

习题参考答案

第五章

5.1 略。

5.2 (1) 是凸函数；(2) 不是凸函数；(3) 是凸函数；(4) 不是凸函数。

5.3 略。

5.4 (1) $\nabla f(\mathbf{x}) = \begin{pmatrix} 16x_1 + 3x_2 - 25 \\ 3x_1 + 14x_2 + 31 \end{pmatrix} = 0$ ，求解得稳定点为： $\mathbf{x}^* = (x_1, x_2) = \left(\frac{443}{215}, -\frac{517}{215}\right)$ 。

(2) $\nabla^2 f(\mathbf{x}) = \begin{pmatrix} 16 & 3 \\ 3 & 14 \end{pmatrix}$ ，该 Hessian 阵为正定矩阵，所以是凸规划，稳定点 \mathbf{x}^* 既是局部极小点，也是全局极小点。

5.5 (1) 令目标函数一阶导数为零，求得两个稳定点为： $(-1, -1)^T$ 和 $(1, 0)^T$ 。进一步检验二阶导数，目标函数的 Hessian 阵为：

$$\begin{pmatrix} 12x_1 - 12x_2 - 6 & -12x_1 + 12x_2 + 6 \\ -12x_1 + 12x_2 + 6 & 12x_1 \end{pmatrix}$$

分别代入两个稳定点，得：

$$\begin{pmatrix} -6 & 6 \\ 6 & -12 \end{pmatrix} \text{ 和 } \begin{pmatrix} 6 & -6 \\ -6 & 12 \end{pmatrix}$$

只有第二个矩阵满足半正定，因此 $(1, 0)^T$ 为局部极小点。

(2) 是下降方向。

5.6 证明：略。

5.7 计算列表如下。

k	a_k	b_k	$b_k - a_k$	λ_k	μ_k	$f(\lambda_k)$	$f(\mu_k)$
1	0	1	1	0.382	0.618	0.828	0.921
2	0	0.618	0.618	0.236	0.382	0.845	0.828
3	0.236	0.618	0.382	0.382	0.472	0.828	0.847
4	0.236	0.472	0.236	0.236	0.382	0.8281	0.8284
5	0.236	0.382	0.146				

当 $k=5$ 时，近似极小点所在区间为 $[0.236, 0.382]$ ，区间长度小于 0.2。近似极小点可取

为： $\mathbf{x}^* \approx \frac{0.236 + 0.382}{2} = 0.309$ 。

5.8 极小点 $\mathbf{x}^* = (4, 2)^T$ 。

5.9 因为 $\bar{\mathbf{x}}$ 是非线性规划问题的最优解，所以其满足 K-T 条件，即

$$\begin{cases} \mathbf{A}\bar{\mathbf{x}} - \boldsymbol{\lambda} = 0 \\ \boldsymbol{\lambda} \geq 0, \bar{\mathbf{x}} - \mathbf{b} \geq 0, \boldsymbol{\lambda}^T (\bar{\mathbf{x}} - \mathbf{b}) = 0 \end{cases}$$

将 $\boldsymbol{\lambda} = \mathbf{A}\bar{\mathbf{x}}$ 代入互补条件，可得： $\bar{\mathbf{x}}^T \mathbf{A}(\bar{\mathbf{x}} - \mathbf{b}) = 0$ ，即 $\bar{\mathbf{x}}$ 与 $\bar{\mathbf{x}} - \mathbf{b}$ 关于 \mathbf{A} 共轭。

5.10 目标函数的 Hessian 矩阵

$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} 3 & -1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix}, \quad \mathbf{b} = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \end{pmatrix}$$

取初始点 $\mathbf{x}_0 = (-2, 4)^T$ ，则 $\mathbf{g}_0 = \mathbf{A}\mathbf{x}_0 - \mathbf{b} = (-12, 6)^T \neq 0$ ，搜索方向 $\mathbf{d}_0 = -\mathbf{g}_0 = (12, -6)^T$ 。

第一次迭代：

步长 $\alpha_0 = \frac{\mathbf{g}_0^T \mathbf{g}_0}{\mathbf{d}_0^T \mathbf{A} \mathbf{d}_0} = \frac{5}{17}$ ，新的迭代点

$$\mathbf{x}_1 = \mathbf{x}_0 + \alpha_0 \mathbf{d}_0 = \left(\frac{26}{17}, \frac{38}{17} \right)^T$$

