



---

# 多目标规划

# 1. 多目标规划简介

在前面所述的最优化问题，无论是线性规划、整数规划还是非线性规划，其目标函数都只有一个。但在实际问题中，衡量一个设计方案的好坏往往不止一个标准，常常要考虑多个目标。例如研究生产过程时，人们既要提高生产效率，同时还要考虑产品质量，又要考虑成本以降低生产费用，可能还希望生产过程中的环保问题，即废渣、废水、废气造成的污染小。在设计导弹的过程中，既要射程远，又要燃料省，还要重量轻且打击精度高。在进行投资决策时，既希望回报高的同时又希望降低投资风险，如此等等。这就向我们提出了一个多指标最优化问题。我们把在这样的背景下建立起来的最优化称之为多目标规划问题。

## 例1 木梁设计问题

用直径为 1（单位长）的圆木制成截面为矩形的梁。为使重量最轻而强度最大，问截面的宽和高应取何尺寸？

## 例2 工厂采购问题

某工厂需要采购某种生产原料，该原料市场上有 A 和 B 两种，单价分别为 2 元/kg 和 1.5 元/kg。现要求所花的总费用不超过 300 元，购得的原料总重量不少于 120kg，其中 A 原料不得少于 60kg。问如何确定最佳采购方案，花最少的钱，采购最多数量的原料。

# 1. 多目标规划简介

多目标规划是数学规划的一个分支。

研究**多于一个的目标函数**在**给定区域**上的最优化。又称多目标最优化。通常记为

MOP(multi-objective programming)。

在很多实际问题中，例如经济、管理、军事、科学和工程设计等领域，衡量一个方案的好坏往往难以用一个指标来判断，而需要用多个目标来比较，而这些目标有时不甚协调，甚至是矛盾的。因此有许多学者致力于这方面的研究。

1896年法国**经济学家 V. 帕雷托**最早研究不可比较目标的优化问题，之后，J.冯·诺伊曼、H.W.库恩、A.W.塔克、A.M.日夫里翁等**数学家**做了深入的探讨，但是**尚未有一个完全令人满意的定义**。



## 2. 多目标规划的常用解法

求解多目标规划的方法大体上有以下几种：

一种是**化多为少的方法**，即把多目标化为比较容易求解的单目标或双目标，如主要目标法、线性加权法、理想点法等；

另一种叫**分层序列法**，即把目标按其重要性给出一个序列，每次都在前一目标最优解集内求下一个目标最优解，直到求出共同的最优解。

对多目标的线性规划除以上方法外还可以适当**修正单纯形法**来求解；还有一种称为**层次分析法**，是由美国运筹学家沙旦于70年代提出的，这是一种定性与定量相结合的多目标决策与分析方法，对于目标结构复杂且缺乏必要的数据的情况更为实用。

### 3. 多目标规划模型

#### 多目标规划模型

(一) 任何多目标规划问题，都由两个基本部分组成：

- (1) 两个以上的目标函数；
- (2) 若干个约束条件。

(二) 对于多目标规划问题，可以将其数学模型一般地描写为如下形式：

$$Z = F(X) = \begin{pmatrix} \max(\min)f_1(X) \\ \max(\min)f_2(X) \\ \vdots \\ \max(\min)f_k(X) \end{pmatrix}$$

s.t.

$$\Phi(X) = \begin{pmatrix} \varphi_1(X) \\ \varphi_2(X) \\ \vdots \\ \varphi_m(X) \end{pmatrix} \leq G = \begin{pmatrix} g_1 \\ g_2 \\ \vdots \\ g_m \end{pmatrix}$$

$$\max(\min)Z = F(X)$$

缩写

s.t.

