

Численные методы

УДК 512.25/26

ЗАМЕЧАНИЯ К СТАТЬЕ М.АЛЬТМАНА
"ЛИНЕЙНОЕ ПРОГРАММИРОВАНИЕ"

Е.Н.Сокирянская

Пусть $N=1:n$ ($M=1:m$) - множество последовательных натуральных чисел от 1 до n (m) включительно; $X[N]$ *) $y[N]$, $p[N]$, $q[N]$ - n -мерные векторы, для которых N является множеством индексов их координат ($x[N]$ и $y[N]$ далее для краткости иногда обозначаются просто x и y); $d[M]$, $h[M]$ - m -мерные векторы; $a[M, N]$, $b[M, N]$, $c[N, N]$ - матрицы размеров $m \times n$, $m \times n$ и $n \times n$, соответственно. Если $N_1 \subset N$, то $x[N_1]$ - "частичный" по отношению к $x[N]$ вектор меньшей размерности, координаты которого суть координаты вектора $x[N]$ с индексами, принадлежащими множеству N_1 . В частности, $x[j]$ - одна координата вектора $x[N]$. Если и $M_1 \subset M$, то $a[M_1, N_1]$ - "частичная" матрица, $a[M, K]$ - столбец матрицы $a[M, N]$ с индексом k , $a[j, N]$ - j -ая строка, $a[j, k]$ - отдельный ее элемент. Скалярное произведение векторов $p[N]$ и $x[N]$ с общим множеством индексов координат обозначается $p[N] \times x[N]$; $a[M, N] \times x[N]$ - произведение матрицы $a[M, N]$ на вектор $x[N]$; $x[N] \times c[N, N]$ - произведение транспо-

*) Используемые здесь обозначения векторов, матриц и действий над ними заимствованы из [1].

нированной по отношению к $c [N, N]$ матрицы на вектор $x [N]$;

$$x [N] \times c [N, N] \times y [N] = \sum_{j,k \in N \times N} c [j, k] x [j] y [k]$$

- билинейная форма;

Положим

$$X = \{x [N] / a [M, N] \times x [N] = d [M], x [N] \geq 0 [N]\}$$

В работе [2] поставлена следующая задача :

$$\left. \begin{aligned} F(x, y) = & p [N] \times x [N] + q [N] \times y [N] + \\ & + x [N] \times c [N, N] \times y [N], \\ & (x, y) \in X \times Y \end{aligned} \right\} \max$$

Вектор $(x, y) \in X \times Y$ называется допустимым базисным решением, если $x [j] = 0$ при $j \in N_1$ и $y [k] = 0$ при $k \in N_2$, где $N_1 \subset N$ и $N_2 \subset N$ - соответствующие базисные множества индексов координат, т.е. такие множества, для которых выполняются равенства:

$$\text{rang } a [M, N] = \text{rang } a [M, N_1] = |N_1|,$$

$$\text{rang } b [M, N] = \text{rang } b [M, N_2] = |N_2|.$$

Допустимое базисное решение (x, y) называется невырожденным, если $x [j] > 0$ при $j \in N_1$ и $y [k] > 0$ при $k \in N_2$.

Пусть (x^0, y^0) - фиксированное невырожденное допустимое базисное решение; N_1 и N_2 - соответствующие базисные множества индексов координат; $N'_1 = N \setminus N_1$, $N'_2 = N \setminus N_2$; $a^- [N_1, M]$ и $b^- [N_2, M]$ - матрицы, обратные к $a [M, N'_1]$ и $b [M, N'_2]$, соответственно;

$$\delta [N, N] = a^- [N_1, N] \times a [M, N];$$

$$\varepsilon [N_2, N] = b^- [N_2, M] \times b [M, N];$$

$$\begin{aligned} \alpha [N'] = & p [N'] + c [N'_1, N_2] \times y^0 [N_2] - \\ & - (p [N_1] + c [N_1, N_2] \times y^0 [N_2]) \times \delta [N, N']; \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
& B[N^2] - q[N^2] + x^0[N_1] \times c[N_1, N^2] - \\
& - (q[N_2] + x^0[N_1] \times c[N_1, N_2]) \times \varepsilon[N_2, N^2]; \\
& \gamma[N', N^2] - c[N', N^2] + \delta'[N', N_1] \times c[N_1, N_2] \times \varepsilon[N_2, N^2] - \\
& - \delta'[N', N_1] \times c[N, N^2] - c[N', N_2] \times \varepsilon[N_2, N^2]
\end{aligned}$$

($\delta'[N', N_1]$ - матрица, транспонированная по отношению к $\delta[N_1, N']$).

