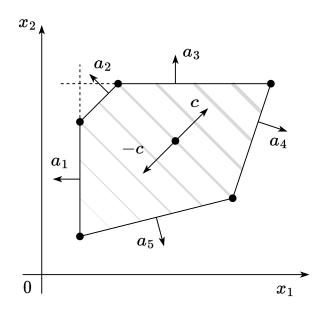
# Задача линейного программирования

# Даня Меркулов

### 1 Примеры задач линейного программирования

### 1.1 Что такое линейное программирование?



В общем случае все задачи с линейной целевой функцией и линейными функциональными ограничениями можно считать задачами линейного программирования. Однако существует несколько стандартных формулировок.

$$\min_{x \in \mathbb{R}^n} c^\top x$$
 (LP.Basic) s.t.  $Ax \leq b$ 

для некоторых векторов  $c\in\mathbb{R}^n$ ,  $b\in\mathbb{R}^m$  и матрицы  $A\in\mathbb{R}^{m\times n}$ , где неравенства — покомпонентные. Мы будем часто использовать эту формулировку для построения интуиции.

Широко используется **стандартная форма** записи задачи линейного программирования. Пусть заданы векторы  $c \in \mathbb{R}^n$ ,  $b \in \mathbb{R}^m$  и матрица  $A \in \mathbb{R}^{m \times n}$ .

$$\begin{aligned} & \min_{x \in \mathbb{R}^n} c^\top x \\ \text{s.t. } & Ax = b \\ & x_i \geq 0, \ i = 1, \dots, n \end{aligned} \tag{LP.Standard}$$







#### 1.2 Задача о диете



Представьте, что вам нужно составить план диеты из некоторых продуктов: бананы, пироги, курица, яйца, рыба. Каждый из продуктов имеет свой вектор питательных веществ. Таким образом, все питательные вещества можно представить в виде матрицы W.

Предположим, что у нас есть вектор требований для каждого питательного вещества  $r \in \mathbb{R}^n$ . Нам нужно найти самую дешёвую диету, которая удовлетворяет всем требованиям:

$$\begin{aligned} \min_{x \in \mathbb{R}^p} c^\top x \\ \text{s.t.} \ Wx \succeq r \\ x_i \geq 0, \ i = 1, \dots, p \end{aligned}$$

Open In Colab







### 1.3 Минимизация выпуклой функции как задача линейного программирования

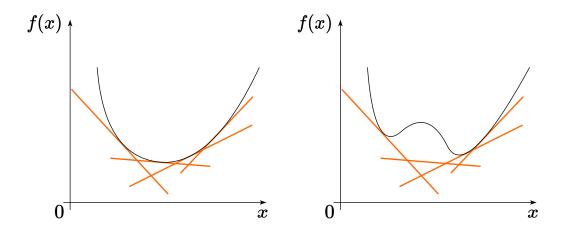


Рисунок 1: Как задача линейного программирования может помочь с общей задачей выпуклой оптимизации

- Функция выпукла, если она может быть представлена как поточечный максимум линейных функций.
- В пространствах большой размерности аппроксимация может потребовать огромного количества
- Существуют более эффективные солверы для выпуклой оптимизации (не сводящиеся к LP).

#### 1.4 Транспортная задача

Типичная транспортная задача заключается в распределении товара от производителей к потребителям. Цель состоит в минимизации общих затрат на транспортировку при соблюдении ограничений на количество товара на каждом источнике и удовлетворении требований к спросу на каждом пункте назначения.



