运筹学

(线性规划的对偶性)

王焕钢 清华大学自动化系 要点:线性规划的对偶问题

生产I、II两种产品,要占用A、B、C设备时间,每 件产品机时利润如表所示:

	产品I	产品II	每天可用时间
占用A机时	0	5	15
占用B机时	6	2	24
占用C机时	1	1	5
利润	2	1	

如何生产使每天利润最大?

确定变量: 生产两种产品的件数 x_1, x_2

 $2x_1 + x_2$ 每天利润:

约束条件: $5x_2 \le 15$ A机时约束

> B机时约束 $6x_1 + 2x_2 \le 24$

> C机时约束 $x_1 + x_2 \le 5$

非负约束 $x_1 \ge 0, x_2 \ge 0$

现在, 该生产厂对外承包 候选的承包商,经过调研得知如下信息:

- ① 该厂现有三种设备A、B、C, 对应的每日可用时 间分别是15小时、24小时和5小时;
- ② 该厂宣布对外承包前,利用这三种设备生产两种 产品I、II:
- ③ 产品I、II投放市场后的利润分别不低于2、1

那么, 候选承包商应该如何投标才最划算?

后续承包商获得的信息如下:

	А	В	С	市场最低利润
产品I	0	6	1	2
产品II	5	2	1	1
运行时间	15	24	5	

设备A、B、C的单位承租(投标)价格为 y_1, y_2, y_3

目标: min $15y_1 + 24y_2 + 5y_3$

即求解如下线性规划问题:

min
$$15y_1 + 24y_2 + 5y_3$$

s.t. $6y_2 + y_3 \ge 2$
 $5y_1 + 2y_2 + y_3 \ge 1$
 $y_1 \ge 0, y_2 \ge 0, y_3 \ge 0$

该问题的任意一个可行解对应的目标函数值 都不小于原问题的目标函数值

对比这两个优化问题:

max
$$2x_1 + x_2$$
 min $15y_1 + 24y_2 + 5y_3$
s.t. $5x_2 \le 15$ s.t. $6y_2 + y_3 \ge 2$
 $6x_1 + 2x_2 \le 24$ \Rightarrow $5y_1 + 2y_2 + y_3 \ge 1$
 $x_1 + x_2 \le 5$ $y_1 \ge 0, y_2 \ge 0, y_3 \ge 0$
 $x_1 \ge 0, x_2 \ge 0$

两个问题的最优目标函数值(有限)相同!

$$\max 2x_1 + x_2$$

s.t.
$$5x_2 \le 15$$

$$6x_1 + 2x_2 \le 24$$

$$x_1 + x_2 \le 5$$

$$x_1 \ge 0, x_2 \ge 0$$

$$C = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix}, A = \begin{pmatrix} 0 & 5 \\ 6 & 2 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, \vec{b} = \begin{pmatrix} 15 \\ 24 \\ 5 \end{pmatrix} \qquad \text{s.t.} \quad Y^T A \ge C^T$$

$$\max C^T X$$

s.t.
$$AX \leq \vec{b}$$

$$X \ge 0$$



min
$$Y^T \vec{b}$$

s.t.
$$Y^T A \ge C^T$$

$$Y \ge 0$$

$$\max 2x_{1} + x_{2}$$
s.t. $\begin{pmatrix} 0 \\ 6 \\ 1 \end{pmatrix} x_{1} + \begin{pmatrix} 5 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} x_{2} \leq \begin{pmatrix} 15 \\ 24 \\ 5 \end{pmatrix}$

$$x_{1} \geq 0, x_{2} \geq 0$$

$$\min 15y_{1} + 24y_{2} + 5y_{3}$$

$$\Leftrightarrow \text{s.t. } \begin{pmatrix} 0 \\ 5 \end{pmatrix} y_{1} + \begin{pmatrix} 6 \\ 2 \end{pmatrix} y_{2} + \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} y_{3} \geq \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix}$$

 $y_1 \ge 0, y_2 \ge 0, y_3 \ge 0$

要点:标准线性规划的对偶问题

求解标准线性规划问题

max
$$c_1 x_1 + c_2 x_2 + \dots + c_n x_n$$

s.t. $P_1 x_1 + P_2 x_2 + \dots + P_n x_n = \vec{b}$
 $x_j \ge 0, \ \forall 1 \le j \le n$

最终要找到一个基阵 $B = (P_{i(1)}, P_{i(2)}, \dots, P_{i(m)})$ 满足

可行性条件:
$$B^{-1}\vec{b} \geq 0$$

最优性条件:
$$\sigma_{j(i)} = c_{j(i)} - C_B^T B^{-1} P_{j(i)} = 0$$
, $\forall i \leq m$
$$\sigma_{j(i)} = c_{j(i)} - C_B^T B^{-1} P_{j(i)} \leq 0$$
, $\forall i > m$

考虑如何由最优性条件构建另外一个优化问题 (对偶问题)的可行性条件

由最优性条件 $C_B^T B^{-1} P_{i(i)} = c_{i(i)}, \forall i \leq m$

记 $Y_R^T = C_R^T B^{-1}$,原问题有最优解时, Y_R 满足以下约束

$$Y_B^T P_{j(i)} = c_{j(i)}, \quad \forall i \leq m$$

由最优性条件 $C_B^T B^{-1} P_{i(i)} \ge c_{i(i)}$, $\forall i > m$

$$Y_B^T P_{j(i)} \ge c_{j(i)}, \quad \forall i > m$$

因此, Y_R 满足以下不等式约束

$$Y^T P_j \ge c_j$$
, $\forall 1 \le j \le n$

注意,只要给定了原问题的最优基阵, Y_R 就能确定, 考虑满足如上约束的 Y_R能否存在对应最优目标函数

由于 $B = (P_{j(1)}, P_{j(2)}, \dots, P_{j(m)})$, $C_B = (c_{j(1)}, c_{j(2)}, \dots, c_{j(m)})^T$ 当 $Y^T P_i \ge c_i$, $\forall 1 \le j \le n$ 时可知 $Y^T B \ge C_B^T$, 则当原

问题的可行性条件 $B^{-1}\vec{b} \ge 0$ 满足时。必然有:

$$Y^{T}B(B^{-1}\vec{b}) \geq C_{B}^{T}(B^{-1}\vec{b})$$

$$\downarrow \downarrow$$

$$Y^{T}\vec{b} \geq C_{B}^{T}B^{-1}\vec{b} = Y_{B}^{T}\vec{b}$$

可见,如果设定目标函数为 min $Y^T\vec{b}$ 时, $Y_R^T = C_R^T B^{-1}$ 是下述线性规划问题的最优解

$$\min \ Y^T \vec{b}$$

s.t. $Y^T P_i \ge c_i, \ \forall 1 \le j \le n$

可见, 由相同参数确定的如下两个线性规划问题

$$\max \sum_{j=1}^{n} c_{j} x_{j}$$

$$\text{s.t.} \sum_{j=1}^{n} P_{j} x_{j} = \vec{b}$$

$$\min \vec{b}^{T} Y$$

$$\text{s.t.} P_{j}^{T} Y \ge c_{j}, \forall 1 \le j \le n$$

$$x_{j} \ge 0, \forall 1 \le j \le n$$

求最优解都是要找到一个
$$B = (P_{j(1)}, P_{j(2)}, \dots, P_{j(m)})$$
 满足

$$B^{-1}\vec{b} \ge 0$$
, $C_B^T B^{-1} P_{j(i)} \ge c_{j(i)}$, $\forall i > m$

这两个条件对于如上两个线性规划问题的意义?

