



Sommersemester 2006

## Mehrkriterielle Optimierung mit Metaheuristiken (Vorlesung)

Prof. Dr. Günter Rudolph

Fachbereich Informatik

Lehrstuhl für Algorithm Engineering (LS XI)

Fachgebiet *Computational Intelligence*

## Kapitel 3: Analytische Lösung



### Definition 3.2:

Seien  $A, B \subseteq \mathbb{R}^n$ . $A + B := \{a + b : a \in A \wedge b \in B\}$  **algebraische Summe** $A - B := \{a - b : a \in A \wedge b \in B\}$  **algebraische Differenz** $\lambda A := \{\lambda a : a \in A\}$  **skalares Vielfaches**

■

### Rechenregeln:

 $A + \{0\} = A$  $A + B = B + A$  $A - B = A + (-1)B$  $\lambda(A + B) = \lambda A + \lambda B$  $(\lambda + \eta)A \subseteq \lambda A + \eta A$  $\rightarrow 2A \neq A + A$  (im Allgem.)

3

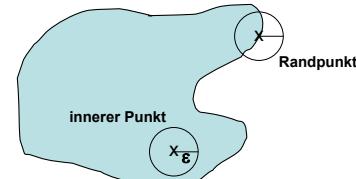
## Kapitel 3: Analytische Lösung



### Definition 3.1:

Sei  $M \subseteq \mathbb{R}^n$  und  $\varepsilon > 0$ . $U_\varepsilon(x_0) = \{x \in \mathbb{R}^n : \|x - x_0\| \leq \varepsilon\}$  heißt  **$\varepsilon$ -Umgebung** von  $x_0 \in M$ . $x \in M$  **innerer Punkt** von  $M \Leftrightarrow \exists \varepsilon > 0 : U_\varepsilon(x) \subseteq M$ . Sonst: **Randpunkt** von  $M$ .Das **Innere** von  $M$  = Menge aller inneren Punkte. In Zeichen:  $\text{int}(M)$ .Der **Rand** von  $M$  = Menge aller Randpunkte. In Zeichen:  $\partial M$ .

■



Rudolph: MOMH (SS 2006) • Kap. 3: Analytische Lösung

2

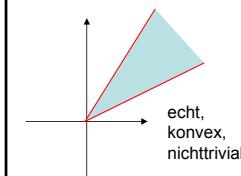
## Kapitel 3: Analytische Lösung



### Definition 3.3:

 $K \subseteq \mathbb{R}^n$  heißt **Kegel**  $\Leftrightarrow \forall x \in K : \forall \lambda \geq 0 : \lambda x \in K$ .Kegel  $-K := \{-x : x \in K\}$  heißt **Diametralkegel** von  $K$ .Kegel  $K$  heißt(a) **konvex**, falls  $\forall x_1, x_2 \in K : x_1 + x_2 \in K$ ,(b) **nichttrivial**, falls  $0 \in K$  und  $K \neq \{0\}$  und  $K \neq \mathbb{R}^n$ ,(c) **echt**, falls  $0 \in K$  und  $K \cap (-K) = \{0\}$ .

■

 $K = \{x \in \mathbb{R}^2 : x_2 \geq 0\}$  konvex, nichttrivial, **nicht echt**weil  $K \cap (-K) = \{x \in \mathbb{R}^2 : x_2 = 0\} \neq \{(0, 0)\}$ 

Rudolph: MOMH (SS 2006) • Kap. 3: Analytische Lösung

4

## Kapitel 3: Analytische Lösung

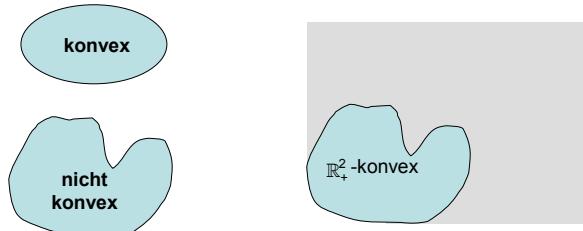


### Definition 3.4:

$M \subseteq \mathbb{R}^n$  heißt

(a) **konvex**, falls  $\forall x, y \in M: \forall \xi \in (0,1): \xi x + (1 - \xi) y \in M$ ,

