

# “最优化方法”大纲

授课教师: 刘红英(liuhongying@buaa.edu.cn), 适用日期: 2021.9.13 - 2021.12.31

## 基本信息

- 课程主页: 北航课程中心搜索花名册中有自己名字的“最优化方法(刘红英)。”
- 考核方式: 作业和出勤等(10%)+数值练习(20%)+期末考试(70%)=100分。若期末考试成绩为45分(满分为100)以下, 则作业最多6分, 数值练习最多12分。
- 教材: 刘红英, 夏勇, 周水生, 数学规划基础. 北京航空航天大学出版社, 2012.10.
- 参考书: 推荐但不限于(1) 陈宝林, 最优化理论与算法(第二版). 清华大学出版社, 2005.10. (2) 黄红选, 韩继业, 数学规划. 清华大学出版社, 2006. (3) Bertsekas D P. 非线性规划(第2版). 宋士吉等译. 清华大学出版社: 北京, 2013.12.

## 重要提示

- 每次课后完成与内容匹配的作业, 分别第4周, 第7周, 第9周, 第11周, 第13周和第15周提交布置的、并且自批自改后的作业(具体提交内容和时间会在课上公布)。
- 不接受任何理由的迟到作业! 缺交作业不超过(包括)1次按所有作业都正常提交算。
- 请每节课课前预习上课内容20-30分钟, 确定自己学习中可能遇到的难点。

## 教学日历

次(周)	内容(预习章节)	作业
1(2)	课程简介、LP基本概念(§1.1-1.3, §2.1.1-2.1.2)	1.2, 1.3
2(2)	LP基本定理和既约费用系数(§2.1.3-2.1.4)	2.1(c), 2.2, 2.3, 2.5
(3)	中秋节放假	
3(4)	既约费用系数与单纯形法(§2.2.1-§2.2.4)	2.8, 2.9, 2.10(a), 2.20, 2.21
4(4)	单纯形法的启动、修正单纯形法(§2.2.5-§2.2.6)	2.11, 2.12, 2.16(c), 2.19
(5)	国庆节放假	发布大作业1: 线性规划数值练习
5(6)	LP的对偶(§2.3)	2.24, 2.25, 2.27
6(6)	网络流问题及网络单纯形法(§3.1)	2.32, 2.34
7(7)	网络流问题的应用(§3.2)	3.1, 3.4
8(7)	线性整数规划(§3.3.1, §3.4.2)&单纯形法的效率(§2.2.7)	3.7, 3.8, 3.9
9(8)	数学基础、最优性条件、凸函数(§1.4, §4.1-§4.2)	1.4, 1.6, 1.7, 4.2, 4.3, 4.6
10(8)	无约束优化算法综述、线搜索算法(§4.3-§4.4)	4.7, 4.8, 4.11的第一部分
11(9)	无约束优化: 最速下降法、牛顿法(§5.1)	5.3, 5.4, 5.6, 5.11
12(9)	无约束优化: 共轭梯度法(§5.2)	5.9, 5.19, 5.21
13(10)	无约束优化: 拟牛顿法(§5.3)、最小二乘(§5.4)	5.22, 5.23(a)
14(10)	无约束优化: 信赖域法(§6.1-§6.2)	5.27, 6.1, 6.2
(10)		发布大作业2: 非线性规划数值练习
15(11)	无约束优化: Steihaug共轭梯度法(§6.3.3) 约束优化: 一阶条件(§7.1-§7.2)、凸规划(§7.5)	7.20, 7.3, 7.4
16(11)	约束优化: 一阶条件续(§7.3)	7.6, 7.7(替换课本上的), 8.20(新补充的)
17(12)	约束优化: 二阶条件(§7.4)	7.9, 7.10, 7.11
18(12)	约束优化: Lagrange对偶(§7.6-§7.7)	7.13, 7.15
19(13)	约束优化: 半定规划(§7.8)	7.17, 7.18, 7.19
20(13)	约束优化: 二次规划(§8.1-§8.3)	8.1(替换课本上的), 8.2, 8.3
21(14)	约束优化: 惩罚函数法(§9.1)	8.18(新补充的), 9.1
22(14)	约束优化: 障碍法(§9.2, §9.5)	9.8
23(15)	约束优化: 增广拉格朗日函数与乘子法(§9.3)	9.4, 9.7
24(15)	约束优化: 逐步二次规划法(§9.4)	9.10, 9.11
	期末考试: 研究生院培养处统一安排	