对于线性规划问题

max
$$\sum_{j=1}^{n} c_j x_j$$
 $B^{-1}\vec{b} \ge 0$ 可行条件 s.t. $\sum_{j=1}^{n} P_j x_j = \vec{b}$ $C_B^T B^{-1} P_{j(i)} \ge c_{j(i)}$, $\forall i > m$ 最优条件 $x_i \ge 0$, $\forall 1 \le j \le n$

对于线性规划问题

$$\min \ \vec{b}^T Y$$

$$C_B^T B^{-1} P_{j(i)} \ge c_{j(i)} , \ \forall i > m \ \text{可行条件}$$
 s.t. $P_i^T Y \ge c_i, \ \forall 1 \le j \le n$
$$B^{-1} \vec{b} \ge 0 \ \text{最优条件}$$

定义:标准线性规划问题的对偶问题

原问题

对偶问题

$$\max \sum_{j=1}^{n} c_{j} x_{j}$$
s.t.
$$\sum_{j=1}^{n} P_{j} x_{j} = \vec{b}$$

$$\rho_{X} = \vec{b}$$
 \Rightarrow

$$x_j \ge 0, \forall 1 \le j \le n$$

$$\min \vec{b}^T Y$$

s.t.
$$P_j^T Y \ge c_j$$
, $\forall 1 \le j \le n$

$$\max C^T X$$

s.t.
$$AX = \vec{b}$$
 \Rightarrow

$$X \ge 0$$

$$\min \ \vec{b}^T Y$$

$$\min \ \vec{b}^T Y$$
s.t. $A^T Y \ge C$

要点:一般形式线性规划的对偶问题

规范形式线性规划问题的对偶问题

原问题

标准线性规划问题

$$\min C^{T} X$$

$$\text{s.t. } AX \ge \vec{b}$$

$$X \ge 0$$

$$\Rightarrow \text{s.t. } (A, -I_{m}) \begin{pmatrix} X \\ \tilde{X} \end{pmatrix} = \vec{b}$$

$$X \ge 0, \tilde{X} \ge 0$$

标准线性规划对偶问题

原问题的对偶问题

$$-\min \vec{b}^T \tilde{Y} \qquad \max \vec{b}^T \left(-\tilde{Y} \right) \qquad \max \vec{b}^T Y$$
s.t.
$$\begin{pmatrix} A^T \\ -I_m \end{pmatrix} \tilde{Y} \ge \begin{pmatrix} -C \\ 0 \end{pmatrix} \implies \text{s.t. } A^T \left(-\tilde{Y} \right) \le C \implies \text{s.t. } A^T Y \le C$$

$$-\tilde{Y} \ge 0$$

标准线性规划问题对偶问题的对偶问题

原问题的对偶

$$\min \left(\vec{b}^{T}, -\vec{b}^{T}\right) \begin{pmatrix} Y_{1} \\ Y_{2} \end{pmatrix}$$

$$\min \vec{b}^T Y$$

s.t.
$$A^T Y \ge C$$

$$\Rightarrow \qquad \text{s.t.} \quad \left(A^T, -A^T\right) \begin{pmatrix} Y_1 \\ Y_2 \end{pmatrix} \ge C$$

 $Y_1 \ge 0, Y_2 \ge 0$

其对偶问题为

$$\max C^T X$$

s.t.
$$\begin{pmatrix} A \\ -A \end{pmatrix} X \le \begin{pmatrix} \vec{b} \\ -\vec{b} \end{pmatrix}$$
 \implies $\max C^T X$
s.t. $AX = \vec{b}$
 $X \ge 0$

对偶问题的对偶问题是原问题

考虑一般形式的线性规划问题

$$\max C^T X$$

s.t.
$$\vec{a}_i^T X = b_i$$
, $\forall 1 \le i \le p$
 $\vec{a}_i^T X \le b_i$, $\forall p+1 \le i \le m$
 $x_j \ge 0$, $\forall 1 \le j \le q$
 $-\infty < x_j < +\infty$, $\forall q+1 \le j \le n$

矩阵形式

$$\max C_1^T X_1 + C_2^T X_2$$

s.t.
$$A_{11}X_1 + A_{12}X_2 = \vec{b}_1$$

 $A_{21}X_1 + A_{22}X_2 \le \vec{b}_2$
 $X_1 \ge 0$

对偶问题

min
$$Y_1^T \vec{b_1} + Y_2^T \vec{b_2}$$

s.t.
$$Y_1^T A_{11} + Y_2^T A_{21} \ge C_1^T$$

 $Y_1^T A_{12} + Y_2^T A_{22} = C_2^T$
 $Y_2 \ge 0$

考虑一般形式的线性规划问题

$$\max C_{1}^{T} X_{1} + C_{2}^{T} X_{2} \qquad \min Y_{1}^{T} \vec{b}_{1} + Y_{2}^{T} \vec{b}_{2}$$
s.t. $A_{11} X_{1} + A_{12} X_{2} = \vec{b}_{1}$ s.t. $Y_{1}^{T} A_{11} + Y_{2}^{T} A_{21} \ge C_{1}^{T}$

$$A_{21} X_{1} + A_{22} X_{2} \le \vec{b}_{2} \qquad Y_{1}^{T} A_{12} + Y_{2}^{T} A_{22} = C_{2}^{T}$$

$$X_{1} \ge 0 \qquad Y_{2} \ge 0$$

规律总结:

- 1、每个对偶变量对应原问题的一个约束条件
- 2、原问题是等式约束则对偶变量无不等式约束(非负约束)
- 3、原问题是不等式约束则对偶变量有不等式约束
- 4、原问题变量和对偶问题约束条件同样具有如上规律

任何原问题和对偶问题之间都存在下述相互关系

弱对偶性: 原对偶问题任何可行解的目标值都是另

一问题最优目标值的界(推论:原对偶

问题目标值相等的一对可行解是各自的

最优解)

强对偶性:原对偶问题只要有一个有最优解,另一 个就有最优解,并且最优目标值相等

互为对偶的线性规划问题解之间关系

原对偶	有最优解	问题无界	无可行解
有最优解		×	×
问题无界	×	×	
无可行解	×		

原问题 (无可行解)

 $\min x_1$

s.t.
$$x_1 + x_2 \ge 1$$

 $-x_1 - x_2 \ge 1$

对偶问题 (无可行解)

 $\max y_1 + y_2$

s.t.
$$y_1 - y_2 = 1$$

 $y_1 - y_2 = 0$
 $y_1 \ge 0, y_2 \ge 0$

原问题(无可行解)

 $\min x_1$

s.t.
$$x_1 + x_2 \ge 1$$

 $-x_1 - x_2 \ge 1$
 $x_1 \ge 0, x_2 \ge 0$

对偶问题(问题无界)

max $y_1 + y_2$

s.t.
$$y_1 - y_2 \le 1$$

 $y_1 - y_2 \le 0$
 $y_1 \ge 0, y_2 \ge 0$

要点:原问题与对偶问题的互补松弛性

互补松弛性定理

原问题
$$\max C^T X$$

对偶问题 $\min \vec{b}^T Y$

s.t.
$$AX \le \vec{b}$$

 $X \ge 0$

s.t.
$$A^T Y \ge C$$

 $Y \ge 0$

设 \hat{X} 和 \hat{Y} 分别是原问题和对偶问题的可行解,则它 们分别是各自问题最优解的充要条件是满足互补松 弛性等式

$$\hat{Y}^T \left(\vec{b} - A\hat{X} \right) = 0, \quad \hat{X}^T \left(A^T \hat{Y} - C \right) = 0$$

含义:如果原问题某个不等式是松的(不等于0), 则其相应的对偶变量必须是紧的(等于0), 反之亦然

证明充分性
$$\hat{Y}^T (\vec{b} - A\hat{X}) = 0 \implies \vec{b}^T \hat{Y} = \hat{Y}^T A\hat{X}$$

 $\hat{X}^T (A^T \hat{Y} - C) = 0 \implies C^T \hat{X} = \hat{Y}^T A\hat{X}$

由以上两式可得 $C^T \hat{X} = \vec{b}^T \hat{Y}$,根据弱对偶性的 推论可知两者分别是各自问题的最优解

证明必要性 当 \hat{X} 和 \hat{Y} 是原、对偶问题的最优解时 由强对偶性可知 $C^T \hat{X} = \vec{b}^T \hat{Y}$ 再利用可行性条件 $\vec{b} - A\hat{X} \ge 0, \hat{X} \ge 0, A^T\hat{Y} - C \ge 0, \hat{Y} \ge 0$ 可得 $0 \le \hat{Y}^T \left(\vec{b} - A\hat{X} \right) = C^T \hat{X} - \hat{Y}^T A \hat{X} = \left(C^T - \hat{Y}^T A \right) \hat{X} \le 0$ 所以 $\hat{Y}^T (\vec{b} - A\hat{X}) = 0$, $\hat{X}^T (A^T \hat{Y} - C) = 0$