$$\Phi(X) \leq G$$

式中：  $X = [x_1, x_2, \dots, x_n]^T$  为决策变量向量。

有  $n$  个决策变量， $k$  个目标函数， $m$  个约束方程，  
则：

$Z=F(X)$  是  $k$  维函数向量，

$\Phi(X)$  是  $m$  维函数向量；

$G$  是  $m$  维常数向量；

### 3. 多目标规划模型

对于**线性多目标规划**问题，可以进一步用矩阵表示：

$$\begin{array}{ll} \max(\min) Z = F(X) \\ \text{s.t.} & \Phi(X) \leq G \end{array}$$



$$\begin{array}{ll} \max(\min) Z = CX \\ \text{s.t.} & AX \leq b \end{array}$$

式中：

$Z=F(X)$  是 $k$ 维函数向量，  
 $\Phi(X)$ 是 $m$ 维函数向量；  
 $G$ 是 $m$ 维常数向量；

式中：

$X$  为 $n$  维决策变量向量；  
 $C$  为 $k \times n$  矩阵，即目标函数系数矩阵；  
 $A$  为 $m \times n$  矩阵，即约束方程系数矩阵；  
 $b$  为 $m$  维的向量，即约束向量。



## 4. 多目标规划的非劣解

$$\max(\min)Z = F(X)$$

$$\text{s.t. } \Phi(X) \leq G$$

多目标规划问题的求解不能只追求一个目标的最优化（最大或最小），而不顾其它目标。

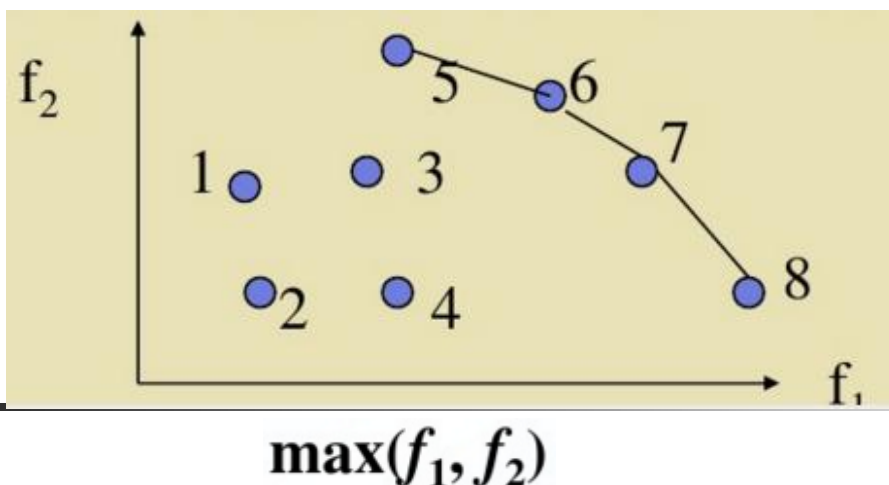
对于上述多目标规划问题，求解就意味着需要做出如下的复合选择：

▲ 每一个目标函数取什么值，原问题可以得到最满意的解决？

▲ 每一个决策变量取什么值，原问题可以得到最满意的解决？

## 4. 多目标规划的劣解与非劣解

在解决单目标问题时，我们的任务是选择一个或一组变量 $X$ ，使目标函数 $f(X)$ 取得最大（或最小）。对于任意两方案所对应的解，只要比较它们相应的目标值，就可以判断谁优谁劣。但在多目标情况下，问题却不那么单纯了。例如，有两个目标 $f_1(X)$ ， $f_2(X)$ ，希望它们都越大越好。下图列出在这两个目标下共有8个解的方案。其中方案1，2，3，4称为劣解，因为它们在两个目标值上都比方案5差，是可以淘汰的解。而方案5，6，7，8是非劣解（或称为有效解，满意解），因为这些解都不能轻易被淘汰掉，它们中间的一个与其余任何一个相比，总有一个指标更优越，而另一个指标却更差。



