

2. Dualitatea în programarea liniară

În principiu, oricărei probleme de programare liniară i se asociază o alta, numită *duala* sa și în esență *teoria dualității* constă în studiul relațiilor dintre cele două probleme. Firește, construcția problemei duale depinde nemijlocit de structura problemei inițiale denumită și problema *primală*. Întotdeauna sensul optimizării în cele două probleme este diferit: dacă în primală funcția obiectiv se maximizează (se minimizează) în duală funcția obiectiv se minimizează (se maximizează). Studiul și interpretarea economică a problemei duale aduc informații suplimentare în analiza proceselor economice și în fundamentarea deciziilor.

2.1 Reguli de construire a problemei duale

Pentru a conferi construcției problemei duale maxima generalitate vom slăbi condiția de nenegativitate impusă tuturor variabilelor, admițând că

unele din ele nu pot lua decât valori nepozitive (≤ 0) în timp ce altele pot lua orice valoare reală.

Cu această observație duala unei probleme de programare liniară cu m restricții și n variabile se construiește după următoarele reguli:

1) Dacă în primală funcția obiectiv se maximizează (respectiv se minimizează) în problema duală funcția obiectiv se minimizează (respectiv se maximizează).

2) Restricției de rang i , $i=1, \dots, m$ din primală îi corespunde în duală o variabilă u_i ; dacă restricția primală este o inegalitate concordantă (respectiv neconcordantă, respectiv o egalitate) variabila duală asociată este nenegativă (≥ 0), (respectiv nepozitivă (≤ 0), respectiv fără restricție de semn).

3) Variabilei x_j , $j=1, \dots, n$ din problema primală îi corespunde în duală restricția de rang j . Membrul stâng al acestei restricții este o combinație liniară a variabilelor duale u_i realizată cu coeficienții variabilei x_j din toate restricțiile primalei (aceștia sunt a_{ij} , $i=1, \dots, m$). Termenul său liber este coeficientul c_j al lui x_j din funcția obiectiv primală. În fine, dacă variabila primală x_j este nenegativă (respectiv nepozitivă, respectiv fără restricție de semn) restricția duală asociată va fi o inegalitate concordantă (respectiv neconcordantă, respectiv o egalitate).

4) Coeficienții funcției obiectiv ai problemei duale sunt termenii liberi b_i ai restricțiilor problemei primale.

Exemplul 2.1.1

<i>Problema primală</i>	\longleftrightarrow	<i>Problema duală</i>
$3x_1 - 2x_2 + x_3 + 4x_4 - x_5 \leq 6$	\longleftrightarrow	$u_1 \geq 0$
$2x_1 + 2x_3 + 5x_4 + x_5 = 9$	\longleftrightarrow	$u_2 f.r.s.$
$x_1 + 6x_2 + x_3 + 2x_4 \geq 3$	\longleftrightarrow	$u_3 \leq 0$
$x_1 \geq 0$	\longleftrightarrow	$3u_1 + 2u_2 + u_3 \geq 8$
$x_2 \geq 0$	\longleftrightarrow	$-2u_1 + 6u_3 \geq 3$
$x_3 f.r.s.$	\longleftrightarrow	$u_1 + 2u_2 + u_3 = 1$
$x_4 f.r.s.$	\longleftrightarrow	$4u_1 + 5u_2 + 2u_3 = 5$
$x_5 \leq 0$	\longleftrightarrow	$-u_1 + u_2 \leq 7$
$\max f = 8x_1 + 3x_2 + x_3 + 5x_4 + 7x_5$	\longleftrightarrow	$\min g(u) = 6u_1 + 9u_2 + 3u_3$

Observații: 1) Problema duală are atâtea variabile (respectiv restricții) câte restricții (respectiv variabile) are problema primală.

