



# 对偶问题

翟卫欣 副教授

zhaiweixin@cau.edu.cn

中国农业大学信息与电气工程学院



# 目录

约束优化的对偶问题

线性规划的对偶问题

对偶间隙

强对偶定理





# 目录

约束优化的对偶问题

线性规划的对偶问题

对偶间隙

强对偶定理





# 约束优化的对偶问题

为什么要研究对偶问题





# 目录

约束优化的对偶问题

线性规划的对偶问题

对偶间隙

强对偶定理





# 线性规划的对偶问题举例1

原问题:

某工厂生产 $A_1, A_2$ 两类产品, 它们都需要在 $B_1, B_2, B_3$ 三类不同的设备上加工, 所需时间如下, 如何安排生产计划可以使该厂利润最大?

设备	单位台时		总有限台时
	$A_1$	$A_2$	
$B_1$	3	4	36
$B_2$	5	4	40
$B_3$	9	8	76
利润	32	30	

单位台时: 单位产品( $A_1, A_2$ )的加工台时



# 线性规划的对偶问题举例1

$$\max z = 32x_1 + 30x_2$$

$$s.t. \ 3x_1 + 4x_2 \leq 36$$

$$5x_1 + 4x_2 \leq 40$$

$$9x_1 + 8x_2 \leq 76$$

$$x_1, x_2 \geq 0$$





# 线性规划的对偶问题举例1

另一位老板要租用该工厂的机器，设 $y_1, y_2, y_3$ 为租用 $B_1, B_2, B_3$ 三种设备的机器的费用，该老板希望最小化租用成本 $w$ ，但是该经营者所花费的租用费用不能太低，至少应该不低于生产产品 $A_1, A_2$ 的利润。

$$\min w = 36y_1 + 40y_2 + 76y_3$$

$$s.t. \quad 3y_1 + 5y_2 + 9y_3 \geq 32$$

$$4y_1 + 4y_2 + 8y_3 \geq 30$$

$$y_1, y_2, y_3 \geq 0$$





# 线性规划的对偶问题举例2

原问题:

$$\begin{aligned} \max \quad & 2x_1 + 3x_2 \\ \text{s.t.} \quad & 4x_1 + 8x_2 \leq 12 \\ & 2x_1 + 1x_2 \leq 3 \\ & 3x_1 + 2x_2 \leq 4 \\ & x_1, x_2 \geq 0 \end{aligned}$$

为了找到原问题的上限，我们可以根据约束条件构造原问题

$$2x_1 + 3x_2 \leq 4x_1 + 8x_2 \leq 12$$

$$2x_1 + 3x_2 \leq \frac{1}{2}(4x_1 + 8x_2) \leq 6$$

$$2x_1 + 3x_2 \leq \frac{1}{3}((4x_1 + 8x_2) + (2x_1 + 1x_2)) \leq 5$$



## 线性规划的对偶问题举例2

三个不等式约束条件都乘以 $y_i \geq 0, i = 1, 2, 3$

使得三式分别乘以 $y_i$ 累加后对应的 $x_1$ 的系数大于等于2 使得三式分别乘以 $y_i$ 累加后对应的 $x_3$ 的系数大于等于3 此时所对应的 $12y_1 + 3y_2 + 4y_3$ 必然比原问题的最优解要大, 所以尽量最小化 $12y_1 + 3y_2 + 4y_3$ 即可

$$\min 12y_1 + 3y_2 + 4y_3$$

$$s.t. 4y_1 + 2y_2 + 3y_3 \geq 2$$

$$8y_1 + 1y_2 + 2y_3 \geq 3$$

$$y_1, y_2, y_3 \geq 0$$

当 $x_1 = \frac{1}{2}, x_2 = \frac{5}{4}$ 时或者 $y_1 = \frac{5}{16}, y_2 = 0, y_3 = \frac{1}{4}$ 时, 原问题和对偶问题都得到最小值4.75。



