



Technische  
Universität  
Braunschweig



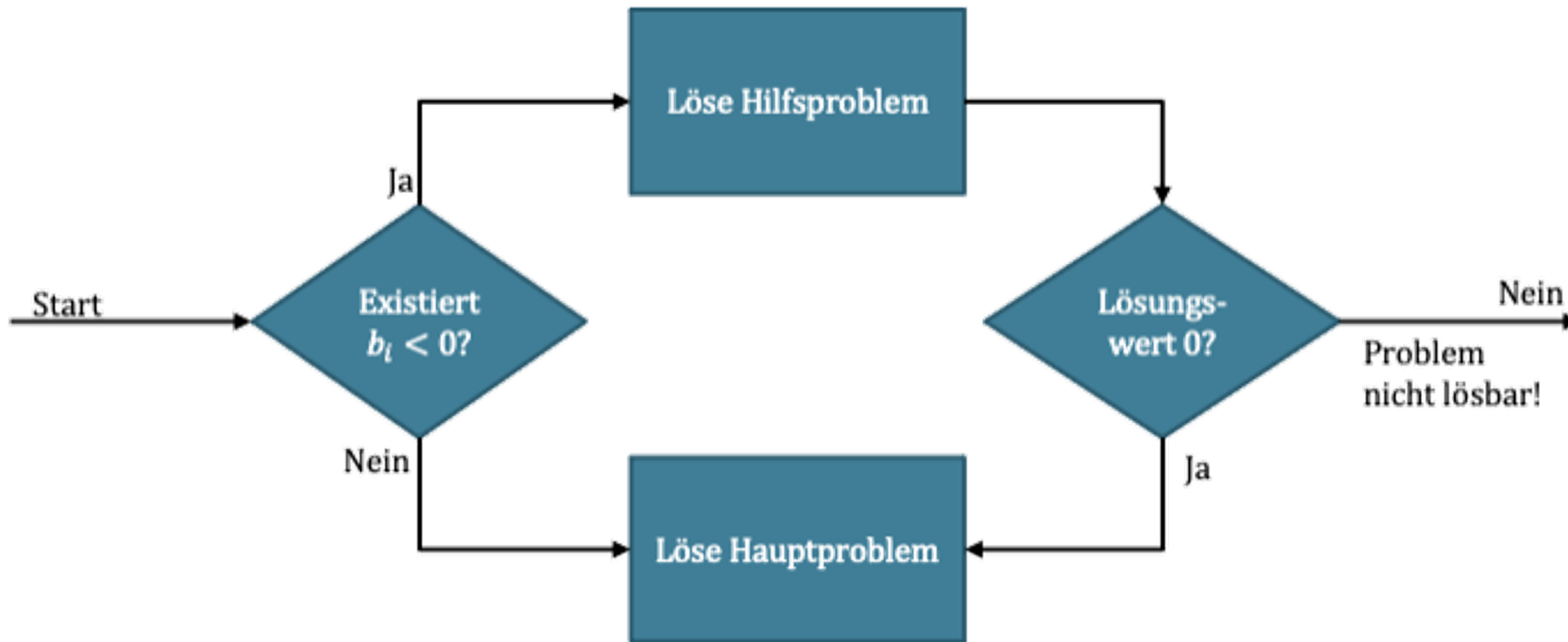
# Mathematische Methoden der Algorithmik – Vorlesung #02

