



# Einführung in die Numerische Mathematik

Sommersemester 2013  
Prof. Dr. Sven Beuchler  
Daniel Wissel



## Übungsblatt 4.

Abgabe am **Dienstag, 07.05.2013**

**Aufgabe 14.** (Tangentialkegel und Normalkegel) (3 Punkte)

Zu einem Tangentialkegel  $\mathcal{T}_X(x)$  kann man den zugehörigen **Normalkegel** als polaren Kegel  $\mathcal{N}_X(x) = \{v \in \mathbb{R}^d \mid \forall u \in \mathcal{T}_X(x) : v^T u \leq 0\}$  definieren.

Zeigen Sie dazu folgende Aussagen:

- Der Tangentialkegel ist ein abgeschlossener Kegel.
- Der Normalkegel ist ein konvexer abgeschlossener Kegel.

*Bemerkung:* Eine Teilmenge  $M$  eines  $K$ -Vektorraumes ( $K$  geordneter Körper) heißt (linearer) Kegel, wenn für jedes  $x \in M$  und jedes  $\lambda \in K$ ,  $\lambda \geq 0$  auch  $\lambda x \in M$  ist.

**Aufgabe 15.** (Gleichmäßige Konvexität) (6 Punkte)

- Seien  $A \in \mathbb{R}^{d \times d}$  und  $b \in \mathbb{R}^d$ . Zeigen Sie, dass die Funktion  $f : \mathbb{R}^d \rightarrow \mathbb{R}$ ,  $x \mapsto \|Ax - b\|^2$  genau dann gleichmäßig konvex ist, wenn  $A$  invertierbar ist.
- Zeigen Sie: Eine Funktion  $f : \mathbb{R}^d \supset \Omega \rightarrow \mathbb{R}$  ist genau dann gleichmäßig konvex mit Konstante  $\kappa$ , wenn  $g(x) = f(x) - \kappa\|x\|^2$  konvex ist.

**Aufgabe 16.** (MFCQ) (4 Punkte)

Sei  $x^*$  ein lokales Minimum des Optimierungsproblems

$$\min f(x) \quad \text{mit NB} \quad g(x) \leq 0, \quad h(x) = 0$$

mit stetig differenzierbaren Funktionen  $f : \mathbb{R}^d \rightarrow \mathbb{R}$ ,  $g : \mathbb{R}^d \rightarrow \mathbb{R}^m$  und  $h : \mathbb{R}^d \rightarrow \mathbb{R}^p$ . Man zeige, dass die beiden folgenden Aussagen äquivalent sind:

- MFCQ gilt in  $x^*$ .
- Die Menge der zu  $x^*$  gehörenden Lagrange-Multiplikatoren  $(\lambda^*, \mu^*) \in \mathbb{R}^m \times \mathbb{R}^p$  ist nichtleer und beschränkt.

**Aufgabe 17.** (KKT-Bedingungen, Regularitätsbedingungen) (4 Punkte)

Betrachte das Optimierungsproblem

$$\begin{aligned} \min \quad & x_3 - \frac{1}{2}x_1^2 \\ \text{NB:} \quad & x_3 + x_2 + x_1^2 \geq 0, \\ & x_3 - x_2 + x_1^2 \geq 0, \\ & x_3 \geq 0. \end{aligned}$$

Sei  $x^* = (0, 0, 0)^T$ .

- a) Gibt es zu  $x^*$  Lagrange-Multiplikatoren  $\lambda^* \in \mathbb{R}^3$  derart, dass  $(x^*, \lambda^*)$  den KKT-Bedingungen genügt?
- b) Welche der Regularitätsbedingungen Abadie CQ, MFCQ, LICQ sind erfüllt?
- c) Von welcher Art ist der Punkt  $x^*$ ?

**Programmieraufgabe 4.** (Inexaktes Newton-Verfahren) (16 Punkte)

Beim inexakten Newton-Verfahren wird die Newton-Gleichung  $\nabla^2 f(x_k)d = -\nabla f(x_k)$  nicht mehr exakt, sondern nur noch approximativ gelöst. Dieses Verfahren kann insbesondere auch auf hochdimensionale Optimierungsprobleme angewendet werden.

**Algorithmus 1.** *Inexaktes lokales Newton-Verfahren*

*input:* Funktion  $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ , Startvektor  $x_0 \in \mathbb{R}^n$ , Genauigkeit  $\epsilon \geq 0$

*output:* Folge von Iterierten  $\{x_k\}_{k \in \mathbb{N}}$

- (1) Setze  $k := 0$ .
- (2) Ist  $\|\nabla f(x_k)\|_2 \leq \epsilon$ : STOP.
- (3) Wähle eine Toleranz  $\eta_k > 0$  und bestimme eine Suchrichtung  $d_k \in \mathbb{R}^n$  mit

$$\|\nabla f(x_k) + \nabla^2 f(x_k)d_k\|_2 \leq \eta_k \|\nabla f(x_k)\|_2.$$

- (4) Setze  $x_{k+1} := x_k + d_k$ .
- (5) Erhöhe  $k := k + 1$  und gehe zu Schritt (2).

Man kann nun bestimmte Bedingungen an die Wahl der Toleranzen  $\{\eta_k\}$  stellen, um lokal lineare, superlineare bzw. quadratische Konvergenz des Verfahrens zu erreichen.

- a) Implementieren Sie das inexakte lokale Newton-Verfahren und verwenden Sie zum Lösen des Gleichungssystems das Jacobi-Verfahren.
- b) Testen Sie Ihr Programm anhand der *Funktion von Himmelblau*:

$$f(x, y) = (x^2 + y - 11)^2 + (x + y^2 - 7)^2.$$

Diese Funktion besitzt ein lokales Maximum in  $(-0.270845, -0.923039)$ , vier lokale Minima in  $(3.0, 2.0)$ ,  $(-2.805118, 3.131312)$ ,  $(-3.779310, -3.283186)$ ,  $(3.584428, -1.848126)$ , sowie 4 Sattelpunkte. Verwenden Sie als Startvektoren folgende Werte:  $(0, 0)$ ,  $(1, 1)$ ,  $(2, 2)$ ,  $(3, 3)$ ,  $(20, 20)$ ,  $(-20, 20)$ ,  $(20, -20)$ ,  $(-20, -20)$ . Testen Sie für jeden Startvektor verschiedene Toleranzen  $\eta_k$ , z.B.  $\eta_k = 0.1$ ,  $\eta_k = \frac{1}{k+1}$ ,  $\eta_k = 10^{-k}$ . Wie wirkt sich die Wahl der  $\eta_k$  auf die Konvergenzgeschwindigkeit des Newton-Verfahrens aus?

Abgabe **Mo 06.05.** und **Di 07.05.** im **CIP-Pool** ([www.iam.uni-bonn.de/pcpool/](http://www.iam.uni-bonn.de/pcpool/)) in der Wegelerstraße. Ab Mo 29.04. hängt dort eine Terminliste für diese beiden Tage aus; bitte tragen Sie sich alleine oder in 2er Gruppen ein.

**Gesamtpunktzahl: 17 + 16 Punkte**