基于cvxpy库的规划问题求解

一、cvxpy库使用说明

官方文档: Welcome to CVXPY 1.1 — CVXPY 1.1.18 documentation

1. 构造规划问题

>> 决策变量

```
x = cp.Variable(3, pos=True) # 定义3个决策变量
```

cp.Variable类

```
(class) Variable(shape=(), name: str | None = None, var_id: int | None = None,
**kwargs: Any)
```

- shape: 决策变量的形状
- name: 决策变量的名字 (在打印输出的时候方便辨认)
- var_id: 决策变量储存的id号 (cvxpy库中的变量均以 var_id 号的形式储存、区分)
- 可以在定义变量的时候给所有变量统一的约束,如正数、整数等

正数: pos=True非负: nonneg=True整数: integer=True

>> 目标函数 objective (obj)

```
obj = cp.Maximize(c@x) # 构造目标函数
```

- cp.Maximize(expr) 或 cp.Minimize(expr)
- expr 为含决策变量的表达式

>> 约束条件 constraints (cons)

```
a = array([[2, 4, 3], [3, 1, 5], [7, 3, 5]]) # 定义约束矩阵 b = array([150, 160, 200]) # 定义约束条件的右边向量 cons = [a@x <= b] # 构造约束条件
```

约束条件以列表的形式储存,列表的每个元素写成布尔表达式的形式 (直接使用比较运算符)

>> 创建问题并求解

```
prob = cp.Problem(obj, cons) # 创建问题
```

创建 cp. Problem 对象, 传入目标函数和约束条件

```
prob.solve(solver='GLPK_MI') # 求解问题
```

需要根据规划问题的类型选择合适的求解器 solver (默认情况下会调用最专门针对问题类型的求解器)

一般情况下,**线性/整数规划**使用GLPK_MI,**非线性规划**使用CVXOPT

尽量选用简单点的求解器

	线性 规划 LP	二次 规划 QP	二阶锥优 化 SOCP	半正定 规划 SDP	指数锥约束 问题 EXP	POW	混合整 数规划 MIP
CBC	Υ						Υ
GLPK	Υ						
GLPK_MI	Υ						Υ
OSQP	Υ	Υ					
CPLEX	Υ	Υ	Υ				Υ
NAG	Υ	Υ	Υ				
ECOS	Υ	Υ	Υ		Υ		
GUROBI	Υ	Υ	Υ				Υ
MOSEK	Υ	Υ	Υ	Υ	Υ	Υ	Υ
CVXOPT	Υ	Υ	Υ	Υ			
SCS	Υ	Υ	Υ	Υ	Υ	Υ	
SCIP	Υ	Υ	Υ				Υ
XPRESS	Υ	Υ	Υ				Υ
SCIPY	Υ						

cvxpy只会自带部分求解器,其他求解器需要自行安装其他python包(如 cvxopt 等);cvxpy.installed_solvers()函数可以查看已经安装了的求解器

2. cvxpy库的其他内容

>> 参数 Parameter

param = cp.Parameter(1, nonneg=True, value=2) # 创建一个参数,限定为非负数,赋值为2 param.value = 3 # 修改该参数的值为3

使用方式与变量 Variable 类似,不同的是 Parameter 可以赋值

Parameter 存在的意义:

通过 prob=cp.Problem(obj, cons) 创建问题后,该 Problem 不能被直接修改,需要重新创建一个 Problem 将其覆盖;

如果在创建问题时,用到了 Parameter ,就可以通过修改 Parameter 的值间接修改 Problem

>> **常**量 Constant

PI = cp.Constant(3.1415926535)

>> 求解状态

对于一个规划问题,程序不一定能够求出最优解,可以通过 Problem 的 Status 属性查看求解状态。

求解状态	含义	
OPTIMAL	最优解	
INFEASIBLE	不可行	
UNBOUNDED	无界	
OPTIMAL_INACCURATE	不精确	
INFEASIBLE_INACCURATE	不精确	
UNBOUNDED_INACCURATE	不精确	