

НАХОЖДЕНИЕ ОТНОСИТЕЛЬНО ВНУТРЕННЕЙ ТОЧКИ СИСТЕМЫ ОГРАНИЧЕНИЙ В ФОРМЕ НЕРАВЕНСТВ И РАВЕНСТВ

И.И. Диккин

Рассматривается система условий:

$$x_j \geq \alpha_j, \quad j \in \mathcal{J}_1; \quad x_j \leq \beta_j, \quad j \in \mathcal{J}_2; \quad /1/$$

$$\alpha_j \leq x_j \leq \beta_j, \quad j \in \mathcal{J}_3; \quad /2/$$

$$f_i(x) = b_i, \quad i = \overline{1, m}, \quad /3/$$

где $x = (x_1, x_2, \dots, x_n)$ - вектор n -мерного евклидова пространства E_n , $f_i(x)$ - непрерывные функции, α_j, β_j - вещественные числа. Предполагается также, что $\alpha_j < \beta_j, j \in \mathcal{J}_3$.

Множество точек, которое описывается ограничениями /1/-/3/, обозначим через X .

Пусть $x^* \in X$. Будем говорить, что

$$j \in \mathcal{J}_1^*, \text{ если } j \in \mathcal{J}_1 \cup \mathcal{J}_3, \quad x_j^* = \alpha_j;$$

$$j \in \mathcal{J}_2^*, \text{ если } j \in \mathcal{J}_2 \cup \mathcal{J}_3, \quad x_j^* = \beta_j.$$

Положим $\mathcal{J}^* = \mathcal{J}_1^* \cup \mathcal{J}_2^*$.

О п р е д е л е н и е. Вектор $x^* \in X$ называется локально относительно внутренней точкой множества X , если существует такая окрестность M точки x^* , что для произвольного $x \in M \cap X$ выполняются соотношения

$$x_j = \alpha_j, \quad j \in \mathcal{J}_1^*; \quad x_j = \beta_j, \quad j \in \mathcal{J}_2^*.$$

При этом точка x^* называется строго относительно внутренней, если для ее координат неравенства /1/, /2/ выполняются как строгие.

Множество локально относительно внутренних точек X обозначим через viX . Заметим, что когда A - выпуклое множество, viA - относительная внутренность A .

Т е о р е м а I. Пусть $f_i(x)$ - гладкие функции, $x^* \in X$, градиенты $f'_i(x^*)$ линейно-независимы, существует окрестность точки x^* , не содержащая строго относительно внутренних точек X . Тогда найдутся такие числа u_1, u_2, \dots, u_m и такое непустое множество $\bar{\mathcal{J}} = \bar{\mathcal{J}}_1 \cup \bar{\mathcal{J}}_2$, $\bar{\mathcal{J}}_1 \subset \mathcal{J}_1^*$, $\bar{\mathcal{J}}_2 \subset \mathcal{J}_2^*$, что

$$\sum_{i=1}^m u_i \frac{\partial f_i(x^*)}{\partial x_j} < 0, \quad j \in \bar{\mathcal{J}}_1; \quad /4/$$

$$\sum_{i=1}^m u_i \frac{\partial f_i(x^*)}{\partial x_j} > 0, \quad j \in \bar{\mathcal{J}}_2; \quad /5/$$

$$\sum_{i=1}^m u_i \frac{\partial f_i(x^*)}{\partial x_j} = 0, \quad j \notin \bar{J}. \quad /6/$$

Доказательство. Рассмотрим область \bar{X} , которая задается ограничениями /1/, /2/ и условиями

$$\sum_{j=1}^n \frac{\partial f_i(x^*)}{\partial x_j} (x_j - x_j^*) = 0, \quad i = \overline{1, m}. \quad /7/$$

Пусть

$$\bar{x} \in \text{int} \bar{X}. \quad /8/$$

Положим

$$\begin{aligned} \bar{J}_1 &= \{j: j \in \bar{J}_1 \cup \bar{J}_3, \quad \bar{x}_j = \alpha_j\}, \\ \bar{J}_2 &= \{j: j \in \bar{J}_2 \cup \bar{J}_3, \quad \bar{x}_j = \beta_j\}. \end{aligned}$$

Легко видеть, что $\bar{J} \subset \bar{J}^*$. Покажем, что \bar{J} непусто. В самом деле, предположим, что \bar{x} — строго относительно внутренняя точка \bar{X} , и построим такой вектор $x(\lambda)$, что его координаты удовлетворяют /3/ [1, с. 40-41],

$$\begin{aligned} x(\lambda) &= x^* + \lambda \rho + v(\lambda), \quad \rho = \bar{x} - x^*, \\ \lim_{\lambda \rightarrow 0} v_j(\lambda)/\lambda &= 0, \quad j = \overline{1, n}. \end{aligned}$$

Тогда при малых $\lambda > 0$ $x(\lambda) \in X$, являясь внутренней точкой множества, описываемого условиями /1/, /2/, что противоречит одному из предположений теоремы.