Рисунок 2: Карта Западной Европы. **¿**Open In Colab

Пункт назначения / Источник	Арнем [€/тонна]	Гауда [€/тонна]	Спрос [тонн]
Лондон	n/a	2.5	125
Берлин	2.5	n/a	175
Маастрихт	1.6	2.0	225
Амстердам	1.4	1.0	250
Утрехт	0.8	1.0	225
Гаага	1.4	0.8	200
Макс. производство [тонн]	550	700	

Минимизировать: Стоимость = 
$$\sum_{c \in \Pi$$
ункты назначения  $s \in$  Источники  $T[c,s]x[c,s]$ 

$$\sum_{c \in \Pi \text{ункты назначения}} x[c,s] \leq \Pi \text{оставка}[s] \qquad \forall s \in \text{Источники}$$

$$\sum_{s \in \mathsf{Источники}} x[c,s] = \mathsf{Cпpoc}[c] \qquad \forall c \in \mathsf{\Pi}\mathsf{y}\mathsf{h}\mathsf{k}\mathsf{t}\mathsf{b}\mathsf{i}$$
 назначения

Задачу можно представить в виде следующего графа:

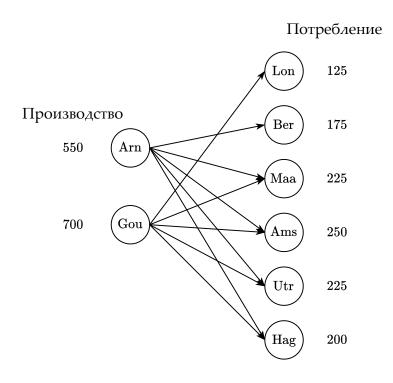


Рисунок 3: Граф, связанный с задачей







# 2 Как получить задачу линейного программирования?

### 2.1 Основные преобразования

• Максимум-минимум

$$\begin{array}{ccc} \min_{x \in \mathbb{R}^n} c^\top x & \max_{x \in \mathbb{R}^n} -c^\top x \\ \text{s.t. } Ax \leq b & \text{s.t. } Ax \leq b \end{array}$$

• Равенство к неравенству

$$Ax = b \leftrightarrow \begin{cases} Ax \le b \\ Ax \ge b \end{cases}$$

• Неравенство к равенству, увеличивая размерность задачи на m.

$$Ax \le b \leftrightarrow \begin{cases} Ax + z = b \\ z \ge 0 \end{cases}$$

• Неотрицательные переменные

$$x \leftrightarrow \begin{cases} x = x_{+} - x_{-} \\ x_{+} \ge 0 \\ x_{-} \ge 0 \end{cases}$$

#### 2.2 Задача аппроксимации Чебышева

$$\min_{x \in \mathbb{R}^n} \|Ax - b\|_{\infty} \leftrightarrow \min_{x \in \mathbb{R}^n} \max_i |a_i^Tx - b_i|$$

Можно записать эквивалентную задачу линейного программирования с заменой максимальной координаты вектора:

$$\begin{aligned} & \min_{t \in \mathbb{R}, x \in \mathbb{R}^n} t \\ \text{s.t. } & a_i^T x - b_i \leq t, \ i = 1, \dots, m \\ & - a_i^T x + b_i \leq t, \ i = 1, \dots, m \end{aligned}$$

# 2.3 Задача $\ell_1$ -аппроксимации

$$\min_{x \in \mathbb{R}^n} \|Ax - b\|_1 \leftrightarrow \min_{x \in \mathbb{R}^n} \sum_{i=1}^m |a_i^Tx - b_i|$$

Можно записать эквивалентную задачу линейного программирования с заменой суммы координат вектора:





# $\min_{t \in \mathbb{R}^m, x \in \mathbb{R}^n} \mathbf{1}^T t$ $\text{s.t. } a_i^Tx - b_i \leq t_i, \ i = 1, \dots, m$ $-a_i^T x + b_i \le t_i, i = 1, ..., m$

# 2.4 Задача смешивания: от нелинейных ограничений к $\Lambda\Pi^{\ 1}$

Производственное предприятие получает заказ на 100 литров раствора с определённой концентрацией (например, 4% сахарного раствора). На складе есть:

Компонент	Caxap (%)	Стоимость (\$/л)
Концентрат А (Добрый кола)	10.6	1.25
Концентрат В (Север кола)	4.5	1.02
Вода (Псыж)	0.0	0.62

Цель: Найти смесь с минимальной стоимостью, которая удовлетворит заказ.

