

半正定値計画法を用いた応力制約を有する トラスのロバスト性最大化

寒野 善博 竹脇 出

京都大学

半正定値計画法

- semidefinite program, SDP
- 数理計画法の1つ
 - 凸, 非線形
 - 線形計画, 凸2次計画などを含む
- 主双対内点法 [Kojima *et al.* 97], [Alizadeh 98], etc.
 - 問題のサイズの多項式時間で最適解が得られる
 - 実用的で高速なソフトウェア

半正定値計画法

- semidefinite program, SDP
- 応用
 - トラスの固有振動数最適化 [Ohsaki *et al.* 99]
 - 組合せ最適化 [Goemans & Williamson 95]
 - サポートベクターマシン [Lanckriet *et al.* 04]
 - 非凸計画問題の緩和 [Kojima & Tunçel 00], [Lassere 02]
 - システムと制御 [Boyd *et al.* 94]
 - ロバスト線形計画問題 [Ben-Tal & Nemirovski 02]
 - 係数が不確定な線形方程式の解集合を求める問題 [Calafiore & El Ghaoui 04]

半正定値計画法

$$\begin{array}{ll} \min & \sum_{i=1}^m b_i y_i \\ \text{s.t.} & C - \sum_{i=1}^m A_i y_i \succeq O \end{array}$$

変数： y_1, \dots, y_m

定数： $b_1, \dots, b_m,$

$A_1, \dots, A_m, C \in S^n \quad \leftarrow n \times n$ 対称行列

- $P \succeq O \iff P$ が半正定値
← 非線形, 凸な制約

不確定性

- 確率論的
 - 信頼性設計
- 非確率論的
 - unknown-but-bounded

不確定性

- 確率論的
 - 信頼性設計
- 非確率論的
 - unknown-but-bounded
 - convex model [Ben-Haim & Elishakoff 90]
 - トラスのロバスト最適設計 [Pantelides & Ganzerli 98]
 - ロバスト LP, QP, SDP [Ben-Tal & Nemirovski 02]
 - トラスのロバスト最適設計 [Ben-Tal & Nemirovski 97]
 - 不確定な線形方程式の解 [Calafiore & El Ghaoui 04]
 - 感度係数のノルム最小化
 - [Hang & Kwak 04], [曾我部 02]
 - ロバストネス関数 [Ben-Haim 01]
 - ロバスト性の定量的な指標

ロバストネス関数

- info-gap decision theory [Ben-Haim 01]
- 設計変数 a の関数 — $\hat{\alpha}(a)$
- ロバスト性の定量的な指標の1つ
 - $\hat{\alpha}$ が大きい \implies ロバスト性が大きい
 - 許容できるばらつきの‘幅’を表す
- 不確定なパラメータの分布の情報が不要
- 構造物の性能制約に対する保証を与える
 - ばらつきの‘幅’が $\hat{\alpha}$ 以下 \implies 制約を必ず満たす

釣合式

$$Ku = \mathbf{f}$$

不確定な外力:

$$\mathbf{f} = \tilde{\mathbf{f}} + \zeta, \quad \alpha \geq \|\zeta\|$$

$\tilde{\mathbf{f}}$ 公称値 (平均値)

ζ 不確定 (unknown-but-bounded)

$\alpha \geq 0$ 不確定性の‘大きさ’

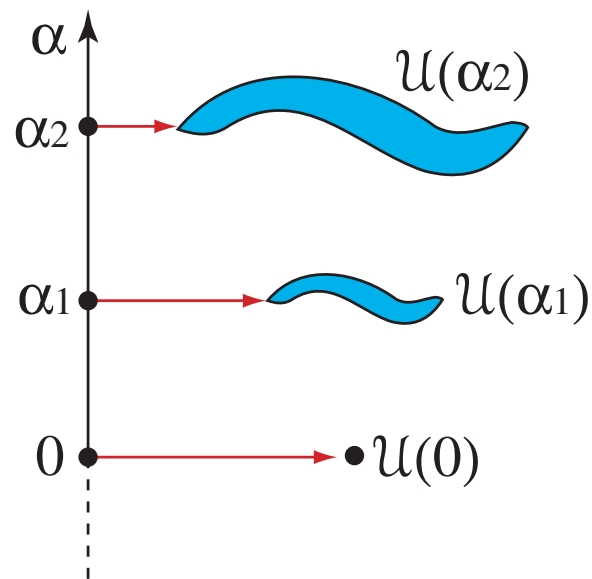
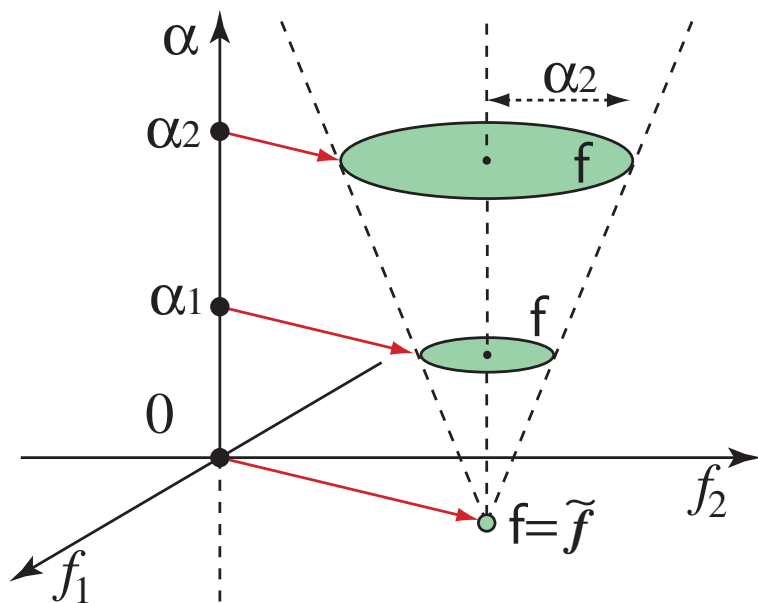
釣合式

$$Ku = \mathbf{f}$$

不確定な外力:

$$\mathbf{f} = \tilde{\mathbf{f}} + \boldsymbol{\zeta}, \quad \alpha \geq \|\boldsymbol{\zeta}\|$$

