



# Лекция 3. Применение линейного программирования в математических моделях

Содержание лекции:

1. Принцип оптимальности в планировании и управлении
2. Задача линейного программирования
3. Симплексный метод
4. Экономические приложения линейного программирования
5. Программное обеспечение линейного программирования



# Литература

- *Экономико-математические методы и прикладные модели: Учеб. пособие для вузов / Под ред. В.В. Федосеева. — 2-е изд. М.: ЮНИТИ-ДАНА, 2005. — глава 2.*
- *Вентцель Е.С. Исследование операций: Задачи, принципы, методология. М.: Высшая школа, 2001.*
- *Канторович Л.В. Экономический расчёт наилучшего использования ресурсов. М.: Изд-во АН СССР, 1960.*
- *Светлов Н.М., Светлова Г.Н. Построение и решение оптимизационных моделей средствами программ MS Excel и ХА: Методические указания для студентов экономического факультета / РГАУ – МСХА имени К.А. Тимирязева. М., 2005. [http://svetlov.timacad.ru/umk1/xa\\_1.doc](http://svetlov.timacad.ru/umk1/xa_1.doc)*



# 3.1. Принцип оптимальности в планировании и управлении

- Принцип оптимальности предполагает следующее:
  - ◆ наличие определённых ресурсов
  - ◆ наличие определённых технологических возможностей
  - ◆ цель хозяйственной деятельности
    - ◆ извлечение прибыли
    - ◆ удовлетворение потребностей
    - ◆ предотвращение угрозы
    - ◆ накопление знаний
    - ◆ и т.д.
- Суть принципа:
  - ◆ планировать хозяйственную деятельность таким образом, чтобы при имеющихся ресурсах и технологиях *не существовало* способа достичь цели в большей степени, чем это предусматривает план
- В полной мере этот принцип может быть реализован только с помощью экономико-математических моделей

## 3.2. Задача линейного программирования

$$\max (\min) c_1 x_1 + c_2 x_2 + \dots + c_n x_n$$

Линейная  
целевая  
функция

$$a_{11} x_1 + a_{12} x_2 + \dots + a_{1n} x_n \{ \leq, =, \geq \} b_1,$$

$$a_{21} x_1 + a_{22} x_2 + \dots + a_{2n} x_n \{ \leq, =, \geq \} b_2,$$

$\dots$

$$a_{m1} x_1 + a_{m2} x_2 + \dots + a_{mn} x_n \{ \leq, =, \geq \} b_m,$$

Линейные  
ограни-  
чения

$$x_j \geq 0, j = 1 \dots n$$

Условия  
неотрицательности  
переменных

- ♦ Это **развёрнутая** форма записи

## 3.2. Задача линейного программирования

$$\max \sum_{j=1}^n c_j x_j$$

Линейная целевая функция

$$\sum_{j=1}^n a_{ij} x_j = b_i, i = 1 \text{K } m$$

Линейные ограничения

$$x_j \geq 0, j = 1 \text{K } n; b_i \geq 0, i = 1 \text{K } m$$

Условия неотрицательности переменных

Любую ЗЛП можно записать в каноническом виде (ограничения – равенства, свободные члены неотрицательны, решается на максимум)