# 线性规划的对偶问题

对称形式的线性规划问题特征：

(1)全部约束条件为不等式

(1.1)对极大化问题的约束条件都是 $\leq$

(1.2)对极小化问题的约束条件都是 $\geq$

(2)全部变量为非负

原问题 $\Rightarrow$ 对偶问题

$$\begin{aligned}
 \max z &= c_1x_1 + c_2x_2 + \cdots + c_nx_n \\
 \text{s.t. } a_{1,1}x_1 + a_{1,2}x_2 + \cdots + a_{1,n}x_n &\leq b_1 \\
 a_{2,1}x_1 + a_{2,2}x_2 + \cdots + a_{2,n}x_n &\leq b_2 \\
 &\vdots \\
 a_{m,1}x_1 + a_{m,2}x_2 + \cdots + a_{m,n}x_n &\leq b_m \\
 x_1, x_2, \cdots, x_n &\geq 0
 \end{aligned}$$

$\Rightarrow$

$$\begin{aligned}
 \min w &= b_1y_1 + b_2y_2 + \cdots + b_my_m \\
 \text{s.t. } a_{1,1}y_1 + a_{2,1}y_2 + \cdots + a_{m,1}y_m &\geq c_1 \\
 a_{1,2}y_1 + a_{2,2}y_2 + \cdots + a_{m,2}y_m &\geq c_2 \\
 &\vdots \\
 a_{1,n}y_1 + a_{2,n}y_2 + \cdots + a_{m,n}y_m &\geq c_n \\
 y_1, y_2, \cdots, y_m &\geq 0
 \end{aligned}$$



# 线性规划的对偶问题

	$x_1$	$x_2$	$\cdots$	$x_n$	原始约束	$\min w$
$y_1$	$a_{1,1}$	$a_{1,2}$	$\cdots$	$x_{1,n}$	$\leq$	$b_1$
$y_2$	$a_{2,1}$	$a_{2,2}$	$\cdots$	$x_{2,n}$	$\leq$	$b_2$
$\cdots$	$\cdots$	$\cdots$	$\cdots$	$\cdots$	$\leq$	$\cdots$
$y_m$	$a_{m,1}$	$a_{m,2}$	$\cdots$	$x_{m,n}$	$\leq$	$b_m$
对偶约束	$\geq$	$\geq$	$\cdots$	$\geq$		
$\max z$	$c_1$	$c_2$	$\cdots$	$c_n$		

原问题

对偶问题

$$\max z = \mathbf{c}^T \mathbf{x} \quad \min w = \mathbf{b}^T \mathbf{y}$$

$$s.t. \mathbf{Ax} \leq \mathbf{b} \Rightarrow s.t. \mathbf{A}^T \mathbf{y} \geq \mathbf{c}$$

$$\mathbf{x} \geq \mathbf{0}$$

$$\mathbf{y} \geq \mathbf{0}$$



# 约束优化的对偶问题

考虑一般形式的约束优化问题：

$$\begin{aligned}(P) \quad & \min f(\mathbf{x}), \\ & s.t. \quad g_i(\mathbf{x}) \geq 0, i = 1, \dots, m; \\ & \quad \quad h_i(\mathbf{x}) = 0, i = 1, \dots, l; \\ & \quad \quad \mathbf{x} \in D.\end{aligned}$$

- $P$ 即 $primal\ problem$ ，原问题；
- $D$ 是集合约束，如 $D = \mathbb{R}^n$ ， $X = \mathbb{Z}^n$ (整数规划)， $X = \{0, 1\}$  (0-1规划)。如果将问题写成只有等式约束和不等式约束的情况，则集合约束默认为 $D = \mathbb{R}^n$ 。



