

第五章 目标规划

- 目标规划问题及数学模型
- 目标规划的集中求解算法
- 目标规划的序贯求解算法

线性规划在应用中的问题（1）

- 1、线性规划的目标是一个刚性的目标。
但实际应用中，目标常常是模糊的。

解决方法：

将目标化作一种软目标/软约束。

线性规划在应用中的问题（2）

2、线性规划要求有解时各个约束条件相容，可行域非空。而实际情况并非总能满足。

思路：

正视现实，将原来要求寻找最优解的目标，改为寻找满意解。

解决方法：

1）将矛盾的普通约束改为目标约束，即将硬约束改为软约束。

2）将多个约束分为不同的优先级。

线性规划在应用中的问题（3）

3、线性规划是一个单目标规划的问题，但实际应用中，常常存在多个目标。

解决方法：

- 1) 分清主次，设置优先级（绝对优先级和相对优先级）
- 2) 将各个目标函数按优先级加权，构成一个新的单目标函数

目标规划的思想和方法

思想：

将定量技术和定性技术结合，

承认矛盾、冲突的合理性，

强调通过协调，达到总体和谐

方法：

软约束+优先级

例1 软约束的设计

例1、

	甲	乙	有效工时
金工	4	2	400
装配	2	4	500
收益	100	80	

例1的线性规划模型

$$\text{LP: } \max z = 100x_1 + 80x_2$$

$$\text{s.t. } \begin{cases} 2x_1 + 4x_2 \leq 500 \\ 4x_1 + 2x_2 \leq 400 \\ x_1, x_2 \geq 0 \end{cases}$$

$$x^* = (50, 100) \quad z^* = 13000$$

目标约束

GP: 去年总收益**9000**，增长要求**11.1%**

即：今年**希望**总收益不低于**10000**

该目标实质上是一个约束，**希望**：

$$100x_1 + 80x_2 \geq 10000$$

决策值和目标值的关系

设 $100x_1+80x_2$ 为决策值, 10000 为目标值

决策值与目标值之间存在着多种可能:

- 1) 决策值小于目标值 $100x_1+80x_2 < 10000$
- 2) 决策值等于目标值 $100x_1+80x_2 = 10000$
- 3) 决策值大于目标值 $100x_1+80x_2 > 10000$

软约束

$$100x_1 + 80x_2 + d^- - d^+ = 10000$$

引入偏差变量:

d^+ : 决策值超过目标值部分(正偏差变量)

d^- : 决策值不足目标值部分(负偏差变量)

满足 $d^+ \geq 0, d^- \geq 0, d^+ \cdot d^- = 0$

例1的目标规划模型

$$\min z = d^-$$

$$\text{s.t.} \quad \left\{ \begin{array}{l} 100x_1 + 80x_2 - d^+ + d^- = 10000 \\ 4x_1 + 2x_2 \leq 400 \\ 2x_1 + 4x_2 \leq 500 \\ x_1, x_2, d^-, d^+ \geq 0 \end{array} \right.$$

$$d^+ \cdot d^- = 0$$

典型目标函数

(1)、恰好达到目标:

$$\min Z = d^- + d^+$$

(2)、超过目标:

$$\min Z = d^-$$

(3)、不超过目标:

$$\min Z = d^+$$

例2 多目标、多约束情况

例2

	I	II	资源拥有量
原材料(公斤)	2	1	11
设备(小时)	1	2	10
利润(千元/件)	8	10	

规划目标

- (1)、原材料价格上涨，超计划要高价购买，所以要严格控制。
- (2)、市场情况，产品 I 销售量下降，希望产品 I 的产量不大于产品 II 的产量。
- (3)、充分利用设备，不希望加班。
- (4)、尽可能达到并超过利润计划指标**56**千元。

