# Tutoraggio Ricerca Operativa 2019/2020 5. Programmazione Lineare: Teoria della dualità e Analisi di sensitività

Alice Raffaele, Romeo Rizzi

Università degli Studi di Verona

28 aprile 2020 05 maggio 2020

#### Sommario

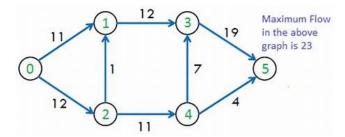
Teoria della dualità

2 Analisi di sensitività

3 Bibliografia

### Dualità in Programmazione Lineare

Ogni problema **primale** di massimo, è associato a un problema **duale** di minimo:



## Dal Primale (max) al Duale (min)

max 
$$-6x_1-3x_2$$
 min  $1y_1 + 1y_2 + 2y_3$   
s.t.  $x_1 + x_2 \ge 1$  s.t.  $y_1 + 2y_2 \ge -6$   
 $2x_1 - x_2 \ge 1$   $y_1 - y_2 + 3y_3 \ge -3$   
 $3x_2 \le 2$   $y_1, y_2 \le 0$   
 $x_1, x_2 \ge 0$   $y_3 \ge 0$ 

D

- **1** Si introduce in **D** una variabile  $y_i$  per ogni vincolo in **P**;
- I coefficienti della funzione obiettivo di D sono i termini noti di P;
- I termini noti di D sono i coefficienti della funzione di obiettivo di P;
- **1** La matrice A di **D** corrisponde alla matrice  $A^T$  di **P**;
- I segni delle variabili di D sono opposti ai segni dei vincoli di P:
  - Se il vincolo  $i \in A$ , la variabile  $y_i$  sarà  $b \in A$ ;
  - Se il vincolo  $i \ge 1$ , la variabile  $y_i$  sarà  $\le 0$ ;
  - Se il vincolo i è =, la variabile  $y_i$  sarà libera in segno.
- I segni dei vincoli di D corrispondono a quelli delle variabili x in P.

# Dal Primale (min) al Duale (max)

min 
$$1y_1 + 1y_2 + 2y_3$$
 max  $-6x_1 - 3x_2$   
s.t.  $y_1 + 2y_2 \ge -6$  s.t.  $x_1 + x_2 \ge 1$   
 $y_1 - y_2 + 3y_3 \ge -3$   $2x_1 - x_2 \ge 1$   
 $y_1, y_2 \le 0$   $3x_2 \le 2$   
 $y_3 \ge 0$   $x_1, x_2 \ge 0$ 

- **1** Si introduce in **D** una variabile  $y_i$  per ogni vincolo in **P**;
- I coefficienti della funzione obiettivo di D sono i termini noti di P;
- I termini noti di D sono i coefficienti della funzione di obiettivo di P;
- **1** La matrice A di **D** corrisponde alla matrice  $A^T$  di **P**;
- I segni delle variabili di D corrispondono a quelli dei vincoli di P;
- I segni dei vincoli di D sono opposti a quelli delle variabili x in P:
  - Se la variabile  $x_i$  è  $\leq$ , il vincolo i sarà  $\geq 0$ ;
  - Se la variabile  $x_i$  è  $\geq$ , il vincolo i sarà  $\leq 0$ ;
  - Se la variabile  $x_i$  è libera in segno, il vincolo i sarà =.

D

## Esercizio sul passaggio tra P e D

max 
$$2x_1 + 3x_2 - 4x_3$$
  
s.t.  $3x_1 - x_2 \le -3$   
 $17x_1 + 3x_3 \ge 8$   
 $4x_2 + 12x_3 \le 2$   
 $x_1 + x_2 + x_3 = 4$   
 $x_1, x_2 \ge 0$   
 $x_3$  libera

### Esercizio sul passaggio tra P e D - Soluzione

min 
$$-3y_1 + 8y_2 + 2y_3 + 4y_4$$
  
s.t.  $3y_1 + 17y_2 + y_4 \ge 2$   
 $-y_1 + 4y_3 + y_4 \ge 3$   
 $3y_2 + 12y_3 + y_4 = -4$   
 $y_1, y_3 \ge 0$   
 $y_2 \le 0$   
 $y_4$  libera

#### Teoremi della dualità

Dato il problema primale  $P : \max \mathbf{c}^T \mathbf{x}$  t.c.  $A\mathbf{x} \leq \mathbf{b}, \mathbf{x} \geq 0$  e il suo duale  $D : \min \mathbf{b}^T \mathbf{y}$  t.c.  $A^T \mathbf{y} \geq \mathbf{c}, \mathbf{y} \geq 0$ :

- Il duale del duale D è il primale P stesso;
- Teorema della dualità in forma debole:  $c^T x \le b^T y$ .
- Teorema della dualità in forma forte: P una soluzione ottima finita se e solo se anche D ce l'ha e il valore delle due funzioni obiettivo coincide  $\rightarrow \mathbf{c}^T \mathbf{x} = \mathbf{b}^T \mathbf{y}$ .