一般形式的线性规划互补松弛定理

$$\max C_1^T X_1 + C_2^T X_2 \qquad \min Y_1^T \vec{b_1} + Y_2^T \vec{b_2}$$
s.t. $A_{11} X_1 + A_{12} X_2 = \vec{b_1}$ s.t. $Y_1^T A_{11} + Y_2^T A_{21} \ge C_1^T$

$$A_{21} X_1 + A_{22} X_2 \le \vec{b_2} \qquad Y_1^T A_{12} + Y_2^T A_{22} = C_2^T$$

$$X_1 \ge 0 \qquad Y_2 \ge 0$$

原问题可行解 \hat{X}_1, \hat{X}_2 和对偶问题可行解 \hat{Y}_1, \hat{Y}_2 都是最优解 的充要条件是

$$(Y_1^T A_{11} + Y_2^T A_{21} - C_1^T) \hat{X}_1 = 0, \quad \hat{Y}_2^T (\vec{b}_2 - A_{21} X_1 - A_{22} X_2) = 0$$

理由
$$Y_1^T \vec{b}_1 + Y_2^T \vec{b}_2 - (C_1^T X_1 + C_2^T X_2)$$

= $(Y_1^T A_{11} + Y_2^T A_{21} - C_1^T) \hat{X}_1 + \hat{Y}_2^T (\vec{b}_2 - A_{21} X_1 - A_{22} X_2)$

min
$$2x_1 + 3x_2 + 5x_3 + 2x_4 + 3x_5$$

s.t. $\begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix} x_1 + \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} x_2 + \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix} x_3 + \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} x_4 + \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \end{pmatrix} x_5 \ge \begin{pmatrix} 4 \\ 3 \end{pmatrix}$
 $x_j \ge 0, \ j = 1, 2, 3, 4, 5$

原问题最优解为 $X^* = (1,0,0,0,1)^t$,求对偶问题最优解

$$\max_{i} 4y_{1} + 3y_{2}$$
s.t.
$$\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 2 \\ y_{1} + \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 3 \\ y_{2} \leq \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \\ 5 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$y_{2} \leq \begin{pmatrix} 5 \\ 5 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix}$$

$$y_{i} \geq 0, i = 1, 2$$

min
$$2x_1 + 3x_2 + 5x_3 + 2x_4 + 3x_5$$

s.t. $\begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix} x_1 + \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} x_2 + \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix} x_3 + \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} x_4 + \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \end{pmatrix} x_5 \ge \begin{pmatrix} 4 \\ 3 \end{pmatrix}$
 $x_j \ge 0, \ j = 1, 2, 3, 4, 5$

原问题最优解为 $X^* = (1,0,0,0,1)^T$,求对偶问题最优解

$$\max_{X} 4y_1 + 3y_2$$

$$X = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} \quad \text{s.t.} \quad \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ y_1 + \begin{bmatrix} 2 \\ 3 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} \quad y_2 \le \begin{bmatrix} 2 \\ 3 \\ 5 \\ 2 \\ 3 \end{bmatrix} \quad y_1 + 2y_2 = 2$$

$$3y_1 + y_2 = 3$$

$$y_1 \ge 0, y_2 \ge 0$$

$$y_i \ge 0, i = 1, 2$$

已知下述优化问题的一个最优解为
$$x_1 = \frac{1}{3}$$
, $x_2 = 0$, $x_3 = \frac{13}{3}$ min $x_1 + x_2 - 4x_3$ s.t. $x_1 + x_2 + 2x_3 \le 9$ $x_1 + x_2 - x_3 \le -4$ $-x_1 + x_2 + x_3 \le 4$ $x_i \ge 0$, $i = 1, 2, 3$

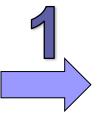
求其对偶问题的最优解。

原问题

$$\min C^T X$$

s.t.
$$AX \leq \vec{b}$$

 $X \ge 0$



标准线性规划问题

$$-\max \left(-C^T, 0^T\right) \begin{pmatrix} X \\ \tilde{X} \end{pmatrix}$$

s.t.
$$(A, I_m) \begin{pmatrix} X \\ \tilde{X} \end{pmatrix} = \vec{b}$$

 $X \ge 0, \tilde{X} \ge 0$

标准线性规划对偶问题

$$-\min \ \vec{b}^T Y$$

s.t.
$$\begin{pmatrix} A^T \\ I_m \end{pmatrix} Y \ge \begin{pmatrix} -C \\ 0 \end{pmatrix}$$



原问题对偶问题

$$\max -\vec{b}^T Y$$

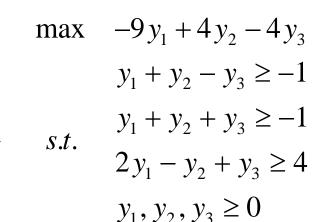
s.t.
$$A^T Y \ge -C$$

 $Y \ge 0$

原问题的对偶问题为

min
$$x_1 + x_2 - 4x_3$$

s.t. $x_1 + x_2 + 2x_3 \le 9$
 $x_1 + x_2 - x_3 \le -4$
 $-x_1 + x_2 + x_3 \le 4$
 $x_i \ge 0, \quad i = 1, 2, 3$



设其最优解为 y₁, y₂, y₃

$$-9y_1^* + 4y_2^* - 4y_3^* = \frac{1}{3} + 0 - 4 \times \frac{13}{3} = -17$$

$$y_1^* + y_2^* - y_3^* = -1$$

$$2y_1^* - y_2^* + y_3^* = 4$$

$$\begin{bmatrix} 9 & -4 & 4 \\ 1 & 1 & -1 \\ 2 & -1 & 1 \end{bmatrix}$$

只能解得
$$y_1^* = 1, y_3^* = y_2^* + 2$$

$$y_1^* = 1, y_2^* = \alpha, y_3^* = \alpha + 2$$

带入对偶问题的约束条件

$$\begin{cases} 1+\alpha-(\alpha+2) \ge -1 \\ 1+\alpha+(\alpha+2) \ge -1 \\ 2-\alpha+(\alpha+2) \ge 4 \\ \alpha \ge 0 \\ \alpha+2 \ge 0 \end{cases}$$

$$\begin{cases} -1 \ge -1 \\ \alpha \ge -2 \\ 2 \ge 4 \\ \alpha \ge 0 \\ \alpha \ge -2 \end{cases}$$

对偶问题的最优解 $y_1^* = 1, y_2^* = \alpha, y_3^* = \alpha + 2, \forall \alpha \ge 0$

要点: 影子价格

例:生产I、II两种家电产品,要占用A、B设备及调 试时间,每件产品机时利润如表所示

	产品I	产品II	每天可用时间
占用A机时	0	5	15
占用B机时	6	2	24
调试时间	1	1	5
利润	2	1	

如何生产使每天利润最大?

确定变量: 生产两种产品的件数 X_1, X_2

每天利润: $2x_1 + x_2$

约束条件: $5x_2 \le 15$ A机时约束

> B机时约束 $6x_1 + 2x_2 \le 24$

调试时间约束 $x_1 + x_2 \le 5$

非负约束 $x_1 \ge 0, x_2 \ge 0$

 $\max C^T X$ 原问题

s.t.
$$AX \le \vec{b}$$

 $X \ge 0$

将原问题不等式约束写成行向量表示式.即

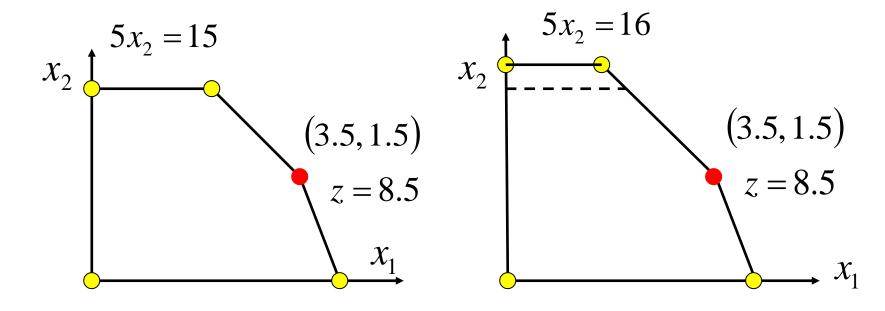
$$AX \leq \vec{b} \iff \vec{a}_i^T X \leq b_i, \ \forall 1 \leq i \leq m$$

如果增加某些 b_i , $1 \le i \le m$ 的数值, 原问题的最优 目标值应该增加,能否定量地刻划增加不同的 b_i 对最优目标值的影响?

