

# 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  $d$

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

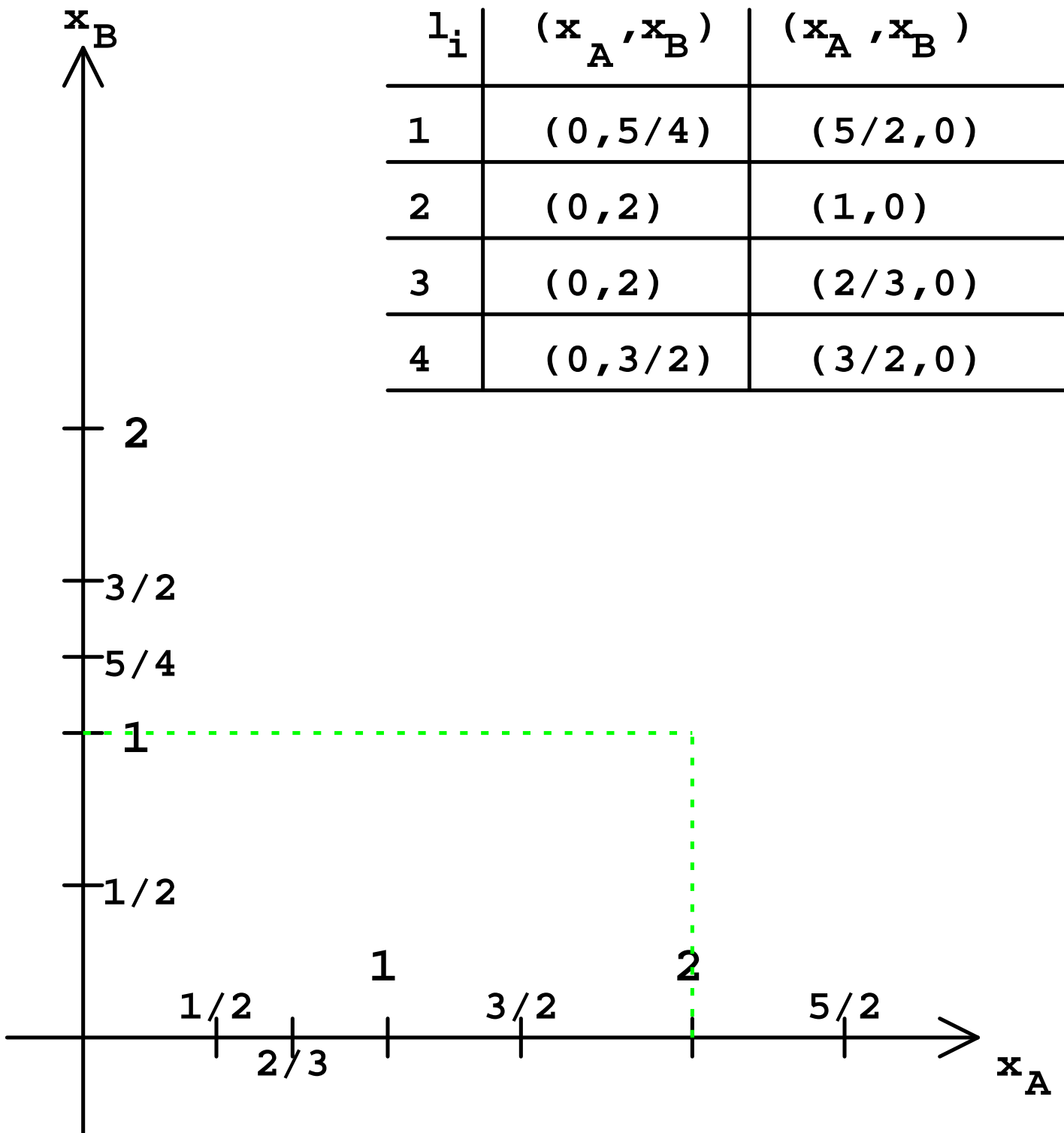
$$h_i = \{(x_1, \dots, x_d) \mid a_{i,1}x_1 + \dots + a_{i,d}x_d \leq b_i\}$$

