

オペレーションズ・リサーチ I (3)

田中 俊二

shunji.tanaka@okayama-u.ac.jp

本文書のライセンスは CC-BY-SA にしています

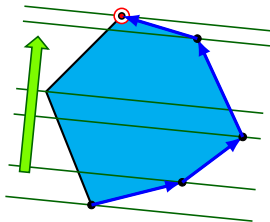


スケジュール

No.	内容
1	オペレーションズ・リサーチと最適化，線形計画問題の基礎 (1)
2	線形計画問題の基礎 (2)，線形計画問題の標準形
3	シンプレックス (単体) 法 1
4	シンプレックス (単体) 法 2，2 段階シンプレックス法
5	双対問題，双対定理，相補性定理
6	双対シンプレックス法，ファルカス補題，感度分析
7	内点法

シンプレックス法の基本方針

1. 実行可能領域が多面体 + 目的関数が線形
 - 最適解 (存在するなら) は多面体の端点 \Rightarrow 端点だけに注目
 - 端点：連立 1 次方程式の解
2. 実行可能領域が凸多面体
 - 目的関数の値が毎回増加するように、順番に端点を調べる
 - すべての端点を調べるよりはるかに効率的
 - 次の端点への移動：掃き出し法 (ガウスの消去法) と同様の操作



対象とする線形計画問題・仮定

線形計画問題 (等式標準形)

$$\begin{aligned} \max \quad & c^T x \\ \text{s.t.} \quad & Ax = b \\ & x \geq 0 \end{aligned}$$

x : n 次元ベクトル. 第 j 成分 x_j
 A : $m \times n$ 行列. (i, j) 成分 a_{ij}
 b : m 次元ベクトル. 第 i 成分 b_i
 c : n 次元ベクトル. 第 j 成分 c_j

仮定

最適解を持つ. また, 係数行列 A の各行は 1 次独立

1 次独立ではない例 (その 1)

$$x_1 + 2x_2 - x_3 + 2x_4 = 1 \quad (\text{制約 1})$$

$$2x_1 - x_2 + 2x_3 + x_4 = 3 \quad (\text{制約 2})$$

$$3x_1 + x_2 + x_3 + 3x_4 = 4 \quad (\text{制約 3})$$

$$a'_1 = (1, 2, -1, 2) \quad (\text{制約 1})$$

$$a'_2 = (2, -1, 2, 1) \quad (\text{制約 2})$$

$$a'_3 = (3, 1, 1, 3) \quad (\text{制約 3})$$

$$a'_3 = a'_1 + a'_2$$

(制約 3) = (制約 1) + (制約 2) なので (制約 3) は **不要**

1 次独立ではない例 (その 2)

$$x_1 + 2x_2 - x_3 + 2x_4 = 1 \quad (\text{制約 1})$$

$$2x_1 - x_2 + 2x_3 + x_4 = 3 \quad (\text{制約 2})$$

$$3x_1 + x_2 + x_3 + 3x_4 = 5 \quad (\text{制約 3})$$

$$a'_3 = a'_1 + a'_2$$

$$5 \neq 1 + 3$$

(制約 1), (制約 2), (制約 3) が同時に成り立つことはないので **実行不可能**

ここからの説明の流れ

1. 実行可能領域の端点の求め方
 - 基底変数・非基底変数
 - 実行可能基底解
2. 目的関数の増加方向に端点を辿る方法
 - 相対コスト係数
 - 基底変数・非基底変数の入れ替え
3. 各端点における計算の簡略化
 - シンプレックスタブロー (単体表)
 - ピボット操作

ここからの説明の流れ

1. 実行可能領域の端点の求め方

- 基底変数・非基底変数
- 実行可能基底解

2. 目的関数の増加方向に端点を辿る方法

- 相対コスト係数
- 基底変数・非基底変数の入れ替え

3. 各端点における計算の簡略化

- シンプレックスタブロー (単体表)
- ピボット操作

実行可能領域の端点の求め方

線形計画問題 (等式標準形)

$$\max \quad c^T x$$

$$\text{s.t.} \quad Ax = b$$

$$x \geq 0$$

x : n 次元ベクトル. 第 j 成分 x_j

A : $m \times n$ 行列. (i, j) 成分 a_{ij} . 各行は 1 次独立

b : m 次元ベクトル. 第 i 成分 b_i

c : n 次元ベクトル. 第 j 成分 c_j

端点の求め方

実行可能領域の端点の求め方

線形計画問題 (等式標準形)

$$\max \quad c^T x$$

$$\text{s.t.} \quad Ax = b$$

$$x \geq 0$$

x : n 次元ベクトル. 第 j 成分 x_j

A : $m \times n$ 行列. (i, j) 成分 a_{ij} . 各行は 1 次独立

b : m 次元ベクトル. 第 i 成分 b_i

c : n 次元ベクトル. 第 j 成分 c_j

端点の求め方

2 次元平面 2 つの直線の交点: 1 次方程式 $\times 2$

実行可能領域の端点の求め方

線形計画問題 (等式標準形)

$$\max \quad c^T x$$

$$\text{s.t.} \quad Ax = b$$

$$x \geq 0$$

x : n 次元ベクトル. 第 j 成分 x_j

A : $m \times n$ 行列. (i, j) 成分 a_{ij} . 各行は 1 次独立

b : m 次元ベクトル. 第 i 成分 b_i

c : n 次元ベクトル. 第 j 成分 c_j

端点の求め方

2 次元平面 2 つの直線の交点: 1 次方程式 $\times 2$

3 次元空間 3 つの平面の交点: 1 次方程式 $\times 3$

実行可能領域の端点の求め方

線形計画問題 (等式標準形)

$$\max \quad c^T x$$

$$\text{s.t.} \quad Ax = b$$

$$x \geq 0$$

x : n 次元ベクトル. 第 j 成分 x_j

A : $m \times n$ 行列. (i, j) 成分 a_{ij} . 各行は 1 次独立

b : m 次元ベクトル. 第 i 成分 b_i

c : n 次元ベクトル. 第 j 成分 c_j

端点の求め方

2 次元平面 2 つの直線の交点: 1 次方程式 $\times 2$

3 次元空間 3 つの平面の交点: 1 次方程式 $\times 3$

n 次元空間 n 個の超平面 (hyperplane) の交点: 1 次方程式 $\times n$

実行可能領域の端点の求め方

線形計画問題 (等式標準形)

$$\max \quad c^T x$$

$$\text{s.t.} \quad Ax = b$$

$$x \geq 0$$

x : n 次元ベクトル. 第 j 成分 x_j

A : $m \times n$ 行列. (i, j) 成分 a_{ij} . 各行は 1 次独立

b : m 次元ベクトル. 第 i 成分 b_i

c : n 次元ベクトル. 第 j 成分 c_j

端点の求め方

2 次元平面 2 つの直線の交点: 1 次方程式 $\times 2$

3 次元空間 3 つの平面の交点: 1 次方程式 $\times 3$

n 次元空間 n 個の超平面 (hyperplane) の交点: 1 次方程式 $\times n$

等式標準形の場合

- m 個の 1 次方程式 $Ax = b$
- $n - m$ 個の 1 次方程式 $x_{i_1} = 0, x_{i_2} = 0, \dots, x_{i_{n-m}} = 0$ ($1 \leq i_1, i_2, \dots, i_{n-m} \leq n$)

実行可能領域の端点の求め方

線形計画問題 (等式標準形)

$$\max \mathbf{c}^T \mathbf{x}$$

$$\text{s.t. } \mathbf{Ax} = \mathbf{b}$$

$$\mathbf{x} \geq \mathbf{0}$$

\mathbf{x} : n 次元ベクトル. 第 j 成分 x_j

\mathbf{A} : $m \times n$ 行列. (i, j) 成分 a_{ij} . 各行は 1 次独立

\mathbf{b} : m 次元ベクトル. 第 i 成分 b_i

\mathbf{c} : n 次元ベクトル. 第 j 成分 c_j

端点の求め方

2 次元平面 2 つの直線の交点: 1 次方程式 $\times 2$

3 次元空間 3 つの平面の交点: 1 次方程式 $\times 3$

n 次元空間 n 個の超平面 (hyperplane) の交点: 1 次方程式 $\times n$

等式標準形の場合

- m 個の 1 次方程式 $\mathbf{Ax} = \mathbf{b}$
- $n - m$ 個の 1 次方程式 $x_{i_1} = 0, x_{i_2} = 0, \dots, x_{i_{n-m}} = 0$ ($1 \leq i_1, i_2, \dots, i_{n-m} \leq n$)
- 式を簡単化するため $i_1 = m + 1, i_2 = m + 2, \dots, i_{n-m} = n$ と仮定
(決定変数の番号を付け替えればよい)
- つまり $x_{m+1} = x_{m+2} = \dots = x_n = 0$

実行可能領域の端点の求め方 (続き)

決定変数ベクトルの分割

- 決定変数ベクトル: $\mathbf{x} = \begin{pmatrix} \mathbf{x}_B \\ \mathbf{x}_N \end{pmatrix}$ (\mathbf{x}_N : $x_{m+1} = x_{m+2} = \dots = x_n = 0$ とした部分)
- A も \mathbf{x} に合わせて $A = \begin{pmatrix} A_B & A_N \end{pmatrix}$ と分割

$$\begin{array}{l} \boxed{A\mathbf{x} = \mathbf{b}} \implies \boxed{\begin{pmatrix} A_B & A_N \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \mathbf{x}_B \\ \mathbf{x}_N \end{pmatrix} = \mathbf{b}} \\ \implies \boxed{\begin{pmatrix} A_B & A_N \\ O & I \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \mathbf{x}_B \\ \mathbf{x}_N \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \mathbf{b} \\ \mathbf{0} \end{pmatrix}} \\ \\ \boxed{\begin{matrix} x_{m+1} = 0 \\ \dots \\ x_n = 0 \end{matrix}} \implies \boxed{\mathbf{x}_N = \begin{pmatrix} O & I \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \mathbf{x}_B \\ \mathbf{x}_N \end{pmatrix} = \mathbf{0}} \\ \implies \boxed{\begin{pmatrix} A_B & A_N \\ O & I \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \mathbf{x}_B \\ \mathbf{x}_N \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \mathbf{b} \\ \mathbf{0} \end{pmatrix}} \end{array}$$

$$\boxed{\begin{pmatrix} A_B & A_N \\ O & I \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \mathbf{x}_B \\ \mathbf{x}_N \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \mathbf{b} \\ \mathbf{0} \end{pmatrix} \text{ が唯一解を持つ}} \iff \boxed{\begin{pmatrix} A_B & A_N \\ O & I \end{pmatrix} \text{ が正則}} \iff \boxed{A_B \text{ が正則}}$$

A_B が正則になるよう $\mathbf{x}_B, \mathbf{x}_N$ を決める必要がある (正則でない \Rightarrow 端点ではない)

基底変数と非基底変数

A_B が正則 $\iff A_B$ の列が 1 次独立 $\iff A_B$ の列が \mathbb{R}^m の基底

基底変数 (basic variable) ・ 非基底変数 (nonbasic variable)

基底変数 x_1, x_2, \dots, x_m (ベクトル \mathbf{x}_B)

非基底変数 $x_{m+1}, x_{m+2}, \dots, x_n$ (ベクトル \mathbf{x}_N)

$$\begin{pmatrix} A_B & A_N \\ O & I \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \mathbf{x}_B \\ \mathbf{x}_N \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \mathbf{b} \\ \mathbf{0} \end{pmatrix} \iff \begin{matrix} A_B \mathbf{x}_B = \mathbf{b} \\ \mathbf{x}_N = \mathbf{0} \end{matrix} \iff \mathbf{x} = \begin{pmatrix} \mathbf{x}_B \\ \mathbf{x}_N \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} A_B^{-1} \mathbf{b} \\ \mathbf{0} \end{pmatrix}$$

基底解 (basic solution) ・ 実行可能基底解 (basic feasible solution)

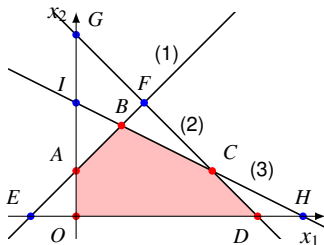
基底解 非基底変数 \mathbf{x}_N を $\mathbf{0}$ として得られる解 $\mathbf{x} = \begin{pmatrix} \mathbf{x}_B \\ \mathbf{x}_N \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} A_B^{-1} \mathbf{b} \\ \mathbf{0} \end{pmatrix}$

実行可能基底解 $\mathbf{x} \geq \mathbf{0}$ を満たす基底解 = 実行可能領域の端点

基底変数の例

$$\begin{aligned}
 \max \quad & x_1 + 3x_2 \\
 \text{s.t.} \quad & -x_1 + x_2 \leq 1 \quad (1) \\
 & x_1 + x_2 \leq 4 \quad (2) \\
 & x_1 + 2x_2 \leq 5 \quad (3) \\
 & x_1, x_2 \geq 0
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 \max \quad & x_1 + 3x_2 \\
 \text{s.t.} \quad & -x_1 + x_2 + s_1 = 1 \quad (1) \\
 & x_1 + x_2 + s_2 = 4 \quad (2) \\
 & x_1 + 2x_2 + s_3 = 5 \quad (3) \\
 & x_1, x_2, s_1, s_2, s_3 \geq 0
 \end{aligned}$$



	端点	境界線	基底変数
実行可能	O	$x_1 = 0$ と $x_2 = 0$	s_1, s_2, s_3
	A	(1) と $x_1 = 0$	x_2, s_2, s_3
	B	(1) と (3)	x_1, x_2, s_2
	C	(2) と (3)	?
	D	(2) と $x_2 = 0$	
実行不可能	E	(1) と $x_2 = 0$	
	F	(1) と (2)	
	G	(2) と $x_1 = 0$	
	H	(3) と $x_2 = 0$	
	I	(3) と $x_1 = 0$	

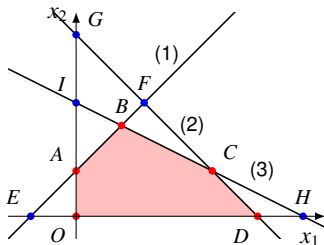
スラック変数を基底変数に選ぶ意味

- スラック変数が 0 より大きくなることを想定
- 対応する制約条件の境界は考慮しないことを意味する

基底変数の例

$$\begin{aligned}
 \max \quad & x_1 + 3x_2 \\
 \text{s.t.} \quad & -x_1 + x_2 \leq 1 \quad (1) \\
 & x_1 + x_2 \leq 4 \quad (2) \\
 & x_1 + 2x_2 \leq 5 \quad (3) \\
 & x_1, x_2 \geq 0
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 \max \quad & x_1 + 3x_2 \\
 \text{s.t.} \quad & -x_1 + x_2 + s_1 = 1 \quad (1) \\
 & x_1 + x_2 + s_2 = 4 \quad (2) \\
 & x_1 + 2x_2 + s_3 = 5 \quad (3) \\
 & x_1, x_2, s_1, s_2, s_3 \geq 0
 \end{aligned}$$