月 1 max
$$z = 2x_1 + x_2$$

s.t. $5x_2 \le 15$, $6x_1 + 2x_2 \le 24$, $x_1 + x_2 \le 5$ $x_1 \ge 0$, $x_2 \ge 0$

第一个约束的常数项加1: $5x_2 \le 15 \Rightarrow 5x_2 \le 16$



最优目标值增量 $\Delta z = 8.5 - 8.5 = 0$

第二个约束的常数项加1

$$6x_{1} + 2x_{2} \le 24 \qquad \Rightarrow \qquad 6x_{1} + 2x_{2} \le 25$$

$$x_{2}$$

$$(3.5, 1.5)$$

$$z = 8.5$$

$$x_{1}$$

$$6x_{1} + 2x_{2} = 24$$

$$(3.75, 1.25)$$

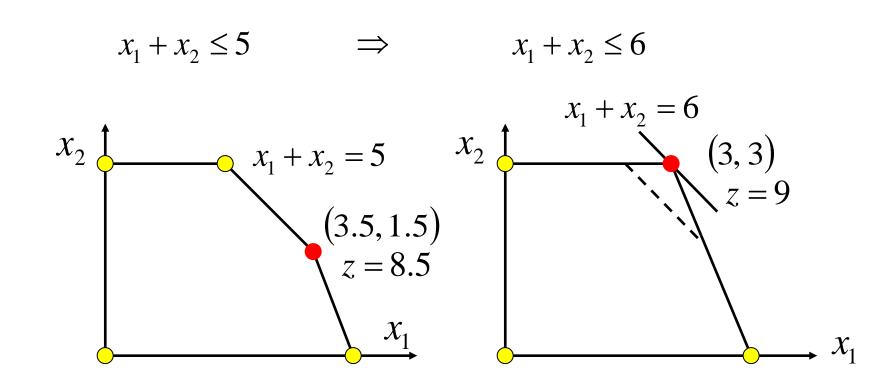
$$z = 8.75$$

$$x_{1}$$

$$6x_{1} + 2x_{2} = 25$$

最优目标值增量 $\Delta z = 8.75 - 8.5 = 0.25$

第三个约束的常数项加1



最优目标值增量 $\Delta z = 9 - 8.5 = 0.5$

不同约束常数项对最优目标值的影响

$$5x_2 \le 15 \qquad \Rightarrow \qquad 5x_2 \le 16 \qquad \Delta z = 0$$

$$6x_1 + 2x_2 \le 24 \qquad \Rightarrow \qquad 6x_1 + 2x_2 \le 25 \qquad \Delta z = 0.25$$

$$x_1 + x_2 \le 5 \qquad \Rightarrow \qquad x_1 + x_2 \le 6 \qquad \Delta z = 0.5$$

例1对偶问题

min
$$15y_1 + 24y_2 + 5y_3$$

s.t.
$$6y_2 + y_3 \ge 2$$

 $5y_1 + 2y_2 + y_3 \ge 1$
 $y_1 \ge 0, y_2 \ge 0, y_3 \ge 0$

最优解 $\hat{y}_1 = 0$, $\hat{y}_2 = 0.25$, $\hat{y}_3 = 0.5$ (可用对偶性验证)

对偶问题最优解正好是最优目标函数的增量

一般情况

原问题 $\max C^T X$

对偶问题 $\min b^T Y$

s.t.
$$AX \le \vec{b}$$

 $X \ge 0$

s.t.
$$A^T Y \ge C$$

 $Y \ge 0$

设对偶问题最优解为 \hat{Y} ,由强对偶性知,原问题 的最优目标值为

$$\vec{b}^T \hat{Y} = \sum_{i=1}^m \hat{y}_i b_i$$

所以,原问题最优目标值关于 b_i , $1 \le i \le m$ 的梯度 分别是 $\hat{y}_i, 1 \le i \le m$, 说明增加单位 b_i 可望增加 \hat{y}_i 的最优目标值,故称其为 b_i 的影子价格

原问题
$$\max C^T X$$

对偶问题 $\min \vec{h}^T Y$

s.t.
$$AX \le \vec{b}$$

 $X \ge 0$

s.t.
$$A^T Y \ge C$$

 $Y \ge 0$

设 \hat{X} 是原问题的最优解, \hat{Y} 是对偶问题的最优解 根据互补松弛性等式

$$\hat{y}_i \left(b_i - \vec{a}_i^T \hat{X} \right) = 0, \forall 1 \le i \le m$$

如果某个约束在最优解处不是等式,其对应的对偶 变量等于 0 ,此时在充分小的邻域增加该约束右边 常数项不会增加目标值,影子价格当然为零

$$\max 2x_1 + x_2$$

s.t.
$$5x_2 \le 15$$

$$6x_1 + 2x_2 \le 24$$

$$x_1 + x_2 \le 5$$

$$x_1 \ge 0, x_2 \ge 0$$

$$\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \\ x_5 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3.5 \\ 1.5 \\ 7.5 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$\hat{\mathbb{U}}$$

$$5x_2 = 7.5 < 15$$
 $y_1 =$

$$6x_1 + 2x_2 = 24 \qquad y_2 > 0$$

$$x_1 + x_2 = 5$$
 $y_3 > 0$

如果原问题为标准型

$$\max \left\{ \sum_{j=1}^{n} c_{j} x_{j} \mid s.t. \sum_{j=1}^{n} P_{j} x_{j} = \vec{b}, \ x_{j} \ge 0, \ \forall 1 \le j \le n \right\}$$

B 是最优基矩阵,在推导强对偶性时已说明其对 偶问题的最优解为 $\hat{Y} = B^{-T}C_R$,于是,非基变量 x_j 的检验数可写成

$$c_{j} - C_{B}^{T}B^{-1}P_{j} = c_{j} - \hat{Y}^{T}P_{j} = c_{j} - \sum_{i=1}^{m} a_{ij}\hat{y}_{i}$$

物理意义为生产单位 j 产品的利润减去按影子价 格计算的资源的总成本,如果差值大于零,应继 续生产, 所以最优解必须满足所有检验数非正

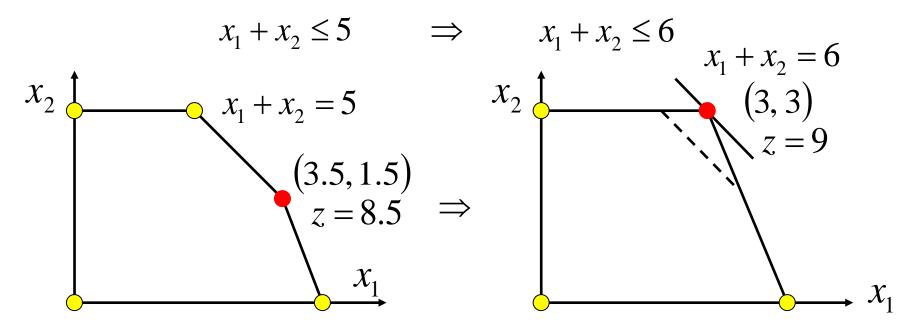
注意

影子价格只能在局部范围内反映资源增长(即增加 约束的右边常数)可以产生的目标函数的增值,一 旦资源增长导致最优基矩阵改变,原来的最优对偶 变量值一般情况下不等于单位资源增长带来的目标 函数的增值,从而失去影子价格的意义

 \vec{b} 改变, 但 B 不变, 影子价格 $\hat{Y} = B^{-T}C_B$ 不变

 \vec{b} 改变导致 B 改变,影子价格 $\hat{Y} = B^{-T}C_{R}$ 改变

例如:例1中第三个约束的常数项加1



影子价格不变,最优目标值增量等于0.5×(6-5)

如果
$$x_1 + x_2 \le 5$$
 \Rightarrow $x_1 + x_2 \le 6.001$

最优基改变,最优目标值增量不等于0.5×(6.001-5)