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

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



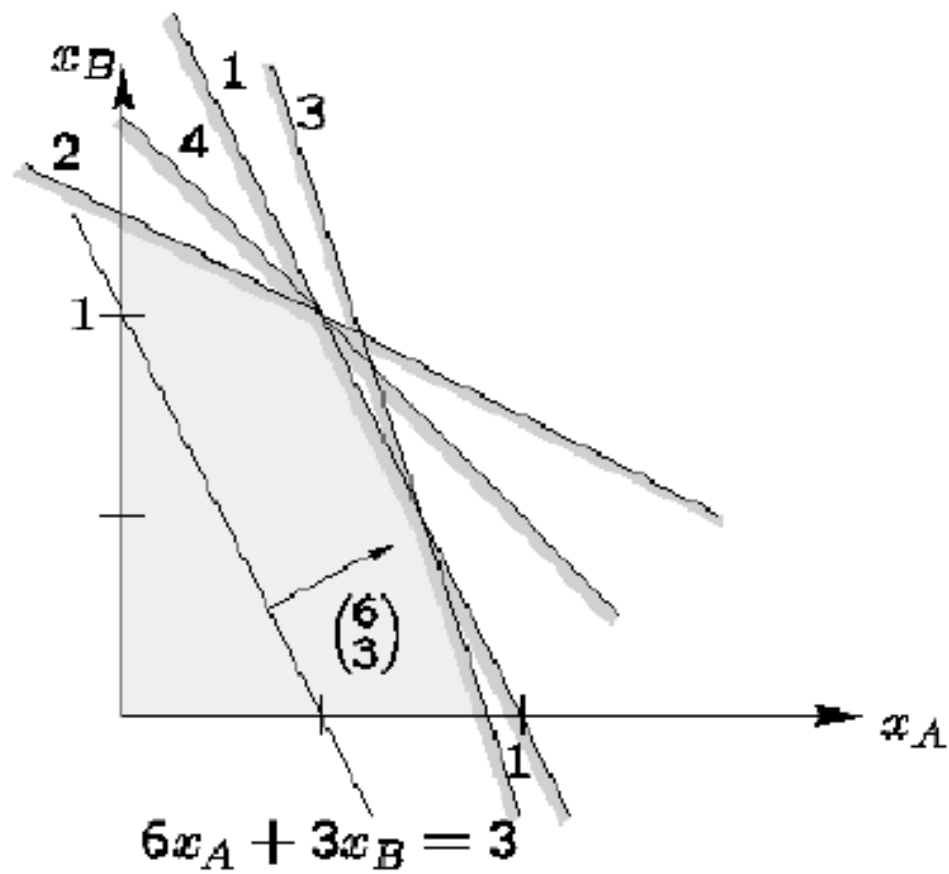
$l_i$	$(x_A, x_B)$	$(x_A, x_B)$
1	$(0, 5/4)$	$(5/2, 0)$
2	$(0, 2)$	$(1, 0)$
3	$(0, 2)$	$(2/3, 0)$
4	$(0, 3/2)$	$(3/2, 0)$



# Lineare Programmierung

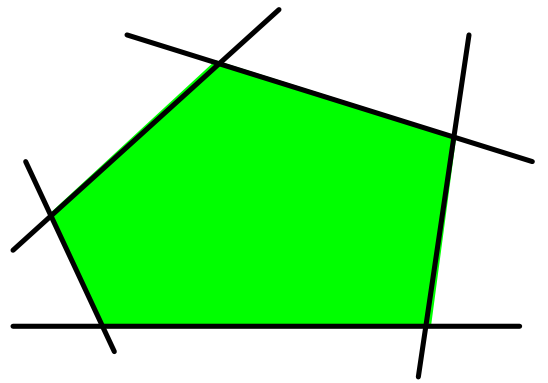
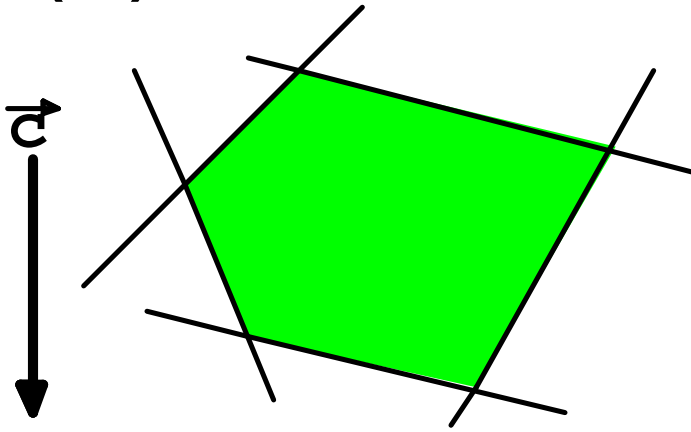
## Beispiel