Система условий:

$$\sum_{j=1}^n \frac{\partial f_i(x^*)}{\partial x_j} \rho_j = 0, \quad i = \overline{1, m}; \quad /9/$$

$$\rho_j \geq 0, \quad j \in \bar{J}_1; \quad \rho_j \leq 0, \quad j \in \bar{J}_2; \quad /10/$$

$$\sum_{j \in \bar{J}_1} \rho_j - \sum_{j \in \bar{J}_2} \rho_j = 1 \quad /11/$$

несовместна, так как, предположив, что в /9/-/11/ существует допустимый вектор, мы можем получить противоречие с соотношением /8/. Поэтому по теореме отделимости [2, теорема 2.6] существуют такие числа $\varphi_1, \varphi_2, \dots, \varphi_m, \varphi_{m+1}$, что

$$\sum_{i=1}^m \varphi_i \frac{\partial f_i(x^*)}{\partial x_j} = 0, \quad j \notin \bar{J}; \quad /12/$$

$$\sum_{i=1}^m \varphi_i \frac{\partial f_i(x^*)}{\partial x_j} + \varphi_{m+1} \leq 0, \quad j \in \bar{J}_1; \quad /13/$$

$$\sum_{i=1}^m v_i \frac{\partial f_i(x^*)}{\partial x_j} - v_{m+1} \geq 0, \quad j \in \bar{J}_2; \quad v_{m+1} > 0. \quad /14/$$

Полагая в /12/-/14/ $u_i = v_i$, $i = \overline{1, m}$, получаем условия /4/-/6/, что и требовалось.

С л е д с т в и е 1. Пусть

$$f_i(x) = \sum_{j=1}^n a_{ij} x_j, \quad i = \overline{1, m}. \quad /15/$$

$x^* \in \text{int } X$. Тогда существуют такие множители u_1, u_2, \dots, u_m , что

$$\begin{aligned} \sum_{i=1}^m a_{ij} u_i &< 0, \quad j \in J_1^*; \\ \sum_{i=1}^m a_{ij} u_i &> 0, \quad j \in J_2^*; \\ \sum_{i=1}^m a_{ij} u_i &= 0, \quad j \notin J^*. \end{aligned} \quad /16/$$

С л е д с т в и е 2. Если вместо последнего условия теоремы 1 предположить, что $x^* \in \text{int } X$, множество J^* непусто, то имеют место соотношения /4/-/6/.

В качестве применения теоремы 1 рассмотрим задачу минимизации гладкой функции $F(x)$ на множестве X , определенном выше. Пусть x^* - точка локального минимума $F(x)$ на X , т.е.

$$F(x^*) \leq F(x), \quad x \in \mathcal{D} \cap X, \quad /17/$$

\mathcal{D} - окрестность вектора x^* .

Дополним систему ограничений /1/-/3/ условиями

$$F(x) - x_{n+1} = F(x^*), \quad x_{n+1} \geq 0. \quad /18/$$

Тогда в силу /17/ для векторов $x \in \mathcal{D} \times E_1$, которые удовлетворяют /1/-/3/ и /18/, $x_{n+1} = 0$. Нетрудно убедиться, что в точке $(x^*, 0)$ условия теоремы 1 выполнены, когда градиенты $f'_i(x^*)$ линейно-независимы. Записав в этой точке для системы /1/-/3/, /18/ соотношения /4/-/6/, получим известное правило множителей Лагранжа.

Опишем алгоритм нахождения допустимого вектора системы /1/-/3/.

Пусть X^0 - множество точек, определенное неравенствами /1/-/2/, $x^0 \in \text{int } X^0$, $J_4 = J \setminus J_5$, $J_5 = J_1 \cup J_2 \cup J_3$, $J = \{1, 2, \dots, n\}$.

Положим

$$\begin{aligned} r_i(x^k) &= b_i - f_i(x^k), \quad a_{ij}(x^k) = \frac{\partial f_i(x^k)}{\partial x_j}, \quad /19/ \\ \phi_j(x^k) &= \begin{cases} (x_j^k - \alpha_j)^2, & j \in \mathcal{J}_1; \\ (\beta_j - x_j^k)^2, & j \in \mathcal{J}_2; \\ \frac{(x_j^k - \alpha_j)^2 (\beta_j - x_j^k)^2}{(x_j^k - \alpha_j)^2 + (\beta_j - x_j^k)^2}, & j \in \mathcal{J}_3; \\ N_j > 0, & j \in \mathcal{J}_4. \end{cases} \end{aligned}$$

На k -й итерации требуется найти

$$\min_u \sum_{j=1}^n \phi_j(x^k) \left[\sum_{i=1}^m a_{ij}(x^k) u_i \right]^2 - 2 \sum_{i=1}^m r_i(x^k) u_i \quad /20/$$

Пусть $u(x^k)$ - некоторое решение задачи /20/.

