

Notes of Operational Research

June 16, 2019

Abstract

1 运筹学概述

2 线性规划

2.1 线性规划的概念

2.1.1 线性规划问题的导出

2.1.2 线性规划的定义和数学描述

定义：目标函数和约束都是决策变量的线性表达式

- 目标要求/目标函数
- 限制条件/约束条件
- 非负条件
- 线性表达式（未知变量：决策变量）

e.g.

$$\begin{aligned} \max(\min) Z &= c_1x_1 + c_2x_2 + \cdots + c_nx_n \\ s.t. \quad &\begin{cases} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \cdots + a_{1n}x_n \leq (=, \geq) b_1 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \cdots + a_{2n}x_n \leq (=, \geq) b_2 \\ \cdots \\ x_1 \geq 0, x_2 \geq 0, \cdots, x_n \geq 0 \end{cases} \end{aligned} \quad (1)$$

- 线性规划模型的一般形式
- 线性规划模型的紧缩形式
- 线性规划模型的矩阵形式
- 线性规划模型的向量-矩阵形式

2.1.3 线性规划的标准型

- 目标函数极大化 max
- 约束条件必须为等式
- 约束条件右端的常数必须为非负数
- 决策变量大于等于 0

将线性规划问题化为标准型：

e.g.

$$\begin{aligned} \min Z &= -x_1 + 5x_2 - 2x_3 \\ \text{s.t.} \quad &\begin{cases} x_1 + x_2 - x_3 \leq 6 \\ 2x_1 - x_2 + 3x_3 \geq 5 \\ x_1 + x_2 = 10 \\ x_1 \geq 0, x_2 \leq 2, x_3 \end{cases} \end{aligned} \quad (2)$$

- 1) x_3 , 令 $x_3 = x'_3 - x_4$;
- 2) x_2 , 令 $x_2 = -x'_2, x'_2 \geq 0$;
- 3) 约束 1 引松弛变量;
- 4) 约束 2 引剩余变量;
- 5) 目标函数标准化, 引入变换 $Z' = -Z$;
- 6) 整理。

Obtain:

$$\begin{aligned} \max Z' &= x_1 - 5(-x'_2) + 2(x'_3 - x_4) + 0x_5 + 0x_6 \\ \text{s.t.} \quad &\begin{cases} x_1 + (-x'_2) - (x'_3 - x_4) + x_5 = 6 \\ 2x_1 - (-x'_2) + 3(x'_3 - x_4) - x_6 = 5 \\ x_1 + (-x'_2) = 10 \\ x_1, x'_2, x'_3, x_4, x_5, x_6 \geq 0 \end{cases} \end{aligned} \quad (3)$$

Final result:

$$\begin{aligned} \max Z' &= x_1 + 5x'_2 + 2x'_3 - 2x_4 \\ \text{s.t.} \quad &\begin{cases} x_1 - x'_2 - x'_3 + x_4 + x_5 = 6 \\ 2x_1 + x'_2 + 3x'_3 - 3x_4 - x_6 = 5 \\ x_1 - x'_2 = 10 \\ x_1, x'_2, x'_3, x_4, x_5, x_6 \geq 0 \end{cases} \end{aligned} \quad (4)$$

2.2 线性规划的各种解和性质

- 可行解：满足约束条件和非负条件的决策变量的一组取值。
- 最优解：使目标函数达到最优解的可行解。
- 基本解：设 $AX = b$ 是含 n 个决策变量、 m 个约束条件的 LP 的约束方程组, B 是 LP 问题的一个基, 若令不与 B 的列相应的 $n - m$ 个分量 (非基变量) 都等于零, 所得的方程组的解称为方程组 $AX = b$ 关于基 B 的基本解, 简称 LP 的基本解。

基本解定义：令 X 满足 $AX = b$ ，若 $X \neq 0$ ，则 X 必有非零分量 x_α, x_β, \dots ，于是必存在方程式：

$$AX = x_\alpha a^\alpha + x_\beta a^\beta + \dots = b$$

其中， a^α, a^β, \dots 为与 x_α, x_β, \dots 对应的 A 阵列矢量，如果列矢量 a^α, a^β, \dots 之间线性独立，则称 X 为基本解。若存在多个不同的非零基本解，则他们之间组合系数之和为 1 的线性组合也必是方程解，即方程必存在无穷多个解。

基本可行解：满足等式约束 $AX = b$ 及自变量限制 $X \geq 0$ 的解称为可行解，既是可行解又是基本解的解称为基本可行解。基本可行解是可行域的顶点，是满足非负条件的基本解。

基本最优解（对应的基为最优基）：使目标函数达到最优值的基本可行解。

e.g.