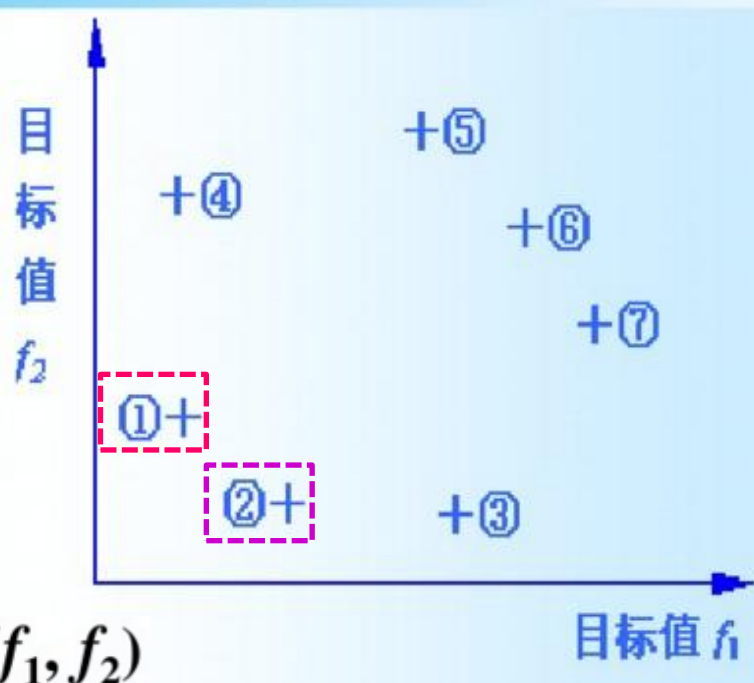
方案1，2，3，4称为劣解

方案5，6，7，8是非劣解  
(或称为有效解，满意解)



## 4. 多目标规划的劣解与非劣解

非劣解可以用图1说明。



在图1中,  $\max(f_1, f_2)$  就方案①和②来说, ①的  $f_2$  目标值比②大, 但其目标值  $f_1$  比②小, 因此无法确定这两个方案的优与劣。

在各个方案之间, 显然: ④比①好, ⑤比④好, ⑥比②好, ⑦比③好.....。

图1 多目标规划的劣解与非劣解

## 4. 多目标规划的劣解与非劣解

非劣解可以用图1说明。

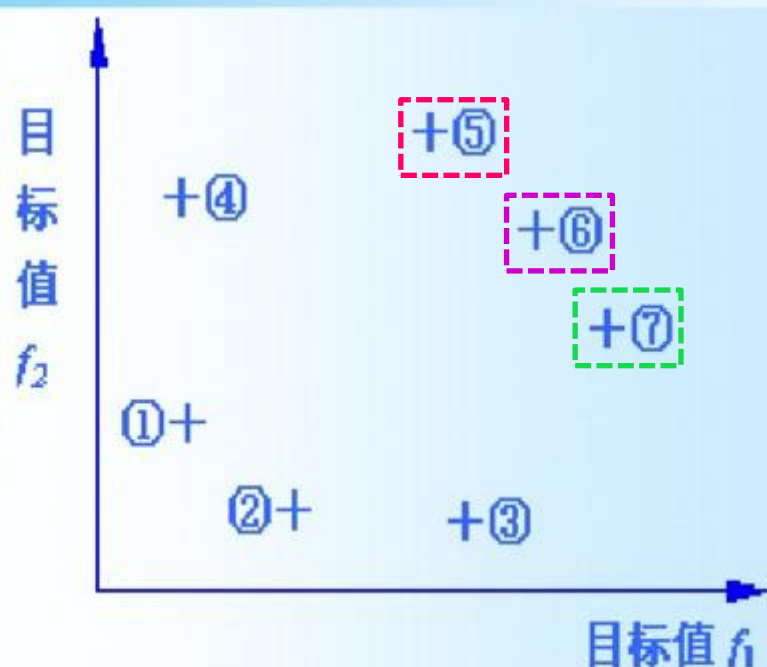


图1 多目标规划的劣解与非劣解

而对于方案⑤、⑥、⑦之间则无法确定优劣，而且又没有比它们更好的其他方案，所以它们就被称为多目标规划问题的**非劣解**或**有效解**，其余方案都称为**劣解**。所有非劣解构成的集合称为**非劣解集**。