	端点	境界線	基底変数
実行可能	O	$x_1 = 0$ と $x_2 = 0$	s_1, s_2, s_3
	A	(1) と $x_1 = 0$	x_2, s_2, s_3
	B	(1) と (3)	x_1, x_2, s_2
	C	(2) と (3)	x_1, x_2, s_1
	D	(2) と $x_2 = 0$	
実行不可能	E	(1) と $x_2 = 0$	
	F	(1) と (2)	
	G	(2) と $x_1 = 0$	
	H	(3) と $x_2 = 0$	
	I	(3) と $x_1 = 0$	

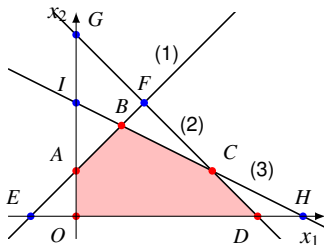
スラック変数を基底変数に選ぶ意味

- スラック変数が 0 より大きくなることを想定
- 対応する制約条件の境界は考慮しないことを意味する

基底変数の例

$$\begin{aligned}
 \max \quad & x_1 + 3x_2 \\
 \text{s.t.} \quad & -x_1 + x_2 \leq 1 \quad (1) \\
 & x_1 + x_2 \leq 4 \quad (2) \\
 & x_1 + 2x_2 \leq 5 \quad (3) \\
 & x_1, x_2 \geq 0
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 \max \quad & x_1 + 3x_2 \\
 \text{s.t.} \quad & -x_1 + x_2 + s_1 = 1 \quad (1) \\
 & x_1 + x_2 + s_2 = 4 \quad (2) \\
 & x_1 + 2x_2 + s_3 = 5 \quad (3) \\
 & x_1, x_2, s_1, s_2, s_3 \geq 0
 \end{aligned}$$



	端点	境界線	基底変数
実行可能	O	$x_1 = 0$ と $x_2 = 0$	s_1, s_2, s_3
	A	(1) と $x_1 = 0$	x_2, s_2, s_3
	B	(1) と (3)	x_1, x_2, s_2
	C	(2) と (3)	x_1, x_2, s_1
	D	(2) と $x_2 = 0$?
実行不可能	E	(1) と $x_2 = 0$	
	F	(1) と (2)	
	G	(2) と $x_1 = 0$	
	H	(3) と $x_2 = 0$	
	I	(3) と $x_1 = 0$	

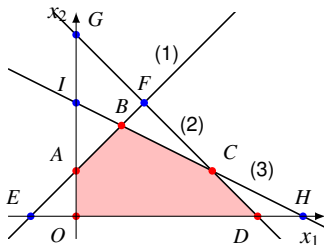
スラック変数を基底変数に選ぶ意味

- スラック変数が 0 より大きくなることを想定
- 対応する制約条件の境界は考慮しないことを意味する

基底変数の例

$$\begin{aligned}
 \max \quad & x_1 + 3x_2 \\
 \text{s.t.} \quad & -x_1 + x_2 \leq 1 \quad (1) \\
 & x_1 + x_2 \leq 4 \quad (2) \\
 & x_1 + 2x_2 \leq 5 \quad (3) \\
 & x_1, x_2 \geq 0
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 \max \quad & x_1 + 3x_2 \\
 \text{s.t.} \quad & -x_1 + x_2 + s_1 = 1 \quad (1) \\
 & x_1 + x_2 + s_2 = 4 \quad (2) \\
 & x_1 + 2x_2 + s_3 = 5 \quad (3) \\
 & x_1, x_2, s_1, s_2, s_3 \geq 0
 \end{aligned}$$



	端点	境界線	基底変数
実行可能	O	$x_1 = 0$ と $x_2 = 0$	s_1, s_2, s_3
	A	(1) と $x_1 = 0$	x_2, s_2, s_3
	B	(1) と (3)	x_1, x_2, s_2
	C	(2) と (3)	x_1, x_2, s_1
	D	(2) と $x_2 = 0$	x_1, s_1, s_3
実行不可能	E	(1) と $x_2 = 0$	
	F	(1) と (2)	
	G	(2) と $x_1 = 0$	
	H	(3) と $x_2 = 0$	
	I	(3) と $x_1 = 0$	

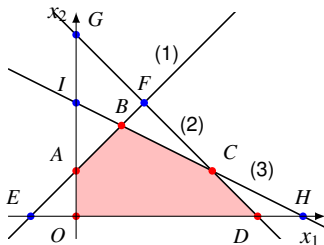
スラック変数を基底変数に選ぶ意味

- スラック変数が 0 より大きくなることを想定
- 対応する制約条件の境界は考慮しないことを意味する

基底変数の例

$$\begin{aligned}
 \max \quad & x_1 + 3x_2 \\
 \text{s.t.} \quad & -x_1 + x_2 \leq 1 \quad (1) \\
 & x_1 + x_2 \leq 4 \quad (2) \\
 & x_1 + 2x_2 \leq 5 \quad (3) \\
 & x_1, x_2 \geq 0
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 \max \quad & x_1 + 3x_2 \\
 \text{s.t.} \quad & -x_1 + x_2 + s_1 = 1 \quad (1) \\
 & x_1 + x_2 + s_2 = 4 \quad (2) \\
 & x_1 + 2x_2 + s_3 = 5 \quad (3) \\
 & x_1, x_2, s_1, s_2, s_3 \geq 0
 \end{aligned}$$



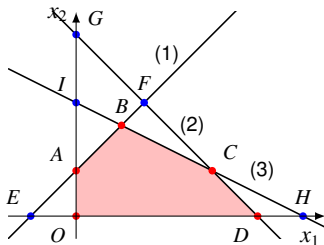
	端点	境界線	基底変数
実行可能	O	$x_1 = 0$ と $x_2 = 0$	s_1, s_2, s_3
	A	(1) と $x_1 = 0$	x_2, s_2, s_3
	B	(1) と (3)	x_1, x_2, s_2
	C	(2) と (3)	x_1, x_2, s_1
	D	(2) と $x_2 = 0$	x_1, s_1, s_3
実行不可能	E	(1) と $x_2 = 0$	x_1, s_2, s_3
	F	(1) と (2)	x_1, x_2, s_3
	G	(2) と $x_1 = 0$	x_2, s_1, s_3
	H	(3) と $x_2 = 0$	x_1, s_1, s_2
	I	(3) と $x_1 = 0$	x_2, s_1, s_2

スラック変数を基底変数に選ぶ意味

- スラック変数が 0 より大きくなることを想定
- 対応する制約条件の境界は考慮しないことを意味する

基底解の例

$$\begin{aligned}
 \max \quad & x_1 + 3x_2 \\
 \text{s.t.} \quad & -x_1 + x_2 \leq 1 \quad (1) \\
 & x_1 + x_2 \leq 4 \quad (2) \\
 & x_1 + 2x_2 \leq 5 \quad (3) \\
 & x_1, x_2 \geq 0
 \end{aligned}$$



$$\begin{aligned}
 \max \quad & x_1 + 3x_2 \\
 \text{s.t.} \quad & -x_1 + x_2 + s_1 = 1 \quad (1) \\
 & x_1 + x_2 + s_2 = 4 \quad (2) \\
 & x_1 + 2x_2 + s_3 = 5 \quad (3) \\
 & x_1, x_2, s_1, s_2, s_3 \geq 0
 \end{aligned}$$

	端点	境界線	基底変数
実行可能	O	$x_1 = 0$ と $x_2 = 0$	s_1, s_2, s_3
	A	(1) と $x_1 = 0$	x_2, s_2, s_3
	B	(1) と (3)	x_1, x_2, s_2
	C	(2) と (3)	x_1, x_2, s_1
	D	(2) と $x_2 = 0$	x_1, s_1, s_3
実行不可能	E	(1) と $x_2 = 0$	x_1, s_2, s_3
	F	(1) と (2)	x_1, x_2, s_3
	G	(2) と $x_1 = 0$	x_2, s_1, s_3
	H	(3) と $x_2 = 0$	x_1, s_1, s_2
	I	(3) と $x_1 = 0$	x_2, s_1, s_2

端点 O に対応する実行可能基底解

$x_1 = 0$ と $x_2 = 0$ を連立して, $(x_1, x_2) = (0, 0)$. (1), (2), (3) に代入して,

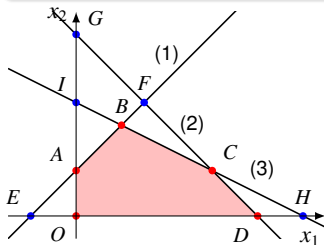
$$(s_1, s_2, s_3) = (1, 4, 5). \quad \mathbf{x}_B = \begin{pmatrix} s_1 \\ s_2 \\ s_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \\ 5 \end{pmatrix}, \quad \mathbf{x}_N = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

基底解の例

$$\begin{aligned} \max \quad & \mathbf{c}^\top \mathbf{x} \\ \text{s.t.} \quad & \mathbf{Ax} = \mathbf{b} \\ & \mathbf{x} \geq \mathbf{0} \end{aligned}$$

$$\mathbf{c}^\top = (1 \quad 3 \quad 0 \quad 0 \quad 0)^\top$$

$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} -1 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \quad \mathbf{b} = \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \\ 5 \end{pmatrix}$$



$$\begin{aligned} \max \quad & x_1 + 3x_2 \\ \text{s.t.} \quad & -x_1 + x_2 + s_1 = 1 \quad (1) \\ & x_1 + x_2 + s_2 = 4 \quad (2) \\ & x_1 + 2x_2 + s_3 = 5 \quad (3) \\ & x_1, x_2, s_1, s_2, s_3 \geq 0 \end{aligned}$$

	端点	境界線	基底変数
実行可能	O	$x_1 = 0$ と $x_2 = 0$	s_1, s_2, s_3
	A	(1) と $x_1 = 0$	x_2, s_2, s_3
	B	(1) と (3)	x_1, x_2, s_2
	C	(2) と (3)	x_1, x_2, s_1
	D	(2) と $x_2 = 0$	x_1, s_1, s_3
実行不可能	E	(1) と $x_2 = 0$	x_1, s_2, s_3
	F	(1) と (2)	x_1, x_2, s_3
	G	(2) と $x_1 = 0$	x_2, s_1, s_3
	H	(3) と $x_2 = 0$	x_1, s_1, s_2
	I	(3) と $x_1 = 0$	x_2, s_1, s_2

端点 O に対応する実行可能基底解 (行列を用いた計算)

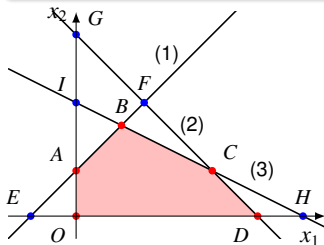
$$\mathbf{A}_B = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \quad \mathbf{A}_N = \begin{pmatrix} -1 & 1 \\ 1 & 1 \\ 1 & 2 \end{pmatrix}, \quad \mathbf{x}_B = \begin{pmatrix} s_1 \\ s_2 \\ s_3 \end{pmatrix} = \mathbf{A}_B^{-1} \mathbf{b} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}^{-1} \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \\ 5 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \\ 5 \end{pmatrix}, \quad \mathbf{x}_N = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

基底解の例

$$\begin{aligned} \max \quad & c^T x \\ \text{s.t.} \quad & Ax = b \\ & x \geq 0 \end{aligned}$$

$$c^T = (1 \quad 3 \quad 0 \quad 0 \quad 0)^T$$

$$A = \begin{pmatrix} -1 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \quad b = \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \\ 5 \end{pmatrix}$$



$$\begin{aligned} \max \quad & x_1 + 3x_2 \\ \text{s.t.} \quad & -x_1 + x_2 + s_1 = 1 \quad (1) \\ & x_1 + x_2 + s_2 = 4 \quad (2) \\ & x_1 + 2x_2 + s_3 = 5 \quad (3) \\ & x_1, x_2, s_1, s_2, s_3 \geq 0 \end{aligned}$$

	端点	境界線	基底変数
実行可能	O	$x_1 = 0$ と $x_2 = 0$	s_1, s_2, s_3
	A	(1) と $x_1 = 0$	x_2, s_2, s_3
	B	(1) と (3)	x_1, x_2, s_2
	C	(2) と (3)	x_1, x_2, s_1
	D	(2) と $x_2 = 0$	x_1, s_1, s_3
実行不可能	E	(1) と $x_2 = 0$	x_1, s_2, s_3
	F	(1) と (2)	x_1, x_2, s_3
	G	(2) と $x_1 = 0$	x_2, s_1, s_3
	H	(3) と $x_2 = 0$	x_1, s_1, s_2
	I	(3) と $x_1 = 0$	x_2, s_1, s_2

端点 A に対応する実行可能基底解

$-x_1 + x_2 = 1$ と $x_1 = 0$ を連立して, $(x_1, x_2) = (0, 1)$. (1), (2), (3) に代入して,

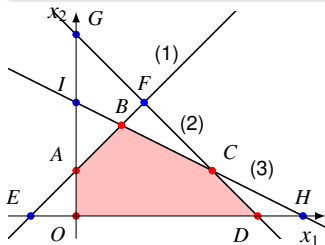
$$(s_1, s_2, s_3) = (0, 3, 3). \quad x_B = \begin{pmatrix} x_2 \\ s_2 \\ s_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ 3 \end{pmatrix}, \quad x_N = \begin{pmatrix} x_1 \\ s_1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

基底解の例

$$\begin{aligned} \max \quad & c^T x \\ \text{s.t.} \quad & Ax = b \\ & x \geq 0 \end{aligned}$$

$$c^T = (1 \quad 3 \quad 0 \quad 0 \quad 0)^T$$

$$A = \begin{pmatrix} -1 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \quad b = \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \\ 5 \end{pmatrix}$$



$$\begin{aligned} \max \quad & x_1 + 3x_2 \\ \text{s.t.} \quad & -x_1 + x_2 + s_1 = 1 \quad (1) \\ & x_1 + x_2 + s_2 = 4 \quad (2) \\ & x_1 + 2x_2 + s_3 = 5 \quad (3) \\ & x_1, x_2, s_1, s_2, s_3 \geq 0 \end{aligned}$$

	端点	境界線	基底変数
実行可能	O	$x_1 = 0$ と $x_2 = 0$	s_1, s_2, s_3
	A	(1) と $x_1 = 0$	x_2, s_2, s_3
	B	(1) と (3)	x_1, x_2, s_2
	C	(2) と (3)	x_1, x_2, s_1
	D	(2) と $x_2 = 0$	x_1, s_1, s_3
実行不可能	E	(1) と $x_2 = 0$	x_1, s_2, s_3
	F	(1) と (2)	x_1, x_2, s_3
	G	(2) と $x_1 = 0$	x_2, s_1, s_3
	H	(3) と $x_2 = 0$	x_1, s_1, s_2
	I	(3) と $x_1 = 0$	x_2, s_1, s_2

端点 A に対応する実行可能基底解 (行列を用いた計算)