检验梯度 $\mathbf{g}_1 = \mathbf{A}\mathbf{x}_1 - \mathbf{b} = \left(\frac{6}{17}, \frac{12}{17} \right)^T \neq 0$ ，所以参数 $\beta_0 = \frac{\mathbf{g}_1^T \mathbf{g}_1}{\mathbf{g}_0^T \mathbf{g}_0} = \frac{1}{289}$ ，从而新的搜索方向为：

$$\mathbf{d}_1 = -\mathbf{g}_1 + \beta_0 \mathbf{d}_0 = \left(-\frac{90}{289}, -\frac{210}{289} \right)^T$$

第二次迭代：

步长 $\alpha_1 = \frac{\mathbf{g}_1^T \mathbf{g}_1}{\mathbf{d}_1^T \mathbf{A} \mathbf{d}_1} = \frac{17}{10}$ ，新的迭代点

$$\mathbf{x}_2 = \mathbf{x}_1 + \alpha_1 \mathbf{d}_1 = (1, 1)^T$$

检验梯度 $\mathbf{g}_2 = \mathbf{A}\mathbf{x}_2 = (0, 0)^T$ ，所以 $\mathbf{x}_2 = (1, 1)^T$ 是最优解，迭代终止。

5.11 经检验， $\mathbf{x}^{(1)}$ 不是 K-T 点； $\mathbf{x}^{(2)}$ 是 K-T 点。

5.12 目标函数 $f(\mathbf{x}) = 2x_1 + 3x_2 + 4x_1^2 + 2x_1x_2 + x_2^2$ ，约束函数 $g_1(\mathbf{x}) = x_1 - x_2$ ，

$g_2(\mathbf{x}) = 4 - x_1 - x_2$ ， $g_3(\mathbf{x}) = 3 - x_1$ 的梯度分别为

$$\nabla f(\mathbf{x}) = \begin{pmatrix} 2 + 8x_1 + 2x_2 \\ 3 + 2x_1 + 2x_2 \end{pmatrix}, \quad \nabla g_1(\mathbf{x}) = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}, \quad \nabla g_2(\mathbf{x}) = \begin{pmatrix} -1 \\ -1 \end{pmatrix}, \quad \nabla g_3(\mathbf{x}) = \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

代入 K-T 条件，得：

$$\begin{cases} 2 + 8x_1 + 2x_2 - w_1 + w_2 + w_3 = 0 \\ 3 + 2x_1 + 2x_2 + w_1 + w_2 = 0 \\ w_1(x_1 - x_2) = 0 \\ w_2(4 - x_1 - x_2) = 0 \\ w_3(3 - x_1) = 0 \\ w_1, w_2, w_3 \geq 0 \\ x_1 - x_2 \geq 0 \\ 4 - x_1 - x_2 \geq 0 \\ 3 - x_1 \geq 0 \end{cases}$$

求解，得满足 K-T 条件的点为： $x_1 = \frac{1}{6}$, $x_2 = -\frac{5}{3}$ ，相应的拉格朗日乘子 $w_1 = w_2 = w_3 = 0$ 。

5.13 (1) 利用二次损失函数做罚函数，得下面的无约束优化问题：

$$\min \pi(\mathbf{x}, \rho) = x_1^2 + x_2^2 + \frac{1}{2}\rho(x_1 + x_2 - 2)^2$$

对给定的 ρ ，由无约束优化问题的一阶最优性条件，得：

$$\begin{cases} 2x_1 + \rho(x_1 + x_2 - 2) = 0 \\ 2x_2 + \rho(x_1 + x_2 - 2) = 0 \end{cases}$$

求解这个方程组，得：

$$x_1(\rho) = x_2(\rho) = \frac{\rho}{1+\rho}$$

当 $\rho \rightarrow \infty$ 时， $x_1^* = 1$, $x_2^* = 1$ 。

(2) 利用二次损失函数做罚函数：

$$\varphi(\mathbf{x}) = \begin{cases} 0, & \text{if } g(\mathbf{x}) \leq 0 \\ \frac{1}{2}(x_1 + x_2 - 4)^2, & \text{if } g(\mathbf{x}) > 0 \end{cases}$$

$$\pi(\mathbf{x}, \rho) = (x_1 - 3)^2 + (x_2 - 2)^2 + \rho\varphi(\mathbf{x})$$

由此，得：

$$\frac{\partial \pi(\mathbf{x}, \rho)}{\partial x_1} = \begin{cases} 2(x_1 - 3), & \text{if } g(\mathbf{x}) \leq 0 \\ 2(x_1 - 3) + \rho(x_1 + x_2 - 4), & \text{if } g(\mathbf{x}) > 0 \end{cases}$$

$$\frac{\partial \pi(\mathbf{x}, \rho)}{\partial x_2} = \begin{cases} 2(x_2 - 2), & \text{if } g(\mathbf{x}) \leq 0 \\ 2(x_2 - 2) + \rho(x_1 + x_2 - 4), & \text{if } g(\mathbf{x}) > 0 \end{cases}$$

