

オペレーションズ・リサーチ

3

A を $n \times n$ の正定値対称行列とする。さらに、関数 $f : \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$, $g : \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$, $h : \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ を以下のように定義する。

$$\begin{aligned}f(x, z) &= -x^\top x + z^\top Ax \\g(x, z) &= x^\top x + z^\top Ax + z^\top z \\h(x, y) &= x^\top x + y^\top y\end{aligned}$$

ただし、 \top は転置記号である。

$z \in \mathbb{R}^n$ をパラメータにもつ次の非線形計画問題を考える。

$$\begin{aligned}P1(z) : \text{Maximize } f(x, z) \\ \text{subject to } x^\top x \leq 1\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}P2(z) : \text{Minimize } g(x, z) \\ \text{subject to } x \in \mathbb{R}^n\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}P3(z) : \text{Minimize } h(x, y) \\ \text{subject to } x + y = z\end{aligned}$$

ただし、 $P1(z)$ と $P2(z)$ の決定変数は $x \in \mathbb{R}^n$ であり、 $P3(z)$ の決定変数は $(x, y) \in \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^n$ である。

任意のパラメータ $z \in \mathbb{R}^n$ に対して $P1(z)$, $P2(z)$, $P3(z)$ は唯一の最適解をもつ。 $P1(z)$, $P2(z)$, $P3(z)$ の最適解をそれぞれ $x^1(z)$, $x^2(z)$, $(x^3(z), y^3(z))$ とする。

以下の問いに答えよ。

- (i) $z^\top A^\top A z \leq 4$ とする。カルーシュ・キューン・タッカー (Karush-Kuhn-Tucker) 条件を用いて $P1(z)$ の最適解 $x^1(z)$ を求めよ。 $(P1(z)$ が最大化問題であることに注意すること。)
- (ii) カルーシュ・キューン・タッカー条件を用いて $P3(z)$ の最適解 $(x^3(z), y^3(z))$ を求めよ。
- (iii) 次の命題について、真であれば証明をし、偽であれば反例を与える。
 - (a) 関数 $p : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ を $p(z) = f(x^1(z), z)$ としたとき、関数 p は凸関数である。
 - (b) 関数 $q : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ を $q(z) = g(x^2(z), z)$ としたとき、関数 q は凸関数である。
 - (c) 関数 $r : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ を $r(z) = h(x^3(z), y^3(z))$ としたとき、関数 r は凸関数である。

An English Translation:

Operations Research

3

Let A be an $n \times n$ symmetric positive definite matrix. Moreover, let functions $f : \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$, $g : \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ and $h : \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ be defined by

$$\begin{aligned}f(\mathbf{x}, \mathbf{z}) &= -\mathbf{x}^\top \mathbf{x} + \mathbf{z}^\top A \mathbf{x}, & g(\mathbf{x}, \mathbf{z}) &= \mathbf{x}^\top \mathbf{x} + \mathbf{z}^\top A \mathbf{x} + \mathbf{z}^\top \mathbf{z}, \\h(\mathbf{x}, \mathbf{y}) &= \mathbf{x}^\top \mathbf{x} + \mathbf{y}^\top \mathbf{y},\end{aligned}$$

respectively. Here \top denotes transposition.

Consider the following nonlinear programming problems with a parameter $\mathbf{z} \in \mathbb{R}^n$.

$$\begin{array}{ll}P1(\mathbf{z}) : & \text{Maximize } f(\mathbf{x}, \mathbf{z}) \\ & \text{subject to } \mathbf{x}^\top \mathbf{x} \leqq 1,\end{array} \quad \begin{array}{ll}P2(\mathbf{z}) : & \text{Minimize } g(\mathbf{x}, \mathbf{z}) \\ & \text{subject to } \mathbf{x} \in \mathbb{R}^n,\end{array}$$

$$\begin{array}{ll}P3(\mathbf{z}) : & \text{Minimize } h(\mathbf{x}, \mathbf{y}) \\ & \text{subject to } \mathbf{x} + \mathbf{y} = \mathbf{z},\end{array}$$

where the decision variables of $P1(\mathbf{z})$, $P2(\mathbf{z})$ and $P3(\mathbf{z})$ are $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n$, $\mathbf{y} \in \mathbb{R}^n$ and $(\mathbf{x}, \mathbf{y}) \in \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^n$, respectively.

For any parameter vector $\mathbf{z} \in \mathbb{R}^n$, problems $P1(\mathbf{z})$, $P2(\mathbf{z})$ and $P3(\mathbf{z})$ have unique solutions. Let $\mathbf{x}^1(\mathbf{z})$, $\mathbf{x}^2(\mathbf{z})$ and $(\mathbf{x}^3(\mathbf{z}), \mathbf{y}^3(\mathbf{z}))$ be the solutions of $P1(\mathbf{z})$, $P2(\mathbf{z})$ and $P3(\mathbf{z})$, respectively.

Answer the following questions.

- (i) Suppose that $\mathbf{z}^\top A^\top A \mathbf{z} \leqq 4$. Obtain the solution $\mathbf{x}^1(\mathbf{z})$ of $P1(\mathbf{z})$ by using Karush-Kuhn-Tucker conditions for $P1(\mathbf{z})$. (Note that $P1(\mathbf{z})$ is a maximization problem.)
- (ii) Obtain the solution $(\mathbf{x}^3(\mathbf{z}), \mathbf{y}^3(\mathbf{z}))$ of $P3(\mathbf{z})$ by using Karush-Kuhn-Tucker conditions for $P3(\mathbf{z})$.
- (iii) Prove or disprove the following propositions, giving a proof or a counterexample.
 - (a) Let $p : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ be defined by $p(\mathbf{z}) = f(\mathbf{x}^1(\mathbf{z}), \mathbf{z})$. Then p is a convex function.
 - (b) Let $q : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ be defined by $q(\mathbf{z}) = g(\mathbf{x}^2(\mathbf{z}), \mathbf{z})$. Then q is a convex function.
 - (c) Let $r : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ be defined by $r(\mathbf{z}) = h(\mathbf{x}^3(\mathbf{z}), \mathbf{y}^3(\mathbf{z}))$. Then r is a convex function.