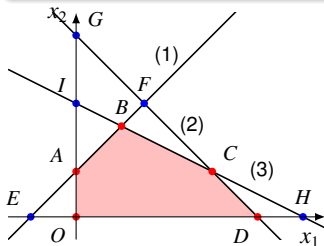
$$A_B = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \\ 2 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \quad A_N = \begin{pmatrix} -1 & 1 \\ 1 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}, \quad x_B = \begin{pmatrix} x_2 \\ s_2 \\ s_3 \end{pmatrix} = A_B^{-1} b = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \\ 2 & 0 & 1 \end{pmatrix}^{-1} \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \\ 5 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ 3 \end{pmatrix}, \quad x_N = \begin{pmatrix} x_1 \\ s_1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

基底解の例

$$\begin{aligned} \max \quad & c^T x \\ \text{s.t.} \quad & Ax = b \\ & x \geq 0 \end{aligned}$$

$$c^T = (1 \quad 3 \quad 0 \quad 0 \quad 0)^T$$

$$A = \begin{pmatrix} -1 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \quad b = \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \\ 5 \end{pmatrix}$$



$$\begin{aligned} \max \quad & x_1 + 3x_2 \\ \text{s.t.} \quad & -x_1 + x_2 + s_1 = 1 \quad (1) \\ & x_1 + x_2 + s_2 = 4 \quad (2) \\ & x_1 + 2x_2 + s_3 = 5 \quad (3) \\ & x_1, x_2, s_1, s_2, s_3 \geq 0 \end{aligned}$$

	端点	境界線	基底変数
実行可能	O	$x_1 = 0$ と $x_2 = 0$	s_1, s_2, s_3
	A	(1) と $x_1 = 0$	x_2, s_2, s_3
	B	(1) と (3)	x_1, x_2, s_2
	C	(2) と (3)	x_1, x_2, s_1
	D	(2) と $x_2 = 0$	x_1, s_1, s_3
実行不可能	E	(1) と $x_2 = 0$	x_1, s_2, s_3
	F	(1) と (2)	x_1, x_2, s_3
	G	(2) と $x_1 = 0$	x_2, s_1, s_3
	H	(3) と $x_2 = 0$	x_1, s_1, s_2
	I	(3) と $x_1 = 0$	x_2, s_1, s_2

端点 F に対応する (実行不可能) 基底解

$-x_1 + x_2 = 1$ と $x_1 + x_2 = 4$ を連立して, $(x_1, x_2) = (3/2, 5/2)$. (1), (2), (3) に代入して,
 $(s_1, s_2, s_3) = (0, 0, -3/2)$. $x_B = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ s_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3/2 \\ 5/2 \\ -3/2 \end{pmatrix}$, $x_N = \begin{pmatrix} s_1 \\ s_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$

基底解の例

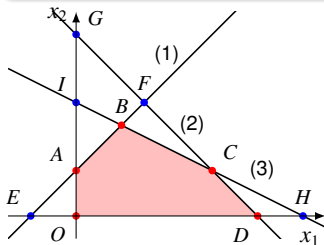
$$\max \quad c^T x$$

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

$$x \geq 0$$

$$c^T = (1 \quad 3 \quad 0 \quad 0 \quad 0)^T$$

$$A = \begin{pmatrix} -1 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \quad b = \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \\ 5 \end{pmatrix}$$



$$\max \quad x_1 + 3x_2$$

$$\text{s.t. } -x_1 + x_2 + s_1 = 1 \quad (1)$$

$$x_1 + x_2 + s_2 = 4 \quad (2)$$

$$x_1 + 2x_2 + s_3 = 5 \quad (3)$$

$$x_1, x_2, s_1, s_2, s_3 \geq 0$$

	端点	境界線	基底変数
実行可能	O	$x_1 = 0$ と $x_2 = 0$	s_1, s_2, s_3
	A	(1) と $x_1 = 0$	x_2, s_2, s_3
	B	(1) と (3)	x_1, x_2, s_2
	C	(2) と (3)	x_1, x_2, s_1
	D	(2) と $x_2 = 0$	x_1, s_1, s_3
実行不可能	E	(1) と $x_2 = 0$	x_1, s_2, s_3
	F	(1) と (2)	x_1, x_2, s_3
	G	(2) と $x_1 = 0$	x_2, s_1, s_3
	H	(3) と $x_2 = 0$	x_1, s_1, s_2
	I	(3) と $x_1 = 0$	x_2, s_1, s_2

端点 F に対応する (実行不可能) 基底解 (行列を用いた計算)

$$A_B = \begin{pmatrix} -1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & 1 \end{pmatrix}, \quad A_N = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \quad x_B = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ s_3 \end{pmatrix} = A_B^{-1} b = \begin{pmatrix} -1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & 1 \end{pmatrix}^{-1} \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \\ 5 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3/2 \\ 5/2 \\ -3/2 \end{pmatrix}, \quad x_N = \begin{pmatrix} s_1 \\ s_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

基底解の例

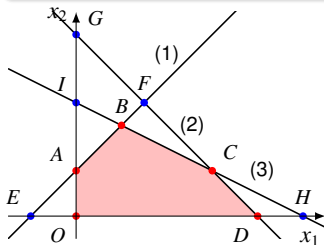
$$\max \quad c^T x$$

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

$$x \geq 0$$

$$c^T = (1 \quad 3 \quad 0 \quad 0 \quad 0)^T$$

$$A = \begin{pmatrix} -1 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \quad b = \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \\ 5 \end{pmatrix}$$



$$\max \quad x_1 + 3x_2$$

$$\text{s.t. } -x_1 + x_2 + s_1 = 1 \quad (1)$$

$$x_1 + x_2 + s_2 = 4 \quad (2)$$

$$x_1 + 2x_2 + s_3 = 5 \quad (3)$$

$$x_1, x_2, s_1, s_2, s_3 \geq 0$$

	端点	境界線	基底変数
実行可能	O	$x_1 = 0$ と $x_2 = 0$	s_1, s_2, s_3
	A	(1) と $x_1 = 0$	x_2, s_2, s_3
	B	(1) と (3)	x_1, x_2, s_2
	C	(2) と (3)	x_1, x_2, s_1
	D	(2) と $x_2 = 0$	x_1, s_1, s_3
実行不可能	E	(1) と $x_2 = 0$	x_1, s_2, s_3
	F	(1) と (2)	x_1, x_2, s_3
	G	(2) と $x_1 = 0$	x_2, s_1, s_3
	H	(3) と $x_2 = 0$	x_1, s_1, s_2
	I	(3) と $x_1 = 0$	x_2, s_1, s_2

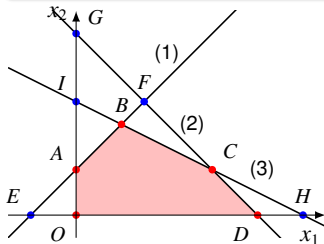
端点 B に対応する実行可能基底解

基底解の例

$$\begin{aligned} \max \quad & c^T x \\ \text{s.t.} \quad & Ax = b \\ & x \geq 0 \end{aligned}$$

$$c^T = (1 \quad 3 \quad 0 \quad 0 \quad 0)^T$$

$$A = \begin{pmatrix} -1 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \quad b = \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \\ 5 \end{pmatrix}$$



$$\begin{aligned} \max \quad & x_1 + 3x_2 \\ \text{s.t.} \quad & -x_1 + x_2 + s_1 = 1 \quad (1) \\ & x_1 + x_2 + s_2 = 4 \quad (2) \\ & x_1 + 2x_2 + s_3 = 5 \quad (3) \\ & x_1, x_2, s_1, s_2, s_3 \geq 0 \end{aligned}$$

	端点	境界線	基底変数
実行可能	O	$x_1 = 0$ と $x_2 = 0$	s_1, s_2, s_3
	A	(1) と $x_1 = 0$	x_2, s_2, s_3
	B	(1) と (3)	x_1, x_2, s_2
	C	(2) と (3)	x_1, x_2, s_1
	D	(2) と $x_2 = 0$	x_1, s_1, s_3
実行不可能	E	(1) と $x_2 = 0$	x_1, s_2, s_3
	F	(1) と (2)	x_1, x_2, s_3
	G	(2) と $x_1 = 0$	x_2, s_1, s_3
	H	(3) と $x_2 = 0$	x_1, s_1, s_2
	I	(3) と $x_1 = 0$	x_2, s_1, s_2

端点 B に対応する実行可能基底解

$-x_1 + x_2 = 1$ と $x_1 + 2x_2 = 5$ を連立して, $(x_1, x_2) = (1, 2)$. (1), (2), (3) に代入して,

$$(s_1, s_2, s_3) = (0, 1, 0). \quad x_B = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix}, \quad x_N = \begin{pmatrix} s_1 \\ s_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

基底解の例

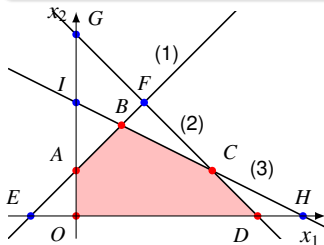
$$\max \quad c^T x$$

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

$$x \geq 0$$

$$c^T = (1 \quad 3 \quad 0 \quad 0 \quad 0)^T$$

$$A = \begin{pmatrix} -1 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \quad b = \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \\ 5 \end{pmatrix}$$



$$\max \quad x_1 + 3x_2$$

$$\text{s.t. } -x_1 + x_2 + s_1 = 1 \quad (1)$$

$$x_1 + x_2 + s_2 = 4 \quad (2)$$

$$x_1 + 2x_2 + s_3 = 5 \quad (3)$$

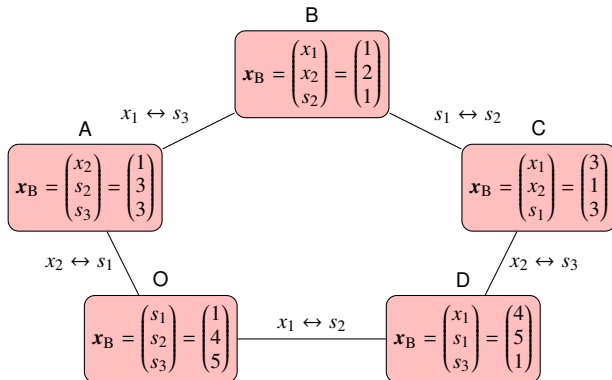
$$x_1, x_2, s_1, s_2, s_3 \geq 0$$

	端点	境界線	基底変数
実行可能	O	$x_1 = 0$ と $x_2 = 0$	s_1, s_2, s_3
	A	(1) と $x_1 = 0$	x_2, s_2, s_3
	B	(1) と (3)	x_1, x_2, s_2
	C	(2) と (3)	x_1, x_2, s_1
	D	(2) と $x_2 = 0$	x_1, s_1, s_3
実行不可能	E	(1) と $x_2 = 0$	x_1, s_2, s_3
	F	(1) と (2)	x_1, x_2, s_3
	G	(2) と $x_1 = 0$	x_2, s_1, s_3
	H	(3) と $x_2 = 0$	x_1, s_1, s_2
	I	(3) と $x_1 = 0$	x_2, s_1, s_2

端点 B に対応する実行可能基底解 (行列を用いた計算)

$$A_B = \begin{pmatrix} -1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 0 \end{pmatrix}, \quad A_N = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \quad x_B = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ s_2 \end{pmatrix} = A_B^{-1} b = \begin{pmatrix} -1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 0 \end{pmatrix}^{-1} \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \\ 5 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}, \quad x_N = \begin{pmatrix} s_1 \\ s_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

実行可能基底解の関係



- 基底変数・非基底変数を 1 組入れ替えることで実行可能領域の端点間を移動可能
- 目的関数値が増加する方向に移動したい

目的関数の増加方向に端点を辿る方法

1. 実行可能領域の端点の求め方
 - 基底変数・非基底変数
 - 実行可能基底解
2. 目的関数の増加方向に端点を辿る方法
 - 相対コスト係数
 - 基底変数・非基底変数の入れ替え
3. 各端点における計算の簡略化
 - シンプレックスタブロー (単体表)
 - ピボット操作

目的関数と非基底変数の関係

方針

- 目的関数の増加方向に端点を辿る \Rightarrow 基底変数と非基底変数の入れ替え
- 基底変数と非基底変数を入れ替えると、両方の変数の値が変わる
 \Rightarrow ややこしいので、目的関数を非基底変数 x_N だけで表す

(a) 基底変数 x_B を非基底変数 x_N で表す

$$Ax = b \quad (\text{制約条件})$$

$$(A_B \quad A_N) \begin{pmatrix} x_B \\ x_N \end{pmatrix} = b \quad (\text{基底変数} \cdot \text{非基底変数に分割})$$

$$A_B x_B + A_N x_N = b \quad (\text{行列の積を書き下す})$$

$$x_B + A_B^{-1} A_N x_N = A_B^{-1} b \quad (\text{両辺に左から } A_B^{-1} \text{ をかける})$$

$$x_B = A_B^{-1} b - A_B^{-1} A_N x_N \quad (\text{移項})$$

目的関数と非基底変数の関係 (続き)

(b) 目的関数 $f = \mathbf{c}^\top \mathbf{x}$ に代入

$$f = \mathbf{c}^\top \mathbf{x} \quad (\text{目的関数 } \mathbf{c}^\top \mathbf{x} \text{ を } f \text{ とおいた})$$

$$f = \begin{pmatrix} \mathbf{c}_B^\top & \mathbf{c}_N^\top \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \mathbf{x}_B \\ \mathbf{x}_N \end{pmatrix} \quad (\mathbf{c} \text{ も } \mathbf{c} = \begin{pmatrix} \mathbf{c}_B \\ \mathbf{c}_N \end{pmatrix} \text{ と分割})$$

$$f = \mathbf{c}_B^\top \mathbf{x}_B + \mathbf{c}_N^\top \mathbf{x}_N \quad (\text{行列の積を書き下す})$$

$$f = \mathbf{c}_B^\top (A_B^{-1} \mathbf{b} - A_B^{-1} A_N \mathbf{x}_N) + \mathbf{c}_N^\top \mathbf{x}_N \quad (\mathbf{x}_B \text{ を消去})$$

$$\color{red}{f} = \mathbf{c}_B^\top A_B^{-1} \mathbf{b} + (\mathbf{c}_N - (A_B^{-1} A_N)^\top \mathbf{c}_B)^\top \mathbf{x}_N \quad (\text{整理})$$

$$f = \underbrace{\mathbf{c}_B^\top A_B^{-1} \mathbf{b}}_{\text{現在の値}} + \underbrace{\left\{ \mathbf{c}_N - (A_B^{-1} A_N)^\top \mathbf{c}_B \right\}^\top \mathbf{x}_N}_{\text{変化量}}$$

$$\mathbf{x}_B = A_B^{-1} \mathbf{b} - A_B^{-1} A_N \mathbf{x}_N$$

- **相対コスト係数** (relative cost coefficient) ベクトル: $\widetilde{\mathbf{c}}_N = \mathbf{c}_N - (A_B^{-1} A_N)^\top \mathbf{c}_B$
- 相対コスト係数が正の非基底変数 $\Rightarrow 0$ から増加させると目的関数値増加

