

Das Simplex-Verfahren für $\begin{cases} \max c^T x \\ \text{s.t. } Ax \leq b \end{cases}$ (vereinfacht) (14)
 (Phase I) Finde eine Ecke von P

(Ph. II) Wiederhole mit aktueller Ecke

- (1) Wenn es einen Strahl a mit $a^T c > 0$ gibt
 → unbeschränkt, Ende
- (2) Wenn es eine Kante a mit $a^T c > 0$ gibt
 → Folge ihr zu neuer Ecke
- (3) Sonst: Optimale Lösung gefunden

Satz (Dantzig 1947): Algo ist korrekt

Aber leider:

Satz (Klee-Minty 1972): Es gibt Probleminstanzen, auf denen Simplex exponentielle Laufzeit haben kann.

Zu Phase I:

Angi wir lösen (LP) $\begin{cases} \max c^T x \\ \text{s.t. } Ax = b \\ x \geq 0 \end{cases}$ und es gilt $b \geq 0$

statt dessen lösen wir:

~~max~~ $\begin{cases} \min \mathbb{1}^T s \\ \text{s.t. } Ax + Is = b \\ x \geq 0, s \geq 0 \end{cases}$ (LP')

$$\mathbb{1} = \begin{pmatrix} 1 \\ \vdots \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$I = \begin{pmatrix} 1 & & 0 \\ & \ddots & \\ 0 & & 1 \end{pmatrix}$$

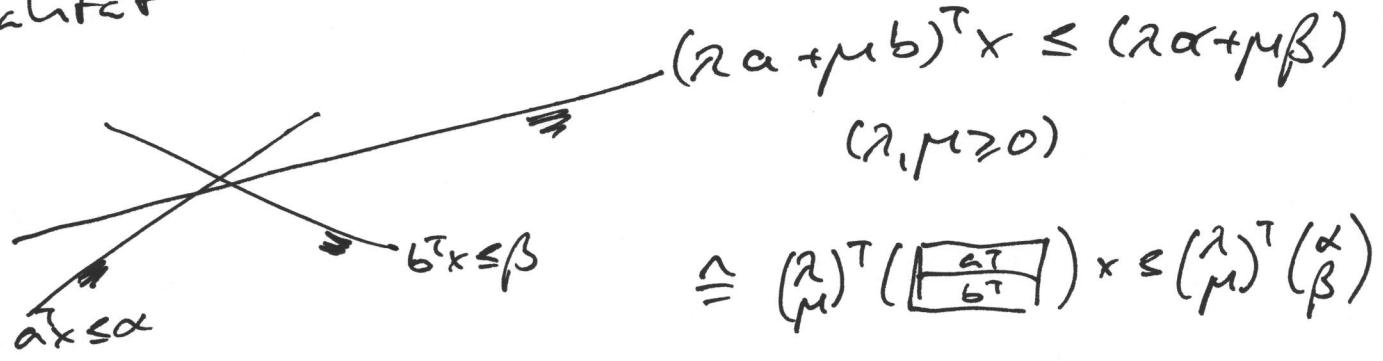
Beobachtung

Einfach ratbare Lösung für LP': $x=0, s=b$.
Ist auch eine Ecke von LP'.

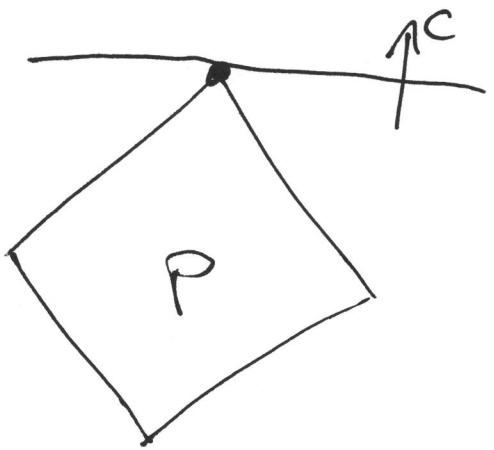
Optimale Lsg von LP' hat $s=0$, das x ist dann zulässig für LP.