(b) **K-konvex** oder **kegelkonvex mit Kegel K**, falls  $M + K$  konvexe Menge für einen echten, nichttrivialen, konvexen Kegel  $K$ . ■



## Kapitel 3: Analytische Lösung



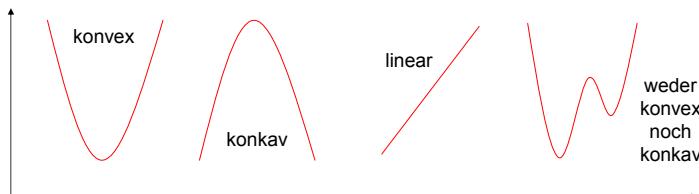
### Definition 3.5:

Seien  $x_1, x_2 \in X \subseteq \mathbb{R}^n$  und  $\xi \in [0,1]$ . Funktion  $f: X \rightarrow Z \subseteq \mathbb{R}^m$  heißt

(a) **konvex**, falls  $f(\xi x_1 + (1 - \xi) x_2) \leq \xi f(x_1) + (1 - \xi) f(x_2)$ ,

(b) **konkav**, falls  $-f$  konvex ist,

(c) **linear** oder **affin**, wenn  $f$  sowohl konvex als auch konkav.



## Kapitel 3: Analytische Lösung



### Satz 3.1:

(a) Die algebraische Summe konvexer Mengen ist konvex.

(b) Das kartesische Produkt konvexer Mengen ist konvex.

(c) Der Durchschnitt konvexer Mengen ist konvex. ■

ad a) Menge  $A$  konvex  $\wedge$  Kegel  $K$  konvex  $\Rightarrow A + K$  konvex (und  $K$ -konvex)

ad b) Menge  $A$  konvex  $\Rightarrow A^n$  konvex

ad c) Seien  $x, c, d \in \mathbb{R}^n$

$\Rightarrow \{x \in \mathbb{R}^n : c'x \leq 0\}$  und  $\{x \in \mathbb{R}^n : d'x \leq 0\}$  konvexe Hyperebenen

$\Rightarrow \{x \in \mathbb{R}^n : c'x \leq 0\} \cap \{x \in \mathbb{R}^n : d'x \leq 0\}$  konvex

$\Rightarrow \{x \in \mathbb{R}^n : c'x \leq 0 \wedge d'x \leq 0\}$  konvex

## Kapitel 3: Analytische Lösung



## Kapitel 3: Analytische Lösung



### Satz 3.2:

Sei  $X \subseteq \mathbb{R}^n$  konvex und  $f: X \rightarrow \mathbb{R}^m$  mit  $f(x) = Ax + b$  affine Abbildung.

Dann Bild  $f(X) = \{f(x) : x \in X\}$  von  $X$  konvex.

### Beweis:

$X$  konvex  $\Rightarrow \forall \xi \in [0,1]: \forall x_1, x_2 \in X:$

$\xi x_1 + (1 - \xi) x_2 \in X$  und  $f(\xi x_1 + (1 - \xi) x_2) \in f(X)$ .

Seien  $z_1, z_2 \in f(X)$  und  $x_1, x_2 \in X$  derart gewählt, dass  $z_1 = f(x_1), z_2 = f(x_2)$ .

Zu zeigen:  $\xi z_1 + (1 - \xi) z_2 \in f(X)$ .

$$\begin{aligned}\xi z_1 + (1 - \xi) z_2 &= \xi (Ax_1 + b) + (1 - \xi)(Ax_2 + b) \\ &= A(\xi x_1 + (1 - \xi) x_2) + b(\xi + (1 - \xi)) \\ &= f(\xi x_1 + (1 - \xi) x_2) \in f(X)\end{aligned}$$

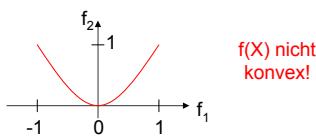
## Kapitel 3: Analytische Lösung

Gilt das vielleicht sogar für konvexe Funktionen über konvexen Mengen?