# 约束优化的对偶问题

对于对偶问题的研究，常需要引入拉格朗日函数，定义目标函数为：

$$\theta(\lambda, \mu) = \inf \{ f(x) - \sum_{i=1}^m \lambda_i g_i(x) - \sum_{i=1}^l \mu_i h_i(x) | x \in D \}$$

inf:下界, sup:上界

原问题的对偶问题为

$$\max \theta(\lambda, \mu)$$

$$s.t. \lambda \geq 0$$

对偶函数为 $\theta(\lambda, \mu)$ ，部分情况下 $\theta(\lambda, \mu) = -\infty$



# 约束优化的对偶问题

原问题和对偶问题的矩阵形式

记  $\mathbf{g}(\mathbf{x}) = (g_1(\mathbf{x}), g_2(\mathbf{x}), \dots, g_m(\mathbf{x}))^T$ ,  $\mathbf{h}(\mathbf{x}) = (h_1(\mathbf{x}), h_2(\mathbf{x}), \dots, h_l(\mathbf{x}))^T$

则原问题为:

$$\begin{aligned} \min & f(\mathbf{x}), \\ \text{s.t. } & \mathbf{g}(\mathbf{x}) \geq \mathbf{0} \\ & \mathbf{h}(\mathbf{x}) = \mathbf{0} \\ & \mathbf{x} \in D. \end{aligned}$$

对偶问题为:

$$\begin{aligned} \max & \theta(\boldsymbol{\lambda}, \boldsymbol{\mu}), \\ \text{s.t. } & \boldsymbol{\lambda} \geq \mathbf{0} \end{aligned}$$

其中对偶函数为

$$\theta(\boldsymbol{\lambda}, \boldsymbol{\mu}) = \inf \{f(\mathbf{x}) - \boldsymbol{\lambda}^T \mathbf{g}(\mathbf{x}) - \boldsymbol{\mu}^T \mathbf{h}(\mathbf{x}) | \mathbf{x} \in D\}$$



# 约束优化的对偶问题举例

清华的书，例7.3.1







# 弱对偶定理

弱对偶定理：设 $x$ 和 $(\lambda, \mu)$ 分别是原问题和对偶问题的可行解，则

$$f(x) \geq \theta(\lambda, \mu)$$

证明：根据 $\theta(\lambda, \mu)$ 的定义，有

$$\theta(\lambda, \mu) = \inf \{f(y) - \lambda^T g(y) - \mu^T h(y) | y \in D\} \leq f(x) - \lambda^T g(x) - \mu^T h(x)$$

由于 $x$ 和 $(\lambda, \mu)$ 分别是原问题和对偶问题的可行解，即满足

$$g(x) \geq 0, h(x) = 0 \text{ 和 } \lambda \geq 0,$$

$$\text{所以得 } f(x) \geq \theta(\lambda, \mu)$$



# 弱对偶定理的推论

推论1: 对于原问题和对偶问题, 必有

$$\inf\{f(x)|g(x) \geq 0, h(x) = 0, x \in D\} \geq \sup\{\theta(\lambda, \mu)|\lambda \geq 0\}$$

推论2: 如果 $f(\bar{x}) \leq \theta(\bar{\lambda}, \bar{\mu})$ , 其中 $\bar{x} \in \{x|g(x) \geq 0, h(x) = 0, x \in D\}$ ,  $\bar{\lambda} \geq 0$ , 则 $\bar{x}$ 和 $(\bar{\lambda}, \bar{\mu})$ 分别是原问题和对偶问题的最优解。

推论3: 如果 $\inf\{f(x)|g(x) \geq 0, h(x) = 0, x \in D\} = -\infty$ , 则对每一个 $\lambda \geq 0$ , 有 $\theta(\lambda, \mu) = -\infty$

推论4: 如果 $\sup\{\theta(\lambda, \mu)|\lambda \geq 0\} = \infty$ , 则原问题没有可行解



# 目录

约束优化的对偶问题

线性规划的对偶问题

**对偶间隙**

强对偶定理





# 对偶间隙

由弱对偶定理的推论1可知原问题的目标函数的最优值 $f_{min}$ 和对偶问题的目标函数的最优值 $\theta_{max}$ 满足关系 $f_{min} \geq \theta_{max}$ ，如果严格不等号成立，则称存在对偶间隙(Duality Gap)。

$$Duality\ Gap = f_{min} - \theta_{max}$$



# 对偶间隙举例

求解如下问题的对偶间隙。

$$\begin{aligned} \min \quad & x_1^2 + x_2^2 \\ \text{s.t.} \quad & -x_1 - x_2 \leq -\frac{1}{2} \\ & x_1, x_2 \in \mathbb{Z}_+ \end{aligned}$$

