

运筹与优化新编

杉数科技教学平台

第二章线性规划及单纯形法

第六节 初始解与入基变量的选取

郭加熠 | 助理教授



目录

初始可行解：两阶段法与大 **M** 法

入基变量选取：布兰德法则

单纯形法复杂度分析

讲 员

叶荫宇，王子卓，皇甫琦，邓琪，
高建军，葛冬冬，郭加熠，何斯
迈，江波，刘慧康



寻找初始基本可行解

先前的课程中，都假设算法起始于某一初始基本可行解。

- ▶ 在转换标准型的过程中，如果是对每个约束都加上一个松弛变量，那么很容易找到初始基本可行解（为什么？）。

然而，从一个标准型中找到初始基本可行解通常并不容易。例如，

$$\begin{array}{llllll} \text{minimize} & x_1 & +x_2 & +x_3 & & \\ \text{subject to} & x_1 & +2x_2 & +3x_3 & & = 3 \\ & & -4x_2 & -9x_3 & & = -5 \\ & & & & +3x_3 & +x_4 = 1 \\ & x_1, & x_2, & x_3, & x_4 & \geq 0 \end{array}$$



寻找初始基本可行解（续）

- ▶ 一种方法是检查不同的基 B ，并判断是否满足 $A_B^{-1}\mathbf{b} \geq 0$ 。
- ▶ 然而，这一过程将花费大量时间。
- ▶ 实际上，在计算的复杂度上（后续将详细讨论），寻找一个初始基本可行解与求得最优解一样困难！

两阶段法：一类寻找初始基本可行解的算法。



两阶段单纯形法

对于两阶段单纯形法，首先求解一个辅助问题（ \mathbf{e} 表示全 1 向量）：

$$\begin{aligned} \text{minimize}_{\mathbf{x}, \mathbf{y}} \quad & \mathbf{e}^T \mathbf{y} \\ \text{subject to} \quad & A\mathbf{x} + \mathbf{y} = \mathbf{b} \\ & \mathbf{x}, \mathbf{y} \geq 0 \end{aligned}$$

不失一般性，可以假设 $\mathbf{b} \geq 0$ （如果为负，可在相应约束乘 -1 ）。

对于该辅助问题， $(\mathbf{x} = 0, \mathbf{y} = \mathbf{b} \geq 0)$ 是一个显然的基本可行解。

定理 2.5

原问题可行，当且仅当辅助问题的最优值为 0。



定理证明

必要性： 如果原问题可行且存在一个可行解为 \mathbf{x}_0 ：

- ▶ $\mathbf{x} = \mathbf{x}_0$ 、 $\mathbf{y} = 0$ 是辅助问题的可行解、且目标函数值为 0；
- ▶ 对于辅助问题，目标函数 $\mathbf{e}^T \mathbf{y} \geq 0$ ；
- ▶ 因此根据最优性，辅助问题的最优值为 0。

充分性： 如果辅助问题的最优值为 0，设某一最优解为 $(\mathbf{x}^*, \mathbf{y}^*)$ ：

- ▶ 由 $\mathbf{e}^T \mathbf{y}^* = 0$ 与 $\mathbf{y}^* \geq 0$ 可以得到， $\mathbf{y}^* = 0$ ；
- ▶ 根据辅助问题的约束， $A\mathbf{x}^* + \mathbf{y}^* = A\mathbf{x}^* = \mathbf{b}$ 和 $\mathbf{x}^* \geq 0$ 成立；
- ▶ 因此， \mathbf{x}^* 是原问题的可行解。



两阶段法流程

阶段一：

1. 从标准型出发，构建一个满足 $\mathbf{b} \geq 0$ 的辅助问题；
2. 使用单纯形法求解辅助问题；
 - ▶ 如果最优值不为 0，那么原问题不可行。
3. 如果最优值为 0，相应的最优解为 $(\mathbf{x}^*, 0)$ ，那么进入阶段二。

