单纯形法

线性规划问题的标准形式:

$$\max z = CX$$

s.t. $AX = b$
 $X \ge 0$

亜占.

- 目标函数求最大
- 所有约束写成等号(通过松弛变量等)
- 所有决策变量大于等于 0
- a_{ij} 的符号无限制, b_j 必须为正

单纯形表

例题:

初始单纯形表

	$c_j \rightarrow$		3	-3	0	5	-1
C_B	X_B	b	x_1	x_2	x_3	x_4	x_5
3	x_1	12	1	0	-2	[2]	0
-3	x_2	1	0	1	-2	0	0
-1	x_5	27	0	0	-4	3	1
	$c_j - z_j$		0	0	-4	2	0
5	x_4	6	1/2	0	-1	1	0
-3	x_2	1	0	1	-2	0	0
-1	x_5	9	-3/2	0	-1	0	1
		18	-1	0	-2	0	0
	3 -3 -1	$ \begin{array}{c cc} C_B & X_B \\ 3 & x_1 \\ -3 & x_2 \\ -1 & x_5 \\ \hline & c_j - z_j \\ 5 & x_4 \\ -3 & x_2 \\ \end{array} $	$ \begin{array}{c ccccccccccccccccccccccccccccccccccc$				

上表中有关的说明:

- 全表第一行为目标函数的系数
- "b"对应的一列为约束的系数,在后续进行线性变换时,要跟着变换。另注意标准型要求了 b > 0.
- C_B 一列为基变量 X_B 对应的系数,不跟随主矩阵进行线性变换,而是在换基迭代完成后更新基变量对应的系数
- $c_j z_j$ 一行的具体计算方法为 $c_j \sum\limits_{i=1}^m c_i a_{ij}$,例如: $-4 = 0 3 \times (-2) (-3) \times (-2) (-1) \times (-4)$. 一个技巧为:基变量的此数值必然为 0.
- 当 $c_j z_j$ 一行全部为负数时,即为最终解。若存在正数,则将其中**最大的正数**对应的作为入基变量
- 确定入基变量后,可确定出基变量。指标为入基变量列对应的正 b/a 中的最小者,即:
 - 1. 确定了入基变量为 x4
 - 2. 对 x_1 : $12 \div 2 = 6$
 - 3. 对 x₂: 除数为 0, 跳过
 - 4. $\forall x_3 : 27 \div 3 = 9$
 - 5. 选取其中最小的正数为 6,对应 x_1 ,因此 x_1 为出基变量
 - 6. 最终目标为通过线性变换令 [2] 变为 1, 且其同一列的其他值为 0
- ・ 最终的目标函数值为 18, 计算方法为在最终的单纯形表中, 计算 $C_B^T \cdot b$, 即 $5 \times 6 + (-3) \times 1 + (-1) \times 9 = 18$

以符号形式表示的通式:

			C	0
	X_b		X	X_s
0	X_s	b	A	I
C_B	X_B	$B^{-1}b$	$B^{-1}A$	B^{-1}
		$C_{P}R^{-1}h$	$C = C_{\rm D} R^{-1} A$	$-C_{P}R^{-1}$

有关的说明:

• 这里假设了所有原始问题中的约束都是不等号,松弛变量直接生成了单位矩阵

初始问题无法找到一个单位阵的解决方案

(一) 人工变量法(大 M 法)

在等式中引入适当的人工变量使初始单位矩阵存在,并在目标函数中添加 $-Mx_i$ $(x_i$ 是添加的人工变量) 项,将 M 认为是一个无穷大的数。用这种方法进行换基迭代,如果最终添加的人工变量留在了基内,那就认为这个问题没有可行解。

(二) 两阶段法

第一阶段,不处理原问题,而是处理去除人工变量的新问题:

目标函数:最小化所有人工变量之和(转化为最大化所有人工变量的相反数的和),与原目标函数 无任何关联

约束: 与大 M 法相同,在原约束的基础上增加人工变量,使得存在初始单位矩阵。

若第一阶段使得所有人工变量全部成为非基变量,则进入第二阶段,否则无可行解。

第二阶段,在上一阶段结果的基础上去除所有的人工变量,并且恢复原始的目标函数,继续计算。 例题:转化为标准形式的原始问题为:

大 M 法 (在此基础上完全按照单纯形法逻辑进行计算即可):

	$c_j \rightarrow$								
C_B	X_B	b	x_1	x_2	x_3	x_4	x_5	x_6	x ₇
0	x_4	4	1	1	1	1	0	0	0
-M	x_6	1	-2	1	-1	0	-1	1	0
-M	x_4 x_6 x_7	9	0	3	1	0	0	0	1
		-		-	_	-	-		_

两阶段法,第一阶段:

	$c_j \rightarrow$								
	X_B								
0	x_4 x_6 x_7	4	1	1	1	1	0	0	0
-1	x_6	1	-2	1	-1	0	-1	1	0
_1	~=	9	0	3	1	0	0	0	1

据此计算最终将会得到

C_B	X_B	ь	x_1	x_2	x_3	x_4	x_5	x_6	x_7
0	x_4	0	0	0	0	1	-1/2	1/2	-1/2
O	x_2	3	0	1	1/3	0	0	0	1/3
0	x_1	1	1	0	$^{2/3}$	0	-1/2 0 1/2	-1/2	1/6
	$c_j - z_j$								

第二阶段的开始:

	$c_j \rightarrow$		-3	U	1	U	0
C_B	X_B	b	x_1	x_2	x_3	x_4	x_5
0	x_4	0	0	0	0	1	-1/2
0	x_2	3	0	1	1/3	0	0
-3	x_1	1	1	0	2/3	0	1/2
	C_B 0 0 -3		$ \begin{array}{c cccc} & C_{j} \to & \\ \hline C_{B} & X_{B} & b \\ \hline 0 & x_{4} & 0 \\ 0 & x_{2} & 3 \\ \hline -3 & x_{1} & 1 \end{array} $	C_B X_B b x_1	C_B X_B b x_1 x_2	C_B X_B b x_1 x_2 x_3	$\begin{array}{cccccccccccccccccccccccccccccccccccc$

此后完全按照正常逻辑即可。

无可行解: 在所有检验数 ≤ 0 的情况下,基变量中含有非零的人工变量 无穷多最优解: 在所有检验数 ≤ 0 的情况下,存在非基变量的检验数为 0无界解: 对某一检验数 > 0,其对应的 P_j (主体矩阵对应列) 中的所有系数均 ≤ 0

2 对偶理论

原问题与对偶问题的标准形式:

$$\max z = CX$$
 $\min w = Y^T b$
s.t. $AX \le b$ s.t. $A^T Y \ge C^T$
 $X \ge 0$ $Y \ge 0$

 $X \ge 0$ 对非标准情况,具体的变化见下表。

性情况,具体的变化见卜表。		
对应项目	原问题	对偶问题
目标函数类型	max	min
目标函数系数与约束右边项	目标函数系数	右边项系数
日你函数尔数马约米石边次	右边项系数	目标函数系数
变量与约束	变量数 n	约束数 n
文里与约木	约束数 m	变量数 m
	变量 ≥ 0	约束 ≥
	变量 ≤ 0	约束 ≤
变量类型与约束类型	变量无限制	约束 =
文里天王与57 木 天王	约束 ≥	变量 ≤ 0
	约束 ≤	变量 ≥ 0
	约束 =	变量无限制
	_	_

例如,一个具体的原问题和对偶问题分别为:

$\max z$	$= 2x_1$	$+x_2$	$\min w$	$= 15y_1$	$+24y_{2}$	$+5y_{3}$
	$5x_2$	≤ 15	111111 00	$-10y_1 \\ 6y_2$	$+y_3$	> 2
$6x_1$	$+2x_{2}$	≤ 24	$5y_1$	$+2y_2$	+y3 + y3	> 1
x_1	$+x_2$	≤ 5	y_1 ,	y_2 ,	y_3	> 0
x_1 ,	x_2	≥ 0	91,	92,	93	_ 0