目的関数と非基底変数の関係 (続き)

(b) 目的関数 $f = \mathbf{c}^\top \mathbf{x}$ に代入

$$f = \mathbf{c}^\top \mathbf{x} \quad (\text{目的関数 } \mathbf{c}^\top \mathbf{x} \text{ を } f \text{ とおいた})$$

$$f = \begin{pmatrix} \mathbf{c}_B^\top & \mathbf{c}_N^\top \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \mathbf{x}_B \\ \mathbf{x}_N \end{pmatrix} \quad (\mathbf{c} \text{ も } \mathbf{c} = \begin{pmatrix} \mathbf{c}_B \\ \mathbf{c}_N \end{pmatrix} \text{ と分割})$$

$$f = \mathbf{c}_B^\top \mathbf{x}_B + \mathbf{c}_N^\top \mathbf{x}_N \quad (\text{行列の積を書き下す})$$

$$f = \mathbf{c}_B^\top (\mathbf{A}_B^{-1} \mathbf{b} - \mathbf{A}_B^{-1} \mathbf{A}_N \mathbf{x}_N) + \mathbf{c}_N^\top \mathbf{x}_N \quad (\mathbf{x}_B \text{ を消去})$$

$$\color{red}{f} = \mathbf{c}_B^\top \mathbf{A}_B^{-1} \mathbf{b} + (\mathbf{c}_N - (\mathbf{A}_B^{-1} \mathbf{A}_N)^\top \mathbf{c}_B)^\top \mathbf{x}_N \quad (\text{整理})$$

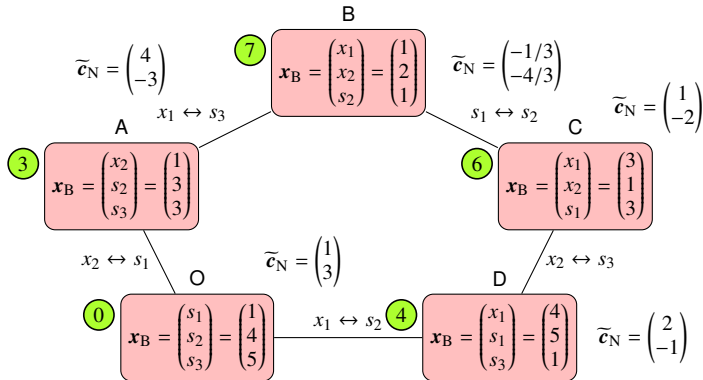
$$f = \underbrace{\mathbf{c}_B^\top \mathbf{A}_B^{-1} \mathbf{b}}_{\text{現在の値}} + \underbrace{\left\{ \mathbf{c}_N - (\mathbf{A}_B^{-1} \mathbf{A}_N)^\top \mathbf{c}_B \right\}^\top \mathbf{x}_N}_{\text{変化量}}$$

$$\mathbf{x}_B = \mathbf{A}_B^{-1} \mathbf{b} - \mathbf{A}_B^{-1} \mathbf{A}_N \mathbf{x}_N$$

- **相対コスト係数** (relative cost coefficient) ベクトル: $\widetilde{\mathbf{c}}_N = \mathbf{c}_N - (\mathbf{A}_B^{-1} \mathbf{A}_N)^\top \mathbf{c}_B$
- 相対コスト係数が正の非基底変数 \Rightarrow **0 から増加させる**と目的関数値増加
 \Rightarrow **基底変数との入れ替え**

相対コスト係数

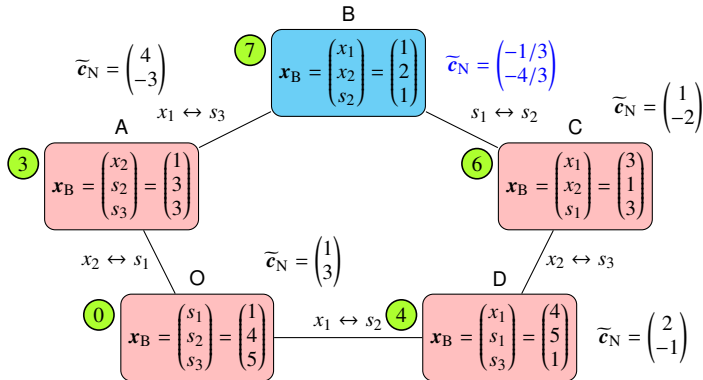
- 相対コスト係数が正の非基底変数 \Rightarrow 基底変数と入れ替えると目的関数増加
- 相対コスト係数が $\tilde{c}_N \leq 0$ を満たす \Rightarrow 最適解



●の数字は目的関数値

相対コスト係数

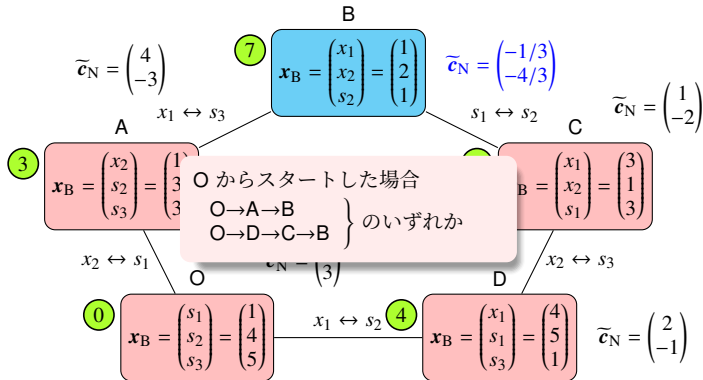
- 相対コスト係数が正の非基底変数 \Rightarrow 基底変数と入れ替えると目的関数増加
- 相対コスト係数が $\tilde{c}_N \leq 0$ を満たす \Rightarrow 最適解



●の数字は目的関数値

相対コスト係数

- 相対コスト係数が正の非基底変数 \Rightarrow 基底変数と入れ替えると目的関数増加
- 相対コスト係数が $\tilde{c}_N \leq 0$ を満たす \Rightarrow 最適解

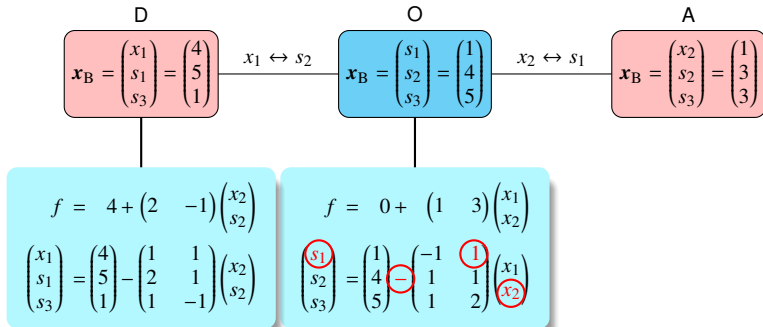


●の数字は目的関数値

基底変数と非基底変数の入れ替え

$$f = \mathbf{c}_B^\top \mathbf{A}_B^{-1} \mathbf{b} + \quad \widetilde{\mathbf{c}}_N^\top \mathbf{x}_N$$

$$\mathbf{x}_B = \mathbf{A}_B^{-1} \mathbf{b} - \mathbf{A}_B^{-1} \mathbf{A}_N \mathbf{x}_N$$

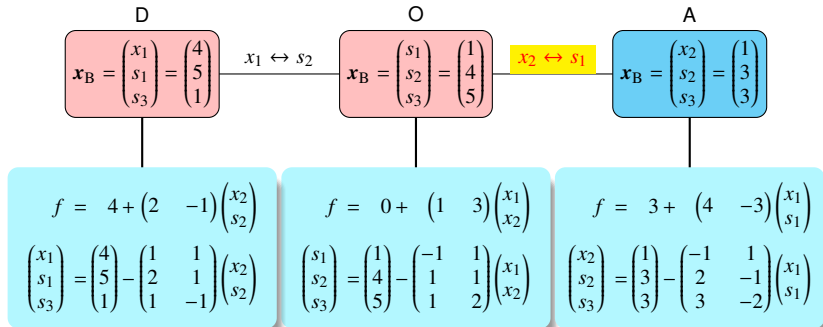


- 非基底変数 x_1, x_2 の相対コスト係数は正 \Rightarrow どちらも増やせる
- x_2 を 0 から少しずつ増やす $\Rightarrow x_2$ は基底変数に
 - 目的関数は 3 ずつ増加
 - s_1 は 1 ずつ減少, s_2 は 1 ずつ減少, s_3 は 2 ずつ減少
 - $x_2 = 1$ まで増やすと $s_1 = 0$ となる $\Rightarrow s_1$ は非基底変数に

基底変数と非基底変数の入れ替え

$$f = \mathbf{c}_B^T \mathbf{A}_B^{-1} \mathbf{b} + \quad \bar{\mathbf{c}}_N^T \mathbf{x}_N$$

$$\mathbf{x}_B = \mathbf{A}_B^{-1} \mathbf{b} - \mathbf{A}_B^{-1} \mathbf{A}_N \mathbf{x}_N$$

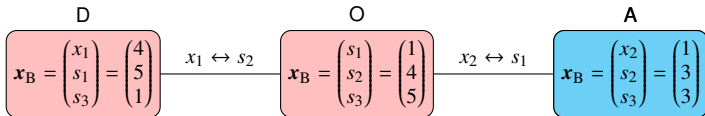


- 非基底変数 x_1, x_2 の相対コスト係数は正 \Rightarrow どちらも増やせる
- x_2 を 0 から少しずつ増やす $\Rightarrow x_2$ は基底変数に
 - 目的関数は 3 ずつ増加
 - s_1 は 1 ずつ減少, s_2 は 1 ずつ減少, s_3 は 2 ずつ減少
 - $x_2 = 1$ まで増やすと $s_1 = 0$ となる $\Rightarrow s_1$ は非基底変数に

基底変数と非基底変数の入れ替え

$$f = \mathbf{c}_B^T \mathbf{A}_B^{-1} \mathbf{b} + \quad \bar{\mathbf{c}}_N^T \mathbf{x}_N$$

$$\mathbf{x}_B = \mathbf{A}_B^{-1} \mathbf{b} - \mathbf{A}_B^{-1} \mathbf{A}_N \mathbf{x}_N$$



$$f = 4 + \begin{pmatrix} 2 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_2 \\ s_2 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} x_1 \\ s_1 \\ s_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4 \\ 5 \\ 1 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} (x_2)$$

$$f = 0 + \begin{pmatrix} 1 & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} s_1 \\ s_2 \\ s_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 4 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} (x_1)$$

$$f = 3 + \begin{pmatrix} 4 & -3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ s_1 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} x_2 \\ s_2 \\ s_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 3 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -1 & 1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ s_1 \end{pmatrix}$$

- 最大係数規則 (largest coefficient rule)
相対コスト係数の大きい x_2 : (A) を選択

- 最大改善規則 (largest improvement rule)
目的関数の増加量をもっとも大きい x_1 : (D) を選択

- 他にもあるが、最大係数規則を使うのが標準的

- s_1 は1ずつ減少, s_2 は1ずつ減少, s_3 は2ずつ減少
- $x_2 = 1$ まで増やすと $s_1 = 0$ となる $\Rightarrow s_1$ は非基底変数に

各端点における計算の簡略化

1. 実行可能領域の端点の求め方
 - 基底変数・非基底変数
 - 実行可能基底解
2. 目的関数の増加方向に端点を辿る方法
 - 相対コスト係数
 - 基底変数・非基底変数の入れ替え
3. 各端点における計算の簡略化
 - シンプレックスタブロー (単体表)
 - ピボット操作

掃き出し法による計算の基本方針

- 入れ替える基底変数・非基底変数を決定するには、各端点で

$$\begin{aligned} f &= \mathbf{c}_B^T \mathbf{A}_B^{-1} \mathbf{b} + \quad \bar{\mathbf{c}}_N^T \mathbf{x}_N \\ \mathbf{x}_B &= \quad \mathbf{A}_B^{-1} \mathbf{b} - \mathbf{A}_B^{-1} \mathbf{A}_N \mathbf{x}_N \end{aligned}$$

が必要 \Rightarrow **辞書** (dictionary) という

- 逆行列や行列の積を毎回計算するのは大変
- 連立 1 次方程式に対する**掃き出し法**と同様の計算で簡単化

計算方法 (その 1)

辞書

$$f = \mathbf{c}_B^T \mathbf{A}_B^{-1} \mathbf{b} + \quad \widetilde{\mathbf{c}}_N^T \mathbf{x}_N \quad (\text{b})$$

$$\mathbf{x}_B = \mathbf{A}_B^{-1} \mathbf{b} - \mathbf{A}_B^{-1} \mathbf{A}_N \mathbf{x}_N \quad (\text{a})$$

(a) の計算

- (a) は $\mathbf{A}\mathbf{x} = \mathbf{b}$ を基底変数について解いた式
⇒ 諸々の都合により、左から \mathbf{A}_B^{-1} をかけた形 $\mathbf{A}_B^{-1} \mathbf{A}\mathbf{x} = \mathbf{A}_B^{-1} \mathbf{b}$ で考える
- 各端点において、拡大係数行列 $(\mathbf{A}_B^{-1} \mathbf{A} \mid \mathbf{A}_B^{-1} \mathbf{b})$ を求める $\Rightarrow \mathbf{A}_B^{-1} \mathbf{b}$ や $\mathbf{A}_B^{-1} \mathbf{A}_N$ が得られる
- 各端点で \mathbf{A}_B が変化 $\Rightarrow (\mathbf{A}_B^{-1} \mathbf{A} \mid \mathbf{A}_B^{-1} \mathbf{b})$ に対する **行 (左) 基本変形** で計算可能

参考: 行 (左) 基本変形で計算できる理由

端点 X における \mathbf{A}_B を \mathbf{A}_{BX} , 端点 Y における \mathbf{A}_B を \mathbf{A}_{BY} とすると,

$$(\mathbf{A}_{BY}^{-1} \mathbf{A} \mid \mathbf{A}_{BY}^{-1} \mathbf{b}) = \mathbf{A}_{BY}^{-1} \mathbf{A}_{BX} (\mathbf{A}_{BX}^{-1} \mathbf{A} \mid \mathbf{A}_{BX}^{-1} \mathbf{b})$$

が成り立つ。行列 $\mathbf{A}_{BY}^{-1} \mathbf{A}_{BX}$ は正則であり、任意の正則行列は基本行列の積で表せるため、この変形は行基本変形で計算可能。

計算方法 (その 2)

$$A = \begin{pmatrix} x_1 & x_2 & s_1 & s_2 & s_3 \\ -1 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \mathbf{b} = \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \\ 5 \end{pmatrix}$$

