

Mitschrift der Vorlesung Ganzzahlige Lineare
Optimierung

26.10.2010 - 10.2.2011

Inhaltsverzeichnis

| | | |
|----------|---|----------|
| 1 | Lineare Programme | 5 |
| 1.1 | Einleitung | 5 |
| 1.2 | Standard Form | 6 |
| 1.3 | Geometrie von Linearen Programmen | 9 |
| | Index | 9 |

Kapitel 1

Lineare Programme

1.1 Einleitung

Definition 1.1. Seien

- A eine ganzzahlige $m \times n$ -Matrix mit den Zeilenvektoren a_i^T
- $\{M_1, M_2\}$ eine Partition von \underline{m}
- $\{N_1, N_2\}$ eine Partition von \underline{n}
- $x \in \mathbb{R}^n, b, c \in \mathbb{Z}^n$

Dann heißt das Problem $\min(c^T x = \sum_{i=1}^m c_i x)$ mit den Randbedingungen

$$\begin{array}{ll} a_i^T x = b_i & \forall i \in M_1 \\ a_i^T x \geq b_i & \forall i \in M_2 \\ x_j \geq 0 & \forall j \in N_1 \\ x_j \leq 0 & \forall j \in N_2 \end{array}$$

allgemeines Lineares Programm oder kurz **allgemeines LP-Problem**.

Für $M_1 = N_2 = \emptyset$ ist es in **kanonischer Form**.

Für $M_2 = N_2 = \emptyset$ ist es in **standard Form**.

allgemeines Lineares Programm

kanonische Form

standard Form

Satz 1.2. Alle drei Formen des LP-Problems sind äquivalent (d.h. können ineinander überführt werden).

Beweis. Da LP-Probleme in kanonischer und standard Form automatisch auch allgemeine LP-Probleme sind, reicht es zu zeigen, dass jedes allgemeine LP-Problem in ein Problem in kanonischer und standard Form überführt werden kann.

1. allgemeine in kanonische Form

Die Umwandlung erfolgt durch Ersetzen von Bedingungen durch äquivalente Bedingungen. Dabei muss das Gleichungssystem (Matrix) um zusätzliche Gleichungen (Zeilen) und Variablen (Spalten) erweitert werden. Alle Randbedingungen der Form $a_i^T x = b_i$ sind äquivalent zu $a_i^T x \geq b_i \wedge -a_i^T x \geq$

$-b_i$. Die Matrix erweitert sich folglich um $|M_1|$ Zeilen. Für alle Randbedingungen der Form $x_j \geq 0$ definiere zwei Variablen:

$$x_j^+ := \begin{cases} x_j & \text{für } x_j > 0 \\ 0 & \text{sonst} \end{cases}$$

$$x_j^- := \begin{cases} -x_j & \text{für } x_j < 0 \\ 0 & \text{sonst} \end{cases}$$

Folglich gilt $x_j = x_j^+ - x_j^-$. Die Bedingung $x_j \geq 0$ ist folglich äquivalent zu $x_j^+ \geq 0 \wedge x_j^- \geq 0$. Die Matrix erweitert sich also nochmals um $|N_1|$ Spalten (da wir eine Variable mehr haben) und der Vektor x um ebensoviele Komponenten. Das entstandene Problem ist in kanonischer Form.

2. *allgemeine in standard Form*
siehe Übung

□

1.2 Standard Form

Wir betrachten zunächst ein Problem in standard Form unter folgenden Voraussetzungen:

- (a) $\text{rang}(A) = m$
- (b) die Menge der zulässigen Punkte $F = \{x | Ax = b, x \geq 0\}$ ist nicht leer
- (c) die Menge der Werte der Zielfunktion $\{c^T | x \in F\}$ ist nach unten beschränkt

Basis

Definition 1.3. Eine **Basis** B von A ist eine Auswahl von linear unabhängigen Spaltenvektoren aus A . Alternativ entspricht B einer regulären $m \times n$ -Matrix. Die **Basislösung** zu B ist ein Vektor $x \in \mathbb{R}^n$ mit

Basislösung

$$x_{j_k} = \begin{cases} t_k & \text{wenn } A_{j_k} \in B \\ 0 & \text{sonst} \end{cases}$$

$$t = B^{-1}b$$

Eine Basislösung x zu einer Matrix A können wir wie folgt berechnen:

1. Wähle eine Basis B von A
2. Setze alle Komponenten von x , die nicht zu den gewählten Spalten aus B gehören auf 0.
3. Löse das resultierende Gleichungssystem, um die restlichen Komponenten von x zu bestimmen.

