Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего профессионального образования Московский государственный технический университет имени Н.Э. Баумана

Лабораторная работа №6. Вариант 1. «Методы решения задач линейного и линейного целочисленного программирования» по курсу «Методы оптимизации»

Студент группы ИУ9-82

Преподаватель

Иванов Г.М

Каганов Ю.Т.

# Содержание

1	Цель работы	3
2	Постановка задачи         2.1       Задача 6.1           2.2       Задача 6.2	
3	Исследование         3.1       Задача 6.1          3.1.1       Симлекс-метод          3.2       Задача 6.2          3.2.1       Метод ветвей и границ	5
4	Практическая реализация	7
5	Результаты.	14

# 1 Цель работы

- 1. Изучение симплекс-метода линейного программирования и методов линейного целочисленного программирования.
- 2. Разработка программы реализации алгоритма симплекс-метода линейного программирования и алгоритмов линейного целочисленного программирования.
- 3. Решение задачи линейного и линейного целочисленного программирования.

## 2 Постановка задачи

Дано: 1 Вариант. Функция:

$$f(x) = x_1 - x_2 + x_3. (1)$$

Функции ограничений:

$$\begin{cases}
-x_1 + 2x_2 - x_3 = 4 \\
3x_1 + x_2 + x_4 = 14 \\
x_1, ..., x_4 \ge 0
\end{cases}$$
(2)

### 2.1 Задача 6.1

- 1. Найти условный максимум для задачи линейного программирования симплекс-методом Дж. Данцига.
- 2. Реализовать алгоритмы с помощью языка программирования высокого уровня.

### 2.2 Задача 6.2

- 1. Найти условный максимум для задачи линейного целочисленного программирования методом «ветвей и границ».
- 2. Реализовать алгоритмы с помощью языка программирования высокого уровня.

## 3 Исследование

Найдем условный максимум для функции:

$$f(x) = x_1 - x_2 + x_3 \tag{3}$$

с помощью сервиса WolframAlpha.com:

$$max(f(x)) = 10, \quad (x_1, x_2, x_3, x_4) = (0, 14, 24, 0)$$
 (4)

#### 3.1 Задача 6.1

#### 3.1.1 Симлекс-метод

Это алгоритм решения оптимизационной задачи линейного программирования путём перебора вершин выпуклого многогранника в многомерном пространстве.

Сущность метода: построение базисных решений, на которых монотонно убывает линейный функционал, до ситуации, когда выполняются необходимые условия локальной оптимальности.

### 3.2 Задача 6.2

#### 3.2.1 Метод ветвей и границ

Общий алгоритмический метод для нахождения оптимальных решений различных задач оптимизации, особенно дискретной и комбинаторной оптимизации. По существу, метод является вариацией полного перебора с отсевом подмножеств допустимых решений, заведомо не содержащих оптимальных решений.

Общая идея метода может быть описана на примере поиска минимума функции f(x) на множестве допустимых значений переменной

x. Функция f и переменная x могут быть произвольной природы. Для метода ветвей и границ необходимы две процедуры: ветвление и нахождение оценок (границ).

Так в данном случае необходимо решить задачу целочисленного линейного программирования, то необходимо изменить исходную функцию, так как её решением при первой итерации являются целые числа.

Новая функция для **Задачи 6.2** будет выглядеть следующим образом:

$$f(x) = -x_1 + 11x_2 - 1x_3 + 5x_4 (5)$$

Функции ограничений не изменяются.

# 4 Практическая реализация

Все методы были реализованы на языке программирования Python.