♦ Это **каноническая** форма записи

## 3.2. Задача линейного программирования

$$\max \mathbf{c}\mathbf{x}$$

*Линейная целевая функция*

$$\mathbf{A}\mathbf{x} = \mathbf{b}$$

*Линейные ограничения*

$$\mathbf{x} \geq \mathbf{0}; \mathbf{b} \geq \mathbf{0}$$

Условия неотрицательности переменных

- ◆ Это **матричная** форма записи
  - Она тождественна канонической форме

## 3.2. Задача линейного программирования

$$\max (\min) \mathbf{c}\mathbf{x}$$

$$\mathbf{A}\mathbf{x} \{ \leq, =, \geq \} \mathbf{b}$$

$$\mathbf{x} \geq \mathbf{0}$$

*Линейная  
целевая  
функция*

Условия  
неотрицательности  
переменных

*Линейные  
ограни-  
чения*

- ♦ Это **стандартная** форма записи



## 3.2.

- ♦ Любой вектор  $x$ , удовлетворяющий ограничениям и условиям неотрицательности (безотносительно к целевой функции), называется допустимым решением
  - ♦ Если допустимых решений не существует, говорят, что система ограничений несовместна
- ♦ Областью допустимых решений (ОДР) называется множество, включающее *все допустимые решения* данной ЗЛП
- ♦ Допустимое решение  $x^*$ , доставляющее наибольшее значение целевой функции среди всех допустимых решений данной ЗЛП, называется оптимальным решением
  - ♦ часто его называют просто решением ЗЛП



# 3.2.

## ◆ ЗЛП может:

### ◆ не иметь ни одного оптимального решения

- допустимой области не существует – система ограничений не совместна

Компактная запись

$$z = \max(x_1 + x_2 | x_1 + 5x_2 \leq 1, x_1 + x_2 \geq 5, x_1 \geq 0, x_2 \geq 0)$$

- допустимая область существует, но не ограничивает целевую функцию

$$z = \max(2x_1 + x_2 | 0.1x_1 + 0.1x_2 \geq 5, x_1 \geq 0, x_2 \geq 0)$$

### ◆ иметь одно оптимальное решение

$$z = \max(x_1 + x_2 | 0.1x_1 + 0.2x_2 \leq 5, x_1 \geq 0, x_2 \geq 0)$$

$$x_1 = 50, x_2 = 0; z = 50$$

### ◆ иметь бесконечно много оптимальных решений

$$z = \max(x_1 + x_2 | 0.1x_1 + 0.1x_2 \leq 5, x_1 \geq 0, x_2 \geq 0)$$

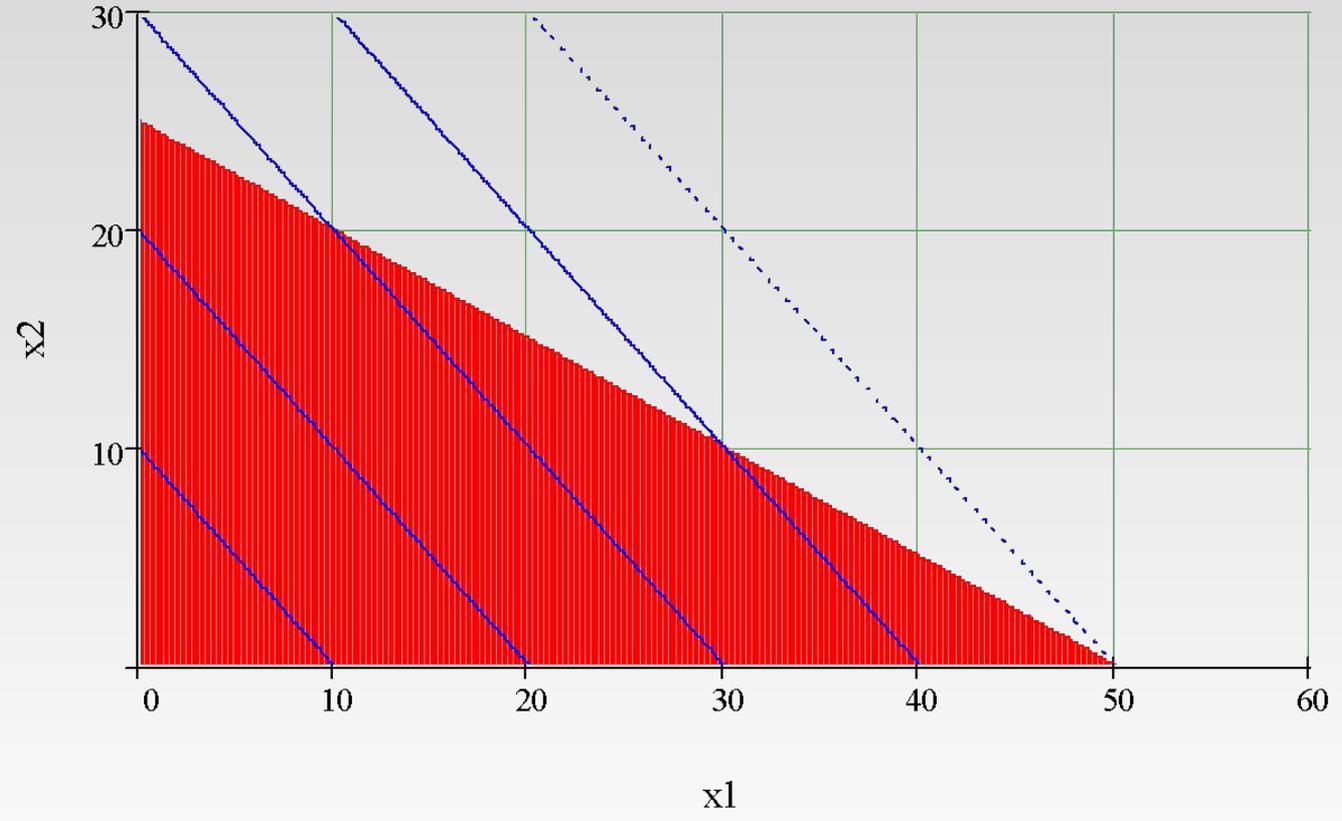
$$x_1 = 50, x_2 = 0; z = 50 \dots x_1 = 0, x_2 = 50; z = 50$$



