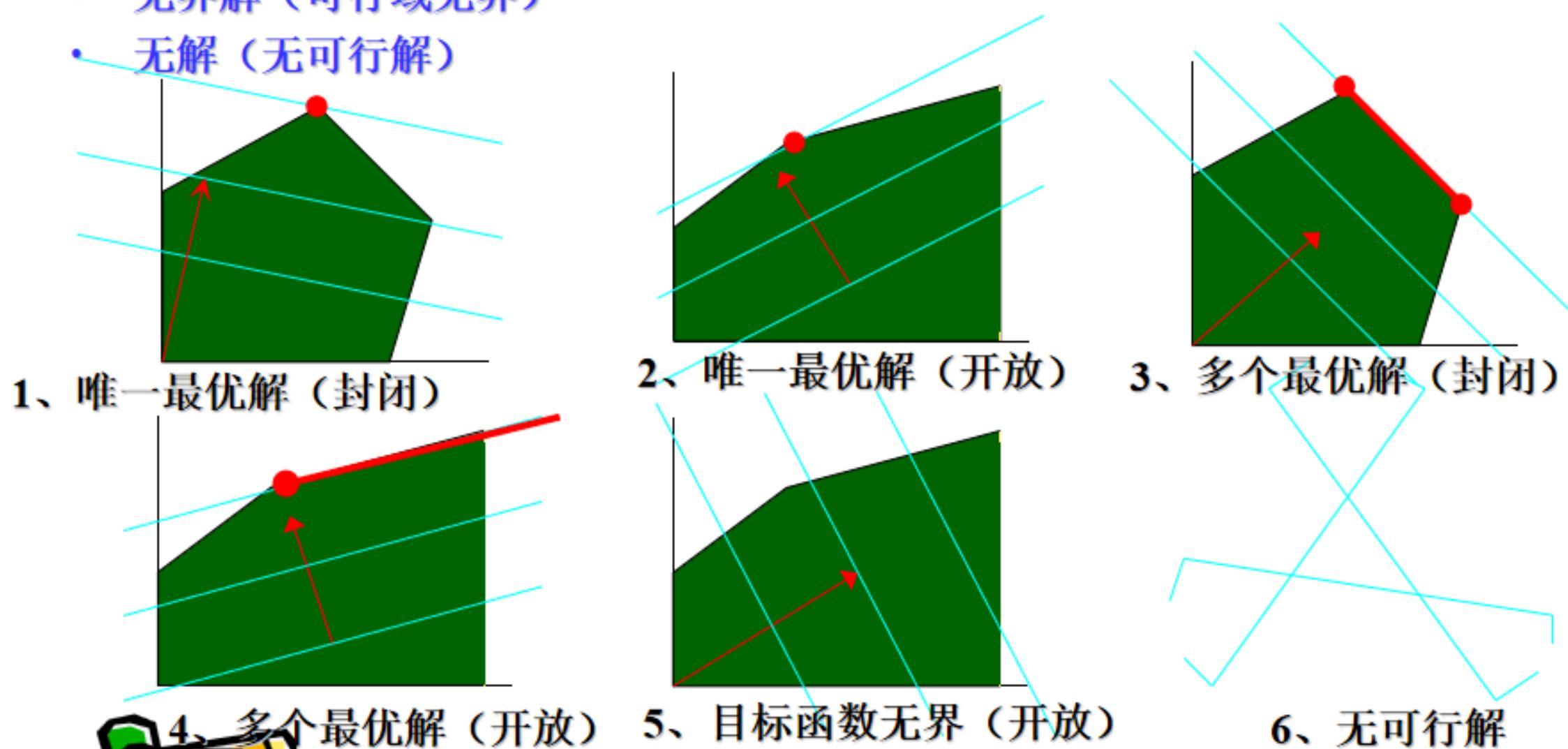




基础知识

线性规划问题图解法求解的几种结果

- 唯一最优解
- 无穷多最优解
- 无界解（可行域无界）
- 无解（无可行解）



结论

1. 线性规划问题解的形式:唯一最优解, 无穷多最优解, 无界解, 无可行解;
 2. 若LP的可行域存在, 即有可行解, 则可行域是一个凸集;
 3. 若LP的最优解存在, 则一定可以在可行域的某个顶点达到, 如果在某两个顶点上达到最优, 则该LP有无穷多最优解;
 4. 用图解法求解LP时, 如果可行域封闭, 可比较可行域的顶点的目标函数值, 得到最优解;
- 注意
 - ✓ 用图解法如果可以得到封闭的可行域, 则一定有最优解存在;
 - ✓ 如果可行域不封闭, 则解的三种形式都可能出现, 必须用目标函数等值线的平移来判断。



7



8

1.3 线性规划问题的几何意义



凸集

- ✓ 如果集合 C 中任意两点 x_1, x_2 , 其连线上的所有点也都是集合 C 中的点, 则称 C 为凸集, 其中 x_1, x_2 的连线可以表示为: $\alpha x_1 + (1-\alpha) x_2$ ($0 < \alpha < 1$)
- ✓ 数学解析式为: $x_1 \in C, x_2 \in C$, 有 $\alpha x_1 + (1-\alpha) x_2 \in C$ ($0 < \alpha < 1$), 则 C 为凸集。