阶段二：从基本可行解 \mathbf{x}^* 开始，求解原问题。

- ▶ 如果 \mathbf{x}^* 是退化解，那么需要添加 \mathbf{x}^* 中部分合适的非基变量，作为原问题基本可行解的基变量。



单纯形表求解两阶段法

在使用单纯形表求解两阶段法问题时，需要求解如下问题：

$$\begin{aligned} \text{minimize}_{\mathbf{x}, \mathbf{y}} \quad & \mathbf{e}^T \mathbf{y} \\ \text{subject to} \quad & A\mathbf{x} + \mathbf{y} = \mathbf{b} \\ & \mathbf{x}, \mathbf{y} \geq 0 \end{aligned}$$

尽管约束项存在单位矩阵（ \mathbf{y} 部分），但辅助问题不是规范型。

- ▶ 基变量对应的系数不为 0。
- ▶ 因此在阶段一前，需要对表格的最上一行进行处理。



单纯形表：阶段一转换

	$\mathbf{c}^T - \mathbf{c}_B^T \mathbf{A}_B^{-1} \mathbf{A}$	$-\mathbf{c}_B^T \mathbf{A}_B^{-1} \mathbf{b}$
B	$\mathbf{A}_B^{-1} \mathbf{A}$	$\mathbf{A}_B^{-1} \mathbf{b}$

为了使用单纯形表求解阶段一的问题：

- ▶ 表格的下半部分基于辅助问题的约束矩阵，对应的基变量为 \mathbf{y} ；
- ▶ 对于基变量部分，检验数为 0；
- ▶ 对于非基变量部分， $\bar{c}_j = c_j - \mathbf{c}_B^T \mathbf{A}_B^{-1} \mathbf{A}_j = -\mathbf{e}^T \mathbf{A}_j$ ，故对于第 j 个检验数为该约束列之和的相反数；
- ▶ 对表格右上角同理，初始时 $\mathbf{c}_B = \mathbf{e}$ ，故等于表格右下侧向量之和的相反数

单纯形表：阶段二转换

通过单纯形表，若求解阶段一得到最优解 $(\mathbf{x}^*, 0)$ 、最优值为 0。

接下来运用单纯形表求解阶段二，若 \mathbf{x}^* 不是退化的：

1. 删除所有与辅助变量相关的列；
2. 将表格最上一行的检验数调整为原问题的检验数：

$$\bar{c}_j = c_j - \mathbf{c}_B^T \mathbf{A}_B^{-1} \mathbf{A}_j$$

同样计算当前的目标函数值；

3. 如此转换成规范型后，继续使用单纯形表求解原问题。

如果辅助问题的最优解是退化的，则将基变量中为辅助变量的部分替换成原始变量中合适的变量。



例子

$$\begin{array}{llllll}
\text{minimize} & x_1 & +x_2 & +x_3 & & \\
\text{subject to} & x_1 & +2x_2 & +3x_3 & & = 3 \\
& & -4x_2 & -9x_3 & & = -5 \\
& & & +3x_3 & +x_4 & = 1 \\
& x_1, & x_2, & x_3, & x_4, & \geq 0
\end{array}$$

首先，将 **b** 转化为非负并构造辅助问题：

$$\begin{array}{llllllll}
\text{minimize} & & & & x_5 & +x_6 & +x_7 & \\
\text{subject to} & x_1 & +2x_2 & +3x_3 & +x_5 & & & = 3 \\
& & 4x_2 & +9x_3 & & +x_6 & & = 5 \\
& & & +3x_3 & +x_4 & & +x_7 & = 1 \\
& x_1, & x_2, & x_3, & x_4, & x_5, & x_6, & x_7 \geq 0
\end{array}$$



