

III Исследование применимости метода

] A — матрица ограничений задачи в канонической форме.

] $\text{rang}(A) = M$, M — число ограничений

] N — число переменных

Симплекс метод применим при $M \leq N$

V Описание алгоритма

1) Приведение задачи к канонической задаче ЛП

- матрица ограничений задачи $A[M, N]$

- вектор ограничений $b[M]$

- целевая функция $c[N]$

2) Теоретически доказано, что оптимальное

решение поставленной задачи ЛП достигается на опорном векторе.

алгоритм нахождения опорного вектора:

Нахождение начального приближения

] общий вид задачи: $c^T[N] \times x[N] \rightarrow \min$

$$S = \{x[N] \mid A[M, N] \times x[N] = b[M]; \\ x[N] \geq 0\}$$

3, 4
5, 6

$$N_0^+ = \{i \in N \mid x_0[i] > 0\} \quad N_0^0 = \{i \in N \mid x_0[i] = 0\}$$

Рассм. вспомогательную каноническую задачу для нахождения опорного вектора (наг. приближ.):

$$\sum_{i \in M} y[i] \rightarrow \min$$

$$A[M, N]x[N] + E[M, M]y[M] = B[M], \\ B[M] \geq 0 \text{ (или } x(-1)) \quad x[N] \geq 0, x[M] \geq 0$$

В данной задаче наг. опорный вектор таков: $x[N] = 0 \quad y[M] = B[M] > 0$

Методом искусственного базиса, основанного на симплекс методе находим $x_0^*[N], y_0^*[M]$

существует несколько случаев

- $\exists i \in M \mid y_0^*[i] > 0 \Rightarrow$ исходная задача не имеет допустимых решений
- x_0^* — невырожденный, x_0^* — наг. приближ. исходной задачи
- x_0^* — вырожденный, заменим столбцы $E[M, M]$ на столбцы $A[M, N \setminus N^+]$

Решение исходной задачи с наг. опорным вектором x_0^* (симплекс метод)

описем один шаг алгоритма

$$\square k=1; |N|=n; |M|=m$$

$$N_k^+ = \{i \in N \mid x_0^*[i] > 0\}; \text{ если } |N_k^+| < m, \text{ то}$$

дополняем $i \in N \mid x_0^*[i] = 0$ так, что $|N_k^+| = m$

$$L_k = N \setminus N_k$$

Матрицу $A[M, N_k^+]$ дополним столбцами из $A[M, N_k^0]$ так, чтобы она стала квадратной и $\det A[M, N_k] \neq 0$

$$\text{Находим } B[N_k, M] = A^{-1}[M, N_k]$$

$$\text{Строим } y_k^T[M] = c^T[N_k]B[N_k, M]$$

$$d_k^T[L_k] = c^T[L_k] - c^T[L_k]B[N_k, M]A[M, L_k]$$

• Если $d_k[L_k] \geq 0 \mid x_0^*$ — оптимальное решение
конец метода.

• Если $\exists j_k \in L_k: d_k[j_k] < 0$ продолжим алгоритм $u_k[L_k/j_k] = 0$

$$\text{Строим } U_k[N_k] = B[N_k, M]A[M, j_k]; U_k[j_k] = -1;$$

• Если $U_k[N_k] \leq 0 \Rightarrow$ ф-ция цели не ограничена
спуска на S. конец метода.

• Если $\exists i \in N_k \setminus N_k^+ : U_k[i] > 0$:

— $x_0^*[N]$ — невр. оп. вектор $\Rightarrow N_k \neq N_k^+ \Rightarrow$

$$\Rightarrow \exists \theta_k = \min \frac{x_0^*[i]}{U_k[i]} \quad (1)$$

строим новый опорный вектор:

$$(2) x_1^*[N] = x_0^*[N] - \theta_k U_k[N] \text{ переходим к}$$

новому шагу алгоритма

— $x_0^*[N]$ — вр. оп. вектор:

• $\exists i \in N_k \setminus N_k^+ : U_k[i] > 0$ — замена

базиса, новый шаг алгоритма.

• $U_k[N_k \setminus N_k^+] \leq 0 \Rightarrow$ находим θ_k и x_1^*

по (1) и (2) переходим к новому шагу алгоритма.

Замена базиса

Берём столбец $\bar{a}_i : i \in N_k \setminus N_k^+$ и заменяем на

$\bar{a}_i : i \in L_k$. Проверяем, является ли новая система векторов линейно независимой ($\det(\dots) \neq 0$)

ПЗ — продолжаем замену столбцов

Для предотвращения заклинивания вносим случайный параметр в выбор сменяемых индексов.