## “最优化方法” 替换/补充习题

说明：用这里的7.7和8.1替换课本上的对应习题；这里的8.18和8.20是新补充的。

### 7.7 考虑问题

$$\begin{aligned} & \underset{\mathbf{x} \in \mathbb{R}^2}{\text{minimize}} && -x_1 \\ & \text{subject to} && x_1^2 + x_2^2 \leq 1, \\ & && (x_1 - 1)^3 - x_2 \leq 0. \end{aligned}$$

- (a) 说明线性无关约束规范(LICQ)条件在点  $\mathbf{x}^* = (1, 0)^T$  处成立.  
(b) 说明点  $\mathbf{x}^* = (1, 0)^T$  是一个 KKT 点. 该点是全局极小点吗? 请给出理由.  
(c) 考虑盒子(界)约束优化问题

$$\begin{aligned} & \underset{\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n}{\text{minimize}} && f(\mathbf{x}) \\ & \text{subject to} && l_i \leq x_i \leq u_i, i = 1, 2, \dots, n, \end{aligned}$$

其中  $l_i, u_i (i = 1, 2, \dots, n)$  是给定的常数,  $f(\mathbf{x})$  是连续可微函数. 请问该问题一定有KKT点吗? 为什么? 如果有KKT点, 它一定是问题的最优解吗? 请给出理由.

### 8.1 考虑等式二次规划问题

$$\begin{aligned} & \underset{\mathbf{x}}{\text{minimize}} && q(\mathbf{x}) = \frac{1}{2} \mathbf{x}^T \begin{bmatrix} 3 & -1 & 0 \\ -1 & 2 & -1 \\ 0 & -1 & 1 \end{bmatrix} \mathbf{x} + \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}^T \mathbf{x} \\ & \text{subject to} && x_1 + 2x_2 + x_3 = 4. \end{aligned}$$

消去变量  $x_1$  后, 得到目标函数

$$\frac{1}{2} \mathbf{y}^T \mathbf{U} \mathbf{y} + \mathbf{v}^T \mathbf{y},$$

其中  $\mathbf{U}$  是一个对称的矩阵,  $\mathbf{v}$  是一个固定的向量. 由此给出二次规划问题的解  $\mathbf{x}^*$ , 并给出等式约束的拉格朗日乘子  $\lambda^*$ . 请问  $\mathbf{x}^*$  是否是

$$\begin{aligned} & \underset{\mathbf{x}}{\text{minimize}} && q(\mathbf{x}) \\ & \text{subject to} && x_1 + 2x_2 + x_3 \geq 4, \\ & && \mathbf{x} \geq \mathbf{0} \end{aligned}$$

的解.

### 8.18 以 $\mathbf{x}^{(0)} = \mathbf{0}$ 为初始点, 用积极集法求解二次规划问题

$$\begin{aligned} & \underset{\mathbf{x}}{\text{minimize}} && x_1^2 - x_1 x_2 + x_2^2 - 3x_1 \\ & \text{subject to} && x_1 + x_2 \leq 2 \\ & && x_1 \geq 0 \\ & && x_2 \geq 0. \end{aligned}$$

为简单起见, 求解每一等式约束子问题时, 不用对变量进行平移(从而利用图解法易于求解).

### 8.20 说明在约束条件

$$\begin{aligned} x_1 & + 2x_2 - x_3 \geq 4 \\ -x_1 & + x_2 - x_3 \leq 2 \end{aligned}$$

下求到原点(在  $\mathbb{R}^3$  中)的欧几里得距离最短的点的问题可表述成一个二次规划问题. 通过消去变量  $x_1$  与  $x_2$  计算两个约束都是积极的等式问题的解. 这个解是否为最短距离二次规划问题的解.