→ Nein! Gegenbeispiel:

$$f(x) = (x, x^2)' \text{ mit } X = [-1, 1] \subset \mathbb{R}$$

konvex      konvex



### Anmerkung:

Es gibt weitere Klassen von Funktionen über konvexen Mengen, deren Bilder konvex sind.  
Hier nicht von Bedeutung, da nur Kegelkonvexität der Bilder entscheidend:

## Kapitel 3: Analytische Lösung

### Satz 3.3:

Sei  $X \subseteq \mathbb{R}^n$  konvex und  $f: X \rightarrow \mathbb{R}^m$  konvex.

Dann Bild  $f(X)$  kegelkonvex mit Kegel  $K = \mathbb{R}_+^m$

### Beweis:

Wenn  $\bar{z}_1, \bar{z}_2 \in \bar{Z} = f(X) + K$ , dann  $\exists v_1, v_2 \in K \wedge x_1, x_2 \in X$ :

$$\bar{z}_1 = z_1 + v_1 = f(x_1) + v_1 \quad \text{und} \quad \bar{z}_2 = z_2 + v_2 = f(x_2) + v_2.$$

Wegen  $\xi_1, \xi_2 \geq 0$  mit  $\xi_1 + \xi_2 = 1$  und der Konvexität von  $f(\cdot)$  folgt

$$\xi_1 \bar{z}_1 + \xi_2 \bar{z}_2 = \xi_1 f(x_1) + \xi_2 f(x_2) + \xi_1 v_1 + \xi_2 v_2 \geq f(\xi_1 x_1 + \xi_2 x_2) + \xi_1 v_1 + \xi_2 v_2$$

Da  $K$  konvexer Kegel, ist  $v_{1,2} := \xi_1 v_1 + \xi_2 v_2 \in K$  und  $\exists v_3 \in K: v := v_{1,2} + v_3 \in K$ .

$$\Rightarrow \xi_1 \bar{z}_1 + \xi_2 \bar{z}_2 = f(\xi_1 x_1 + \xi_2 x_2) + v \in f(X) + K \text{ für geeignetes } v \text{ bzw. } v_3$$

## Kapitel 3: Analytische Lösung

### Definition 3.6:

Sei  $X \subseteq \mathbb{R}^n$  und  $f: X \rightarrow \mathbb{R}^m$ ,  $m \geq 2$ .

### Mehrkriterielles Optimierungsproblem

$(f_1(x), f_2(x), \dots, f_m(x))' \rightarrow \min!$

bzgl.  $x \in X$

### Definition 3.7:

Lösung  $x^* \in X$  heißt **Pareto-optimal**  $\Leftrightarrow$  ex. kein  $x \in X$  mit  $f(x) \prec f(x^*)$ .

Wenn  $x^*$  Pareto-optimal, dann  $f(x^*)$  **effizient**.

Wenn  $f(x) \preceq f(y)$ , dann:  $x$  **dominiert**  $y$ ,  $f(x)$  **dominiert**  $f(y)$ .

Menge aller Pareto-optimalen Punkte = **Paretomenge**

Menge aller effizienten Punkte = **effiziente Menge** oder **Paretofront**.

## Kapitel 3: Analytische Lösung

### Satz 3.5:

Sei  $F \subset \mathbb{R}^m$ . Es gilt  $F^* \subseteq \partial F$ .

**Beweis:** Annahme:  $z \in F^*$  jedoch  $z \notin \partial F$ .

Deshalb:  $\Rightarrow z \in \text{int}(F) \Rightarrow \exists \varepsilon > 0: U_\varepsilon(z) \subset F$ .

