibilità di x

P.es., con riferimento a (P_0) ,

$$q(x) = \sum_{i=1}^p [h_i(x)]^2 + \sum_{i=1}^m [\max\{0, g_i(x)\}]^2$$

- per nessun valore di $\epsilon > 0$, $\min P_\epsilon(x)$ è equivalente a (P_0)
- per ogni valore di $\epsilon > 0$, una min. non vincolata di $P_\epsilon(x)$ produce (in genere) un punto $x^* \notin \mathcal{F}$, cioè $q(x^*) > 0$



Algoritmo di soluzione

Algoritmo SEQPEN

INPUT: maxit , $\tau > 0$, $k = 0$, $\epsilon_0 > 0$

for $k = 0, 1, \dots, \text{maxit}$

Trova una soluzione $(x(\epsilon_k))$ del problema

$$\min_{x \in \mathbb{R}^n} P_{\epsilon_k}(x). \quad (1)$$

if $q(x(\epsilon_k)) \leq \tau$ **then** STOP

$\epsilon_{k+1} = \epsilon_k/2$

endfor

OUTPUT: una sol. approssimata $x^* = x(\epsilon_k)$



Proprietà di convergenza

Sia $\mathcal{F}_\sigma = \{x \in \mathbb{R}^n : |h(x)| \leq \sigma, g(x) \leq \sigma\}$ insieme ammissibile "rilassato" ($\mathcal{F} \subset \mathcal{F}_\sigma$)

Teorema (Conv. a minimi globali)

Siano soddisfatte le ipotesi seguenti:

- *esiste un $\sigma > 0$ t.c. \mathcal{F}_σ è compatto;*
- *per ogni k , la funzione $P_{\epsilon_k}(x)$ ammette minimo globale x^k .*

Allora, $\{x^k\}$ ammette punti limite ed ogni punto limite è un minimo globale di (P_0)



Esempio 1

Consideriamo il seguente problema vincolato (banale)

$$\begin{aligned} \min \quad & x^2 \\ & x \geq 1 \end{aligned}$$

Ammette $x^* = 1$ come **unico** punto di minimo globale

La funzione di penalità esterna è:

$$P_\epsilon(x) = x^2 + \frac{1}{\epsilon} \max\{0, 1 - x\}^2$$



Esempio 1

Consideriamo il seguente problema vincolato (banale)

$$\begin{aligned} \min \quad & x^2 \\ & x \geq 1 \end{aligned}$$

Ammette $x^* = 1$ come **unico** punto di minimo globale

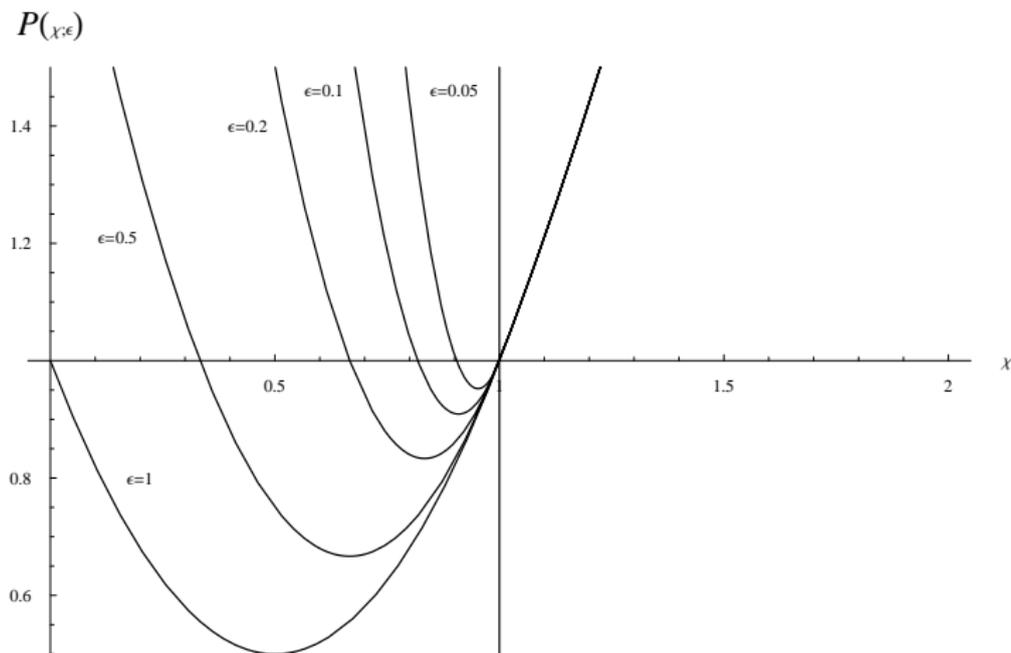
La funzione di penalità esterna è:

$$P_\epsilon(x) = x^2 + \frac{1}{\epsilon} \max\{0, 1 - x\}^2$$



Esempio 1

Grafici di $P_\epsilon(x)$ ($\epsilon = 1, 0.5, 0.2, 0.1, 0.05$)



