

# Γραμμικός Προγραμματισμός

## ΕΝΟΤΗΤΑ 3<sup>η</sup> Δυϊκότητα

Μιχάλης Δούμπος, 2018

1

### Δυϊκότητα (duality): μια εναλλακτική οπτική

- Μια επιχείρηση A παράγει δύο προϊόντα από 4 πρώτες ύλες με σκοπό τη μεγιστοποίηση του κέρδους

$$\begin{aligned} \max \quad & 4x_1 + 3x_2 \\ \text{Υπό:} \quad & x_1 \leq 8 \\ & x_2 \leq 6 \\ & x_1 + 2x_2 \leq 15 \\ & 2x_1 + x_2 \leq 18 \\ & x_1, x_2 \geq 0 \end{aligned}$$

- Μία επιχείρηση B θέλει να αγοράσει τις πρώτες ύλες από την A σε τιμές  $u_1, u_2, u_3 \geq 0$ , ώστε να ελαχιστοποιήσει το κόστος:

$$\min 8u_1 + 6u_2 + 15u_3 + 18u_4$$

- Οι τιμές που θα αποδεχτεί η A θα είναι τέτοιες ώστε:

$$u_1 + u_3 + 2u_4 \geq 4 \text{ και } u_2 + 2u_3 + u_4 \geq 3$$

2

## Δυσικότητα (duality): μια εναλλακτική οπτική

### Επιχείρηση A

$$\begin{aligned} \max \quad & 4x_1 + 3x_2 \\ \text{Υπό:} \quad & x_1 \leq 8 \\ & x_2 \leq 6 \\ & x_1 + 2x_2 \leq 15 \\ & 2x_1 + x_2 \leq 18 \\ & x_1, x_2 \geq 0 \end{aligned}$$

### Επιχείρηση B

$$\begin{aligned} \min \quad & 8u_1 + 6u_2 + 15u_3 + 18u_4 \\ \text{Υπό:} \quad & u_1 + u_3 + 2u_4 \geq 4 \\ & u_2 + 2u_3 + u_4 \geq 3 \\ & u_1, u_2, u_3, u_4 \geq 0 \end{aligned}$$

- Σε κάθε ΓΠ (πρωτεύον) αντιστοιχεί ένα *δυσικό* ΓΠ (dual linear program)
  - Για την επιχείρηση A, το αριστερό ΓΠ είναι το πρωτεύον και το δεξιό το *δυσικό*
  - Για την επιχείρηση B, το δεξιό ΓΠ είναι το πρωτεύον και το αριστερό το *δυσικό*

3

## Ερμηνεία *δυσικών* μεταβλητών

- *Δυσικές* μεταβλητές = πολλαπλασιαστές Lagrange περιορισμών
- Ερμηνεία ως «σκιώδεις τιμές» (shadow prices)
  - Οριακό όφελος (marginal utility) από την χαλάρωση των απαιτήσεων/περιορισμών ή οριακό κόστος (marginal cost) από την αυστηροποίησή τους
  - $u_i \rightarrow$  μεταβολή  $\Delta f$  στη βέλτιστη τιμή της αντικειμενικής συνάρτησης για «οριακή» μεταβολή  $\Delta b_i$  του β' μέρους του περιορισμού  $i$ :  $\Delta f = u_i \Delta b_i$

	ΓΠ σε μορφή max	ΓΠ σε μορφή min
Περιορισμός $\leq$	$\Delta b_i > 0 \Rightarrow \Delta f \geq 0 \Rightarrow u_i \geq 0$ $\Delta b_i < 0 \Rightarrow \Delta f \leq 0 \Rightarrow u_i \geq 0$	$\Delta b_i > 0 \Rightarrow \Delta f \leq 0 \Rightarrow u_i \leq 0$ $\Delta b_i < 0 \Rightarrow \Delta f \geq 0 \Rightarrow u_i \leq 0$
Περιορισμός $\geq$	$\Delta b_i > 0 \Rightarrow \Delta f \leq 0 \Rightarrow u_i \leq 0$ $\Delta b_i < 0 \Rightarrow \Delta f \geq 0 \Rightarrow u_i \leq 0$	$\Delta b_i > 0 \Rightarrow \Delta f \geq 0 \Rightarrow u_i \geq 0$ $\Delta b_i < 0 \Rightarrow \Delta f \leq 0 \Rightarrow u_i \geq 0$

- Προσοχή στην ερμηνεία όταν η λύση του *δυσικού* δεν είναι μοναδική

4

# Η λύση του δυϊκού στις αναφορές του Excel

## Αναφορά ευαισθησίας (sensitivity report)

Variable Cells

Cell	Name	Final Value	Reduced Cost	Objective Coefficient	Allowable Increase	Allowable Decrease
\$F\$2	x1	7	0	4	2	2.5
\$F\$3	x2	4	0	3	5	1

Constraints

Cell	Name	Final Value	Shadow Price	Constraint R.H. Side	Allowable Increase	Allowable Decrease
\$J\$2	1ος περιορισμός	7	0	8	1E+30	1
\$J\$3	2ος περιορισμός	4	0	6	1E+30	2
\$J\$4	3ος περιορισμός	15	0.666666667	15	3	3
\$J\$5	4ος περιορισμός	18	1.666666667	18	1.5	6

Λύση  
πρωτεύοντος

Λύση δυϊκού

5

# Η λύση του δυϊκού στην αναφορά του LINGO

Global optimal solution found.

Objective value: 40.000000

Infeasibilities: 0.000000

Total solver iterations: 2

Model Class: LP

Total variables: 2

Nonlinear variables: 0

Integer variables: 0

Total constraints: 5

Nonlinear constraints: 0

Total nonzeros: 8

Nonlinear nonzeros: 0

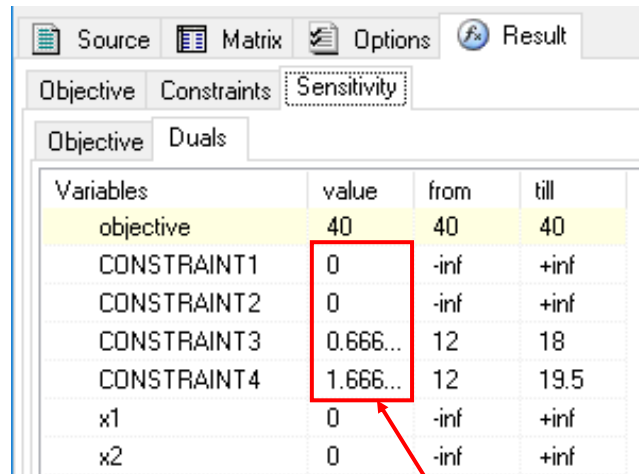
Λύση  
πρωτεύοντος

Variable	Value	Reduced Cost
X1	7.000000	0.000000
X2	4.000000	0.000000
Row	Slack or Surplus	Dual Price
1	40.00000	1.000000
CONSTRAINT1	1.000000	0.000000
CONSTRAINT2	2.000000	0.000000
CONSTRAINT3	0.000000	0.6666667
CONSTRAINT4	0.000000	1.666667

Λύση δυϊκού

6

## Η λύση του δυϊκού στο LP\_Solve



Variables	value	from	till
objective	40	40	40
CONSTRAINT1	0	-inf	+inf
CONSTRAINT2	0	-inf	+inf
CONSTRAINT3	0.666...	12	18
CONSTRAINT4	1.666...	12	19.5
x1	0	-inf	+inf
x2	0	-inf	+inf

Λύση δυϊκού

7

## Η διαμόρφωση του δυϊκού

Πρωτεύον (primal)		Δυϊκό (dual)	
$\max$	$\mathbf{c}^\top \mathbf{x}$	$\min$	$\mathbf{b}^\top \mathbf{u}$
Υπό:	$\mathbf{Ax} \leq \mathbf{b}$	Υπό:	$\mathbf{A}^\top \mathbf{u} \geq \mathbf{c}$
	$\mathbf{x} \geq \mathbf{0}$		$\mathbf{u} \geq \mathbf{0}$
Περιορισμός $i$ τύπου $\leq$	$\rightarrow$	Μεταβλητή $u_i \geq 0$	
Περιορισμός $i$ τύπου $\geq$	$\rightarrow$	Μεταβλητή $u_i \leq 0$	
Περιορισμός $i$ τύπου $=$	$\rightarrow$	Μεταβλητή $u_i \in \mathbb{R}$	
Μεταβλητή $x_j \geq 0$	$\rightarrow$	Περιορισμός $j$ τύπου $\geq$	
Μεταβλητή $x_j \leq 0$	$\rightarrow$	Περιορισμός $j$ τύπου $\leq$	
Μεταβλητή $x_j \in \mathbb{R}$	$\rightarrow$	Περιορισμός $j$ τύπου $=$	

- Για ένα ΓΠ σε μορφή μεγιστοποίησης, οι αντιστοιχίες ορίζονται από αριστερά προς δεξιά
- Για ένα ΓΠ σε μορφή ελαχιστοποίησης, οι αντιστοιχίες ορίζονται από δεξιά προς αριστερά