# 3.2.

$$z = \max(x_1 + x_2 \mid 0.1x_1 + 0.2x_2 \leq 5, x_1 \geq 0, x_2 \geq 0)$$

$x_1 = 50, x_2 = 0; z = 50$

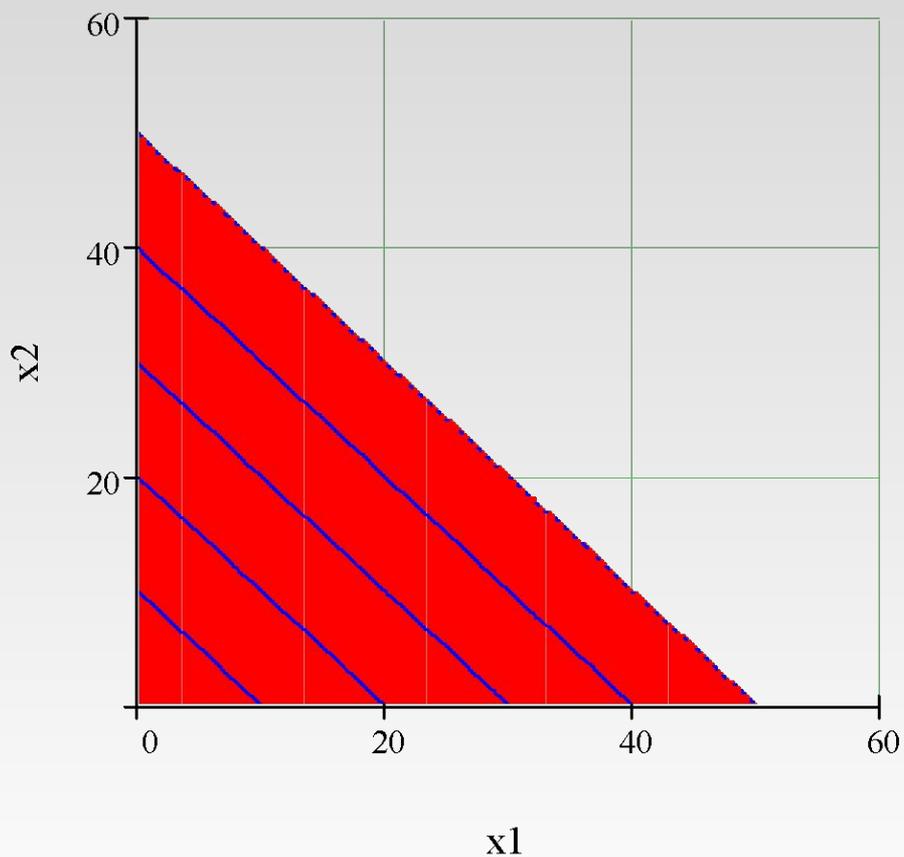




# 3.2.

$$z = \max(x_1 + x_2 \mid 0.1x_1 + 0.1x_2 \leq 5, x_1 \geq 0, x_2 \geq 0)$$