原问题  $f_{\min} = 1$ ，在  $x = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}$  or  $\begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}$  时取到。



# 对偶间隙举例

## 对偶问题

$$\begin{aligned}
 \theta(\lambda) &= \min_{x \in \mathbb{Z}_+^2} \{x_1^2 + x_2^2 - \lambda(x_1 + x_2 - \frac{1}{2})\} \\
 &= \min_{x \in \mathbb{Z}_+^2} \{(x_1 - \frac{\lambda}{2})^2 + (x_2 - \frac{\lambda}{2})^2 + \frac{\lambda}{2} - \frac{\lambda^2}{2}\} \\
 &= \begin{cases} \lambda/2 & \text{if } 0 \leq \lambda \leq 1 \\ 2 - \frac{3}{2}\lambda & \text{if } 1 < \lambda \leq 3 \\ 8 - \frac{7}{2}\lambda & \text{if } 3 < \lambda \leq 5 \\ \dots & \end{cases} \\
 \theta_{\max} &= \frac{1}{2}, \quad \lambda = 1 \\
 \text{duality gap} &= f_{\min} - \theta_{\max} = 1 - \frac{1}{2} = \frac{1}{2}
 \end{aligned}$$



# 目录

约束优化的对偶问题

线性规划的对偶问题

对偶间隙

**强对偶定理**





# 强对偶定理的引理

设 $D$ 是 $\mathbb{R}^n$ 中的一个非空凸集,  $\phi(x)$ 和 $g_i(x)$  ( $i = 1, 2, \dots, m$ )分别是 $\mathbb{R}^n$ 上的凸函数和凹函数,  $h_j(x)$  ( $j = 1, 2, \dots, l$ )是 $\mathbb{R}$ 上的线性函数, 即假设

$$h(x) = Ax - b$$

那么下列两个系统中, 若系统1无解, 则系统2有解 $(\omega_0, \lambda, \mu)$ ; 反之, 若系统2有解 $(\omega_0, \lambda, \mu)$ 且 $\omega_0 > 0$ , 则系统1无解。





# 强对偶定理的引理的证明1

设系统1无解, 定义集合  $C = \{(p, q, r) | \exists x \in D, p > \phi(x), q \leq g(x), r = h(x)\}$ , 先证明  $C$  是非空凸集。

以下证明  $C$  是非空凸集: 由于  $D$  非空, 所以  $C$  非空, 任取  $(p_1, q_1, r_1), (p_2, q_2, r_2) \in C$ , 则存在  $x_1, x_2 \in D$ , 使得  $p_1 > \phi(x_1), q_1 \leq g(x_1), r_1 = h(x_1), p_2 > \phi(x_2), q_2 \leq g(x_2), r_2 = h(x_2)$ 。

对任意的  $\lambda \in [0, 1]$ , 记  $(\hat{p}, \hat{q}, \hat{r}) = \lambda(p_1, q_1, r_1) + (1 - \lambda)(p_2, q_2, r_2) = (\lambda p_1 + (1 - \lambda)p_2, \lambda q_1 + (1 - \lambda)q_2, \lambda r_1 + (1 - \lambda)r_2)$

由于  $\phi(x)$  是凸函数,  $g(x)$  的每个分量是凹函数,  $h(x)$  的每个分量是线性函数, 所以存在  $\hat{x} = \lambda x_1 + (1 - \lambda)x_2 \in D$ :

$$\lambda p_1 + (1 - \lambda)p_2 > \lambda \phi(x_1) + (1 - \lambda)\phi(x_2) \geq \phi(\lambda x_1 + (1 - \lambda)x_2) = \phi(\hat{x})$$

$$\lambda q_1 + (1 - \lambda)q_2 \leq \lambda g(x_1) + (1 - \lambda)g(x_2) \leq g(\lambda x_1 + (1 - \lambda)x_2) = g(\hat{x})$$

$$\lambda r_1 + (1 - \lambda)r_2 = \lambda h(x_1) + (1 - \lambda)h(x_2) = h(\lambda x_1 + (1 - \lambda)x_2) = h(\hat{x})$$