8

## Παράδειγμα 1

$$\begin{array}{rcll}
 \max & x_1 + 2x_2 - 4x_3 - & x_4 & \\
 \text{Υπό:} & -2x_1 + 9x_2 + 9x_3 - & x_4 \geq -7 & \\
 & 6x_1 - 9x_2 + 4x_3 - & 7x_4 \leq 21 & \\
 & 6x_1 - 2x_2 - 6x_3 + & x_4 = 3 & \\
 & 7x_1 + 11x_2 - 9x_3 - 21x_4 \geq 0 & & \\
 & x_1 & x_2 & \geq 0 \\
 & & x_3 & x_4 \leq 0
 \end{array}$$

- Το ΓΠ έχει 4 μεταβλητές και 4 περιορισμούς
  - Σε κάθε μεταβλητή αντιστοιχεί ένας περιορισμός του δυϊκού
  - Σε κάθε περιορισμό αντιστοιχεί μια δυϊκή μεταβλητή

9

## Παράδειγμα 1

$$\begin{array}{rcll}
 \max & x_1 + 2x_2 - 4x_3 - & x_4 & \\
 \text{Υπό:} & -2x_1 + 9x_2 + 9x_3 - & x_4 \geq -7 & (u_1) \\
 & 6x_1 - 9x_2 + 4x_3 - & 7x_4 \leq 21 & (u_2) \\
 & 6x_1 - 2x_2 - 6x_3 + & x_4 = 3 & (u_3) \\
 & 7x_1 + 11x_2 - 9x_3 - 21x_4 \geq 0 & & (u_4) \\
 & x_1 & x_2 & \geq 0 \\
 & & x_3 & x_4 \leq 0
 \end{array}$$

**Πρωτεύον (Π)**

- Η αντικειμενική συνάρτηση του (Δ) είναι min, γιατί το (Π) είναι max
- Οι συντελεστές στη συνάρτηση του (Δ) είναι τα β' μέρη στους περιορισμούς του (Π)

$$\min \quad -7u_1 + 21u_2 + 3u_3 + 0u_4$$

**Δυϊκό (Δ)**

10

## Παράδειγμα 1

$$\begin{array}{ll}
 \max & x_1 + 2x_2 - 4x_3 - x_4 \\
 \text{Υπό:} & \begin{array}{l} -2x_1 + 9x_2 + 9x_3 - x_4 \geq -7 \quad (u_1) \\ 6x_1 - 9x_2 + 4x_3 - 7x_4 \leq 21 \quad (u_2) \\ 6x_1 - 2x_2 - 6x_3 + x_4 = 3 \quad (u_3) \\ 7x_1 + 11x_2 - 9x_3 - 21x_4 \geq 0 \quad (u_4) \end{array} \\
 & \begin{array}{cccc} x_1 & x_2 & x_3 & x_4 \end{array} \\
 & \begin{array}{l} \geq 0 \\ \leq 0 \end{array}
 \end{array}$$
  

$$\begin{array}{ll}
 \min & -7u_1 + 21u_2 + 3u_3 + 0u_4 \\
 \text{Υπό:} & \begin{array}{l} -2u_1 + 6u_2 + 6u_3 + 7u_4 \geq 1 \quad (x_1) \\ 9u_1 - 9u_2 - 2u_3 + 11u_4 \geq 2 \quad (x_2) \end{array}
 \end{array}$$

Πρωτεύον (Π)

### 1ος περιορισμός (Δ)

- Στα αριστερά οι συντελεστές της  $x_1$  στους περιορισμούς του (Π)
- Το β' μέρος είναι ο συντελεστής της  $x_1$  στη συνάρτηση του (Π)
- Ο περιορισμός είναι  $\geq$  γιατί  $x_1 \geq 0$

Δυϊκό (Δ)

11

## Παράδειγμα 1

$$\begin{array}{ll}
 \max & x_1 + 2x_2 - 4x_3 - x_4 \\
 \text{Υπό:} & \begin{array}{l} -2x_1 + 9x_2 + 9x_3 - x_4 \geq -7 \quad (u_1) \\ 6x_1 - 9x_2 + 4x_3 - 7x_4 \leq 21 \quad (u_2) \\ 6x_1 - 2x_2 - 6x_3 + x_4 = 3 \quad (u_3) \\ 7x_1 + 11x_2 - 9x_3 - 21x_4 \geq 0 \quad (u_4) \end{array} \\
 & \begin{array}{cccc} x_1 & x_2 & x_3 & x_4 \end{array} \\
 & \begin{array}{l} \geq 0 \\ \leq 0 \end{array}
 \end{array}$$
  

$$\begin{array}{ll}
 \min & -7u_1 + 21u_2 + 3u_3 + 0u_4 \\
 \text{Υπό:} & \begin{array}{l} -2u_1 + 6u_2 + 6u_3 + 7u_4 \geq 1 \quad (x_1) \\ 9u_1 - 9u_2 - 2u_3 + 11u_4 \geq 2 \quad (x_2) \end{array}
 \end{array}$$

Πρωτεύον (Π)

### 2ος περιορισμός (Δ)

- Στα αριστερά οι συντελεστές της  $x_2$  στους περιορισμούς του (Π)
- Το β' μέρος είναι ο συντελεστής της  $x_2$  στη συνάρτηση του (Π)
- Ο περιορισμός είναι  $\geq$  γιατί  $x_2 \geq 0$

Δυϊκό (Δ)

12

## Παράδειγμα 1

$$\begin{array}{llll}
 \max & x_1 + 2x_2 - 4x_3 - & x_4 \\
 \text{Υπό:} & -2x_1 + 9x_2 + 9x_3 - & x_4 \geq -7 & (u_1) \\
 & 6x_1 - 9x_2 + 4x_3 - & 7x_4 \leq 21 & (u_2) \\
 & 6x_1 - 2x_2 - 6x_3 + & x_4 = 3 & (u_3) \\
 & 7x_1 + 11x_2 - 9x_3 - & 21x_4 \geq 0 & (u_4) \\
 & x_1 & x_2 & x_3 & x_4 \leq 0
 \end{array}$$

Πρωτεύον (Π)

3<sup>ος</sup> περιορισμός (Δ)

- Στα αριστερά οι συντελεστές της  $x_3$  στους περιορισμούς του (Π)
- Το β' μέρος είναι ο συντελεστής της  $x_3$  στη συνάρτηση του (Π)
- Ο περιορισμός είναι  $\leq$  γιατί  $x_3 \leq 0$

$$\begin{array}{llll}
 \min & -7u_1 + 21u_2 + 3u_3 + & 0u_4 \\
 \text{Υπό:} & -2u_1 + 6u_2 + 6u_3 + & 7u_4 \geq 1 & (x_1) \\
 & 9u_1 - 9u_2 - 2u_3 + 11u_4 \geq & 2 & (x_2) \\
 & 9u_1 + 4u_2 - 6u_3 - & 9u_4 \leq -4 & (x_3)
 \end{array}$$

Δυϊκό (Δ)

13

## Παράδειγμα 1

$$\begin{array}{llll}
 \max & x_1 + 2x_2 - 4x_3 - & x_4 \\
 \text{Υπό:} & -2x_1 + 9x_2 + 9x_3 - & x_4 \geq -7 & (u_1) \\
 & 6x_1 - 9x_2 + 4x_3 - & 7x_4 \leq 21 & (u_2) \\
 & 6x_1 - 2x_2 - 6x_3 + & x_4 = 3 & (u_3) \\
 & 7x_1 + 11x_2 - 9x_3 - & 21x_4 \geq 0 & (u_4) \\
 & x_1 & x_2 & x_3 & x_4 \leq 0
 \end{array}$$

Πρωτεύον (Π)

4<sup>ος</sup> περιορισμός (Δ)

- Στα αριστερά οι συντελεστές της  $x_4$  στους περιορισμούς του (Π)
- Το β' μέρος είναι ο συντελεστής της  $x_4$  στη συνάρτηση του (Π)
- Ο περιορισμός είναι  $\leq$  γιατί  $x_4 \leq 0$

$$\begin{array}{llll}
 \min & -7u_1 + 21u_2 + 3u_3 + & 0u_4 \\
 \text{Υπό:} & -2u_1 + 6u_2 + 6u_3 + & 7u_4 \geq 1 & (x_1) \\
 & 9u_1 - 9u_2 - 2u_3 + 11u_4 \geq & 2 & (x_2) \\
 & 9u_1 + 4u_2 - 6u_3 - & 9u_4 \leq -4 & (x_3) \\
 & -u_1 - 7u_2 + u_3 - 21u_4 \leq & -1 & (x_4)
 \end{array}$$

Δυϊκό (Δ)

14

## Παράδειγμα 1

$$\begin{array}{ll}
 \max & x_1 + 2x_2 - 4x_3 - x_4 \\
 \text{Υπό:} & -2x_1 + 9x_2 + 9x_3 - x_4 \geq -7 \quad (u_1) \\
 & 6x_1 - 9x_2 + 4x_3 - 7x_4 \leq 21 \quad (u_2) \\
 & 6x_1 - 2x_2 - 6x_3 + x_4 = 3 \quad (u_3) \\
 & 7x_1 + 11x_2 - 9x_3 - 21x_4 \geq 0 \quad (u_4) \\
 & x_1 \quad \quad x_2 \quad \quad \quad \geq 0 \\
 & \quad \quad \quad x_3 \quad \quad x_4 \leq 0
 \end{array}$$

