

LD. Simplex.

① $c^T x \rightarrow \min$

$$\begin{array}{l} x \in \mathbb{R}^n \\ Ax = b \\ x \geq 0 \end{array}$$

Dual
LP

Утв. 1 Если LP имеет конечное решение, то (Dual LP) тоже имеет конечное решение + имеется сильная двойств.

Утв. 2 Если одна из (LP); (Dual LP)

не ограничена, то бюджетное мн-во другой

f_1, f_2 - базис

$$P \begin{pmatrix} a_1^T \\ a_2^T \end{pmatrix}$$

$$c^T x \rightarrow \min$$

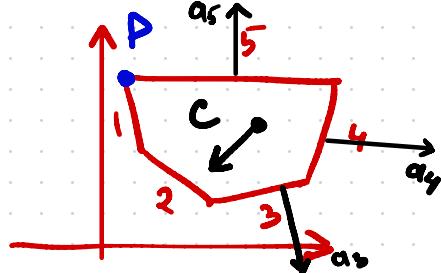
$$x \in \mathbb{R}^n$$

$$Ax \leq b$$

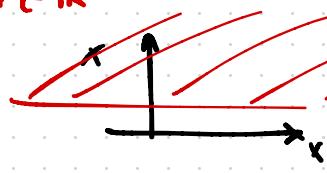
$$(P)$$

$$A = \begin{bmatrix} a_1^T \\ \vdots \\ a_m^T \end{bmatrix}$$

и огранич.



$$A \in \mathbb{R}^{5 \times 2}$$



нет угл. точки

$$x \geq 0$$

Оп. 1 Угловая точка в задаче LP - точка бюджетного мн-ва, лежащая на границе (как минимум) n линейных ограничений

Оп. 2 Базис B называется набором векторов из матрицы A ,
 $n \times m$ задающим уравнение тольк

$$B = \{i, j\}$$

$$X_B$$

$$A_B \cdot X_B = b_B$$

$$A_B = \begin{bmatrix} a_i^T \\ a_j^T \end{bmatrix}_{n \times m}$$

$$\operatorname{rg} A_B = n$$

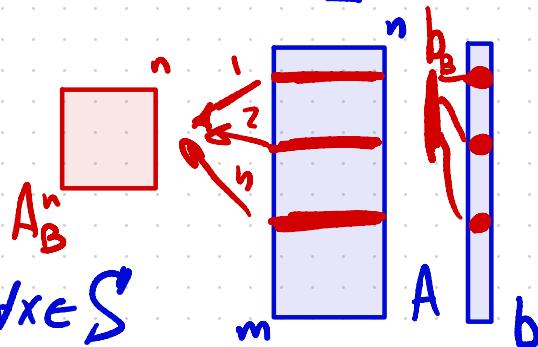
$$X_B = A_B^{-1} \cdot b_B$$

Оп. 3 Базис B называется допустимым, если

X_B лежит в бюджетном мн-ве. $A X_B \leq b$

Оп. 4 Базис B называется
оптимальным

$$c^T X_B \leq c^T x \quad \forall x \in S$$



Теорема: Пусть есть допустимый базис B

λ_B - коэф-ты
разл вектора
 c в базисе B

$$c = A_B \lambda_B^T = \sum_{i \in B} \lambda_i^B \cdot a_i$$

Если $\lambda_B \leq 0$, то B - оптимальный

$$\exists x^* : Ax^* \leq b + C^T x^* < C^T x_B$$

$$\downarrow$$

$$A_B x^* \leq b_B$$

и нер-в

$$\lambda_B \leq 0 \quad \lambda_B \in \mathbb{R}^n$$

$$C^T = \lambda_B^T A_B$$

$$\underbrace{\lambda_B^T A_B x^*}_{C^T x^*} \geq \lambda_B^T b_B$$

$$\lambda_B^T A_B x_B$$

$$b_B = A_B x_B$$

$$C^T x^* \geq \lambda_B^T A_B x_B \quad \text{противоречие}$$

т.т.г.