Lemma 1.4. Es sei $x = (x_1, \dots, x_n)$ eine Basislösung, $\alpha = \max_{i \in \underline{m}, j \in \underline{n}} \{|a_{i,j}|\}$ und $\beta = \max_{j \in \underline{n}} \{|b_j|\}$. Dann gilt $|x_j| \leq m! \alpha^{m-1} \beta$ und $x_j \in \mathbb{Q}$.

Beweis. Für eine Nicht-Basiskomponente gilt die Aussage, da diese per Definition 0 sind. Die Basiskomponente x_j ist die Summe von m Produkten von Elementen von B^{-1} und b . Nach Definition der Inversen gilt:

$$B^{-1} = \frac{1}{\det B} \operatorname{Adj}(B) = \frac{1}{\det B} \begin{pmatrix} \mathcal{B}_{1,1} & \dots & \mathcal{B}_{1,m} \\ \vdots & & \vdots \\ \mathcal{B}_{m,1} & \dots & \mathcal{B}_{m,m} \end{pmatrix}$$

wobei $\mathcal{B}_{i,j}$ das Produkt von $(-1)^{i+j}$ und der Determinanten der Matrix ist, die durch Streichen der i -ten Zeile und j -ten Spalte aus B entsteht. Aufgrund des Entwicklungssatzes für Determinanten ist $\mathcal{B}_{i,j}$ die Summe von $(m-1)!$ Produkten von $m-1$ Elementen aus A . Somit gilt:

$$\begin{aligned} |\mathcal{B}_{i,j}| &\leq (m-1)! \alpha^{m-1} && \text{da alle Elemente von } A \leq \alpha \text{ sind} \\ |x_j| &= \left| \sum_{i \in [m]} B_{i,j}^{-1} b_i \right| && \text{nach Definition} \\ &= \frac{1}{\det B} \left| \sum_{i \in [m]} \mathcal{B}_{i,j} b_i \right| \\ &\leq \frac{1}{\det B} \left| \sum_{i \in [m]} (m-1)! \alpha^{m-1} b_i \right| \\ &= \frac{1}{\det B} |m \cdot (m-1)! \alpha^{m-1} \cdot \beta| \\ &= \frac{1}{\det B} m \cdot (m-1)! \alpha^{m-1} \cdot \beta && \text{da alle Faktoren } \geq 0 \text{ sind} \end{aligned}$$

Da $\det B$ ganzzahlig ist, folgt $\det B \geq 1$. □

Satz 1.5. *Unter der Voraussetzungen a und b existiert mind. eine Basislösung.*

Beweis. Annahme: Es existiert eine Lösung $x \in F$ mit $t > m$ Nicht-Null-Komponenten und es gibt keine Lösung $x' \in F$ mit weniger Nicht-Null-Komponenten.

Wir können O.B.d.A. annehmen, dass die ersten t Komponenten von x größer als 0 sind und die restlichen Komponenten gleich 0 sind (wenn nicht können wir dies durch Vertauschung erreichen). Es gilt also $x_1, \dots, x_t > 0$ und $x_{t+1}, \dots, x_n = 0$. Hieraus folgt:

$$(1.1) \quad b = A_1 x_1 + \dots + A_n x_n = A_1 x_1 + \dots + A_t x_t$$

Es sei nun r der Rang der Matrix $[A_1, \dots, A_t]$. Wenn $r = 0$ wäre, so wäre $\vec{0}$ eine zulässige Basislösung mit weniger Nicht-Null-Komponenten als x . Damit die Annahme stimmen kann muss also $0 < r \leq m < t$ gelten. Mit dem Gauß-Jordan-Verfahren lassen sich nun die ersten r Zeilen und Spalten in eine reguläre