要点:对偶单纯形法

对偶单纯形法与单纯形法的区别

原问题

对偶问题

$$\max C^T X$$

min $\vec{b}^T Y$

s.t.
$$AX = \vec{b}$$

s.t.
$$A^T Y \ge C$$

$$X \ge 0$$

当 B 是原问题最优基阵时, $Y_R^T = C_R^T B^{-1}$ 是对偶问题可 行解, 其目标函数值等于

$$Y_B^T \vec{b} = C_B^T B^{-1} \vec{b} = C_B^T (B^{-1} \vec{b}) = C^T X_B$$

可知 Y_B 就是对偶问题的最优解

对例1 max
$$2x_1 + x_2 + 0x_3 + 0x_4 + 0x_5$$

s.t.
$$\begin{pmatrix} 0 \\ 6 \\ 1 \end{pmatrix} x_1 + \begin{pmatrix} 5 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} x_2 + \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} x_3 + \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} x_4 + \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} x_5 = \begin{pmatrix} 15 \\ 24 \\ 5 \end{pmatrix}$$

$$x_{j} \ge 0, j = 1, 2, \dots, 5$$

如果取 $B = (P_2, P_1, P_5)$,用 B^{-1} 左乘等式约束两边,可 将其变换成以下等价的标准线性规划模型

$$\max \ 2x_1 + x_2 + 0x_3 + 0x_4 + 0x_5$$

 $x_{i} \ge 0, j = 1, 2, \dots, 5$

s.t.
$$\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} x_1 + \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} x_2 + \begin{pmatrix} 1/5 \\ -1/15 \\ -2/15 \end{pmatrix} x_3 + \begin{pmatrix} 0 \\ 1/6 \\ -1/6 \end{pmatrix} x_4 + \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} x_5 = \begin{pmatrix} 3 \\ 3 \\ -1 \end{pmatrix}$$

如果取 $\hat{x}_3 = 0$, $\hat{x}_4 = 0$. 则由等式约束

$$\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} x_1 + \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} x_2 + \begin{pmatrix} 1/5 \\ -1/15 \\ -2/15 \end{pmatrix} x_3 + \begin{pmatrix} 0 \\ 1/6 \\ -1/6 \end{pmatrix} x_4 + \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} x_5 = \begin{pmatrix} 3 \\ 3 \\ -1 \end{pmatrix}$$

得 $\hat{x}_1 = 3$, $\hat{x}_2 = 3$, $\hat{x}_5 = -1$. 不满足变量非负约束,所以 $B = (P_1, P_2, P_5)$ 不是原问题的可行基矩阵,将 x_2, x_1, x_5 的表达式代入原目标函数,可将原目标函数等价变 换成:

$$9 - \frac{1}{15}x_3 - \frac{1}{3}x_4$$

变换后的等价问题对应的单纯形表为

BV	\mathcal{X}_1	\mathcal{X}_2	x_3 x_4		X_5	RHS	
$\overline{x_2}$	0		1/5	0	0	3	
\mathcal{X}_1	1		-1/15			3	
X_5	0	0	-2/15	-1/6	1	-1	
	0	0	-1/15	-1/3	0	z-9	

该单纯形表的检验数均为非正数,如果右边常数没 有负数,已经得到原问题的最优解 能否在保持检验数非正的前提下消除负的右边数?

用-1乘第三个等式得到下述单纯形表

BV	x_1	X_2	x_3	X_3 X_4		RHS
x_2	0	1	1/5	0	0	3
x_1	1	0	-1/15	1/6	0	3
(x_5)	0	0	2/15	1/6	-1	1
	0	0	-1/15	-1/3	0	<i>z</i> – 9

上述做法消除了右边常数中的-1, 但使 x_5 出基, 因 此需要选一个非基变量进基,此时可以选 x_3 或 x_4 进 基,需要考虑的问题是选谁能保持检验数非正?

回到前面的表

BV	X_1	X_2	X_3 X_4		X_5	RHS
$\overline{x_2}$	0	1	1/5	0	0	3
\mathcal{X}_1	1	0	-1/15	1/6	0	3
X_5	0	0	1/5 -1/15 -2/15	-1/6	1	-1
	0	0	-1/15	-1/3	0	

如果选 x_3 进基,首先将第三行除以 -2/15 得到

$$0 \quad 0 \quad 1 \quad \frac{-1/6}{-2/15} \quad \frac{1}{-2/15} \quad \frac{-1}{-2/15}$$

再将所得行乘以 -(-1/15) 加到最后一行得到检验数

0 0 0
$$-(-1/15) \times \frac{-1/6}{-2/15} + (-1/3) - (-1/15) \times \frac{1}{-2/15}$$

同理,对于表

BV	X_1	x_2	X_3	\mathcal{X}_4	X_5	RHS
x_2	0	1	1/5	0	0	3
X_1	1	0	-1/15	1/6	0	3
X_5	0	0	1/5 -1/15 -2/15	-1/6	1	-1
	0	0	-1/15	-1/3	0	z-9

如果选 x_4 进基,首先将第三行除以 -1/6 得到

$$0 \quad 0 \quad \frac{-2/15}{-1/6} \quad 1 \quad \frac{1}{-1/6} \quad \frac{-1}{-1/6}$$

再将所得行乘以 -(-1/3) 加到最后一行得到检验数

0 0
$$-(-1/3) \times \frac{-2/15}{-1/6} + (-1/15)$$
 0 $-(-1/3) \times \frac{1}{-1/6}$

0 0 0
$$-(-1/15) \times \frac{-1/6}{-2/15} + (-1/3) - (-1/15) \times \frac{1}{-2/15}$$

$$0 \quad 0 \quad -(-1/3) \times \frac{-2/15}{-1/6} + (-1/15) \quad 0 \quad -(-1/3) \times \frac{1}{-1/6}$$

从以上数据及其产生过程可以看出,出基变量检验 数一定为负数,其它基变量和进基变量检验数一定 为 0, 而其它非基变量检验数可分别写成

$$-(-1/6)\times\left(\frac{-1/15}{-2/15}-\frac{-1/3}{-1/6}\right), \quad -(-2/15)\times\left(\frac{-1/3}{-1/6}-\frac{-1/15}{-2/15}\right)$$

由于
$$\frac{-1/15}{-2/15} \le \frac{-1/3}{-1/6}$$
, 选 x_3 进基能保持检验数非正

对照单纯形表

BV	\mathcal{X}_1	x_2	X_3 X_4		X_5	RHS
X_2	0	1	1/5	0	0	3
\mathcal{X}_1	1	0	-1/15	1/6	0	3
\mathcal{X}_{5}	0	0	1/5 -1/15 -2/15	-1/6	1	-1
	0	0	-1/15	-1/3	0	z-9

和
$$-(-1/6)\times\left(\frac{-1/15}{-2/15}-\frac{-1/3}{-1/6}\right)$$
 (x_3 进基后 x_4 的检验数)

$$-(-2/15)\times\left(\frac{-1/3}{-1/6}-\frac{-1/15}{-2/15}\right)$$
 (x_4 进基后 x_3 的检验数)

可得规律: 选等于 $\min \left\{ \frac{-1/15}{-2/15}, \frac{-1/3}{-1/6} \right\}$ 的变量进基

BV	X_1	\mathcal{X}_2	X_3	\mathcal{X}_{Δ}	<u>x</u>	RHS
- 34	0	1	1/5		0	2
\mathcal{X}_2	U	1	1/5	0	U	3
\mathcal{X}_1	1	0	-1/15	1/6	0	3
X_5	0	0	-2/15	-1/6	1	<u>-1</u>
	0	0	-1/15	-1/3	0	z-9

$$\min \left\{ \frac{-1/15}{-2/15}, \frac{-1/3}{-1/6} \right\}$$

开始的单纯形表

BV	X_1	x_2	X_3	X_4	X_5	RHS
$\overline{x_2}$	0	1	,	0		3
\mathcal{X}_1	1	0	-1/15	1/6	0	3
X_5	0	0	-2/15	-1/6	1	$\overline{-1}$
	0		-1/15			z-9

选 x_3 进基,将第三行除以-2/15 得到

 $0 \quad 0 \quad 1 \quad 1.25 \quad -7.5 \quad 7.5$

将其乘以-1/5加到第一行,再乘以1/15加到第二行, 再乘以 1/15 加到第四行就得到新单纯形表

新的单纯形表为

BV	x_1	\mathcal{X}_2	x_3	\mathcal{X}_4	\mathcal{X}_{5}	RHS
X_2	0	1	0	-0.25	1.5	1.5
\mathcal{X}_1	1	0	0	0.25	-0.5	3.5
X_3	0	0	1	-0.25 0.25 1.25	-7.5	7.5
	0	0	0	-0.25	-0.5	z - 8.5

由于右边常数全部非负,下面的检验数全部非正, 已经得到最优解 $X_* = (3.5,1.5,7.5,0,0)^T$,最优目标值 为 8.5 , 下面分析前面的结果哪些具有一般性?