当目标函数处于**冲突状态**时，就不会存在使所有目标函数同时达到最大或最小值的最优解，于是我们只能寻求非劣解（又称**非支配解**或**帕累托解**）。

## 4. 多目标规划的求解方法简介

为了求得多目标规划问题的非劣解，常常需要将多目标规划问题转化为单目标规划问题去处理。实现这种转化，有如下几种建模方法。

- ✓ 效用最优化模型
- ✓ 罚款模型
- ✓ 约束模型
- ✓ 目标达到法
- ✓ 目标规划模型



## 4.1. 线性加权法

### 方法一 效用最优化模型（线性加权法）

**思想：** 规划问题的各个目标函数可以通过**一定的方式**进行**求和**运算。这种方法将一系列的**目标函数**与**效用函数**建立相关关系，各目标之间通过效用函数协调，使多目标规划问题转化为传统的单目标规划问题：

$$\begin{aligned} \max Z &= F(X) \\ \text{s.t.} \quad \Phi(X) &\leq G \end{aligned}$$



$$\begin{aligned} \max Z &= \psi(X) \\ \text{s.t.} \quad \Phi(X) &\leq G \end{aligned}$$

$\psi$ 是与各目标函数相关的**效用函数的和函数**。

## 4.1. 线性加权法

在用效用函数作为规划目标时，需要确定一组权值  $\lambda_i$  来反映原问题中各目标函数在总体目标中的权重，即：

$$\max \psi = \sum_{i=1}^k \lambda_i \psi_i$$

$$\Phi_i(x_1, x_2, \dots, x_n) \leq g_i (i=1, 2, \dots, m)$$

向量形式:  $\max \psi = \lambda^T \psi$

$$s.t. \quad \Phi(X) \leq G$$

式中， $\lambda_i$  应满足:  $\sum_{i=1}^k \lambda_i = 1$

## 4.2. 理想点法

### 方法二 罚款模型（理想点法）

**思想：**规划决策者对每一个目标函数都能提出所**期望的值**（或称**满意值**）；

通过比较实际值  $f_i$  与**期望值**  $f_i^*$  之间的偏差来选择问题的解，其数学表达式如下：

$$\min Z = \sum_{i=1}^k \lambda_i (f_i - f_i^*)^2$$
$$\Phi_i(x_1, x_2, \dots, x_n) \leq g_i (i = 1, 2, \dots, m)$$

或写成矩阵形式：

$$\min Z = (F - F^*)^T A (F - F^*)$$

$$\Phi(X) \leq G$$

式中， $\lambda_i$  是与第  $i$  个目标函数相关的**权重**；

$A$  是由  $\lambda_i (i=1, 2, \dots, k)$  组成的  $m \times m$  对角矩阵。



## 4.3. 极大极小法

### 方法三 约束模型（极大极小法）

**理论依据**：若规划问题的某一目标可以给出一个可供选择的范围，则该目标就可以**作为约束条件**而被**排除**出目标组，进入约束条件组中。

假如，除第一个目标外，其余目标都可以提出一个可供选择的范围，则该多目标规划问题就可以转化为单目标规划问题：

$$\max(\min) Z = f_1(x_1, x_2, \dots, x_n)$$

$$\varphi_i(x_1, x_2, \dots, x_n) \leq g_i (i = 1, 2, \dots, m)$$

$$f_j^{\min} \leq f_j \leq f_j^{\max} (j = 2, 3, \dots, k)$$

## 4.4. 目标可达法

### 方法四 目标达到法

首先将多目标规划模型化为如下**标准形式**：

$$\min F(x) = \min \begin{bmatrix} f_1(X) \\ f_2(X) \\ \vdots \\ f_k(X) \end{bmatrix}$$

多目标规划问题就转化为：

$$\Phi(X) = \begin{pmatrix} \varphi_1(X) \\ \varphi_2(X) \\ \vdots \\ \varphi_m(X) \end{pmatrix} \leq \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\min_{X, \gamma} \gamma$$

$$\varphi_i(X) \leq 0 \quad (i = 1, 2, \dots, m)$$

$$f_i(X) - \omega_i \gamma \leq f_i^*, \quad (i = 1, 2, \dots, k)$$

### 松弛因子

由于流体力学中要求解非线性的方程,在求解过程中,控制变量的变化是很必要的,这就通过松弛因子来实现的.它控制变量在每次迭代中的变化,也就是说,变量的新值为原值加上变化量乘以松弛因子.