建模步骤

建模：

- (1)、设定约束条件。(目标约束、绝对约束)
- (2)、规定目标约束优先级。
- (3)、建立模型

例2—设定约束条件

设 x_1 ， x_2 为产品 I，产品 II 产量。

$$2x_1 + x_2 \leq 11$$

严格控制原材料

$$x_1 - x_2 + d_1^- - d_1^+ = 0$$

x_1 产量不大于 x_2

$$x_1 + 2x_2 + d_2^- - d_2^+ = 10$$

充分利用设备，不加班

$$8x_1 + 10x_2 + d_3^- - d_3^+ = 56$$

利润要求

$$x_1, x_2, d_i^-, d_i^+ \geq 0, \quad i=1,2,3$$

$$d_i^- \cdot d_i^+ = 0$$

例2的目标函数

多个目标函数:

$$\min Z_1 = d_1^+$$

x_1 产量不大于 x_2

$$\min Z_2 = d_2^- + d_2^+$$

充分利用设备

$$\min Z_3 = d_3^-$$

利润要求

优先因子

则原目标函数为:

$$\min\{P_1d_1^+, P_2(d_2^-+d_2^+), P_3(d_3^-)\}$$

$$\min Z=P_1d_1^++P_2(d_2^-+d_2^+)+P_3(d_3^-)$$

为了说明目标的优先性，定义了优先因子 P_l :

$$P_l \gg P_{l+1} > 0$$

即目标 l 比目标 $l+1$ 具有绝对的优先权

例3 同等优先级的情况

例3、电视机厂装配**25**寸和**21**寸两种彩电，每台电视机需装备时间**1**小时，每周装配线计划开动**40**小时，预计每周**25**寸彩电销售**24**台，每台可获利**80**元，每周**21**寸彩电销售**30**台，每台可获利**40**元。

该厂目标：

- 1、避免开工不足。
- 2、允许装配线加班，但尽量不超过**10**小时。
- 3、尽量满足市场需求，尤其是**25**寸彩电。

例3的目标规划模型

解： 设 x_1, x_2 分别表示25寸， 21寸彩电产量

$$\min Z = P_1 d_1^- + P_2 d_2^+ + P_3 (W_{33}^- d_3^- + W_{34}^- d_4^-)$$

$$W_{33}^- > W_{34}^-$$

$$\text{s.t.} \begin{cases} x_1 + x_2 + d_1^- - d_1^+ = 40 & \text{上班时间} \\ x_1 + x_2 + d_2^- - d_2^+ = 50 & \text{加班情况} \\ x_1 + d_3^- - d_3^+ = 24 \\ x_2 + d_4^- - d_4^+ = 30 & \text{市场需求} \\ x_1, x_2, d_i^-, d_i^+ \geq 0 \quad d_i^- \cdot d_i^+ = 0 \quad (i=1,2,3,4) \end{cases}$$

权系数

为了对优先级同为 P_l 的目标实现重要性的微调，可以对第 k 个目标的分量 d_k^- 加权 W_{lk}^- ， d_k^+ 加权 W_{lk}^+ 。

可以看到， W_{lk} 越大，第 k 个目标的重要性越大。

目标规划(Goal Programming) 一般模型

$$\min \left\{ P_l \left(\sum_{k=1}^K W_{lk}^- d_k^- + W_{lk}^+ d_k^+ \right), l = 1, 2, \dots, L \right\}$$

Objective function

$$\text{s.t.} \quad \sum_{j=1}^n a_{ij} x_j \leq (=, \geq) b_i \quad i = 1, 2, \dots, m$$