⇒ Löse mit Simplex

Dualität



⇒ Jedes $(u^T A)x ≤ (u^T b)$ ist eine gültige Ugl für P
($u ≥ 0$)



konstruiere ein u so
dass $u^T A = c^T ⇒$ obere
Schranke.

Bestmögliche Schranke: $\min u^T b$

Zusammen das "dual LP":
$$\begin{cases} \min u^T b \\ \text{s.t. } u^T A = c^T \\ u \geq 0 \end{cases}$$

(16)

Satz (Schwache Dualität): $(P) \leq (D)$, dh. jede Lsg von (P) hat kleineren/gleichen Wert wie kleinste Lsg von (D).

Satz (Starke Dualität): Es gilt genau eines von

- (1) $P = \emptyset$, $D = \text{unbeschränkt}$
- (2) $P = \text{unbeschränkt}$, $D = \emptyset$
- (3) $\text{opt}(P) = \text{opt}(D)$.

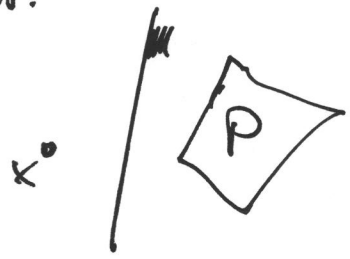
Beziehungen P-D (wenn P Maximierungsproblem)

Primal	Dual
\leq -Ugl	≥ 0 -Variable
\geq -Ugl	≤ 0 -Variable
Gleichung	freie Variable
≥ 0 -Var	\leq -Ugl
≤ 0 -Var	\geq -Ugl
freie Var	Gleichung

Die Ellipsoidmethode

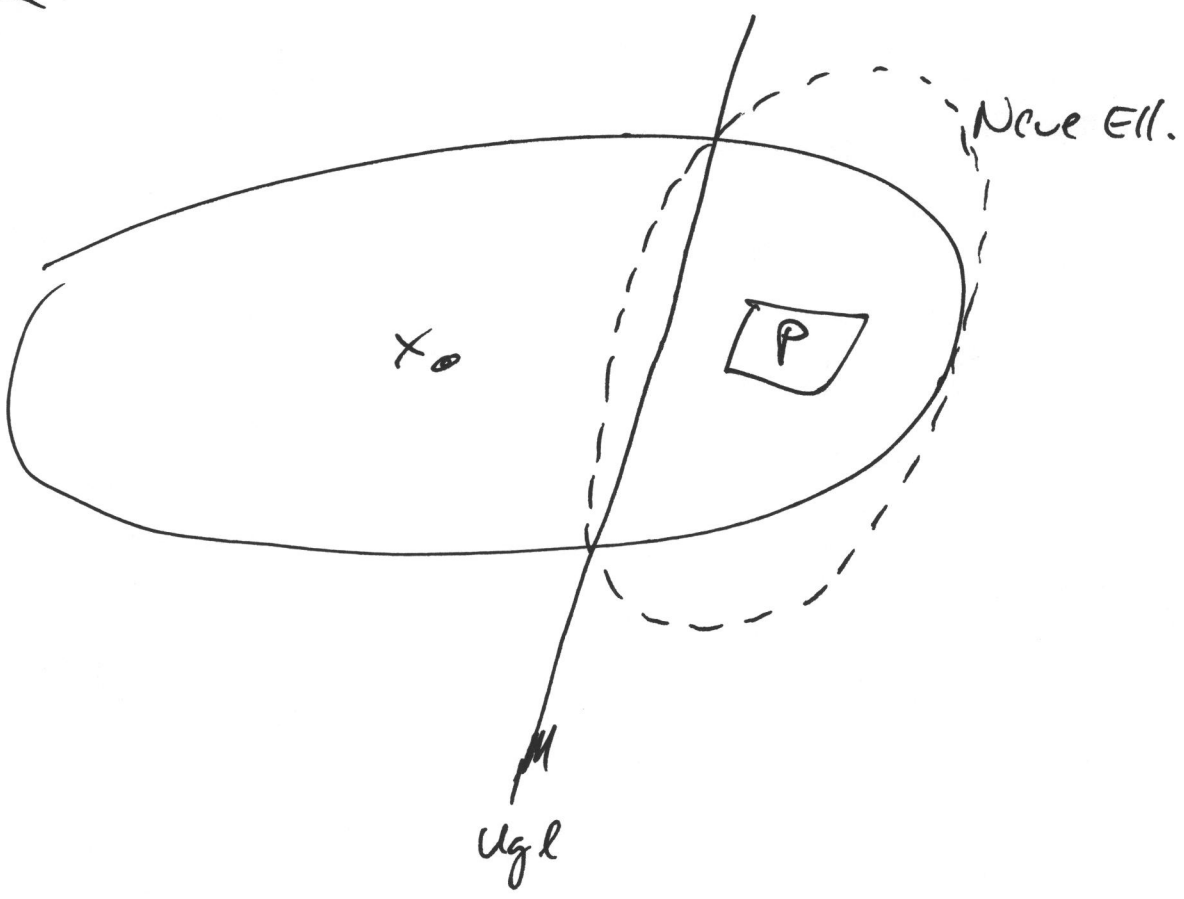
verwendet "Separationsorakel":