要点:对偶单纯形法

先考虑选择进基变量规则的一般性

一般情况下要处理的等式约束和目标约束可写成

$$x_{j(t)} + \hat{a}_{t j(m+1)} x_{j(m+1)} + \dots + \hat{a}_{t j(n)} x_{j(n)} = \hat{x}_{j(t)}$$

$$\sigma_{j(m+1)} x_{j(m+1)} + \sigma_{j(m+2)} x_{j(m+2)} + \dots + \sigma_{j(n)} x_{j(n)} = z - \hat{z}$$

其中 $x_{j(t)}$ 是出基变量,t < m, $\hat{x}_{j(t)} < 0$, 所有检验数 满足 $\sigma_{i(l)} \leq 0$, $\forall m+1 \leq l \leq n$

可以断定。在系数 $\hat{a}_{t,j(m+1)}, \hat{a}_{t,j(m+2)}, \dots, \hat{a}_{t,j(n)}$ 中一定有负 数,否则由于所有变量非负,该等式不可能被满足

因此存在
$$\frac{\sigma_{j(k)}}{\hat{a}_{tj(k)}} = \min \left\{ \frac{\sigma_{j(l)}}{\hat{a}_{tj(l)}} \mid \text{s.t. } \hat{a}_{tj(l)} < 0, m+1 \le l \le n \right\}$$

用 $X_{j(k)}$ 把 $X_{j(t)}$ 换出基的行变换等价于把等式约束

$$x_{j(t)} + \hat{a}_{t \, j(m+1)} x_{j(m+1)} + \dots + \hat{a}_{t \, j(k)} x_{j(k)} + \dots + \hat{a}_{t \, j(n)} x_{j(n)} = \hat{x}_{j(t)}$$

变成

$$\underbrace{x_{j(k)}}_{m+1 \leq l \leq k-1} + \sum_{m+1 \leq l \leq k-1} \frac{\hat{a}_{t\,j(l)}}{\hat{a}_{t\,j(k)}} x_{j(l)} + \frac{1}{\hat{a}_{t\,j(k)}} x_{j(t)} + \sum_{k+1 \leq l \leq n} \frac{\hat{a}_{t\,j(l)}}{\hat{a}_{t\,j(k)}} x_{j(l)} = \frac{\hat{x}_{j(t)}}{\hat{a}_{t\,j(k)}}$$

再将该式乘以 $-\sigma_{j(k)}$ 并和下面目标约束式相加

$$\sigma_{j(m+1)} x_{j(m+1)} + \sigma_{j(m+2)} x_{j(m+2)} + \dots + \sigma_{j(k)} x_{j(k)} + \dots + \sigma_{j(n)} x_{j(n)} = z - \hat{z}$$

就得到新的目标约束式

$$\sum_{m+1 \le l \le k-1} \sigma'_{j(l)} x_{j(l)} + \sigma'_{j(t)} x_{j(t)} + \sum_{k+1 \le l \le n} \sigma'_{j(l)} x_{j(l)} = z - \hat{z}'$$

其中各 $\sigma'_{i(l)}$ 就是新的检验数

$$\sigma'_{j(t)} = \frac{-\sigma_{j(k)}}{\hat{a}_{t \ j(k)}}, \quad \sigma'_{j(l)} = \sigma_{j(l)} - \sigma_{j(k)} \frac{\hat{a}_{t \ j(l)}}{\hat{a}_{t \ j(k)}}, \ \forall l \neq k$$

由于
$$\sigma_{j(l)} \le 0$$
, $\forall m+1 \le l \le n$, $\hat{a}_{tj(k)} < 0$, 显然成立

$$\sigma_{j(t)}' = \frac{-\sigma_{j(k)}}{\hat{a}_{tj(k)}} \le 0$$

如果 $\hat{a}_{tj(l)} \ge 0$,显然也有 $\sigma'_{j(l)} = \sigma_{j(l)} - \sigma_{j(k)} \frac{\hat{a}_{tj(l)}}{\hat{a}_{ti(l)}} \le 0$ 如果 $\hat{a}_{ti(l)} < 0$,由于

$$\frac{\sigma_{j(k)}}{\hat{a}_{t\,j(k)}} = \min \left\{ \frac{\sigma_{j(l)}}{\hat{a}_{t\,j(l)}} \mid \text{s.t. } \hat{a}_{t\,j(l)} < 0, \, m+1 \le l \le n \right\}$$

也可得
$$\sigma'_{j(l)} = \sigma_{j(l)} - \sigma_{j(k)} \frac{\hat{a}_{tj(l)}}{\hat{a}_{tj(k)}} = \hat{a}_{tj(l)} \left(\frac{\sigma_{j(l)}}{\hat{a}_{tj(l)}} - \frac{\sigma_{j(k)}}{\hat{a}_{tj(k)}} \right) \leq 0$$

结论: 前面的进基变量选择规则可保证检验数非正

其次要指出,对例1消除负的右边常数后没有产生 新的负的右边常数,这个没有一般性,在原表中将 第三行除以 - 2/15 后得到下表

BV	X_1	\mathcal{X}_2	X_3	\mathcal{X}_4	X_5	RHS	
$\overline{x_2}$	0	1	1/5	0	0	3	(0)
\mathcal{X}_1	1	0	-1/15	1/6	0	3	0
X_5	0	0	1	1.25	-7.5	7.5	(1)
	0	0	-1/15	-1/3	0	z-9	

前两个右边常数变换后的数值取决于炎,所在列的前 两个数据,它们完全可能使新的右边数小于0

由于不能保证每次迭代一定能够减少负的右边常数 的数目,必须考虑上述迭代方法的收敛性问题

由于每次迭代是从一个不可行的基矩阵转到另一个 不可行的基矩阵(一旦遇到可行的基矩阵就得到了 最优解),而基矩阵的总数是有限的,如果不出现 循环, 算法一定在有限步内停止于最优解

所以,关键问题是,迭代过程是否不会出现循环?

为回答前面的问题, 先确定一步迭代后的目标

$$\sum_{m+1 \le l \le k-1} \sigma'_{j(l)} x_{j(l)} + \sigma'_{j(t)} x_{j(t)} + \sum_{k+1 \le l \le n} \sigma'_{j(l)} x_{j(l)} = z - \hat{z}'$$

中的 \hat{z}' 。由于上式来自用 $-\sigma_{j(k)}$ 乘以

$$x_{j(k)} + \sum_{m+1 \le l \le k-1} \frac{\hat{a}_{tj(l)}}{\hat{a}_{tj(k)}} x_{j(l)} + \frac{1}{\hat{a}_{tj(k)}} x_{j(t)} + \sum_{k+1 \le l \le n} \frac{\hat{a}_{tj(l)}}{\hat{a}_{tj(k)}} x_{j(l)} = \frac{\hat{x}_{j(t)}}{\hat{a}_{tj(k)}}$$

再加上
$$\sigma_{j(m+1)} x_{j(m+1)} + \sigma_{j(m+2)} x_{j(m+2)} + \cdots + \sigma_{j(n)} x_{j(n)} = z - \hat{z}$$

所以
$$z - \hat{z}' = -\sigma_{j(k)} \times \frac{\hat{x}_{j(t)}}{\hat{a}_{tj(k)}} + z - \hat{z}$$
 即 $\hat{z}' = \hat{z} + \sigma_{j(k)} \times \frac{\hat{x}_{j(t)}}{\hat{a}_{tj(k)}}$

如果 $\sigma_{i(k)} < 0$ (相当于非退化条件), 因为

$$\hat{x}_{j(t)} < 0, \hat{a}_{tj(k)} < 0$$

所以

$$\hat{z}' = \hat{z} + \sigma_{j(k)} \times \frac{\hat{x}_{j(t)}}{\hat{a}_{t j(k)}} < \hat{z}$$

由于 \hat{z} 和 \hat{z}' 都是由对应的基矩阵决定的, $\hat{z}' < \hat{z}$ 说 明在 ② 以后产生的基矩阵不可能等于 ② 对应的基矩 阵,因此,在非退化条件下可以保证算法收敛于最 优解, 在退化情况下, 只要采取辅助措施避免在具 有相同 \hat{z} 值的几个基矩阵中循环就可以保证收敛