Target value

$$\sum_{j=1}^n c_{kj} x_j + d_k^- - d_k^+ = g_k \quad k = 1, 2, \dots, K$$

$$x_j, d_k^-, d_k^+ \geq 0 \quad d_k^- \cdot d_k^+ = 0$$

$$j = 1, 2, \dots, n$$

$$k = 1, 2, \dots, K$$

Goal constraints

目标规划的目的和特点

目标规划的目的：求一组决策变量的满意值，使决策结果与给定目标总偏差最小。

特点：

- ① 目标函数中只有偏差变量。
- ② 目标函数总是求偏差变量最小。
- ③ $Z=0$ ：各级目标均已达到
 $Z>0$ ：部分目标未达到。

第五章 目标规划

- 目标规划问题及数学模型
- 目标规划的集中求解算法
- 目标规划的序贯求解算法

目标规划单纯形解法

$$\min z = \sum_{l=1}^L P_l \left(\sum_{k=1}^K W_{lk}^- d_k^- + W_{lk}^+ d_k^+ \right)$$

$$\text{s.t.} \quad \sum_{j=1}^n a_{ij} x_j \leq (=, \geq) b_i \quad i = 1, \dots, m$$

$$\sum_{j=1}^n c_{kj} x_j + d_k^- - d_k^+ = g_k \quad k = 1, \dots, K$$

