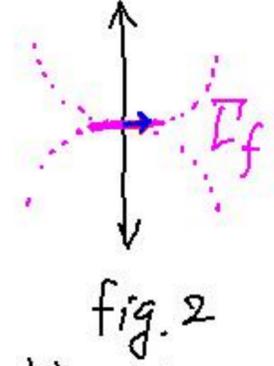
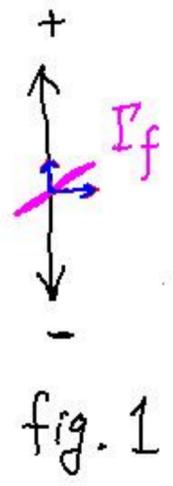
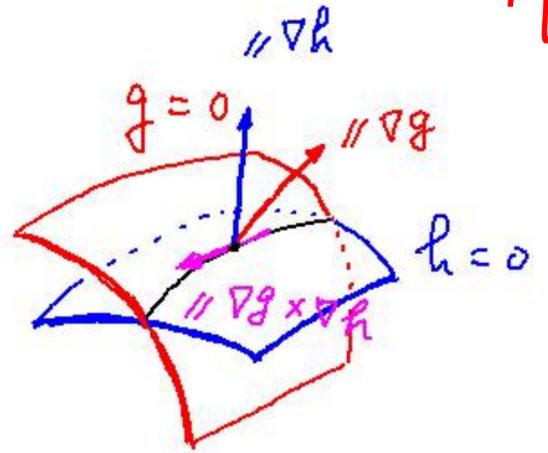
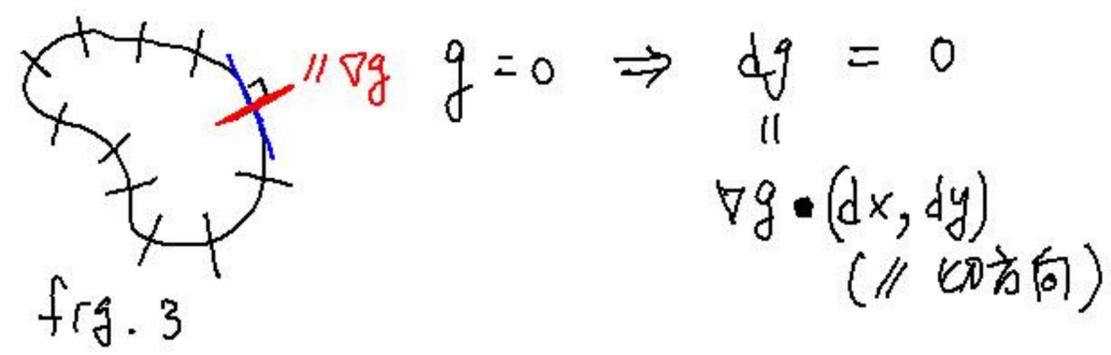


# Lagrange 方法求区域性极值

我们知道,  $f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$  的增/减最快的方向一定是铅直方向, 也就是说, 在  $f$  的 local extrema 发生时, 如果行进方向 <sup>(切方向)</sup> 具有铅直分量的话, 则  $f$  还可以增加/减少, 那就不叫 local extrema 了。所以说,  $f$  的 local extrema 发生时, 行进路线一定不具有铅直分量 (fig 2),



我们知道  $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$  增/减最快的方向是  $\nabla f$ , 如果  $f$  的自变量  $x, y$  受制于  $g(x, y) = 0$ , 则在  $f$  的 local extrema 发生时, 路径  $g(x, y) = 0$  必须和  $\nabla f$  垂直, 即  $\nabla g \parallel \nabla f$  (fig. 3), 即  $\nabla f, \nabla g$  线性相关。



同样的理由,  $f: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$  增/减最快的方向为  $\nabla f$ , 如果  $f$  的自变量  $x, y, z$  受制于  $\begin{cases} g(x, y, z) = 0 \\ h(x, y, z) = 0 \end{cases}$ , 则行进方向 <sup>(切方向)</sup>  $(\parallel \nabla g \times \nabla h)$  必须与  $\nabla f$  垂直, 即  $\nabla f \cdot (\nabla g \times \nabla h) = 0$ , 即  $\det(\nabla f, \nabla g, \nabla h) = 0$ , 即  $\nabla f, \nabla g, \nabla h$  线性相关。

美子盛年板板所有

$$\nabla g = (dx, dy, dz)$$

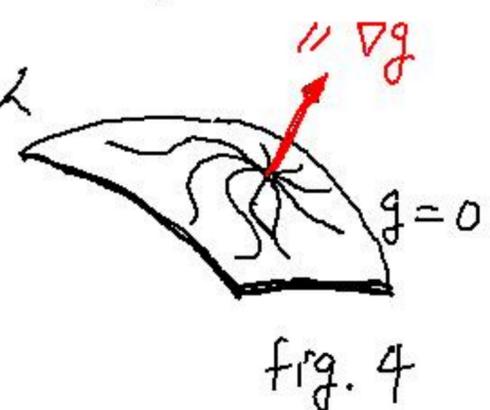
L-2

若  $f: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$ , 变量  $x, y, z$  仅受制于  $g(x, y, z) = 0$ , ( $\Rightarrow dg = 0$ )

依然是: 在  $f$  的 local extrema 发生时, 行进路线必须与  $\nabla f$  垂直。

不过在  $g=0$  上, 任一点的任一行径皆与  $\nabla g$  垂直 (fig. 4), 所以

结论还是一样:  $\nabla f$  必须平行于  $\nabla g$ , 即  $\nabla f, \nabla g$  线性相关。



$\nabla f, \nabla g, \nabla h$  假设皆是非0向量。

- $\nabla f, \nabla g$  线性相关, 即: 存在  $\lambda \neq 0$  使得  $\nabla f = \lambda \nabla g$ ;
- $\nabla f, \nabla g, \nabla h$  线性相关, 即: 存在  $(\lambda, \mu) \neq (0, 0)$ , 使得  $\nabla f = \lambda \nabla g + \mu \nabla h$ .

称  $\nabla f$  为  $\nabla g$  与  $\nabla h$  的线性组合, 对应的 线性组合系数  $(\lambda, \mu)$ , 在这里叫做 Lagrange multipliers.

注意

"线性相关"这件事, 不一定需要引进 Lagrange multiplier 来描述, 有时反而更麻烦。

$$\begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix} \begin{pmatrix} c \\ d \end{pmatrix} \text{ 线性相关} \Leftrightarrow \frac{a}{b} = \frac{c}{d}, \text{ 或 } \frac{a}{c} = \frac{b}{d}, \dots \Leftrightarrow ad = bc \Leftrightarrow$$

$$\begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix} \begin{pmatrix} d \\ e \\ f \end{pmatrix} \begin{pmatrix} g \\ h \\ i \end{pmatrix} \text{ 线性相关} \Leftrightarrow \begin{vmatrix} a & d & g \\ b & e & h \\ c & f & i \end{vmatrix} = 0, \Leftrightarrow \dots$$

美  
子  
通  
年  
版  
权  
所  
有