

# Линейное программирование

**МЕТОДЫ ВЫПУКЛОЙ ОПТИМИЗАЦИИ** 

НЕДЕЛЯ 6



## Линейное программирование и симплекс-метод

## Семинар

Оптимизация для всех! ЦУ



# Линейное программирование

## Линейное программирование. Общие формы



Для некоторых векторов  $c \in \mathbb{R}^n$ ,  $b \in \mathbb{R}^m$  и матрицы  $A \in \mathbb{R}^{m \times n}$ 

• Базовая форма задачи линейного программирования:

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

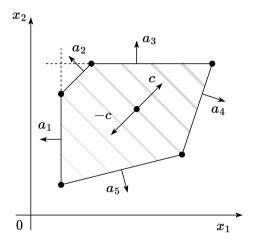


Рисунок 1. Иллюстрация задачи линейного программирования.

## Линейное программирование. Общие формы



Для некоторых векторов  $c \in \mathbb{R}^n$ ,  $b \in \mathbb{R}^m$  и матрицы  $A \in \mathbb{R}^{m \times n}$ 

• Базовая форма задачи линейного программирования:

$$\min_{x \in \mathbb{R}^n} c^\top x$$

(LP.Basic)

$$\text{s.t. } Ax \leq b$$

• Стандартная форма задачи линейного программирования:

$$\min_{x \in \mathbb{R}^n} c^\top x$$

(LP.Standard)

$$s.t. \ Ax = b$$

$$x_i \geq 0, \ i=1,\dots,n$$

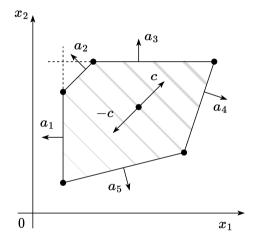


Рисунок 1. Иллюстрация задачи линейного программирования.



## Симплекс-метод



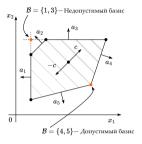


Рисунок 2. Основные понятия симплекс-метода.

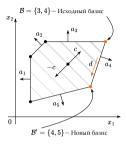


Рисунок 3. Изменение базиса симплекс-метода.

- і Основные понятия симплекс-метода
- Базис B является подмножеством n (целых) чисел между 1 и m, таких что rank  $A_B=n$ . Обратите внимание, что мы можем связать подматрицу  $A_B$  и соответствующую правую часть  $b_B$  с базисом B. Также мы можем получить точку пересечения всех этих гиперплоскостей из базиса:  $x_B=A_B^{-1}b_B$ .





 $\mathcal{B} = \{3,4\}$  — Исходивій базис  $a_2$   $a_3$   $a_4$   $a_4$   $a_4$   $a_5$   $a_5$   $a_5$   $a_6$   $a_6$   $a_7$   $a_8$   $a_8$ 

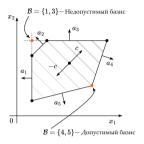
Рисунок 2. Основные понятия симплекс-метода.

Рисунок 3. Изменение базиса симплекс-метода.

#### і Основные понятия симплекс-метода

- Базис B является подмножеством n (целых) чисел между 1 и m, таких что  $\mathrm{rank}A_B=n$ . Обратите внимание, что мы можем связать подматрицу  $A_B$  и соответствующую правую часть  $b_B$  с базисом B. Также мы можем получить точку пересечения всех этих гиперплоскостей из базиса:  $x_B=A_B^{-1}b_B$ .
- Если  $Ax_B \leq b$ , то базис B является **допустимым**.





 $\mathcal{B} = \{3,4\}$ — Исходивій базис  $a_2$   $a_3$   $a_4$   $a_4$   $a_4$   $a_5$   $a_5$   $a_6$   $a_6$   $a_6$   $a_7$   $a_8$   $a_8$  a

Рисунок 2. Основные понятия симплекс-метода.

Рисунок 3. Изменение базиса симплекс-метода.

#### і Основные понятия симплекс-метода

- Базис B является подмножеством n (целых) чисел между 1 и m, таких что rank  $A_B=n$ . Обратите внимание, что мы можем связать подматрицу  $A_B$  и соответствующую правую часть  $b_B$  с базисом B. Также мы можем получить точку пересечения всех этих гиперплоскостей из базиса:  $x_B=A_B^{-1}b_B$ .
- Если  $Ax_B \le b$ , то базис B является **допустимым**.
- Базис B является **оптимальным**, если  $x_B$  является оптимумом LP . Basic.