---

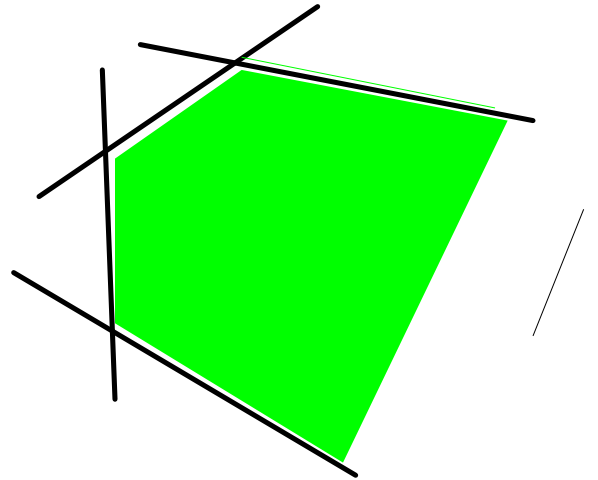
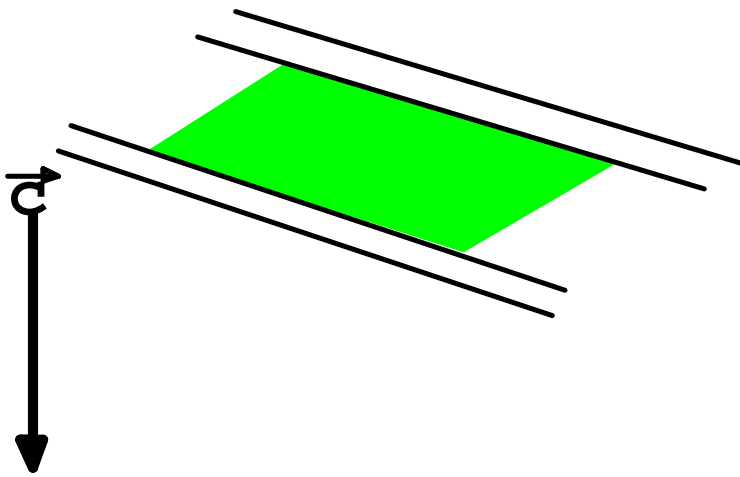