阶段一

对于辅助问题，构造初始表格：

B	-1	-6	-15	-1	0	0	0	-9
5	1	2	3	0	1	0	0	3
6	0	4	9	0	0	1	0	5
7	0	0	3	1	0	0	1	1

步骤 1（使用单纯形法更新表格）：

B	0	-4	-12	-1	1	0	0	-6
1	1	2	3	0	1	0	0	3
6	0	4	9	0	0	1	0	5
7	0	0	3	1	0	0	1	1



阶段一（续）

步骤 2:

B	0	0	-3	-1	1	1	0	-1
1	1	0	-3/2	0	1	-1/2	0	1/2
2	0	1	9/4	0	0	1/4	0	5/4
7	0	0	3	1	0	0	1	1

步骤 3（辅助问题的最优值为 0）:

B	0	0	0	0	1	1	1	0
1	1	0	0	1/2	1	-1/2	1/2	1
2	0	1	0	-3/4	0	1/4	-3/4	1/2
3	0	0	1	1/3	0	0	1/3	1/3

$\mathbf{x} = (1, 1/2, 1/3, 0)$ 作为原问题的基本可行解 ($B = \{1, 2, 3\}$)。



阶段二

B	0	0	0	0	1	1	1	0
1	1	0	0	1/2	1	-1/2	1/2	1
2	0	1	0	-3/4	0	1/4	-3/4	1/2
3	0	0	1	1/3	0	0	1/3	1/3

阶段二前，删除辅助变量所在列、计算对于非基变量的检验数：

$$\bar{c} = c^T - c_B^T A_B^{-1} A = (0, 0, 0, -1/12)$$

并重新计算当前目标函数值：11/6。

对应的单纯形表为：

B	0	0	0	-1/12	-11/6
1	1	0	0	1/2	1
2	0	1	0	-3/4	1/2
3	0	0	1	1/3	1/3



阶段二（续）

更新表格，选择转轴数 $1/3$:

B	0	0	0	$-1/12$	$-11/6$
1	1	0	0	$1/2$	1
2	0	1	0	$-3/4$	$1/2$
3	0	0	1	$1/3$	$1/3$

检验数均非负，达到最优解:

B	0	0	$1/4$	0	$-7/4$
1	1	0	$-3/2$	0	$1/2$
2	0	1	$9/4$	0	$5/4$
4	0	0	3	1	1

最优解为 $\mathbf{x} = (1/2, 5/4, 0, 1)$ 、最优值为 $7/4$ 。



大 M 法

此外，也存在一类不需要专门寻找初始基本可行解、以求解线性规划的方法。考虑如下的辅助问题：

$$\begin{aligned} \text{minimize}_{\mathbf{x}, \mathbf{y}} \quad & \mathbf{c}^T \mathbf{x} + M \sum_{i=1}^m y_i \\ \text{subject to} \quad & A\mathbf{x} + \mathbf{y} = \mathbf{b} \\ & \mathbf{x}, \mathbf{y} \geq 0 \end{aligned}$$

同样假设 $\mathbf{b} \geq 0$ ，该问题存在一个初始基本可行解 $\mathbf{y} = \mathbf{b} \geq 0$ ，因此同样可以使用单纯形法求解。

与一般线性规划不同，该辅助问题引入一个足够大的正数 M 。

- ▶ 由于 M 的引入，原问题可行时，辅助问题的最优解 $\mathbf{y}^* = 0$ 。
- ▶ 两阶段法相对更常用。

目录

初始可行解：两阶段法与大 M 法

入基变量选取：布兰德法则

单纯形法复杂度分析

讲 员

叶荫宇，王子卓，皇甫琦，邓琪，
高建军，葛冬冬，郭加熠，何斯
迈，江波，刘慧康



入基变量选取原则

在入基变量的选取中，理论上可以选取任意检验数为负的 x_j 作为入基变量。有时，可能有不止一个 “ j ” 满足 $\bar{c}_j < 0$ 。

在这种情况下，需要合适的原则选取其中一个作为入基变量。

对于各个满足 $\bar{c}_j < 0$ 的 x_j ，一些可能的方案有：

1. 下标最小：选下标 j 最小的 x_j ；
2. 检验数最小：选择检验数 \bar{c}_j 最小的 x_j ；
3. 目标下降最大：选择 $\theta^* \bar{c}_j$ 最小的 x_j 。