Esempio 2

Consideriamo il seguente problema vincolato (banale)

$$\begin{aligned} \min \quad & -x^4 \\ x = & 1 \end{aligned}$$

Ammette (ovviamente) $x^* = 1$ come **unico** punto di minimo globale

La funzione di penalità esterna è:

$$P_\epsilon(x) = -x^4 + \frac{1}{\epsilon}(x - 1)^2$$



Esempio 2

Consideriamo il seguente problema vincolato (banale)

$$\begin{aligned} \min \quad & -x^4 \\ & x = 1 \end{aligned}$$

Ammete (ovviamente) $x^* = 1$ come **unico** punto di minimo globale

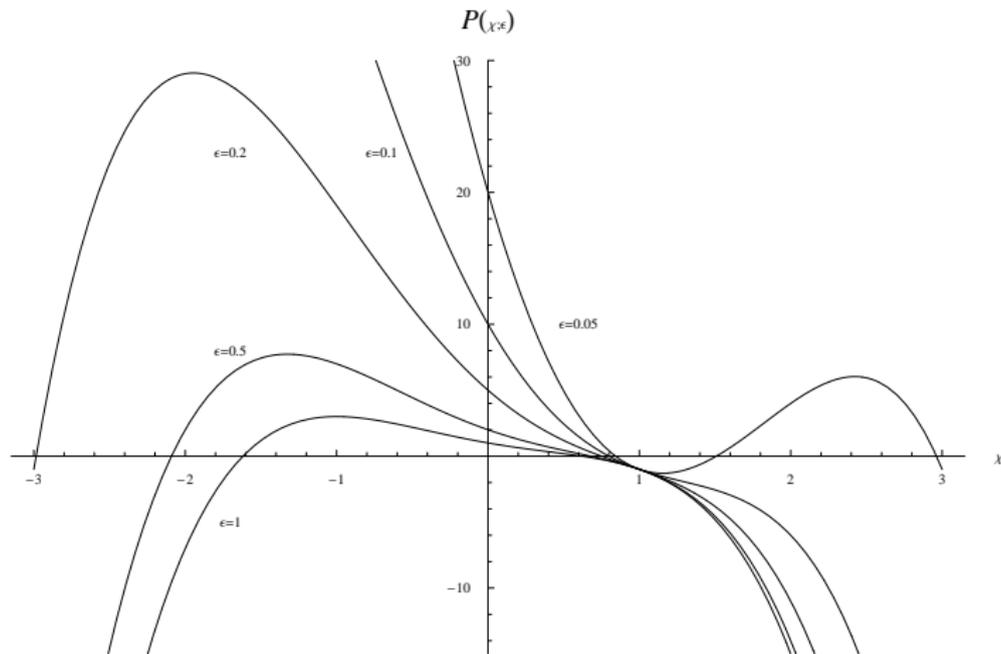
La funzione di penalità esterna è:

$$P_\epsilon(x) = -x^4 + \frac{1}{\epsilon}(x - 1)^2$$



Esempio 2

Grafici di $P_\epsilon(x)$ ($\epsilon = 1, 0.5, 0.2, 0.1, 0.05$)



Algoritmo SEQPEN modificato

Algoritmo SEQPEN_{mod}

INPUT: maxit , $\{\tau_k\} \rightarrow 0$, $\rho > 0$, $k = 0$, $\epsilon_0 > 0$

for $k = 0, 1, \dots, \text{maxit}$

 Calcola $x(\epsilon_k)$ t.c. $\|\nabla P_{\epsilon_k}(x(\epsilon_k))\| \leq \tau_k$

if $q(x(\epsilon_k)) \leq \rho$ **then** STOP

$\epsilon_{k+1} = \epsilon_k/2$

endfor

OUTPUT: una sol. approssimata $x^* = x(\epsilon_k)$



Proprietà di convergenza

Teorema

Sia $\{x_k\}$ una successione t.c. $\|\nabla P_{\epsilon_k}(x_k)\| \leq \tau_k$ e $\{x_k\}_K$ una sottosucc. convergente ad x^* t.c. siano lin. indipendenti

$$\nabla g_i(x^*), i \in I_0(x^*), \nabla h_j(x^*), \forall j.$$

Allora, x^* è un punto di KKT di (P_0) con molt. λ^* e μ^* t.c.

$$\left\{ \frac{1}{\epsilon_k} \max\{g(x_k), 0\} \right\}_K \rightarrow \lambda^*$$
$$\left\{ \frac{1}{\epsilon_k} h(x_k) \right\}_K \rightarrow \mu^*$$