为什么叫对偶单纯形法?

$$\max z \qquad \qquad \min \quad Y^T \vec{b}$$

s.t.
$$P_1 x_1 + P_2 x_2 + \dots + P_n x_n = \vec{b} \qquad \text{s.t.} \quad Y^T P_j \ge c_j, \quad \forall 1 \le j \le n$$
$$c_1 x_1 + c_2 x_2 + \dots + c_n x_n = z$$
$$x_i \ge 0, \quad \forall 1 \le j \le n$$

已知
$$B = (P_{j(1)}, \dots, P_{j(m)})$$
 满足 $\sigma_j = c_j - C_B^T B^{-1} P_j \le 0$, $\forall 1 \le j \le n$

令
$$Y_B^T = C_B^T B^{-1}$$
 是对偶问题的可行解,目标值 $\hat{z} = C_B^T B^{-1} \vec{b}$

一次迭代后得到
$$B'$$
仍满足 $\sigma'_j = c_j - C_B^T B'^{-1} P_j \le 0$, $\forall 1 \le j \le n$

$$Y_{B'}^{T} = C_{B'}^{T}B'^{-1}$$
 还是对偶问题可行解,目标值 $\hat{z}' = C_{B'}^{T}B'^{-1}\vec{b}$

非退化时 $\hat{z}' < \hat{z}$. 可保证收敛到对偶问题的最优解

对于线性规划问题

max
$$\sum_{j=1}^{n} c_{j} x_{j}$$
 $B^{-1}\vec{b} \ge 0$ 可行条件 s.t. $\sum_{j=1}^{n} P_{j} x_{j} = \vec{b}$ $C_{B}^{T} B^{-1} P_{j(i)} \ge c_{j(i)}$, $\forall i > m$ 最优条件

对于线性规划问题

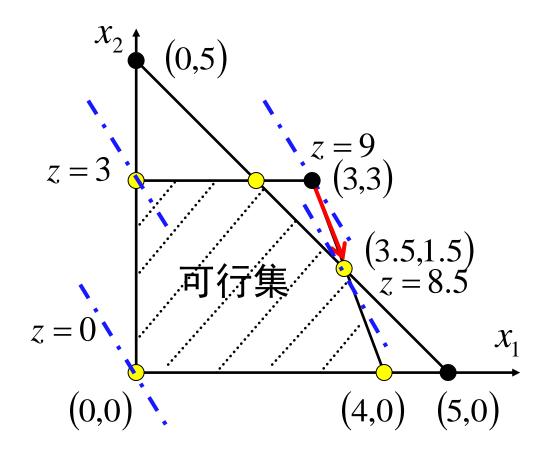
 $x_i \ge 0, \forall 1 \le j \le n$

$$\min \ \vec{b}^T Y$$

$$C_B^T B^{-1} P_{j(i)} \ge c_{j(i)} , \ \forall i > m \ \text{可行条件}$$
 s.t. $P_i^T Y \ge c_i, \ \forall 1 \le j \le n$
$$B^{-1} \vec{b} \ge 0 \ \text{最优条件}$$

对偶单纯形法的几何意义

例 1 的可行集和目标函数等值线如下图所示,其中 黄点是基本可行解,黑点是不可行基矩阵确定的点



对偶单纯形法 是从不可行区 域逐渐减少目 标函数值逼近 最优解,如右 图从(3,3)到最 优解 (3.5,1.5)

什么时候用对偶单纯形算法?

$$\min \ 15x_1 + 24x_2 + 5x_3$$

s.t.
$$6x_2 + x_3 \ge 2$$

 $5x_1 + 2x_2 + x_3 \ge 1$

$$x_1 \ge 0, x_2 \ge 0, x_3 \ge 0$$

标准型

$$\max (-15, -24, -5, 0, 0)X$$

s.t.
$$\begin{pmatrix} 0 & 6 & 1 & -1 & 0 \\ 5 & 2 & 1 & 0 & -1 \end{pmatrix} X = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix}$$

 $X \ge 0$

没有初始可行基,需要引入人工变量

原问题等价于

$$\max \left(-15, -24, -5, 0, 0\right) X$$
s.t.
$$\begin{pmatrix} 0 & -6 & -1 & 1 & 0 \\ -5 & -2 & -1 & 0 & 1 \end{pmatrix} X = \begin{pmatrix} -2 \\ -1 \end{pmatrix}$$

$$X \ge 0$$

该问题有一个明显的对偶可行基,用对偶单纯形 算法不需要引入人工变量

对偶单纯形法适用于 $C \ge 0$ 的下述线性规划问题

$$\min \left\{ C^T X \mid \text{s.t. } AX \ge \vec{b}, X \ge 0 \right\}$$

要点: 灵敏度分析

对于标准线性规划问题

$$\max C^T X$$
s.t. $AX = \vec{b}$

$$X \ge 0$$

假定已求得最优可行基 B . 并获得 B^{-1} 等有关数据 如果某些参数发生变化,如:

$$C \to C + \Delta C$$
, $\vec{b} \to \vec{b} + \Delta \vec{b}$

如何利用已知数据确定新的最优解?

对于例1
$$\max z = 2x_1 + x_2$$

s.t. $5x_2 + x_3 = 15$
 $6x_1 + 2x_2 + x_4 = 24$
 $x_1 + x_2 + x_5 = 5$ $x_i \ge 0, \ \forall 1 \le i \le 5$

已知最优解对应的单纯形表为

BV				•	X_5	
$\overline{x_2}$	0	1	0	-0.25	1.5	1.5
x_3	0	0	1	1.25	-7.5	7.5
\mathcal{X}_1	1	0	0	-0.25 1.25 0.25	-0.5	3.5
	0	0	0	-0.25	-0.5	z - 8.5

如果目标函数由 $z = 2x_1 + x_2$ 变为 $z = 1.5x_1 + 2x_2$ 将前述单纯形表的目标系数行变成(1.5, 2, 0, 0, 0), 利用行变换将基变量前面的目标函数系数变成0,即 可得到新的目标函数的单纯形表

BV	x_1	x_2	x_3	X_4	X_5	RHS
X_2	0			-0.25	1.5	1.5
\mathcal{X}_3	0			1.25	-7.5	7.5
x_1	1	0	0	0.25	-0.5	3.5
	0	0	0	0.125	-2.25	z - 8.25

在此基础上可继续进行单纯形迭代

如果右边常数向量由 $(15, 24, 5)^T$ 变为 $\vec{b}' = (15, 32, 5)^T$ 此时只需将下面原来最优解的单纯形表中的右边常 数换成 $B^{-1}\vec{b}'$,如果 $B^{-1}\vec{b}' \geq 0$,已经得到新问题的最 优解, 否则可用对偶单纯形法继续迭代

				\mathcal{X}_4			
X_2	0	1	0	-0.25	1.5	1.5	-0.5
x_3	0	0	1	1.25	-7.5	7.5	-0.5 $\Rightarrow 17.5$ 5.5
x_1	1	0	0	0.25	-0.5	3.5	5.5
	0	0	0	-0.25	-0.5	z - 8.5	_

如果增加一个变量,即将 $\sum_{i=1}^{n} c_i x_i$ 和 $\sum_{i=1}^{n} P_i x_i = \vec{b}$ 分别

变成
$$\sum_{i=1}^{n+1} c_i x_i$$
 和 $\sum_{i=1}^{n+1} P_i x_i = \vec{b}$

此时首先要确定 B^{-1} . 然后可算出

$$\hat{P}_{n+1} = B^{-1}P_{n+1}, \quad \sigma_{n+1} = c_{n+1} - C_B^T \hat{P}_{n+1}$$

如果 $\sigma_{n+1} \leq 0$. 原最优解不变。今 $\hat{x}_{n+1} = 0$

否则将 \hat{P}_{n+1} 和 σ_{n+1} 加入最终单纯形表继续迭代

等式约束的系数矩阵发生变化, 例如由

$$\sum_{i=1}^{n} P_i x_i = \vec{b}$$
 变成
$$\sum_{\substack{i=1\\i\neq r}}^{n} P_i x_i + P_r' x_r = \vec{b}$$