- 釣合式の解 u の集合 $\rightarrow \mathcal{U}(\alpha)$



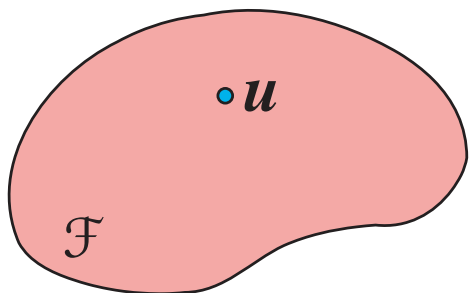
制約条件

通常の制約

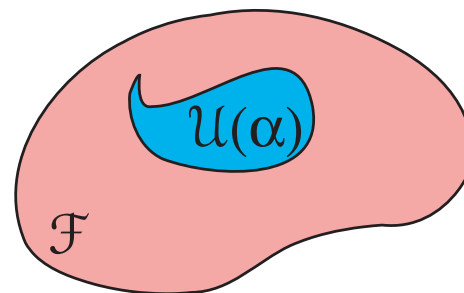
$$u \in \mathcal{F}, \quad u \text{は釣合式の解}$$

ロバスト制約

$$\mathcal{U}(\alpha) \subseteq \mathcal{F}$$



$$u \in \mathcal{F}, \quad Ku = \tilde{f}$$



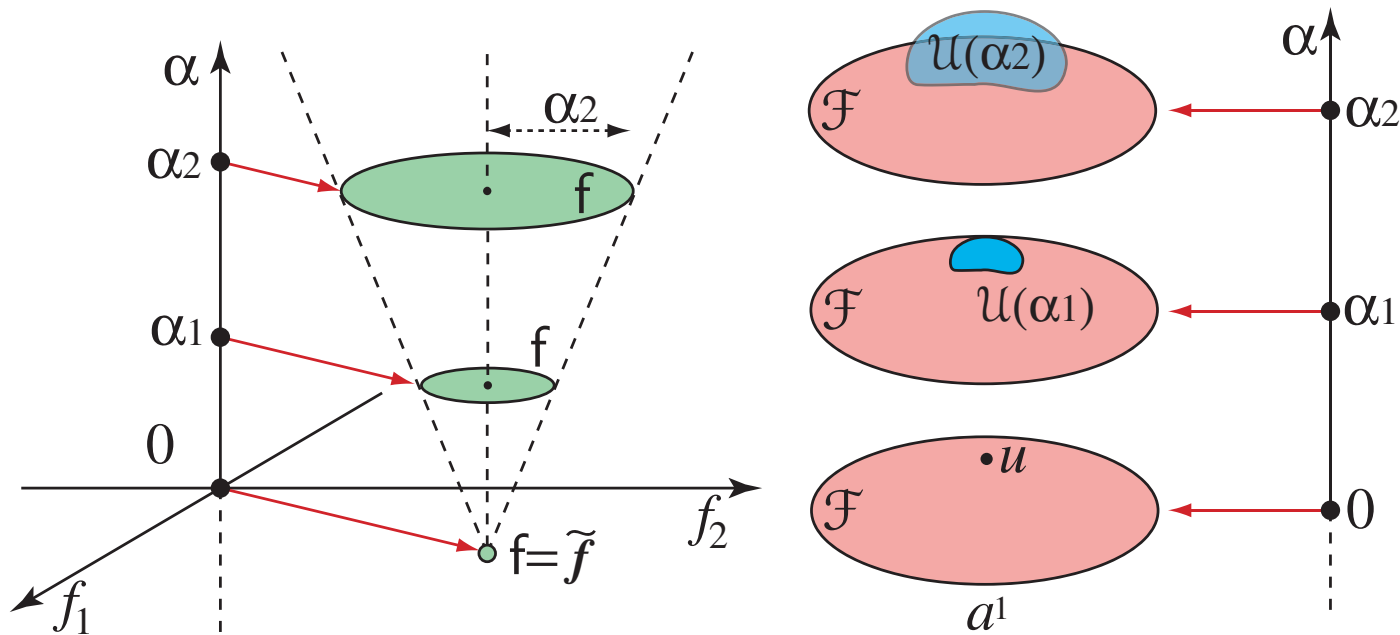
$$u \in \mathcal{F}, \quad \forall u \in \mathcal{U}(\alpha)$$

無限個の制約条件

ロバストネス関数 $\hat{\alpha}$

ロバスト制約

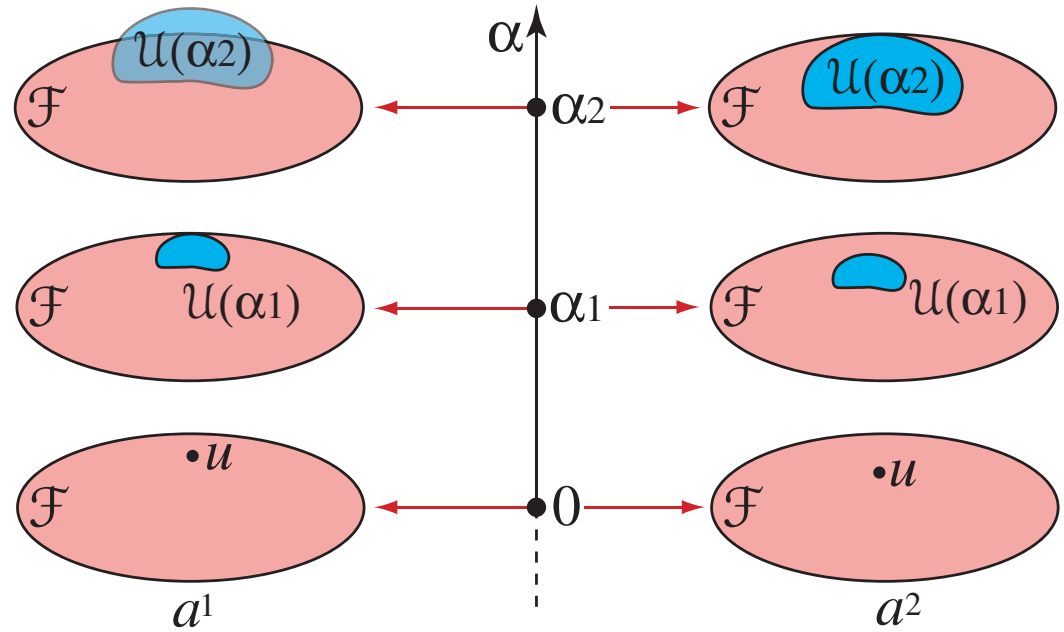
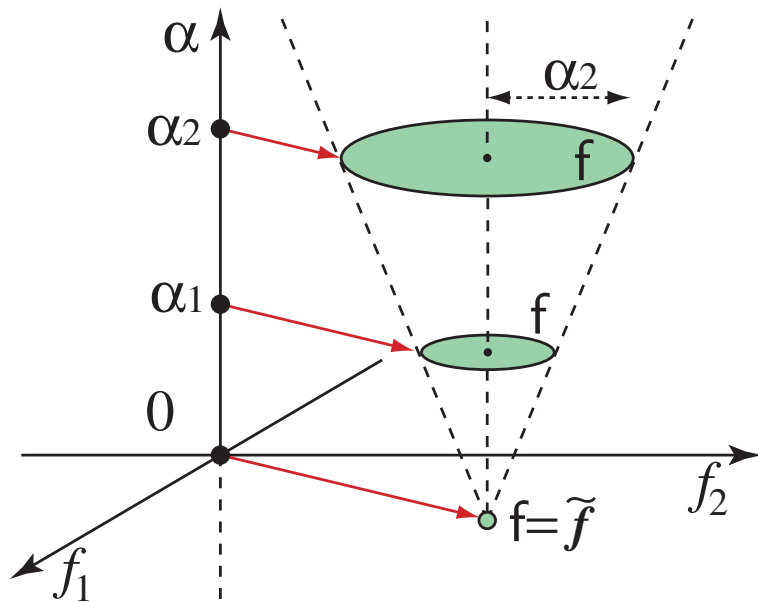
$$\mathcal{U}(\alpha) \subseteq \mathcal{F}$$