М.Альтман ([2], теорема 5) формулирует критерий оптимальности допустимого базисного решения поставленной задачи (\bar{x}, \bar{y}) и утверждает его эквивалентность одновременному выполнению условий

$$\alpha[N'] \leq 0[N']; \quad (1)$$

$$\rho[N^2] \leq 0[N^2]; \quad (2)$$

$$\gamma[N', N^2] \leq 0[N', N^2]. \quad (3)$$

На самом деле выполнение неравенств (1) - (3) достаточно для оптимальности допустимого базисного решения (\bar{x}, \bar{y}), однако при этом выполнение (3) не является необходимым даже для невырожденного оптимального решения.

ПРИМЕР

$$-x_1 - 11x_2 - 8y_1 - 4y_2 + 2x_1y_1 - x_1y_2 + 6x_2y_1 + 5x_2y_2 = \max;$$

$$\begin{aligned}
& x_1 + x_3 = 2 \\
& x_2 + x_4 = 2, \quad x \geq 0, \\
& y_1 + y_3 = 2 \\
& y_2 + y_4 = 2, \quad y \geq 0
\end{aligned}$$

Здесь

$$N = 1:4; \quad M = 1:2; \quad \mu[N] = \{-1, -11, 0, 0\};$$

$$q[N] = \{-8, -4, 0, 0\};$$

$$c[N, N] = \begin{pmatrix} 2 & -1 & 0 & 0 \\ 6 & 5 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix};$$

$$a[M, N] = b[M, N] = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 1 \end{pmatrix};$$

$$d[M] = h[M] = \{2, 2\}.$$

Полным перебором допустимых базисных решений легко получить оптимальное $\begin{pmatrix} x^0 \\ y^0 \end{pmatrix}$, в котором $x^0 = y^0 = \{2, 2, 0, 0\}$. Для него $N_1 = N_2 = 1:2$; $N^1 = N^2 = 3:4$;

$$a^-[N, M] = b^-[N_2, M] = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix};$$

$$\delta[N_1, N^1] = \varepsilon[N_2, N^2] = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix};$$

$$\gamma[3, 3] = 0 + 2 - 0 - 0 > 0,$$

так что неравенство (3) не выполняется.

Алгоритм, предложенный М.Альтманом, предписывает в случае, когда одно из неравенств (1), (2) или (3) не выполняется, заменить по определенному правилу $\begin{pmatrix} x^0 \\ y^0 \end{pmatrix}$ новым допустимым базисным решением. Однако для этого нового решения, уже не являющегося оптимальным, тем более не могут одновременно выполняться неравенства (1) - (3), так что и его, следуя предписаниям алгоритма, придется заменить другим. Применительно к рассматриваемому примеру алгоритм никогда не закончится, так как ни одно допустимое базисное решение не подчиняется условиям (1) - (3).

Пусть

$$\xi_j = \min \{x^0[s] / \delta[s, j] / s \in N_1, \delta[s, j] > 0\};$$

$$\eta_k = \min \{y^0[s] / \varepsilon[s, k] / s \in N_2, \varepsilon[s, k] > 0\}.$$

Действительно необходимое, но не достаточное условие оптимальности содержится в следующей теореме.

