

Lineare Programmierung

Übersicht

1. Problemformulierung und Beispiel
2. Inkrementeller, determ. Algorithmus
3. Randomisierter Algorithmus
4. Unbeschränkte lineare Programme
5. Höhere Dimensionen

Lineare Programmierung

Problem:

Maximiere $c_1x_1 + c_2x_2 + \dots + c_dx_d$

unter den Nebenbedingungen:

$$a_{1,1}x_1 + \dots + a_{1,d}x_d \leq b_1$$

$$a_{2,1}x_1 + \dots + a_{2,d}x_d \leq b_2$$

\vdots

$$a_{n,1}x_1 + \dots + a_{n,d}x_d \leq b_n$$

Lineares Programm der Dimension d

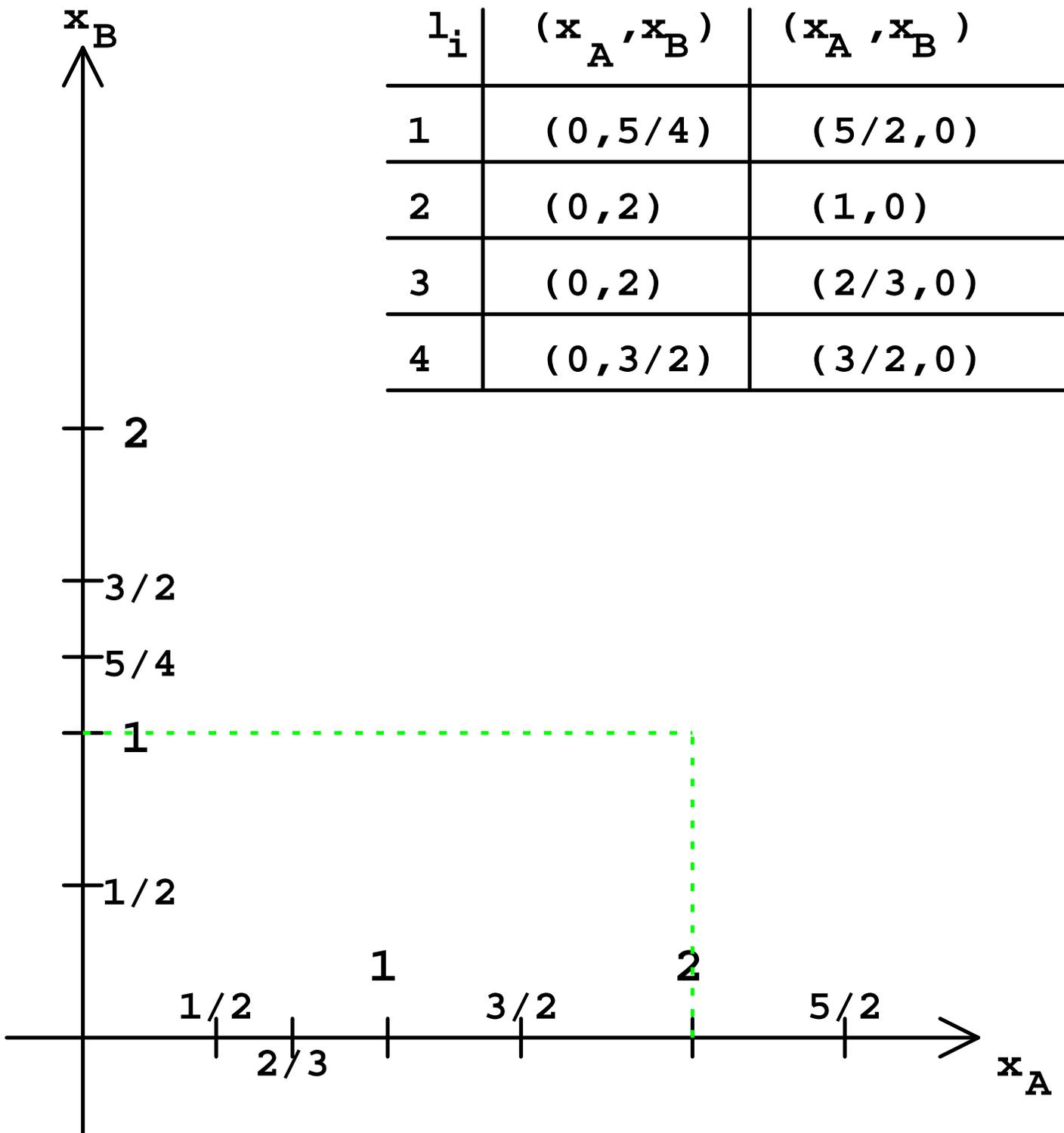
$$\vec{c} = (c_1, c_2, \dots, c_d)$$

$$h_i = \{(x_1, \dots, x_d) \mid a_{i,1}x_1 + \dots + a_{i,d}x_d \leq b_i\}$$

$\ell_i =$ Hyperebene, die h_i begrenzt
(Gerade, falls $d = 2$)