$$x_j, d_k^-, d_k^+ \geq 0 \quad d_k^- \cdot d_k^+ = 0$$

$$j = 1, 2, \dots, n \quad k = 1, 2, \dots, K$$

集中单纯形法的特点

(1) 只有1个目标

(2) 含优先因子 $P_l \gg P_{l+1}$, 有:

$$\sigma_j = c_j - \sum_{i=1}^m c_i a_{ij} = \sum_{l=1}^L a_{lj} P_l$$

因此, σ_j 的符号看 $a_{lj} \neq 0$ 中 l 最小一项的符号

例2的目标规划模型

$$\min Z = P_1 d_1^+ + P_2 (d_2^- + d_2^+) + P_3 (d_3^-)$$

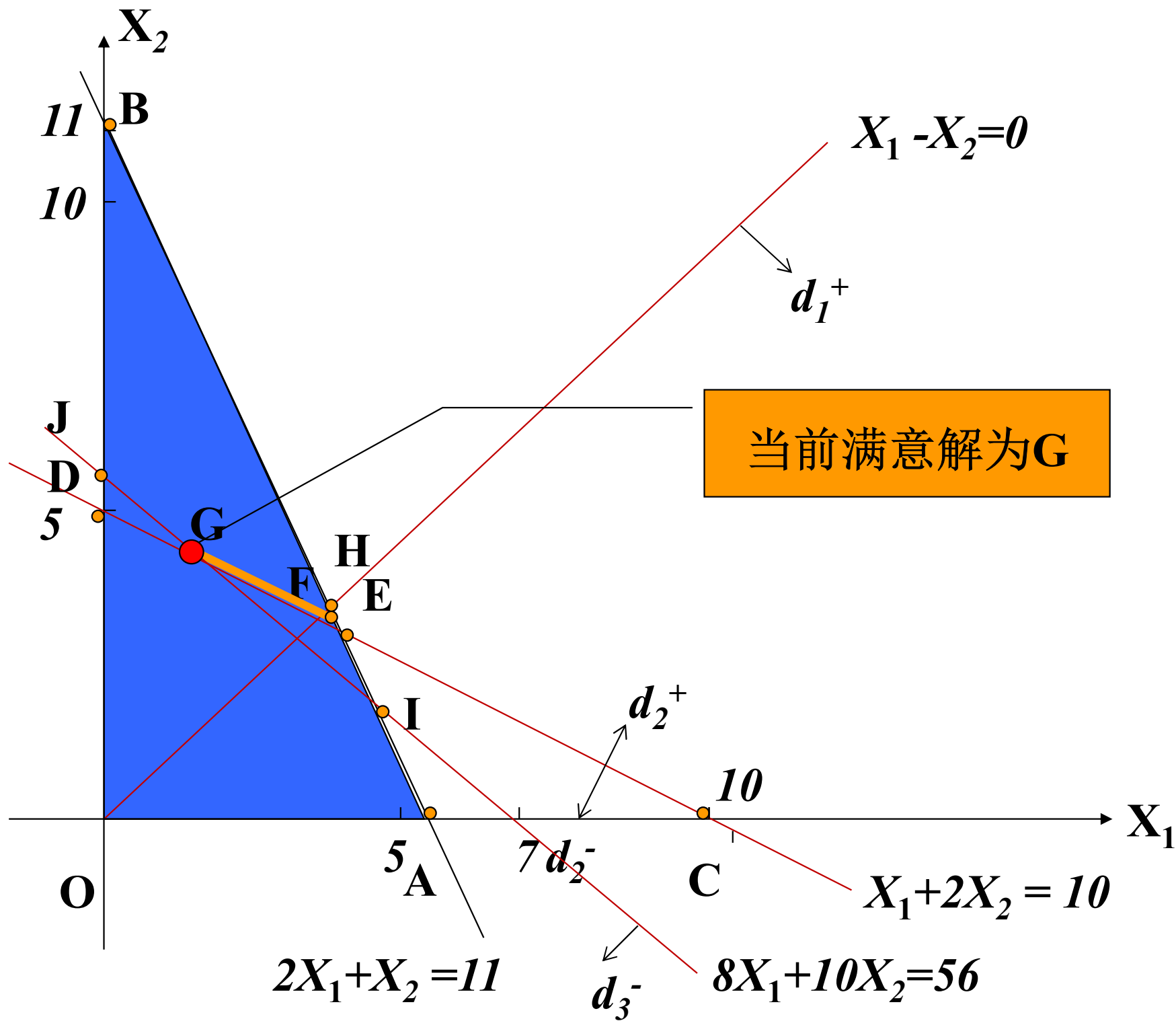
$$\text{s.t.} \quad \begin{cases} 2x_1 + x_2 \leq 11 \\ x_1 - x_2 + d_1^- - d_1^+ = 0 \\ x_1 + 2x_2 + d_2^- - d_2^+ = 10 \\ 8x_1 + 10x_2 + d_3^- - d_3^+ = 56 \\ x_1, x_2, d_i^-, d_i^+ \geq 0, d_i^- \cdot d_i^+ = 0, i=1,2,3 \end{cases}$$