Wähle Richtung  $r \in \mathbb{R}^m$  mit  $r \geq 0$  und Schrittweite  $s > 0$  mit  $\|sr\| < \varepsilon$ .

$$\Rightarrow z^0 = z - sr \in F \text{ liegt sogar in } \text{int}(F) \text{ und } z^0 \preceq z$$

$\Rightarrow z \notin F^* \quad \text{WIDERSPRUCH zur Annahme!}$

### Satz 3.6:

Sei  $F \subset \mathbb{R}^m$ . Dann  $F^* = (F + \mathbb{R}_+^m)^*$ .

### Kapitel 3: Analytische Lösung



**Definition 3.8:** (Kuhn/Tucker 1951)

Sei  $f: X \rightarrow \mathbb{R}^m$  differenzierbar.

$x^* \in X$  heisst **eigentlich Pareto-optimal**  $\Leftrightarrow$

- $x^*$  ist Pareto-optimal und

(a) es existiert kein  $h \in \mathbb{R}^m$  mit

$$\begin{aligned}\nabla f_i(x^*)' h &\leq 0 \quad \forall i = 1, \dots, m \\ \nabla f_i(x^*)' h &< 0 \quad \text{für mindestens ein } i \\ \nabla g_j(x^*)' h &\leq 0 \quad \forall j \in J(x^*)\end{aligned}$$

wobei  $J(x^*) = \{j = 1, \dots, m : g_j(x^*) = 0\}$  die Menge der aktiven Indices. ■

### Kapitel 3: Analytische Lösung



$$\det(J^T(x)) \stackrel{!}{=} 0$$

↓

$$x_2 = \frac{x_1(b_2 c_1 d_2 - a_2 c_2 d_1) - a_1 b_2 c_1 d_2 + a_2 b_1 c_2 d_1}{x_1(c_1 d_2 - c_2 d_1) - a_1 c_1 d_2 + b_1 c_2 d_1}$$

Sei  $a = (0, 0)$ ,  $b = (4, 4)$ ,  $c = (1, 3)$ ,  $d = (3, 1)$

optimale  
eigenwertige  
Lösungen

$$x_2 = \frac{x_1}{9 - 2x_1}$$

und  $0 \leq x_2 \leq 4$

### Kapitel 3: Analytische Lösung



**notwendig:** Determinante der Jacobi-Matrix muss Null sein!

**Beispiel:**

$$\begin{aligned}f_1(x) &= c_1(x_1 - a_1)^2 + c_2(x_2 - a_2)^2 \\ f_2(x) &= d_1(x_1 - b_1)^2 + d_2(x_2 - b_2)^2\end{aligned}$$

↓

$$\nabla f_1(x) = \begin{pmatrix} 2c_1(x_1 - a_1) \\ 2c_2(x_2 - a_2) \end{pmatrix}$$

$$\nabla f_2(x) = \begin{pmatrix} 2d_1(x_1 - b_1) \\ 2d_2(x_2 - b_2) \end{pmatrix}$$

↓

$$J^T(x) = \begin{pmatrix} \nabla f_1(x)^T \\ \nabla f_2(x)^T \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2c_1(x_1 - a_1) & 2c_2(x_2 - a_2) \\ 2d_1(x_1 - b_1) & 2d_2(x_2 - b_2) \end{pmatrix}$$

### Kapitel 3: Analytische Lösung



**Noch ein Beispiel:**

$$\begin{aligned}f_1(x_1, x_2) &= x_1^4 + x_2^4 - x_1^2 + x_2^2 - cx_1x_2 + dx_1 + 20, \\ f_2(x_1, x_2) &= (x_1 - k)^2 + (x_2 - l)^2\end{aligned}$$

$$c = 10, d = 0, k = 0, l = 0$$

**Optima von  $f_1$ ,**

$$\left( \pm \frac{1}{2}(\sqrt{101} + 1)^{1/2}, \pm \frac{1}{20}(\sqrt{101} - 1)(\sqrt{101} + 1)^{1/2} \right).$$

**Optima von  $f_2$**

ca. (+/- 1.662, +/- 1.504)

$$(0, 0)$$

⇒ Berechnung analytischer Lösung noch möglich

⇒ aber Grenzen der analytischen Lösbarkeit erreicht!