Πρωτεύον (Π)

- Οι  $u_1, u_4$  είναι  $\leq$  γιατί οι περιορισμοί 1 & 4 του (Π) είναι  $\geq$
- Η  $u_2$  είναι  $\geq$  γιατί ο περιορισμός 2 του (Π) είναι  $\leq$
- Η  $u_3$  είναι ελεύθερη προσήμου γιατί ο περιορισμός 3 του (Π) είναι  $=$

$$\begin{array}{ll}
 \min & -7u_1 + 21u_2 + 3u_3 + 0u_4 \\
 \text{Υπό:} & -2u_1 + 6u_2 + 6u_3 + 7u_4 \geq 1 \quad (x_1) \\
 & 9u_1 - 9u_2 - 2u_3 + 11u_4 \geq 2 \quad (x_2) \\
 & 9u_1 + 4u_2 - 6u_3 - 9u_4 \leq -4 \quad (x_3) \\
 & -u_1 - 7u_2 + u_3 - 21u_4 \leq -1 \quad (x_4)
 \end{array}$$

Δυϊκό (Δ)

$$u_1, u_4 \leq 0, u_2 \geq 0, u_3 \in \mathbb{R}$$

15

## Παράδειγμα 2

$$\begin{array}{ll}
 \min & 2x_1 + x_2 - 3x_3 \\
 \text{Υπό:} & x_1 + 2x_2 - x_3 \leq 11 \\
 & x_1 - x_2 + x_3 = -1 \\
 & -2x_1 - 3x_2 + 4x_3 \geq 8 \\
 & 7x_1 + 11x_2 \geq 3 \\
 & x_1 \geq 0 \\
 & \quad \quad x_2 \leq 0 \\
 & \quad \quad \quad x_3 \in \mathbb{R}
 \end{array}$$

- Το ΓΠ έχει 3 μεταβλητές και 4 περιορισμούς, οπότε το δυϊκό θα έχει
  - 3 περιορισμούς (έναν για κάθε μεταβλητή)
  - 4 μεταβλητές (μία για κάθε περιορισμό)

16



## Παράδειγμα 2

$$\begin{aligned}
 \min \quad & 2x_1 + x_2 - 3x_3 \\
 \text{Υπό:} \quad & x_1 + 2x_2 - x_3 \leq 11 \\
 & x_1 - x_2 + x_3 = -1 \\
 & -2x_1 - 3x_2 + 4x_3 \geq 8 \\
 & 7x_1 + 11x_2 \geq 3 \\
 & x_1 \geq 0 \\
 & x_2 \leq 0 \\
 & x_3 \in \mathbb{R}
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 \max \quad & -2x_1 - x_2 + 3x_3 \\
 \text{Υπό:} \quad & x_1 + 2x_2 - x_3 \leq 11 \quad (u_1) \\
 & x_1 - x_2 + x_3 = -1 \quad (u_2) \\
 & -2x_1 - 3x_2 + 4x_3 \geq 8 \quad (u_3) \\
 & 7x_1 + 11x_2 \geq 3 \quad (u_4) \\
 & x_1 \geq 0 \\
 & x_2 \leq 0 \\
 & x_3 \in \mathbb{R}
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 \min \quad & 11u_1 - u_2 + 8u_3 + 3u_4 \\
 \text{Υπό:} \quad & u_1 + u_2 - 2u_3 + 7u_4 \geq -2 \quad (x_1) \\
 & 2u_1 - u_2 - 3u_3 + 11u_4 \leq -1 \quad (x_2) \\
 & -u_1 + u_2 + 4u_3 = 3 \quad (x_3) \\
 & u_1 \geq 0, u_2 \in \mathbb{R}, u_3, u_4 \leq 0
 \end{aligned}$$

Μετατροπή του (Π) σε μορφή max και εφαρμογή των κανόνων όπως προηγούμενα

17

## Αυτόματη διαμόρφωση δυϊκού στο LINGO

The screenshot shows the Lingo 12.0 interface. The 'Generate' menu is open, showing options: 'Display model' (Ctrl+G), 'Don't display model' (Ctrl+Q), 'Display nonlinear rows', 'Dual model' (highlighted), 'Explicit Deteq', and 'Scenario'. A red arrow points from the 'Dual model' option to the 'Generated Dual Model Report - 2products' window. The report window displays the following model:

```

MODEL:
  MIN= 8 * U1 + 6 * U2 + 15 * U3 + 18 * U4;
  [X1] U1 + U3 + 2 * U4 >= 4;
  [X2] U2 + 2 * U3 + U4 >= 3;
  END
  
```

Two red arrows point to the report window: one labeled 'Πρωτεύον' (Primal) pointing to the objective function, and another labeled 'Δυϊκό' (Dual) pointing to the constraints.

18

## Θεωρήματα δυϊκότητας

- **Θεώρημα 1 (ασθενής δυϊκότητα, weak duality):** Εάν  $\mathbf{x}$  είναι μια εφικτή λύση του (Π) και  $\mathbf{u}$  είναι μια εφικτή λύση του (Δ), τότε:

$$\mathbf{c}^T \mathbf{x} \leq \mathbf{b}^T \mathbf{u}$$

- **Ορισμός:** Η διαφορά  $\mathbf{b}^T \mathbf{u} - \mathbf{c}^T \mathbf{x} \geq 0$  αναφέρεται ως *duality gap*
- **Παρατήρηση (έλεγχος βελτιστότητας):** Εάν  $\mathbf{x}$  είναι μια εφικτή λύση του (Π), τέτοια ώστε  $\mathbf{c}^T \mathbf{x} = \mathbf{b}^T \mathbf{u}$  για κάποια εφικτή λύση  $\mathbf{u}$  του (Δ), τότε η  $\mathbf{x}$  είναι βέλτιστη στο (Π) και η  $\mathbf{u}$  είναι βέλτιστη στο (Δ)

- **Θεώρημα 2 (ισχυρή δυϊκότητα, strong duality):** Εάν το (Π) έχει μια βέλτιστη λύση  $\mathbf{x}^*$ , τότε και το (Δ) έχει βέλτιστη λύση  $\mathbf{u}^*$  τέτοια ώστε:

$$\mathbf{c}^T \mathbf{x}^* = \mathbf{b}^T \mathbf{u}^*$$

- Η βέλτιστη λύση του δυϊκού είναι  $\mathbf{u}^{*T} = \mathbf{c}_B^T \mathbf{B}^{-1}$

19

## Θεωρήματα δυϊκότητας

- **Θεώρημα 3 (συμπληρωματική χαλαρότητα, complementary slackness):** Οι εφικτές λύσεις  $\mathbf{x}$  (πρωτεύον) και  $\mathbf{u}$  (δυϊκό) είναι βέλτιστες εάν και μόνο εάν:

α)  $x_i u_i = 0, \forall i = 1, \dots, m$

- Ερμηνεία: εάν το διαθέσιμο απόθεμα του υλικού/μέσου  $i$  δεν αξιοποιείται πλήρως ( $x_i > 0$ ), τότε η προμήθεια επιπλέον ποσότητας αυτής της πρώτης ύλης δεν έχει καμία αξία ( $u_i = 0$ )

β)  $x_j u_j = 0, \forall j = 1, \dots, n$

- Ερμηνεία: εάν η αξία των υλικών/μέσων για την παραγωγή του προϊόντος  $j$  υπερβαίνει το κέρδος που αποφέρει το προϊόν ( $u_j > 0$ ), τότε η παραγωγή του προϊόντος είναι ασύμφορη ( $x_j = 0$ )

- **Παρατήρηση:** το θεώρημα επιτρέπει την εύρεση της λύσης του πρωτεύοντος (δυϊκού) από τη λύση του δυϊκού (πρωτεύοντος)

20

## Σχέσεις πρωτεύοντος - δυϊκού

1. Εάν το ένα ΓΠ (πρωτεύον ή δυϊκό) έχει βέλτιστη λύση, τότε και το άλλο έχει βέλτιστη λύση και οι τιμές των αντικειμενικών συναρτήσεων είναι ίσες
  - α) Εάν το πρωτεύον έχει βέλτιστη λύση  $\mathbf{x}^*$ , τότε το δυϊκό έχει βέλτιστη λύση  $\mathbf{u}^*$
  - β) Εάν το δυϊκό έχει βέλτιστη λύση  $\mathbf{u}^*$ , τότε το πρωτεύον έχει βέλτιστη λύση  $\mathbf{x}^*$
  - γ) Οι βέλτιστες λύσεις πάντα ικανοποιηθούν τη σχέση  $\mathbf{c}^T \mathbf{x}^* = \mathbf{b}^T \mathbf{u}^*$
2. Εάν το ένα ΓΠ (πρωτεύον ή δυϊκό) είναι μη φραγμένο, τότε το άλλο είναι αδύνατο
  - α) Εάν το πρωτεύον είναι μη φραγμένο, τότε το δυϊκό είναι αδύνατο
  - β) Εάν το δυϊκό είναι μη φραγμένο, τότε το πρωτεύον είναι αδύνατο
3. Εάν το ένα ΓΠ (πρωτεύον ή δυϊκό) είναι αδύνατο, τότε το άλλο είναι μη φραγμένο ή αδύνατο
  - α) Εάν το πρωτεύον είναι αδύνατο, τότε το δυϊκό είναι μη φραγμένο ή αδύνατο
  - β) Εάν το δυϊκό είναι αδύνατο, τότε το πρωτεύον είναι μη φραγμένο ή αδύνατο