 $\mathcal{B} = \{3,4\}$  — Исходивій базис  $x_2$   $a_1$   $a_2$   $a_3$   $a_4$   $a_4$   $a_4$   $a_5$   $a_5$ 

Рисунок 4. Основные понятия симплекс-метода.

Рисунок 5. Изменение базиса симплекс-метода.

#### і Интуиция симплекс-метода

• Алгоритм симплекс-метода последовательно перемещается по рёбрам многогранника, в каждой вершине выбирая ребро, которое обеспечивает наибольшее уменьшение величины  $c^{\top}x$ 





 $\mathcal{B} = \{3,4\}$ — Исходивій базис  $a_2$   $a_3$   $a_4$   $a_4$   $a_4$   $a_5$   $a_5$   $a_6$   $a_7$   $a_8$   $a_8$  a

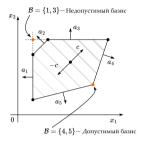
Рисунок 4. Основные понятия симплекс-метода.

Рисунок 5. Изменение базиса симплекс-метода.

#### і Интуиция симплекс-метода

- Алгоритм симплекс-метода последовательно перемещается по рёбрам многогранника, в каждой вершине выбирая ребро, которое обеспечивает наибольшее уменьшение величины  $c^{\top}x$
- Процесс либо завершается в некоторой вершине, либо уходит по неограниченному ребру, что означает неограниченность задачи снизу ( $-\infty$  оптимум)





 $\mathcal{B} = \{3,4\}$ — Исходивій базис  $a_2$   $a_3$   $a_4$   $a_4$   $a_4$   $a_5$   $a_5$   $a_6$   $a_6$   $a_7$   $a_8$   $a_8$  a

Рисунок 6. Основные понятия симплекс-метода.

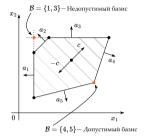
Рисунок 7. Изменение базиса симплекс-метода.



Существование решения стандартной задачи линейного программирования

1. Если стандартная задача линейного программирования имеет непустое допустимое множество, то существует по крайней мере одна допустимая точка базиса





 $\mathcal{B} = \{3,4\}$  – Исходный базис  $a_2$  —  $a_3$  —  $a_4$  —  $a_4$  —  $a_5$  —  $a_5$ 

Рисунок 6. Основные понятия симплекс-метода.

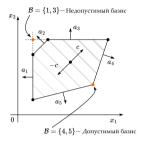
Рисунок 7. Изменение базиса симплекс-метода.



Существование решения стандартной задачи линейного программирования

- 1. Если стандартная задача линейного программирования имеет непустое допустимое множество, то существует по крайней мере одна допустимая точка базиса
- 2. Если стандартная задача линейного программирования имеет решения, то по крайней мере одно из таких решений является оптимальной точкой базиса.





 $\mathcal{B} = \{3,4\}$  — Исходный базис  $a_2$  —  $a_3$  —  $a_4$  —  $a_4$  —  $a_5$  —  $a_5$ 

Рисунок 6. Основные понятия симплекс-метода.

Рисунок 7. Изменение базиса симплекс-метода.



Существование решения стандартной задачи линейного программирования

- 1. Если стандартная задача линейного программирования имеет непустое допустимое множество, то существует по крайней мере одна допустимая точка базиса
- 2. Если стандартная задача линейного программирования имеет решения, то по крайней мере одно из таких решений является оптимальной точкой базиса.
- 3. Если стандартная задача линейного программирования является допустимой и ограниченной, то она имеет оптимальное решение.



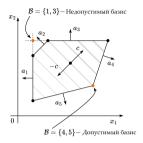


Рисунок 8. Основные понятия симплекс-метода.

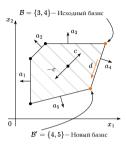


Рисунок 9. Изменение базиса симплекс-метода.

Теорема об оптимуме в вершине

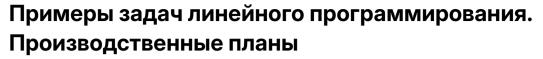
Пусть  $\lambda_B$  будут координатами нашего вектора c в базисе B:

$$\lambda_B^\top A_B = c^\top \leftrightarrow \lambda_B^\top = c^\top A_B^{-1}$$

Если все компоненты  $\lambda_B$  неотрицательны и B является допустимым, то B является оптимальным.