Листинг 1. Симлекс-метод.

```
1
      class MatrixSimplex:
          def __init__(self, A, b, c, B_idx):
2
                       self.A = np.matrix(A)
3
                       self.b = np.matrix(b)
                       self.c = np.matrix(c)
5
6
                       self.B_idx = B_idx
7
                       self.N_idx = [i for i in range(self.A.shape[1]) if i not in

    self.B_idx]

9
              def get_B(self):
10
                       return self.A[:, self.B_idx]
11
12
              def get_Cb(self):
13
                       return self.c[:, self.B_idx]
14
15
              def get_Cn(self):
16
                       return self.c[:, self.N_idx]
17
19
              def get_N(self):
                       return self.A[:, self.N_idx]
20
21
              def computeZ(self, InvB, N):
22
                       \# z = Cb*InvB*b - (Cb*InvB*N - Cn)*Xn
23
                       Cb = self.get_Cb()
24
                       Cb_InvB = np.dot(Cb, InvB)
25
                       Cb_InvB_b = np.dot(Cb_InvB, self.b.T)
27
28
                       Cb_InvB_N = np.dot(Cb_InvB, N)
29
                       bracket_term = np.subtract(Cb_InvB_N, self.get_Cn())
30
                       return Cb_InvB_b, -1 * bracket_term
31
32
              def computeXb(self, InvB, N):
                       return np.dot(InvB, self.b.T)
34
35
              def is_optimal(self, z):
36
                       for x in np.nditer(z):
37
                               if x > 0:
38
                                        return False
39
```

```
return True
40
41
              def compute_entering_variable(self, z):
42
                       max_ascent = 0
43
                       index = -1
44
                       it = np.nditer(z.T, flags=['f_index'])
45
                       while not it.finished:
46
                                if it[0] > max_ascent:
47
                                        max_ascent = it[0]
48
                                         index = it.index
49
                                it.iternext()
50
                       if index is not -1: # else returns None
51
                                return self.N_idx[index]
52
               def replace(self, ev_idx, dv_idx):
54
                       for i in range(len(self.B_idx)):
55
                                if self.B_idx[i] == dv_idx:
56
                                         self.B_idx[i] = ev_idx
57
                                         break
58
59
                       self.N_idx = [i for i in range(self.A.shape[1]) if i not in
60
                       \hookrightarrow self.B_idx]
61
              def calculate_value(self, z, Xb):
62
                       print("z = ", z[0, 0])
63
                       for i in range(self.c.shape[1]):
64
                                index = 0
65
                                in_basis = False
66
                                for j in self.B_idx:
67
                                         if i == j:
                                                 print("x[{}] = {}".format(j,
69

    Xb[index, 0]))

                                                 in_basis = True
70
                                         index += 1
71
                                if not in_basis:
72
                                         print("x[{}] = {}".format(i, 0))
73
                       print("")
                       return
75
76
              def do_simplex(self):
77
                       print("\n####### Start Simplex ########\n")
78
                       while True:
79
                                InvB = np.linalg.inv(self.get_B())
80
                                N = self.get_N()
81
                                z, z_var = self.computeZ(InvB, N)
83
84
                                Xb = self.computeXb(InvB, N)
85
86
```

```
if self.is_optimal(z_var):
87
                                         print("Optimal solution found..")
88
                                         self.calculate_value(z, Xb)
                                         return z
90
91
                                 ev_idx = self.compute_entering_variable(z_var)
92
93
                                 if ev_idx is None:
                                         print("Invalid")
94
                                         return 0
95
96
                                 ev = self.A[:, ev_idx]
                                 dv_idx = self.min_ratio_test(Xb, ev)
98
99
                                 if dv_idx is None:
100
                                         print("Invalid")
101
                                         return 0
102
103
104
                                 self.replace(ev_idx, dv_idx)
```