○ $\mathbf{x}_B = \begin{pmatrix} s_1 \\ s_2 \\ s_3 \end{pmatrix}$ $(A_B^{-1}A : A_B^{-1}\mathbf{b}) = \begin{matrix} x_1 & x_2 & s_1 & s_2 & s_3 \\ s_1 \begin{pmatrix} -1 & 1 & 1 & 0 & 0 \end{pmatrix} \\ s_2 \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} \\ s_3 \begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \end{matrix} \cdot 1 \Bigg), A_B = \begin{pmatrix} s_1 & s_2 & s_3 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, A_B^{-1}A_N = \begin{pmatrix} x_1 & x_2 \\ -1 & 1 \\ 1 & 1 \\ 1 & 2 \end{pmatrix}$

A $\mathbf{x}_B = \begin{pmatrix} x_2 \\ s_2 \\ s_3 \end{pmatrix}$ $(A_B^{-1}A : A_B^{-1}\mathbf{b}) = \begin{matrix} x_1 & x_2 & s_1 & s_2 & s_3 \\ x_2 \begin{pmatrix} -1 & 1 & 1 & 0 & 0 \end{pmatrix} \\ s_2 \begin{pmatrix} 2 & 0 & -1 & 1 & 0 \end{pmatrix} \\ s_3 \begin{pmatrix} 3 & 0 & -2 & 0 & 1 \end{pmatrix} \end{matrix} \cdot 1 \Bigg), A_B = \begin{pmatrix} x_2 & s_2 & s_3 \\ 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \\ 2 & 0 & 1 \end{pmatrix}, A_B^{-1}A_N = \begin{pmatrix} x_1 & s_1 \\ -1 & 1 \\ 2 & -1 \\ 3 & -2 \end{pmatrix}$

- A_B^{-1} をかけているので、基底変数の列をまとめると単位行列
- 非基底変数の列をまとめると $A_B^{-1}A_N$
 $\Rightarrow A_B^{-1}\mathbf{b}$ も計算済なので、方程式 $\mathbf{x}_B = A_B^{-1}\mathbf{b} - A_B^{-1}A_N\mathbf{x}_N$ の係数がわかる
- 基底の入れ替えで基底変数の $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ が s_1 から x_2 に移動

計算方法 (その 2)

$$A = \begin{pmatrix} x_1 & x_2 & s_1 & s_2 & s_3 \\ -1 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \mathbf{b} = \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \\ 5 \end{pmatrix}$$

O $\mathbf{x}_B = \begin{pmatrix} s_1 \\ s_2 \\ s_3 \end{pmatrix}$

$$(A_B^{-1}A : A_B^{-1}\mathbf{b}) = \begin{matrix} & x_1 & x_2 & s_1 & s_2 & s_3 \\ s_1 & (-1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 1) \\ s_2 & (1 & 1 & 0 & 1 & 0 & 4) \\ s_3 & (1 & 2 & 0 & 0 & 1 & 5) \end{matrix}, A_B = \begin{pmatrix} s_1 & s_2 & s_3 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, A_B^{-1}A_N = \begin{pmatrix} x_1 & x_2 \\ -1 & 1 \\ 1 & 1 \\ 1 & 2 \end{pmatrix}$$

A $\mathbf{x}_B = \begin{pmatrix} x_2 \\ s_2 \\ s_3 \end{pmatrix}$

$$(A_B^{-1}A : A_B^{-1}\mathbf{b}) = \begin{matrix} & x_1 & x_2 & s_1 & s_2 & s_3 \\ x_2 & (-1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 1) \\ s_2 & (2 & 0 & -1 & 1 & 0 & 3) \\ s_3 & (3 & 0 & -2 & 0 & 1 & 3) \end{matrix}, A_B = \begin{pmatrix} x_2 & s_2 & s_3 \\ 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \\ 2 & 0 & 1 \end{pmatrix}, A_B^{-1}A_N = \begin{pmatrix} x_1 & s_1 \\ -1 & 1 \\ 2 & -1 \\ 3 & -2 \end{pmatrix}$$

- A_B^{-1} をかけているので、基底変数の列をまとめると単位行列
- 非基底変数の列をまとめると $A_B^{-1}A_N$
 $\Rightarrow A_B^{-1}\mathbf{b}$ も計算済なので、方程式 $\mathbf{x}_B = A_B^{-1}\mathbf{b} - A_B^{-1}A_N\mathbf{x}_N$ の係数がわかる
- 基底の入れ替えで基底変数の $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ が s_1 から x_2 に移動

計算方法 (その 2)

$$A = \begin{pmatrix} x_1 & x_2 & s_1 & s_2 & s_3 \\ -1 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \mathbf{b} = \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \\ 5 \end{pmatrix}$$

O $\mathbf{x}_B = \begin{pmatrix} s_1 \\ s_2 \\ s_3 \end{pmatrix}$

$$(A_B^{-1}A : A_B^{-1}\mathbf{b}) = \begin{matrix} & x_1 & x_2 & s_1 & s_2 & s_3 \\ s_1 & (-1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 1) \\ s_2 & (1 & 1 & 0 & 1 & 0 & 4) \\ s_3 & (1 & 2 & 0 & 0 & 1 & 5) \end{matrix}, A_B = \begin{pmatrix} s_1 & s_2 & s_3 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, A_B^{-1}A_N = \begin{pmatrix} x_1 & x_2 \\ -1 & 1 \\ 1 & 1 \\ 1 & 2 \end{pmatrix}$$

A $\mathbf{x}_B = \begin{pmatrix} x_2 \\ s_2 \\ s_3 \end{pmatrix}$

$$(A_B^{-1}A : A_B^{-1}\mathbf{b}) = \begin{matrix} & x_1 & x_2 & s_1 & s_2 & s_3 \\ x_2 & (-1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 1) \\ s_2 & (2 & 0 & -1 & 1 & 0 & 3) \\ s_3 & (3 & 0 & -2 & 0 & 1 & 3) \end{matrix}, A_B = \begin{pmatrix} x_2 & s_2 & s_3 \\ 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \\ 2 & 0 & 1 \end{pmatrix}, A_B^{-1}A_N = \begin{pmatrix} x_1 & s_1 \\ -1 & 1 \\ 2 & -1 \\ 3 & -2 \end{pmatrix}$$

- A_B^{-1} をかけているので、基底変数の列をまとめると単位行列
- 非基底変数の列をまとめると $A_B^{-1}A_N$
 $\Rightarrow A_B^{-1}\mathbf{b}$ も計算済なので、方程式 $\mathbf{x}_B = A_B^{-1}\mathbf{b} - A_B^{-1}A_N\mathbf{x}_N$ の係数がわかる
- 基底の入れ替えで基底変数の $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ が s_1 から x_2 に移動

計算方法 (その 2)

$$A = \begin{pmatrix} x_1 & x_2 & s_1 & s_2 & s_3 \\ -1 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \mathbf{b} = \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \\ 5 \end{pmatrix}$$

○ $\mathbf{x}_B = \begin{pmatrix} s_1 \\ s_2 \\ s_3 \end{pmatrix}$ $(A_B^{-1}A : A_B^{-1}\mathbf{b}) = \begin{matrix} & x_1 & x_2 & s_1 & s_2 & s_3 \\ s_1 & (-1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 1) \\ s_2 & (1 & 1 & 0 & 1 & 0 & 4) \\ s_3 & (1 & 2 & 0 & 0 & 1 & 5) \end{matrix}, A_B = \begin{pmatrix} s_1 & s_2 & s_3 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, A_B^{-1}A_N = \begin{pmatrix} x_1 & x_2 \\ -1 & 1 \\ 1 & 1 \\ 1 & 2 \end{pmatrix}$

A $\mathbf{x}_B = \begin{pmatrix} x_2 \\ s_2 \\ s_3 \end{pmatrix}$ $(A_B^{-1}A : A_B^{-1}\mathbf{b}) = \begin{matrix} & x_1 & x_2 & s_1 & s_2 & s_3 \\ x_2 & (-1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 1) \\ s_2 & (2 & 0 & -1 & 1 & 0 & 3) \\ s_3 & (3 & 0 & -2 & 0 & 1 & 3) \end{matrix}, A_B = \begin{pmatrix} x_2 & s_2 & s_3 \\ 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \\ 2 & 0 & 1 \end{pmatrix}, A_B^{-1}A_N = \begin{pmatrix} x_1 & s_1 \\ -1 & 1 \\ 2 & -1 \\ 3 & -2 \end{pmatrix}$

- A_B^{-1} をかけているので、基底変数の列をまとめると単位行列
- 非基底変数の列をまとめると $A_B^{-1}A_N$
 $\Rightarrow A_B^{-1}\mathbf{b}$ も計算済なので、方程式 $\mathbf{x}_B = A_B^{-1}\mathbf{b} - A_B^{-1}A_N\mathbf{x}_N$ の係数がわかる
- 基底の入れ替えで基底変数の $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ が s_1 から x_2 に移動

計算方法 (その 2)

$$A = \begin{pmatrix} x_1 & x_2 & s_1 & s_2 & s_3 \\ -1 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \mathbf{b} = \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \\ 5 \end{pmatrix}$$

O $\mathbf{x}_B = \begin{pmatrix} s_1 \\ s_2 \\ s_3 \end{pmatrix}$

$$(A_B^{-1}A : A_B^{-1}\mathbf{b}) = \begin{matrix} & \begin{matrix} x_1 & x_2 \end{matrix} & \begin{matrix} s_1 & s_2 & s_3 \end{matrix} \\ \begin{matrix} s_1 \\ s_2 \\ s_3 \end{matrix} & \begin{pmatrix} -1 & 1 \\ 1 & 1 \\ 1 & 2 \end{pmatrix} & \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \end{matrix}, A_B = \begin{pmatrix} s_1 & s_2 & s_3 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, A_B^{-1}A_N = \begin{pmatrix} x_1 & x_2 \\ -1 & 1 \\ 1 & 1 \\ 1 & 2 \end{pmatrix}$$

A $\mathbf{x}_B = \begin{pmatrix} x_2 \\ s_2 \\ s_3 \end{pmatrix}$

$$(A_B^{-1}A : A_B^{-1}\mathbf{b}) = \begin{matrix} & \begin{matrix} x_1 & x_2 \end{matrix} & \begin{matrix} s_1 & s_2 & s_3 \end{matrix} \\ \begin{matrix} x_2 \\ s_2 \\ s_3 \end{matrix} & \begin{pmatrix} -1 & 1 \\ 2 & 0 \\ 3 & 0 \end{pmatrix} & \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 3 \end{pmatrix} \end{matrix}, A_B = \begin{pmatrix} x_2 & s_2 & s_3 \\ 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \\ 2 & 0 & 1 \end{pmatrix}, A_B^{-1}A_N = \begin{pmatrix} x_1 & s_1 \\ -1 & 1 \\ 2 & -1 \\ 3 & -2 \end{pmatrix}$$

- A_B^{-1} をかけているので、基底変数の列をまとめると単位行列
- 非基底変数の列をまとめると $A_B^{-1}A_N$
 $\Rightarrow A_B^{-1}\mathbf{b}$ も計算済なので、方程式 $\mathbf{x}_B = A_B^{-1}\mathbf{b} - A_B^{-1}A_N\mathbf{x}_N$ の係数がわかる
- 基底の入れ替えで基底変数の $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ が s_1 から x_2 に移動

計算方法 (その 2)

$$A = \begin{pmatrix} x_1 & x_2 & s_1 & s_2 & s_3 \\ -1 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \mathbf{b} = \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \\ 5 \end{pmatrix}$$

O $\mathbf{x}_B = \begin{pmatrix} s_1 \\ s_2 \\ s_3 \end{pmatrix}$

$$(A_B^{-1}A : A_B^{-1}\mathbf{b}) = \begin{matrix} & x_1 & x_2 & s_1 & s_2 & s_3 \\ s_1 & (-1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 1) \\ s_2 & (1 & 1 & 0 & 1 & 0 & 4) \\ s_3 & (1 & 2 & 0 & 0 & 1 & 5) \end{matrix}, A_B = \begin{pmatrix} s_1 & s_2 & s_3 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, A_B^{-1}A_N = \begin{pmatrix} x_1 & x_2 \\ -1 & 1 \\ 1 & 1 \\ 1 & 2 \end{pmatrix}$$

A $\mathbf{x}_B = \begin{pmatrix} x_2 \\ s_2 \\ s_3 \end{pmatrix}$

$$(A_B^{-1}A : A_B^{-1}\mathbf{b}) = \begin{matrix} & x_1 & x_2 & s_1 & s_2 & s_3 \\ x_2 & (-1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 1) \\ s_2 & (2 & 0 & -1 & 1 & 0 & 3) \\ s_3 & (3 & 0 & -2 & 0 & 1 & 3) \end{matrix}, A_B = \begin{pmatrix} x_2 & s_2 & s_3 \\ 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \\ 2 & 0 & 1 \end{pmatrix}, A_B^{-1}A_N = \begin{pmatrix} x_1 & s_1 \\ -1 & 1 \\ 2 & -1 \\ 3 & -2 \end{pmatrix}$$

- A_B^{-1} をかけているので、基底変数の列をまとめると単位行列
- 非基底変数の列をまとめると $A_B^{-1}A_N$
 $\Rightarrow A_B^{-1}\mathbf{b}$ も計算済なので、方程式 $\mathbf{x}_B = A_B^{-1}\mathbf{b} - A_B^{-1}A_N\mathbf{x}_N$ の係数がわかる

- 基底の入れ替えで基底変数の $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ が s_1 から x_2 に移動

計算方法 (その 2)

$$A = \begin{pmatrix} x_1 & x_2 & s_1 & s_2 & s_3 \\ -1 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \mathbf{b} = \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \\ 5 \end{pmatrix}$$

○ $\mathbf{x}_B = \begin{pmatrix} s_1 \\ s_2 \\ s_3 \end{pmatrix}$

$$(A_B^{-1}A \mid A_B^{-1}\mathbf{b}) = \begin{matrix} & x_1 & x_2 & s_1 & s_2 & s_3 \\ s_1 & -1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 1 \\ s_2 & 1 & 1 & 0 & 1 & 0 & 4 \\ s_3 & 1 & 2 & 0 & 0 & 1 & 5 \end{matrix}, A_B = \begin{pmatrix} s_1 & s_2 & s_3 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, A_B^{-1}A_N = \begin{pmatrix} x_1 & x_2 \\ -1 & 1 \\ 1 & 1 \\ 1 & 2 \end{pmatrix}$$

A $\mathbf{x}_B = \begin{pmatrix} x_2 \\ s_2 \\ s_3 \end{pmatrix}$

$$(A_B^{-1}A \mid A_B^{-1}\mathbf{b}) = \begin{matrix} & x_1 & x_2 & s_1 & s_2 & s_3 \\ x_2 & -1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 1 \\ s_2 & 2 & 0 & -1 & 1 & 0 & 3 \\ s_3 & 3 & 0 & -2 & 0 & 1 & 3 \end{matrix}, A_B = \begin{pmatrix} x_2 & s_2 & s_3 \\ 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \\ 2 & 0 & 1 \end{pmatrix}, A_B^{-1}A_N = \begin{pmatrix} x_1 & s_1 \\ -1 & 1 \\ 2 & -1 \\ 3 & -2 \end{pmatrix}$$