# Примеры задач линейного программирования





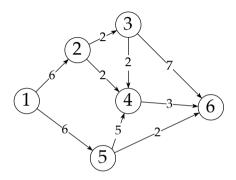
Предположим, вы думаете о том, чтобы начать бизнес по производству Продукта X.

Давайте найдем максимальную недельную прибыль для вашего бизнеса в 🗬 Production Plan Problem.



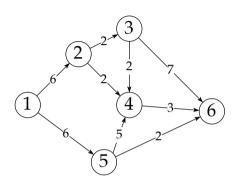
# Максимальный поток и минимальный разрез





Узлы представляют собой маршрутизаторы, рёбра представляют собой каналы связи; каждому узлу соответствует пропускная способность — узел 1 может общаться с узлом 2 до 6 Мбит/с, узел 2 может общаться с узлом 4 до 2 Мбит/с и т.д.



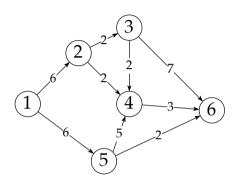


Узлы представляют собой маршрутизаторы, рёбра представляют собой каналы связи; каждому узлу соответствует пропускная способность — узел 1 может общаться с узлом 2 до 6 Мбит/с, узел 2 может общаться с узлом 4 до 2 Мбит/с и т.д.

#### Вопрос:

 Сеть узлов и рёбер представляет собой каналы связи, каждый с указанной пропускной способностью.



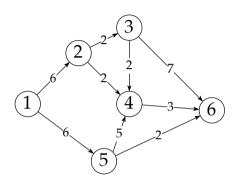


Узлы представляют собой маршрутизаторы, рёбра представляют собой каналы связи; каждому узлу соответствует пропускная способность — узел 1 может общаться с узлом 2 до 6 Мбит/с, узел 2 может общаться с узлом 4 до 2 Мбит/с и т.д.

#### Вопрос:

- Сеть узлов и рёбер представляет собой каналы связи, каждый с указанной пропускной способностью.
- Пример: Может ли узел 1 (источник) общаться с узлом 6 (сток) на 6 Мбит/с? 12 Мбит/с? Какова максимальная скорость?



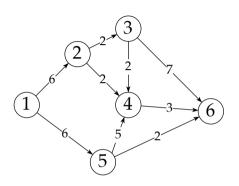


Узлы представляют собой маршрутизаторы, рёбра представляют собой каналы связи; каждому узлу соответствует пропускная способность — узел 1 может общаться с узлом 2 до 6 Мбит/с, узел 2 может общаться с узлом 4 до 2 Мбит/с и т.д.

#### Вопрос:

- Сеть узлов и рёбер представляет собой каналы связи, каждый с указанной пропускной способностью.
- Пример: Может ли узел 1 (источник) общаться с узлом 6 (сток) на 6 Мбит/с? 12 Мбит/с? Какова максимальная скорость?





Узлы представляют собой маршрутизаторы, рёбра представляют собой каналы связи; каждому узлу соответствует пропускная способность — узел 1 может общаться с узлом 2 до 6 Мбит/с, узел 2 может общаться с узлом 4 до 2 Мбит/с и т.д.

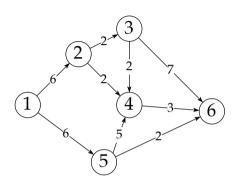
#### Вопрос:

- Сеть узлов и рёбер представляет собой каналы связи, каждый с указанной пропускной способностью.
- Пример: Может ли узел 1 (источник) общаться с узлом 6 (сток) на 6 Мбит/с? 12 Мбит/с? Какова максимальная скорость?

#### Матрица пропускных способностей:

$$C = \begin{bmatrix} 0 & 6 & 0 & 0 & 6 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 2 & 0 & 7 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & 5 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$





Узлы представляют собой маршрутизаторы, рёбра представляют собой каналы связи; каждому узлу соответствует пропускная способность — узел 1 может общаться с узлом 2 до 6 Мбит/с, узел 2 может общаться с узлом 4 до 2 Мбит/с и т.д.

