

08/10/2012

Έστω το π.χ.π σε ημίκανονική μορφή:

$$\left. \begin{array}{l} \pm \max \ c^T \cdot x \\ Ax \leq b \\ x \geq 0 \end{array} \right\} \textcircled{1} \quad \begin{array}{l} x \in \mathbb{R}^n \\ A \in \mathbb{R}^{m \times n} \end{array}$$

Το δuality πρόβλημα του $\textcircled{1}$ δίνεται από:

$$\left. \begin{array}{l} \pm \min \ \lambda^T b \\ A^T \lambda = \lambda^T A \geq c^T \\ \lambda \geq 0 \end{array} \right\} \textcircled{2} \quad \lambda \in \mathbb{R}^m$$

► Λήμμα 1: Το δuality πρόβλημα του $\textcircled{2}$ είναι $\textcircled{1}$

Απόδειξη:

$$\left. \begin{array}{l} \pm \max \ (-b)^T \cdot \lambda \\ \textcircled{2} \Rightarrow \cancel{(-A)^T} \lambda \leq -c \\ \lambda \geq 0 \end{array} \right\} \Rightarrow$$

← μεταρρύθμιση της
2 σε \pm για να γίνει της
1 έχουμε το δuality

$$\Rightarrow \left. \begin{array}{l} \pm \min \ x^T (-c) \\ x^T (-A^T) \geq (-b) \\ x \geq 0 \end{array} \right\} = \left. \begin{array}{l} \pm \max \ x^T c \\ Ax \leq b \\ x \geq 0 \end{array} \right\}$$

► Λήμμα 2: Αν x και λ είναι επιτρεπόμενες λύσεις των $\textcircled{1}$ & $\textcircled{2}$ αντίστοιχα τότε:

$$c^T \cdot x \leq \lambda^T \cdot b$$

$$\left. \begin{aligned} \text{Απόδειξη: } ① \Rightarrow Ax \leq b &\Rightarrow \lambda^T Ax \leq \lambda^T b \\ ② \Rightarrow \lambda^T A \geq c^T &\Rightarrow \lambda^T Ax \geq c^T x \end{aligned} \right\} \Rightarrow c^T x \leq \lambda^T b$$

περιορισμός
δυσκόπ. προβλήματος

• Πρόταση: Αν $\hat{x}, \hat{\lambda}$ είναι εφικτές λύσεις των προβλημάτων ① & ② και $c^T \hat{x} = \hat{\lambda}^T b$ (*) τότε είναι οπίσθες (οι $\hat{x}, \hat{\lambda}$).

Απόδειξη: Έστω x μια γενική εφικτή λύση του ①. Τότε από Λήμμα 2:
 $c^T x \leq \lambda^T b$ (*) $c^T \hat{x} \forall x$

- Θεώρημα: (i) Αν το ① έχει οπίσθη λύση τότε και το δούκο πρόβλημα ② έχει οπίσθη λύση και οι τιμές των αντικειμενικών συναρτήσεων είναι ίσες.
(ii) Αν το ① είναι μη γραμμικό τότε το δούκο πρόβλημα δεν έχει οπίσθες λύσεις.

Απόδειξη: (i) Εισάγοντας περιττές μεταβλητές y έχουμε:

$$\left. \begin{aligned} \max (c^T x + 0^T y) \\ [A \mid I_{m \times m}] \begin{pmatrix} -x \\ y \end{pmatrix} = b \\ x, y \geq 0 \end{aligned} \right\} ③$$

Το δούκο του ③ δίνεται από:

$$\begin{aligned} \min \lambda^T b \\ \lambda^T (A \mid I_{m \times m}) \geq (c, 0) \Leftrightarrow \lambda^T A \geq c \\ \lambda \geq 0 \end{aligned}$$

Έστω ότι το ① έχει άριστη λύση \hat{x} και έστω $B = (P_{i1}, \dots, P_{im})$
 η βάση της.