#### Relazione tra Primale e Duale

		DUALE		
		OTTIMO FINITO	ILLIMITATO INFERIOR.	INAMMISSIBILE
PRIMALE	OTTIMO FINITO	SI	NO	NO
	ILLIMITATO SUPERIOR.	NO	NO	SI
	INAMMISSIBILE	NO	SI	SI

#### Condizioni di ottimalità

I vettori  $\bar{\mathbf{x}} \in \mathbb{R}^n$  e  $\bar{\mathbf{y}} \in \mathbb{R}^m$  sono ottimi rispettivamente per il primale P e per il duale D se e solo se valgono le seguenti condizioni:

- **1**  $A\bar{x} \geq b, \bar{x} \geq 0$  (ammissibilità del primale)
- $\mathbf{c}^T \geq \bar{\mathbf{y}}^T A, \bar{\mathbf{y}} \geq 0$  (ammissibilità del duale)
- **3**  $\bar{\mathbf{y}}^T(A\bar{\mathbf{x}}-b)=0$  (scarti complementari complementary slackness)
- $(\mathbf{c}^T \bar{\mathbf{y}}^T A)\bar{\mathbf{x}} = 0$  (scarti complementari complementary slackness)

#### Interpretazione economica e prezzi ombra

Si considerino un problema primale **P** in forma standard ed il suo duale **D**:

$$\begin{array}{lll}
\text{max} & c^T \mathbf{x} & \text{min} & b^T \mathbf{y} \\
\text{s.t.} & A\mathbf{x} = b & \text{s.t.} & A^T \mathbf{y} \ge c \\
& \mathbf{x} \ge 0 & \mathbf{y} \ge 0
\end{array}$$

Sia B una base ottima di  $\mathbf{P}$  e siano  $x^*$  e  $y^*$  le corrispondenti soluzioni ottime di  $\mathbf{P}$  e  $\mathbf{D}$ . Allora ciascuna variabile duale  $y_i^*$  indica di quanto varierebbe il valore ottimo se il termine noto del corrispondente vincolo primale  $b_i$  aumentasse di un'unità e la base ottima restasse la stessa.

- Questa interpretazione è valida solo se la base ottima rimane la stessa quando il termine noto del primale viene perturbato (si vedano le slides 18-22 sull'analisi di sensitività);
- Variabili duali come *prezzi di equilibrio*: il valore di  $y_i$  dice quanto si sarebbe disposti a pagare per incrementare di una unità il termine noto  $b_i$  (ammesso che la base ottima B resti la stessa);
- Altro link utile: http://www.swappa.it/wiki/Uni/RO-Prezzi-Ombra

### TE 19/06/2014 - Es. 3: Ammissibilità

Si consideri la soluzione  $x_3=x_6=x_7=0$ ,  $x_1=6$ ,  $x_2=5$ ,  $x_4=10$ ,  $x_5=14$  del seguente problema:

$$x_1, x_2, x_3, x_4, x_5, x_6, x_7 \ge 0$$

• Verificare esplicitamente che la soluzione proposta è ammissibile. È sufficiente sostituire i valori delle variabili in soluzione e controllare che tutti i vincoli siano soddisfatti.

## TE 19/06/2014 - Es. 3: Duale

2 Scrivere il problema duale.

## TE 19/06/2014 - Es. 3: Scarti complementari

 Impostare il sistema che esprima le condizioni agli scarti complementari

Cosa vale agli scarti complementari?

$$\bullet \ \bar{\mathbf{y}}^T(A\bar{\mathbf{x}}-b)=0$$

$$\bullet (\mathbf{c}^T - \bar{\mathbf{y}}^T A) \bar{\mathbf{x}} = 0$$

Usiamo la soluzione  $\mathbf{x} = (6, 5, 0, 10, 14, 0, 0)$ :