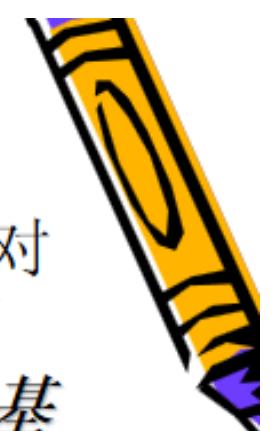
顶点

- ✓ 如果集合 C 中不存在任何两个不同的点 x_1, x_2 , 使 x 为这两点连线上的一
个点, 称 x 为顶点。
- ✓ 对任何 $x_1 \in C, x_2 \in C$, 不存在 $x = \alpha x_1 + (1-\alpha) x_2$ ($0 < \alpha < 1$), 则
称 x 为凸集的顶点。



10

2. 基, 基变量, 非基变量; 基解, 基可行解, 可行基



定义1: 从 n 个变量中任取 m 个变量 $x_{i1}, x_{i2}, \dots, x_{im}$, 若这 m 个变量对
应的系数列向量 $P_{i1}, P_{i2}, \dots, P_{im}$ 线性无关, 即对应系数列向量行列
式 $\neq 0$, 则称 $B = (P_{i1}, P_{i2}, \dots, P_{im})$ 为基矩阵, 简称基, $x_{i1}, x_{i2}, \dots, x_{im}$ 为基
变量, 其余 $n-m$ 变量为非基变量。

定义2: 在约束方程(1.7)中, 令所有非基变量为0, 根据克莱姆
法则, 则(1.7)有唯一解。令 $x_{i1} = \alpha_1, x_{i2} = \alpha_2, \dots, x_{im} = \alpha_m$, 称

$$\begin{cases} x_{i1} = \alpha_1, \dots, x_{im} = \alpha_m \\ x_j = 0, j = 1, \dots, n, j \neq i_1, \dots, i_m \end{cases} \text{为一组基解。}$$

基可行解: 满足(1.8)中的基解为基可行解, 即基解中每一分
量均非负。

可行基: 基可行解对应的基。

退化解: 基变量中有分量为0的解。



线性规划的基可行解就是可行域的顶点。

13

三个基本定理



- ✓ **定理1:** 若线性规划问题存在可行解, 则问题的
可行域是凸集;
- ✓ **定理2:** 线性规划问题的基可行解 X 对应线性规
划问题可行域的顶点;
- ✓ **定理3:** 若线性规划问题有最优解, 一定存在一
个基可行解是最优解。

1.3 单纯形法

单纯形法的基本思想：

从可行域的一个基可行解（顶点）出发，判断是否为最优解，如果不是最优解就转移到另一个较好的基可行解（相邻），如果目标函数达到最优，则已经得到最优解，否则继续转移到其他较好的基可行解（顶点）。

由于基可行解的数目有限，所以在有限次迭代内，可以找到最优解。



3

(2) 人工变量法（大M法）

若给定问题标准化后，系数矩阵中不存在m个线性无关的单位列向量，则在某些约束的左端加一个非负变量 x_{n+i} （人工变量），使得变化后的系数矩阵中恰有m个线性无关的单位列向量，并且在目标函数中减去这些人工变量与一个足够大的正数M的乘积，对于变化后的问题，取m个单位列向量构成的单位子矩阵为初始基，则该基对应的可行解一定是基可行解。

- 原问题的任意基可行解都是变化后问题的基可行解
- 若变化后的问题最优解中不含有非零的人工变量，则该解就是原问题的最优解
- 若变化后的问题中含有非零的人工变量则原问题无可行解

由检验数可以判断解的最优化情况

- (1) 因为所有 $X_j \geq 0$ ，当所有 $\sigma_j < 0$ 时，则 $Z \leq Z^0$ ，则该基可行解对应最优解；
- (2) 因为所有 $X_j \geq 0$ ，当 $\sigma_j \leq 0$ 且存在 $\sigma_j = 0$ ($j=m+1, \dots, n$) 时，则该线性规划问题有无穷多最优解；
- (3) 对基可行解 X^0 ，若存在某个 $\sigma_k > 0$ ，且所有 $a_{ik} \leq 0$ ($P_j \leq 0$)， $i=1, 2, \dots, m$ ，则该问题无界（无界解）；
- (4) 因为所有 $X_j \geq 0$ ，当存在 $\sigma_j > 0$ 时，则该基可行解不是最优解，需要寻找另一个基可行解；

单纯形法原理—单纯形法总结

STEP 0 找到一个初始的基础可行解，确定基变量和非基变量。转

STEP 1。

STEP 1 将目标函数和基变量分别用非基变量表示。转**STEP 2**。

STEP 2 如果目标函数中所有非基变量的检验数全部为非正数，则已经获得最优解，如果全为负数，则为唯一最优解，运算终止。；如果有为0的非基变量检验数，则有无穷多最优解。运算终止。如果有某非基变量检验数为正，且工艺系数全非正，则无界，运算终止。

否则，选取检验数为正数最大的非基变量进基。转**STEP 3**。

STEP 3 选择最小比值对应的基变量离基，进行系数初等行变换，得新的基可行解，转**STEP 1**。

二、两阶段法

- 第一阶段求初始基可行解。给原问题加入人工变量，并构建一个仅含人工变量的目标函数（对人工变量和的相反数求最大），约束条件和原问题的一样。
 - 当第一阶段中目标函数的最优值=0，既人工变量=0，则转入第二阶段；若第一阶段中目标函数的最优值不等于0，既人工变量不等于0，则判断原问题为无解。
- 第二阶段求原问题最优解。将第一阶段计算所得的单纯形表划去人工变量所在的列，并将目标函数换为原问题的目标函数，作为第二阶段的初始单纯形表，以第一阶段的最优解作为初始基可行解，进行进一步的求解。