2) Regulele 1) - 4) pun în evidență următoarele corespondențe de termeni prin trecere la duală:

min	\leftrightarrow	max
(restricție) concordantă	\leftrightarrow	(variabilă) nenegativă
(restricție) neconcordantă	\leftrightarrow	(variabilă) nepozitivă
(restricție) egalitate	\leftrightarrow	(variabilă) fără restricție de semn
termen liber al unei restricții	\leftrightarrow	coeficient al funcției obiectiv

3) Din construcția de mai sus rezultă următoarea concluzie:

Duala dualei este problema primală.

Spunem că dualitatea în programarea liniară are un caracter *involutiv*.

În consecință, fiind dată o problemă de programare liniară (P) și duala sa (Q), vom vorbi despre *cuplul de probleme în dualitate* (P,Q), fără a mai specifica în mod expres care din probleme este primala și care duala.

2.2 Dualele unor forme particulare de probleme de programare liniară

1) *Duala unei forme canonice de maximizare este o formă canonică de minimizare și reciproc.*

$$\left\{ \begin{array}{ll} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1n}x_n \leq b_1 & u_1 \geq 0 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \dots + a_{2n}x_n \leq b_2 & u_2 \geq 0 \\ \dots\dots\dots & \dots\dots\dots \\ a_{m1}x_1 + a_{m2}x_2 + \dots + a_{mn}x_n \leq b_m & u_m \geq 0 \\ x_1 \geq 0 & a_{11}u_1 + a_{21}u_2 + \dots + a_{m1}u_m \geq c_1 \\ x_2 \geq 0 & a_{12}u_1 + a_{22}u_2 + \dots + a_{m2}u_m \geq c_2 \\ \vdots & \dots\dots\dots \\ x_n \geq 0 & a_{1n}u_1 + a_{2n}u_2 + \dots + a_{mn}u_m \geq c_n \\ \max f = c_1x_1 + c_2x_2 + \dots + c_nx_n & \min g = b_1u_1 + b_2u_2 + \dots + b_mu_m \end{array} \right\}$$

Cu notațiile matriciale introduse în (1.3) la care se adaugă: $u = [u_1, u_2, \dots, u_m]$

cuplul format din cele două probleme de mai sus devine:

$$(P) \left\{ \begin{array}{l} Ax \leq b \\ x \geq 0 \\ \max f(x) = cx \end{array} \right. \quad (Q) \left\{ \begin{array}{l} uA \geq c \\ u \geq 0 \\ \min g(u) = ub \end{array} \right.$$

2) *Conservarea formei de prezentare se pierde atunci când se consideră duala unei probleme în formă standard.*

$$\left\{ \begin{array}{ll} \sum_{j=1}^n a_{ij}x_j = b_i \quad i = 1, \dots, m & \leftrightarrow \quad u_i \text{ f.r.s. } i = 1, \dots, m \\ x_j \geq 0 \quad j = 1, \dots, n & \leftrightarrow \quad \sum_{i=1}^m a_{ij}u_i \geq c_j \quad j = 1, \dots, n \\ \max f = \sum_{j=1}^n c_j x_j & \min g = \sum_{i=1}^m b_i u_i \end{array} \right\}$$

sau matricial:

$$(P) \begin{cases} Ax = b \\ x \geq 0 \\ \max f(x) = cx \end{cases} \quad (Q) \begin{cases} uA \geq c \\ u \in R^m (\text{f.r.s.}) \\ \min g(u) = ub \end{cases}$$

(f.r.s. \equiv fără restricție de semn!)

În mod analog se construiește duala formei standard în care funcția obiectiv se minimizează:

$$(P) \begin{cases} Ax = b \\ x \geq 0 \\ \min f(x) = cx \end{cases} \quad (Q) \begin{cases} uA \leq c \\ u \text{ f.r.s.} \\ \max g(u) = ub \end{cases}$$

Observație: De reținut este faptul că *dualele a două probleme de programare liniară echivalente sunt ele însele echivalente* adică au aceeași mulțime de soluții admisibile și aceleași soluții optime.