退化形

定义 2.8

当某些基变量取值为 0 时，对应的基本可行解 \mathbf{x} 是退化的。

- ▶ 该条件等价于，基本解中非零元素个数严格小于 m ;
- ▶ 对于退化形问题，可能对算法产生什么影响？

考虑如下约束：

$$x_1 + 2x_2 + x_3 = 8$$

$$x_1 - x_2 + x_4 = 4$$

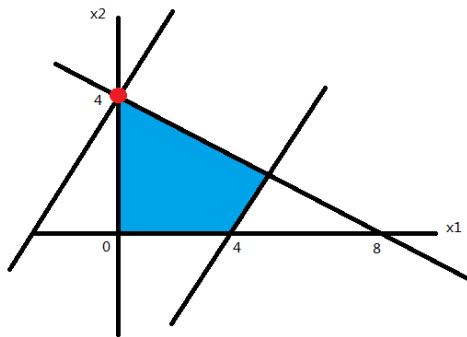
$$-x_1 + x_2 + x_5 = 4$$

$$x_1, x_2, x_3, x_4, x_5 \geq 0$$

若选择 $B = \{1, 2, 4\}$ ，对应基本解为 $(0, 4, 0, 8, 0)$ ，这是退化的。



退化形图例



- ▶ 超过两条线相交于点 $(0, 4)$;
- ▶ 通常对于 k 维空间的退化点, 有多于 k 个超平面相交于该点。



退化形对单纯形法的影响

假设退化问题发生在如下情形：

- ▶ 对于基本可行解 \mathbf{x} 存在某一检验数 $\bar{c}_j < 0$ ，且某一基变量 $x_i = 0$ 。此时， $\theta^* = 0$ 、 $i = \arg \min_{\{i \in B | d_i < 0\}} (-x_i / d_i)$ 。

仍可以考虑将 i 作为出基、 j 作为入基，更新表格到下一轮迭代：

- ▶ 尽管解与目标函数值没有改变，但**基发生改变**。
- ▶ 因此，检验数向量也会发生改变，问题似乎得到解决。

但是，以上过程必须保证**没有循环**，也就是说相同的基本可行解不被多次计算。

- ▶ 由于退化问题目标函数值未严格下降，因而循环常伴随退化发生。

循环情况

考虑如下线性规划问题，初始的基可以设置为 $B = \{5, 6, 7\}$:

$$A = \begin{pmatrix} 1/4 & -8 & -1 & 9 & 1 & 0 & 0 \\ 1/2 & -12 & -1/2 & 3 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad \mathbf{b} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$
$$\mathbf{c} = (-3/4, 20, -1/2, 6, 0, 0, 0)^T$$

如果采用如下策略进行转轴操作:

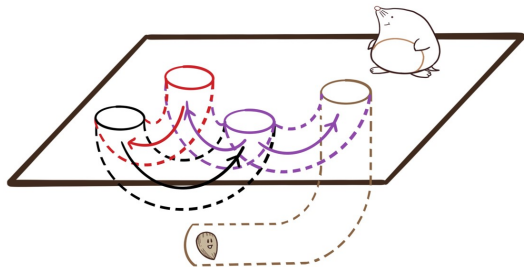
- ▶ 入基变量: 选择负检验数中 $|\bar{c}_j|$ 最大的 x_j ;
- ▶ 出基变量: 当有多个基变量可以选取时, 选择下标 i 最小的 x_i 。

此时, 将出现如下循环 (目标函数值不变, 基产生周期性变化):