Arne Schmidt

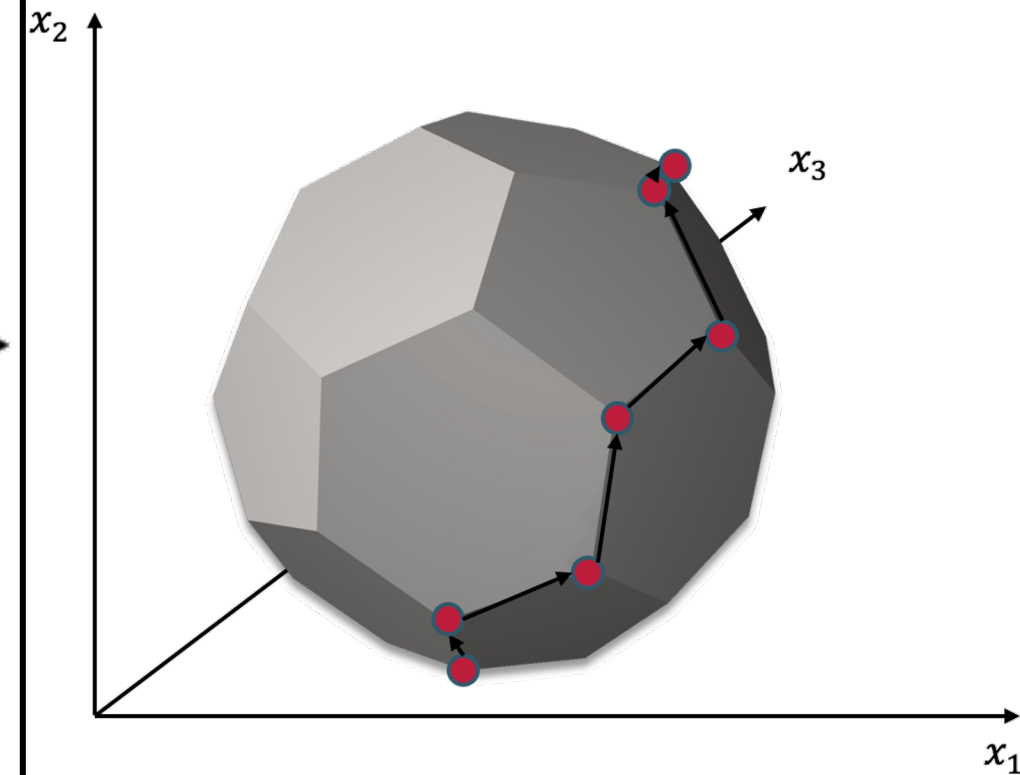
# Letzte Woche

# Simplex Algorithmus

## 2-Phasen-Simplex



## Basistausch



# Fundamentalsatz und Pivotregeln

# Überlegungen



Wir haben einen Algorithmus, der korrekt läuft... wenn er terminiert.

Terminiert der Simplex-Algorithmus immer?!

Falls nicht, was können wir tun?



# Degenerierte Dictionaries und Pivots

$$\begin{array}{rcll} \zeta & = & 0 & + & x_1 & + & x_2 \\ w_1 & = & 5 & - & 2x_1 & + & 3x_2 \\ w_2 & = & 7 & - & 3x_1 & - & 7x_2 \\ w_3 & = & 0 & & - & & x_2 \end{array}$$

$$\begin{array}{rcll} \zeta & = & 0 & + & x_1 & - & w_3 \\ w_1 & = & 5 & - & 2x_1 & + & 3w_3 \\ w_2 & = & 7 & - & 3x_1 & - & 7w_3 \\ x_2 & = & 0 & & - & & w_3 \end{array}$$

Ein solches Dictionary heißt **degeneriert**. Es enthält ein  $\bar{b}_i = 0$ .

Dadurch entstehen **degenerierte Pivots**: Für ein  $k \in \mathcal{B}$  existiert ein  $i \in \mathcal{N}$  mit

$$\frac{\bar{b}_i}{\bar{a}_{ik}} = 0$$

Frage: Welche Pivots sind hier degeneriert und welche nicht?

$x_1$  nicht degeneriert,  $x_2$  ist degeneriert.

# Degenerierte Dictionaries und Pivots II

$$\begin{array}{rcll} \zeta = & 0 & + & x_1 + x_2 \\ w_1 = & 5 & - & 2x_1 + 3x_2 \\ w_2 = & 7 & - & 3x_1 - 7x_2 \\ w_3 = & 0 & & - x_2 \end{array}$$

$$\begin{array}{rcll} \zeta = & 0 & + & x_1 - w_3 \\ w_1 = & 5 & - & 2x_1 + 3w_3 \\ w_2 = & 7 & - & 3x_1 - 7w_3 \\ x_2 = & 0 & & - w_3 \end{array}$$

Durch den Pivotschritt hat sich der Zielfunktionswert nicht verändert!

Die Repräsentation des Wertes ist anders.  
Die Lösung bleibt aber identisch:  
 $(x_1, x_2, w_1, w_2, w_3) = (0, 0, 5, 7, 0)$

- Macht das irgendwelche Probleme?
- Wie lange kann man im schlimmsten Fall den gleichen Wert behalten?

# Degenerierte Dictionaries und Pivots II

$\zeta =$	$0 +$	$x_1 -$	$w_3$
$w_1 =$	$5 -$	$2x_1 +$	$3w_3$
$w_2 =$	$7 -$	$3x_1 -$	$7w_3$
$x_2 =$	$0$	$-$	$w_3$

$\zeta =$	$\frac{7}{3} -$	$\frac{1}{3} w_2 -$	$\frac{7}{3} w_3$
$w_1 =$	$\frac{1}{3} -$	$\frac{2}{3} w_2 -$	$\frac{10}{3} w_3$
$x_1 =$	$\frac{7}{3} -$	$\frac{2}{3} w_2 -$	$\frac{7}{3} w_3$
$x_2 =$	$0$	$-$	$w_3$

Ein weiterer Pivotschritt hat zwar die Degeneration nicht aufgelöst, ist aber bei einer optimalen Lösung angekommen!