ロバストネス関数 $\hat{\alpha}$

ロバスト制約

$$\mathcal{U}(\alpha) \subseteq \mathcal{F}$$



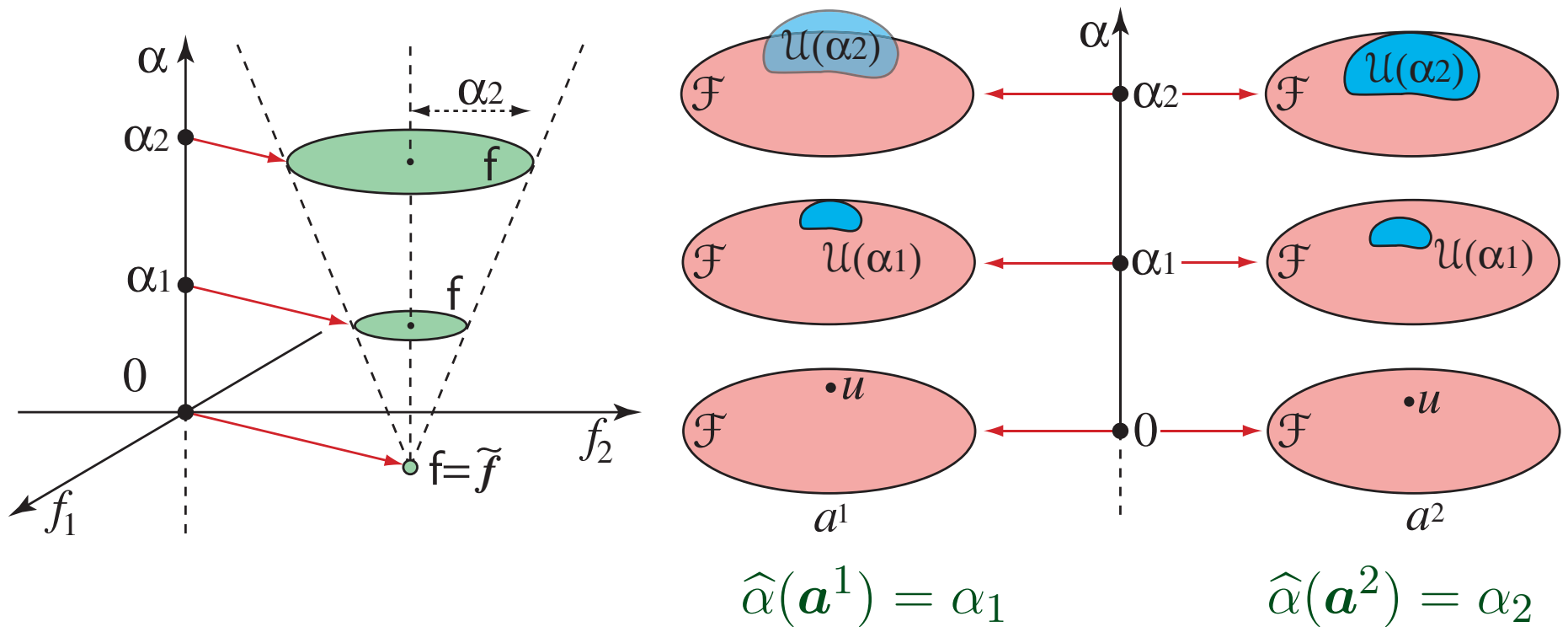
$$\hat{\alpha}(a^1) = \alpha_1$$

$$\hat{\alpha}(a^2) = \alpha_2$$

ロバストネス関数 $\hat{\alpha}$

ロバスト制約

$$\mathcal{U}(\alpha) \subseteq \mathcal{F}$$



- $\hat{\alpha} =$ 性能制約 \mathcal{F} が必ず満たされる α の最大値
- $\hat{\alpha} = \max\{\alpha | \mathcal{U}(\alpha) \subseteq \mathcal{F}\}$

問題の設定

制約条件 — \mathcal{F}

$$\mathcal{F} = \{u \mid g(u) \leq 0\}$$

$$g_i(u) \leftarrow u \text{ の多項式}$$

釣合式の解の集合 — $\mathcal{U}(\alpha)$

$$u \in \mathcal{U}(\alpha)$$



$$Ku = \tilde{f} + \zeta, \quad \alpha \geq \|\zeta\|$$

ロバストネス関数 — $\hat{\alpha}$

$$\hat{\alpha} = \max\{\alpha \mid \mathcal{U}(\alpha) \subseteq \mathcal{F}\}$$

Quadratic embedding

制約条件

$$\mathcal{F} = \{u \mid g(u) \leq 0\}$$

$$g_i(u) \leftarrow u \text{ の多項式}$$

2次形式 ($Q_l \in \mathcal{S}^{n+1}$)

$$\mathcal{F} = \left\{ u \mid \begin{pmatrix} u \\ 1 \end{pmatrix}^\top Q_l \begin{pmatrix} u \\ 1 \end{pmatrix} \geq 0, l = 1, \dots, n^c \right\}$$