如:  $A1 = A0 + B * \text{DETA}$

$A1$ : 新值  $A0$ : 原值  $B$ : 松弛因子  $\text{DETA}$ : 变化量

松弛因子可控制收敛的速度和改善收敛的状况!

为1,相当于不用松弛因子

大于1,为超松弛因子,加快收敛速度

小于1,欠松弛因子,改善收敛的条件

一般来讲,大家都是在收敛不好的时候,采用一个较小的欠松弛因子。Fluent里面用的是欠松弛,主要防止两次迭代值相差太大引起发散。

松弛因子的值在0~1之间,越小表示两次迭代值之间变化越小,也就越稳定,但收敛也就越慢。

在求解之前,先设计与目标函数相应的一组目标值理想化的期望目标  $f_i^* (i=1,2,\dots,k)$ ,  
每一个目标对应的权重系数为  $\omega_i^* (i=1,2,\dots,k)$ ,  
再设  $\gamma$  为一**松弛因子**。

## 4.5. 目标规划法

### 方法五 目标规划模型（目标规划法）

需要预先确定各个目标的期望值  $f_i^*$ ，同时给每一个目标赋予一个**优先因子**和**权系数**，假定有  $K$  个目标， $L$  个优先级 ( $L \leq K$ )，目标规划模型的数学形式为：

$$\min Z = \sum_{l=1}^L p_l \sum_{k=1}^K (\omega_{lk}^- d_k^- + \omega_{lk}^+ d_k^+)$$

$$\varphi_i(x_1, x_2, \dots, x_n) \leq g_i (i = 1, 2, \dots, m)$$

$$f_i + d_i^- - d_i^+ = f_i^* (i = 1, 2, \dots, K)$$

式中： $d_i^+$  和  $d_i^-$  分别表示与  $f_i$  相应的与  $f_i^*$  相比的目标超过值和不足值，即正、负偏差变量；

$p_l$  表示第  $l$  个优先级；

$\omega_{lk}^+$ 、 $\omega_{lk}^-$  表示在同一优先级  $p_l$  中，不同目标的正、负偏差变量的权系数。



## 4.6. 应用例子：投资的收益与风险

### 一、问题提出

市场上有  $n$  种资产  $s_i$  ( $i=1, 2, \dots, n$ ) 可以选择, 现用数额为  $M$  的相当大的资金作一个时期的投资。这  $n$  种资产在这一时期内购买  $s_i$  的平均收益率为  $r_i$ , 风险损失率为  $q_i$ , 投资越分散, 总的风险越小, 总体风险可用投资的  $s_i$  中最大的一个风险来度量。

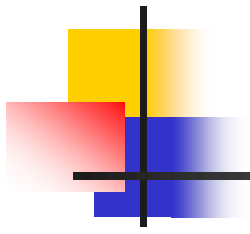
购买  $s_i$  时要付交易费, (费率  $p_i$ ), 当购买额不超过给定值  $u_i$  时, 交易费按购买  $u_i$  计算。另外, 假定同期银行存款利率是  $r_0$ , 既无交易费又无风险。(  $r_0=5\%$  )

已知  $n=4$  时相关数据如下:

$s_i$	$r_i$ (%)	$q_i$ (%)	$p_i$ (%)	$u_i$ (元)
$S_1$	28	2.5	1	103
$S_2$	21	1.5	2	198
$S_3$	23	5.5	4.5	52
$S_4$	25	2.6	6.5	40

试给该公司设计一种投资组合方案, 即用给定达到资金  $M$ , 有选择地购买若干种资产或存银行生息, 使净收益尽可能大, 使总体风险尽可能小。

请每组认真思考和独立完成



谢 谢