### 2.4.1 Целевая функция

Минимизировать стоимость:

$$\mathsf{Cost} = \sum_{c \in C} x_c P_c$$

где  $x_c$  — объём используемого компонента c, и  $P_c$  — его цена.

#### 2.4.2 Ограничение на объём

Убедитесь, что общий объём V:

$$V = \sum_{c \in C} x_c$$

#### 2.4.2.1 Ограничение на состав

Убедитесь, что содержание сахара — 4%:

$$\bar{A} = \frac{\sum_{c \in C} x_c A_c}{\sum_{c \in C} x_c}$$

Линеаризованная версия:

$$0 = \sum_{c \in C} x_c (A_c - \bar{A})$$

Это можно решить с помощью линейного программирования.



<sup>&</sup>lt;sup>1</sup>Источник

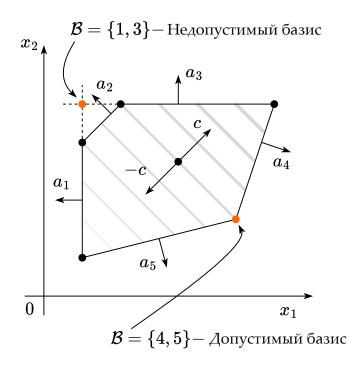






### 3 Симплекс-метод

### 3.1 Геометрия симплекс-метода



Рассмотрим следующую простую формулировку задачи линейного программирования:

$$\min_{x \in \mathbb{R}^n} c^\top x$$
 (LP.Inequality) s.t.  $Ax < b$ 

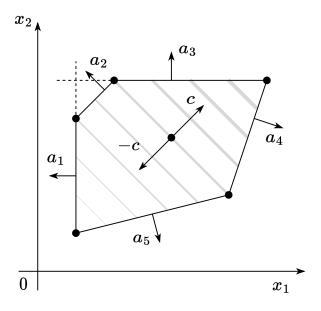
- Определение: базис  $\mathcal{B}$  это подмножество n (целых) чисел между 1 и m, такое что  $\mathrm{rank}A_{\mathcal{B}}=n$ .
- Обратите внимание, что мы можем связать подматрицу  $A_{\mathcal{B}}$  и соответствующую правую часть  $b_{\mathcal{B}}$  с базисом  $\mathcal{B}$ .
- Также мы можем получить точку пересечения всех этих гиперплоскостей из базиса:  $x_{\mathcal{B}} = A_{\mathcal{B}}^{-1} b_{\mathcal{B}}$ .
- Если  $Ax_{\mathcal{B}} \leq b$ , то базис  $\mathcal{B}$  является допустимым.
- Базис  $\mathcal{B}$  оптимален, если  $x_{\mathcal{B}}$  является решением задачи LP.Inequality.
- $x_{\mathcal{B}}$  называют **базисной точкой** или базисным решением (иногда её тоже называют **базисом**).







#### 3.2 Если решение задачи линейного программирования существует, то оно лежит в вершине



# **i** Theorem

- 1. Если задача линейного программирования в стандартной форме имеет непустое бюджетное множество, то существует по крайней мере одна допустимая базисная точка.
- 2. Если задача линейного программирования в стандартной форме имеет решения, то по крайней мере одно из таких решений является оптимальной базисной точкой.
- 3. Если задача линейного программирования в стандартной форме допустима и ограничена, то она имеет оптимальное решение.

Для доказательства см. теорему 13.2 в Numerical Optimization by Jorge Nocedal and Stephen J. Wright

### Верхнеуровневая идея симплекс-метода:

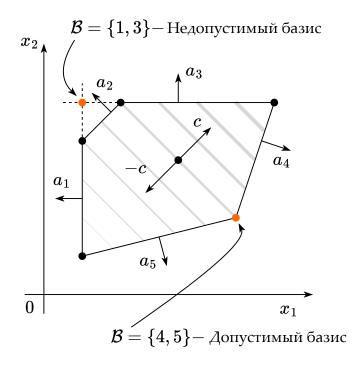
- Убедитесь, что вы находитесь в вершине.
- Проверьте оптимальность.
- Если необходимо, перейдите к другой вершине (измените базис).
- Повторяйте, пока не сойдётесь.