21

## Παράδειγμα

$$\begin{aligned} \max \quad & 150x_1 + 40x_2 + 20x_3 \\ \text{Υπό:} \quad & x_1 + x_2 \leq -20 \\ & x_1 + x_3 \leq -10 \\ & x_1 \in \mathbb{R}, x_2 \leq 0, x_3 \geq 0 \end{aligned}$$

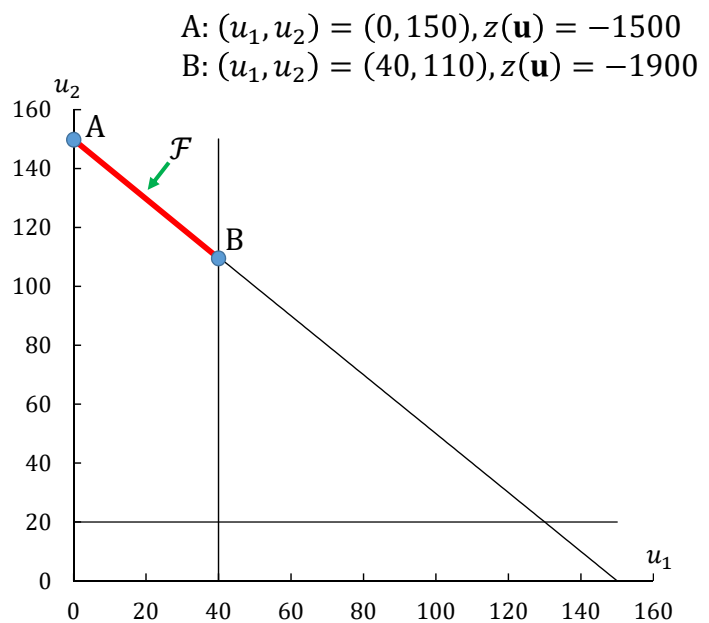
1. Γράψτε το δυϊκό ΓΠ και βρείτε τη βέλτιστη λύση του γραφικά.
2. Βάσει της απάντησής σας στο προηγούμενο ερώτημα για το δυϊκό, βρείτε τη βέλτιστη λύση του δοθέντος ΓΠ.
3. Πώς αλλάζουν οι βέλτιστες λύσεις του δυϊκού και του πρωτεύοντος εάν  $x_1 \geq 0$ ;

22

## Παράδειγμα

$$\begin{aligned} \max \quad & 150x_1 + 40x_2 + 20x_3 = f(\mathbf{x}) \\ \text{Υπό:} \quad & x_1 + x_2 \leq -20 \\ & x_1 + x_3 \leq -10 \\ & x_1 \in \mathbb{R}, x_2 \leq 0, x_3 \geq 0 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \min \quad & -20u_1 - 10u_2 = z(\mathbf{u}) \\ \text{Υπό:} \quad & u_1 + u_2 = 150 \\ & u_1 \leq 40 \\ & u_2 \geq 20 \\ & u_1, u_2 \geq 0 \end{aligned}$$



23

## Παράδειγμα

**Το δυϊκό με τις μεταβλητές απόκλισης**

$$\begin{aligned} \min \quad & -20u_1 - 10u_2 = z(\mathbf{u}) \\ \text{Υπό:} \quad & u_1 + u_2 = 150 \\ & u_1 + u_2 + u_{\bar{2}} = 40 \\ & u_2 - u_{\bar{3}} = 20 \\ & u_1, u_2, u_{\bar{2}}, u_{\bar{3}} \geq 0 \end{aligned}$$

Αντικατάσταση λύσης B  
 $(u_1 = 40, u_2 = 110)$  στους  
περιορισμούς:  
 $u_{\bar{2}} = 0, u_{\bar{3}} = 90$

Άρα η βέλτιστη ΒΕΛ του δυϊκού είναι  
 $u_1 = 40, u_2 = 110, u_{\bar{3}} = 90$

Συνθήκες συμπληρωματικής χαλαρότητας

$$\left. \begin{aligned} u_1 x_{\bar{1}} &= 0 \\ u_2 x_{\bar{2}} &= 0 \\ x_3 u_{\bar{3}} &= 0 \end{aligned} \right\} \Rightarrow \left. \begin{aligned} x_{\bar{1}} &= 0 \\ x_{\bar{2}} &= 0 \\ x_3 &= 0 \end{aligned} \right\}$$

24

## Παράδειγμα

- Το πρωτεύον με τις μεταβλητές απόκλισης

$$\begin{aligned} \max \quad & 150x_1 + 40x_2 + 20x_3 = f(\mathbf{x}) \\ \text{Υπό:} \quad & x_1 + x_2 + x_1^- = -20 \\ & x_1 + x_3 + x_2^- = -10 \\ & x_1 \in \mathbb{R}, x_2 \leq 0, x_3, x_1^-, x_2^- \geq 0 \end{aligned}$$

- Από τις συνθήκες συμπληρωματικής χαλαρότητας

$$\left. \begin{aligned} x_1^- &= 0 \\ x_2^- &= 0 \\ x_3 &= 0 \end{aligned} \right\} \Rightarrow \left. \begin{aligned} x_1 + x_2 &= -20 \\ x_1 + x_3 &= -10 \\ x_3 &= 0 \end{aligned} \right\} \Rightarrow \begin{aligned} x_1 &= -10 \\ x_2 &= -10 \\ x_3 &= 0 \end{aligned}$$

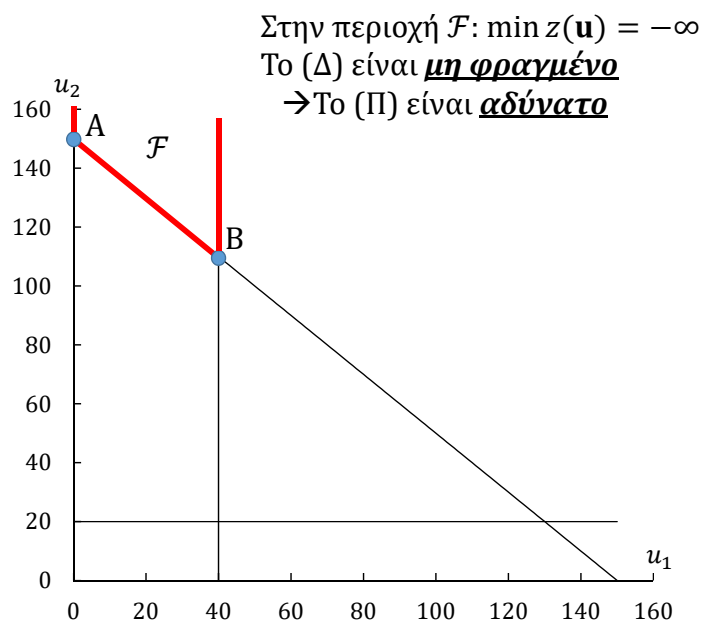
25

## Παράδειγμα

Τι γίνεται εάν  $x_1 \geq 0$ ;

$$\begin{aligned} \max \quad & 150x_1 + 40x_2 + 20x_3 = f(\mathbf{x}) \\ \text{Υπό:} \quad & x_1 + x_2 \leq -20 \\ & x_1 + x_3 \leq -10 \\ & x_1 \geq 0, x_2 \leq 0, x_3 \geq 0 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \min \quad & -20u_1 - 10u_2 = z(\mathbf{u}) \\ \text{Υπό:} \quad & u_1 + u_2 \geq 150 \\ & u_1 \leq 40 \\ & u_2 \geq 20 \\ & u_1, u_2 \geq 0 \end{aligned}$$



26

## Άσκηση Γ.3

- Η λύση του ΓΠ

$$\begin{array}{ll}\max & \mathbf{c}^\top \mathbf{x} \\ \text{Υπό:} & \mathbf{Ax} = \mathbf{b} \quad (\text{ΓΠ-A}) \\ & \mathbf{x} \geq \mathbf{0}\end{array}$$

με τη διαδικασία του μεγάλου  $M$  απαιτεί τη λύση του ακόλουθου ΓΠ

$$\begin{array}{ll}\max & \mathbf{c}^\top \mathbf{x} - M\mathbf{e}^\top \mathbf{y} \\ \text{Υπό:} & \mathbf{Ax} + \mathbf{y} = \mathbf{b} \quad (\text{ΓΠ-M}) \\ & \mathbf{x}, \mathbf{y} \geq \mathbf{0}\end{array}$$