初始单纯形表

C_j			0	0	0	0	P_1	P_2	P_2	P_3	0
C_B	x_B	b	x_1	x_2	x_3	d_1^-	d_1^+	d_2^-	d_2^+	d_3^-	d_3^+
0	x_3	11	2	1	1	0	0	0	0	0	0
0	d_1^-	0	1	-1	0	1	-1	0	0	0	0
P_2	d_2^-	10	1	2	0	0	0	1	-1	0	0
P_3	d_3^-	56	8	10	0	0	0	0	0	1	-1
σ_j		P_1	0	0	0	0	1	0	0	0	0
		P_2	-1	-2	0	0	0	0	2	0	0
		P_3	-8	-10	0	0	0	0	0	0	1

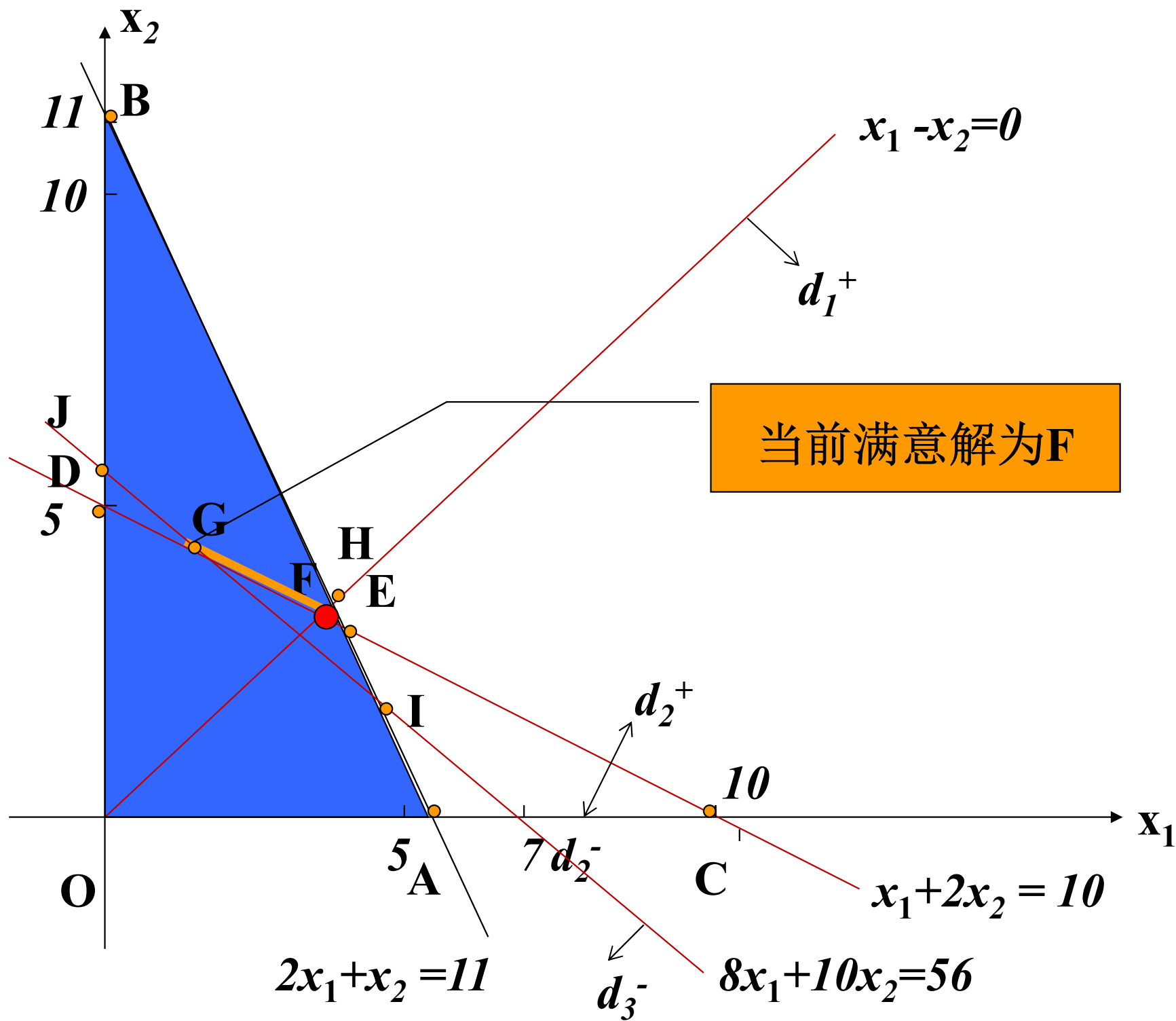
迭代后的单纯形表

C_j			0	0	0	0	P_1	P_2	P_2	P_3	0
C_B	x_B	b	x_1	x_2	x_3	d_1^-	d_1^+	d_2^-	d_2^+	d_3^-	d_3^+
0	x_3	6	3/2	0	1	0	0	-1/2	1/2	0	0
0	d_1^-	5	3/2	0	0	1	-1	1/2	-1/2	0	0
0	x_2	5	1/2	1	0	0	0	1/2	-1/2	0	0
P_3	d_3^-	6	3	0	0	0	0	-5	5	1	-1
σ_j		P_1	0	0	0	0	1	0	0	0	0
		P_2	0	0	0	0	0	1	1	0	0
		P_3	-3	0	0	0	0	5	-5	0	1



其他满意解

[illegible]