Das passiert im Normalfall, dass wir trotz Degeneration in einem Optimum landen. Aber!

*Es kann vorkommen, dass über degenerierte Pivots wieder Dictionaries erreicht werden, die bereits vorkamen und nie eine optimale Lösung gefunden wird.*

Dieses Verhalten wird **zykeln** (cycling) genannt.



# Zykeln

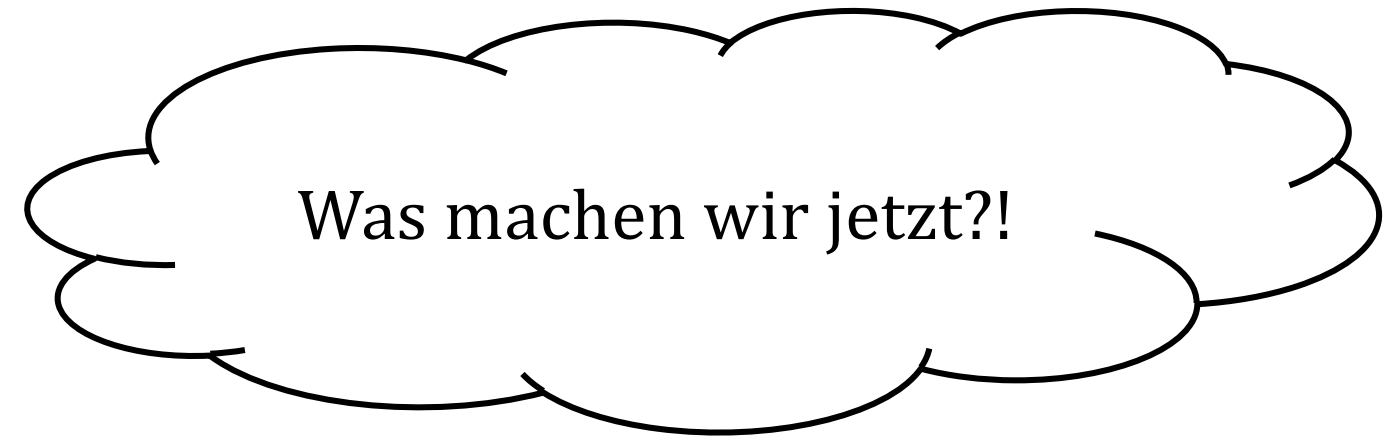
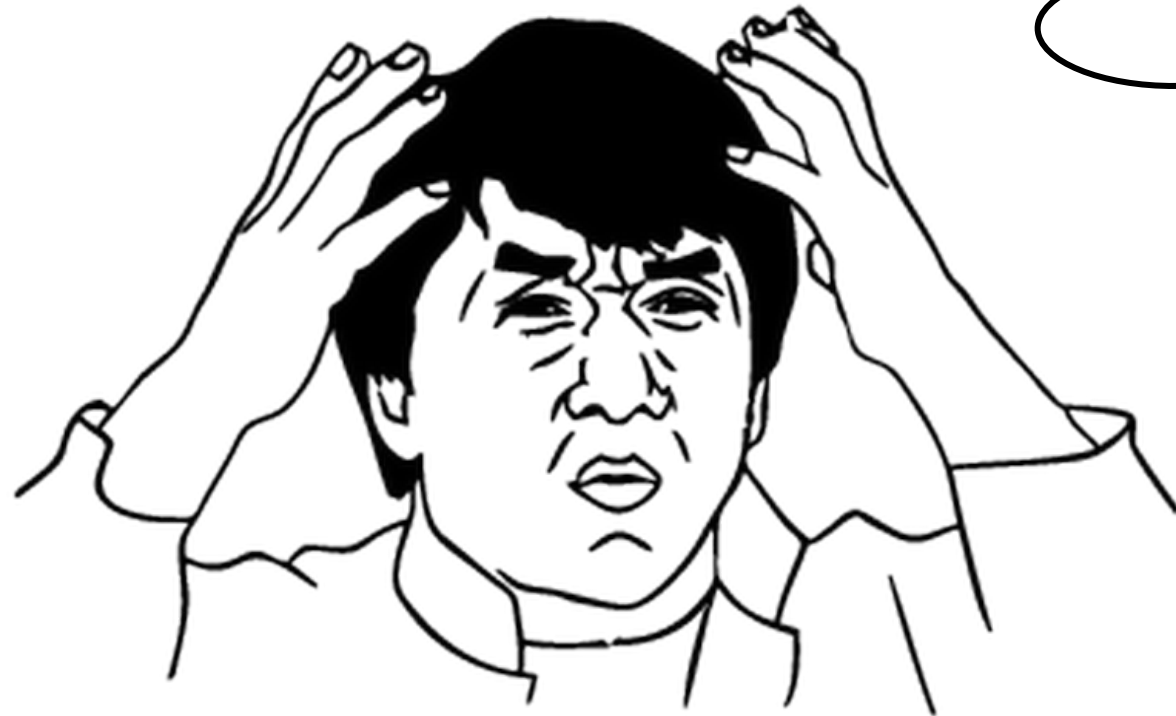
Um zyklern zu vermeiden, werden spezielle Regeln eingeführt. Aber sogar die folgende Regel kann zum Zyklern führen:

- Wähle als Nichtbasisvariable die mit dem größten positiven Koeffizienten  $\bar{c}_k$ .
- Wähle die Basisvariable nach lexikographischer Ordnung, wenn mehrere zur Auswahl stehen. (Dabei in der Regel Schlupfvariablen als letztes, also  $x_1, \dots, x_n, w_1, \dots, w_m$ )

$$\begin{array}{rcccccc} \zeta = & + & x_1 & - & 2x_2 & & - & 2x_4 \\ \hline w_1 = & - & 0.5x_1 & + & 3.5x_2 & + & 2x_3 & - & 4x_4 \\ w_2 = & - & 0.5x_1 & + & x_2 & + & 0.5x_3 & - & 0.5x_4 \\ w_3 = & 1 & - & x_1 & & & & & \end{array}$$

Probiert es selbst aus; nach 6 Iterationen sollte man wieder bei diesem Dictionary ankommen (ggf. sind die Spalten / Zeilen permutiert).

# Und nun?



# Perturbation

Wenn ein  $\bar{b}_i = 0$  ist, dann perturbiere es und setze  $\bar{b}_i := \bar{b}_i + \epsilon_i$ .

Wenn viele davon existieren, perturbiere alle, sodass gilt:

$0 < \epsilon_k \ll \epsilon_{k-1} \ll \dots \ll \epsilon_1 \ll$  andere Nicht-Null-Werte

Dabei im Hinterkopf zu behalten:

- Keine Linearkombination der  $\epsilon_i$  kann während des Simplex-Algorithmus Größenordnungen wie die Daten im Problem annehmen.
- Niedrigere  $\epsilon_j$  können nicht zu höheren  $\epsilon_i$ , d.h.  $i < j$ , eskalieren.

Schauen wir uns ein Beispiel an!

# Perturbationsbeispiel

$$\begin{array}{rcll} \zeta & = & 0 + & 6x_1 + 4x_2 \\ w_1 & = & 0 + & 9x_1 + 4x_2 \\ w_2 & = & 0 - & 4x_1 - 2x_2 \\ w_3 & = & 1 & - x_2 \end{array}$$

**Notiz:** Man kann auch einfach jede Zeile pertubieren.

$$\begin{array}{rcll} \zeta & = & 0 + & 6x_1 + 4x_2 \\ w_1 & = & 0 + \epsilon_1 + & 9x_1 + 4x_2 \\ w_2 & = & 0 + & \epsilon_2 - 4x_1 - 2x_2 \\ w_3 & = & 1 & - x_2 \end{array}$$

# Iteration 1

$$\begin{array}{rcll} \zeta & = & 0 + & 6x_1 + 4x_2 \\ w_1 & = & 0 + \epsilon_1 + & 9x_1 + 4x_2 \\ w_2 & = & 0 + \epsilon_2 - & 4x_1 - 2x_2 \\ w_3 & = & 1 & - x_2 \end{array}$$

Tausche  $x_1$  mit  $w_2$  aus. Andere Möglichkeit existiert nicht.

$$\begin{array}{rcll} \zeta & = & 0 + 1.5\epsilon_2 - 1.5w_2 + & 1x_2 \\ w_1 & = & 0 + \epsilon_1 + 2.25\epsilon_2 - 2.25w_2 - & .5x_2 \\ x_1 & = & 0 + .25\epsilon_2 - .25w_2 - & .5x_2 \\ w_3 & = & 1 & - x_2 \end{array}$$

Welches Pivot als nächstes?