**Ερώτημα 1:** δείξτε ότι το (ΓΠ-M) δεν μπορεί να είναι αδύνατο

- Απάντηση: η λύση  $\mathbf{x} = \mathbf{0}$  και  $\mathbf{y} = \mathbf{b}$  ικανοποιεί τους περιορισμούς

## Άσκηση Γ.3

$$\begin{array}{ll}\max & \mathbf{c}^\top \mathbf{x} - M\mathbf{e}^\top \mathbf{y} \\ \text{Υπό:} & \mathbf{Ax} + \mathbf{y} = \mathbf{b} \quad (\text{ΓΠ-M}) \\ & \mathbf{x}, \mathbf{y} \geq \mathbf{0}\end{array}$$

**Ερώτημα 2:** γράψτε το δυϊκό του (ΓΠ-M)

$$\begin{array}{ll}\min & \mathbf{b}^\top \mathbf{u} \\ \text{Υπό:} & \mathbf{A}^\top \mathbf{u} \geq \mathbf{c} \quad (\text{περιορισμοί για τις μεταβλητές } \mathbf{x}) \\ & \mathbf{u} \geq -M\mathbf{e}^\top \quad (\text{περιορισμοί για τις μεταβλητές } \mathbf{y}) \\ & \mathbf{u} \in \mathbb{R}\end{array}$$

Σημείωση: Οι περιορισμοί  $u_1, u_2, \dots \geq -M$  δεν παίζουν κανένα ρόλο

## Άσκηση Γ.3

$$\begin{array}{ll} \max & \mathbf{c}^T \mathbf{x} \\ \text{Υπό:} & \mathbf{Ax} = \mathbf{b} \quad (\text{ΓΠ-A}) \\ & \mathbf{x} \geq \mathbf{0} \end{array}$$

$$\begin{array}{ll} \max & \mathbf{c}^T \mathbf{x} - M\mathbf{e}^T \mathbf{y} \\ \text{Υπό:} & \mathbf{Ax} + \mathbf{y} = \mathbf{b} \quad (\text{ΓΠ-M}) \\ & \mathbf{x}, \mathbf{y} \geq \mathbf{0} \end{array}$$

- **Ερώτημα 3:** Εάν το (ΓΠ-M) είναι μη φραγμένο, τότε τι συμπέρασμα προκύπτει για το (ΓΠ-A);

- Απάντηση:

$$\begin{array}{ll} \text{Δυϊκό (ΓΠ-A)} \\ \min & \mathbf{b}^T \mathbf{u} \\ \text{Υπό:} & \mathbf{A}^T \mathbf{u} \geq \mathbf{c} \\ & \mathbf{u} \in \mathbb{R} \end{array}$$

$$\begin{array}{ll} \text{Δυϊκό (ΓΠ-M)} \\ \min & \mathbf{b}^T \mathbf{u} \\ \text{Υπό:} & \mathbf{A}^T \mathbf{u} \geq \mathbf{c} \\ & \mathbf{u} \geq -M\mathbf{e}^T \\ & \mathbf{u} \in \mathbb{R} \end{array}$$

- Τα δύο δυϊκά είναι τα ίδια, αφού οι περιορισμοί  $\mathbf{u} \geq -M\mathbf{e}^T$  περιττεύουν
- Αδύνατο δυϊκό (ΓΠ-M)  $\rightarrow$  Αδύνατο δυϊκό (ΓΠ-A)  $\rightarrow$  Αδύνατο ή μη φραγμένο (ΓΠ-A)

29

## Πίνακας simplex ( $\Delta$ ) από τον πίνακα ( $\Pi$ )

$$\begin{array}{ll} \text{Πρωτεύον} \\ \max & 4x_1 + 3x_2 \\ \text{Υπό:} & x_1 \leq 8 \\ & x_2 \leq 6 \\ & x_1 + 2x_2 \leq 15 \\ & 2x_1 + x_2 \leq 18 \\ & x_1, x_2 \geq 0 \end{array}$$

$$\begin{array}{ll} \text{Δυϊκό} \\ \min & 8u_1 + 6u_2 + 15u_3 + 18u_4 \\ \text{Υπό:} & u_1 + u_3 + 2u_4 \geq 4 \\ & u_2 + 2u_3 + u_4 \geq 3 \\ & u_1 \quad u_2 \quad u_3 \quad u_4 \geq 0 \end{array}$$

- Θα γίνει αλλαγή στα πρόσημα της αντικειμενικής του δυϊκού ώστε ο πίνακας του δυϊκού να είναι σε μορφή μεγιστοποίησης
- $$\max \quad -8u_1 - 6u_2 - 15u_3 - 18u_4$$

30

## Πίνακας simplex (Δ) από τον πίνακα (Π)

(Π)	$c_B$	Βάση	1	2	$\bar{1}$	$\bar{2}$	$\bar{3}$	$\bar{4}$	$x_B$
	4	1	1	0	0	0	-1/3	2/3	7
	0	$\bar{2}$	0	0	0	1	-2/3	1/3	2
	0	$\bar{1}$	0	0	1	0	1/3	-2/3	1
	3	2	0	1	0	0	2/3	-1/3	4
	$c$		4	3	0	0	0	0	
	$\bar{c}$		0	0	0	0	-2/3	-5/3	40
(Δ)	$b_B$	Βάση	1	2	3	4	$\bar{1}$	$\bar{2}$	$u_B$
	$b$		-8	-6	-15	-18	0	0	
	$\bar{b}$								

31

## Πίνακας simplex (Δ) από τον πίνακα (Π)

(Π)	$c_B$	Βάση	1	2	$\bar{1}$	$\bar{2}$	$\bar{3}$	$\bar{4}$	$x_B$
	4	1	1	0	0	0	-1/3	2/3	7
	0	$\bar{2}$	0	0	0	1	-2/3	1/3	2
	0	$\bar{1}$	0	0	1	0	1/3	-2/3	1
	3	2	0	1	0	0	2/3	-1/3	4
	$c$		4	3	0	0	0	0	
	$\bar{c}$		0	0	0	0	-2/3	-5/3	40
(Δ)	$b_B$	Βάση	1	2	3	4	$\bar{1}$	$\bar{2}$	$u_B$
	$b$		-8	-6	-15	-18	0	0	
	$\bar{b}$								

Στο (Δ) βασικές είναι οι μεταβλητές που αντιστοιχούν στις μη βασικές του (Π)

32



## Πίνακας simplex (Δ) από τον πίνακα (Π)

(Π)	$c_B$	Βάση	1	2	$\bar{1}$	$\bar{2}$	$\bar{3}$	$\bar{4}$	$x_B$
	4	1	1	0	0	0	-1/3	2/3	7
	0	$\bar{2}$	0	0	0	1	-2/3	1/3	2
	0	$\bar{1}$	0	0	1	0	1/3	-2/3	1
	3	2	0	1	0	0	2/3	-1/3	4
	$c$		4	3	0	0	0	0	
	$\bar{c}$		0	0	0	0	-2/3	-5/3	40
(Δ)	$b_B$	Βάση	1	2	3	4	$\bar{1}$	$\bar{2}$	$u_B$
	-15	3							
	-18	4							
	$b$		-8	-6	-15	-18	0	0	
	$\bar{b}$								

Συμπληρώνονται οι συντελεστές των βασικών μεταβλητών από την αντικ. συνάρτηση του (Δ)

33

## Πίνακας simplex (Δ) από τον πίνακα (Π)

(Π)	$c_B$	Βάση	1	2	$\bar{1}$	$\bar{2}$	$\bar{3}$	$\bar{4}$	$x_B$
	4	1	1	0	0	0	-1/3	2/3	7
	0	$\bar{2}$	0	0	0	1	-2/3	1/3	2
	0	$\bar{1}$	0	0	1	0	1/3	-2/3	1
	3	2	0	1	0	0	2/3	-1/3	4
	$c$		4	3	0	0	0	0	
	$\bar{c}$		0	0	0	0	-2/3	-5/3	40
(Δ)	$b_B$	Βάση	1	2	3	4	$\bar{1}$	$\bar{2}$	$u_B$
	-15	3			1	0			
	-18	4			0	1			
	$b$		-8	-6	-15	-18	0	0	
	$\bar{b}$								

Οι συντελεστές των βασικών μεταβλητών στον κεντρικό πίνακα διαμορφώνουν τον μοναδιαίο πίνακα

34

## Πίνακας simplex (Δ) από τον πίνακα (Π)

(Π)	$c_B$	Βάση	1	2	$\bar{1}$	$\bar{2}$	$\bar{3}$	$\bar{4}$	$x_B$
	4	1	1	0	0	0	-1/3	2/3	7
	0	$\bar{2}$	0	0	0	1	-2/3	1/3	2
	0	$\bar{1}$	0	0	1	0	1/3	-2/3	1
	3	2	0	1	0	0	2/3	-1/3	4
	$c$		4	3	0	0	0	0	
	$\bar{c}$		0	0	0	0	-2/3	-5/3	40
(Δ)	$b_B$	Βάση	1	2	3	4	$\bar{1}$	$\bar{2}$	$u_B$
	-15	3			1	0			
	-18	4			0	1			
	$b$		-8	-6	-15	-18	0	0	
	$\bar{b}$				0	0			

