

Zusammenfassend: $v^{(n+1)} = P^T v^{(n)}$

$$\text{bzw.: } v^{(n)} = (P^T)^{k-1} v^{(1)} \quad \textcircled{R}$$

Beachte $P \geq 0$, $Pe = e$

$\underbrace{\|P^T\|_1}_{\text{Spaltensummennorm!}} = \max_i \sum_j |P_{ij}| = 1 \Rightarrow g(P^T) \leq 1.$

Der Spektralradius ist \leq jeder induzierten Norm

Da P den Eigenwert 1 hat und P^T den Eigenwert 1
 $\Rightarrow g(P^T) = 1$.

Jede Rundtour ist von jeder anderen aus "erreichbar"
 (durch obige Wechsel zu benachbarten Touren).

$\Rightarrow P$ ist irreduzibel (4. Beh. S. 43)

und primitiv (da z.B. $P_{11} > 0$).

Aus dem Satz von Perron-Frobenius folgt
 P^T hat (bis auf Vielfache) nur einen Eigenvektor zu
 dem einzigen Eigenwert 1 vom Betrag 1, d.h.

$\exists_{v^*} v^*$ mit $P^T v^* = v^*$ und für allgemein gewählte $v^{(1)} \geq 0$

konvergiert die Potenz-methode gegen einen Eigenvektor $v^* \geq 0$
 zu $\lambda = 1$. (vgl. Numa 2 "Potenzmethode"). (Wegen $P^T \geq 0$

und $v^{(k)} \geq 0$ ist induktiv auch $v^{(n)} \geq 0 \forall n \geq 0$.)

Ferner: $e^T v^{(k)} = e^T P^T v^{(k-1)} = (Pe)^T v^{(k-1)} = e^T v^{(k-1)} = \dots = 1$.

Also $v^* \geq 0$ und $e^T v^* = 1$. Dabei hängt v^* von der Wahl
 der "Temperatur" T (S. 47) ab, $v^* = v^*(T)$.

Bem:

Eine große Wahl von T erhöht die WS. dass eine "lokale Minimalstelle" $x^{(j)}$ (d.h. eine Rundtour, zu der alle benachbarten Rundtouren eine größere Länge haben) durch eine andere Iteration $x^{(l)}$ ersetzt wird. Für $T \rightarrow 0$ wird die WS. eine lokale Minimalstelle zu verlieren drohen.

Sei nun $D \in \mathbb{R}^{m \times m}$ die Diagonalmatrix mit $D_{ii} = e^{\frac{f(x^{(i)}) - f(x^{(1)})}{T}} \leq 1$ und sei $v^* = v^*(T)$ wie oben.

Setze $\hat{v}^* := D^{-1}v^* \Rightarrow \hat{v}^*$ ist Eigenvektor von $D^{-1}P^TD$ zum Eigenwert 1. Dabei ist $Q := D^{-1}P^TD$ ähnlich zu P^T , d.h. und Q hat nur den einfachen Eigenwert 1 vom Betrag 1.

$$Q_{ij} = \begin{cases} w_{ij} \exp((f(x^{(j)}) - f(x^{(1)}))/T) & \text{falls } i > j \\ 1 - \sum_{l=1, l \neq i}^m P_{il} & \text{falls } i = j \\ w_{ij} & \text{falls } i < j \end{cases} \quad (\text{S. S. 47})$$

$$(\text{wegen } \underbrace{D_{jj}^{-1} D_{ii}}_{\text{Faktor von } Q_{ji}} = e^{(f(x^{(j)}) - f(x^{(1)}))/T} \cdot e^{(f(x^{(1)}) - f(x^{(i)}))/T} = e^{(f(x^{(j)}) - f(x^{(i)}))/T})$$

Für kleine $T > 0$ ist dies beschränkt und strukturiert gegen eine obere Dreiecksmatrix, sofern $f(x^{(1)}) < f(x^{(2)}) < \dots < f(x^{(m)})$. (Bei Gleichheit treten Diagonalblöcke auf.)

Falls $f(x^{(i)}) < f(x^{(j)})$ (eindimensionale Kurvendiskussion)

$$\text{folgt } P_{11} = Q_{11} = 1 - \sum_{j=2}^m P_{1j} = 1 - \sum_{j=2}^m w_j \underbrace{\exp((f(x^{(i)}) - f(x^{(j)}))/T)}_{\xrightarrow{T \rightarrow 0} 0}$$

und $Q_{1j} \xrightarrow{T \rightarrow 0} 0$ für $j \geq 2$.

Für festes $T > 0$ sind P und Q irreduzibel, und die

Sei $\hat{v}^* = \frac{D^{-1}v^*}{\|D^{-1}v^*\|_2}$ der Eigenvektor von Q^T zum Eigenwert 1.

Für $T \rightarrow 0$ konvergiert $Q^T = Q(T)$ gegen eine untere (Block-)Dreiecksmatrix mit $Q_{11} = 1$.

Übung $\Rightarrow Q^T$ hat einen Eigenvektor \tilde{v} zum Ew. 1 mit $\tilde{v}_1 \neq 0$.

Wenn mit $T \rightarrow 0$ auch $\hat{v}_1^* > 0$ gilt, so folgt für

$$\hat{v}_i^* = \|D^{-1}v^*\|_2 D_{ii} \hat{v}_i^*$$

$$\exp((f(x^i) - f(x^*))/T) \xrightarrow{T \rightarrow 0} 0 \quad \text{für } i \geq 2$$

dass die Wahrscheinlichkeit für das Auftreten von x^* in Schritt k für große k gegen 1 strebt.

Das Problem ist, dass k sehr groß sein muss, insbesondere wenn T klein ist. (Bei $T = 0$ geht die "Irreduzibilität" von P^T verloren, für große T wird die Wahrscheinlichkeit von x^* sehr klein.)

*) Siehe 6. Übung

Bewertung

52

- ⊕ Eine "begrenzte" Konvergenzaussage ist möglich.
- Das Gegenbeispiel des 6. Übungsblatts ist konstruiert und nicht unbedingt repräsentativ.
- ② Kann eine symmetrische Definition von Nachbarschaften verhindern, dass $\lim_{T \rightarrow 0} \hat{v}_i^*(T) = 0$ gilt?
("symmetrisch" wenn ein Wechsel $x^i \rightarrow x^j$ möglich ist, dann auch $x^j \rightarrow x^i$.)
- ⊖ Selbst wenn $\hat{v}_i(0) > 0$ gilt, kann die Konvergenz sehr langsam sein und mehr als m Iterationen nötig sein um mit Wahrscheinlichkeit $\geq \frac{1}{2}$ die Tour x^* einmal zu erreichen. (Ausgabe: beste gefundene Tour!)
- ⊕ Das Verfahren (und ähnliche Verfahren s. S. 53) sind auf viele andere Optimierungsprobleme insbesondere mit "diskreten Variablen" übertragbar und liefern bei Anwendungen häufig "zufriedenstellende Lösungen".
- Effizient ist der Ansatz nur, wenn die meisten möglichen Lösungen nie erzeugt werden und daher die Wahrscheinlichkeit, gute oder optimale Lösungen zu erzeugen größer als " $\frac{1}{m}$ " ist.