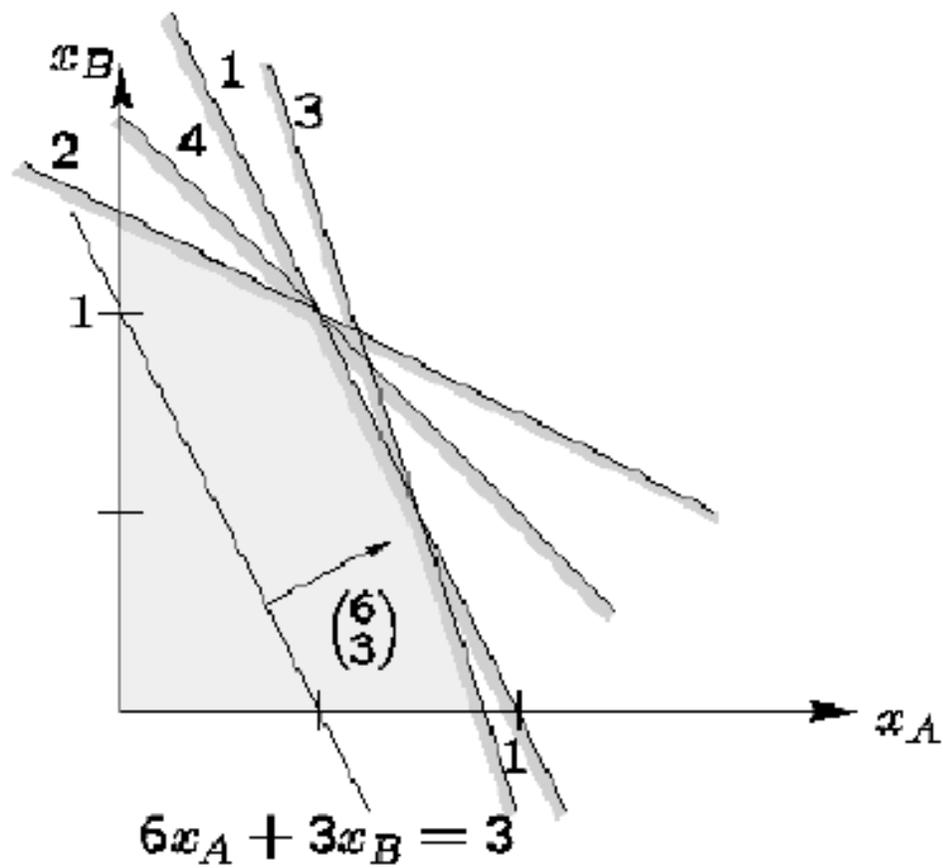
$$H = \{h_1, \dots, h_m\}$$

l_i	(x_A, x_B)	(x_A, x_B)
1	$(0, 5/4)$	$(5/2, 0)$
2	$(0, 2)$	$(1, 0)$
3	$(0, 2)$	$(2/3, 0)$
4	$(0, 3/2)$	$(3/2, 0)$



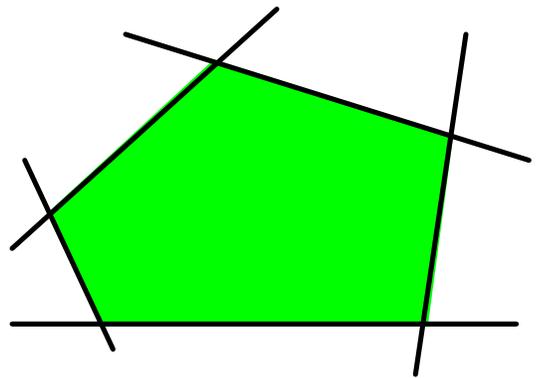
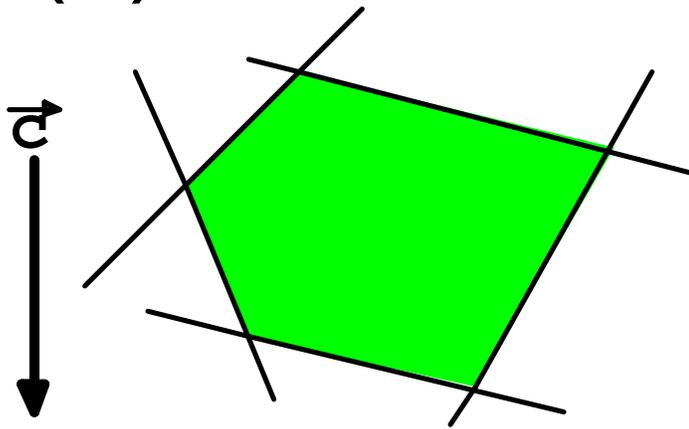
Lineare Programmierung