Τα ΟΚΕ των βασικών μεταβλητών είναι εξ'ορισμού 0

35

## Πίνακας simplex (Δ) από τον πίνακα (Π)

(Π)	$c_B$	Βάση	1	2	$\bar{1}$	$\bar{2}$	$\bar{3}$	$\bar{4}$	$x_B$
	4	1	1	0	0	0	-1/3	2/3	7
	0	$\bar{2}$	0	0	0	1	-2/3	1/3	2
	0	$\bar{1}$	0	0	1	0	1/3	-2/3	1
	3	2	0	1	0	0	2/3	-1/3	4
	$c$		4	3	0	0	0	0	
	$\bar{c}$		0	0	0	0	-2/3	-5/3	40
(Δ)	$b_B$	Βάση	1	2	3	4	$\bar{1}$	$\bar{2}$	$u_B$
	-15	3			1	0			2/3
	-18	4			0	1			5/3
	$b$		-8	-6	-15	-18	0	0	
	$\bar{b}$				0	0			

Οι τιμές των μεταβλητών του (Δ) αντιστοιχούν στα ΟΚΕ του (Π), με αντίθετα πρόσημα

36

## Πίνακας simplex (Δ) από τον πίνακα (Π)

(Π)	$c_B$	Βάση	1	2	$\bar{1}$	$\bar{2}$	$\bar{3}$	$\bar{4}$	$x_B$
	4	1	1	0	0	0	-1/3	2/3	7
	0	$\bar{2}$	0	0	0	1	-2/3	1/3	2
	0	$\bar{1}$	0	0	1	0	1/3	-2/3	1
	3	2	0	1	0	0	2/3	-1/3	4
$c$			4	3	0	0	0	0	
$\bar{c}$			0	0	0	0	-2/3	-5/3	40
(Δ)	$b_B$	Βάση	1	2	3	4	$\bar{1}$	$\bar{2}$	$u_B$
	-15	3			1	0			2/3
	-18	4			0	1			5/3
	$b$		-8	-6	-15	-18	0	0	
	$\bar{b}$				0	0			-40

Η τιμή της συνάρτησης του (Δ) είναι ίδια με αυτή του (Π) με αλλαγή προσήμου

37

## Πίνακας simplex (Δ) από τον πίνακα (Π)

(Π)	$c_B$	Βάση	1	2	$\bar{1}$	$\bar{2}$	$\bar{3}$	$\bar{4}$	$x_B$
	4	1	1	0	0	0	-1/3	2/3	7
	0	$\bar{2}$	0	0	0	1	-2/3	1/3	2
	0	$\bar{1}$	0	0	1	0	1/3	-2/3	1
	3	2	0	1	0	0	2/3	-1/3	4
$c$			4	3	0	0	0	0	
$\bar{c}$			0	0	0	0	-2/3	5/3	40
(Δ)	$b_B$	Βάση	1	2	3	4	$\bar{1}$	$\bar{2}$	$u_B$
	-15	3			1	0			2/3
	-18	4			0	1			5/3
	$b$		-8	-6	-15	-18	0	0	
	$\bar{b}$		-1	-2	0	0	-7	-4	-40

Τα ΟΚΕ του (Δ) προκύπτουν από τις τιμές των μεταβλητών του (Π) με αλλαγή προσήμου

38

## Πίνακας simplex (Δ) από τον πίνακα (Π)

(Π)	$c_B$	Βάση	1	2	$\bar{1}$	$\bar{2}$	$\bar{3}$	$\bar{4}$	$x_B$
	4	1	1	0	0	0	-1/3	2/3	7
	0	$\bar{2}$	0	0	0	1	-2/3	1/3	2
	0	$\bar{1}$	0	0	1	0	1/3	-2/3	1
	3	2	0	1	0	0	2/3	-1/3	4
		$c$	4	3	0	0	0	0	
		$\bar{c}$	0	0	0	0	-2/3	-5/3	40
(Δ)	$b_B$	Βάση	1	2	3	4	$\bar{1}$	$\bar{2}$	$u_B$
	-15	3	-1/3	2/3	1	0			2/3
	-18	4			0	1			5/3
			$b$	-8	-6	-15	-18	0	0
			$\bar{b}$	-1	-2	0	0	-7	-4

Κάθε στοιχείο  $(i, j)$  στον κεντρικό πίνακα του (Δ) προκύπτει από το  $-(\bar{j}, \bar{i})$  του (Π)

39

## Πίνακας simplex (Δ) από τον πίνακα (Π)

(Π)	$c_B$	Βάση	1	2	$\bar{1}$	$\bar{2}$	$\bar{3}$	$\bar{4}$	$x_B$
	4	1	1	0	0	0	-1/3	2/3	7
	0	$\bar{2}$	0	0	0	1	-2/3	1/3	2
	0	$\bar{1}$	0	0	1	0	1/3	-2/3	1
	3	2	0	1	0	0	2/3	-1/3	4
		$c$	4	3	0	0	0	0	
		$\bar{c}$	0	0	0	0	-2/3	-5/3	40
(Δ)	$b_B$	Βάση	1	2	3	4	$\bar{1}$	$\bar{2}$	$u_B$
	-15	3	-1/3	2/3	1	0			2/3
	-18	4			0	1			5/3
			$b$	-8	-6	-15	-18	0	0
			$\bar{b}$	-1	-2	0	0	-7	-4

Κάθε στοιχείο  $(i, j)$  στον κεντρικό πίνακα του (Δ) προκύπτει από το  $-(\bar{j}, \bar{i})$  του (Π)

40

## Πίνακας simplex (Δ) από τον πίνακα (Π)

(Π)	$c_B$	Βάση	1	2	$\bar{1}$	$\bar{2}$	$\bar{3}$	$\bar{4}$	$x_B$
	4	1	1	0	0	0	-1/3	2/3	7
	0	$\bar{2}$	0	0	0	1	-2/3	1/3	2
	0	$\bar{1}$	0	0	1	0	1/3	-2/3	1
	3	2	0	1	0	0	2/3	-1/3	4
		$c$	4	3	0	0	0	0	
		$\bar{c}$	0	0	0	0	-2/3	-5/3	40
(Δ)	$b_B$	Βάση	1	2	3	4	$\bar{1}$	$\bar{2}$	$u_B$
	-15	3	-1/3	2/3	1	0			2/3
	-18	4	2/3		0	1			5/3
			$b$	-8	-6	-15	-18	0	0
			$\bar{b}$	-1	-2	0	0	-7	-4

Κάθε στοιχείο  $(i, j)$  στον κεντρικό πίνακα του (Δ) προκύπτει από το  $-(\bar{j}, \bar{i})$  του (Π)

41

## Πίνακας simplex (Δ) από τον πίνακα (Π)

(Π)	$c_B$	Βάση	1	2	$\bar{1}$	$\bar{2}$	$\bar{3}$	$\bar{4}$	$x_B$
	4	1	1	0	0	0	-1/3	2/3	7
	0	$\bar{2}$	0	0	0	1	-2/3	1/3	2
	0	$\bar{1}$	0	0	1	0	1/3	-2/3	1
	3	2	0	1	0	0	2/3	-1/3	4
		$c$	4	3	0	0	0	0	
		$\bar{c}$	0	0	0	0	-2/3	-5/3	40
(Δ)	$b_B$	Βάση	1	2	3	4	$\bar{1}$	$\bar{2}$	$u_B$
	-15	3	-1/3	2/3	1	0			2/3
	-18	4	2/3	-1/3	0	1			5/3
			$b$	-8	-6	-15	-18	0	0
			$\bar{b}$	-1	-2	0	0	-7	-4

Κάθε στοιχείο  $(i, j)$  στον κεντρικό πίνακα του (Δ) προκύπτει από το  $-(\bar{j}, \bar{i})$  του (Π)

42

## Πίνακας simplex ( $\Delta$ ) από τον πίνακα ( $\Pi$ )

(Π)	$c_B$	Βάση	1	2	$\bar{1}$	$\bar{2}$	$\bar{3}$	$\bar{4}$	$x_B$
	4	1	1	0	0	0	-1/3	2/3	7
	0	$\bar{2}$	0	0	0	1	-2/3	1/3	2
	0	$\bar{1}$	0	0	1	0	1/3	-2/3	1
	3	2	0	1	0	0	2/3	-1/3	4
		$c$	4	3	0	0	0	0	
		$\bar{c}$	0	0	0	0	-2/3	-5/3	40
(Δ)	$b_B$	Βάση	1	2	3	4	$\bar{1}$	$\bar{2}$	$u_B$
	-15	3	-1/3	2/3	1	0	1/3		2/3
	-18	4	2/3	-1/3	0	1			5/3
			$b$	-8	-6	-15	-18	0	0
			$\bar{b}$	-1	-2	0	0	-7	-4