Esempio 3

Consideriamo il seguente problema vincolato (banale)

$$\begin{aligned} \min \quad & -x - y \\ & x^2 + y^2 = 1 \end{aligned}$$

Ammette $(x^*, y^*) = (1, 1)/\sqrt{2}$ come **unico** punto di minimo globale

La funzione di penalità esterna è:

$$P_\epsilon(x) = -x - y + \frac{1}{\epsilon}(1 - x^2 - y^2)^2$$



Esempio 3

Consideriamo il seguente problema vincolato (banale)

$$\begin{aligned} \min \quad & -x - y \\ & x^2 + y^2 = 1 \end{aligned}$$

Ammette $(x^*, y^*) = (1, 1)/\sqrt{2}$ come **unico** punto di minimo globale

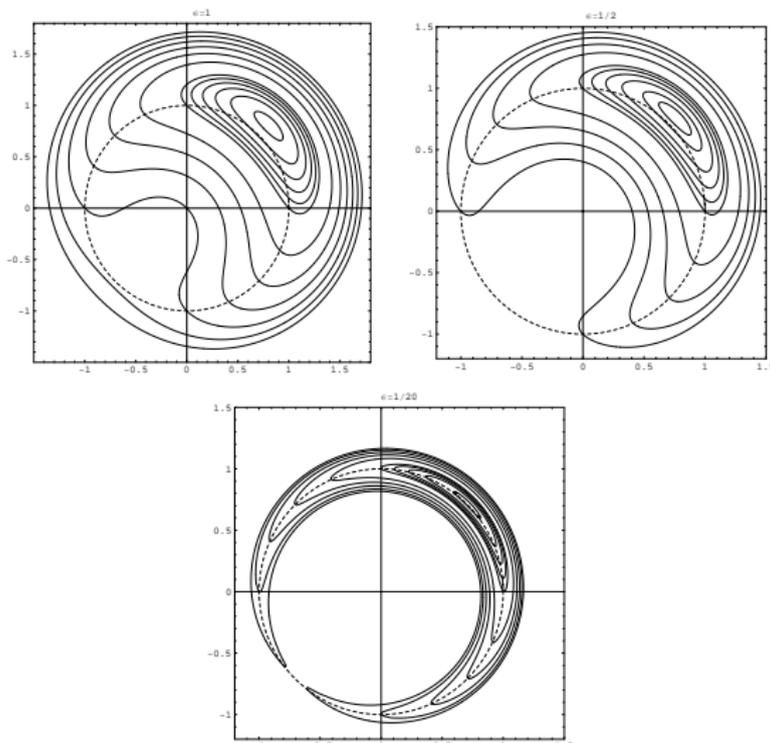
La funzione di penalità esterna è:

$$P_\epsilon(x) = -x - y + \frac{1}{\epsilon}(1 - x^2 - y^2)^2$$



Esempio 3

Grafici di $P_\epsilon(x)$ ($\epsilon = 1, 0.5, 0.05$)



Tanto per cominciare

Consideriamo il problema con soli vincoli di uguaglianza

$$\begin{array}{ll} \min & f(x) \\ \text{c.v.} & h(x) = 0 \end{array}$$

Funzione Lagrangiana: $L(x, \mu) = f(x) + \mu^\top h(x)$

con gradiente (vi ricordo):

$$\begin{aligned} \nabla_x L(x, \mu) &= \nabla f(x) + \nabla h(x) \mu \\ \nabla_\mu L(x, \mu) &= h(x) \end{aligned}$$

Perciò, le C.N. di ottimo si possono riassumere in: $\nabla L(x, \mu) = 0$



Tanto per cominciare

Consideriamo il problema con soli vincoli di uguaglianza

$$\begin{aligned} \min \quad & f(x) \\ \text{c.v.} \quad & h(x) = 0 \end{aligned}$$

Funzione Lagrangiana: $L(x, \mu) = f(x) + \mu^T h(x)$

con gradiente (vi ricordo):

$$\begin{aligned} \nabla_x L(x, \mu) &= \nabla f(x) + \nabla h(x) \mu \\ \nabla_\mu L(x, \mu) &= h(x) \end{aligned}$$

Perciò, le C.N. di ottimo si possono riassumere in: $\nabla L(x, \mu) = 0$



Tanto per cominciare

Consideriamo il problema con soli vincoli di uguaglianza

$$\begin{aligned} \min \quad & f(x) \\ \text{c.v.} \quad & h(x) = 0 \end{aligned}$$

Funzione Lagrangiana: $L(x, \mu) = f(x) + \mu^\top h(x)$

con gradiente (vi ricordo):

$$\begin{aligned} \nabla_x L(x, \mu) &= \nabla f(x) + \nabla h(x) \mu \\ \nabla_\mu L(x, \mu) &= h(x) \end{aligned}$$

Perciò, le C.N. di ottimo si possono riassumere in: $\nabla L(x, \mu) = 0$



Tanto per cominciare

Consideriamo il problema con soli vincoli di uguaglianza

$$\begin{aligned} \min \quad & f(x) \\ \text{c.v.} \quad & h(x) = 0 \end{aligned}$$

Funzione Lagrangiana: $L(x, \mu) = f(x) + \mu^\top h(x)$

con gradiente (vi ricordo):

$$\begin{aligned} \nabla_x L(x, \mu) &= \nabla f(x) + \nabla h(x) \mu \\ \nabla_\mu L(x, \mu) &= h(x) \end{aligned}$$

Perciò, le C.N. di ottimo si possono riassumere in: $\nabla L(x, \mu) = 0$