#### 3.3 Оптимальный базис



Поскольку у нас есть базис, мы можем разложить наш целевой вектор c в этом базисе и найти скалярные коэффициенты  $\lambda_{\mathcal{B}}$ :

$$\lambda_{\mathcal{B}}^T A_{\mathcal{B}} = c^T \leftrightarrow \lambda_{\mathcal{B}}^T = c^T A_{\mathcal{B}}^{-1}$$

# i Theorem

Если все компоненты  $\lambda_{\mathcal{B}}$  неположительны и  $\mathcal{B}$  допустим, то  $\mathcal{B}$  оптимален.

**Доказательство** Предположим противное, то есть  $\lambda_{\mathcal{B}} \leq 0$  и  $\mathcal{B}$  допустим, но не оптимален.

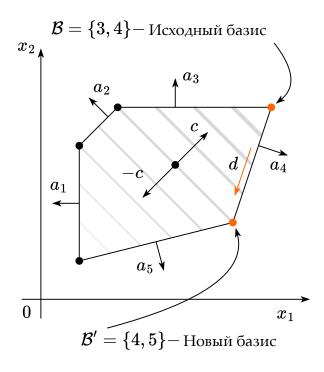
$$\begin{split} \exists x^* : Ax^* \leq b, c^Tx^* < c^Tx_{\mathcal{B}} \\ A_{\mathcal{B}}x^* \leq b_{\mathcal{B}} \mid \lambda_{\mathcal{B}}^T \cdot \leq 0 \\ \lambda_{\mathcal{B}}^T A_{\mathcal{B}}x^* \geq \lambda_{\mathcal{B}}^T b_{\mathcal{B}} \\ c^Tx^* \geq \lambda_{\mathcal{B}}^T A_{\mathcal{B}}x_{\mathcal{B}} \\ c^Tx^* \geq c^Tx_{\mathcal{B}} \end{split}$$





## **3**

#### 3.4 Изменение базиса



Предположим, что некоторые из коэффициентов  $\lambda_{\mathcal{B}}$  положительны. В этом случае необходимо осуществить переход по ребру многогранника к новой вершине, то есть произвести замену базиса.

- Предположим, что у нас есть базис  $\mathcal{B}$ :  $\lambda^T_{\mathcal{B}} = c^T A_{\mathcal{B}}^{-1}$
- Предположим, что  $\lambda_{\mathcal{B}}^k>0$ . Мы хотим удалить k из базиса и сформировать новый:

$$\begin{cases} A_{\mathcal{B}\backslash\{k\}}d = 0 \\ a_k^Td = -1 \end{cases} \qquad c^Td = \lambda_{\mathcal{B}}^TA_{\mathcal{B}}d = \sum_{i=1}^n \lambda_{\mathcal{B}}^i(A_{\mathcal{B}}d)^i = -\lambda_{\mathcal{B}}^k < 0$$

• Для всех  $j \notin \mathcal{B}$  рассчитаем размер шага проекции:

$$\mu_j = \frac{b_j - a_j^T x_{\mathcal{B}}}{a_j^T d}$$

• Определим новую вершину, которую мы добавим в новый базис:

$$\begin{split} t &= \arg\min_{j} \{\mu_{j} \mid \mu_{j} > 0\} \\ \mathcal{B}' &= \mathcal{B} \backslash \{k\} \cup \{t\} \\ x_{\mathcal{B}'} &= x_{\mathcal{B}} + \mu_{t} d = A_{\mathcal{B}'}^{-1} b_{\mathcal{B}'} \end{split}$$

• Обратите внимание, что изменение базиса приводит к уменьшению целевой функции:  $c^Tx_{\mathcal{B}'}=c^T(x_{\mathcal{B}}+\mu_t d)=c^Tx_{\mathcal{B}}+\mu_t c^T d$ 







### 3.5 Поиск начального допустимого базиса

Нам нужно решить следующую задачу:

$$\min_{x \in \mathbb{R}^n} c^\top x$$
 s.t.  $Ax \le b$ 

Предложенный алгоритм требует начального допустимого базиса.