#### Листинг 2. Метод ветвей и границ.

```
class Node:
1
              def __init__(self, x_bounds=[], freeze_var_list=[], index=0,
2
               \rightarrow upper_or_lower=0):
                       self._x_bounds = x_bounds
3
                       self._freeze_var_list = freeze_var_list
4
                       self._index = index
5
                       self._upper_or_lower = upper_or_lower
              def freeze_lower_var(self, index, val):
8
                       self._x_bounds[index] = (None, val)
10
                       self._freeze_var_list.append(index)
11
              def freeze_upper_var(self, index, val):
12
                       self._x_bounds[index] = (val, None)
13
                       self._freeze_var_list.append(index)
14
15
              def freeze_var(self, index, val):
16
                       self._x_bounds[index] = (val, val)
17
                       self._freeze_var_list.append(index)
18
19
              def set_lp_res(self, res):
20
                       self._res = res
^{21}
22
              def check_integer_var_all_solved(self, m):
23
                       return True if m == len(self._freeze_var_list) else False
24
```

```
25
26
      def check_all_integers(list):
27
              is_integer = True
28
              for i in range(len(list) - 1):
29
                       if not is_int(list[i]):
30
31
                               is_integer = False
                               break
32
33
              return is_integer
34
35
36
      def calculate(A, b, c):
37
              global node_counter
39
              x_bounds = [(0, None) for i in range(len(c))]
40
41
              print("\n####### Start B & B #########\n")
42
43
              node = Node(copy.deepcopy(x_bounds), [], node_counter)
44
45
              node_counter += 1
              res = solve_LP(x_bounds, A, b, c)
47
48
              if check_all_integers(res.x):
49
                       print_result(res)
50
                       return res
51
52
53
              lower = floor(res['x'][integer_var[0]])
              upper = lower + 1
55
56
              lower_node = Node(copy.deepcopy(x_bounds), [], node_counter, 1)
57
              lower_node.freeze_lower_var(integer_var[0], lower)
58
              add_dangling_node(lower_node, A, b, c)
59
60
              node_counter += 1
61
62
              upper_node = Node(copy.deepcopy(x_bounds), [], node_counter, 2)
63
              upper_node.freeze_upper_var(integer_var[0], upper)
64
              add_dangling_node(upper_node, A, b, c)
65
66
              node_counter += 1
67
68
              while len(dangling_nodes) > 0:
70
                       index = np.argmin(dangling_nodes_obj)
71
72
                       x_b = dangling_nodes[index]._x_bounds
73
```

```
frez = dangling_nodes[index]._freeze_var_list
74
                        res = dangling_nodes[index]._res
75
                        frez_var_index = len(frez)
76
77
                        u_or_l = dangling_nodes[index]._upper_or_lower
78
                        arbitrary_node = Node(copy.deepcopy(x_b),
79

    copy.deepcopy(frez), node_counter, copy.deepcopy(u_or_l))

                        u_or_l_b = lower - 1 if (u_or_l == 1) else upper + 1
80
                        arbitrary_node.freeze_var(integer_var[frez_var_index - 1],
81
                        \rightarrow u_or_l_b)
                        x_b_arbi = arbitrary_node._x_bounds
                        if check_bounds(x_b_arbi, integer_var[frez_var_index - 1],
83
                        \rightarrow u_or_l, x_bounds):
                                 add_dangling_node(arbitrary_node, A, b, c)
                        else:
                                print("arbitrary Node infeasibile: ",
86
                                 \hookrightarrow arbitrary_node._index)
                        node_counter += 1
88
89
                        lower = floor(res['x'][integer_var[frez_var_index]])
90
                        upper = lower + 1
92
                        lower_node = Node(copy.deepcopy(x_b), copy.deepcopy(frez),
93
                        \rightarrow node_counter, 1)
                        lower_node.freeze_lower_var(integer_var[frez_var_index],
                        add_dangling_node(lower_node, A, b, c)
95
96
                        node_counter += 1
98
                        upper_node = Node(copy.deepcopy(x_b), copy.deepcopy(frez),
99
                        → node_counter, 2)
                        upper_node.freeze_upper_var(integer_var[frez_var_index],
100

    upper)

                        add_dangling_node(upper_node, A, b, c)
101
102
                        node_counter += 1
103
104
                        # убрать break в записке
105
                        # if check_all_integers():
106
                        break
107
108
               result = get_max_integer_node()
109
               print_result(result._res)
110
111
112
       def is_int(n):
113
               return int(n) == float(n)
```

```
115
116
       def solve_LP(x_bounds, A_eq, b_eq, c):
117
               return Simplex(c, A_eq=A_eq, b_eq=b_eq, bounds=x_bounds)
118
119
120
       def print_result(result):
121
               x_list = result.x
122
               print("z = {}".format(result.fun))
123
124
               for i, item in enumerate(x_list):
125
                        print("x[{}] = {}".format(i, item))
126
127
       def get_max_integer_node():
128
               global dangling_nodes
129
               global dangling_nodes_obj
130
               global result_Node
131
132
               integer_nodes = []
133
               for node in dangling_nodes:
134
                        if check_all_integers(node._res.x):
135
                                 integer_nodes.append(node)
136
137
               max_node_result = float("-INF")
138
               max_node = None
139
               for node in integer_nodes:
140
                        if node._res.fun >= max_node_result:
141
                                max_node = node
142
                                max_node_result = node._res.fun
143
               return max_node
145
146
       def add_dangling_node(node, A, b, c):
147
               global z_star
148
               global dangling_nodes
149
               global dangling_nodes_obj
150
               global result_Node
151
152
               res = solve_LP(node._x_bounds, A, b, c)
153
               if check_feasibility(res) and res['fun'] > z_star:
154
                        node.set_lp_res(res)
155
156
                        if check_all_integers(res.x):
157
                                 dangling_nodes_obj.append(res['fun'])
158
                                 dangling_nodes.append(node)
                        elif len(dangling_nodes) == 0:
160
                                 dangling_nodes_obj.append(res['fun'])
161
                                 dangling_nodes.append(node)
162
                        else:
163
```

```
return

if node.check_integer_var_all_solved(len(integer_var)):

z_star = res['fun']

result_Node = node

return True

else:

return False
```

## 5 Результаты.

Программы, представленные в **Листинге 1** и **Листинге 2** дали следующие результаты:

Листинг 5. Результаты выполнения программ.

```
Start Simplex method:
1
          z = 10.0
2
          x[0] = 0
3
          x[1] = 14.0
          x[2] = 24.0
5
          x[3] = 0
6
7
     Start B&B method
8
          [(None, 3), (None, 3), (0, None), (0, None)]
9
          z = 56.0
10
          x[0] = 2.0
12
          x[1] = 3.0
          x[2] = 0.0
13
          x[3] = 5.0
14
```

Проверка полученных значений для ограничений:

$$\begin{cases}
-x_1 + 2x_2 - x_3 = 4 \\
3x_1 + x_2 + x_4 = 14 \\
x_1, ..., x_4 \ge 0
\end{cases}$$
(6)

Симплекс-метод:

$$\begin{cases}
-1 \times 0 + 2 \times 14 - 1 \times 24 + 0 \times 0 = 4 \\
3 \times 0 + 1 \times 14 + 0 \times 0 + 1 \times 0 = 14 \\
x_1, ..., x_4 \ge 0
\end{cases}$$
(7)

Проверка прошла успешно.

#### Метод ветвей и границ:

$$\begin{cases}
-1 \times 2 + 2 \times 3 - 1 \times 0 + 0 \times 5 = 4 \\
3 \times 2 + 1 \times 3 + 0 \times 0 + 1 \times 5 = 14 \\
-\infty \le x_1 \le 3, \quad -\infty \le x_2 \le 3, \quad 0 \le x_3 \le \infty, \quad 0 \le x_4 \le \infty
\end{cases}$$
(8)

Проверка прошла успешно.