对其按照标准方法进行单纯形法计算可分别得到:

Ľ,	万亿姓17年纪万亿年至万万万万到:									
	原变量					原松弛变量				
			x_1 x_2		x_3	x_4	x_5			
	x_3	15/2	0	0	1	5/4	-15/2			
	x_1	7/2	1	0	0	1/4	-1/2			
	x_2	3/2	0	1	0	-1/4	3/2			
Ì	c_{j}	$-z_j$	0	0	0	1/4	1/2			
Ì			对偶剩	剛余变量		对偶变	量			
			y_4	y_5	y_1	y_2	y_3			

_						
		对	偶变量	对偶剩	余变量	
		y_1	y_2	y_3	y_4	y_5
	$y_2 = 1/4$	-5/4	1	0	-1/4	1/4
	$y_3 = 1/2$	15/2	0	1	1/2	-3/2
	$c_j - z_j$	15/2	0	0	7/2	3/2
		原札	公弛变量	原图	变量	
		x_3	x_4	x_5	x_1	x_2

注意原变量/松弛变量,约束右边项/最终检验系数,以及 A 矩阵之间负转置的关系。 对偶性质:

- 原问题最优解的目标函数值是其对偶问题目标函数值的下界; 反之是上界
- 原问题有最优解,则对偶问题有最优解且最终目标函数相等,因此在上例子中,可以只通过一个表读出两个问题的目标函数最优解
- 原问题无界,则对偶问题无可行解
- 原问题无可行解,则对偶问题无界
- 互补松弛性质:在原问题最优解中,如果某一约束条件对应的对偶变量值 ≠ 0,则这约束取严格等式;反之如果约束条件取严格不等式,则对应的对偶变量必为 0.
- 一种约束的影子价格: 其在对偶问题中对应的变量在最优解时候的值。

单位为:目标函数单位/资源单位

意义为:

- 保持其他条件不变
- 资源在【算出来的一定区间之内】变化
- 增加一单位资源(约束右边项 b)能够增加的目标函数值

对偶单纯形法:

标准形式:其余要求与原标准形式相同,但是不要求 b 的正负性,但要求初始单纯形表中的所有检验系数 c_j-z_j 必须全部为负数。

- 如果所有 $b \ge 0$,则表明问题已经达到最优解,否则取负的 b 中最小的(绝对值最大的)作为出基变量
- ・ 在出基变量对应行中,如果所有的 $a_{ij}\geq 0$,则原问题无可行解。否则,对于所有**为负数**的 a_{ij} ,选其中 $\frac{c_j-z_j}{a_{ij}}$ 的最小者对应的变量为入基变量

灵敏度分析(以下 B^{-1} 是最终单纯形表中,位于初始单纯形表中单位矩阵位置的数字):

- c_j 变化: 更换最终单纯形表中 c_j ,并正常继续计算,**注意开头行和基列都要更换**
- b_i 变化: 运用公式 $\Delta b' = B^{-1} \Delta b$, 将 b 的变化反映到最终的单纯形表中

增加一个变量 x_i : 计算 $P'_i = B^{-1}P_i$, 并入原表最右侧后计算 $\sigma'_i = c_i - z_i$

参数 a_{ij} 变化:将发生变化的那一列看作是一种新的产品,按上一条的方法并在原列的右侧并删去原列。若原列为基变量, P_j' 可能不再符合基变量的要求。此时通过线性变换将其变换至符合要求 (b 以及 A 矩阵的其他部分也跟着变化)。此后再计算时,有可能 $b \geq 0$ 与 $c_j - z_j \leq 0$ 均不满足。此时,将 b 为负的行两端乘以 -1,并加上一个人工变量(原单位矩阵的 1 变为了 -1,因此需要人工变量再生成一个 1),在目标函数中其权重为 -M,随后继续通过单纯形法继续计算。

增加一个约束条件:首先,将原问题最优解代入新的约束,如果满足则最优解不变。否则,将新的约束直接作为新的一行添加入。之后,原为单位矩阵的列很可能不再符合要求(新的一行不为0),要进行线性变换(将新加入一行变为0)使其符合要求。