Положим

$$\begin{aligned} \delta_j(x^k) &= \sum_{i=1}^m a_{ij}(x^k) u_i(x^k), \quad s_j(x^k) = \phi_j(x^k) \delta_j(x^k), \\ \psi(x^k) &= \sum_{j=1}^n \phi_j(x^k) [\delta_j(x^k)]^2. \end{aligned}$$

Тогда

$$x_j^{k+1} = x_j^k + \lambda(x^k) s_j(x^k), \quad j = \overline{1, n}; \quad /21/$$

$$\lambda(x^k) = \min(1, 1/\sqrt{\psi(x^k)}). \quad /22/$$

Если

$$\|r(x^k)\| < \varepsilon, \quad /23/$$

вычисления прекращаются.

Когда множество индексов \mathcal{J}_5 пусто (отсутствуют ограничения неравенства), алгоритм /20/-/23/ является одним из вариантов метода Ньютона при $m \leq n$.

Если градиенты $f'_i(x^k)$ линейно-независимы, $x^k \in \text{int } X^\circ$, то задача /20/ имеет единственное решение.

Приравняв у минимизируемой функции частные производные по u_i нулю, получим

$$\sum_{j=1}^n a_{ij}(x^k) s_j(x^k) = r_i(x^k), \quad i = \overline{1, m}. \quad /24/$$

Из /24/ следует, что

$$\sum_{i=1}^m r_i(x^k) u_i(x^k) = \psi(x^k). \quad /25/$$

Равенства /24/-/25/ можно использовать для контроля вычислений.

Алгоритм /20/-/23/ применяется нами для поиска начального приближения при решении некоторых задач математического программирования методом внутренних точек [3].

Теперь рассмотрим непрерывный аналог метода /20/-/23/:

$$\frac{dx_j}{dt} = s_j(x), \quad j = \overline{1, n}, \quad /26/$$

$$x(0) = x^0. \quad /27/$$

Покажем, что

$$\frac{dr_i(t)}{dt} = -r_i(t), \quad /28/$$

если существует вектор $u[x(t)]$. Здесь $r_i(t) = b_i - f_i[x(t)]$, $x(t)$ — решение системы дифференциальных уравнений /26/-/27/.

В самом деле,

$$-\frac{dr_i}{dt} = \sum_{j=1}^n \frac{\partial f_i[x(t)]}{\partial x_j} \frac{dx_j}{dt} = \sum_{j=1}^n \frac{\partial f_i[x(t)]}{\partial x_j} s_j[x(t)]. \quad /29/$$

Откуда на основании /19/, /24/ получаем соотношения /28/.

Из /28/ имеем

$$r(t) = r^0 e^{-t}. \quad /30/$$

В силу /30/ вектор $s(x)$ есть направление убывания нормы невязки $r(x)$. Поэтому при реализации алгоритма /20/-/23/ можно использовать регулировку шага, благодаря которой $\|r(x^{k+1})\| < \|r(x^k)\|$ (см., например, [1, с. 250]).

Некоторое представление о качественной картине сходимости процессов /20/-/23/ и /26/, /27/ дает следующая

Т е о р е м а 2. Пусть для функций $f_i(x)$ имеет место представление /15/, система /1/-/3/ совместна, $x^0 \in \text{int } X^*$.

Тогда

$$x(t) \rightarrow \tilde{x}, \quad \tilde{x} \in \text{ri } X. \quad /31/$$

Д о к а з а т е л ь с т в о. Сначала покажем, что

$$x(t) \in \text{int } X^0, \quad t \geq 0. \quad /32/$$

Рассмотрим функцию

$$g(x) = \sum_{j \in J_1} \left[\ln(x_j - \alpha_j) + \frac{\bar{x}_j - \alpha_j}{x_j - \alpha_j} \right] + \sum_{j \in J_2} \left[\ln(\beta_j - x_j) + \frac{\beta_j - \bar{x}_j}{\beta_j - x_j} \right] + \\ + \sum_{j \in J_3} \left[\ln(x_j - \alpha_j)(\beta_j - x_j) + \frac{\bar{x}_j - \alpha_j}{x_j - \alpha_j} + \frac{\beta_j - \bar{x}_j}{\beta_j - x_j} \right] + \sum_{j \in J_4} \frac{(x_j - \bar{x}_j)^2}{2N_j}, \quad /33/$$