当 $g(\mathbf{x}) > 0$ 时，

$$\begin{cases} 2(x_1 - 3) + \rho(x_1 + x_2 - 4) = 0 \\ 2(x_2 - 2) + \rho(x_1 + x_2 - 4) = 0 \end{cases}$$

解得： $x_1 = \frac{5\rho + 6}{2\rho + 2}$, $x_2 = \frac{3\rho + 4}{2\rho + 2}$ 。当 $\rho \rightarrow \infty$ 时， $x_1^* = \frac{5}{2}$, $x_2^* = \frac{3}{2}$ 。此时， $g(\mathbf{x}^*) \leq 0$ ，满足约束条件。

5.14 (1) 构建倒数障碍函数：

$$B(x, \mu) = \frac{1}{6}(x_1 + 1)^3 + x_2 + \frac{\mu}{x_1 - 1} + \frac{\mu}{x_2}$$

令其一阶导数为零，得：

$$\begin{cases} \frac{\partial B(x, \mu)}{\partial x_1} = \frac{1}{2}(x_1 + 1)^2 - \frac{\mu}{(x_1 - 1)^2} = 0 \\ \frac{\partial B(x, \mu)}{\partial x_2} = 1 - \frac{\mu}{x_2^2} = 0 \end{cases}$$

求解，得：

$$x_1(\mu) = \sqrt{1 + \sqrt{2\mu}}, x_2(\mu) = \sqrt{\mu}$$

当 $\mu \rightarrow 0$ ， $x_1^* = 1$, $x_2^* = 0$ 。

(2) 构建对数障碍函数:

$$B(x, \mu) = -x_1 - x_2 - \mu \ln x_1 - \mu \ln x_2 - \mu \ln(1 - x_1 - x_2)$$

令其一阶导数为零, 得:

$$\begin{cases} \frac{\partial B(x, \mu)}{\partial x_1} = -1 - \frac{\mu}{x_1} + \frac{\mu}{1 - x_1 - x_2} = 0 \\ \frac{\partial B(x, \mu)}{\partial x_2} = -1 - \frac{\mu}{x_2} + \frac{\mu}{1 - x_1 - x_2} = 0 \end{cases}$$

易见 $x_1 = x_2$, 代入上面的第一个等式, 可得:

$$2x_1^2 + (3\mu - 1)x_1 - \mu = 0$$

求解, 得:

$$x_1(\mu) = x_2(\mu) = \frac{1 - 3\mu + \sqrt{(3\mu - 1)^2 + 8\mu}}{4}$$

当 $\mu \rightarrow 0$, $x_1^* = x_2^* = \frac{1}{2}$ 。

5.15 构建对数障碍函数:

$$B(x, \mu) = \frac{1}{2}(x_1^2 + x_2^2) - \mu \ln(x_1 + x_2 - 1)$$

令其一阶导数为零, 得:

$$\begin{cases} \frac{\partial B(x, \mu)}{\partial x_1} = x_1 - \frac{\mu}{x_1 + x_2 - 1} = 0 \\ \frac{\partial B(x, \mu)}{\partial x_2} = x_2 - \frac{\mu}{x_1 + x_2 - 1} = 0 \end{cases}$$

易见 $x_1 = x_2$, 代入上面的第一个等式, 可得:

$$2x_1^2 - x_1 - \mu = 0$$

求解, 得:

$$x_1(\mu) = x_2(\mu) = \frac{1 + \sqrt{1 + 8\mu}}{4}$$

当 $\mu \rightarrow 0$, $x_1^* = x_2^* = \frac{1}{2}$ 。拉格朗日乘子的估计为:

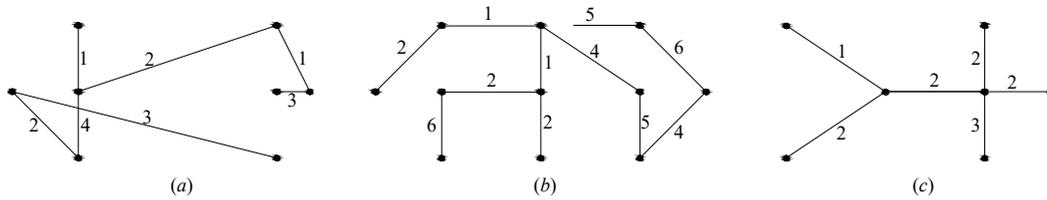
$$\lambda(\mu) = \frac{\mu}{x_1 + x_2 - 1} = \frac{2\mu}{\sqrt{1 + 8\mu} - 1}$$