- “(多項式) ≤ 0 ” は有限個の2次不等式で表現できる

Quadratic embedding

釣合式の解の集合

$$u \in \mathcal{U}(\alpha)$$



$$Ku = \tilde{f} + \zeta, \quad \alpha \geq \|\zeta\|$$

2次形式 ($\Omega(\alpha) \in \mathcal{S}^{n+1}$)

$$\mathcal{U}(\alpha) = \left\{ u \mid \begin{pmatrix} u \\ 1 \end{pmatrix}^\top \Omega(\alpha) \begin{pmatrix} u \\ 1 \end{pmatrix} \geq 0 \right\}$$

- α を固定
→ 2次不等式で表現できる

\mathcal{S} -procedure + homogenization

2次不等式で表される領域

$$Q_i = \left\{ x \mid \begin{pmatrix} x \\ 1 \end{pmatrix}^\top P_i \begin{pmatrix} x \\ 1 \end{pmatrix} \geq 0 \right\}, \quad P_0, P_1 \in \mathcal{S}^{n+1}$$

定理

$$Q_1 \subseteq Q_0$$

\Leftrightarrow

$$\exists \tau \geq 0, \quad P_0 - \tau P_1 \succeq O$$

SDP への変換

ロバストネス関数 $\hat{\alpha}$ を求める問題

$$\hat{\alpha} = \max \{ \alpha \mid \mathcal{U}(\alpha) \subseteq \mathcal{F} \}$$



S-procedure



SDP 問題

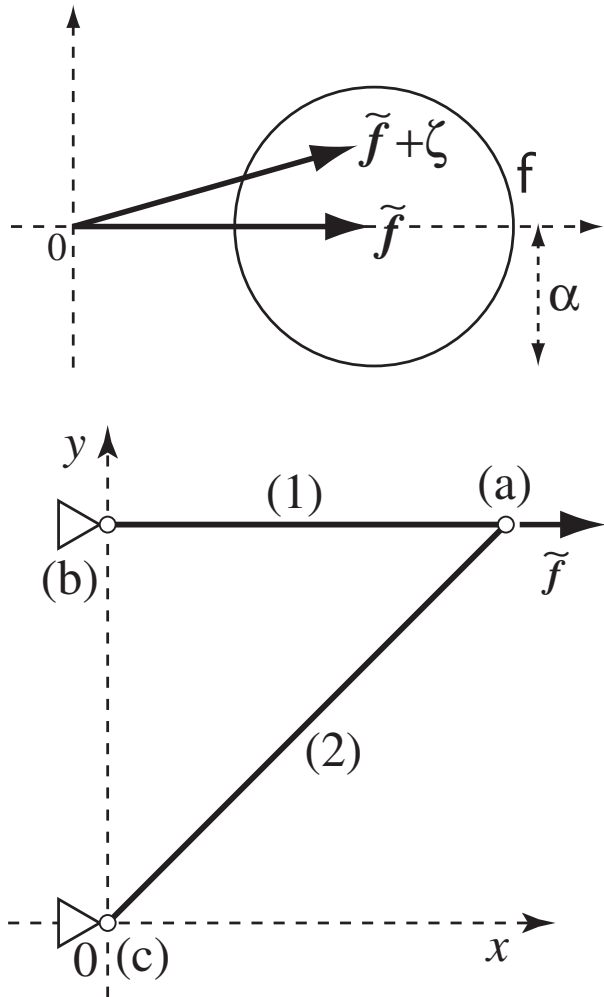
$$\hat{\alpha}^2 = \max \{ t \mid \mathbf{G}_l(t, \rho_l) \succeq \mathbf{O}, \rho_l \geq 0, l = 1, \dots, n^c \}$$

$$\mathbf{G}_l = \begin{pmatrix} \mathbf{K} \mathbf{K} & -\mathbf{K} \tilde{\mathbf{f}} \\ -\tilde{\mathbf{f}}^\top \mathbf{K} & -t + \tilde{\mathbf{f}}^\top \tilde{\mathbf{f}} \end{pmatrix} + \rho_l \mathbf{Q}_l$$

例題 (2部材トラス)