Form überführen. Das Problem sieht nun wie folgt aus:

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & -\bar{a}_{1,r+1} & \dots & -\bar{a}_{1,t} \\ & \ddots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 1 & -\bar{a}_{r,r+1} & \dots & -\bar{a}_{r,t} \\ ? & & \dots & & ? \\ \vdots & & & & \\ ? & & & & \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_r \\ \vdots \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \bar{b}_1 \\ \vdots \\ \bar{b}_r \\ \vdots \end{pmatrix}$$

Es lässt sich nun (1.1) schreiben als:

$$(1.2) \quad x_j = \bar{b}_j + \sum_{i=r+1}^t \bar{a}_{j,i} x_i \quad \text{für } j = 1, \dots, r$$

Setze $\Theta = \min(x_{r+1}, \Theta_1)$ mit $\Theta_1 = \min(\frac{x_j}{\bar{a}_{j,r+1}}, j = 1, \dots, r, \bar{a}_{j,r+1} > 0)$. Konstruiere eine neue Lösung \hat{x} :

$$(1.3) \quad \hat{x}_j = \begin{cases} \bar{b}_j + \sum_{i=r+1}^t \bar{a}_{j,i} \hat{x}_i & \text{für } j < r+1 \\ x_j - \Theta & \text{für } j = r+1 \\ x_j & \text{für } j > r+1 \end{cases}$$

Diese erfüllt das Gleichungssystem. Dann gilt für $j < r$:

$$(1.4) \quad \hat{x}_j = \bar{b}_j + \sum_{i=r+1}^t \bar{a}_{j,i} \hat{x}_i \quad j < r+1$$

$$(1.5) \quad = \bar{b}_j + \hat{a}_{j,r+1}(x_{r+1} - \Theta) + \sum_{i=r+1}^t \bar{a}_{j,i} \hat{x}_i \quad j < r+1$$

$$(1.6) \quad = \underbrace{\bar{b}_j + \sum_{i=r+1}^t \bar{a}_{j,i} \hat{x}_i}_{x_j} - \Theta \bar{a}_{j,r+1}$$

Ist $\Theta = x_{r+1}$, so ist $\hat{x}_{r+1} = 0$. Ist $\Theta = \Theta_1 = \frac{x_k}{\bar{a}_{k,r+1}}$ mit $k \leq r$, so ist $\hat{x}_k = x_k - \Theta \bar{a}_{k,r+1} = 0$. Für die Zulässigkeit ist noch zu zeigen: $\hat{x}_j \geq 0 \forall j \leq r+1$. Sehen wir uns \hat{x}_{r+1} an: Nach Definition: $\hat{x}_{r+1} = x_{r+1} - \Theta \geq \Theta - \Theta = 0$

$$(1.7) \quad \hat{x}_j = x_j - \Theta \bar{a}_{j,r+1}$$

$$(1.8) \quad \geq \begin{cases} x_j + \Theta |\bar{a}_{j,r+1}| > 0 & \bar{a}_{j,r+1} \leq 0 \\ x_j - \frac{x_j}{\bar{a}_{j,r+1}} \bar{a}_{j,r+1} = 0 & \bar{a}_{j,r+1} > 0 \end{cases}$$

Insgesamt ist \hat{x} eine zulässige Lösung mit einer Nicht-Nullkomponente weniger als x , was ein Widerspruch zur Annahme ist. \square

Es gibt also eine Lösung $x \in F$ mit $t \leq m$ Nicht-Nullkomponenten. O.B.d.A sind die zugehörigen Spalten linear unabhängig (ansonsten Arg. oben mit Elimination von Variablen bzw. Gleich 0 setzen wiederholen). Falls $t < m$ ist, erweitere die Spalten zu einer Basis für x . (Austauschsatz von Steinitz)

Satz 1.6. *Unter der Voraussetzung a, b und c ist das Lineare Programm $\min(c^T x), Ax = b, x \geq 0$ äquivalent zu $\min(c^T x), Ax = b, x \geq 0, x \leq M$ wobei $M = (m+1)! \alpha^m \beta$ mit $\alpha = \max(|a_{i,j}|, |c_j|), \beta = \max(|b_i|, |z|)$ und z die Größte untere Schranke von $\{c^T x | Ax = b, x \geq 0\}$ ist.*

In diesem Fall ist äquivalent zu verstehen als Gleichheit der Lösungsmengen. Es ist also jede Lösung des ersten Problems auch eine Lösung des zweiten Problems und umgekehrt.