参数线性规划: 令 $\lambda=0$ 算出最终单纯形表,之后再将 λ 反映到最终的单纯形表中,再进行上述灵敏度分析类似的计算。

当多个目标函数系数 c_j 同时发生变化时,**使用 100% 法则**。

每个系数 c_j 单独变化时可以算出其最优解保持不变时允许的变化范围 $L_j \leq c_j \leq U_j$. 定义比率系数 $r_j = \left\{ \begin{array}{ll} \Delta c_j / \left(U_j - c_j \right) & \Delta c_j \geq 0 \\ \Delta c_j / \left(L_j - c_j \right) & \Delta c_j \leq 0 \end{array} \right.$,其中 Δc_j 为问题中发生的实际增减量。

对于所有发生变化的 c_j ,如果 $\sum r_j \leq 1$,则最优解必然保持不变。反之有可能变化(但是也非必然变化)。

当多个约束右边项系数 b_i 同时变化时,**使用 100% 法则**。

每个系数 b_i 单独变化时可以算出其最优解保持不变时允许的变化范围 $L_i \leq b_i \leq U_i$.

定义比例系数 $r_i = \left\{ egin{array}{ll} \Delta b_i/(U_i-b_i) & \Delta b_i \geq 0 \\ \Delta b_i/(L_i-b_i) & \Delta b_i \leq 0 \end{array}
ight.$,其中 Δc_j 为题中实际发生的增减量。

对于所有发生变化的 r_i ,如果 $\sum r_i \leq 1$,则所有的影子价格均保持不变。反之有可能变化(但是也非必然变化)。

3 运输问题

基本问题标准形式的要求: 产销平衡。基变量的个数应当始终保持 m+n-1 个。产地竖向排列,销地横向排列。表中是费用,优化目标是总费用最小化。

给出运输问题的初始基可行解(Vogel 法过于复杂,略去):

- 最小元素法,首先尽可能地填充运输费用最小的 cell
- 西北角法,首先尽可能地填充左上角的 cell

所有被填充有数字的就作为基可行解。注意基变量的个数始终保持 m+n-1 个,如果不足则当位置填充 0

定义: 一个空格(非基变量)的闭回路,是除了它以外均为填有数字的格(基变量),由水平和竖直线段连接起来的封闭回路。(标记为 1-2-3...-1)

解的最优性检验:

- 闭回路法: 对于一个闭回路,奇数位置的 c_{ij} (运输费用)之和(包括 1 点出发点本身,但是只计算一次)减去偶数位置的 c_{ij} 之和,如果均 \geq 0,则已经达到最优解。
- 对偶变量法(位势法): 一个产地(行)对应一个 u_i ,一个销地(列)对应一个 v_j ,假设任意 u_i 为 0,对每一个基变量所在的 c_{ij} ,有 $u_i+v_j=c_{ij}$. 此后,对所有的非基变量,通过 $c_{ij}-u_i-v_j$ 算出检验数。如果均 \geq 0,则已为最优解。

解的改进:

- 1. 选定检验系数为负数且最小(绝对值最大)的 x_{ij} 为入基变量
- 2. 对于入基变量的闭回路,找出偶数顶点上 x_{ij} 最小的那一个
- 3. 将整条回路上所有奇数顶点增加这个数字,所有偶数顶点减去这个数字

注意如果有两个点同时减为了 0, 只能将一个作为空点 $(1 \times)$, 其他的必须写 0 仍然作为基变量,保证基变量个数始终为 m+n-1.

产销不平衡的情况下,假想存在一个产地/销地,其数量可以使得问题变为产销平衡。同时设其单位运价为 $\mathbf{0}$.

销地存在最高最低需求的情况:

- 1. 假设存在一个产地 Dummy, 其产能可以使得总产能满足所有销地的最高需求
- 2. 将每个销地拆分为 min & extra 两个销地
- 3. Dummy 对 min 的运输费用为 M, 对 extra 的运输费用为 0.