Начнём с переформулировки задачи:

$$\begin{aligned} & \min_{y \in \mathbb{R}^n, z \in \mathbb{R}^n} c^\top (y-z) \\ \text{s.t. } & Ay - Az \leq b \\ & y \geq 0, z \geq 0 \end{aligned} \tag{2}$$

Зная решение задачи (2), можно восстановить решение задачи (1), и наоборот.

$$x=y-z \qquad \Leftrightarrow \qquad y_i=\max(x_i,0), \quad z_i=\max(-x_i,0)$$

Теперь мы попытаемся сформулировать новую задачу линейного программирования, решение которой будет допустимой базисной точкой для Задачи 2. Это означает, что мы сначала запускаем симплексметод для задачи Phase-1, а затем запускаем задачу Phase-2 с известным начальным решением. Обратите внимание, что допустимое базисное решение для Phase-1 должно быть легко вычислимо.

$$\min_{y\in\mathbb{R}^n,z\in\mathbb{R}^n}c^\top(y-z)$$
 s.t.  $Ay-Az\leq b$  (Фаза-2 (главная задача  $\Lambda\Pi$ ))  $y\geq 0,z\geq 0$ 

$$\min_{\substack{\xi\in\mathbb{R}^m,y\in\mathbb{R}^n,z\in\mathbb{R}^n\\\text{s.t. }Ay-Az\leq b+\xi\\y\geq0,z\geq0,\xi\geq0}}\sum_{i=1}^m\xi_i$$
 (Фаза-1)

• Если Фаза-2 (главная задача ЛП) имеет допустимое решение, то оптимум Фаза-1 равен нулю (т.е. все переменные  $\xi_i$  равны нулю).

Доказательство: тривиальная проверка.

• Если оптимум Фаза-1 равен нулю (т.е. все переменные  $\xi_i$  равны нулю), то мы получаем допустимый базис для Фаза-2.

Доказательство: тривиальная проверка.

• Теперь мы знаем, что если мы можем решить задачу Фаза-1, то мы либо найдём начальную точку для симплекс-метода в исходном методе (если переменные  $\xi_i$  равны нулю), либо проверим, что исходная задача не имеет допустимого решения (если переменные  $\xi_i$  не равны нулю).





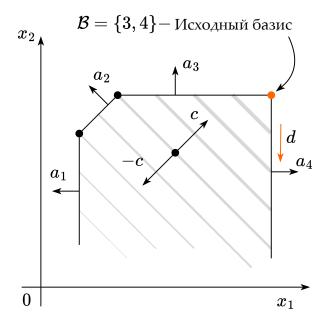


• Но как решить задачу Фаза-1? Она имеет допустимое базисное решение (задача имеет 2n+mпеременных, и точка ниже гарантирует, что 2n+m неравенств удовлетворяются как равенства (активны).)

$$z=0 \quad y=0 \quad \xi_i=\max(0,-b_i)$$

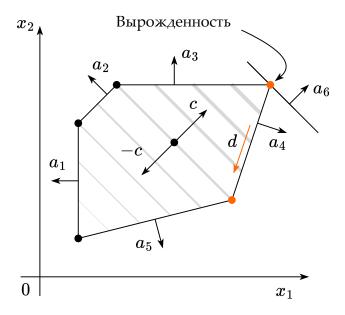
# 4 Сходимость симплекс-метода

### 4.1 Неограниченное бюджетное множество



В этом случае не найдётся ни одного положительного  $\mu_{j}$ .