Beispiel

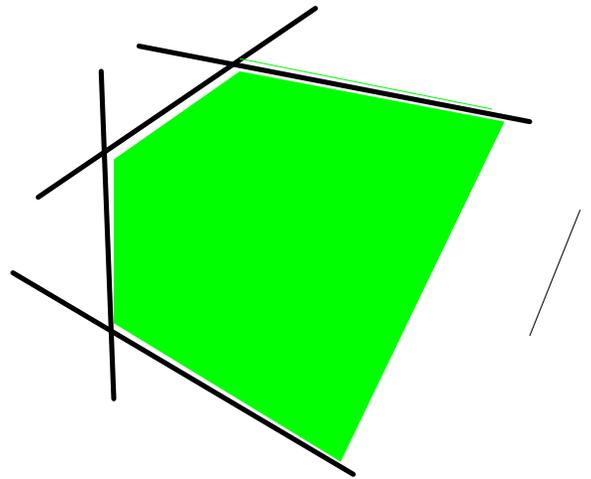
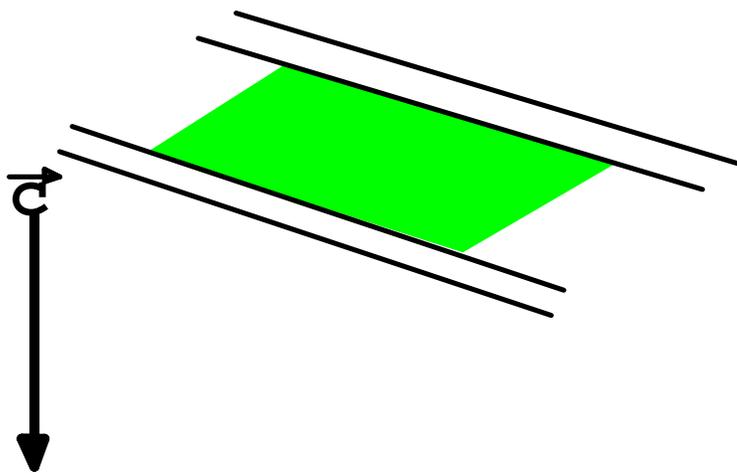


Struktur des zulässigen Bereichs

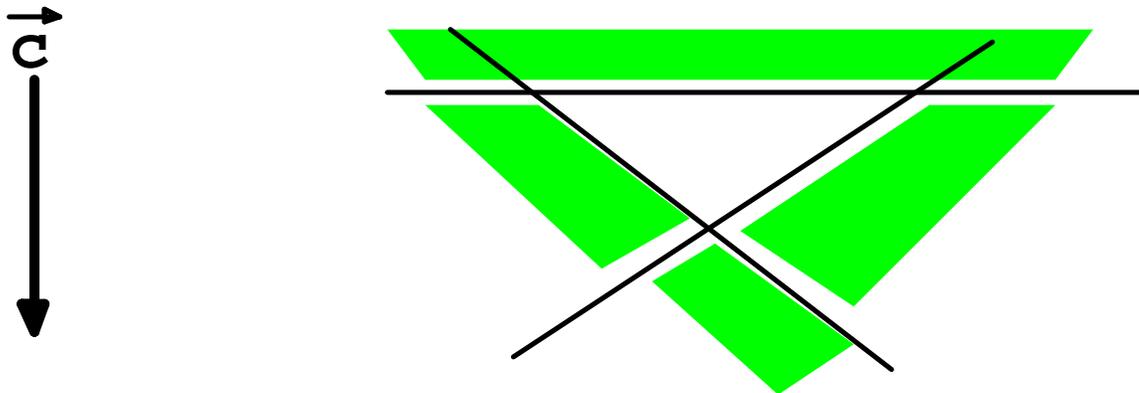
(1) beschränkt



(2) unbeschränkt



(3) leer



Lineare Programmierung

Vier Möglichkeiten für die Lösung eines linearen Programms

1. Eine Ecke des zulässigen Bereichs ist die einzige Lösung.
2. Eine Kante des zulässigen Bereichs enthält alle Lösungen.
3. Es gibt keine zulässige Lösung.
4. Der zulässige Bereich ist unbeschränkt in Richtung \vec{c} .