1. 可行解：对问题 (LP)

$$\begin{aligned} \max z &= CX \\ \text{s.t.} \quad &\begin{cases} AX = b \\ X \geq 0 \end{cases} \end{aligned}$$

若 $x_0 = (x_1^0, x_2^0, \dots, x_n^0)'$ 满足约束方程 $\begin{cases} AX = b \\ X \geq 0 \end{cases}$ ，则称 x_0 为问题 (LP) 的一个可行解。

2. 可行域：(LP) 的全体可行解构成的集合称为可行域，即：可行域 $S = \{X | AX = b, x \geq 0\}$ 。

3. 最优解及最优值：设 S 是 (LP) 的可行域，若存在 $X^* \in S$ ，使得对任意的 $X \in S$ ，都有 $CX^* \geq CX$ ，则称 X^* 为问题 (LP) 的最优解， $Z^* = CX^*$ 称为问题 (LP) 的最优值。

4. 若对任意大的 $M > 0$ ，都存在可行解使得该线性规划的目标函数值 $|Z| \geq M$ ，则称该线性规划问题无界。

5. 基与基本可行解：

e.g. 对线性规划问题，

$$\begin{aligned} \max z &= 7x_1 + x_2 \\ \text{s.t.} \quad &\begin{cases} x_1 + 2x_2 \leq 6 \\ x_1 - x_2 \leq 1 \\ x_1 \leq 2 \\ x_1, x_2 \geq 0 \end{cases} \end{aligned}$$

解：其标准型为

$$\begin{aligned} \max z &= 7x_1 + x_2 \\ \text{s.t.} \quad &\begin{cases} x_1 + 2x_2 + x_3 = 6 \\ x_1 - x_2 + x_4 = 1 \\ x_1 + x_5 = 2 \\ x_1, x_2, x_3, x_4, x_5 \geq 0 \end{cases} \end{aligned}$$

$$\text{系数矩阵 } A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & -1 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = (P_1 \ P_2 \ P_3 \ P_4 \ P_5)$$

So, 该问题的基 ($r = 3$ 且行列式不为零) 有：

$$B_1 = (P_1 \ P_2 \ P_3), \text{ 基变量 } X_{B_1} = (x_1 \ x_2 \ x_3)', \text{ 非基变量 } X_{N_1} = (x_4 \ x_5)'$$

$$B_2 = (P_3 \ P_4 \ P_5), \text{ 基变量 } X_{B_2} = (x_3 \ x_4 \ x_5)', \text{ 非基变量 } X_{N_2} = (x_1 \ x_2)'$$

...

3 以下为一些工具

$$ABCDEFGHIJKLMNOPQRSTUVWXYZ \tag{5}$$

$$abcdefghijklmnopqrstuvwxyz \tag{6}$$

$$\alpha\beta\gamma\delta\epsilon\zeta\eta\theta\lambda\mu\nu\xi\pi\rho\sigma\tau\upsilon\phi\chi\psi\omega \tag{7}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{bmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix} \begin{matrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{matrix} \tag{8}$$

$$A_{t+1} = \arg \min_A \mathcal{L}(A, E_t, \Delta\tau_t, W_t, b_t),$$

$$\begin{aligned} \min_{A, E, \Delta\tau} \quad & \sum_{i=1}^N ||A_i||_* + \lambda ||E_i||_1 \\ \text{s.t.} \quad & D_i \circ \tau_i + \sum_{k=1}^{n_i} J_{ik} \Delta\tau_i \epsilon_k \epsilon_k^T = A_i + E_i, \\ & i = 1, 2, \dots, N. \end{aligned} \tag{9}$$

Table 1: Title of table				
table head				
text	1	2	3	4
	5	6	7	8
	9	10	11	12
	13	14	15	16

引用： Eq. (5), Fig. ??,

Algorithm 1 Title of the Algorithm

Input: some words.

Initialize:

some text goes here ...

1: **while** *not converged* **do**

2: ...

3: **end while**

4: **Output:** this is the lat part.

References