Κάθε στοιχείο  $(i, \bar{j})$  στον κεντρικό πίνακα του ( $\Delta$ ) προκύπτει από το  $-(j, \bar{i})$  του ( $\Pi$ )

43

## Πίνακας simplex ( $\Delta$ ) από τον πίνακα ( $\Pi$ )

(Π)	$c_B$	Βάση	1	2	$\bar{1}$	$\bar{2}$	$\bar{3}$	$\bar{4}$	$x_B$
	4	1	1	0	0	0	-1/3	2/3	7
	0	$\bar{2}$	0	0	0	1	-2/3	1/3	2
	0	$\bar{1}$	0	0	1	0	1/3	-2/3	1
	3	2	0	1	0	0	2/3	-1/3	4
		$c$	4	3	0	0	0	0	
		$\bar{c}$	0	0	0	0	-2/3	-5/3	40
(Δ)	$b_B$	Βάση	1	2	3	4	$\bar{1}$	$\bar{2}$	$u_B$
	-15	3	-1/3	2/3	1	0	1/3	-2/3	2/3
	-18	4	2/3	-1/3	0	1			5/3
			$b$	-8	-6	-15	-18	0	0
			$\bar{b}$	-1	-2	0	0	-7	-4

Κάθε στοιχείο  $(i, \bar{j})$  στον κεντρικό πίνακα του ( $\Delta$ ) προκύπτει από το  $-(j, \bar{i})$  του ( $\Pi$ )

44

## Πίνακας simplex ( $\Delta$ ) από τον πίνακα ( $\Pi$ )

(Π)	$c_B$	Βάση	1	2	$\bar{1}$	$\bar{2}$	$\bar{3}$	$\bar{4}$	$x_B$
	4	1	1	0	0	0	-1/3	2/3	7
	0	$\bar{2}$	0	0	0	1	-2/3	1/3	2
	0	$\bar{1}$	0	0	1	0	1/3	-2/3	1
	3	2	0	1	0	0	2/3	-1/3	4
$c$			4	3	0	0	0	0	
$\bar{c}$			0	0	0	0	-2/3	-5/3	40
(Δ)	$b_B$	Βάση	1	2	3	4	$\bar{1}$	$\bar{2}$	$u_B$
	-15	3	-1/3	2/3	1	0	1/3	-2/3	2/3
	-18	4	2/3	-1/3	0	1	-2/3		5/3
	$b$		-8	-6	-15	-18	0	0	
	$\bar{b}$		-1	-2	0	0	-7	-4	-40

Κάθε στοιχείο  $(i, \bar{j})$  στον κεντρικό πίνακα του ( $\Delta$ ) προκύπτει από το  $-(j, \bar{i})$  του ( $\Pi$ )

45

## Πίνακας simplex ( $\Delta$ ) από τον πίνακα ( $\Pi$ )

(Π)	$c_B$	Βάση	1	2	$\bar{1}$	$\bar{2}$	$\bar{3}$	$\bar{4}$	$x_B$
	4	1	1	0	0	0	-1/3	2/3	7
	0	$\bar{2}$	0	0	0	1	-2/3	1/3	2
	0	$\bar{1}$	0	0	1	0	1/3	-2/3	1
	3	2	0	1	0	0	2/3	-1/3	4
$c$			4	3	0	0	0	0	
$\bar{c}$			0	0	0	0	-2/3	-5/3	40
(Δ)	$b_B$	Βάση	1	2	3	4	$\bar{1}$	$\bar{2}$	$u_B$
	-15	3	-1/3	2/3	1	0	1/3	-2/3	2/3
	-18	4	2/3	-1/3	0	1	-2/3	1/3	5/3
	$b$		-8	-6	-15	-18	0	0	
	$\bar{b}$		-1	-2	0	0	-7	-4	-40

Κάθε στοιχείο  $(i, \bar{j})$  στον κεντρικό πίνακα του ( $\Delta$ ) προκύπτει από το  $-(j, \bar{i})$  του ( $\Pi$ )

46

## Πίνακας simplex ( $\Delta$ ) από τον πίνακα ( $\Pi$ )

- Όλες οι προσαρμογές από τον πίνακα του ( $\Pi$ ) στον πίνακα του ( $\Delta$ )
  - $B_\Pi$ : το σύνολο των βασικών μεταβλητών του ( $\Pi$ )
  - $B_\Delta$ : το σύνολο των βασικών μεταβλητών του ( $\Delta$ )

Πίνακας ( $\Pi$ )	Πίνακας ( $\Delta$ )
$\mathbf{c}^\top \mathbf{x}^*$	$-\mathbf{b}^\top \mathbf{u}^*$
$j \in B_\Pi, j \notin B_\Pi$	$\bar{j} \in B_\Delta, \bar{j} \notin B_\Delta$
$\bar{j} \in B_\Pi, \bar{j} \notin B_\Pi$	$j \in B_\Delta, j \notin B_\Delta$
$x_j^*, x_{\bar{j}}^*$	$-\bar{b}_{\bar{j}}, -\bar{b}_j$
$\bar{c}_j, \bar{c}_{\bar{j}}$	$-u_{\bar{j}}^*, -u_j^*$
$y_{ij}, y_{i\bar{j}}, y_{\bar{i}j}, y_{\bar{i}\bar{j}}$	$-y_{\bar{j}\bar{i}}, -y_{j\bar{i}}, -y_{\bar{j}i}, -y_{ji}$

47

## Δυϊκός αλγόριθμος simplex (dual simplex)

- Ο δυϊκός αλγόριθμος ( $\Delta A$ ) είναι μια εναλλακτική διαδικασία που βασίζεται στις αρχές της simplex
  - Ο  $\Delta A$  είναι διαφορετικός αλγόριθμος από την simplex
  - Ο  $\Delta A$  προσομοιώνει την εφαρμογή της simplex στο δυϊκό
  - **Ο  $\Delta A$  εφαρμόζεται στο πρωτεύον (δεν χρειάζεται ο πίνακας του δυϊκού)**
- Απαραίτητη προϋπόθεση για την εφαρμογή του  $\Delta A$ 
  - Να υπάρχει μια βασική λύση που δεν είναι εφικτή στο ( $\Pi$ ), αλλά η αντίστοιχέ της να είναι ΒΕΛ στο ( $\Delta$ ), δηλαδή:
    - α) Τουλάχιστον μία βασική μεταβλητή στο ( $\Pi$ ) να έχει αρνητική τιμή
    - β) Τα ΟΚΕ των μη βασικών μεταβλητών στον πίνακα ( $\Pi$ ) να είναι  $\leq 0$

48



## Δυϊκός αλγόριθμος simplex

- Στον ΔΑ πρώτα επιλέγεται η εξερχόμενη μεταβλητή και στη συνέχεια η εισερχόμενη
  - 1. Εξέρχεται η βασική μεταβλητή με την πλέον αρνητική τιμή
  - 2. Τα ΟΚΕ των μη βασικών μεταβλητών διαιρούνται με τα στοιχεία της εξερχόμενης γραμμής
    - Διαιρέσεις μόνο με αυστηρά αρνητικούς παρονομαστές
  - 3. Εισερχόμενη μεταβλητή είναι αυτή με το μικρότερο πηλίκο
- Ο ΔΑ τερματίζεται όταν
  - α) Βρεθεί βέλτιστη λύση (εάν οι τιμές όλων των βασικών μεταβλητών γίνουν μη αρνητικές, δηλαδή  $\mathbf{x}_B \geq \mathbf{0}$ ) ή
  - β) Βρεθεί ότι το ΓΠ είναι αδύνατο (εάν δεν υπάρχει πηλίκο με αυστηρά αρνητικό παρονομαστή στο βήμα 2)

49

## Δυϊκός αλγόριθμος – Παράδειγμα

- **Άσκηση Γ.1:** Να βρεθεί η λύση του παρακάτω ΓΠ χωρίς να χρησιμοποιηθούν τεχνητές μεταβλητές

$$\begin{array}{ll}\min & 3x_1 + 2x_2 \\ \text{Υπό:} & x_1 \leq 4 \\ & x_1 + 3x_2 \leq 15 \\ & 2x_1 + x_2 \geq 10 \\ & x_1, x_2 \geq 0\end{array}$$

50

## Δυϊκός αλγόριθμος – Παράδειγμα

- Διατυπώνεται το ΓΠ στην ακόλουθη μορφή

$$\begin{aligned} \max \quad & -3x_1 - 2x_2 \\ \text{Υπό:} \quad & x_1 \leq 4 \\ & x_1 + 3x_2 \leq 15 \\ & -2x_1 - x_2 \leq -10 \\ & x_1, x_2 \geq 0 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \max \quad & -3x_1 - 2x_2 \\ \text{Υπό:} \quad & x_1 + x_{\bar{1}} = 4 \\ & x_1 + 3x_2 + x_{\bar{2}} = 15 \\ & -2x_1 - x_2 + x_{\bar{3}} = -10 \\ & x_1, x_2, x_{\bar{1}}, x_{\bar{2}}, x_{\bar{3}} \geq 0 \end{aligned}$$