# 4.2 Вырожденность вершин



Случаи вырожденности требуют особого рассмотрения. В отсутствие вырожденности на каждой итерации гарантируется монотонное убывание значения целевой функции.

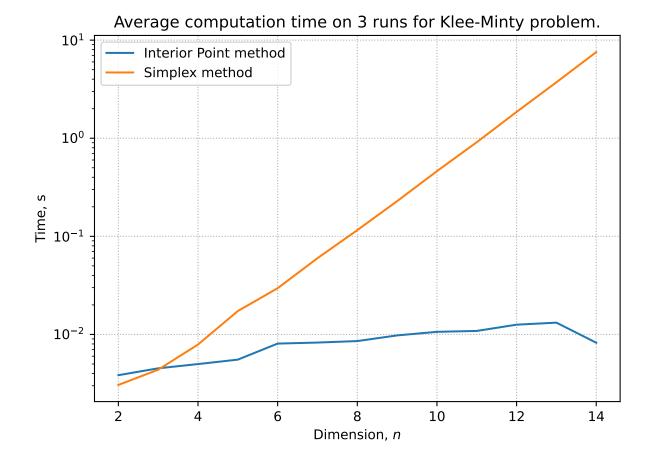






# **3**

#### 4.3 Экспоненциальная сходимость



- Много прикладных задач может быть сформулировано в виде задач линейного программирования.
- Симплекс-метод прост в своей основе, но в худшем случае может работать экспоненциально долго.
- Метод эллипсоидов Хачияна (1979) стал первым алгоритмом с доказанной полиномиальной сложностью для задач ЛП. Однако он обычно работает медленнее, чем симплекс-метод в реальных небольших задачах.
- Основной прорыв метод Кармаркара (1984) для решения задач  $\Pi$  с использованием метода внутренней точки.
- Методы внутренней точки являются последним словом в этой области. Тем не менее, для типовых задач  $\Pi$  качественные реализации симплекс-метода и методов внутренней точки показывают схожую производительность.

#### 4.4 Пример Klee Minty

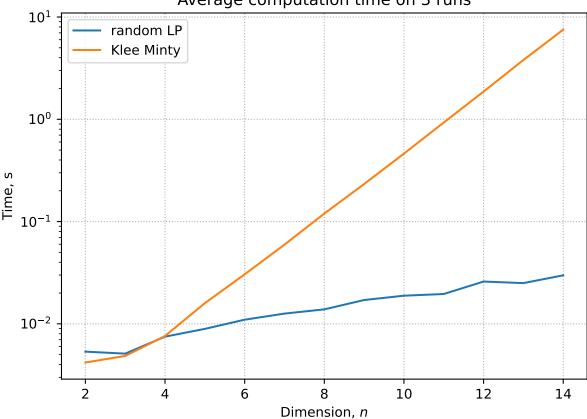
Так как число вершин конечно, сходимость алгоритма гарантирована (за исключением вырожденных случаев, которые здесь не рассматриваются). Тем не менее, сходимость может быть экспоненциально медленной из-за потенциально большого числа вершин. Существует пример, в котором симплекс-метод вынужден пройти через все вершины многогранника.

В следующей задаче симплекс-метод должен проверить  $2^n-1$  вершин с  $x_0=0$ .



$$\begin{aligned} \max_{x \in \mathbb{R}^n} 2^{n-1}x_1 + 2^{n-2}x_2 + \dots + 2x_{n-1} + x_n \\ \text{s.t. } x_1 &\leq 5 \\ 4x_1 + x_2 &\leq 25 \\ 8x_1 + 4x_2 + x_3 &\leq 125 \\ \dots \\ 2^n x_1 + 2^{n-1}x_2 + 2^{n-2}x_3 + \dots + x_n &\leq 5^n \\ x &\geq 0 \end{aligned}$$