где

$$\bar{x} = \varepsilon x^0 + (1 - \varepsilon)x^*, \quad 0 < \varepsilon < 1, \quad x^* \in \text{int} X. \quad /34/$$

Очевидно, что \bar{x} - внутренняя точка множества X^0 . Поэтому

$$g(x) \geq g(\bar{x}) > -\infty, \quad x \in X^0. \quad /35/$$

Имеем

$$\frac{\partial g(x)}{\partial x_j} = \frac{x_j - \bar{x}_j}{\phi_j(x)}, \quad j \in J. \quad /36/$$

Положим

$$g[x(t)] = g(t), \quad u_i[x(t)] = u_i(t), \quad \psi[x(t)] = \psi(t).$$

На основании /36/ и определения вектора $s(x)$ имеем

$$\dot{g}(t) = \sum_{j=1}^n [x_j(t) - \bar{x}_j] \sum_{i=1}^m a_{ij} u_i(t). \quad /37/$$

В силу /34/, /37/

$$\begin{aligned} \dot{g}(t) &= \sum_{j=1}^n [x_j(t) - x_j^* + \varepsilon(x_j^* - x_j^0)] \sum_{i=1}^m a_{ij} u_i(t) = \\ &= \sum_{i=1}^m u_i(t) u_i(t) + \varepsilon \sum_{i=1}^m u_i(0) u_i(t). \end{aligned}$$

Теперь в силу /25/, /30/ имеем

$$\dot{g}(t) = \psi(t)(-1 + \varepsilon e^t). \quad /38/$$

Из /38/ видно, что для произвольного $T > 0$ в /34/ можно подобрать такое ε , что

$$\dot{g}(t) < 0, \quad 0 \leq t \leq T. \quad /39/$$

Из формул /39/, /35/ следует, что каждое слагаемое в представлении функции $g(t)$ ограничено при $0 \leq t \leq T$, поэтому справедливо условие /32/.

Воспользовавшись соотношениями /30/, /32/, получаем

$$u_i(t) \rightarrow 0, \quad i = \overline{1, m}; \quad /40/$$

$$\rho(x(t), X) \rightarrow 0, \quad t \rightarrow \infty. \quad /41/$$

Если размерность X не равна нулю, то введем функцию

$$\begin{aligned} z(t) &= \sum_{j \in J_1} \frac{x_j^* - y_j}{x_j(t) - \alpha_j} + \sum_{j \in J_2} \frac{y_j - x_j^*}{\beta_j - x_j(t)} + \\ &+ \sum_{j \in J_3} \left(\frac{x_j^* - y_j}{x_j(t) - \alpha_j} + \frac{y_j - x_j^*}{\beta_j - x_j(t)} \right) + \sum_{j \in J_4} \frac{x_j(t)(y_j - x_j^*)}{\beta_j}, \quad /42/ \end{aligned}$$

где $y \in X$. Имеем

$$\begin{aligned}\dot{z}(t) &= \sum_{j=1}^n (y_j - x_j^*) \sum_{i=1}^m a_{ij} u_i(t) = \\ &= \sum_{i=1}^m u_i(t) \sum_{j=1}^n a_{ij} (y_j - x_j^*) = 0.\end{aligned}$$

Поэтому

$$z(t) = z(0). \quad /43/$$

Теперь соотношения /41/-/43/ с помощью рассуждений, аналогичных изложенным в [4], позволяют получить условие /31/, что и требовалось.

Так же, как и в [5], для $\rho \geq 1$ можно рассмотреть такое семейство непрерывных процессов, что при $\rho = 2$ получаем алгоритм /26/, /27/. При этом для $\rho > 2$ схема доказательства теоремы 2 аналогична приведенной здесь, если $1 \leq \rho < 2$, то условие /31/ устанавливается проще.

Поступила в ред.-изд.отдел
27 января 1976 г.

Л и т е р а т у р а

1. Пшеничный Е.Н., Данилин Ю.М. Численные методы в экстремальных задачах, М., "Наука", 1975.
2. Гейл Д. Теория линейных экономических моделей, М., ИЛ., 1963.
3. Дикин И.И. Исследование задач оптимального программирования методом внутренних точек. - В сб. "Методы оптимизации" (Прикладная математика), Иркутск, 1975, с.72-108.
4. Дикин И.И. О непрерывных аналогах метода внутренних точек. - В кн.: Управляемые системы, Новосибирск, 1971, вып.9, с.59-64.
5. Дикин И.И. О сходимости семейства непрерывных градиентных процессов метода внутренних точек. - В кн.: Тезисы III Всесоюзной конференции по проблемам теоретической кибернетики, Новосибирск, 1974, с.80-81.