51

## Δυϊκός αλγόριθμος – Παράδειγμα

$c_B$	Βάση	1	2	$\bar{1}$	$\bar{2}$	$\bar{3}$	$x_B$
0	$\bar{1}$	1	0	1	0	0	4
0	$\bar{2}$	1	3	0	1	0	15
0	$\bar{3}$	-2	-1	0	0	1	-10
$c$		-3	-2	0	0	0	
$\bar{c}$		-3	-2	0	0	0	0

Η λύση δεν είναι  
εφικτή, γιατί  
 $x_{\bar{3}} = -10$

52

## Δυϊκός αλγόριθμος – Παράδειγμα

$c_B$	Βάση	1	2	$\bar{1}$	$\bar{2}$	$\bar{3}$	$x_B$
0	$\bar{1}$	1	0	1	0	0	4
0	$\bar{2}$	1	3	0	1	0	15
0	$\bar{3}$	-2	-1	0	0	1	-10
$c$		-3	-2	0	0	0	
$\bar{c}$		-3	-2	0	0	0	0

Η αντίστοιχη λύση είναι εφικτή στο  
δυϊκό, γιατί όλα τα ΟΚΕ είναι  $\leq 0$

Η λύση δεν είναι  
εφικτή, γιατί  
 $x_{\bar{3}} = -10$

53

## Δυϊκός αλγόριθμος – Παράδειγμα

$c_B$	Βάση	1	2	$\bar{1}$	$\bar{2}$	$\bar{3}$	$x_B$
0	$\bar{1}$	1	0	1	0	0	4
0	$\bar{2}$	1	3	0	1	0	15
0	$\bar{3}$	-2	-1	0	0	1	-10
$c$		-3	-2	0	0	0	
$\bar{c}$		-3	-2	0	0	0	0

Η αντίστοιχη λύση είναι εφικτή στο  
δυϊκό, γιατί όλα τα ΟΚΕ είναι  $\leq 0$

Η λύση δεν είναι  
εφικτή, γιατί  
 $x_{\bar{3}} = -10$

Οι προϋποθέσεις για  
τον ΔΑ ικανοποιούνται

54

## Δυϊκός αλγόριθμος – Παράδειγμα

$c_B$	Βάση	1	2	$\bar{1}$	$\bar{2}$	$\bar{3}$	$x_B$
0	$\bar{1}$	1	0	1	0	0	4
0	$\bar{2}$	1	3	0	1	0	15
0	$\bar{3}$	-2	-1	0	0	1	-10
$c$		-3	-2	0	0	0	
$\bar{c}$		-3	-2	0	0	0	0

Από τη βάση εξάγεται η  $\bar{3}$  που έχει αρνητική τιμή

55

## Δυϊκός αλγόριθμος – Παράδειγμα

$c_B$	Βάση	1	2	$\bar{1}$	$\bar{2}$	$\bar{3}$	$x_B$
0	$\bar{1}$	1	0	1	0	0	4
0	$\bar{2}$	1	3	0	1	0	15
0	$\bar{3}$	-2	-1	0	0	1	-10
$c$		-3	-2	0	0	0	
$\bar{c}$		-3	-2	0	0	0	0

$-3/-2 \quad -2/-1$

Διαιρούνται τα ΟΚΕ των μη βασικών μεταβλητών με τα στοιχεία της εξερχόμενης γραμμής (μόνο με αυστηρά αρνητικούς παρονομαστές)

56

## Δυϊκός αλγόριθμος – Παράδειγμα

$c_B$	Βάση	1	2	$\bar{1}$	$\bar{2}$	$\bar{3}$	$x_B$
0	$\bar{1}$	1	0	1	0	0	4
0	$\bar{2}$	1	3	0	1	0	15
0	$\bar{3}$	-2	-1	0	0	1	-10
$c$		-3	-2	0	0	0	
$\bar{c}$		-3	-2	0	0	0	0

-3/-2   -2/-1

Εισέρχεται η μεταβλητή της  
στήλης με το μικρότερο πηλίκο

57

## Δυϊκός αλγόριθμος – Παράδειγμα

$c_B$	Βάση	1	2	$\bar{1}$	$\bar{2}$	$\bar{3}$	$x_B$
0	$\bar{1}$	1	0	1	0	0	4
0	$\bar{2}$	1	3	0	1	0	15
0	$\bar{3}$	-2	-1	0	0	1	-10
$c$		-3	-2	0	0	0	
$\bar{c}$		-3	-2	0	0	0	0

Εισερχόμενη  
στήλη

Οδηγό  
στοιχείο

Εξερχόμενη  
γραμμή

58

## Δυϊκός αλγόριθμος – Παράδειγμα

$c_B$	Βάση	1	2	$\bar{1}$	$\bar{2}$	$\bar{3}$	$x_B$
0	$\bar{1}$	0	-0,5	1	0	0,5	-1
0	$\bar{2}$	0	2,5	0	1	0,5	10
-3	1	1	0,5	0	0	-0,5	5
$c$		-3	-2	0	0	0	
$\bar{c}$		0	-0,5	0	0	-1,5	-15

Μετάβαση στον επόμενο πίνακα simplex με τους ίδιους ακριβώς υπολογισμούς και γραμμοπράξεις όπως και στη μέθοδο simplex

59

## Δυϊκός αλγόριθμος – Παράδειγμα


$c_B$	Βάση	1	2	$\bar{1}$	$\bar{2}$	$\bar{3}$	$x_B$
0	$\bar{1}$	0	-0,5	1	0	0,5	-1
0	$\bar{2}$	0	2,5	0	1	0,5	10
-3	1	1	0,5	0	0	-0,5	5
$c$		-3	-2	0	0	0	
$\bar{c}$		0	-0,5	0	0	-1,5	-15

Η λύση δεν είναι εφικτή, γιατί  $x_{\bar{1}} = -1$   
Από τη βάση εξάγεται η  $\bar{1}$  που έχει αρνητική τιμή

60

## Δυϊκός αλγόριθμος – Παράδειγμα

$c_B$	Βάση	1	2	$\bar{1}$	$\bar{2}$	$\bar{3}$	$x_B$
0	$\bar{1}$	0	-0,5	1	0	0,5	-1
0	$\bar{2}$	0	2,5	0	1	0,5	10
-3	1	1	0,5	0	0	-0,5	5
$c$		-3	-2	0	0	0	
$\bar{c}$		0	-0,5	0	0	-1,5	-15


 -0,5/-0,5      -

Διαιρούνται τα ΟΚΕ των μη βασικών μεταβλητών με τα στοιχεία της εξερχόμενης γραμμής (μόνο με αυστηρά αρνητικούς παρονομαστές)

61

## Δυϊκός αλγόριθμος – Παράδειγμα

$c_B$	Βάση	1	2	$\bar{1}$	$\bar{2}$	$\bar{3}$	$x_B$
0	$\bar{1}$	0	-0,5	1	0	0,5	-1
0	$\bar{2}$	0	2,5	0	1	0,5	10
-3	1	1	0,5	0	0	-0,5	5
$c$		-3	-2	0	0	0	
$\bar{c}$		0	-0,5	0	0	-1,5	-15

 -0,5/-0,5      -

Εισέρχεται η μεταβλητή της στήλης με το μικρότερο πηλίκο

62

## Δυϊκός αλγόριθμος – Παράδειγμα

$c_B$	Βάση	1	2	$\bar{1}$	$\bar{2}$	$\bar{3}$	$x_B$
0	$\bar{1}$	0	-0,5	1	0	0,5	-1
0	$\bar{2}$	0	2,5	0	1	0,5	10
-3	1	1	0,5	0	0	-0,5	5
$c$		-3	-2	0	0	0	
$\bar{c}$		0	-0,5	0	0	-1,5	-15

Εισερχόμενη στήλη

Οδηγό στοιχείο

Εξερχόμενη γραμμή

63

## Δυϊκός αλγόριθμος – Παράδειγμα

$c_B$	Βάση	1	2	$\bar{1}$	$\bar{2}$	$\bar{3}$	$x_B$
-2	2	0	1	-2	0	-1	2
0	$\bar{2}$	0	0	5	1	3	5
-3	1	1	0	1	0	0	4
$c$		-3	-2	0	0	0	
$\bar{c}$		0	0	-1	0	-2	-16

Μετάβαση στον επόμενο πίνακα simplex με τους ίδιους ακριβώς υπολογισμούς και γραμμοπράξεις όπως και στη μέθοδο simplex

64



## Δυϊκός αλγόριθμος – Παράδειγμα

$\mathbf{c}_B$	Βάση	1	2	$\bar{1}$	$\bar{2}$	$\bar{3}$	$\mathbf{x}_B$
-2	2	0	1	-2	0	-1	2
0	$\bar{2}$	0	0	5	1	3	5
-3	1	1	0	1	0	0	4
$\mathbf{c}$		-3	-2	0	0	0	
$\bar{\mathbf{c}}$		0	0	-1	0	-2	-16

Η λύση αυτή είναι βέλτιστη, γιατί  $\mathbf{x}_B \geq \mathbf{0}$