

## 5.8. Улучшение текущего базисного решения ЗЛП. Критерий неограниченности целевой функции на множестве решений

Пусть для текущего базисного решения  $X_0[N]$  с базисом  $N'$  нарушается условие оптимальности, т.е.

$$\varepsilon[j_0] < 0, j_0 \in N \setminus N'$$

Разобьем множество индексов  $N \setminus N'$  на две непересекающиеся части

$$N \setminus N' = \{j_0\} \cup N_0, \text{ где } N_0 = (N \setminus N') \setminus \{j_0\}$$

Предъявим теперь в качестве направления улучшения решения вектор

$$Z[N] = Z[N'], z[j_0], Z[N_0] = (B[N', M] \cdot A[M, j_0], -1, \mathbf{0}[N_0]) \quad (*)$$

и выясним, при каких условиях вектор

$$X_\theta[N] = X_0[N] - \theta \cdot Z[N], \quad \theta > 0 \text{-числовой параметр}$$

будет допустимым решением ЗЛП

Подставим  $X_\theta[N]$  в систему ограничений ЗЛП

$$A[M, N] \cdot X_\theta[N] = A[M, N] \cdot X_0[N] - \theta \cdot A[M, N] \cdot Z[N] = b[M] \quad \text{т.к.}$$

$A[M, N] \cdot X_0[N] = b[M]$ , то для того, чтобы  $X_\theta[N]$  удовлетворял системе ограничений, необходимо чтобы вектор  $Z[N]$  был решением однородной системы

$$A[M, N] \cdot Z[N] = \mathbf{0}[M]$$

В соответствии с определением вектора  $Z[N]$  имеем

$$\begin{aligned} A[M, N] \cdot B[N', M] \cdot A[M, j_0] + A[M, j_0] \cdot (-1) + A[M, j_0] \cdot \mathbf{0}[N_0] = \\ = A[M, j_0] - A[M, j_0] = \mathbf{0}[M] \end{aligned}$$

Так как  $X_\theta[N]$  удовлетворяет системе ограничений ЗЛП, то для допустимости необходима только его неотрицательность.

$$X_\theta[N] = X_0[N] - \theta \cdot Z[N] \geq \mathbf{0}[N]$$

Предположим сначала, что все компоненты вектора  $Z[N]$  неположительны, что с учетом

$$(*) \text{ означает } Z[N'] = B[N', M] \cdot A[M, j_0] \leq \mathbf{0}[N']$$

В этом случае  $-\theta \cdot Z[N] \geq \mathbf{0}[N] \quad \forall \theta > 0$  и  $X_0[N] - \theta \cdot Z[N] \geq \mathbf{0}[N] \quad \forall \theta > 0$

Т.е.  $X_\theta[N]$  - допустимое решение ЗЛП при любом положительном значении параметра

$\theta$ . Значение целевой функции на решении  $X_\theta[N]$  равно

$$f(X_\theta) = C[N] \cdot X_0[N] - \theta \cdot C[N] \cdot Z[N] =$$

$$= f(X_0) - \theta \cdot (C[N'] \cdot Z[N'] - c[j_0]) = f(X_0) - \theta \cdot \varepsilon[j_0]$$

Легко видеть, что при  $\theta \rightarrow +\infty, f(X_\theta) \rightarrow +\infty$ , т.е. **в случае неположительности вектора  $Z[N']$  целевая функция неограничена на множестве решений ЗЛП.**

Сформулируем условие неограниченности целевой функции на множестве допустимых решений

Если при  $\varepsilon[j_0] < 0$ , все компоненты столбца  $j_0$  матрицы  $Z[N', N]$ :

$Z[N', j_0] = B[N', M] \cdot A[M, j_0]$  меньше либо равны нулю, то целевая функция неограничена на множестве допустимых решений ЗЛП.

**Пример.** Несколько видоизменим исходные данные в ЗЛП предыдущего примера

$$f = 2x_1 + x_2 + 5x_3 - x_4 \rightarrow \max$$

$$\begin{cases} x_1 - 2x_2 + x_4 = 5 \\ -x_2 + x_3 + 2x_4 = 8 \\ x_i \geq 0, i \in 1:4 \end{cases}$$

$$Z[N] = (-2, -1, -1, 0)$$

$x_\theta[N] = x_0[N] - \theta \cdot z[N] = \begin{bmatrix} 5 \\ 0 \\ 8 \\ 0 \end{bmatrix} - \theta \begin{bmatrix} -2 \\ -1 \\ -1 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 5+2\theta \\ \theta \\ 8+\theta \\ 0 \end{bmatrix} \geq \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$

$Z[N', j_0] \leq 0[N']$

$\varepsilon[j_0]$

$\begin{cases} \text{При } \theta \rightarrow \infty \\ f(x_\theta) = 2 \cdot (5+2\theta) + \theta + 5 \cdot (8+\theta) \rightarrow \infty \end{cases}$

**Целевая функция неограничена на множестве решений ЗЛП**

Значит для возможности улучшения текущего базисного решения необходимо наличие хотя бы одной положительной компоненты вектора

$Z[N'] = B[N', M] \cdot A[M, j_0]$  (или, что то же самое, столбца  $Z[N', j_0]$  матрицы  $Z[N', N]$ ).

Обозначим множество индексов положительных компонент указанного вектора через  $N_+$ .

$$N_+ = \{j \in N' : z[i] = B[i, M] \cdot A[M, j_0] > 0\}$$

Среди компонент вектора  $X_\theta[N]$  отрицательными могут стать только компоненты с индексами из  $N_+$

$$X_\theta[N_+] = X_0[N_+] - \theta \cdot Z[N_+]$$

(базисная компонента  $x_0[i]$  текущего решения уменьшается на величину  $-\theta \cdot z[i]$ ).