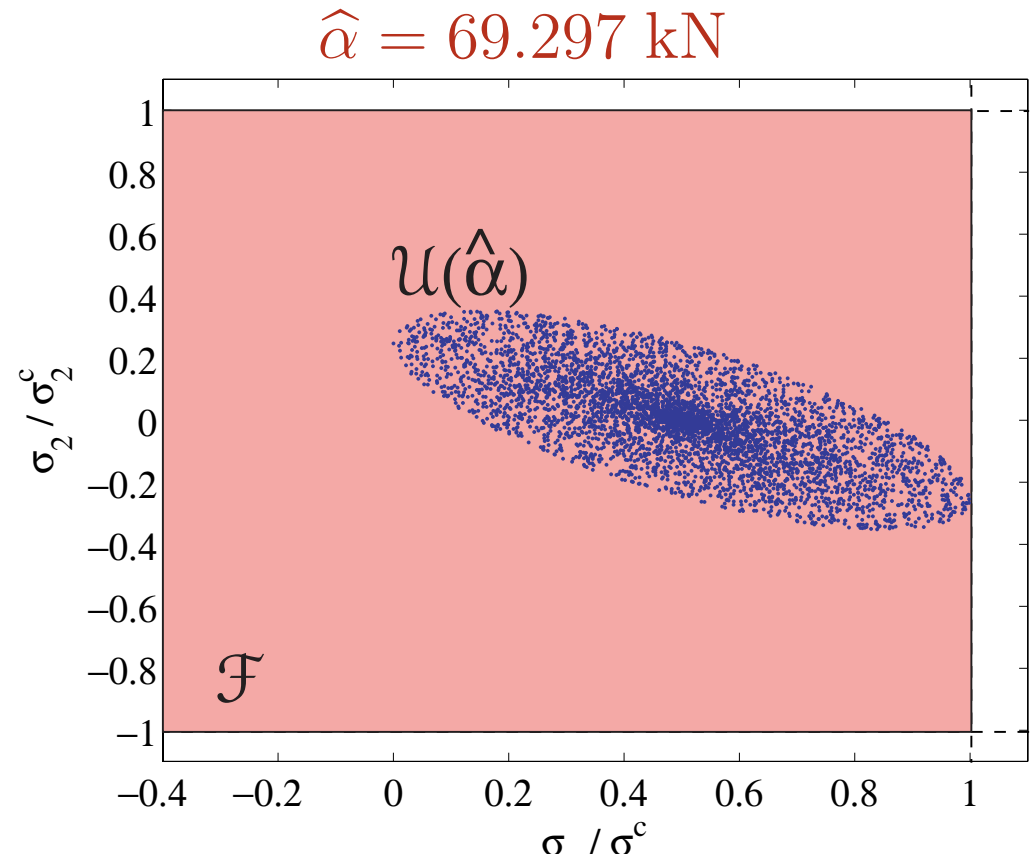
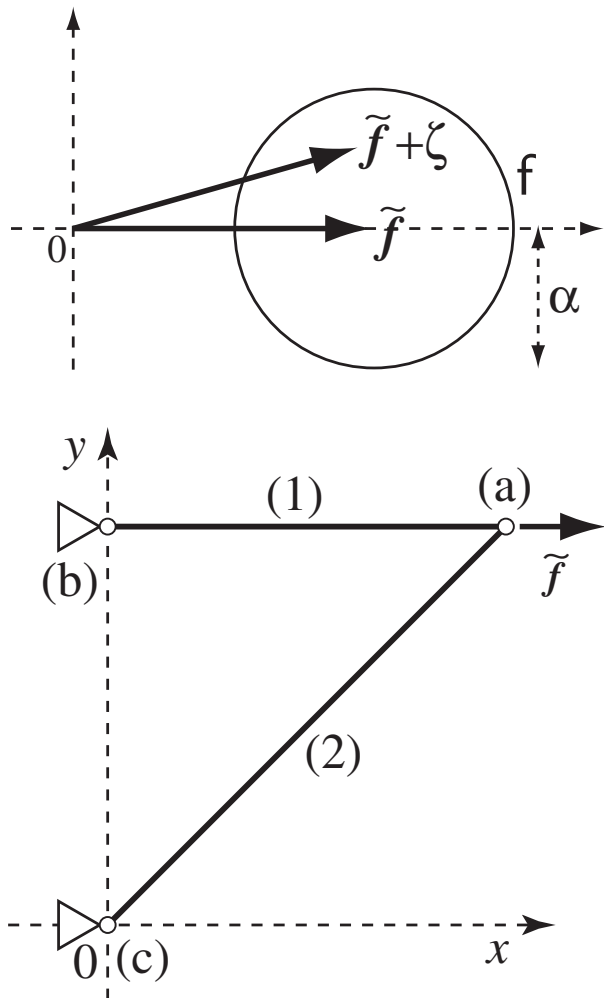
- 外力：中心が \tilde{f} , 幅 α で変動する
- 応力制約

$$\hat{\alpha} = 69.297 \text{ kN}$$



例題 (2部材トラス)

- 外力：中心が \tilde{f} , 幅 α で変動する
- 応力制約



応力分布

ロバストトネス関数最大化問題

- $\hat{\alpha}$ は断面積 a の関数

$$\begin{aligned} \max_{\mathbf{a}} \quad & \hat{\alpha}(\mathbf{a}) \\ \text{s.t.} \quad & \mathbf{a} \geq \mathbf{0}, \quad \sum_{i=1}^{n^m} \ell_i a_i \leq \bar{V}. \end{aligned}$$

ロバストトネス関数最大化問題

- $\hat{\alpha}$ は断面積 a の関数

$$\begin{aligned} \max_{\mathbf{a}} \quad & \hat{\alpha}(\mathbf{a}) \\ \text{s.t.} \quad & \mathbf{a} \geq \mathbf{0}, \quad \sum_{i=1}^{n^m} \ell_i a_i \leq \bar{V}. \end{aligned}$$

非線形 SDP 問題

$$\begin{aligned} \max_{\mathbf{a}, t, \rho} \quad & t \\ \text{s.t.} \quad & \begin{pmatrix} \mathbf{K}(\mathbf{a})\mathbf{K}(\mathbf{a}) & -\mathbf{K}(\mathbf{a})\tilde{\mathbf{f}} \\ -\tilde{\mathbf{f}}^\top \mathbf{K}(\mathbf{a}) & -t + \tilde{\mathbf{f}}^\top \tilde{\mathbf{f}} \end{pmatrix} + \rho_l \mathbf{Q}_l \succeq \mathbf{0}, \\ & \rho \geq 0, \quad \mathbf{a} \geq \mathbf{0}, \quad \sum_{i=1}^{n^m} \ell_i a_i \leq \bar{V}. \end{aligned} \quad (\text{NSDP})$$

逐次SDP法

NSDP

$$\begin{aligned} \max_{\boldsymbol{x}} \quad & x_1 \\ \text{s.t.} \quad & \boldsymbol{G}(\boldsymbol{x}) \succeq \boldsymbol{O}. \end{aligned}$$

- \boldsymbol{G} : 非線形 ($\in \mathcal{S}^n$)

\boldsymbol{x}^k における SDP 近似モデル

$$\begin{aligned} \max_{\Delta \boldsymbol{x}} \quad & \Delta x_1 - \frac{1}{2} c^k \|\Delta \boldsymbol{x}\|^2 \\ \text{s.t.} \quad & \boldsymbol{G}(\boldsymbol{x}^k) + D\boldsymbol{G}^k \cdot \Delta \boldsymbol{x} \succeq \boldsymbol{O}. \end{aligned}$$



逐次SDP法

Step 0: 初期解 \mathbf{a}^0 を選び, $k := 0$ とする.

Step 1: $\mathbf{a} = \mathbf{a}^k$ を固定して NSDP の最適解 $(t^k, \boldsymbol{\rho}^k)$ を求める.

Step 2: $(t^k, \boldsymbol{\rho}^k, \mathbf{a}^k)$ において SDP モデル (♣) の最適解 $(\Delta t^k, \Delta \boldsymbol{\rho}^k, \Delta \mathbf{a}^k)$ を求める.

$\|(\Delta t^k, \Delta \boldsymbol{\rho}^k, \Delta \mathbf{a}^k)\| \leq \epsilon$ ならば, 反復終了.