- A_B^{-1} をかけているので、基底変数の列をまとめると単位行列
- 非基底変数の列をまとめると $A_B^{-1}A_N$
 $\Rightarrow A_B^{-1}\mathbf{b}$ も計算済なので、方程式 $\mathbf{x}_B = A_B^{-1}\mathbf{b} - A_B^{-1}A_N\mathbf{x}_N$ の係数がわかる
- 基底の入れ替えで基底変数の $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ が s_1 から x_2 に移動

計算方法 (その 2)

$$A = \begin{pmatrix} x_1 & x_2 & s_1 & s_2 & s_3 \\ -1 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \mathbf{b} = \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \\ 5 \end{pmatrix}$$

O $\mathbf{x}_B = \begin{pmatrix} s_1 \\ s_2 \\ s_3 \end{pmatrix}$

$$(A_B^{-1}A : A_B^{-1}\mathbf{b}) = \begin{matrix} & x_1 & x_2 & s_1 & s_2 & s_3 \\ s_1 & -1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 1 \\ s_2 & 1 & 1 & 0 & 1 & 0 & 4 \\ s_3 & 1 & 2 & 0 & 0 & 1 & 5 \end{matrix}, A_B = \begin{pmatrix} s_1 & s_2 & s_3 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, A_B^{-1}A_N = \begin{pmatrix} x_1 & x_2 \\ -1 & 1 \\ 1 & 1 \\ 1 & 2 \end{pmatrix}$$

A $\mathbf{x}_B = \begin{pmatrix} x_2 \\ s_2 \\ s_3 \end{pmatrix}$

$$(A_B^{-1}A : A_B^{-1}\mathbf{b}) = \begin{matrix} & x_1 & x_2 & s_1 & s_2 & s_3 \\ x_2 & -1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 1 \\ s_2 & 2 & 0 & -1 & 1 & 0 & 3 \\ s_3 & 3 & 0 & -2 & 0 & 1 & 3 \end{matrix}, A_B = \begin{pmatrix} x_2 & s_2 & s_3 \\ 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \\ 2 & 0 & 1 \end{pmatrix}, A_B^{-1}A_N = \begin{pmatrix} x_1 & s_1 \\ -1 & 1 \\ 2 & -1 \\ 3 & -2 \end{pmatrix}$$

- A_B^{-1} をかけているので、基底変数の列をまとめると単位行列
- 非基底変数の列をまとめると $A_B^{-1}A_N$
 $\Rightarrow A_B^{-1}\mathbf{b}$ も計算済なので、方程式 $\mathbf{x}_B = A_B^{-1}\mathbf{b} - A_B^{-1}A_N\mathbf{x}_N$ の係数がわかる

- 基底の入れ替えで基底変数の $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ が s_1 から x_2 に移動

\Rightarrow 1 行目の要素 (ピボット (pivot) 要素という) を使って x_2 の列を掃き出す

計算方法 (その 2)

$$A = \begin{pmatrix} x_1 & x_2 & s_1 & s_2 & s_3 \\ -1 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \mathbf{b} = \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \\ 5 \end{pmatrix}$$

O $\mathbf{x}_B = \begin{pmatrix} s_1 \\ s_2 \\ s_3 \end{pmatrix}$

$$(A_B^{-1}A \mid A_B^{-1}\mathbf{b}) = \begin{matrix} & x_1 & x_2 & s_1 & s_2 & s_3 \\ s_1 & -1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 1 \\ s_2 & 1 & 1 & 0 & 1 & 0 & 4 \\ s_3 & 1 & 2 & 0 & 0 & 1 & 5 \end{matrix}, A_B = \begin{pmatrix} s_1 & s_2 & s_3 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, A_B^{-1}A_N = \begin{pmatrix} x_1 & x_2 \\ -1 & 1 \\ 1 & 1 \\ 1 & 2 \end{pmatrix}$$

A $\mathbf{x}_B = \begin{pmatrix} x_2 \\ s_2 \\ s_3 \end{pmatrix}$

$$(A_B^{-1}A \mid A_B^{-1}\mathbf{b}) = \begin{matrix} & x_1 & x_2 & s_1 & s_2 & s_3 \\ x_2 & -1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 1 \\ s_2 & 2 & 0 & -1 & 1 & 0 & 3 \\ s_3 & 3 & 0 & -2 & 0 & 1 & 3 \end{matrix}, A_B = \begin{pmatrix} x_2 & s_2 & s_3 \\ 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \\ 2 & 0 & 1 \end{pmatrix}, A_B^{-1}A_N = \begin{pmatrix} x_1 & s_1 \\ -1 & 1 \\ 2 & -1 \\ 3 & -2 \end{pmatrix}$$

$$\left(\begin{array}{cccccc|c} -1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 & 1 & 0 & 4 \\ 1 & 2 & 0 & 0 & 1 & 5 \end{array} \right) \rightarrow \left(\begin{array}{cccccc|c} -1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 1 \\ 2 & 0 & -1 & 1 & 0 & 3 \\ 1 & 2 & 0 & 0 & 1 & 5 \end{array} \right) \rightarrow \left(\begin{array}{cccccc|c} -1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 1 \\ 2 & 0 & -1 & 1 & 0 & 3 \\ 3 & 0 & -2 & 0 & 1 & 3 \end{array} \right)$$

1. 1 行目を定数倍して 1 にする \Rightarrow 今回は不要
2. 2 行目から 1 行目を引く
3. 3 行目から 1 行目の 2 倍を引く

計算方法 (その 2)

$$A = \begin{pmatrix} x_1 & x_2 & s_1 & s_2 & s_3 \\ -1 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \mathbf{b} = \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \\ 5 \end{pmatrix}$$

O $\mathbf{x}_B = \begin{pmatrix} s_1 \\ s_2 \\ s_3 \end{pmatrix}$

$$(A_B^{-1}A \mid A_B^{-1}\mathbf{b}) = \begin{matrix} & x_1 & x_2 & s_1 & s_2 & s_3 \\ s_1 & -1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 1 \\ s_2 & 1 & 1 & 0 & 1 & 0 & 4 \\ s_3 & 1 & 2 & 0 & 0 & 1 & 5 \end{matrix}, A_B = \begin{pmatrix} s_1 & s_2 & s_3 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, A_B^{-1}A_N = \begin{pmatrix} x_1 & x_2 \\ -1 & 1 \\ 1 & 1 \\ 1 & 2 \end{pmatrix}$$

A $\mathbf{x}_B = \begin{pmatrix} x_2 \\ s_2 \\ s_3 \end{pmatrix}$

$$(A_B^{-1}A \mid A_B^{-1}\mathbf{b}) = \begin{matrix} & x_1 & x_2 & s_1 & s_2 & s_3 \\ x_2 & -1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 1 \\ s_2 & 2 & 0 & -1 & 1 & 0 & 3 \\ s_3 & 3 & 0 & -2 & 0 & 1 & 3 \end{matrix}, A_B = \begin{pmatrix} x_2 & s_2 & s_3 \\ 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \\ 2 & 0 & 1 \end{pmatrix}, A_B^{-1}A_N = \begin{pmatrix} x_1 & s_1 \\ -1 & 1 \\ 2 & -1 \\ 3 & -2 \end{pmatrix}$$

$$\left(\begin{array}{cc|ccc} -1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 & 1 & 0 & 4 \\ 1 & 2 & 0 & 0 & 1 & 5 \end{array} \right) \rightarrow \left(\begin{array}{cc|ccc} -1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 1 \\ 2 & 0 & -1 & 1 & 0 & 3 \\ 1 & 2 & 0 & 0 & 1 & 5 \end{array} \right) \rightarrow \left(\begin{array}{cc|ccc} -1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 1 \\ 2 & 0 & -1 & 1 & 0 & 3 \\ 3 & 0 & -2 & 0 & 1 & 3 \end{array} \right)$$

1. 1 行目を定数倍して 1 にする \Rightarrow 今回は不要
2. 2 行目から 1 行目を引く
3. 3 行目から 1 行目の 2 倍を引く

計算方法 (その 2)

$$A = \begin{pmatrix} x_1 & x_2 & s_1 & s_2 & s_3 \\ -1 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \mathbf{b} = \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \\ 5 \end{pmatrix}$$

O $\mathbf{x}_B = \begin{pmatrix} s_1 \\ s_2 \\ s_3 \end{pmatrix}$ $(A_B^{-1}A \mid A_B^{-1}\mathbf{b}) = \begin{matrix} x_1 & x_2 & s_1 & s_2 & s_3 \\ s_1 & \begin{pmatrix} -1 & 1 & 1 & 0 & 0 \end{pmatrix} & 1 \\ s_2 & \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} & 4 \\ s_3 & \begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} & 5 \end{matrix}, A_B = \begin{pmatrix} s_1 & s_2 & s_3 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, A_B^{-1}A_N = \begin{pmatrix} x_1 & x_2 \\ -1 & 1 \\ 1 & 1 \\ 1 & 2 \end{pmatrix}$

A $\mathbf{x}_B = \begin{pmatrix} x_2 \\ s_2 \\ s_3 \end{pmatrix}$ $(A_B^{-1}A \mid A_B^{-1}\mathbf{b}) = \begin{matrix} x_1 & x_2 & s_1 & s_2 & s_3 \\ x_2 & \begin{pmatrix} -1 & 1 & 1 & 0 & 0 \end{pmatrix} & 1 \\ s_2 & \begin{pmatrix} 2 & 0 & -1 & 1 & 0 \end{pmatrix} & 3 \\ s_3 & \begin{pmatrix} 3 & 0 & -2 & 0 & 1 \end{pmatrix} & 3 \end{matrix}, A_B = \begin{pmatrix} x_2 & s_2 & s_3 \\ 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \\ 2 & 0 & 1 \end{pmatrix}, A_B^{-1}A_N = \begin{pmatrix} x_1 & s_1 \\ -1 & 1 \\ 2 & -1 \\ 3 & -2 \end{pmatrix}$

$$\left(\begin{array}{ccccc|c} -1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 & 1 & 0 & 4 \\ 1 & 2 & 0 & 0 & 1 & 5 \end{array} \right) \rightarrow \left(\begin{array}{ccccc|c} -1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 1 \\ 2 & 0 & -1 & 1 & 0 & 3 \\ 1 & 2 & 0 & 0 & 1 & 5 \end{array} \right) \rightarrow \left(\begin{array}{ccccc|c} -1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 1 \\ 2 & 0 & -1 & 1 & 0 & 3 \\ 3 & 0 & -2 & 0 & 1 & 3 \end{array} \right)$$

1. 1 行目を定数倍して 1 にする \Rightarrow 今回は不要
2. 2 行目から 1 行目を引く
3. 3 行目から 1 行目の 2 倍を引く

計算方法 (その 2)

$$A = \begin{pmatrix} x_1 & x_2 & s_1 & s_2 & s_3 \\ -1 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \mathbf{b} = \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \\ 5 \end{pmatrix}$$

O $\mathbf{x}_B = \begin{pmatrix} s_1 \\ s_2 \\ s_3 \end{pmatrix}$ $(A_B^{-1}A \mid A_B^{-1}\mathbf{b}) = \begin{matrix} x_1 & x_2 & s_1 & s_2 & s_3 \\ s_1 & (-1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 1) \\ s_2 & 1 & 1 & 0 & 1 & 0 & 4) \\ s_3 & 1 & 2 & 0 & 0 & 1 & 5) \end{matrix}, A_B = \begin{pmatrix} s_1 & s_2 & s_3 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, A_B^{-1}A_N = \begin{pmatrix} x_1 & x_2 \\ -1 & 1 \\ 1 & 1 \\ 1 & 2 \end{pmatrix}$

A $\mathbf{x}_B = \begin{pmatrix} x_2 \\ s_2 \\ s_3 \end{pmatrix}$ $(A_B^{-1}A \mid A_B^{-1}\mathbf{b}) = \begin{matrix} x_1 & x_2 & s_1 & s_2 & s_3 \\ x_2 & (-1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 1) \\ s_2 & 2 & 0 & -1 & 1 & 0 & 3) \\ s_3 & 3 & 0 & -2 & 0 & 1 & 3) \end{matrix}, A_B = \begin{pmatrix} x_2 & s_2 & s_3 \\ 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \\ 2 & 0 & 1 \end{pmatrix}, A_B^{-1}A_N = \begin{pmatrix} x_1 & s_1 \\ -1 & 1 \\ 2 & -1 \\ 3 & -2 \end{pmatrix}$

$$\left(\begin{array}{ccccc|c} -1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 & 1 & 0 & 4 \\ 1 & 2 & 0 & 0 & 1 & 5 \end{array} \right) \rightarrow \left(\begin{array}{ccccc|c} -1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 1 \\ 2 & 0 & -1 & 1 & 0 & 3 \\ 1 & 2 & 0 & 0 & 1 & 5 \end{array} \right) \rightarrow \left(\begin{array}{ccccc|c} -1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 1 \\ 2 & 0 & -1 & 1 & 0 & 3 \\ 3 & 0 & -2 & 0 & 1 & 3 \end{array} \right)$$

1. 1 行目を定数倍して 1 にする \Rightarrow 今回は不要
2. 2 行目から 1 行目を引く
3. 3 行目から 1 行目の 2 倍を引く

計算方法 (その 3)

辞書

$$f = \mathbf{c}_B^T \mathbf{A}_B^{-1} \mathbf{b} + \quad \widetilde{\mathbf{c}}_N^T \mathbf{x}_N \quad (\text{b})$$

$$\mathbf{x}_B = \quad \mathbf{A}_B^{-1} \mathbf{b} - \mathbf{A}_B^{-1} \mathbf{A}_N \mathbf{x}_N \quad (\text{a})$$

(b) の変形

$$\begin{aligned} \widetilde{\mathbf{c}}_N^T \mathbf{x}_N &= f - \mathbf{c}_B^T \mathbf{A}_B^{-1} \mathbf{b} \\ \mathbf{0}^T \mathbf{x}_B + \widetilde{\mathbf{c}}_N^T \mathbf{x}_N &= f - \mathbf{c}_B^T \mathbf{A}_B^{-1} \mathbf{b} \\ \widetilde{\mathbf{c}}^T \mathbf{x} &= f - \mathbf{c}_B^T \mathbf{A}_B^{-1} \mathbf{b} \end{aligned} \quad (\text{b}')$$

ただし

$$\widetilde{\mathbf{c}}^T = (\mathbf{0}^T \quad \widetilde{\mathbf{c}}_N^T)$$

(b') の計算方法

- $\widetilde{\mathbf{c}}$ における基底変数 \mathbf{x}_B の係数は 0 \Rightarrow 基底変数・非基底変数の入れ替えで新たに基底となった変数を (b') から消去すればよい
- $\mathbf{A}\mathbf{x} = \mathbf{b}$ と連立. より正確には $\mathbf{A}_B^{-1} \mathbf{A}\mathbf{x} = \mathbf{A}_B^{-1} \mathbf{b}$ と連立
 \Rightarrow 拡大係数行列 $\left(\begin{array}{c|c} \widetilde{\mathbf{c}}^T & f - \mathbf{c}_B^T \mathbf{A}_B^{-1} \mathbf{b} \\ \hline \mathbf{A}_B^{-1} \mathbf{A} & \mathbf{A}_B^{-1} \mathbf{b} \end{array} \right)$ に対する掃き出し