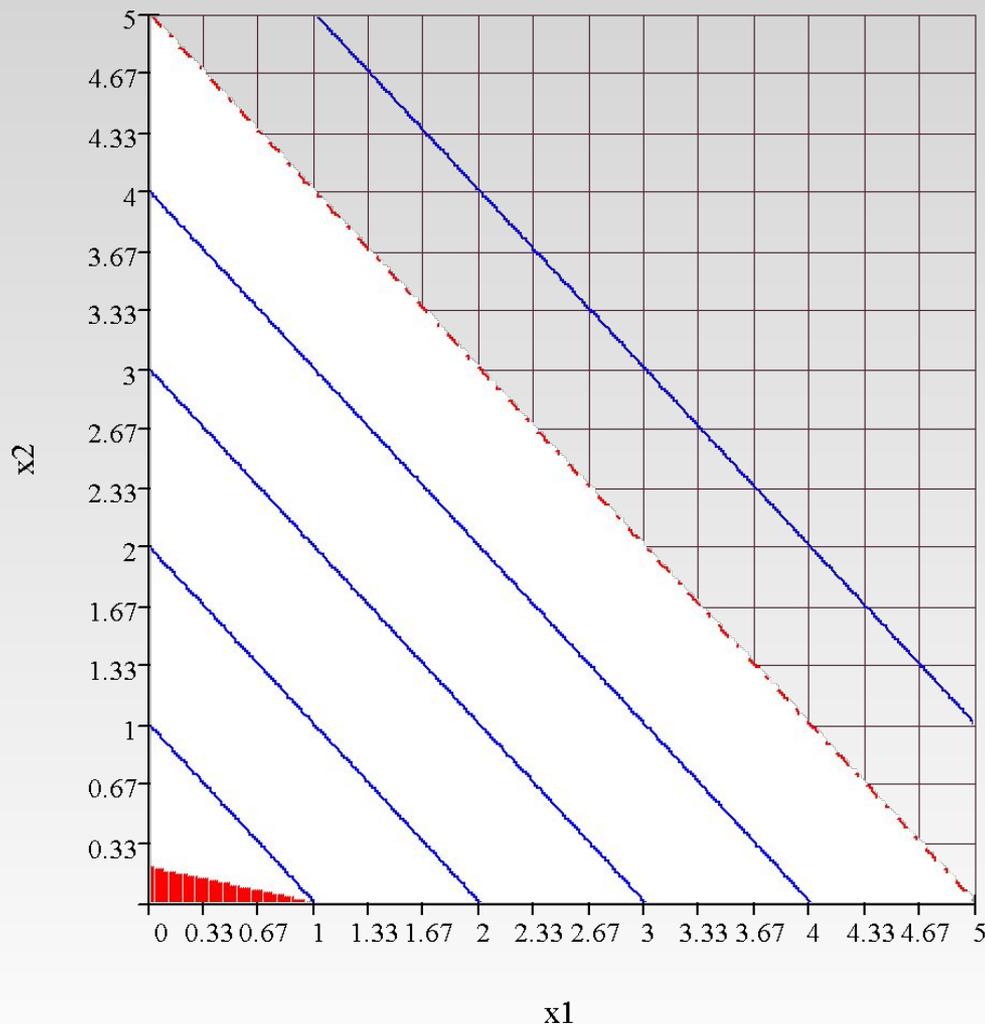
$x_1=50, x_2=0; z = 50 \dots x_1=0, x_2=50; z = 50$





# 3.2.

$$z = \max(x_1 + x_2 \mid x_1 + 5x_2 \leq 1, x_1 + x_2 \geq 5, x_1 \geq 0, x_2 \geq 0)$$