# Iteration 2

$$\begin{aligned}\zeta &= 0 + && 1.5\epsilon_2 - && 1.5w_2 + && 1x_2 \\ w_1 &= 0 + \epsilon_1 + && 2.25\epsilon_2 - && 2.25w_2 - && .5x_2 \\ x_1 &= 0 + && .25\epsilon_2 - && .25w_2 - && .5x_2 \\ w_3 &= 1 && && - && x_2\end{aligned}$$

Tausche  $x_2$  mit  $x_1$  aus, da  $\epsilon_2 \ll \epsilon_1$ .

$$\begin{aligned}\zeta &= 0 + && 2\epsilon_2 - && 2w_2 - && 2x_1 \\ w_1 &= 0 + \epsilon_1 + && 2\epsilon_2 - && 2w_2 + && x_1 \\ x_2 &= 0 + && .5\epsilon_2 - && .5w_2 - && 2x_1 \\ w_3 &= 1 - && .5\epsilon_2 + && .5w_2 + && 2x_1\end{aligned}$$



# Optimale Lösung

$$\begin{array}{rclcl} \zeta & = & 0 & - & 2w_2 & - & 2x_1 \\ w_1 & = & 0 & - & 2w_2 & + & x_1 \\ x_2 & = & 0 & - & .5w_2 & - & 2x_1 \\ w_3 & = & 1 & - & .5w_2 & + & 2x_1 \end{array}$$

Lösche die  $\epsilon_i$  wieder, um das nicht-pertubierte Dictionary zu erhalten.

Wir haben die  $\epsilon_i$  wie Symbole benutzt, wodurch wir eine präzise Beschreibung der Rangfolge der Variablen erhalten.

Die Methode wird auch **lexicographic method** genannt.

**Theorem:** Der Simplex-Algorithmus terminiert immer mit der lexicographic Method.

# Beweisskizze

Zu zeigen: Es wird kein degeneriertes Dictionary erzeugt.

$$\begin{bmatrix} \epsilon_1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & \epsilon_2 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & \epsilon_m \end{bmatrix} \xrightarrow[\text{Simplex-Iterationen}]{\text{Bel. viele}} \begin{bmatrix} r_{11}\epsilon_1 & r_{12}\epsilon_2 & \cdots & r_{1m}\epsilon_m \\ r_{21}\epsilon_1 & r_{22}\epsilon_2 & \cdots & r_{2m}\epsilon_m \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ r_{m1}\epsilon_1 & r_{m2}\epsilon_2 & \cdots & r_{mm}\epsilon_m \end{bmatrix}$$

Nur Hauptdiagonale hat Einträge  
→ Rang m

Diese Matrix muss immer noch Rang m besitzen, da wir nur reversible Pivotoperationen durchgeführt haben.

Daraus folgt: Jede Zeile muss ein  $r_{ij} \neq 0$  besitzen.

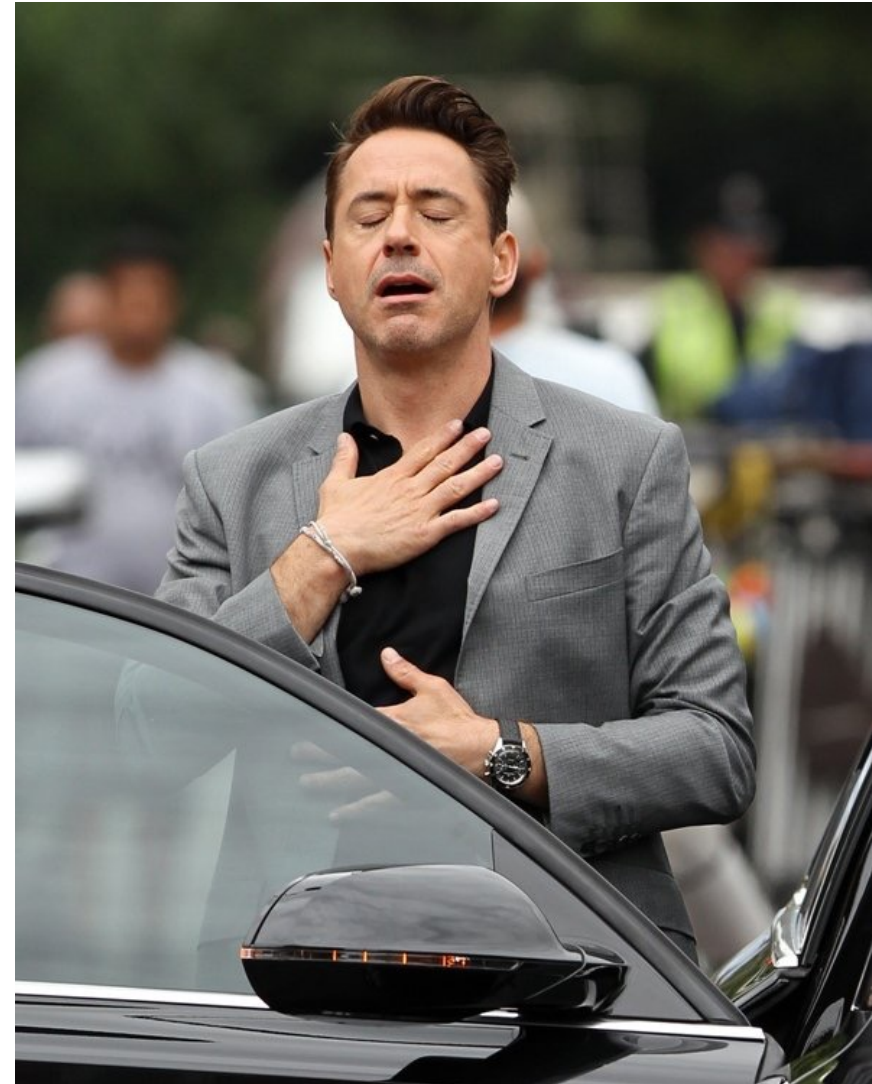
Daraus wiederum: Keine Zeile ist degeneriert (per Annahme, dass sich die  $\epsilon_i$  nicht gegenseitig aufheben können).