ТЕОРЕМА I. Если $(\begin{smallmatrix} x^0 \\ y^0 \end{smallmatrix}) \in X \times Y$ является невырожденным оптимальным решением, то справедливы неравенства (1), (2) и

$$\xi_j \alpha[j] + \eta_k \beta[k] + \xi_j \eta_k \gamma[j, k] \leq 0, \quad (4)$$

$$\forall \begin{pmatrix} j \\ k \end{pmatrix} \in N' \times N^2.$$

ДОКАЗАТЕЛЬСТВО. Пусть также и $(\begin{smallmatrix} x \\ y \end{smallmatrix}) \in Y \times Y$. Тогда [3, лемма I]

$$F(x, y) - F(x^0, y^0) = \alpha[N'] \times x[N'] + \beta[N^2] \times y[N^2] + x[N'] \times \gamma[N', N^2] \times y[N^2]. \quad (5)$$

Рассмотрим векторы $x^j[N]$ и $y^k[N]$, определяемые следующим образом:

$$x^j[j] = \xi_j; \quad x^j[N' \setminus \{j\}] = 0[N' \setminus \{j\}]; \quad (6)$$

$$x^j[N_1] = x^0[N_1] - \xi_j \delta[N_1, j];$$

$$y^k[k] = \eta_k; \quad y^k[N^2 \setminus \{k\}] = 0[N^2 \setminus \{k\}]; \quad (7)$$

$$y^k[N_2] = y^0[N_2] - \eta_k \varepsilon[N_2, k].$$

На основании (5)

$$F(x^j, y^0) - F(x^0, y^0) = \alpha[j] \xi_j; \quad (8)$$

$$F(x^0, y^k) - F(x^0, y^0) = \beta[k] \eta_k, \quad (9)$$

$$F(x^j, y^k) - F(x^0, y^0) = \alpha[j] \xi_j + \beta[k] \eta_k + \xi_j \gamma[j, k] \eta_k, \quad (10)$$

откуда и следует справедливость теоремы.

Алгоритм альтмана (см. [2]) можно исправить так: шаг а) сохраняется, т.е. если существует $j \in N$, для

которого $\alpha[j] > 0$, $\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$ заменяется допустимым базисным решением $\begin{pmatrix} x^j \\ y^j \end{pmatrix}$, где x^j определяется из равенств (6), а если существует $k \in N^2$, для которого $\beta[k] > 0$, то вводится новое допустимое базисное решение $\begin{pmatrix} x^k \\ y^k \end{pmatrix}$, в котором y^k определяется из (7).

Случай б) изменяется так: если неравенства (1) и (2) справедливы, но для некоторого $(i_k) \in N^1 \times N^2$ не выполняется условие (4), то $\begin{pmatrix} x^0 \\ y^0 \end{pmatrix}$ заменяется новым решением $\begin{pmatrix} x^1 \\ y^1 \end{pmatrix}$.

На основании равенств (8) и (9) при замене старого допустимого базисного решения новым в случае а) функция цели $F(x, y)$, по крайней мере, не убывает. Если старое или новое базисные решения оказываются невырожденными, она строго возрастает. Переход к новому базисному решению в случае б) влечет за собой, как это видно из (10), также строгое возрастание $F(x, y)$. Поэтому, вследствие конечности множества допустимых базисных решений, при отсутствии зацикливания в случае а), вызванного вырожденностью, при применении исправленного алгоритма за конечное число шагов отыскивается допустимое базисное решение $\begin{pmatrix} x^* \\ y^* \end{pmatrix}$, подчиняющееся условиям (1), (2) и (4). Это решение является локальным максимумом.

Действительно, выберем в точке $\begin{pmatrix} x^0 \\ y^0 \end{pmatrix}$ возможное направление $\begin{pmatrix} u[N] \\ v[N] \end{pmatrix}$ так, чтобы при достаточно малом положительном λ

$$x[N] = x^0[N] + \lambda u[N] \in X,$$

$$y[N] = y^0[N] + \lambda v[N] \in Y.$$

Для $\begin{pmatrix} u \\ v \end{pmatrix}$ выполняются соотношения:

$$a[M, N] \times u[N] = 0[M], \quad u[N'] \geq 0[N'],$$

$$b[M, N] \times v[N] = 0[M], \quad v[N^2] \geq 0[N^2].$$

Если

$$x[N] = x^0[N] + \lambda u[N], \quad y[N] = y^0[N] + \lambda v[N], \quad \lambda > 0,$$

то

$$x[N'] = \lambda u[N'], \quad y[N^2] = \lambda v[N^2],$$

Тогда из (5) получим

$$F(x, y) - F(x^0, y^0) = \lambda(\alpha[N'] \times w[N'] + \beta[N^2] + \nu[N^2] + \\ + \lambda u[N'] \times \gamma[N', N^2] \times \nu[N^2]).$$

Отсюда, на основании (I), (2) и (II), следует, что при достаточно малых значениях λ имеет место $F(x, y) \leq F(x^0, y^0)$.