4 目标规划

对每个决策目标,引入正、负偏差变量 $-d^+$ 和 $+d^-$,分别表示决策值超过或者不足目标值的部分。 $d^+>0$, $d^->0$, $d^+\cdot d^-=0$.

所有约束都写成目标约束的形式。

目标: 使某些偏差变量**之和**最小。要求恰好达到目标值,min $P_i(d^+ + d^-)$: 要求不超过目标值 min $P_i(d^+)$; 要求不低于目标值 min $P_i(d^-)$. 通过优先因子 P_l 来反映约束满足需求的优先级 $P_l \gg P_{l+1}$.

检验数分列的单纯形法:由于目标函数系数只有 P_l ,因此检验数必然是 P_l 的线性组合。因此可将其写成类似下表的形式。注意这只是对目标函数种各偏差变量之和的间接写法。

	$c_j \rightarrow$		0	1 1	12	13
C_B	X_B	b	x_i	d_1^+	d_2^-	d_3^+
:	:	:	:	:	:	:
	$c_j - z_j$	P_1				
		P_2				
		P_3				

首先注意这种形式下,目标函数为求 min, 因此要求检验数大于 0 时才达到最优,若有小于 0 的则,则选择其中最小的(绝对值最大)要换基迭代。之后,只要首先看 P_1 一行,如果全部满足大于 0,再确认 P_2 一行,以此类推。如果 P_1 一行已经无法满足,那么就不需要再确认 P_2 行。

变种:要求约束为获利最大。写成 revenue $-d^+ + d^- = M$,目标函数项为 $\min d^-$.

5 整数规划

割平面法: 对松弛问题 (不限制整数,其他不变) 最优表中分数部分最大的 b_i ,选取此行构造约束 $\sum_j \left[-(a_{ij}-\lfloor a_{ij}\rfloor)x_j\right] + x_{n+1} = -(b_i-\lfloor b_i\rfloor)$,其中 x_{n+1} 为新松弛变量,将此约束加入单纯形表中继续计算并迭代,直到 b 全部为整数为止。($\lfloor \rfloor$ 代表向下取整。无论 t 的正负, $-(t-\lfloor t\rfloor)$ 必然要是负数。)

	$c_j \rightarrow$		3	-1	0	0	0
C_B	X_B	b	x_1	x_2	x_3	x_4	x_5
3	x_1	13/7	1	0	1/7	0	2/7
-1	x_2	9/7	0	1	-2/7	0	3/7
0	x_4	31/7	0	0	-3/7	1	22/7
	$c_j - z_j$		0	0	-5/7	0	-3/7

各 b 中最小为第一行 13/7,分数部分 6/7,新的割平面约束为 $-1/7x_3-2/7x_5+x_6=-6/7$,将其加入单纯形表新的一行后继续计算。

分支定界法:

- 1. 解松弛问题,如果无可行解或已经是整数解则结束
- 2. 随便挑一个整数解作为剪枝的下界
- 3. 对于松弛问题解中非整数的 $x_j=b_j$,分支两个后续问题,分别添加约束 $x_j \leq \lfloor b_j \rfloor, \, x_j \geq \lfloor b_j \rfloor + 1$
- 4. 一旦分支问题不可行或者最优解的目标值小于剪枝下界,则剪枝; 否则继续迭代。

隐枚举法(针对 01 变量):

列一张三大列的表,列分别为【 x_i 为 01 枚举| z 值|各约束条件是否满足】

首先算出所有的 z 值,然后从第一个开始,检查约束条件是否满足,跳过 z 值比当前 valid 的最大 z 值小的 x_i 组合

指派问题:

标准形式: n 个人, n 件事, 一一对应, 1 代表指派, 0 反之: 系数矩阵代表**费用, 目标是最小化费用和** 匈牙利解法 (以下 ① 代表独立零元素, Ø 代表其他零元素):

- 1. 对每一行减去此行最小元素,对每一列减去此列最小元素
- 2. 变换后的矩阵中确定独立零元素,若有 n 个则为最优解,独立零元素的位置为 1,其他为 0
- 3. 若独立零元素小于 n 个:对没有 ① 的行打勾;在打勾行中对 Ø 所在列打勾;在打勾的列中对 ① 打勾;重复以上两步直到没有任何可以打勾的行或列;对没有勾的行划横线,对有勾的列划竖线
- 4. 在没有被直线覆盖的元素中选出一个最小的。将没有被直线覆盖的行减去这个最小元素。此时直线覆盖的元素中将出现负元素,对其所在列加上这一最负元素相反数(使其为零),返回步骤2.