Daher: Kein Dictionary wird degeneriert sein!

# Phew!

Wir können also dafür sorgen, dass der Simplex-Algorithmus immer terminiert!

Damit können wir uns mögliche Ausgaben nach Terminierung anschauen!



# Fundamentalsatz

## **Theorem (Fundamentalsatz):**

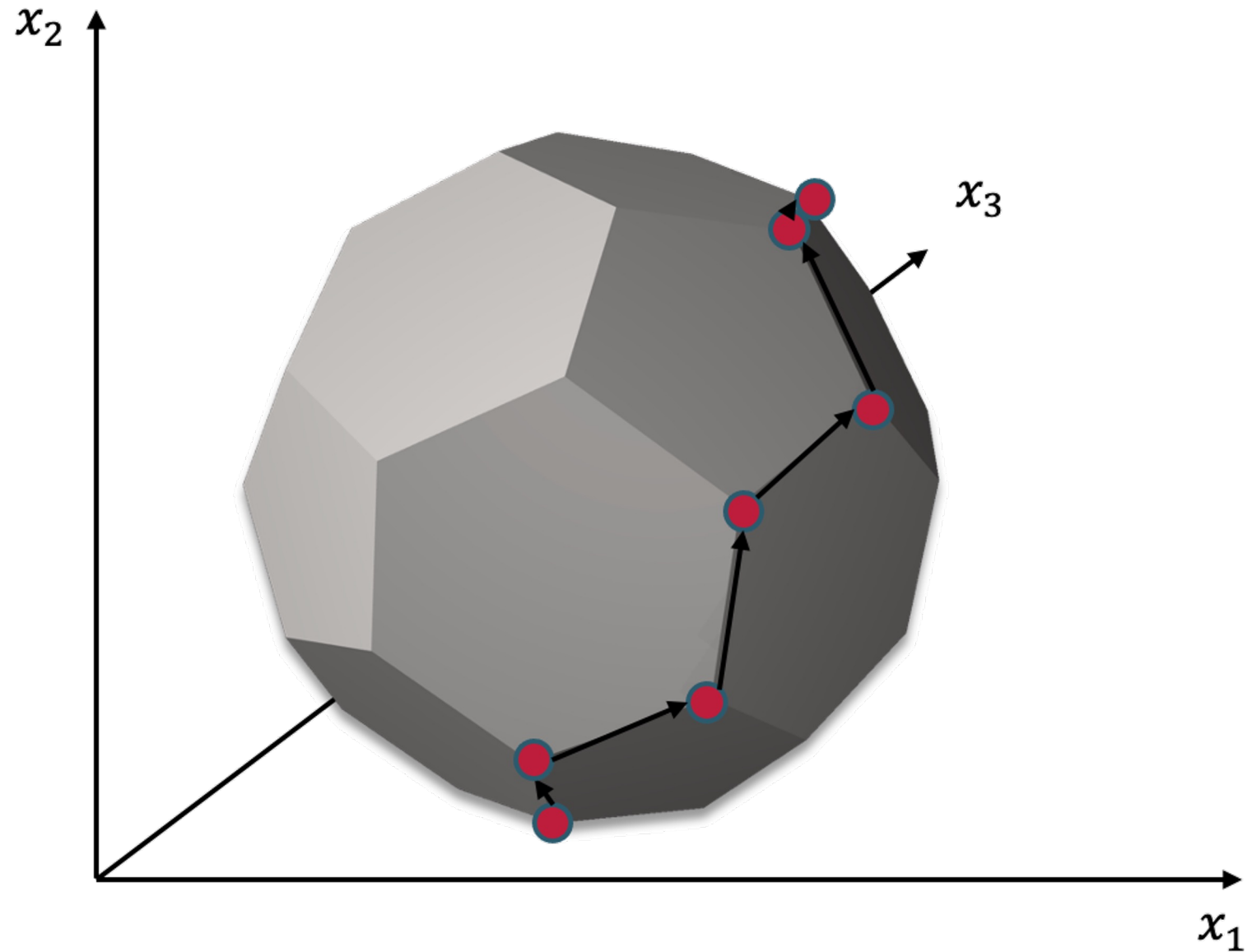
Für jedes LP in Standardform, gelten die folgenden Aussagen:

- Wenn es keine optimale Lösung gibt, ist das LP infeasible oder unbeschränkt.
- Wenn es eine Lösung gibt, dann existiert es eine Basislösung.
- Wenn es eine optimale Lösung gibt, dann existiert eine optimale Basislösung.

# Basislösungen in der Geometrie

Die Extrempunkte des Polytops entsprechen Basislösungen!

Zum Nachdenken:  
Wie sieht das mit degenerierten Basislösungen aus?



# Andere Pivotregeln

Bland's Rule:

Wähle aus allen möglichen Pivots immer den mit dem kleinsten Index.

Simplex zyklert mit dieser Regel nicht! Benötigt aber ggf. länger zum Konvergieren.

Random Rule:

Wähle aus allen möglichen Pivots immer zufällig einen aus.

Greatest Increase Rule:

Pivotisiere so, dass die Zielfunktion am stärksten wächst.

Sehr rechenintensiv!



# Fragen



# Laufzeit Simplex-Algorithmus

Metriken:

- $n$ , die Anzahl an Variablen
- $m$ , die Anzahl an Constraints
- Anzahl an non-zero Koeffizienten



Rule-of-thumb: Je mehr  
0en die Matrix enthält,  
desto einfacher wird es.

Worst-Case-Laufzeit hängt  
also eher von  $n$  und  $m$  ab.

# Laufzeit Simplex-Algorithmus II

Die Laufzeit berechnet sich folgendermaßen:

$$T_{gesamt} = N_{iterationen} \cdot T_{iteration}$$

Also:

1. Wie viele Iterationen gibt es, und
2. Wie lange dauert eine Iteration?

Zu Frage 1: Wir gehen von Dictionary zu Dictionary ohne Wiederholung. Mit  $n+m$  (Schlupf-) Variablen von denen  $m$  in die Basis gehen, kann es maximal  $\binom{n+m}{m}$  viele Dictionaries geben.

Im schlimmsten Fall, wenn  $n=m$ , sind das in etwa  $2^{2n}$  Iterationen!







# Klee-Minty-Cube

Sei  $1 = \beta_1 \ll \beta_2 \ll \dots \ll \beta_n$ . Betrachte folgendes LP

$$\begin{aligned} \max_x \quad & \sum_{j=1}^n 2^{n-j} x_j - \frac{1}{2} \sum_{j=1}^n 2^{n-j} \beta_j \\ \text{s.t.} \quad & 2 \sum_{j=1}^{i-1} 2^{i-j} x_j + x_i \leq \sum_{j=1}^{i-1} 2^{i-j} \beta_j + \beta_i \quad i = 1, 2, \dots, n \\ & x_j \geq 0 \quad i = 1, 2, \dots, n \end{aligned}$$