gegeben ein Punkt, das S.O. prüft, ob der Punkt in P liegt. Wenn nicht, liefert es das durch Vorlage einer Ugl, die gültig für P ist, aber nicht für den Punkt:



Die Ell.Methode arbeitet mit einem Ellipsoid, das ~~enthalten~~ P enthält. Danach iteriert:

- Frage SO nach dem Mittelpunkt der Ellipse
- Falls $\in P \Rightarrow$ Fertig
- Sonst: konstruiere kleinere Ellipse und wdh.



Satz: Die Ell.M findet einen Punkt in P und fragt dafür nur polynomiell oft das S.O.

(18)

\Rightarrow „Finde Punkt in P “ ist polynomiell lösbar.

$$\text{Aber } \begin{cases} \max c^T x \\ \text{s.t. } Ax \leq b \end{cases} \quad (P) = \quad (D) \begin{cases} \min u^T b \\ \text{s.t. } u^T A = c^T \\ u \geq 0 \end{cases}$$

Wenn man also einen Punkt hierdrin findet

$$\begin{cases} c^T x = u^T b \\ Ax \leq b \\ u^T A = c^T \\ u \geq 0 \end{cases}$$

hat man (P) optimal gelöst. Also kann die Ell.Methode LPs in polynomieller Zeit lösen.

In der Praxis

- Ell.M. ist praktisch nicht implementierbar
- Simplex ist schnell. Sehr schnell.
- Man kann den Simplex erweitern („Primal-Dual Simplex“) so, dass er Separationsgleichungen schnell berücksichtigen kann, ohne neustarten zu müssen.

Anwendungsbeispiel Dualität & Separation:

(19)

Max-Flow

P = die Menge aller Pfade von s nach t in einem Graphen (die evtl. Zusatzbedingungen erfüllen)

Max-Flow als LP: Fluss auf P

$$(P) \begin{cases} \max \sum_{P \in \mathcal{P}} x_P \\ \text{s.t.} \sum_{P: e \in P} x_P \leq u_e \quad \forall e \in E \\ x_P \geq 0 \end{cases}$$

↓ Kapazität

exponentiell viele Variablen - so nicht lösbar.

Stattdessen das Duale

$$(D) \begin{cases} \min \sum_{e \in E} u_e y_e \\ \text{s.t.} \sum_{e \in P} y_e \geq 1 \quad \forall P \in \mathcal{P} \\ y_e \geq 0 \end{cases} \quad \otimes$$

Das Separationsproblem bei gegebenem y lautet "gibt es ein $P \in \mathcal{P}$ mit $\sum_{e \in P} y_e < 1$?" Das lässt sich mit einem kürzeste-Wege-Algorithmus (mit y als Kantengewichten) schnell lösen. Also kann man auch (P) schnell lösen!

1