如果 P_r 不在基中, 计算 $\hat{P}'_r = B^{-1}P'_r$, $\sigma_r = c_r - C_B^T \hat{P}'_r$

然后类似增加一个变量的方法处理

否则要重新计算 B^{-1} ,根据基是否是原问题的可行 基、是否是对偶问题的可行基、是否两者都不是进 行适当处理,在第三种情况下要引入人工变量重新 寻找可行基。

如果增加约束条件,例如由

$$AX \leq \vec{b}$$
 变成 $AX \leq \vec{b}, \vec{a}_{m+1}^T X \leq b_{m+1}$

或者由

$$AX \geq \vec{b}$$
 变成 $AX \geq \vec{b}$, $\vec{a}_{m+1}^T X \geq b_{m+1}$

如果当前最优解满足新增加的约束,那么仍然是 新问题的最优解

否则要引入辅助变量或人工变量重新寻找可行解

要点:参数线性规划

分析下述线性规划问题最优值随参数 λ 变化情况

$$\max (C + \lambda C')^{T} X \qquad \max C^{T} X$$
s.t. $AX = \vec{b}$ s.t. $AX = \vec{b} + \lambda \vec{b}'$

$$X \ge 0 \qquad X \ge 0$$

处理方法

- 1) 固定 λ 的数值解线性规划问题
- 2) 确定保持当前最优基不变的 λ 的区间
- 3) 确定 λ 在上述区间附近的最优基,回2)

例3 max
$$z = (2 + \lambda)x_1 + (1 + 2\lambda)x_2$$

s.t. $5x_2 + x_3 = 15$
 $6x_1 + 2x_2 + x_4 = 24$
 $x_1 + x_2 + x_5 = 5$ $x_i \ge 0, i = 1, 2, \dots, 5$

取 $\lambda = 0$ 得到下述最优基

BV	x_1	\mathcal{X}_2	x_3	\mathcal{X}_4	X_5	RHS
x_3	0	0	1	1.25	-7.5	7.5
\mathcal{X}_1	1	0	0	0.25	-0.5	3.5
\mathcal{X}_2	0	1	0	-0.25	1.5	1.5
	0	0	0	-0.25	-0.5	z - 8.5

	分 米/-	
\mathbf{H}	容貎	

BV	x_1	X_2	x_3	\mathcal{X}_4	X_5	RHS
X_3	0	0	1	1.25	-7.5	7.5
\mathcal{X}_1	1	0	0	0.25	-0.5	3.5
\mathcal{X}_2	0	1	0	-0.25	1.5	1.5
	$2 + \lambda$	$1+2\lambda$	0	0	0	\mathcal{Z}

行变换

BV	x_1	\mathcal{X}_2	x_3	X_4	X_5	RHS
X_3	0	0	1	1.25	-7.5	7.5
x_1			0		-0.5	3.5
\mathcal{X}_2	0	1	0	-0.25	1.5	1.5
	0	0	0	$0.25(\lambda - 1)$	$-0.5 - 2.5\lambda$	$z-8.5-6.5\lambda$

由上表知最优目标值 $z(\lambda) = 8.5 + 6.5\lambda$, $\forall -0.2 \le \lambda \le 1$

对于 $\lambda > 1$,从下面的单纯形表可以看出, x_4 的检验 数大于0,因此应该让其进基

BV	X_1	X_2	X_3	\mathcal{X}_4	X_5	RHS
X_3	0	0	1	1.25	-7.5	7.5
\mathcal{X}_1	1	0	0	0.25	-0.5	3.5
x_2	0	1	0	-0.25	1.5	1.5
	0	0	0	$0.25(\lambda-1)$	$-0.5 - 2.5\lambda$	$z - 8.5 - 6.5\lambda$

比较各行RHS和 x_4 的系数的比值,可以确定出基 变量为 スネ

用单纯形迭代实现 x_4 进基、 x_3 出基,得到下面新的 单纯形表

BV	X_1	x_2	x_3	X_4	X_5	RHS
\mathcal{X}_4	0	0	0.8	1	-6	6
x_1	1	0	-0.2	0	1	2
\mathcal{X}_2	0	1	0.8 -0.2 0.2	0	0	3
	0	0	$0.2(1-\lambda)$	0	$-2-\lambda$	$z-7-8\lambda$

由上表知最优目标值 $z(\lambda) = 7 + 8\lambda$, $\forall \lambda > 1$

对于 $\lambda < -0.2$,从以下单纯形表可以看出, x_5 的检验 数大于0,因此应该让其进基

BV	\mathcal{X}_1	x_2	X_3	\mathcal{X}_4	X_5	RHS
x_3	0	0	1	1.25	-7.5	7.5
x_1	1	0	0	0.25 -0.25	-0.5	3.5
x_2	0	1	0	-0.25	1.5	1.5
	0	0	0	$0.25(\lambda-1)$	$-0.5 - 2.5\lambda$	$z - 8.5 - 6.5\lambda$

比较各行RHS和 x_5 的系数的比值,可以确定出基 变量为 x_2

用单纯形迭代实现 x_5 进基、 x_2 出基,得到下面新的 单纯形表

BV	\mathcal{X}_1	x_2	x_3	\mathcal{X}_4	\mathcal{X}_5	RHS
x_3		5	1	0	0	15
\mathcal{X}_1	1	/	0	1/6	0	4
X_5	0	2/3	0	-1/6	1	1
	0	$(1+5\lambda)/3$	0	$-(2+\lambda)/6$	0	$z-8-4\lambda$

由上表知最优目标值 $z(\lambda) = 8 + 4\lambda$, $\forall -2 \le \lambda < -0.2$

对于 $\lambda < -2$,从以下单纯形表可以看出, x_4 的检验 数大于0,因此应该让其进基

BV	X_1	x_2	X_3	\mathcal{X}_4	X_5	RHS
x_3	0	5	1	0	0	15
\mathcal{X}_1	1		0	1/6	0	4
X_5	0	2/3	0	-1/6	1	1
	0	$(1+5\lambda)/3$	0	$-(2+\lambda)/6$	0	$z-8-4\lambda$

比较各行RHS和 x_4 的系数的比值,可以确定出基 变量为 次

用单纯形迭代实现 x_4 进基、 x_1 出基,得到下面新的 单纯形表

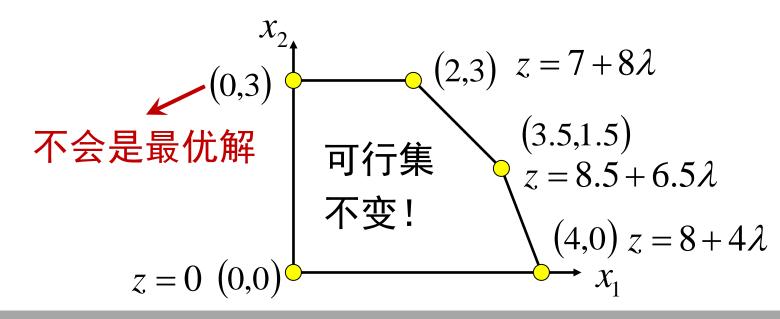
BV	\mathcal{X}_1	x_2	x_3	X_4	x_5	RHS
X_3	0	5	1	0	0	15
\mathcal{X}_4	6	2	0	1	0	24
X_5	1	1	0	0	1	5
	$2+\lambda$	$1+2\lambda$	0	0	0	z

由上表知最优目标值 $z(\lambda) = 0, \forall \lambda < -2$

总结前面分析,最优目标函数值和 λ 的关系如下

$$z(\lambda) = \begin{cases} 0, & \forall \lambda < -2 \\ 8+4\lambda, & \forall -2 \le \lambda < -.2 \\ 8.5+6.5\lambda, & \forall -0.2 \le \lambda \le 1 \\ 7+8\lambda, & \forall \lambda > 1 \end{cases}$$

由于 $z = (2 + \lambda)x_1 + (1 + 2\lambda)x_2$,由下图容易理解 $z(\lambda)$



对于右边常数向量带参数的情况

$$\max C^{T} X$$
s.t. $AX = \vec{b} + \lambda \vec{b}'$

$$X \ge 0$$

其对偶问题为

$$\min \left(\vec{b} + \lambda \vec{b}' \right)^T Y$$
s.t. $A^T Y \ge C$

由于对偶问题的可行集不变,因此可用对偶单纯 型法确定最优目标函数值和参数 λ 的关系