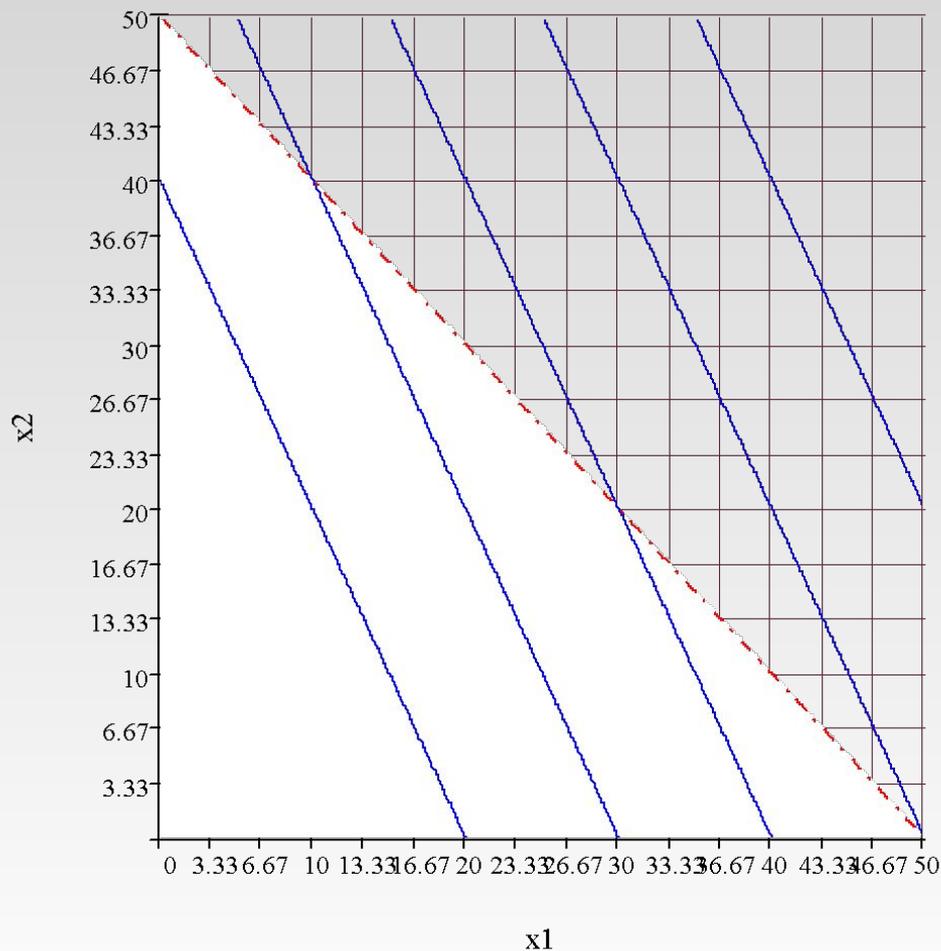


Несовместность  
системы  
ограничений



# 3.2.

$$z = \max(2x_1 + x_2 \mid 0.1x_1 + 0.1x_2 \geq 5, x_1 \geq 0, x_2 \geq 0)$$



Неограниченность  
целевой функции



## 3.3. Симплексный метод

- Исходные условия применения симплексного метода
  1. ЗЛП записана в канонической форме
  2. Её ограничения линейно независимы
  3. Известно *опорное решение*, в котором:
    - ♦ имеется не более  $m$  ненулевых переменных
      - задача содержит  $n$  переменных и  $m$  ограничений
    - ♦ все ограничения выполняются
  4.  $m$  переменных, называемых базисными (среди которых все ненулевые) выражены через:
    - ♦  $n-m$  переменных, называемых свободными (каждая равна нулю)
    - ♦ свободный член ограничения
  5. Результат этой процедуры записан в начальную (первую, исходную) симплексную таблицу