# Struktur des zulässigen Bereichs

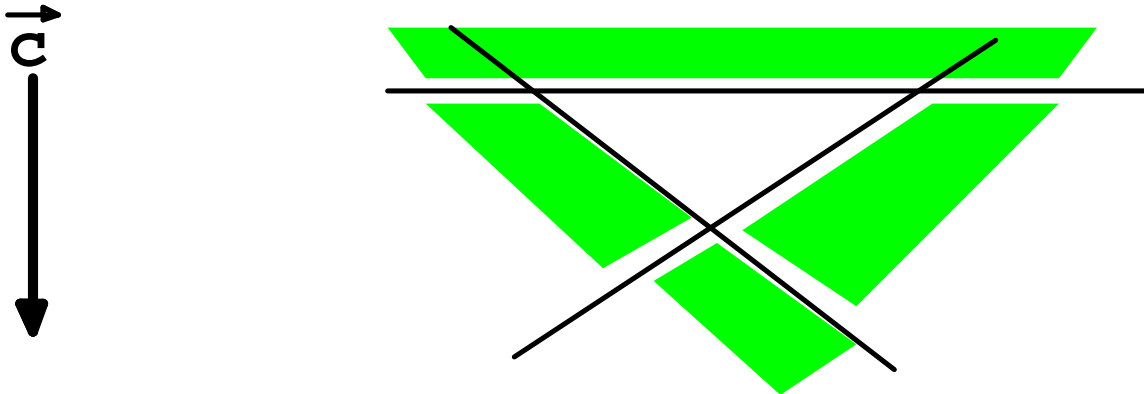
(1) beschränkt



(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

---

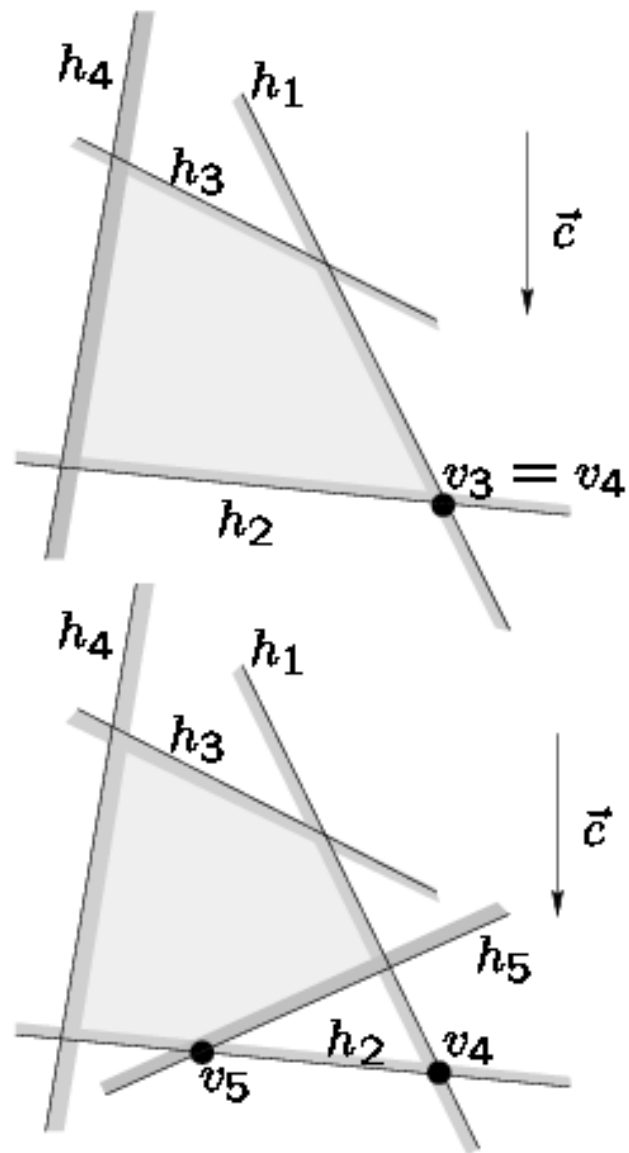
**Lemma 1** Sei  $3 \leq i \leq n$ . Dann gilt:

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  $l_i$ .

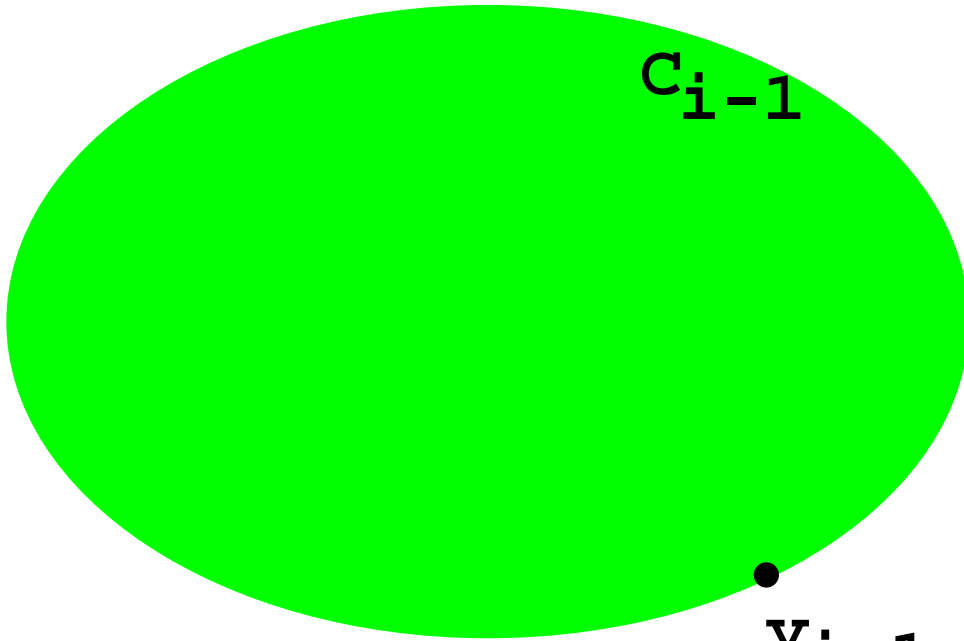
# Lineare Programmierung

## 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                              $\rho_{i-1}$   
   **else return**  $\emptyset$

$\Rightarrow$  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

---