当 $\mu \rightarrow 0$, $\lambda^* = \frac{1}{2}$ 。

第七章

7.1 题，四间：APB, RCT, S, D

7.2 题，如下图



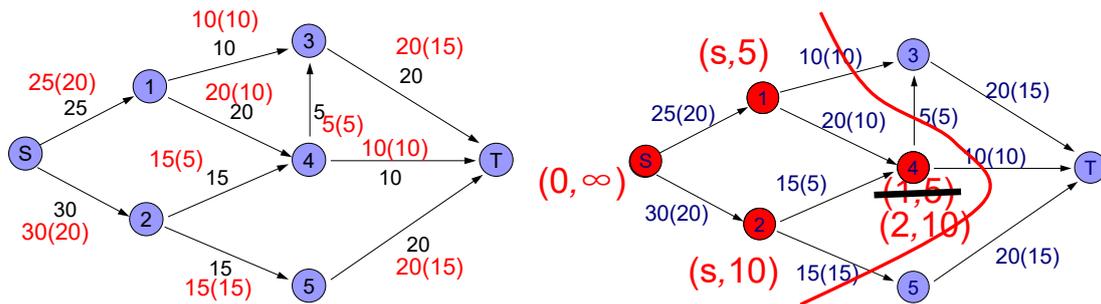
7.3 题，略

7.4 题， $1 \rightarrow 2 \rightarrow 3 \rightarrow 5 \rightarrow 7$

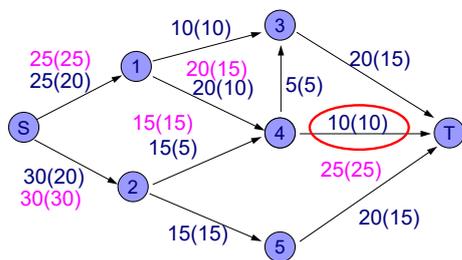
7.5 题，最大流量 22 千辆/小时

7.6 题，1) 可行流从后往前，注意中间点平衡，例如下左图，可行流流量为 40

2) 标号法，如下右图，找到最大流 40



3) 思路 1: 看网络中的最小容量弧; 思路 2: 先看流到 T 的三条弧, 找满弧。因此改变 $4 \rightarrow T$ 的容量, 结果如下图, 最大流 55



7.7 题，最大流量 6

7.8 题 (a) 流量 $f_{s1}=4, f_{s2}=3, f_{13}=3, f_{14}=1, f_{24}=2, f_{43}=1, f_{3t}=5, f_{4t}=1$, 总费用=45

(b) 流量 $f_{s1}=6, f_{s2}=16, f_{21}=8, f_{1t}=14, f_{23}=8, f_{3t}=8$ 总费用=96

7.9 题 (a) 流量 $f_{xa}=5, f_{xc}=6, f_{ab}=5, f_{cb}=3, f_{cd}=3, f_{by}=8, f_{dy}=3$, 总费用=103

(b) 流量 $f_{xa}=4, f_{xb}=5, f_{ay}=4, f_{bc}=5, f_{cy}=5$, 总费用=63

7.10 题, 原图全部非欧拉图

(a) 用边连接 DC、FI, 则为欧拉图, 添加边后欧拉圈可从任一点出发, 如 D 发 D 终

(b) 用边连接 AB、DG、EK, 则为欧拉图, 欧拉圈如 A 发 A 终

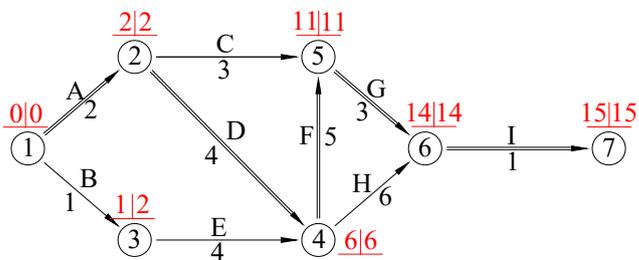
(c) 用边连接 CL, 则为欧拉图, 欧拉圈如 A 发 A 终

7.11 题, 分别找出各图中的奇点, 然后将图中奇点按最短连线两两相连即可。

7.12 题, 1) 略, 2) 总工期 20, 关键路线: B-D-H-I

7.13 题, 前三步略, 关键路线(a):1-4-5-8-9, (b):1-3-5-7-11

7.14 题, 如下图



7.15 题, 如下图