# 3.3.

$$z = \max(x_1 + x_2 \mid 0.1x_1 + 0.2x_2 \leq 5, x_1 - 2x_2 \leq 75, x_1 \geq 0, x_2 \geq 0)$$

$$x_1 = 50, x_2 = 0; z = 50$$

Каноническая форма:

$$\begin{aligned} \max & x_1 + x_2 \\ 0.1x_1 + 0.2x_2 + x_3 &= 5 \\ x_1 - 2x_2 + x_4 &= 75 \\ x_1 \geq 0, x_2 \geq 0, x_3 \geq 0, x_4 \geq 0 \end{aligned}$$

	$j = 1$	$j = 2$	$j = 3$ $i = 1$	$j = 4$ $i = 2$	$b$
$C_j, C_i \Rightarrow$	1	1	0	0	0
$i = 1$	0.1	0.2	1	0	5
$i = 2$	1	-2	0	1	75

# 3.3.

- ◆ Разрешающий столбец:
  - ◆ столбец с наибольшим положительным  $c_j$ 
    - если положительного  $c_j$  нет, достигнут оптимум
- ◆ Разрешающая строка:
  - ◆ для всех положительных  $a_{ij}$  в выбранном столбце считаем  $b_i/a_{ij}$ 
    - если положительных нет, ц.ф. не ограничена
  - ◆ выбираем строку, где это значение минимально

В таблице выделены жирным шрифтом

	$j = 1$	$j = 2$	$j = 3$ $i = 1$	$j = 4$ $i = 2$	$b$
$c_j, c_i \Rightarrow$	<b>1</b>	<b>1</b>	0	0	0
$i = 1$	<b>0.1</b>	<b>0.2</b>	<b>1</b>	<b>0</b>	5
$i = 2$	<b>1</b>	<b>-2</b>	<b>0</b>	<b>1</b>	75



# 3.3.

- ◆ Выполняем *обыкновенные жордановы исключения* во всей таблице:
- ◆ для строк  $i \neq i'$  :  $a_{ij_{\text{нов}}} = a_{ij} - a_{i'j} a_{ij'} / a_{i'j'}$ , где  $i'$  и  $j'$  – координаты выбранных (разрешающих) строки и столбца
- ◆ для строки  $i = i'$  :  $a_{ij_{\text{нов}}} = a_{ij} / a_{i'j'}$

	$j = 1$ $i = 1$ (50)	$j = 2$ (0)	$j = 3$ (0)	$j = 4$ $i = 2$ (25)	$b$
$C_j, C_i \Rightarrow$	0	-1	-10	0	-50
$i = 1$	<b>1</b>	<b>2</b>	<b>10</b>	<b>0</b>	50
$i = 2$	<b>0</b>	<b>-4</b>	<b>-10</b>	<b>1</b>	25

Положительных  $C_j$  больше нет – достигнут **ОПТИМУМ** (в больших задачах для этого требуются тысячи итераций)



## 3.3.

- Опорное решение может быть получено по следующей процедуре:
  1. Выбираем произвольный набор базисных переменных и выражаем их через свободные
  2. Если строк с отрицательными свободными членами нет – опорное решение получено; иначе – п.3.
  3. Одну из таких строк выбираем в качестве вспомогательной целевой функции и проводим по ней процедуру решения **на МИНИМУМ**, используя алгоритм симплекс-метода
    - ◆ Если в качестве разрешающей выбирается строка с отрицательным свободным членом, то разрешающий элемент тоже должен быть отрицательным
      - для **всех**  $a_{ij}$  в выбранном столбце считаем  $b_i/a_{ij}$
      - наименьшее **положительное** значение этого отношения указывает разрешающую строку
        - если положительных нет, выбираем другую строку с отрицательным свободным членом в качестве вспомогательной целевой функции
        - если таковых не находится, опорных решений не существует (целевая функция не ограничена множеством допустимых решений)
  4. Если оптимум достигнут при отрицательном свободном члене – система ограничений несовместна; иначе – п.5
  5. Как только достигнуто положительное значение свободного члена, переходим к п.2.



## 3.3.

В некоторых случаях алгоритм симплексного метода может зацикливаться.