#### Вопрос:

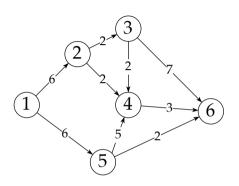
- Сеть узлов и рёбер представляет собой каналы связи, каждый с указанной пропускной способностью.
- Пример: Может ли узел 1 (источник) общаться с узлом 6 (сток) на 6 Мбит/с? 12 Мбит/с? Какова максимальная скорость?

#### Матрица пропускных способностей:

$$C = \begin{bmatrix} 0 & 6 & 0 & 0 & 6 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 2 & 0 & 7 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & 5 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

**Матрица потоков:** X[i,j] представляет собой поток от узла i к узлу j.





Узлы представляют собой маршрутизаторы, рёбра представляют собой каналы связи; каждому узлу соответствует пропускная способность — узел 1 может общаться с узлом 2 до 6 Мбит/с, узел 2 может общаться с узлом 4 до 2 Мбит/с и т.д.

#### Вопрос:

- Сеть узлов и рёбер представляет собой каналы связи, каждый с указанной пропускной способностью.
- Пример: Может ли узел 1 (источник) общаться с узлом 6 (сток) на 6 Мбит/с? 12 Мбит/с? Какова максимальная скорость?

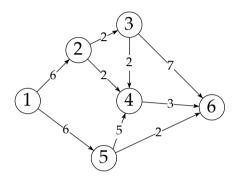
#### Матрица пропускных способностей:

$$C = \begin{bmatrix} 0 & 6 & 0 & 0 & 6 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 2 & 0 & 7 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & 5 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

**Матрица потоков:** X[i,j] представляет собой поток от узла i к узлу j. **Ограничения:** 

$$0 \leq X \qquad X \leq C$$
 Сохранение потока:  $\sum_{j=2}^N X(i,j) = \sum_{k=1}^{N-1} X(k,i), \; i=2,\dots,N-1$ 

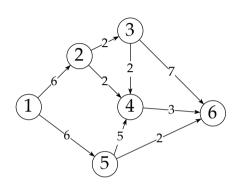




Данная настройка, когда все, что производится источником, будет идти в сток. Поток сети просто сумма всего, что выходит из источника:

$$\sum_{i=2}^{N} X(1,i)$$
 (Поток)





Данная настройка, когда все, что производится источником, будет идти в сток. Поток сети просто сумма всего, что выходит из источника:

$$\sum_{i=2}^{N} X(1,i)$$
 (Поток

максимизировать  $\langle X, S \rangle$ 

при ограничениях 
$$-X \leq 0$$

$$X \le C$$
 
$$\langle X, L_n \rangle = 0, \ n = 2, \dots, N-1,$$

(Задача о максимальном потоке)

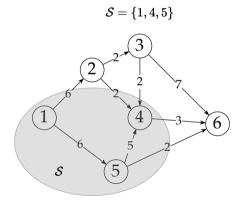
 $L_n$  состоит из одного столбца (n) единиц (кроме последней строки) минус одна строка (также n) единиц (кроме первого столбца).

$$S = \begin{bmatrix} 0 & 1 & \cdots & 1 \\ 0 & 0 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & 0 \end{bmatrix}, \quad L_2 = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & 0 & -1 & \cdots & -1 \\ 0 & 1 & 0 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & 0 & 0 & \cdots & 0 \end{bmatrix}.$$

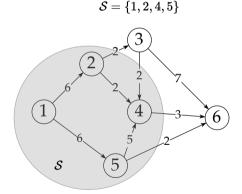
## Пример задачи о минимальном разрезе



Разрез сети разделяет вершины на два множества: одно содержит источник (мы называем это множество  $\mathcal{S}$ ), и одно содержит сток. Пропускная способность разреза — это общая величина рёбер, выходящих из  $\mathcal{S}$  — мы разделяем множества, «отрезая поток» по этим рёбрам.



Рёбра в разрезе:  $1 \to 2, 4 \to 6$ , и  $5 \to 6$ . Пропускная способность этого разреза: 6+3+2=11.



Рёбра в разрезе:  $2 \to 3, 4 \to 6$ , и  $5 \to 6$ . Пропускная способность этого разреза: 2+3+2=7.





Посмотрите на различные практические приложения задач линейного программирования и симплекс-метода в Related Collab Notebook.