# 5 Смешанное целочисленное программирование (МІР)

#### 5.1 Сложность МІР

Рассмотрим следующую задачу смешанного целочисленного программирования (МІР):

$$\begin{split} z &= 8x_1 + 11x_2 + 6x_3 + 4x_4 \to \max_{x_1, x_2, x_3, x_4} \\ \text{s.t.} \ 5x_1 + 7x_2 + 4x_3 + 3x_4 &\leq 14 \\ x_i &\in \{0, 1\} \quad \forall i \end{split} \tag{3}$$







Упростим её до:

$$\begin{split} z &= 8x_1 + 11x_2 + 6x_3 + 4x_4 \to \max_{x_1, x_2, x_3, x_4} \\ \text{s.t.} \ 5x_1 + 7x_2 + 4x_3 + 3x_4 &\leq 14 \\ x_i &\in [0, 1] \quad \forall i \end{split} \tag{4}$$

Оптимальное решение

$$x_1=0, x_2=x_3=x_4=1,\;$$
и  $z=21.$ 

Оптимальное решение

$$x_1=x_2=1, x_3=0.5, x_4=0,$$
 и  $z=22.$ 

- Округление  $x_3 = 0$ : даёт z = 19.
- Округление  $x_3 = 1$ : недопустимо.

# МІР намного сложнее, чем ЛП

- Наивное округление решения, полученного для ЛП-релаксации исходной задачи МІР, может привести к недопустимому или неоптимальному решению.
- Общая задача MIP является NP-трудной задачей.
- Однако, если матрица коэффициентов МІР является полностью унимодулярной матрицей, то она может быть решена за полиномиальное время.

### 5.2 Непредсказуемая сложность МІР

- Трудно предсказать, что будет решено быстро, а что потребует много времени
- 🕏 Код

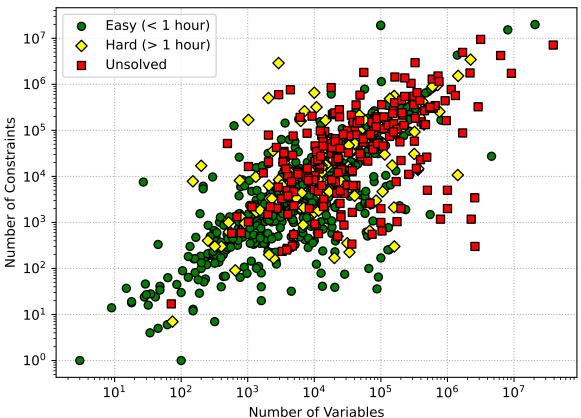












#### 5.3 Прогресс аппаратного vs программного обеспечения

Что бы вы выбрали, если предположить, что вопрос поставлен корректно (вы можете скомпилировать ПО для любого оборудования, и задача в обоих случаях одна и та же)? Мы рассмотрим период с 1992 по 2023 год.

Аппаратное обеспечение

Решение MIP с использованием старого ПО на современном оборудовании

🌢 Программное обеспечение

Решение MIP с использованием современного ПО на старом оборудовании

 $\approx 1.664.510 \, x$  ускорение

Закон Мура утверждает, что вычислительная мощность удваивается каждые 18 месяцев.

 $\approx 2.349.000$  х ускорение





Р. Бикси провёл масштабный эксперимент по сравнению производительности всех версий CPLEX с 1992 по 2007 год и измерил общий прогресс ПО (29000 раз), позже (в 2009 году) он стал одним из основателей Gurobi Optimization, которое дало дополнительное  $\approx 81$  ускорение на MIP.

Оказывается, что если вам нужно решить МІР, лучше использовать старый компьютер и современные методы, чем наоборот, самый новый компьютер и методы начала 1990-х годов!<sup>2</sup>

#### 5.4 Источники

Теория оптимизации (МАТН4230) курс @ СUНК, профессор Тейюн Цень

#### 6 Задачи на дом

- 1. **Производство чехлов.** [20 баллов] Lyzard Corp производит чехлы для следующих продуктов:
  - телефоны
  - наушники
  - ноутбуки

Производственные мощности компании таковы, что при полной загрузке производства выпуском чехлов для наушников, мы можем произвести 5000 штук в день. Если мы посвятим всю производственную мощность чехлам для телефонов или ноутбуков, мы можем произвести 4000 или 2000 штук в день.