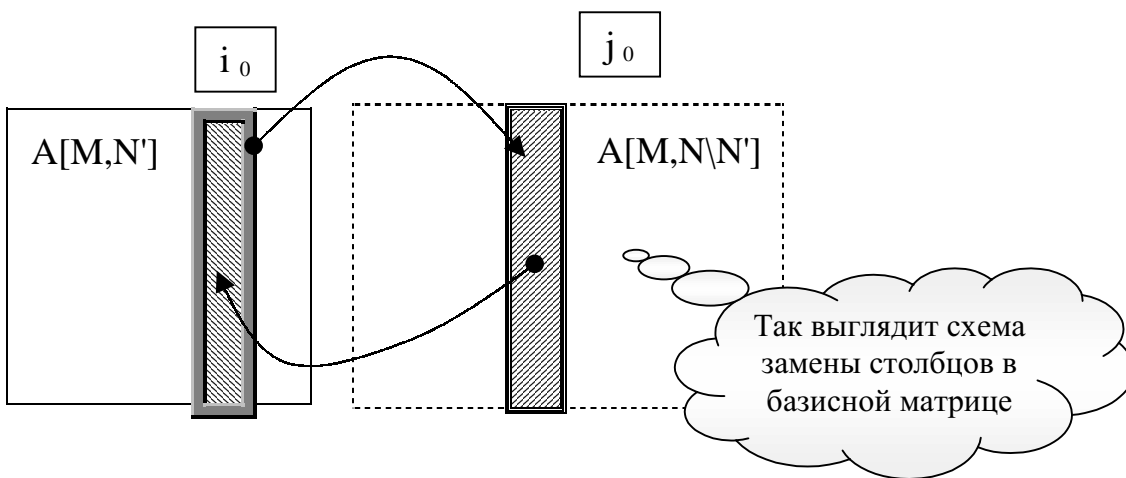
Тогда, для сохранения допустимости решения  $X_\theta[N]$ , необходимо **выбирать параметр  $\theta$**  из условия

$$\theta \leq \frac{x_0[i]}{z[i]}, \text{ для всех } i \in N_+$$

по правилу

$$\theta = \min \left\{ \frac{x_0[i]}{z[i]} : i \in N_+ \right\} = \frac{x_0[i_0]}{z[i_0]} \quad (+)$$

При этом **будет обеспечена и неизменность числа базисных компонент решения**  $X_\theta[N]$  (в новом решении компонента  $x_\theta[i_0]$  обратится в нуль, т.е. выйдет из числа базисных, а компонента  $x_\theta[j_0] = \theta > 0$  станет базисной). Такой переход к решению  $X_\theta$  соответствует замене в базисе  $A[M, N']$  столбца  $A[M, i_0]$  на столбец  $A[M, j_0]$  (т.е. замене базисного множества индексов  $N'$  на  $N'_1 = N' \setminus \{i_0\} \cup \{j_0\}$ ).



**Пример.** Рассмотрим ту же ЗЛП, изменив в ней коэффициенты при неизвестной  $x_4$

$$f = 2x_1 + x_2 + 5x_3 - x_4 \rightarrow \max$$

$$\begin{cases} x_1 + 2x_2 + x_4 = 5 \\ x_2 + x_3 - 2x_4 = 8 \\ x_i \geq 0, i \in 1:4 \end{cases}$$

$C[N']$	$X[N']$	$N'$
1	2	5
3	5	8

1	2	3	4
2	1	5	-1
1	2	0	1
0	1	1	-2
0	8	0	-7

$N_+ = \{1\}$

$\theta = \min \left\{ \frac{x[1]}{z[1,4]} \right\} = \frac{5}{1} = 5$

Переменная  $x_1$  выйдет из числа базисных

$\epsilon[4] < 0$  Переменная  $x_4$  войдет в базис

$$x_{\theta}[N] = x_0[N] - \theta \cdot z[N] = \begin{bmatrix} 5 \\ 0 \\ 8 \\ 0 \end{bmatrix} - 5 \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ -2 \\ -1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 18 \\ 5 \end{bmatrix}$$

- Значение целевой функции на новом базисном решении

$$f(X_{\theta}) = f(X_0) - \theta \cdot \varepsilon[j_0]$$

увеличивается на  $\Delta f = -\theta \cdot \varepsilon[j_0]$ . Указанное произведение называется величиной скачка целевой функции ( $\Delta f$ ) при переходе к новому решению. Так в вышеприведенном примере

$$f(X_{\theta}) = f(X_0) - \theta \cdot \varepsilon[4] = 50 - 5 \cdot (-7) = 85$$

$$\Delta f = -\theta \cdot \varepsilon[4] = 35$$

Величина  $\Delta f$  может быть использована как определяющая для вектора наилучшего направления при переходе к новому решению (см. замечание к алгоритму симплекс-метода в п.3.3) •

Таким образом, **окончательно можно резюмировать**, что если  $\varepsilon[j_0] < 0$  и **критерий неограниченности не выполняется** ( $N_+ \neq \emptyset$ , т.е. среди компонент вектора  $Z[N']$  есть хотя бы одна положительная), то выбрав значение  $\theta > 0$  по правилу (+), получим новое решение ЗЛП  $X_{\theta}[N]$ , причем

$$x_{\theta}[j_0] = \theta$$

$$x_{\theta}[j] = x_0[j] - \theta \cdot z[j], \quad \forall j \in N' \setminus \{i_0\}$$

$$x_{\theta}[j] = 0 \quad \text{для всех остальных } j \in N$$

которое “лучше” решения  $X_0[N]$  в смысле значения целевой функции

$$f(X_{\theta}) = f(X_0) - \theta \cdot \varepsilon[j] > f(X_0)$$