- $x_1 \neq 0 \rightarrow II$  primo vincolo del duale dovrà essere soddisfatto a uguaglianza:
  - $y_1 + y_4 = 1$
- La stessa cosa vale per il secondo, il quarto e il quinto vincolo sempre del duale (associati rispettivamente a  $x_2$ ,  $x_4$  e  $x_5$ ):
  - $y_1 + y_5 = 6$
  - $y_1 + y_2 + y_5 = 19$
  - $y_1 + y_3 + y_4 = 10$
- Sostituendo x nei vincoli del primale, il primo vincolo non è attivo (i.e., non è soddisfatto a uguaglianza):
  - $y_1 = 0$

### TE 19/06/2014 - Es. 3: Soluzione duale

Otteniamo quindi il seguente sistema:

$$y_4 = 1$$
  
 $y_5 = 6$   
 $y_2 + y_5 = 19$   
 $y_3 + y_4 = 10$ 

Risolvere il sistema per trovare una soluzione duale complementare a quella fornita.

Il duale ammette un'unica soluzione  $\mathbf{y}=(0,13,9,1,6)$ : è ammissibile? Sostituisco questi valori in tutti i vincoli del duale e verifico.

# TE 19/06/2014 - Es. 3: Valori dei parametri $C_3$ , $C_6$ e $C_7$

**5** Per quali valori dei parametri  $C_3$ ,  $C_6$  e  $C_7$  la soluzione primale assegnata è ottima? Indicare con chiarezza le verifiche da compiere.

Sappiamo che alcune condizioni agli scarti complementari sono soddisfatte, dobbiamo ora verificare che valgano anche per il terzo, sesto e settimo vincolo del duale:

• (3): 
$$x_3(y_1 + y_2 + y_4 - C_3) = 0$$

• (6): 
$$x_6(y_1 + y_3 + y_5 - C_6) = 0$$

• (7): 
$$x_7(y_1 + y_2 + y_3 - C_7) = 0$$

 $x_3 = x_6 = x_7 = 0$ , è sufficiente che i vincoli del duale siano rispettati:

• (3): 
$$y_1 + y_2 + y_4 = 14 \ge C_3$$

• (6): 
$$y_1 + y_3 + y_5 = 15 \ge C_6$$

• (7): 
$$y_1 + y_2 + y_3 = 22 \ge C_7$$

Se  $C_3 \le 14$ ,  $C_6 \le 15$  e  $C_7 \le 22$ , la soluzione primale fornita è ottima, oltre che ammissibile.

### TE 19/06/2014 - Es. 3: Prezzi ombra

• Per C<sub>3</sub> = C<sub>6</sub> = C<sub>7</sub> = 10, quanto si sarebbe disposti a pagare per incrementare di un'unità il termine noto di ciascuno dei 5 vincoli?
Usando C<sub>3</sub> = C<sub>6</sub> = C<sub>7</sub> = 10, la soluzione fornita del problema primale è ancora ottima. Il prezzo da pagare per ogni incremento di un'unità del termine noto di ogni vincolo (i.e., il prezzo ombra) lo indicano proprio i valori che assumono le variabili del duale all'ottimo: (0, 13, 9, 1, 6).

#### Analisi di sensitività

Una volta che otteniamo la funzione obiettivo, abbiamo davvero concluso?

- Potremmo investigare quanto sia stabile la soluzione, rispetto a piccole variazioni dei parametri in ingresso;
- Non dimentichiamoci che stiamo risolvendo un modello del problema, non il problema stesso! Perciò meno sensibile è la soluzione, più affidabile sarà il modello;
- Analisi di sensitività: studio delle perturbazioni dei dati iniziali quando:
  - $B^{-1}\mathbf{b} \geq 0$  (ammissibilità del primale per  $\bar{\mathbf{x}}$ );
  - $\bar{\mathbf{c}}^T := \mathbf{c}^T \mathbf{c}_B^T B^{-1} A \ge 0^T$  (ammissibilità del duale per  $\bar{\mathbf{y}}$ , dove  $\bar{\mathbf{y}}^T := \mathbf{c}_B^T B^{-1}$ ).
- La base B rimane ottima (ma non la soluzione x).
- Vedremo tre casi:
  - Variazione dei termini noti;
  - Variazione dei costi delle variabili fuori base;
  - Variazione dei costi delle variabili in base.

#### Analisi di sensitività - Variazione dei termini noti

Consideriamo la variazione  $\Delta \mathbf{b}$ :

• 
$$B^{-1}(\mathbf{b} + \Delta \mathbf{b}) \ge 0$$

• 
$$\bar{\mathbf{c}}^T := \mathbf{c}^T - \mathbf{c}_B^T B^{-1} A \ge \mathbf{0}^T$$
 (invariato).

