

## Двойственный симплекс-метод

Приведем алгоритм решения задачи ЛП двойственным симплекс-методом. Заметим, что в отличие от прямого симплекс-метода не обязательно знание начального базисного плана (ни прямого, ни двойственного) – достаточно знать лишь какую-либо невырожденную  $m \times m$ -матрицу  $A_B$  (или, что то же самое,  $J_B$ ).

Сначала опишем алгоритм двойственного симплекс-метода для двойственно невырожденных задач.

Пусть  $\text{rank} A = m$  и задана базисная  $m \times m$ -матрица  $A_B$  (или, что то же самое, множество  $J_B \subset J$ ,  $|J_B| = m$ ).

Шаг 1. Решаем систему уравнений относительно потенциалов:  $a'_j u = c_j$ ,  $j \in J_B$ .

Шаг 2. Подсчитываем небазисные компоненты коплана  $\delta_{uj} = c_j - a'_j u$ ,  $j \in J_N$ .

Шаг 3. Определяем базисный псевдоплан  $x_u = (x_{uB}, x_{uN})$  из системы

$$x_j = \begin{cases} d_{*j}, & \text{если } \delta_{uj} < 0, \\ d_j^*, & \text{если } \delta_{uj} > 0, \end{cases} \quad j \in J_N;$$

$$A_B x_{uB} = b - A_N x_{uN} \quad (x_{uB} = A_B^{-1}(b - A_N x_{uN})).$$

Шаг 4. Проверяем условия оптимальности:  $d_{*B} \leq x_{uB} \leq d_B^*$ . Если они выполняются, то  $x_u = x^0$ . Решение завершаем. Если не выполняются, переходим к следующему шагу.

Шаг 5. Определяем индекс  $j_*$ , для которого  $\rho_{j_*} > 0$ . Где

$$\rho_j = \rho(x_j, [d_{*j}, d_j^*]) = \min_{x_j \in [d_{*j}, d_j^*]} |x_j - \bar{x}_j| = |x_j - \bar{x}_j|$$

– расстояние от  $x_j$  до отрезка  $[d_{*j}, d_j^*]$ ,  $\bar{x}_j$  – ближайшая к  $x_j$  точка отрезка  $[d_{*j}, d_j^*]$ . Его можно взять произвольным из  $J_B^1 = \{j \in J_B : \rho_j > 0\}$ , либо из условия  $\rho_{j_*} = \max_{j \in J_B^1} \rho_j$ .

Шаг 6. Решаем линейную систему уравнений относительно  $l_u$ :

$$\begin{aligned} a'_{j_*} l_u &= -\text{sign}(x_{j_*} - \bar{x}_{j_*}), \\ a'_j l_u &= 0, \quad j \in J_B \setminus j_*. \end{aligned}$$

Шаг 7. Подсчитываем компоненты вектора  $l_{\delta_H}$ :  $l_{\delta_j} = -a'_j l_u$ ,  $j \in J_N$ .

Шаг 8. Определяем числа

$$\sigma_j = \begin{cases} -\frac{\delta_{uj}}{l_{\delta_j}}, & \text{если } l_{\delta_j} \delta_{uj} < 0, \\ \infty, & \text{если } l_{\delta_j} \delta_{uj} \geq 0 \ (\delta_{uj} \neq 0), \ j \in J_H. \end{cases}$$

Шаг 9. Находим  $\sigma^1 = \sigma_{j_1} = \min_{j \in J_H} \sigma_j$ . Если  $\sigma^1 = \infty$ , решение задачи прекращаем, поскольку у прямой задачи ограничения несовместны. В противном случае переходим к следующему шагу.

Шаг 10. Формируем множество  $\bar{J}_B = (J_B \setminus j_*) \cup j_1$  и переходим к шагу 1.

Значение двойственной целевой функции уменьшается на величину  $\sigma^1 |\bar{x}_{j_*} - \bar{x}_{j_*}| > 0$ , так что скорость изменения двойственной целевой функции на отрезке  $[0, \sigma^1]$  равна  $\alpha^1 = -|\bar{x}_{j_*} - \bar{x}_{j_*}| < 0$ .