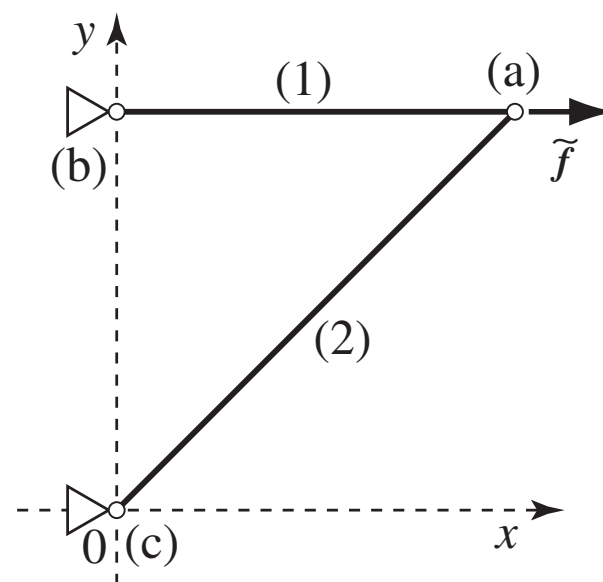
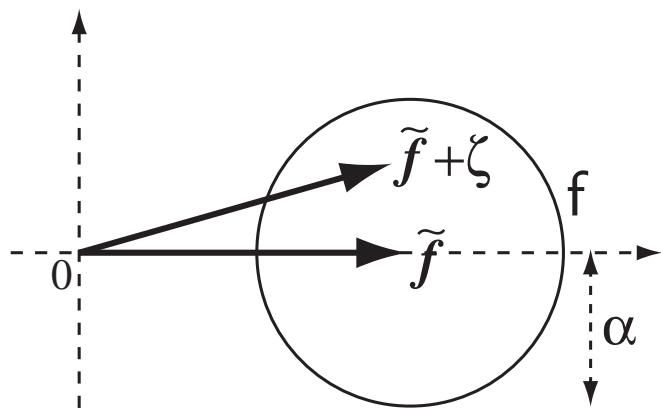
Step 3: $\mathbf{a}^{k+1} := \mathbf{a}^k + \Delta \mathbf{a}^k$ とおく.

Step 4: $c^{k+1} > 0$ を選び, $k \leftarrow k + 1$ として Step 1 へ.

