

## Nichtlineare Optimierung

### Übung 11

1. Gegeben sei die Minimierungsaufgabe des Trust-Region-Teilproblems

$$\min f_k(d) = f(x^{(k)}) + \nabla f(x^{(k)})^T d + \frac{1}{2} d^T H_k d$$

$$\text{NB: } \|d\| \leq \varrho_k,$$

wobei  $\varrho_k > 0$ ,  $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ ,  $H_k \in \mathbb{R}^{n \times n}$  symmetrisch. Sei  $d_k \in \mathbb{R}^n$  eine Lösung dieses Problems. Zeigen Sie, dass dann gilt:

$$f(x^{(k)}) - f_k(d_k) \geq \frac{1}{2} \|\nabla f(x^{(k)})\| \min \left( \varrho_k, \frac{\|\nabla f(x^{(k)})\|}{\|H_k\|} \right)$$

Hinweis: Untersuchen Sie die Fälle  $\varrho_k \|H_k\| \leq \|\nabla f(x^{(k)})\|$  mit  $d := -\frac{\varrho_k \nabla f(x^{(k)})}{\|\nabla f(x^{(k)})\|}$  und  $\varrho_k \|H_k\| > \|\nabla f(x^{(k)})\|$  mit  $d := -\frac{\nabla f(x^{(k)})}{\|H_k\|}$ .

2. Implementieren Sie das Trust-Region-Verfahren in Matlab/Octave und testen Sie es anhand der Funktion aus den letzten Übungen. Schreiben Sie dazu eine Funktion `trustregion(f, x0, tol)`, die für eine gegebene Funktion  $f$ , einen Startwert  $x_0$  und eine Toleranz  $tol$  ein lokales Minimum von  $f$  berechnet. Nutzen Sie für die Modellfunktion des Hilfsproblems die quadratische Approximation von  $f$  und lösen Sie das Hilfsproblem in Matlab mittels der Funktion `fmincon` oder in Octave mittels der Funktion `sqp`. Machen Sie sich mit den entsprechenden Funktionen bezüglich der Eingabeparameter vertraut. Verwenden Sie die in der Vorlesung behandelten Werte für die Trust-Region-Konstanten und zählen Sie die Anzahl der Trust-Region-Schritte. Testen Sie ihr Programm zunächst für Toleranzen  $> 10^{-6}$ . Was fällt Ihnen für kleinere Toleranzen auf?