第五章 目标规划

- 目标规划问题及数学模型
- 目标规划的集中求解算法
- 目标规划的序贯求解算法

目标规划的序贯解法

$$\min \left\{ P_l \left(\sum_{k=1}^K W_{lk}^- d_k^- + W_{lk}^+ d_k^+ \right) \right\}$$

$$\text{s.t.} \quad \sum_{j=1}^n a_{ij} x_j \leq (=, \geq) b_i \quad (i = 1, \dots, m)$$

$$\sum_{j=1}^n c_{kj} x_j + d_k^- - d_k^+ = g_k \quad (k = 1, \dots, K)$$

$$x_j, d_k^-, d_k^+ \geq 0 \quad d_k^- \cdot d_k^+ = 0$$

目标规划的序贯式算法

基本思路：按优先级的顺序，从最高级开始，逐个满足目标。

具体方法：将已计算目标函数值，作为下一级目标的硬约束。

序贯式算法举例

$$\min Z = P_1(d_1^- + d_2^+) + P_2 d_3^- + P_3 d_4^+$$

$$\text{s.t.} \quad x_1 + d_1^- - d_1^+ = 30 \quad \text{①}$$

$$x_2 + d_2^- - d_2^+ = 15 \quad \text{②}$$

$$8x_1 + 12x_2 + d_3^- - d_3^+ = 1000 \quad \text{③}$$

$$x_1 + 2x_2 + d_4^- - d_4^+ = 40 \quad \text{④}$$

$$x_j, d_i^-, d_i^+ \geq 0, d_i^- \cdot d_i^+ = 0, i=1,2,3,4, j=1,2$$

序贯式算法(1)

$$\min Z_1 = d_1^- + d_2^+$$

$$\text{s.t.} \quad x_1 + d_1^- - d_1^+ = 30 \quad \text{①}$$

$$x_2 + d_2^- - d_2^+ = 15 \quad \text{②}$$

$$x_j, d_i^-, d_i^+ \geq 0, d_i^- \cdot d_i^+ = 0, i=1,2, j=1,2$$

解得: $x_1=30, x_2=15,$

$$d_1^+ = 0, \quad d_1^- = 0, \quad d_2^+ = 0, \quad d_2^- = 0$$

序贯式算法(2)

$$\min Z_2 = d_3^-$$

$$\text{s.t.} \quad x_1 + d_1^- - d_1^+ = 30 \quad \text{①}$$

$$x_2 + d_2^- - d_2^+ = 15 \quad \text{②}$$

$$8x_1 + 12x_2 + d_3^- - d_3^+ = 1000 \quad \text{③}$$

$$d_1^- + d_2^+ = 0 \quad \text{④}$$

$$x_j, d_i^-, d_i^+ \geq 0, d_i^- \cdot d_i^+ = 0, i=1,2,3 \quad j=1,2$$

解得: $x_1=30, x_2=15, d_1^+=0, d_1^-=0,$
 $d_2^+=0, d_2^-=0, d_3^+=0, d_3^-=580,$

$$\min Z_3 = d_4^+$$

$$\text{s.t.} \quad x_1 + d_1^- - d_1^+ = 30 \quad \text{①}$$

$$x_2 + d_2^- - d_2^+ = 15 \quad \text{②}$$

$$8x_1 + 12x_2 + d_3^- - d_3^+ = 1000 \quad \text{③}$$

$$x_1 + 2x_2 + d_4^- - d_4^+ = 40 \quad \text{④}$$

$$d_1^- + d_2^+ = 0 \quad \text{⑤}$$

$$d_3^- = 580 \quad \text{⑥}$$

$$x_j, d_i^-, d_i^+ \geq 0, d_i^- \cdot d_i^+ = 0, i=1,2,3,4 \quad j=1,2$$

解得： $x_1=30$, $x_2=15$, $d_1^+=0$, $d_1^-=0$, $d_2^+=0$, $d_2^-=0$,
 $d_3^+=0$, $d_3^-=580$, $d_4^+=20$, $d_4^-=0$

序贯式算法的特点

- (1) 可以直接使用普通的单纯形算法解决问题。
- (2) 工作量大