計算方法 (その 4)

$$\mathbf{c}^\top = \begin{pmatrix} x_1 & x_2 & s_1 & s_2 & s_3 \\ 1 & 3 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$A = \begin{pmatrix} -1 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \mathbf{b} = \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \\ 5 \end{pmatrix}$$

○ $\mathbf{x}_B = \begin{pmatrix} s_1 \\ s_2 \\ s_3 \end{pmatrix}$

$$\left(\begin{array}{c|c} \widetilde{\mathbf{c}}^\top & f - \mathbf{c}_B^\top A_B^{-1} \mathbf{b} \\ \hline A_B^{-1} A & A_B^{-1} \mathbf{b} \end{array} \right) = \begin{array}{c} \widetilde{\mathbf{c}}^\top \\ s_1 \\ s_2 \\ s_3 \end{array} \begin{array}{ccccc|c} x_1 & x_2 & s_1 & s_2 & s_3 & \\ \hline 1 & 3 & 0 & 0 & 0 & f-0 \\ -1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 & 1 & 0 & 4 \\ 1 & 2 & 0 & 0 & 1 & 5 \end{array}, \widetilde{\mathbf{c}}_N^\top = (1 \ 3), \mathbf{c}_B^\top A_B^{-1} \mathbf{b} = 0$$

A $\mathbf{x}_B = \begin{pmatrix} s_1 \\ x_2 \\ s_3 \end{pmatrix}$

$$\left(\begin{array}{c|c} \widetilde{\mathbf{c}}^\top & f - \mathbf{c}_B^\top A_B^{-1} \mathbf{b} \\ \hline A_B^{-1} A & A_B^{-1} \mathbf{b} \end{array} \right) = \begin{array}{c} \widetilde{\mathbf{c}}^\top \\ x_2 \\ s_2 \\ s_3 \end{array} \begin{array}{ccccc|c} x_1 & x_2 & s_1 & s_2 & s_3 & \\ \hline 4 & 0 & -3 & 0 & 0 & f-3 \\ -1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 1 \\ 2 & 0 & -1 & 1 & 0 & 3 \\ 3 & 0 & -2 & 0 & 1 & 3 \end{array}, \widetilde{\mathbf{c}}_N^\top = (4 \ -3), \mathbf{c}_B^\top A_B^{-1} \mathbf{b} = 3$$

計算方法 (その 4)

$$\mathbf{c}^\top = \begin{pmatrix} x_1 & x_2 & s_1 & s_2 & s_3 \\ 1 & 3 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$A = \begin{pmatrix} -1 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \mathbf{b} = \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \\ 5 \end{pmatrix}$$

O $\mathbf{x}_B = \begin{pmatrix} s_1 \\ s_2 \\ s_3 \end{pmatrix}$

$$\left(\begin{array}{c|c} \widetilde{\mathbf{c}}^\top & f - \mathbf{c}_B^\top A_B^{-1} \mathbf{b} \\ \hline A_B^{-1} A & A_B^{-1} \mathbf{b} \end{array} \right) = \begin{array}{c} \widetilde{\mathbf{c}}^\top \\ s_1 \\ s_2 \\ s_3 \end{array} \begin{array}{c|ccc|c} x_1 & x_2 & s_1 & s_2 & s_3 & f \\ \hline 1 & 3 & 0 & 0 & 0 & f - 0 \\ -1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 & 1 & 0 & 4 \\ 1 & 2 & 0 & 0 & 1 & 5 \end{array}, \widetilde{\mathbf{c}}_N^\top = (1 \ 3), \mathbf{c}_B^\top A_B^{-1} \mathbf{b} = 0$$

A $\mathbf{x}_B = \begin{pmatrix} s_1 \\ x_2 \\ s_3 \end{pmatrix}$

$$\left(\begin{array}{c|c} \widetilde{\mathbf{c}}^\top & f - \mathbf{c}_B^\top A_B^{-1} \mathbf{b} \\ \hline A_B^{-1} A & A_B^{-1} \mathbf{b} \end{array} \right) = \begin{array}{c} \widetilde{\mathbf{c}}^\top \\ x_2 \\ s_2 \\ s_3 \end{array} \begin{array}{c|ccc|c} x_1 & x_2 & s_1 & s_2 & s_3 & f \\ \hline 4 & 0 & -3 & 0 & 0 & f - 3 \\ -1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 1 \\ 2 & 0 & -1 & 1 & 0 & 3 \\ 3 & 0 & -2 & 0 & 1 & 3 \end{array}, \widetilde{\mathbf{c}}_N^\top = (4 \ -3), \mathbf{c}_B^\top A_B^{-1} \mathbf{b} = 3$$

計算方法 (その 4)

$$\mathbf{c}^T = \begin{pmatrix} x_1 & x_2 & s_1 & s_2 & s_3 \\ 1 & 3 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$A = \begin{pmatrix} -1 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \mathbf{b} = \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \\ 5 \end{pmatrix}$$

O $\mathbf{x}_B = \begin{pmatrix} s_1 \\ s_2 \\ s_3 \end{pmatrix}$

$$\left(\begin{array}{c|c} \tilde{\mathbf{c}}^T & f - \mathbf{c}_B^T A_B^{-1} \mathbf{b} \\ \hline A_B^{-1} A & A_B^{-1} \mathbf{b} \end{array} \right) = \begin{array}{c|c} \tilde{\mathbf{c}}^T & \\ \hline s_1 & \begin{pmatrix} 1 & 3 & 0 & 0 & 0 & f-0 \\ -1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \\ s_2 & \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 & 1 & 0 & 4 \end{pmatrix} \\ s_3 & \begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 & 0 & 1 & 5 \end{pmatrix} \end{array}, \tilde{\mathbf{c}}_N^T = (1 \ 3), \mathbf{c}_B^T A_B^{-1} \mathbf{b} = 0$$

A $\mathbf{x}_B = \begin{pmatrix} s_1 \\ x_2 \\ s_3 \end{pmatrix}$

$$\left(\begin{array}{c|c} \tilde{\mathbf{c}}^T & f - \mathbf{c}_B^T A_B^{-1} \mathbf{b} \\ \hline A_B^{-1} A & A_B^{-1} \mathbf{b} \end{array} \right) = \begin{array}{c|c} \tilde{\mathbf{c}}^T & \\ \hline x_2 & \begin{pmatrix} 4 & 0 & -3 & 0 & 0 & f-3 \\ -1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \\ s_2 & \begin{pmatrix} 2 & 0 & -1 & 1 & 0 & 3 \end{pmatrix} \\ s_3 & \begin{pmatrix} 3 & 0 & -2 & 0 & 1 & 3 \end{pmatrix} \end{array}, \tilde{\mathbf{c}}_N^T = (4 \ -3), \mathbf{c}_B^T A_B^{-1} \mathbf{b} = 3$$

$$\begin{array}{c|c} \tilde{\mathbf{c}}^T & f-0 \\ \hline s_1 & \begin{pmatrix} 1 & 3 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \\ s_2 & \begin{pmatrix} 1 & \textcircled{1} & 0 & 1 & 0 & 4 \end{pmatrix} \\ s_3 & \begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 & 0 & 1 & 5 \end{pmatrix} \end{array} \rightarrow \begin{array}{c|c} \tilde{\mathbf{c}}^T & f-0 \\ \hline x_2 & \begin{pmatrix} 1 & 3 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \\ s_2 & \begin{pmatrix} 2 & \textcircled{0} & -1 & 1 & 0 & 3 \end{pmatrix} \\ s_3 & \begin{pmatrix} 3 & \textcircled{0} & -2 & 0 & 1 & 3 \end{pmatrix} \end{array} \rightarrow \begin{array}{c|c} \tilde{\mathbf{c}}^T & f-3 \\ \hline x_2 & \begin{pmatrix} 4 & \textcircled{0} & -3 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \\ s_2 & \begin{pmatrix} -1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 3 \end{pmatrix} \\ s_3 & \begin{pmatrix} 2 & \textcircled{0} & -1 & 1 & 0 & 3 \end{pmatrix} \\ s_3 & \begin{pmatrix} 3 & 0 & -2 & 0 & 1 & 3 \end{pmatrix} \end{array}$$

まとめ

計算するもの (シンプレックスタブロー・単体表 (simplex tableau))

$$\left(\begin{array}{c|c} \widetilde{\mathbf{c}}^\top & f - \mathbf{c}_B^\top \mathbf{A}_B^{-1} \mathbf{b} \\ \hline \mathbf{A}_B^{-1} \mathbf{A} & \mathbf{A}_B^{-1} \mathbf{b} \end{array} \right) \xrightarrow[f \text{ は省略}]{} \left(\begin{array}{c|c} \widetilde{\mathbf{c}}^\top & -\mathbf{c}_B^\top \mathbf{A}_B^{-1} \mathbf{b} \\ \hline \mathbf{A}_B^{-1} \mathbf{A} & \mathbf{A}_B^{-1} \mathbf{b} \end{array} \right)$$

計算手順

1. 初期化

実行可能基底解・対応するシンプレックスタブローを求める

2. 入れ替える非基底変数 (ピボット列) の選択

相対コスト係数が正の非基底変数 ($\widetilde{\mathbf{c}}^\top$ が正の列) を選択 \Rightarrow ピボット列

- 複数ある場合は相対コスト係数最大の非基底変数
- 存在しなければ、最適解が求まったものとして終了

3. 入れ替える基底変数 (ピボット行) の選択

2 の非基底変数を増加させたとき、最初に 0 になる基底変数 (行) を求める
 \Rightarrow ピボット行

4. ピボット操作 (掃き出し)

行基本変形を施して、ピボット列を

- ピボット行の要素 (ピボット要素) のみ 1
- それ以外は 0

に変形する．基底変数・非基底変数を入れ替え，2 に戻る

例題に対する計算手順 (その 1)

例題

$$\begin{aligned} \max \quad & x_1 + 3x_2 \\ \text{s.t.} \quad & -x_1 + x_2 \leq 1 \\ & x_1 + x_2 \leq 4 \\ & x_1 + 2x_2 \leq 5 \\ & x_1, x_2 \geq 0 \end{aligned}$$



等式標準形

$$\begin{aligned} \max \quad & x_1 + 3x_2 \\ \text{s.t.} \quad & -x_1 + x_2 + s_1 = 1 \\ & x_1 + x_2 + s_2 = 4 \\ & x_1 + 2x_2 + s_3 = 5 \\ & x_1, x_2, s_1, s_2, s_3 \geq 0 \end{aligned}$$

(1) 初期実行可能基底解

基底変数を s_1, s_2, s_3 , 非基底変数を x_1, x_2 と選ぶ

$$\begin{array}{|c|c|} \hline \widehat{\mathbf{c}}^\top & -\mathbf{c}_B^\top \mathbf{A}_B^{-1} \mathbf{b} \\ \hline \mathbf{A}_B^{-1} \mathbf{A} & \mathbf{A}_B^{-1} \mathbf{b} \\ \hline \end{array} \Rightarrow \begin{array}{c} s_1 \\ s_2 \\ s_3 \end{array} \begin{array}{c|ccccc|c} x_1 & x_2 & s_1 & s_2 & s_3 & \\ \hline 1 & 3 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ \hline -1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 1 \\ \hline 1 & 1 & 0 & 1 & 0 & 4 \\ \hline 1 & 2 & 0 & 0 & 1 & 5 \\ \hline \end{array}$$

シンプレックスタブロー

例題に対する計算手順 (その 2)

(2) 入れ替え候補の非基底変数

	x_1	x_2	s_1	s_2	s_3	
	1	3	0	0	0	0
s_1	-1	1	1	0	0	1
s_2	1	1	0	1	0	4
s_3	1	2	0	0	1	5

例題に対する計算手順 (その 2)

(2) 入れ替え候補の非基底変数

相対コスト係数が正の非基底変数: x_1, x_2

	x_1	x_2	s_1	s_2	s_3	
	1	3	0	0	0	0
s_1	-1	1	1	0	0	1
s_2	1	1	0	1	0	4
s_3	1	2	0	0	1	5

例題に対する計算手順 (その 2)

(2) 入れ替え候補の非基底変数

相対コスト係数が正の非基底変数: x_1, x_2

⇒ 係数の大きい x_2 を選択

	x_1	x_2	s_1	s_2	s_3	
	1	3	0	0	0	0
s_1	-1	1	1	0	0	1
s_2	1	1	0	1	0	4
s_3	1	2	0	0	1	5

例題に対する計算手順 (その 2)

(2) 入れ替え候補の非基底変数

相対コスト係数が正の非基底変数: x_1, x_2

⇒ 係数の大きい x_2 を選択

	x_1	x_2	s_1	s_2	s_3	
	1	3	0	0	0	0
s_1	-1	1	1	0	0	1
s_2	1	1	0	1	0	4
s_3	1	2	0	0	1	5

(3) ピボット要素の選択

x_2 を増加させたとき, 最初に 0 になる基底変数を求める

	x_1	x_2	s_1	s_2	s_3	
	1	3	0	0	0	0
s_1	-1	1	1	0	0	1
s_2	1	1	0	1	0	4
s_3	1	2	0	0	1	5

例題に対する計算手順 (その 2)

(2) 入れ替え候補の非基底変数

相対コスト係数が正の非基底変数: x_1, x_2

⇒ 係数の大きい x_2 を選択

	x_1	x_2	s_1	s_2	s_3	
	1	3	0	0	0	0
s_1	-1	1	1	0	0	1
s_2	1	1	0	1	0	4
s_3	1	2	0	0	1	5

(3) ピボット要素の選択

x_2 を増加させたとき、最初に 0 になる基底変数を求める

⇒ 6 列目/2 列目が 0 以上かつ最小となる行

	x_1	x_2	s_1	s_2	s_3	
	1	3	0	0	0	0
s_1	-1	1	1	0	0	1
s_2	1	1	0	1	0	4
s_3	1	2	0	0	1	5

6 列目/2 列目

$1/1 = 1$

$4/1 = 4$

$5/2 = 2.5$

例題に対する計算手順 (その 2)

(2) 入れ替え候補の非基底変数

相対コスト係数が正の非基底変数: x_1, x_2

⇒ 係数の大きい x_2 を選択

	x_1	x_2	s_1	s_2	s_3	
	1	3	0	0	0	0
s_1	-1	1	1	0	0	1
s_2	1	1	0	1	0	4
s_3	1	2	0	0	1	5

(3) ピボット要素の選択

x_2 を増加させたとき、最初に 0 になる基底変数を求める

⇒ 6 列目/2 列目が 0 以上かつ最小となる行

	x_1	x_2	s_1	s_2	s_3	
	1	3	0	0	0	0
s_1	-1	1	1	0	0	1
s_2	1	1	0	1	0	4
s_3	1	2	0	0	1	5