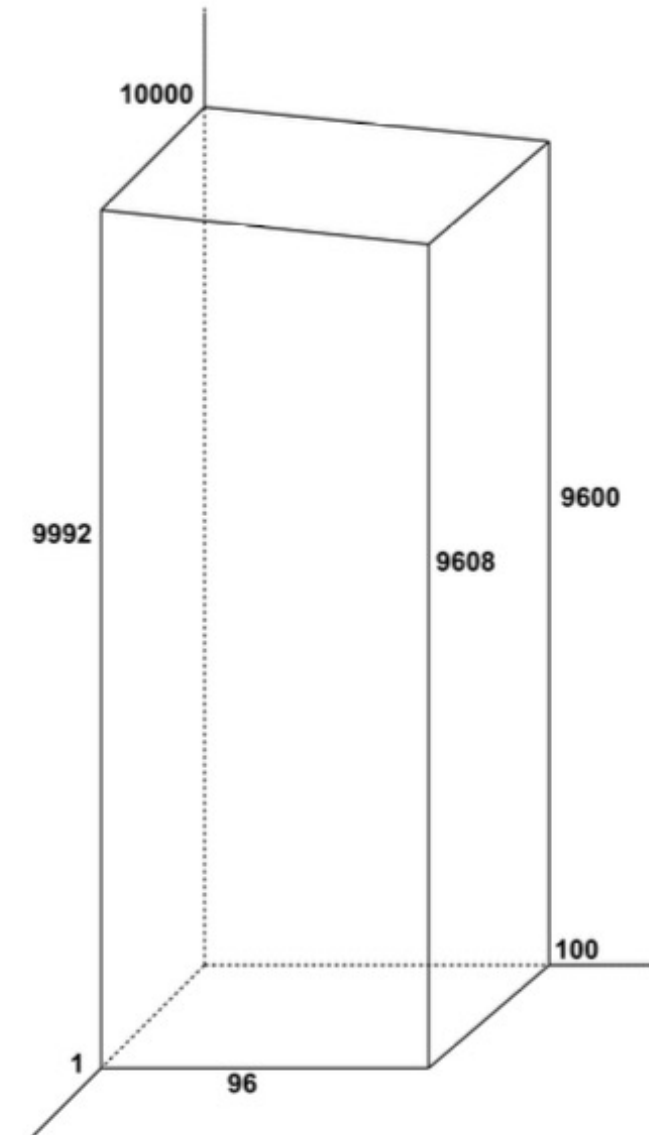
# Beispiel

Mit  $\beta_2 = 98, \beta_3 = 9800$  sieht der Lösungsraum so aus:

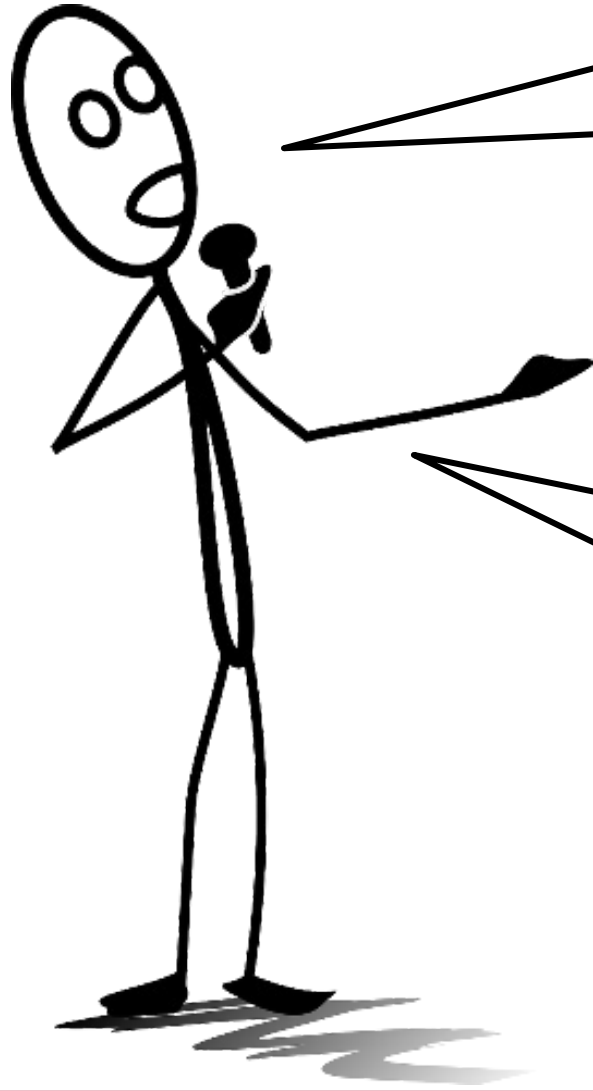
$$\begin{aligned} 1x_1 & \leq 1 \\ 4x_1 + 1x_2 & \leq 100 \\ 8x_1 + 4x_2 + 1x_3 & \leq 10000 \\ x_1, x_2, x_3 & \geq 0 \end{aligned}$$

## Lemma:

Mit der Größte-Pivot-Regel werden  $2^n - 1$  Iterationen benötigt.



# Simplex in der Praxis



Auch wenn Simplex **theoretisch** exponentielle Zeit besitzt, läuft der Algorithmus in der **Praxis** deutlich besser!

Außerdem hängt das Worst-Case-Beispiel sehr von der Pivot-Regel ab!

# Nächste Woche



Wenn wir Simplex durchführen, erhalten wir immer untere Schranken für den opt. Lösungswert

Können wir auch obere Schranken bestimmen?!