轮数	1	2	3	4	5	6
出基变量	x_5	x_6	x_1	x_2	x_3	x_4
入基变量	x_1	x_2	x_3	x_4	x_5	x_6
基	(1, 6, 7)	(1, 2, 7)	(3, 2, 7)	(3, 4, 7)	(5, 4, 7)	(5, 6, 7)

循环出现的原因

将负检验数中 $|\bar{c}_j|$ 最大的 x_j 作为入基变量，本质上为贪婪算法。



- ▶ 在黑色洞口闻到紫色处气味最浓；
- ▶ 在紫色洞口闻到红色处气味最浓；
- ▶ 在红色洞口闻到黑色处气味最浓；



定理 2.6 布兰德法则

对于入基和出基的选取，如果都采用下标最小的原则，那么在单纯形法中不会出现循环的情况。

► 定理证明详见 Bertsimas 书章节 3.4 中相关内容。

因此，基于布兰德法则选择入基变量和出基变量，那么单纯形法能够保证在有限迭代次数后达到最优解。



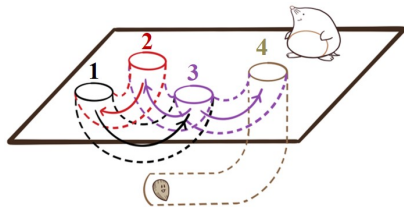
入基变量选取

贪婪选取:

- ▶ 在所有 $\bar{c}_j \leq 0$ 的变量中，选绝对值最大的变量；
- ▶ 但贪婪法可能会导致不断循环，算法无法终止。

布兰德法则:

- ▶ 在所有 $\bar{c}_j \leq 0$ 的变量中，按编号顺序选取；
- ▶ 布兰德法则可以确保算法终止。
- ▶ 类比：给洞口编个号。





出基变量选取原则

回顾步长 θ^* 的定义：

$$\theta^* = \min_{\{i \in B | d_i < 0\}} \left(-\frac{x_i}{d_i} \right)$$

对应的，选择上式中**取到最小值**的 i 作为出基，此时也可能多个 “ i ” 同时取到最小。

- ▶ 当这一情况发生时，接下来的基本可行解将是退化的。

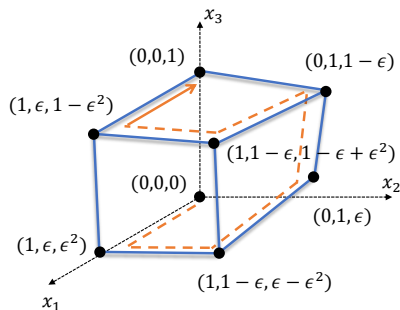
在此情况下，同样需要合适原则选取其中一个作为出基变量。

- ▶ 最常用的方法同样是考虑**下标最小**：选取下标 i 最小的 x_i 作为出基变量。



KM 方块

考虑一个三维的 KM 方块，定义扰动小量 $\epsilon \in (0, 1/2)$:



$$\begin{aligned} & \text{maximize} && x_3 \\ & \text{subject to} && \epsilon \leq x_1 \leq 1 \\ & && \epsilon x_1 \leq x_2 \leq 1 - \epsilon x_1 \\ & && \epsilon x_2 \leq x_3 \leq 1 - \epsilon x_2 \end{aligned}$$

- ▶ 单纯形法将沿箭头方向依次遍历所有顶点，目标函数值依次递增。
- ▶ 对于三维的 KM 方块，将遍历 8 个顶点。
- ▶ n 维 KM 方块有 2^n 个顶点，计算复杂度达到指数级别。