La base B rimane ammissibile e ottima se e solo se:

$$B^{-1}\mathbf{b} \ge -B^{-1}\Delta\mathbf{b}$$

La soluzione ottima varia da  $\mathbf{c}_B^T B^{-1} \mathbf{b}$  a  $\mathbf{c}_B^T B^{-1} (\mathbf{b} + \Delta \mathbf{b}) \rightarrow \Delta z := (\mathbf{c}_B^T B^{-1}) \Delta \mathbf{b} = \bar{\mathbf{y}}^T \Delta \mathbf{b}$ 

Le variabili duali  $\bar{y}_i$ ,  $i=1,\ldots,m$ , misurano la **sensitività** del valore ottimo della funzione obiettivo, rispetto a piccoli cambiamenti  $\Delta b_i$  nei termini noti.

#### Analisi di sensitività - Variazione costi variabili fuori base

Consideriamo ora  $\Delta \mathbf{c}_N^T$  e siano  $\mathbf{c}$  e  $\widetilde{\mathbf{c}}$  i vettori dei costi ridotto prima e dopo la variazione  $\Delta \mathbf{c}_N^T$ .

- $B^{-1}\mathbf{b} \ge 0$  (invariato);
- $\bullet \ \widetilde{\boldsymbol{c}}^T := [\widetilde{\boldsymbol{c}}_B^T, \widetilde{\boldsymbol{c}}_N^T] = [\boldsymbol{0}^T, (\boldsymbol{c}_N^T + \Delta \boldsymbol{c}_N^T) \boldsymbol{c}_B^T B^{-1} N] \geq \boldsymbol{0}^T.$

Come prima, vogliamo che B rimanga ottima, e ciò accade se e solo se:

$$\widetilde{\mathbf{c}}^T = \mathbf{c}_N^T - \mathbf{c}_B^T B^{-1} N + \Delta \mathbf{c}_N^T = \overline{\mathbf{c}}_N^T + \Delta \mathbf{c}_N^T \geq 0 \iff \Delta \mathbf{c}_N \geq -\overline{\mathbf{c}}_N.$$

Otteniamo quindi n-m disuguaglianze indipendenti l'una dall'altra:

$$\Delta c_j \geq -\bar{c}_j, \forall x_j$$
 fuori base

Il costo ridotto  $\bar{c}_j \geq 0$  può essere interpretato come il massimo **calo** del costo  $c_j$  per cui la base B rimane ottima.

#### Analisi di sensitività - Variazione costi variabili in base

Infine consideriamo la variazione  $\Delta \mathbf{c}_B^T$  e, come nel caso precedente, siano  $\mathbf{c}$  e  $\widetilde{\mathbf{c}}$  i vettori dei costi ridotto prima e dopo la variazione  $\Delta \mathbf{c}_B^T$ .

- $B^{-1}\mathbf{b} \ge 0$  (invariato);
- $\tilde{\mathbf{c}}^T := [\tilde{\mathbf{c}}_B^T, \tilde{\mathbf{c}}_N^T] = [0^T, \mathbf{c}_N^T (\mathbf{c}_B^T + \Delta \mathbf{c}_B^T)B^{-1}N] \ge 0^T$ .

Perciò B rimane ottima se e solo se:

$$\widetilde{\mathbf{c}}_N^T := \mathbf{c}_N^T - \mathbf{c}_B^T B^{-1} N - \Delta \mathbf{c}_B^T B^{-1} N \geq \mathbf{0}^T \iff \Delta \mathbf{c}_B^T B^{-1} N \leq \overline{\mathbf{c}}_N^T$$

Abbiamo ottenuto un sistema che definisce un poliedro in  $\mathbb{R}^m$ , i cui punti corrispondono ai vettori  $\Delta \mathbf{c}_B$  per cui B non cambia.

### Bibliografia



Marco Di Summa, *Corso di Ottimizzazione Discreta, Interpretazione economica della dualità* https://www.math.unipd.it/ disumma/OD-Cap4b.pdf



Matteo Fischetti, *Introduction to Mathematical Optimization*, Kindle Direct Publishing, 2019

https://www.amazon.it/Introduction-Mathematical-Optimization-Matteo-Fischetti/dp/1692792024



Robert J. Vanderbei, *Linear Programming: Foundations and Extensions*, Springer Nature, 4th edition, 2013 https://www.springer.com/gp/book/9781461476290