所以  $(\hat{p}, \hat{q}, \hat{r}) \in C$ , 所以  $C$  是非空凸集。



# 强对偶定理的引理的证明1

如果系统1无解, 则  $(0, \mathbf{0}, \mathbf{0}) \notin C$ , 根据点与凸集的分离定理可知, 存在  $(\bar{\omega}_0, \bar{\lambda}, \bar{\mu}) \neq \mathbf{0}$  使得对于每一个  $(p, q, r) \in clC$  都有  $\geq 0$ , 令  $(\omega_0, -\lambda, -\mu)$ , 可将上式写成  $\omega_0 p - \lambda^T q - \mu^T r \geq \forall (p, q, r) \in clC$ 。固定  $p, q, r$ , 使得  $p > \phi(x), q \leq g(x), r = h(x)$ , 在满足上述条件下,  $p$  可以取任意大的正数,  $q$  的分量可以取任意小的负数, 均有  $(p, q, r) \in C$  恒成立, 所以必有  $\omega_0 \geq 0, \lambda \geq \mathbf{0}$ 。

令  $(p, q, r) = (\phi(x), g(x), h(x)) \in clC$ , 从而可得  $\omega_0 \phi(x) - \lambda^T g(x) - \mu^T h(x) \geq 0, \forall x \in D, (\omega_0, \lambda) \geq \mathbf{0}, (\omega_0, \lambda, \mu) \neq \mathbf{0}$ , 即系统2存在解  $(\omega_0, \lambda, \mu)$ 。



## 强对偶定理的引理的证明2

如果系统2存在解 $(\omega_0, \lambda, \mu)$ ，其中 $\omega_0 > 0, \lambda \geq 0$ 满足 $\omega_0 \phi(x) - \lambda^T g(x) - \mu^T h(x) \geq 0, \forall x \in D$ 。

假设存在 $x \in D$ ，使得 $g(x) \geq 0, h(x) = 0$ ，由于 $\lambda \geq 0$ ，则 $\lambda^T g(x) \geq 0$ ，可得 $\omega_0 \phi(x) \geq 0$ ，由于 $\omega_0 > 0$ ，所以可得 $\phi(x) \geq 0$ ，与系统1的要求有冲突，则系统1无解。



# 强对偶定理

## 假设

- 1)  $D$ 是非空凸集,  $f(x)$ 是凸函数,  $g_i(x), i = 1, 2, \dots, m$ 是凹函数,  $h_j(x), j = 1, 2, \dots, l$ 为线性函数, 即 $h(x) = Ax - b$ 。
- 2) 假设存在 $\hat{x} \in D$ 使得 $g_i(\hat{x}) > 0, i = 1, 2, \dots, m; h_i(\hat{x}) = 0, i = 1, 2, \dots, l$ 且 $\mathbf{0} \in \text{int } H(D)$ , 其中 $h(D) = \{h_1(x), h_2(x), \dots, h_l(x) | x \in D\}$   
(第二个假设条件也被称为Slater's condition, int是指内点)

则强对偶成立, 即

$$\inf\{f(x) | g(x) \geq \mathbf{0}, h(x) = \mathbf{0}, x \in D\} = \sup\{\theta(\lambda, \mu) | \lambda \geq \mathbf{0}\}.$$

另外, 如果 $\inf$ 为有限值, 则 $\sup\{\theta(\lambda, \mu) | \lambda \geq \mathbf{0}\}$ 在 $(\bar{\omega}, \bar{\mu})$ 达到,  $\bar{\omega} \geq \mathbf{0}$ 。

