

# Ottimizzazione dei Sistemi Complessi

G. Liuzzi<sup>1</sup>

Venerdì 28 Aprile 2017

---

<sup>1</sup>Istituto di Analisi dei Sistemi ed Informatica IASI - CNR

# Introduzione

$$\begin{aligned} \min & f_1(x), \dots, f_k(x) \\ \text{s.t.} & x \in \mathcal{F}. \end{aligned}$$

$x \in \mathbb{R}^n$ ,  $k > 1$ ,  $f_i : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ ,  $\mathcal{F} \subseteq \mathbb{R}^n$ .

- $\mathbb{R}^n$  è lo “spazio delle decisioni”
- $\mathbb{R}^k$  è lo “spazio degli obiettivi”
- $x \in \mathbb{R}^n$  è un “vettore di decisioni”
- $z \in \mathbb{R}^k$  è un “vettore di obiettivi”

# Introduzione

$$\begin{aligned} \min & f_1(x), \dots, f_k(x) \\ \text{s.t.} & x \in \mathcal{F}. \end{aligned}$$

$x \in \mathbb{R}^n$ ,  $k > 1$ ,  $f_i : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ ,  $\mathcal{F} \subseteq \mathbb{R}^n$ .

- $\mathbb{R}^n$  è lo “spazio delle decisioni”
- $\mathbb{R}^k$  è lo “spazio degli obiettivi”
- $x \in \mathbb{R}^n$  è un “vettore di decisioni”
- $z \in \mathbb{R}^k$  è un “vettore di obiettivi”

# Introduzione

$$\begin{aligned} \min & f_1(x), \dots, f_k(x) \\ \text{s.t.} & x \in \mathcal{F}. \end{aligned}$$

$x \in \mathbb{R}^n$ ,  $k > 1$ ,  $f_i : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ ,  $\mathcal{F} \subseteq \mathbb{R}^n$ .

- $\mathbb{R}^n$  è lo “spazio delle decisioni”
- $\mathbb{R}^k$  è lo “spazio degli obiettivi”
- $x \in \mathbb{R}^n$  è un “vettore di decisioni”
- $z \in \mathbb{R}^k$  è un “vettore di obiettivi”

# Introduzione

Definiamo

- $f(x) = (f_1(x), \dots, f_k(x)) : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^k$  **vettore delle f.obiettivo**
- $\mathcal{Z} = f(\mathcal{F})$  **regione ammissibile degli obiettivi:**

$$\mathcal{Z} = \{z \in \mathbb{R}^k : z = f(x), x \in \mathcal{F}\}.$$

- $z^{id}$  **vettore ideale** degli obiettivi:

$$z_i^{id} = \min_{x \in \mathcal{F}} f_i(x)$$

per ogni  $i = 1, \dots, k$ .

N.B. assumiamo che  $z^{id} \notin \mathcal{Z}$ , cioè che le funzioni obiettivo siano in contrasto fra di loro.

# Ordinamento nello spazio $k$ dimensionale

Possiamo definire nello spazio  $k$  dimensionale un ordinamento parziale non riflessivo.

Dovuto all'economista e sociologo italiano Vilfredo Pareto (1848-1923)



# Ordinamento nello spazio $k$ dimensionale

Dati due vettori  $z^1$  e  $z^2$  in  $\mathfrak{R}^k$  diciamo che:

$z^1$  *domina* (secondo Pareto)  $z^2$  ( $z^1 \leq_P z^2$ ) se

$$z_i^1 \leq z_i^2 \text{ per ogni } i = 1, \dots, k, \text{ e}$$

$$z_j^1 < z_j^2 \text{ per qualche } j \in \{1, \dots, k\}.$$

N.B. l'ordinamento è **solo parziale**, quindi esistono coppie di vettori  $z^1, z^2$  tali che **non risulta**

$$\text{ne } z^1 \leq_P z^2 \text{ ne } z^2 \leq_P z^1 \quad !!$$

In questo caso si dice che  $z^1$  e  $z^2$  sono vettori **non dominati** tra loro

# Ordinamento nello spazio $k$ dimensionale

Dati due vettori  $z^1$  e  $z^2$  in  $\mathfrak{R}^k$  diciamo che:

$z^1$  *domina* (secondo Pareto)  $z^2$  ( $z^1 \leq_P z^2$ ) se

$$z_i^1 \leq z_i^2 \text{ per ogni } i = 1, \dots, k, \text{ e}$$

$$z_j^1 < z_j^2 \text{ per qualche } j \in \{1, \dots, k\}.$$

N.B. l'ordinamento è **solo parziale**, quindi esistono coppie di vettori  $z^1, z^2$  tali che **non risulta**

$$\text{ne } z^1 \leq_P z^2 \text{ ne } z^2 \leq_P z^1 \quad !!$$

In questo caso si dice che  $z^1$  e  $z^2$  sono vettori **non dominati** tra loro



# Ordinamento debole

Dati due vettori  $z^1$  e  $z^2$  in  $\mathbb{R}^k$  diciamo che:

$z^1$  *domina debolmente* (secondo Pareto)  $z^2$  ( $z^1 < z^2$ ) se

$$z_i^1 < z_i^2 \text{ per ogni } i = 1, \dots, k.$$

N.B. se  $z^1 < z^2$  allora  $z^1 \leq_P z^2$  ma, in generale, **non vale** il viceversa.

## Definizione di ottimalità secondo Pareto

Dato il problema multiobiettivo

$$\begin{aligned} \min & f_1(x), \dots, f_k(x) \\ \text{s.t.} & x \in \mathcal{F}. \end{aligned}$$

Un punto  $x^* \in \mathcal{F}$  è **ottimo** (secondo Pareto) se:

non esiste alcun altro  $x \in \mathcal{F}$  tale che

$$f(x) \leq_P f(x^*)$$

Nello spazio degli obiettivi, l'insieme degli ottimi secondo Pareto  $\Omega_P$  è noto con il nome di:

- "frontiera efficiente"
- "frontiera di Pareto"

# Definizione di ottimalità secondo Pareto

Dato il problema multiobiettivo

$$\begin{aligned} \min & f_1(x), \dots, f_k(x) \\ \text{s.t.} & x \in \mathcal{F}. \end{aligned}$$

Un punto  $x^* \in \mathcal{F}$  è **ottimo** (secondo Pareto) se:

non esiste alcun altro  $x \in \mathcal{F}$  tale che

$$f(x) \leq_P f(x^*)$$

Nello spazio degli obiettivi, l'insieme degli ottimi secondo Pareto  $\Omega_P$  è noto con il nome di:

- “**frontiera efficiente**”
- “**frontiera di Pareto**”

# Definizione di ottimalità debole

Un punto  $x^* \in \mathcal{F}$  è **ottimo debole** (secondo Pareto) se:  
non esiste alcun altro  $x \in \mathcal{F}$  tale che

$$f(x) < f(x^*)$$

N.B. l'insieme degli ottimi di Pareto ( $\Omega_P$ ) è contenuto nell'insieme degli ottimi deboli di Pareto ( $\Omega_D$ )

$$\Omega_P \subseteq \Omega_D.$$