6 列目/2 列目
 $1/1 = 1$
 $4/1 = 4$
 $5/2 = 2.5$

例題に対する計算手順 (その 2)

(2) 入れ替え候補の非基底変数

相対コスト係数が正の非基底変数: x_1, x_2

⇒ 係数の大きい x_2 を選択

	x_1	x_2	s_1	s_2	s_3	
	1	3	0	0	0	0
s_1	-1	1	1	0	0	1
s_2	1	1	0	1	0	4
s_3	1	2	0	0	1	5

(3) ピボット要素の選択

x_2 を増加させたとき、最初に 0 になる基底変数を求める

⇒ 6 列目/2 列目が 0 以上かつ最小となる行

⇒ (s_1, x_2) がピボット要素 (増加量 1)

	x_1	x_2	s_1	s_2	s_3	
	1	3	0	0	0	0
s_1	-1	1	1	0	0	1
s_2	1	1	0	1	0	4
s_3	1	2	0	0	1	5

6 列目/2 列目
 $1/1 = 1$
 $4/1 = 4$
 $5/2 = 2.5$

例題に対する計算手順 (その 3)

(4) ピボット操作 (掃き出し)

	x_1	x_2	s_1	s_2	s_3	
	1	3	0	0	0	0
s_1	-1	1	1	0	0	1
s_2	1	1	0	1	0	4
s_3	1	2	0	0	1	5

例題に対する計算手順 (その 3)

(4) ピボット操作 (掃き出し)

行基本変形で, (s_1, x_2) の要素を 1, x_2 の列のそれ以外の要素を 0 にする

	x_1	x_2	s_1	s_2	s_3	
	1	3	0	0	0	0
s_1	-1	1	1	0	0	1
s_2	1	1	0	1	0	4
s_3	1	2	0	0	1	5

例題に対する計算手順 (その 3)

(4) ピボット操作 (掃き出し)

行基本変形で, (s_1, x_2) の要素を 1, x_2 の列のそれ以外の要素を 0 にする

	x_1	x_2	s_1	s_2	s_3	
	4	0	-3	0	0	-3
s_1	-1	1	1	0	0	1
s_2	2	0	-1	1	0	3
s_3	3	0	-2	0	1	3

例題に対する計算手順 (その 3)

(4) ピボット操作 (掃き出し)

行基本変形で, (s_1, x_2) の要素を 1, x_2 の列のそれ以外の要素を 0 にする
⇒ s_1 の代わりに x_2 が基底変数に

	x_1	x_2	s_1	s_2	s_3	
	4	0	-3	0	0	-3
x_2	-1	1	1	0	0	1
s_2	2	0	-1	1	0	3
s_3	3	0	-2	0	1	3

例題に対する計算手順 (その 3)

(4) ピボット操作 (掃き出し)

行基本変形で, (s_1, x_2) の要素を 1, x_2 の列のそれ以外の要素を 0 にする
⇒ s_1 の代わりに x_2 が基底変数に

	x_1	x_2	s_1	s_2	s_3	
	4	0	-3	0	0	-3
x_2	-1	1	1	0	0	1
s_2	2	0	-1	1	0	3
s_3	3	0	-2	0	1	3

例題に対する計算手順 (その 3)

(4) ピボット操作 (掃き出し)

行基本変形で, (s_1, x_2) の要素を 1, x_2 の列のそれ以外の要素を 0 にする
 $\Rightarrow s_1$ の代わりに x_2 が基底変数に

	x_1	x_2	s_1	s_2	s_3	
	4	0	-3	0	0	-3
x_2	-1	1	1	0	0	1
s_2	2	0	-1	1	0	3
s_3	3	0	-2	0	1	3

(2) 入れ替え候補の非基底変数

	x_1	x_2	s_1	s_2	s_3	
	4	0	-3	0	0	-3
x_2	-1	1	1	0	0	1
s_2	2	0	-1	1	0	3
s_3	3	0	-2	0	1	3

例題に対する計算手順 (その 3)

(4) ピボット操作 (掃き出し)

行基本変形で, (s_1, x_2) の要素を 1, x_2 の列のそれ以外の要素を 0 にする
⇒ s_1 の代わりに x_2 が基底変数に

	x_1	x_2	s_1	s_2	s_3	
	4	0	-3	0	0	-3
x_2	-1	1	1	0	0	1
s_2	2	0	-1	1	0	3
s_3	3	0	-2	0	1	3

(2) 入れ替え候補の非基底変数

相対コスト係数が正の非基底変数: x_1 のみ

	x_1	x_2	s_1	s_2	s_3	
	4	0	-3	0	0	-3
x_2	-1	1	1	0	0	1
s_2	2	0	-1	1	0	3
s_3	3	0	-2	0	1	3

例題に対する計算手順 (その 3)

(4) ピボット操作 (掃き出し)

行基本変形で, (s_1, x_2) の要素を 1, x_2 の列のそれ以外の要素を 0 にする
⇒ s_1 の代わりに x_2 が基底変数に

	x_1	x_2	s_1	s_2	s_3	
	4	0	-3	0	0	-3
x_2	-1	1	1	0	0	1
s_2	2	0	-1	1	0	3
s_3	3	0	-2	0	1	3

(2) 入れ替え候補の非基底変数

相対コスト係数が正の非基底変数: x_1 のみ

⇒ x_1 を選択

	x_1	x_2	s_1	s_2	s_3	
	4	0	-3	0	0	-3
x_2	-1	1	1	0	0	1
s_2	2	0	-1	1	0	3
s_3	3	0	-2	0	1	3

例題に対する計算手順 (その 4)

(3) ピボット要素の選択

x_1 を増加させたとき, 最初に 0 になる基底変数を求める

	x_1	x_2	s_1	s_2	s_3	
	4	0	-3	0	0	-3
x_2	-1	1	1	0	0	1
s_2	2	0	-1	1	0	3
s_3	3	0	-2	0	1	3

例題に対する計算手順 (その 4)

(3) ピボット要素の選択

x_1 を増加させたとき, 最初に 0 になる基底変数を求める

⇒ 6 列目/1 列目が 0 以上かつ最小となる行

	x_1	x_2	s_1	s_2	s_3		
	4	0	-3	0	0	-3	6 列目/1 列目
x_2	-1	1	1	0	0	1	$1/(-1) = -1$
s_2	2	0	-1	1	0	3	$3/2 = 1.5$
s_3	3	0	-2	0	1	3	$3/3 = 1$

例題に対する計算手順 (その 4)

(3) ピボット要素の選択

x_1 を増加させたとき, 最初に 0 になる基底変数を求める

⇒ 6 列目/1 列目が 0 以上かつ最小となる行

	x_1	x_2	s_1	s_2	s_3		
	4	0	-3	0	0	-3	6 列目/1 列目
x_2	-1	1	1	0	0	1	$1/(-1) = -1$
s_2	2	0	-1	1	0	3	$3/2 = 1.5$
s_3	3	0	-2	0	1	3	$3/3 = 1$

例題に対する計算手順 (その 4)

(3) ピボット要素の選択

x_1 を増加させたとき, 最初に 0 になる基底変数を求める

⇒ 6 列目/1 列目が 0 以上かつ最小となる行

⇒ (s_3, x_1) がピボット要素 (増加量 1)

	x_1	x_2	s_1	s_2	s_3		
	4	0	-3	0	0	-3	6 列目/1 列目
x_2	-1	1	1	0	0	1	$1/(-1) = -1$
s_2	2	0	-1	1	0	3	$3/2 = 1.5$
s_3	3	0	-2	0	1	3	$3/3 = 1$

例題に対する計算手順 (その 4)

(3) ピボット要素の選択

x_1 を増加させたとき、最初に 0 になる基底変数を求める

⇒ 6 列目/1 列目が 0 以上かつ最小となる行

⇒ (s_3, x_1) がピボット要素 (増加量 1)

	x_1	x_2	s_1	s_2	s_3	
	4	0	-3	0	0	-3
x_2	-1	1	1	0	0	1
s_2	2	0	-1	1	0	3
s_3	3	0	-2	0	1	3

6 列目/1 列目
 $1/(-1) = -1$
 $3/2 = 1.5$
 $3/3 = 1$

(4) ピボット操作 (掃き出し)

行基本変形で, (s_3, x_1) の要素を 1, x_1 の列のそれ以外の要素を 0 にする

	x_1	x_2	s_1	s_2	s_3	
	4	0	-3	0	0	-3
x_2	-1	1	1	0	0	1
s_2	2	0	-1	1	0	3
s_3	3	0	-2	0	1	3

例題に対する計算手順 (その 4)

(3) ピボット要素の選択

x_1 を増加させたとき、最初に 0 になる基底変数を求める

⇒ 6 列目/1 列目が 0 以上かつ最小となる行

⇒ (s_3, x_1) がピボット要素 (増加量 1)

	x_1	x_2	s_1	s_2	s_3	
	4	0	-3	0	0	-3
x_2	-1	1	1	0	0	1
s_2	2	0	-1	1	0	3
s_3	3	0	-2	0	1	3

6 列目/1 列目
 $1/(-1) = -1$
 $3/2 = 1.5$
 $3/3 = 1$

(4) ピボット操作 (掃き出し)

行基本変形で, (s_3, x_1) の要素を 1, x_1 の列のそれ以外の要素を 0 にする

	x_1	x_2	s_1	s_2	s_3	
	4	0	-3	0	0	-3
x_2	-1	1	1	0	0	1
s_2	2	0	-1	1	0	3
s_3	3	0	-2	0	1	3

例題に対する計算手順 (その 4)

(3) ピボット要素の選択

x_1 を増加させたとき、最初に 0 になる基底変数を求める

⇒ 6 列目/1 列目が 0 以上かつ最小となる行

⇒ (s_3, x_1) がピボット要素 (増加量 1)

	x_1	x_2	s_1	s_2	s_3	
	4	0	-3	0	0	-3
x_2	-1	1	1	0	0	1
s_2	2	0	-1	1	0	3
s_3	3	0	-2	0	1	3

6 列目/1 列目
 $1/(-1) = -1$
 $3/2 = 1.5$
 $3/3 = 1$

(4) ピボット操作 (掃き出し)

行基本変形で, (s_3, x_1) の要素を 1, x_1 の列のそれ以外の要素を 0 にする

	x_1	x_2	s_1	s_2	s_3	
	0	0	-1/3	0	-4/3	-7
x_2	0	1	1/3	0	1/3	2
s_2	0	0	1/3	1	0	1
s_3	1	0	-2/3	0	1/3	1

例題に対する計算手順 (その 4)

(3) ピボット要素の選択

x_1 を増加させたとき、最初に 0 になる基底変数を求める

⇒ 6 列目/1 列目が 0 以上かつ最小となる行

⇒ (s_3, x_1) がピボット要素 (増加量 1)

	x_1	x_2	s_1	s_2	s_3	
	4	0	-3	0	0	-3
x_2	-1	1	1	0	0	1
s_2	2	0	-1	1	0	3
s_3	3	0	-2	0	1	3

6 列目/1 列目
 $1/(-1) = -1$
 $3/2 = 1.5$
 $3/3 = 1$

(4) ピボット操作 (掃き出し)

行基本変形で, (s_3, x_1) の要素を 1, x_1 の列のそれ以外の要素を 0 にする

⇒ s_3 の代わりに x_1 が基底変数に

	x_1	x_2	s_1	s_2	s_3	
	0	0	-1/3	0	-4/3	-7
x_2	0	1	1/3	0	1/3	2
s_2	0	0	1/3	1	0	1
s_3	1	0	-2/3	0	1/3	1

例題に対する計算手順 (その 4)

(3) ピボット要素の選択

x_1 を増加させたとき、最初に 0 になる基底変数を求める

⇒ 6 列目/1 列目が 0 以上かつ最小となる行

⇒ (s_3, x_1) がピボット要素 (増加量 1)

	x_1	x_2	s_1	s_2	s_3	
	4	0	-3	0	0	-3
x_2	-1	1	1	0	0	1
s_2	2	0	-1	1	0	3
s_3	3	0	-2	0	1	3

6 列目/1 列目
 $1/(-1) = -1$
 $3/2 = 1.5$
 $3/3 = 1$

(4) ピボット操作 (掃き出し)

行基本変形で、 (s_3, x_1) の要素を 1, x_1 の列のそれ以外の要素を 0 にする

⇒ s_3 の代わりに x_1 が基底変数に

	x_1	x_2	s_1	s_2	s_3	
	0	0	-1/3	0	-4/3	-7
x_2	0	1	1/3	0	1/3	2
s_2	0	0	1/3	1	0	1
x_1	1	0	-2/3	0	1/3	1

例題に対する計算手順 (その 5)

(2) 入れ替え候補の非基底変数

	x_1	x_2	s_1	s_2	s_3	
	0	0	$-1/3$	0	$-4/3$	-7
x_2	0	1	$1/3$	0	$1/3$	2
s_2	0	0	$1/3$	1	0	1
x_1	1	0	$-2/3$	0	$1/3$	1

例題に対する計算手順 (その 5)

(2) 入れ替え候補の非基底変数

相対コスト係数が正の非基底変数: なし

	x_1	x_2	s_1	s_2	s_3	
	0	0	$-1/3$	0	$-4/3$	-7
x_2	0	1	$1/3$	0	$1/3$	2
s_2	0	0	$1/3$	1	0	1
x_1	1	0	$-2/3$	0	$1/3$	1

例題に対する計算手順 (その 5)

(2) 入れ替え候補の非基底変数

相対コスト係数が正の非基底変数: なし \Rightarrow 終了

	x_1	x_2	s_1	s_2	s_3	
	0	0	$-1/3$	0	$-4/3$	-7
x_2	0	1	$1/3$	0	$1/3$	2
s_2	0	0	$1/3$	1	0	1
x_1	1	0	$-2/3$	0	$1/3$	1

例題に対する計算手順 (その 5)

(2) 入れ替え候補の非基底変数

相対コスト係数が正の非基底変数: なし \Rightarrow 終了

	x_1	x_2	s_1	s_2	s_3	
	0	0	$-1/3$	0	$-4/3$	-7 最適値の (-1) 倍
x_2	0	1	$1/3$	0	$1/3$	2
s_2	0	0	$1/3$	1	0	1
x_1	1	0	$-2/3$	0	$1/3$	1

最適解

最適解 $(x_1, x_2) = (2, 1)$, 最適値 7

スラック変数 $(s_1, s_2, s_3) = (0, 1, 0)$

例題に対する計算手順 (その 5)

(2) 入れ替え候補の非基底変数

相対コスト係数が正の非基底変数: なし \Rightarrow 終了

	x_1	x_2	s_1	s_2	s_3	
	0	0	-1/3	0	-4/3	-7 最適値の (-1) 倍
x_2	0	1	1/3	0	1/3	2
s_2	0	0	1/3	1	0	1 最適解
x_1	1	0	-2/3	0	1/3	1

最適解 $(x_1, x_2) = (2, 1)$, 最適値 7

スラック変数 $(s_1, s_2, s_3) = (0, 1, 0)$