如果 $\inf$ 在点 $\bar{x}$ 达到, 则 $\bar{\lambda}^T g(\bar{x}) = 0$ 。



# 对偶定理的应用-线性规划(1)

原问题:

$$\min_{x \in \mathbb{R}^n} f(x) = c^T x$$

$$s.t. Ax \geq b$$

其中 $A$ 是 $m \times n$ 矩阵,  $b$ 是 $n \times 1$ 向量

对偶问题:

$$\max \theta(\lambda)$$

$$s.t. \lambda \geq 0$$

其中

$$\begin{aligned} \theta(\lambda) &= \inf \{c^T x + \lambda^T (b - Ax)\} \\ &= \inf \{(c - A^T \lambda)^T x + b^T \lambda\} \end{aligned}$$



# 对偶定理的应用-线性规划(1)

由于 $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n$ ，所以

$$\theta(\lambda) = \begin{cases} \mathbf{b}^T \lambda, & \text{if } \mathbf{c} - \mathbf{A}^T \lambda = \mathbf{0} \\ -\infty, & \text{otherwise} \end{cases}$$

于是对偶问题可以重写为：

$$\begin{aligned} \max_{\lambda \in \mathbb{R}^m} \quad & \mathbf{b}^T \lambda \\ \text{s.t.} \quad & \mathbf{A}^T \lambda = \mathbf{c} \\ & \lambda \geq \mathbf{0} \end{aligned}$$



## 对偶定理的应用-线性规划(2)

原问题:

$$\min_{x \in \mathbb{R}^n} f(x) = c^T x$$

$$s.t. Ax \geq b, x \geq 0$$

其中 $A$ 是 $m \times n$ 矩阵,  $b$ 是 $n \times 1$ 向量

对偶问题:

$$\max \theta(\lambda)$$

$$s.t. \lambda \geq 0$$

其中

$$\begin{aligned} \theta(\lambda) &= \inf \{c^T x + \lambda^T (b - Ax)\} \\ &= \inf \{(c - A^T \lambda)^T x + b^T \lambda\} \end{aligned}$$



## 对偶定理的应用-线性规划(2)

由于 $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n$ , 所以

$$\theta(\lambda) = \begin{cases} \mathbf{b}^T \lambda, & \text{if } \mathbf{c} - \mathbf{A}^T \lambda \geq 0 \\ -\infty, & \text{otherwise} \end{cases}$$

于是对偶问题可以重写为:

$$\begin{aligned} \max_{\lambda \in \mathbb{R}^m} \quad & \mathbf{b}^T \lambda \\ \text{s.t.} \quad & \mathbf{A}^T \lambda \leq \mathbf{c} \\ & \lambda \geq \mathbf{0} \end{aligned}$$





# 对偶定理的应用-二阶问题最小化

$$\begin{aligned} \min \mathbf{x}^T \mathbf{x} \\ \text{s.t. } A\mathbf{x} = \mathbf{b} \end{aligned}$$

对偶问题:

$$\begin{aligned} \min \mathbf{x}^T \mathbf{x} \\ \text{s.t. } A\mathbf{x} = \mathbf{b} \end{aligned}$$

$$\theta(\boldsymbol{\mu}) = \inf \{ \mathbf{x}^T \mathbf{x} - \boldsymbol{\mu}^T (A\mathbf{x} - \mathbf{b}) \}$$

可以利用梯度算法令 $\inf$ 中的数值为0来求解最小值, 可得 $2\mathbf{x} - A^T \boldsymbol{\mu} = \mathbf{0}$ 即 $\mathbf{x} = A^T \boldsymbol{\mu} / 2$  所以 $\theta(\boldsymbol{\mu}) = -\frac{1}{4} \boldsymbol{\mu}^T A^T A \boldsymbol{\mu} + \frac{1}{2} \mathbf{b}^T \boldsymbol{\mu}$

对偶问题为  $\max_{\boldsymbol{\mu} \in \mathbb{R}^m} -\frac{1}{4} \boldsymbol{\mu}^T A^T A \boldsymbol{\mu} + \frac{1}{2} \mathbf{b}^T \boldsymbol{\mu}$



Thank you for your  
attention!

翟卫欣 副教授

zhaiweixin@cau.edu.cn

中国农业大学信息与电气工程学院