Производственный цикл — одна неделя (6 рабочих дней), и недельную продукцию необходимо разместить на складе до отгрузки. Хранение 1000 чехлов для наушников (включая упаковку) занимает 30 кубических футов. Хранение 1000 чехлов для телефонов (включая упаковку) занимает 50 кубических футов, а 1000 чехлов для ноутбуков — 200 кубических футов. Доступный складской объём — 1500 кубических футов. В силу коммерческих соглашений Lyzard Corp должна поставлять не менее 6000 чехлов для наушников и 4000 чехлов для ноутбуков в неделю для усиления распространения продукта. Отдел маркетинга оценивает, что недельный спрос на чехлы для наушников, телефонов и ноутбуков не превышает 15 000, 12 000 и 8000 единиц соответственно; следовательно, компания не хочет производить больше этих объёмов для указанных видов чехлов.

Наконец, чистая прибыль на один чехол для наушников, чехол для телефона и чехол для ноутбука составляет 5, 7 и 12 долларов соответственно.

Цель — определить производственный график, который максимизирует общий чистый доход.

- 1. Напишите формулировку задачи линейного программирования для этой задачи. Используйте следующие переменные:
  - $y_1$  = количество чехлов для наушников, произведенных за неделю,
  - $y_2$  = количество чехлов для телефонов, произведенных за неделю,
  - $y_3$  = количество чехлов для ноутбуков, произведенных за неделю.

<sup>&</sup>lt;sup>2</sup>R. Bixby report Recent study







2. Найдите решение задачи с помощью РуОМО

```
!pip install pyomo
! sudo apt-get install glpk-utils --quiet # GLPK
! sudo apt-get install coinor-cbc --quiet # CoinOR
```

- 3. Проведите анализ чувствительности. Какое ограничение можно ослабить, чтобы увеличить прибыль? Докажите это численно.
- 2. Докажите оптимальность решения [10 баллов]

$$x = \left(\frac{7}{3}, 0, \frac{1}{3}\right)^T$$

для следующей задачи линейного программирования:

$$\begin{split} 9x_1 + 3x_2 + 7x_3 &\to \max_{x \in \mathbb{R}^3} \\ \text{s.t.} \ 2x_1 + x_2 + 3x_3 &\leq 6 \\ 5x_1 + 4x_2 + x_3 &\leq 12 \\ 3x_3 &\leq 1, \\ x_1, x_2, x_3 &\geq 0 \end{split}$$

В этой задаче нельзя использовать никакие численные алгоритмы.

- 3. [10 баллов] предположим, небольшая мастерская делает деревянные игрушки, где на каждый игрушечный поезд требуется одна заготовка древесины и 2 банки краски, а на каждую игрушечную лодку одна заготовка древесины и 1 банка краски. Прибыль с одного поезда составляет 30 долларов, с одной лодки 20 долларов. Имея запас 80 заготовок древесины и 100 банок краски, какое количество каждой из игрушек следует произвести, чтобы максимизировать прибыль?
  - 1. Запишите оптимизационную задачу в стандартной форме, записывая все ограничения в виде неравенств.
  - 2. Нарисуйте допустимое множество и определите  $p^*$  и  $x^*$
  - 3. Другая интерпретация множителей  $\Lambda$ агранжа анализ чувствительности к изменению ограничений. Предположим, что мастерская нашла больше заготовок древесины;  $\lambda_k$  ассоциированная с ограничением на древесину, будет равна частной производной  $-p^*$  по отношению к тому, насколько больше древесины стало доступно. Предположим, что запас увеличился на одну заготовку древесины. Используйте  $\lambda^*$  для оценки того, насколько увеличится прибыль, без решения обновленной оптимизационной задачи. Как это согласуется с приведённой выше ценовой интерпретацией множителей  $\Lambda$ агранжа? source