-
- 大域的収束性
 - 主双対内点法
 - SDP の大域解が得られる

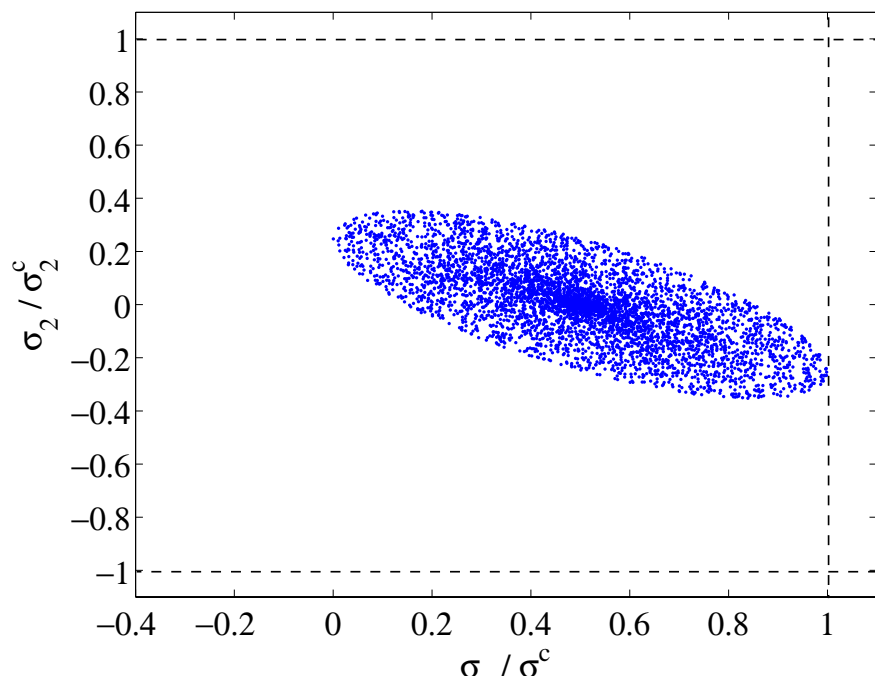
2部材トラス

- 主双対内点法
 - SeDuMi 1.05 / Matlab 6.5.1
- 外力：中心が \tilde{f} , 幅 α で変動する
- 応力制約

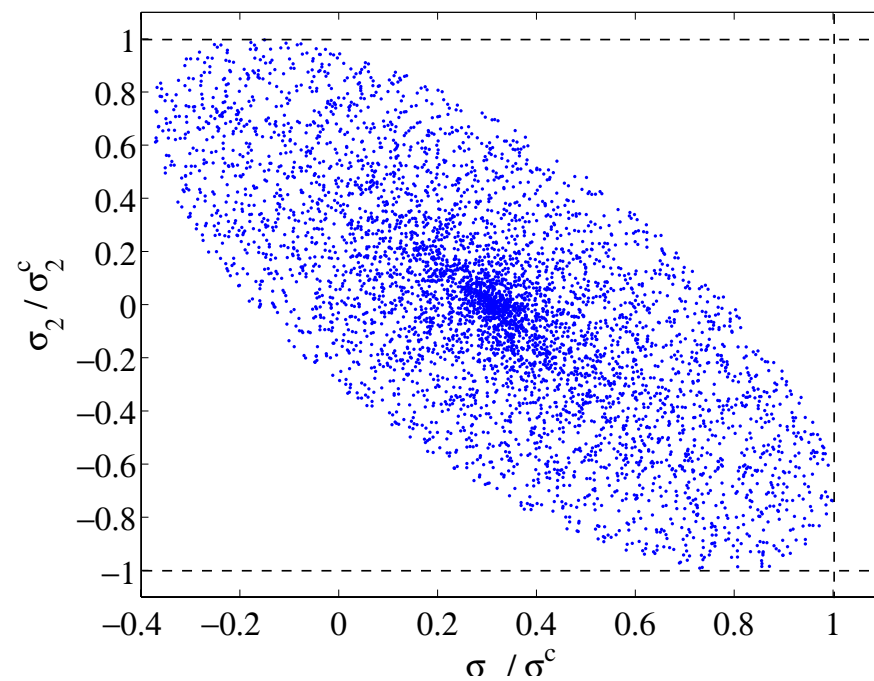


2部材トラス

- ランダムに生成した外力に対する応力
- 最適解
→ 双方の部材の応力制約がアクティブになり得る

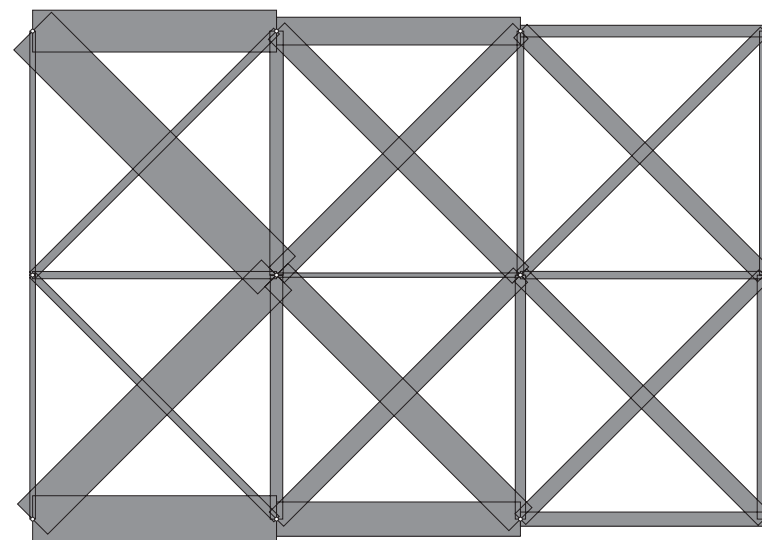
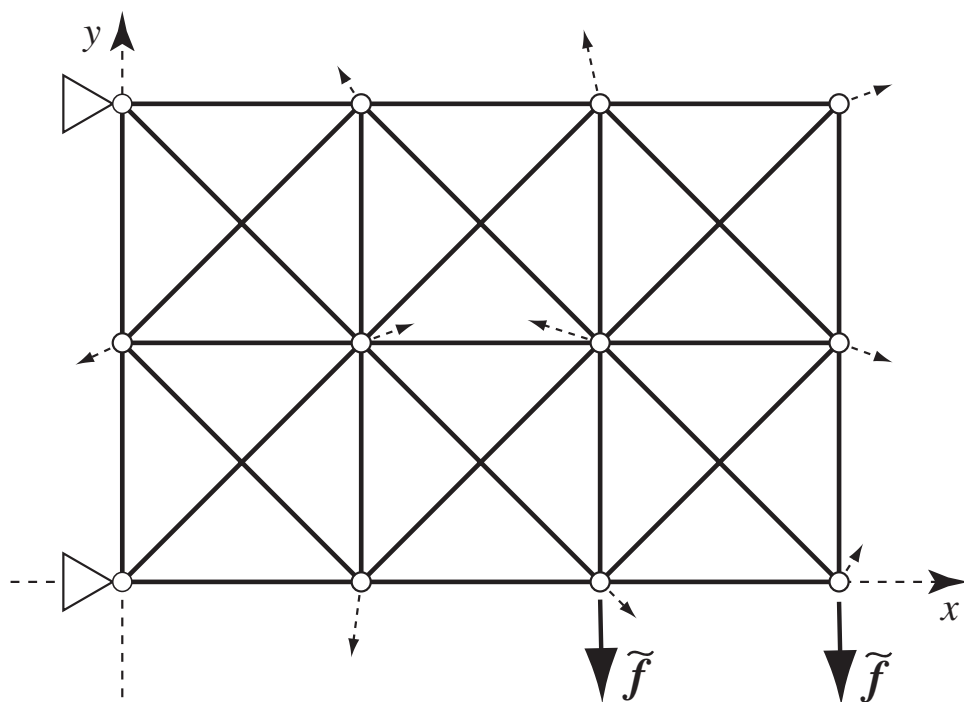


$$\hat{\alpha}(\mathbf{a}^0) = 69.3 \text{ kN}$$



$$\hat{\alpha}(\mathbf{a}^*) = 153.8 \text{ kN}$$

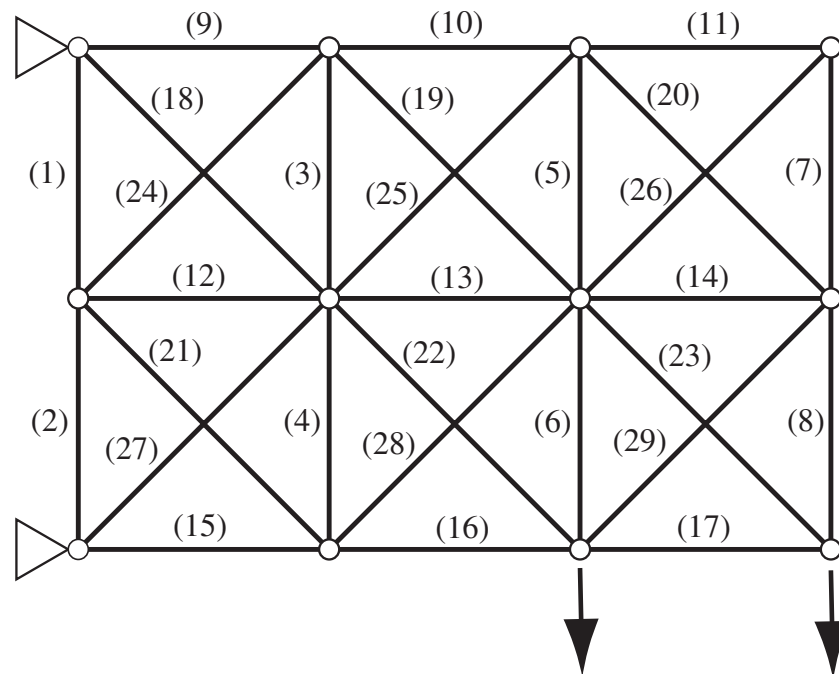
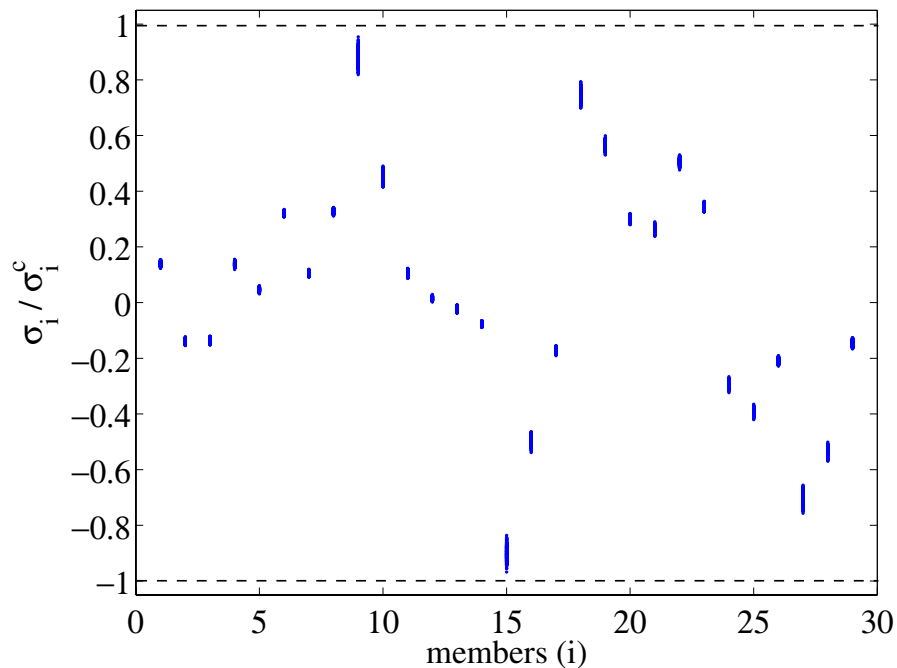
29 部材トラス