*Рассмотрим вырожденный случай. Пусть  $J_{H0} = \{j \in J_H : \delta_{uj} = 0\} \neq \emptyset$ . Разобьем множество  $J_{H0}$  произвольным образом на два подмножества:  $J_{H0} = J_{H0}^+ \cup J_{H0}^-$ ,  $J_{H0}^+ \cap J_{H0}^- = \emptyset$ . Введем множества  $J^+ = \{j \in J_H : \delta_{uj} > 0\}$ ,  $J^- = \{j \in J_H : \delta_{uj} < 0\}$ . Тогда в приведенный выше алгоритм следует внести следующие изменения.*

*Шаг 3. Псевдоплан построим следующим образом:*

$$\bar{x}_j = \begin{cases} d_{*j}, & j \in J^- \cup J_{H0}^-, \\ d_j^*, & j \in J^+ \cup J_{H0}^+, \end{cases} \quad A_B \bar{x}_{uB} = b - A_H \bar{x}_{uH} \quad (\bar{x}_{uB} = A_B^{-1}(b - A_H \bar{x}_{uH})).$$

*Шаг 9. Находим*

$$\sigma^1 = \sigma_{j_1} = \min_{j \in J^+ \cup J^-} \sigma_j. \quad (2.12)$$

*Определяем суммарный скачок скорости двойственной целевой функции  $\Delta\alpha^0 = \sum_{j \in J^0} (d_j^* - d_{*j}) |p_{\delta_j}|$ , где*

$$J^0 = \{j \in J_{H0}^+ : p_{\delta_j} < 0\} \cup \{j \in J_{H0}^- : p_{\delta_j} > 0\},$$

*и новую скорость изменения двойственной целевой функции на отрезке  $[0, \sigma^1]$ :  $\bar{\alpha}^1 = \alpha^1 + \Delta\alpha^0$ .*

*Шаг 10. Если  $\bar{\alpha}^1 < 0$ , то шаг равен  $\sigma^1 > 0$ . Если  $\bar{\alpha}^1 \geq 0$ , тогда шаг равен нулю. Формируем множество  $\bar{J}_B = (J_B \setminus j_*) \cup j_1$  и переходим к шагу 1. В первом случае в качестве  $j_1$  выбираем индекс, полученный согласно (2.12), во втором – любой индекс из множества  $J^0$ .*

### 1.2.7. Первая фаза

Как и для прямого симплекс-метода, процедуру построения начального базисного двойственного плана опишем для двух типов задач.

Пусть каноническая задача получена из нормальной, т. е. имеем

$$\begin{aligned} c'x &\rightarrow \max, \quad Ax + x_{CB} = b, \\ d_* \leq x \leq d^*, \quad 0 \leq x_{CB} \leq d_{CB}^*. \end{aligned}$$

Для нее начальный базисный двойственный план строится легко. Возьмем  $A_B = (a_{n+i} = e_i, i \in I) = E$ . Тогда  $u = 0$ ,  $\delta_{uj} = c_j$ ,  $j \in J_H = J$ ,  $v_j$ ,  $w_j$ ,  $j \in J \cup J_{CB}$ , строятся по обычным правилам базисного двойственного плана,  $J_B = J_{CB} = \{n+i, i = \overline{1, m}\}$ .

Рассмотрим теперь каноническую задачу (2.1):

$$c'x \rightarrow \max, \quad Ax = b, \quad d_* \leq x \leq d^*.$$

Никаких предположений относительно параметров этой задачи не делаем.

Введем вспомогательную (“буферную”) задачу

$$\begin{aligned} c'x &\rightarrow \max, \quad Ax + A_{буф} x_{буф} = b, \\ d_* \leq x \leq d^*, \quad 0 \leq x_{буф} \leq 0, \end{aligned} \tag{2.13}$$

где  $\bar{A} = (A, A_{буф})$ ,  $A_{буф} = (a_{n+i} = e_i, i \in I)$ . Начальный базисный двойственный план для нее строим с базисной матрицей  $A_{буф} = E$ . Тогда  $u = 0$ ,  $\delta_{uj} = c_j$ ,  $j \in J$ ,  $v_j$ ,  $w_j$ ,  $j \in J$ , строятся по тем же правилам, что и выше. Задачу (2.13) решаем двойственным симплекс-методом, последовательно заменяя столбцы матрицы  $A_{буф}$  на столбцы матрицы  $A$ , и удаляя из задачи (2.13) соответствующие фиктивные переменные.