Αλγόριθμος Simplex: (Ίδιο παράδειγμα με το πρώτο του Αλγορίθμου)

$$\begin{array}{c|cc} b & A & I \\ \hline 0 & -\underline{c}^T & \underline{0}^T \\ & \uparrow & \\ & \underline{z} - \underline{c} & \end{array}$$

Οπότε \hat{x} στο παράδειγμα μας $(12, 6, 0, 0, 15)$

Στο τέλος του αλγορίθμου Simplex έχουμε:

$$\begin{array}{c|cc} \underline{B}^{-1}b & \underline{B}^{-1}A & \underline{B}^{-1} \\ \hline \underline{c}_B^T \underline{B}^{-1}b & \underline{c}_B^T \underline{B}^{-1}A - \underline{c}^T & \underline{c}_B^T \underline{B}^{-1} \end{array}$$

Αλλά η βάση B αντιστοιχεί στην άριστη λύση \hat{x} οπότε

$$\hat{x}_B = \underline{B}^{-1}b \text{ και επιπλέον } z_j - c_j \geq 0, \forall j=1, \dots, n$$

$$\text{δηλ. } \left. \begin{array}{l} \underline{c}_B^T \underline{B}^{-1}A \geq \underline{c}^T \\ \underline{c}_B^T \underline{B}^{-1} \geq 0 \end{array} \right\}$$

Τότε το διάνυσμα $\hat{\lambda}^T = \underline{c}_B^T \underline{B}^{-1}$ είναι άριστη λύση του ② (δείτε)

Πραγματι $\hat{\lambda}^T A = \underline{c}_B^T \underline{B}^{-1}A \geq \underline{c}^T$ και είναι εφικτή ως \hat{x} είναι άριστη ως ② λύση.

$$\text{Επίσης, } \hat{\lambda}^T b = \underline{c}_B^T \underline{B}^{-1}b = \underline{c}_B^T \hat{x}_B = \underline{c}^T \hat{x} \text{ . Οπότε από}$$

το πρόβλημα η $\hat{\lambda}$ είναι άριστη λύση

οπότε στο παράδειγμα μας είναι το $(2 \ 1 \ 0) \rightarrow$ λύση του ② (δείτε)

ii) Έστω ότι το ① είναι μη φραγμένο.

$$\max \{ c^T x : x = F \} = +\infty$$

και ως υποθέσουμε ότι το ② (δύο πρόβλημα) έχει εφικτή λύση λ .

Τότε από Λήμμα 2: $\lambda^T b \geq c^T x \Rightarrow +\infty$

$\lambda^T b = +\infty$. Αποφο αφού τα b_i είναι πεπερασμένα
για να κάνει $+\infty$ θα πρέπει $\lambda^i = +\infty$ οπότε δεν
γίνεται.



- Σημείωση: Αν χωρίσουμε ποιες μεταβλητές είναι βασικές στην άριστη
λύση του ① τότε μπορούμε να βρούμε αμέσως την άριστη
λύση του δυτικού, η οποία δίνεται από: $\hat{\lambda}^T = c_B^T B^{-1}$
και που δίνεται από τον τελικό πίνακα Simplex. Επίσης
η συντελεστή d_i της άριστης λύσης είναι ακριβώς η
διαφορά $Z_{n+i} - C_{n+i}$

Ευαιεθρία: Έστω το π.χ.π.
$$\left. \begin{aligned} \min c^T x \\ Ax = b \\ x \geq 0 \end{aligned} \right\}$$

Έστω ότι B η βέλτιστη βάση με αντίστοιχη λύση $(x_B, 0)$
όπου $x_B = B^{-1}b$. Έστω ότι $b' = b + \Delta b$. Η νέα βέλτιστη λύση:
 $x_{B'} = x_B + \Delta x_B$, όπου $\Delta x_B = B^{-1} \Delta b$ και η αντίστοιχη τιμή
της αντικειμενικής συνάρτησης είναι: $Z + \Delta Z = Z + c_B^T \Delta x_B = Z + \lambda^T \Delta b$

Διότι: $\lambda = c_B^T B^{-1}$
↑
συντελεστής
ευαιεθρίας