2. Fall: lexikographisch minimale Lösung \Rightarrow Ecke

Lineare Programmierung

Beschränkte Programme

Annahme:

Algorithmus $LP_{unbeschränkt}(H, \vec{c})$ liefert entweder

- a) Einen Strahl in $\cap H$, der in Richtung \vec{c} unbeschränkt ist, oder
- b) Zwei Halbebenen h_1 und h_2 , so daß $h_1 \cap h_2$ in Richtung \vec{c} beschränkt ist, oder
- c) die Antwort, daß $LP(H, \vec{c})$ keine Lösung hat, weil der zulässige Bereich leer ist

Lineare Programmierung

Sei

$$C_2 = h_1 \cap h_2$$

Restl. Halbebenen: h_3, \dots, h_n

$$C_i = C_{i-1} \cap h_i = h_1 \cap \dots \cap h_i$$

Berechne-opt-Ecke(H, \vec{c})

- 1 $v_2 := l_1 \cap l_2$
- 2 $C_2 := h_1 \cap h_2$
- 3 **for** $i := 3$ **to** n **do**
- 4 $C_i := C_{i-1} \cap h_i$
- 5 $v_i :=$ optimale Ecke von C_i

$$C_2 \supseteq C_3 \supseteq C_4 \cdots \supseteq C_n = C$$

$$C_i = \emptyset \quad \Rightarrow \quad C = \emptyset$$

Lineare Programmierung

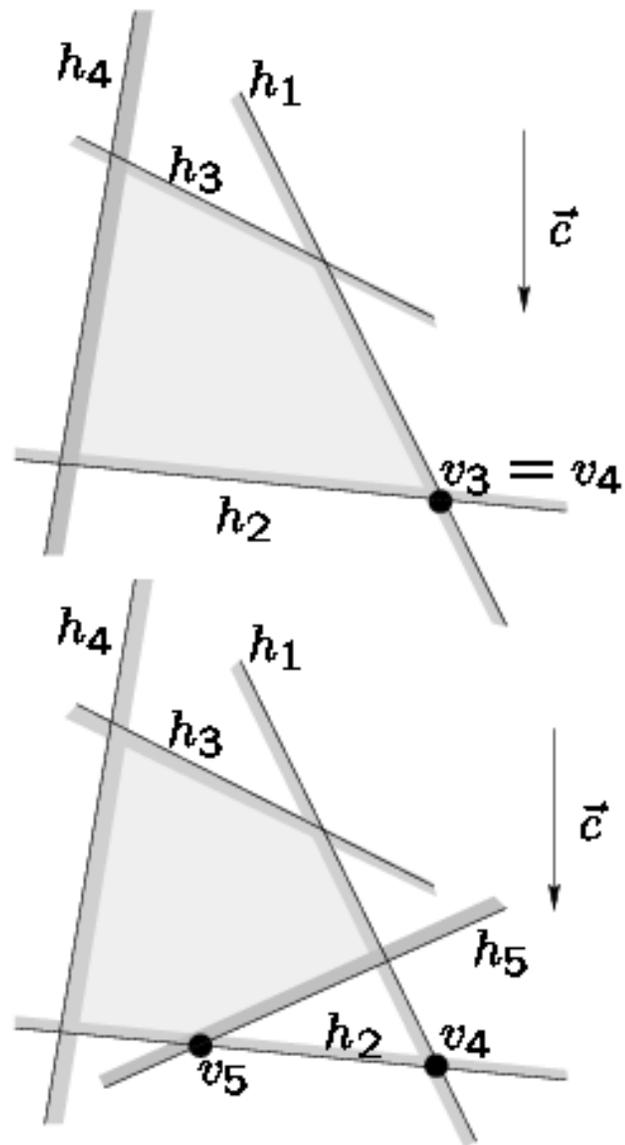
Optimale Ecke

Lemma 1 Sei $3 \leq i \leq n$. Dann gilt:

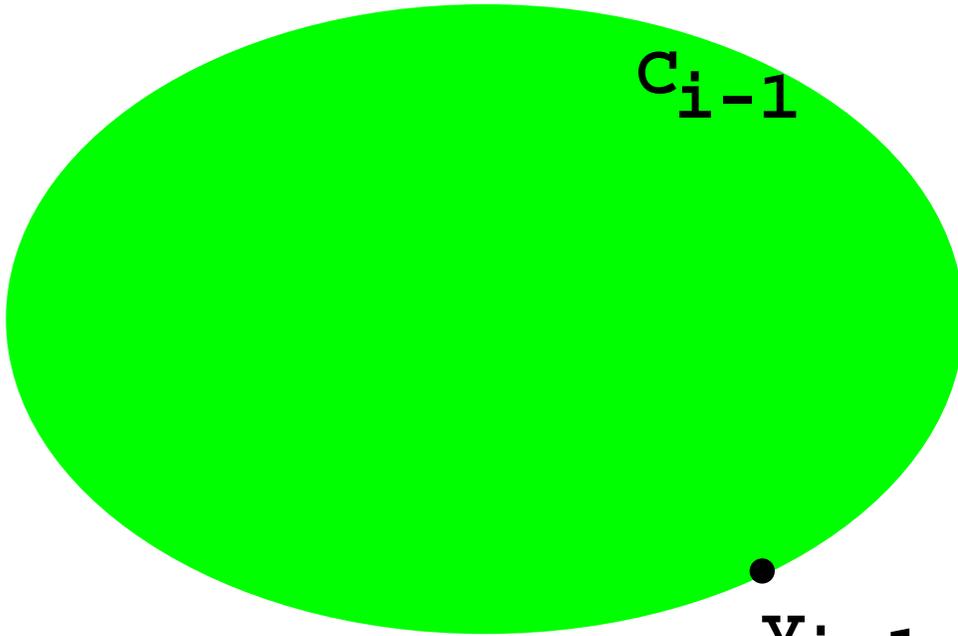
1. Wenn $v_{i-1} \in h_i$ ist, dann ist $v_i = v_{i-1}$.
2. Wenn $v_{i-1} \notin h_i$ ist, dann ist entweder $C_i = \emptyset$ oder v_i liegt auf l_i .

Lineare Programmierung

Optimale Ecke



$$f_c(\mathbf{x}) = c_1x_1 + c_2x_2$$



c_{i-1}

v_{i-1}

Lineare Programmierung

Optimale Ecke

Neues Problem:

Finde den Punkt auf l_i , der $\vec{c}x$ unter den Bedingungen $x \in h_j$, $1 \leq j \leq i-1$, maximiert.

Beobachtung: $l_i \cap h_j$ ist ein Strahl

Sei $S_{i-1} := \{h_1 \cap l_i, \dots, h_{i-1} \cap l_i\}$

1-dim-LP(S_{i-1}, \vec{c})

1 $\rho_1 = s_1$

2 **for** $j := 2$ **to** $i-1$ **do**

3 $\rho_j := \rho_{j-1} \cap s_j$

4 **if** $\rho_{i-1} \neq \emptyset$

5 **then return** die optimale Ecke von

6 **else return** ρ_{i-1}

\Rightarrow Zeit $O(i)$

Lineare Programmierung

Programm

Algorithmus 2D-LP

Input: Ein 2-dim. lineares Programm (H, \vec{c})

Output: Entweder eine optimale Ecke oder \emptyset oder ein Strahl in $\cap H$, der in Richtung \vec{c} unbeschränkt ist

```
1  if LPunbeschränkt( $H, \vec{c}$ )  $\neq \{h, h'\}$ 
2    then return LPunbeschränkt( $H, \vec{c}$ )
4   $h_1 := h, h_2 := h'; v_2 := \ell_1 \cap \ell_2$ 
5   $h_3, \dots, h_n :=$  restl. Halbebenen in  $H$ 
6  for  $i := 3$  to  $n$  do
7    if  $v_{i-1} \in h_i$ 
8      then  $v_i := v_{i-1}$ 
9      else  $S_{i-1} := H_{i-1} \cap^* \ell_i$ 
10          $v_i :=$  1-dim-LP( $S_{i-1}, \vec{c}$ )
12    if  $v_i$  existiert nicht
13      then return  $\emptyset$ 
14  return  $v_n$ 
```

Laufzeit $O(n^2)$

Lineare Programmierung

Reihenfolge