1.3 Geometrie von Linearen Programmen

Ein **linearer Teilraum** S des \mathbb{R}^d ist eine Teilmenge von \mathbb{R}^d , die bezüglich der Vektoraddition und Skalarmultiplikation abgeschlossen ist. Ein **affiner Teilraum** A des \mathbb{R}^d ist ein linearer Teilraum S , verschoben um einen Vektor $u \in \mathbb{R}^d$: $A = \{u + x | x \in S\}$. Die Dimension eines linearen Teilraumes S ist gleich der maximale Zahl von linear unabhängigen Vektoren in S . Ebenso bei affinen Teilräumen. Die Dimension irgendeiner Menge X ist die kleinste Dimension eines affinen Teilraums, der X enthält. Äquivalent können wir einen affinen bzw. linearen Teilraum des \mathbb{R}^d wie folgt darstellen: $A = \{x \in \mathbb{R}^d | a_i^T x = b_i, 1 \leq i \leq m\}$ bzw. $S = \{x \in \mathbb{R}^d | a_i^T x = 0, 1 \leq i \leq m\}$. Zum Beispiel hat eine Kante die Dimension 1 und eine Menge von k Punkten höchstens die Dimension $k-1$. Ein affiner Teilraum des \mathbb{R}^d der Dimension $d-1$ wird als **Hyperebene** bezeichnet. Alternativ ist dies eine Menge von Punkten $H = \{x \in \mathbb{R}^d | a^T x = b\}$ mit $a \neq 0$. Eine Hyperebene definiert zwei **abgeschlossene Halbräume** $H^+ = \{x \in \mathbb{R}^d | a^T x \geq b\}$ und $H^- = \{x \in \mathbb{R}^d | a^T x \leq b\}$. Der Durchschnitt von endl. vielen Halbräumen wird bezeichnet als ein **Polyeder**. Ein Polyeder heißt **Polytop**, wenn es beschränkt ist.

linearer Teilraum
affiner Teilraum

Hyperebene

abgeschlossene Halbräume

Polyeder

Polytop

Es sei P ein Polytop der Dimension d im \mathbb{R}^d und es sein $H \in \mathbb{R}^d$ eine Hyperebene. So ist $F = P \cap H$ eine Seitenfläche von P , wenn H mindestens einen Punkt gemeinsam mit P hat und wenn P in höchstens einem der beiden Halbräumen H^+ und H^- liegt. Es gibt drei wichtige Fälle:

1. eine **Facette**, d.h. eine Seitenfläche der Dimension $d-1$.
2. eine **Ecke**, d.h. eine Seitenfläche der Dimension 0.
3. eine **Kante**, d.h. eine Seitenfläche der Dimension 1.

Facette

Ecke

Kante

Beispiel: ein Würfel im \mathbb{R}^3 ist gegeben durch $P = \{(x_1, x_2, x_3) | 0 \leq x_i \leq 1, i = 1, 2, 3\}$. Dieser Würfel hat 6 Facetten, 8 Ecken und 12 Kanten.

| | |
|--|---------|
| $F_1 = P \cap \{(x_1, x_2, x_3) x_3 = 1\}$ | Facette |
| $F_2 = P \cap \{(x_1, x_2, x_3) x_1 = x_3 = 1\}$ | Ecke |
| $F_3 = P \cap \{(x_1, x_2, x_3) x_1 + x_2 + x_3 = 1\}$ | Kante |

Index

abgeschlossene Halbräume, 9
affiner Teilraum, 9
allgemeines Lineares Programm, 5

Basis, 6
Basislösung, 6

Ecke, 9

Facette, 9

Hyperebene, 9

kanonische Form, 5
Kante, 9

linearer Teilraum, 9

Polyeder, 9
Polytop, 9

standard Form, 5