Пути преодоления этой проблемы описаны в рекомендуемой литературе.

# 3.4. Экономические приложения линейного программирования

## Основная задача народного планирования

$x$  – объёмы производства  
(т, шт., м<sup>3</sup> и т.д.)  
 $y$  – объём удовлетворения

Целевая функция:  $\max y$

Балансы невозпроизводимых ресурсов:

Балансы воспроизводимых ресурсов:  $A_2 x \leq 0$

Баланс продукции:  $A_3 x \geq y c$

$x \geq 0, y \geq 0.$

Матрица потребности в ресурсах для

Объёмы невозпроизводимых ресурсов

Матрица затрат (+) и выпуска (-) ресурсов при единичном объёме производства в

Матрица выпуска (+) конечной продукции

Вектор объёмов потребления каждого вида конечной продукции при единичном (стандартном) уровне удовлетворения потребностей

# 3.4. Экономические приложения линейного программирования

## Основная задача производства и планирования

$\mathbf{x}$  = (объёмы реализации продукции)  
(т, шт., м<sup>3</sup> и т.д.)

$\mathbf{y}$  = (объёмы закупки ресурсов)  
(т, шт., м<sup>3</sup> и т.д.)

Целевая функция:  $\max$

Балансы ресурсов:  $\mathbf{A}_1 \mathbf{x} \leq \mathbf{y} +$   
(например, работники, производственные помещения, оборудование, сырьё,  
электроэнергия и т.п.)

Выполнение обязательств:  $\mathbf{A}_2 \mathbf{x} \geq \mathbf{b}_2$   
(например, налог на имущество, возврат и инвестиционного кредита и т.п.)

$\mathbf{x} \geq \mathbf{0}, \mathbf{y} \geq \mathbf{0}.$

Вектор цен

Объёмы обязательств, имеющих  
у предприятия и учитываемых при  
оптимальном планировании  
(выполнение которых зависит от  
составленного плана)

единицы  
каждого  
вида

# 3.5. Программное обеспечение линейного программирования

Microsoft Excel - Пример\_XA.xls

Файл Правка Вид Вставка Формат Сервис Данные Окно Справка

Аrial 10 Ж К Ц

xatable = n

	B	C	D	E	F	G	H	I	J	K
2	Moloko	XATITLE	maximize yes	LPCMD	имена переменных					XACS
3	Комментарии	n	mol	kefir	smetana	min	max	summa	dv_ocenka	
4	Потребность в молоке	moloko	1.01	1.01	9.45		140	140	444.4444	UB
5	Основное оборуд-е	vr_mol_kef	0.2	0.166667			21	21	3006.667	UB
6	Аппарат по р/ф смет	vr_smet			3.33333		16	10.90853		BS
7	Молока не менее	MAX								
8	Кефира не менее	MIN	90	10						
9	ЦФ	cost	800	950	4200					
10						целевая функция				XACA
11	переменные	peremen	90	18	3.27196	102842.2	OPTIMAL	NORMAL		
12	оценка	ocenka	-250.222				SOLUTIO	COMPLE		
13			LB	BS	BS					XAVS
14										Найти XA
15		XAOUTPUT		XAVR	XAVA					
17			Writing to XAOUTPUT Range							
18			Loading Data Range: LPCMD							

Запуск решения – [Ctrl]+[x]



## 3.5.

- Два способа установки ХА
  - ◆ Если есть права доступа к каталогу C:\WINDOWS
    - ◆ копируем туда файлы CXА32.DLL и САХА32.DLL
  - ◆ Иначе
    - ◆ копируем файлы CXА32.DLL и САХА32.DLL в ту папку, в которой решаем модель
    - ◆ после вызова файла модели нажимаем кнопку

Найти ХА

и указываем расположение любого из этих файлов

- это действие повторяется при каждом вызове Excel

- Антивирус Касперского блокирует выполнение ХА

- ◆ При первом вызове программы следует в ответ на предупреждение антивируса дать ему указание разрешать выполнение данной программы