确定独立零元素: 在只有一个零元素的行(或列)中将此 0 变为 (0),将位于其同一列或行的所有其他零元素标记为 (0)

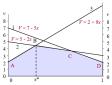
6 博弈论

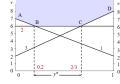
行决策人: 一行对应其一个选项, 总选项数为行数。列决策人反之。赢得矩阵是行决策人的收益。 纯策略:

如果每行最小里的最大值 = 每列最大里的最小值: $V_G = \max_i \min_j a_{ij} = \min_j \max_i a_{ij}$,则 V_G 为纯策略解。

混合策略图解法,要求其中一方的可选决策数为 2,设其为 M:

- 1. 设 M 取两种策略的概率分别为 x 和 1-x
- 2. 对于对手的每一种策略,算出 M 的收益(数学期望,用 x 的式子表示)
- 3. 若 M 是行决策者,对以上几个收益的数学期望,画图求其最小中的最大;若 M 是列决策者,求其最大值中的最小。





M 行决策者, B 点为最优解

M 列决策者, BC 线段最优

最终最优解,M 的决策和 V_G 的值由代回 x 解出。M 的对手 N 的决策判断如下:

- 若如左图,最优解为项点,则不过此项点的直线对应的 N 的决策的概率为 0,过此项点的决策概率用 V_G 设未知数列方程解出
- 若如右图,最优解为线段,则这条线段的策略是 N 的最优纯策略

例如矩阵为 $\begin{pmatrix} 2 & 3 & 11 \\ 7 & 5 & 2 \end{pmatrix}$,解的过程对应上左图,最终 V_G 为 49/11。则解列决策人最优 $\begin{pmatrix} 3v_2 & +11v_3 & =49/11 \end{pmatrix}$

解的方程组为 $\begin{cases} 3y_2 + 11y_3 = 49/11 \\ 5y_2 + 2y_3 = 49/11 \\ y_2 + y_3 = 1 \end{cases}$

优超策略:如果有一行 R的每个元素都小于任意另一行的对应元素,则 R可以直接删去。如果有一列 C的每个元素都大于任意大于任意另一列的对应元素,则 C可以直接删去。

贏得矩阵为
$$\begin{pmatrix} 7 & 2 & 9 \\ 2 & 9 & 0 \\ 9 & 0 & 11 \end{pmatrix}$$
,则两个线性规划问题为 $\begin{cases} & \min(x_1+x_2+x_3) \\ 7x_1 & +2x_2 & +9x_3 & \geq 1 \\ 2x_1 & +9x_2 & \geq 1 \\ 9x_1 & +11x_3 & \geq 1 \end{cases}$

和 $\begin{cases} \max(y_1+y_2+y_3) \\ 7y_1 + 2y_2 + 9y_3 & \leq 1 \\ 2y_1 + 9y_2 & \leq 1 \\ 9y_1 + 11y_3 & \leq 1 \end{cases}$,注意两者互为对偶问题,只是例子中 $\mathbf A$ 矩阵对称因而无法

体现。Max 问题照抄原矩阵,Min 问题的系数为 A^T . 线性规划的解为 $x=(\frac{1}{20},\frac{1}{10},\frac{1}{20})^T,y=(\frac{1}{20},\frac{1}{10},\frac{1}{20})^T$ 目标函数值均为 $\frac{1}{5}$. 则决策问题的解为 $V_G=\frac{1}{\omega}=5,\,x^*=V_Gx=(\frac{1}{4},\frac{1}{2},\frac{1}{4})^T,y^*=V_Gy=(\frac{1}{4},\frac{1}{2},\frac{1}{4})^T$