Нахождение начального приближения методом перебора.

Для каждого набора индексов N_k строится матрица $A[M, N_k]$; $k=1, \dots, C_n^m$

Если $\det(A[M, N_k]) = 0$, тогда берем следующий N_{k+1} .

Находим решение л.у. $A[M, N_k] \cdot x[N_k] = b[M]$

- Если $x[N_k] \geq 0$ — $x[N \setminus N_k] = 0$, $x[N]$ — опорный вектор.
- Если $\exists x[i] < 0$, $i \in N_k$ — переходим к N_{k+1}

VII Чувствительность решения к изменениям ресурсов.

Аналитические оценки:

- Для вектора $b = \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_m \end{pmatrix}$; вносим погрешность Δb в каждый элемент вектора.

x^* — точное решение $Ax^* = b$

т.к. в оптимальном решении задействованы m переменных вектор $x = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$, а

незадействованные переменные равны 0,
можно рассматривать $X_{\text{опт}} = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_m \end{pmatrix}$ -
элемент которого являются задействованные
в опт. решении переменные, $A_{\text{опт}}$ размер. $m \times m$ -
т.к. ■ незадейств. переменные равны 0.

Тогда имеем $A_{\text{опт}} X_{\text{опт}} = b$

$f(X_{\text{опт}}) = C_{\text{опт}}^T X_{\text{опт}}$, где $C_{\text{опт}}$ - вектор цен задейств.
в решении переменных.

Тогда $X'_{\text{опт}}$ - новое решение задачи

$$A_{\text{опт}} X'_{\text{опт}} = b + \Delta b$$

$$X_{\text{опт}} = A_{\text{опт}}^{-1} b \quad X'_{\text{опт}} = A_{\text{опт}}^{-1} b + A_{\text{опт}}^{-1} \Delta b$$

$$f(X'_{\text{опт}}) - f(X_{\text{опт}}) = C_{\text{опт}}^T A_{\text{опт}}^{-1} \Delta b$$

Рассм. показатель относительной погрешности

$$\delta = \frac{|f(X'_{\text{опт}}) - f(X_{\text{опт}})|}{\Delta b} = C_{\text{опт}}^T A_{\text{опт}}^{-1} \cdot e,$$

где $e = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ \vdots \\ 1 \end{pmatrix}_m$. Из данного выражения

видно, что относительная погрешность $\delta = \text{const}$,
а разность значений ф-ции прямо пропорц.

Δb .

Можно рассчитать значение δ для нашей
задачи: $X_{\text{опт}} = \begin{pmatrix} x_2 \\ x_3 \\ x_6 \end{pmatrix} \quad C_{\text{опт}} = \begin{pmatrix} 4.5 \\ 5.8 \\ 0 \end{pmatrix}$

$$A_{\text{опт}} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 6 & 1 & 0 \\ 3 & 5 & -1 \end{pmatrix} \quad A_{\text{опт}}^{-1} = \begin{pmatrix} -0.2 & 0.2 & 0 \\ 1.2 & -0.2 & 0 \\ 5.4 & -0.4 & -1 \end{pmatrix}$$

$$C_{\text{опт}}^T \cdot A_{\text{опт}}^{-1} = (6.06 \quad -0.26 \quad 0)$$

$$\delta = 5.8$$

Рассм. внесение погрешности в вектор ф-ции
цели $C = \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \\ \vdots \\ c_n \end{pmatrix}$

$$f(x) = c_1 x_1 + c_2 x_2 + \dots + c_n x_n$$

$$f_1(x) = (c_1 + \Delta c_1) x_1 + (c_2 + \Delta c_2) x_2 + \dots + (c_n + \Delta c_n) x_n = f(x) + \Delta c_1 x_1 + \Delta c_2 x_2 + \dots + \Delta c_n x_n$$

Отсюда видно, что внесение погрешности
(положительной) в коэф. цен незадействованных
переменных не влияет на решение и
значение ф-ции.

Если погрешность вносится в цену задействованной переменной (при этом оптимальный план остаётся тем же), то относительная погрешность $\delta = \frac{|f(x) - f(x)|}{\Delta C_i} = \frac{\Delta C_i x_i}{\Delta C_i} = x_i$ равна значению переменной, а изменение функции равно значению переменной умноженному на значение погрешности ΔC . То есть чем выше значения переменных, тем сильнее погрешности в ценах влияют на значения ф-ции.