Для проверки глобальной оптимальности найденного решения можно воспользоваться каким-нибудь достаточным условием, менее жестким по сравнению с выполнением неравенств (I) - (3), например, достаточным условием, предлагаемым ниже.

ТЕОРЕМА 2. Пусть для $j \in N'$, $k \in N^2$

$$\lambda_j = \max\{x[j] / x[N] \in X\};$$

$$\mu_k = \max\{y[k] / y[N] \in Y\};$$

$$n_1 = |N'|; \quad n_2 = |N^2|.$$

Если выполняются условия (I), (2) и для всех $(\begin{smallmatrix} j \\ k \end{smallmatrix}) \in N' \times N^2$

$$\lambda_j \mu_k \gamma[j, k] + 1/n_2 \lambda_j \alpha[j] + 1/n_1 \mu_k \beta[k] \leq 0, \quad (12)$$

то $(\begin{smallmatrix} x^0 \\ y^0 \end{smallmatrix})$ - оптимальное решение.

ДОКАЗАТЕЛЬСТВО. Предположим, что существует $(\begin{smallmatrix} x \\ y \end{smallmatrix}) \in X \times Y$, для которого $F(x, y) > F(x^0, y^0)$. Тогда, на основании (5),

$$\sum_{j \in N'} x[j] (\alpha[j] + \gamma[j, N^2] \times y[N^2] + \\ + \sum_{k \in N^2} 1/n_1 (\beta[k] \times y[N^2])) > 0,$$

т.е. найдется такой $j \in N'$, что

$$x[j] (\alpha[j] + \gamma[j, N^2] \times y[N^2] + 1/n_1 (\beta[N^2] \times y[N^2])) > 0.$$

На основании (2) и определения Y $\sum_{k \in N^2} 1/n_1 (\beta[k] \times y[N^2]) \leq 0$, поэтому $x[j] (\alpha[j] + \gamma[j, N^2] \times y[N^2]) > 0$;

$$\lambda_j (\alpha[j] + \gamma[j, N^2] \times y[N^2]) \geq x[j] (\alpha[j] + \gamma[j, N^2] \times y[N^2]),$$

значит, по-прежнему

$$\lambda_j \alpha[j] + \sum_{k \in N^2} (\lambda_j \gamma[j, k] + \frac{1}{n_1} \beta[k]) y[k] > 0.$$

Тогда существует $k \in N^2$, для которого

$$\frac{1}{n_2} \lambda_j \alpha[j] + (\lambda_j \gamma[j, k] + \frac{1}{n_1} \beta[k]) y[k] > 0.$$

Но $\frac{1}{n_2} \lambda_j \alpha[j] \leq 0$, $\mu_k \geq y[k] \geq 0$, следовательно,

$$\frac{1}{n_2} \lambda_j \alpha[j] + (\lambda_j \gamma[j, k] + \frac{1}{n_1} \beta[k]) \mu_k > 0,$$

что противоречит условию (2).

Таким образом, $F(x, y) \leq F(x^0, y^0)$, и теорема доказана.

Если (x^0, y^0) подчиняется условиям (1), (2) и (4), но для него не выполняется достаточное условие оптимальности, можно подвергнуть его проверке на оптимальность и заменить его "лучшим" решением, если оно не является оптимальным, прибегнув к алгоритму, предложенному автором.

Л и т е р а т у р а

1. РОДОНОВСКИЙ И.В. Методы неявного перебора для решения задач целочисленного программирования с бивалентными переменными. - "Изв. вузов. Математика", (1970), с. 17-29.
2. ALTMAN M. Bilinear Programming. Bull. de L' Acad. polon des sci, ser math. 16, N 9, 1968, p.741-746.

Поступила в ред.-изд. отд.

30. X. 1974 г.