**ЗАМЕНА
БАЗ ИСА**

пуск есть базис

$$\lambda_B \not\leq 0$$

в

$$C = A_B^T \lambda_B$$

$$\text{загоря} : B' : \quad X'_B = X_B + \mu \cdot d$$

базис

B - не оптимальный $\Rightarrow \exists k : \lambda_B^k > 0$

$$\left\{ \begin{array}{l} A_B \setminus \{k\} \cdot d = 0 \\ n-1 \times n \quad n \times 1 \\ \alpha_k^T \cdot d = -1 \end{array} \right.$$

- не меняем
остальные
ограничения

a_k

- члены сел
значение
из первой руки или

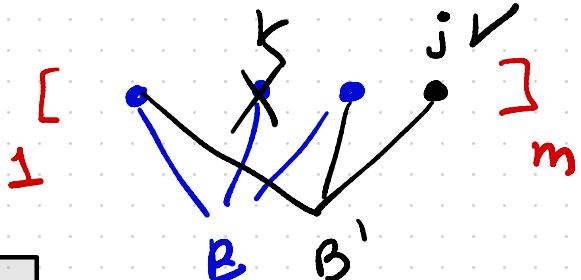
$$x_B' = x_B + \mu \cdot d$$

$$\tilde{A} = A_{B \times k}$$

$$\tilde{A} x_B' = \tilde{A} x_B + \mu \tilde{A} d \stackrel{=} {=} 0$$

$$\tilde{A} x_B' = \tilde{A} x_B$$

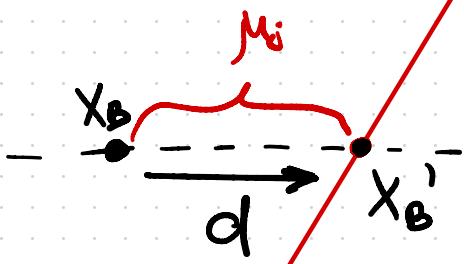
KAK VICKATG μ ?



$$\mu_j = \frac{b_j - a_j^T x_B}{a_j^T d}$$

$$a_j^T x = b_j$$

$$\begin{cases} x_B' = x_B + \mu_j d & | \cdot a_j^T \\ a_j^T x_B' = b_j \\ a_j^T x_B' = a_j^T x_B + \mu_j a_j^T d \end{cases}$$



KAKOU j ?

$$j = \arg \min_{t \in \{1; m\} \setminus \{B\}} \left\{ \mu_t \mid \mu_t > 0 \right\}$$

Алгоритм.

$$c^T x \rightarrow \min$$

$$Ax \leq b$$

допустимый

Шаг 1 Выбрать базис $B_K \Rightarrow X_K = A_{B_K}^{-1} b_{B_K}$

НЕ ТРИВИАЛЬНО

Шаг 2 Разложить C в базисе B_K

$$C = A_{B_K}^T \cdot \lambda_{B_K}$$

$$\lambda_{B_K} = A_{B_K}^{-T} C$$

Шаг 3 Проверка оптимальности

$$\lambda_{B_K} \leq 0$$



$$x^* = x_K$$

НЕТ



ЗАМЕНА
БАЗИСА

(БЫК ИНДР
добавл. индт)

$$X_{K+1} = X_K + \mu_k d_k$$

$$\left\{ \begin{array}{l} A_{B_K \cup p}^{-1} d_k = 0 \\ c_p^T d_k = -1 \end{array} \right.$$

$$t = \arg \min_j \left\{ \frac{b_j - a_j^T x_p = \mu_j}{a_j^T d_k} \mid \mu_j > 0 \right\}$$

$$\mu_k = \frac{b_t - a_t^T x_K}{a_t^T d_k}$$

Возраст на шаг 2

- Прил. может быть less $\mu_i = \infty$ - ЗАДАЧА
НЕ
ОГРАНИЧЕ
- Прил. не хватает

шаге числова
функция

уменьшается + q

$$\boxed{\mu_k c^T d_k}$$