第3回

線形計画問題に対する諸定理

171-T7710 成田 史弥

工学部 数理工学科 城本研究室

発表内容

- 1. 基本定理
- 2. 双対定理 (duality theorem)
- 3. 相補性定理 (complementary slackness theorem)

基本定理

Th.2.1 基本定理 -

実行可能で有界な線形計画問題は最適解をもつ.

Th.2.2 弱双対定理 (weak duality theorem)

主問題と双対問題のそれぞれの許容解 \mathbf{x} と \mathbf{y} に対して,

$$c^T x \ge b^T y$$

が成立する.

Cor.2.1

主 (双対) 問題が非有界であれば, 他方は実行不可能である.

Cor.2.2

主問題と双対問題のそれぞれの許容解 \mathbf{x}^* と \mathbf{y}^* の目的関数値が一致するならば, \mathbf{x}^* と \mathbf{y}^* はそれぞれ主最適解と双対最適解である.

e.g.2.3
最小化
$$-2x_1 - x_2 - x_3 \equiv f(x)$$

条件 $-2x_1 - 2x_2 + x_3 \ge -4$
 $-2x_1 - 4x_3 \ge -4$
 $4x_1 - 3x_2 + x_3 \ge -1$
 $x_1 \ge 0, x_2 \ge 0, x_3 \ge 0.$
最大化 $-4y_1 - 4y_2 - y_3 \equiv g(y)$
条件 $-2y_1 - 2y_2 + 4y_3 \le -2$
 $-2y_1 - 3y_3 \le -1$
 $y_1 - 4y_2 + y_3 \le -1$
 $y_1 > 0, y_2 > 0, y_3 > 0.$

Th.2.3 双対定理 (duality theorem)

線形計画問題では、主問題あるいは双対問題の一方が最適解をもつならば、他方も最適解をもち、それぞれの最適値は一致する.

Th.2.4 相補性定理 (complementary slackness theorem)

主問題と双対問題のそれぞれの許容解xとyがともに最適解であるための必要十分条件は、

$$x^T(c - A^Ty) = 0$$

かつ

$$(Ax - b)^{\mathsf{T}} = 0$$

が成立することである.

N.B.2.10

Th.2.4(相補性定理)の条件式は、それぞれ以下の様に書き換えられる:

各
$$j=1,\ldots,n$$
 に対して, $\sum_{i=1}^{m}a_{ij}y_{i}=c_{j}$ または $x_{j}=0$,

各
$$i=1,\ldots,m$$
 に対して、 $\sum_{j=1}^{m}a_{ij}x_{j}=b_{i}$ または $y_{i}=0$.

これらの条件を合わせて相補性 (complementary slackness) という.

N.B.2.11

相補性定理は、「許容解 x が最適解であるための必要十分条件は, x と相補性を満たす双対許容解が存在することである」とも書き換えられる.

線形計画問題の最適性 = 主実行可能性 + 双対実行可能性 + 相補性

強相補性 (strict complementary slakness) -

条件:

各
$$j=1,\ldots,n$$
 に対して、 $\sum_{i=1}^m a_{ij}y_i < c_j$ または $x_j > 0$ 、

各
$$i=1,\ldots,m$$
 に対して、 $\sum_{j=1}^n a_{ij}x_j>b_i$ または $y_i>0$.

と相補性を合わせた条件を 強相補性 (strict complementary slakness) という.

Th.2.5

主問題と双対問題が最適解をもつならば、強相補性を満たす最適解が存在する.