目录

初始可行解：两阶段法与大 M 法

入基变量选取：布兰德法则

单纯形法复杂度分析

讲 员

叶荫宇，王子卓，皇甫琦，邓琪，
高建军，葛冬冬，郭加熠，何斯
迈，江波，刘慧康



单纯形法的复杂度

考虑一个标准的线性规划，包含 n 个变量与 m 个约束。

单纯形法求解这一问题的复杂度是多少？

- ▶ 在运算过程中，不同选取入基与出基的策略都会可能影响单纯形法的效果，相应的复杂度也可能不同。

对于现有的各类策略，没有一种单纯形法达到多项式时间。

- ▶ 换句话说，对于任何一种策略下的单纯形法算法，都能找到一种问题使得算法需要指数时间才能求解得到最优解。
- ▶ 是否存在某种设置下的单纯形法、能够在多项式时间内求解线性规划问题，仍是一个待探索的问题。

一定条件下的收敛速率

接下来从理论分析单纯形法的收敛性，首先对基本可行解的规模做出如下假设：

假设 2.2

对于线性规划中任意基本可行解 \mathbf{x} （设其对应的基为 B ），满足：

- ▶ 基变量之和有上界： $\sum_{i \in B} x_i \leq \Delta$ ；
- ▶ 最小基变量有下界（非退化）： $\min_{i \in B} x_i \geq \delta > 0$ 。

定理 2.7

给定一组常数 $\Delta, \delta > 0$ ，若线性规划的基本可行解满足关于 Δ 与 δ 的假设，那么单纯形法最多于 $\lceil \frac{(n-m)\Delta}{\delta} \cdot \log\left(\frac{m\Delta}{\delta}\right) \rceil$ 步结束。



证明思路

这里只提供证明思路，具体证明过程见叶荫宇教授书籍与课件。

- 由假设 2.2，设 $\bar{c}_e^k = \min_{j \in N} \bar{c}_j^k < 0$ 为第 k 次迭代的最小检验数，可以得

$$\mathbf{c}^T \mathbf{x}^k - z^* \leq -\bar{c}_e^k \Delta, \quad \mathbf{c}^T \mathbf{x}^{k+1} - \mathbf{c}^T \mathbf{x}^k \leq \bar{c}_e^k \delta.$$

进而推出

$$\frac{\mathbf{c}^T \mathbf{x}^{k+1} - z^*}{\mathbf{c}^T \mathbf{x}^k - z^*} \leq 1 - \frac{\delta}{\Delta}$$

- 从而证明：假设 \mathbf{x}_0 是任意给定基 B 对应的基本可行解，且最优基为 B^* 。那么要么 \mathbf{x}_0 为最优解；要么存在 $j_0 \in B$ 且 $j_0 \notin B^*$ ，使得 j_0 不会出现在从 \mathbf{x}_0 开始的 $\lceil \frac{\Delta}{\delta} \cdot \log(\frac{m\Delta}{\delta}) \rceil$ 次迭代后的所有后续迭代对应的基中。



实践中单纯形法的优势

- ▶ 最差情况 vs. 平均情况 [1]
- ▶ 起步早，工程积累多，辅助整数规划求解
- ▶ 大规模问题利用列生成等技巧，节省空间、加速求解
- ▶ 在实践中，可行域多为长条晶体状，迭代次数仅需花费 m 的几倍就能停止

[1] Spielman, Daniel A., and Shang-Hua Teng, Smoothed Analysis of Algorithms: Why the Simplex Algorithm Usually Takes Polynomial Time, Journal of ACM, 51.3 (2004): 385-463.

线性规划的复杂度

单纯形法可能不是多项式时间算法，但不意味线性规划问题不能多项式时间内求解。

线性规划问题是否为 P 问题是 20 世纪一大数学问题。

- ▶ 在 1979 年，苏联数学家 Khachiyan 最终解决这一问题。
- ▶ 其提出一种**椭球方法**（详细可参考 Bertsimas 书第八章），这是第一个能够在多项式时间内求解线性规划问题的算法。
- ▶ 尽管椭球方法是个多项式时间的算法，但在**实践中**效率极低。因此，这一算法可能理论贡献更大于实践价值。

能否找到一个理论和实践都表现较好的算法呢？

- ▶ **内点法**。

感谢聆听！

Thank You!