最適解 a^*

- すべての節点に不確定な外力が作用
- 応力制約 $|\sigma_i| \leq \sigma_i^c$

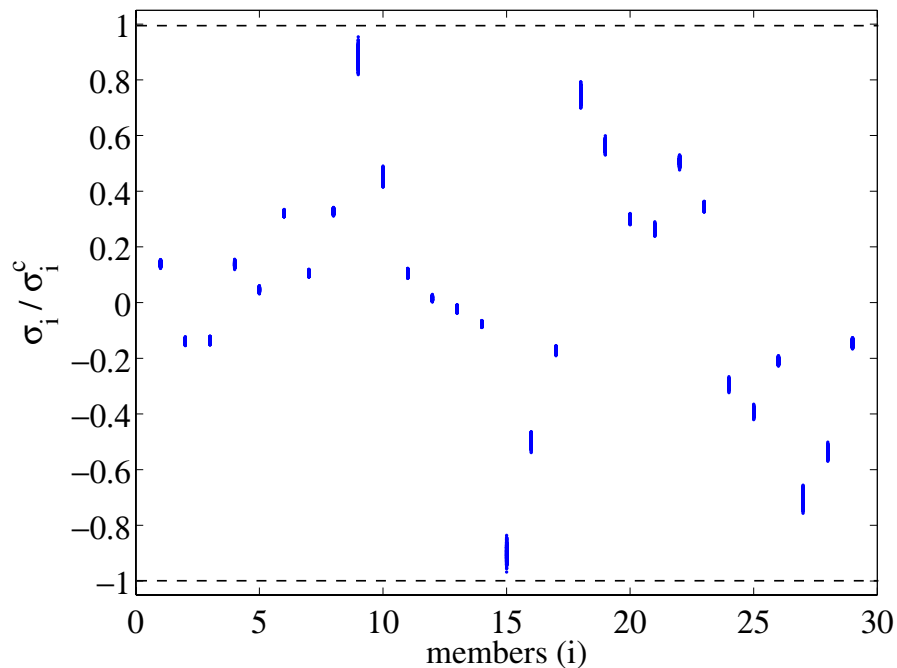
29 部材トラス



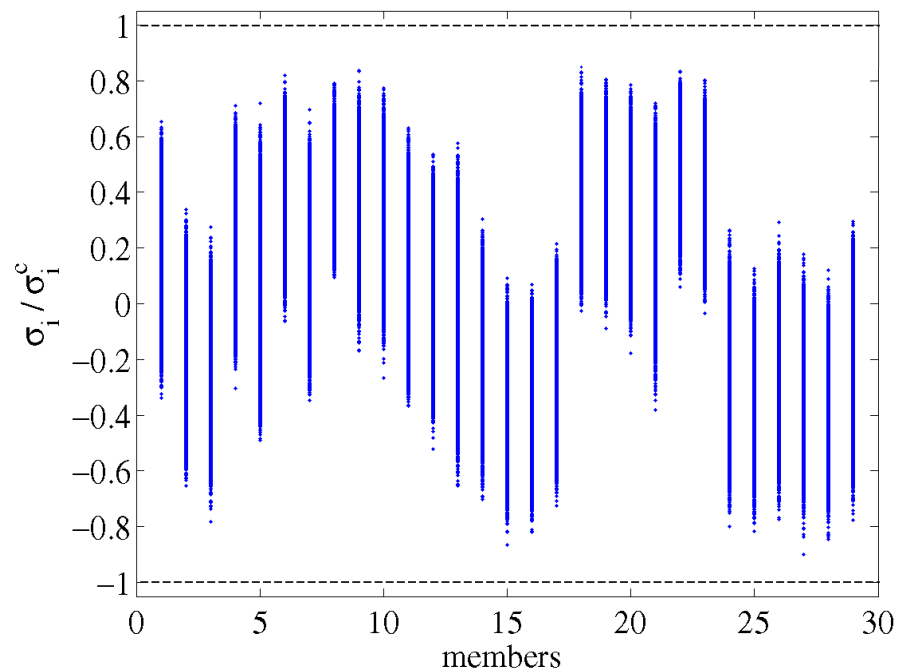
初期解 \mathbf{a}^0

- すべての節点に不確定な外力が作用
- $\hat{\alpha}(\mathbf{a}^0) = 0.72 \text{ kN}$
- $\hat{\alpha}(\mathbf{a}^*) = 10.85 \text{ kN}$

29 部材トラス



初期解 a^0



最適解 a^*

- すべての節点に不確定な外力が作用
- $\hat{\alpha}(a^0) = 0.72 \text{ kN}$
- $\hat{\alpha}(a^*) = 10.85 \text{ kN}$

- ロバストネス関数
 - ロバスト性の定量的な指標
 - 不確定な外力の作用するトラス
 - 無限個の制約条件
 - 2次不等式への埋め込み + S -procedure
 - SDP 問題へ帰着
- ロバストネス関数最大化問題
 - 非線形 SDP
 - 逐次 SDP 法
 - 主双対内点法を用いて SDP を繰り返し解く