2.3 Teoreme de dualitate

Cu notațiile matriciale din (2.2) să considerăm cuplul de probleme în dualitate în formă canonică:

$$(P) \begin{cases} (\max) f(x) = cx \\ Ax \leq b \\ x \geq 0 \end{cases} \quad (Q) \begin{cases} (\min) g(u) = ub \\ uA \geq c \\ u \geq 0 \end{cases}$$

Teorema 2.3.1 Fie $\bar{x} = [\bar{x}_1, \bar{x}_2, \dots, \bar{x}_n]^T$ o soluție admisibilă a problemei (P) și $\bar{u} = [\bar{u}_1, \bar{u}_2, \dots, \bar{u}_m]$ o soluție admisibilă a problemei (Q). Atunci:

- 1) $f(\bar{x}) \leq g(\bar{u})$
- 2) Dacă $f(\bar{x}) = g(\bar{u})$ atunci \bar{x} este o soluție optimă a problemei (P) iar \bar{u} este o soluție optimă a problemei (Q).

Demonstrație: 1) Prin ipoteză $A\bar{x} \leq b$, $\bar{x} \geq 0$ și $\bar{u}A \geq c$, $\bar{u} \geq 0$. Deducem că $\bar{u}A\bar{x} \leq \bar{u}b$ și $\bar{u}A\bar{x} \geq c\bar{x}$ (nenegativitatea vectorilor \bar{x} și \bar{u} este esențială!) de unde:

$$f(\bar{x}) = c\bar{x} \leq \bar{u}A\bar{x} \leq \bar{u}b = g(\bar{u})$$

2) Dacă $f(\bar{x}) = g(\bar{u})$ și dacă \bar{x} nu ar fi soluție optimă a problemei (P) ar exista o soluție admisibilă \bar{x}' mai bună, adică $f(\bar{x}') > f(\bar{x})$. Rezultă inegalitatea $f(\bar{x}') > g(\bar{u})$ contrară celor demonstrate la punctul precedent. ■

Clasificarea cuplurilor de probleme de programare liniară în dualitate este făcută de următoarea teoremă:

Teorema 2.3.2 (Teorema fundamentală a dualității) Pentru un cuplu de probleme în dualitate una și numai una din următoarele situații este posibilă:

- 1) Ambele probleme au soluții admisibile; atunci ambele au soluții optime și valorile optime ale funcțiilor obiectiv coincid.
- 2) Numai una din probleme are soluții admisibile, iar cealaltă nu are; atunci problema compatibilă are optim infinit.
- 3) Nici una din probleme nu are soluții admisibile.

Simetria teoremei 2.3.2 nu constituie totuși un răspuns pentru reciproca teoremei 2.3.1. Specificăm acest lucru în mod expres pentru că în programarea neliniară el nu are loc.

Teorema 2.3.3 Dacă una din problemele unui cuplu de probleme în dualitate au soluție optimă atunci și cealaltă are și valorile optime ale funcțiilor obiectiv coincid.

Nu dăm demonstrația teoremei 2.3.2 deoarece pregătirile necesare depășesc cadrul impus acestei lucrări. Vom demonstra însă teorema 2.3.3 după ce vom prezenta metoda generală de rezolvare a problemelor de programare liniară.

Teorema 2.3.4 (Teorema ecarturilor complementare) Fie (P,Q) un cuplu de probleme canonice în dualitate:

$$(P) \begin{cases} Ax \leq b \\ x \geq 0 \\ \min f(x) = cx \end{cases} \quad Q \begin{cases} uA \geq c \\ u \geq 0 \\ \min g(u) = ub \end{cases}$$

Un cuplu de soluții admisibile (\bar{x}, \bar{u}) este un cuplu de soluții optime dacă și numai dacă:

$$\begin{cases} (\bar{u}A - c)\bar{x} = 0 \\ \bar{u}(b - A\bar{x}) = 0 \end{cases} \quad (2.3.1)$$

Demonstrație: Să presupunem relațiile (2.3.1) verificate de cuplul (\bar{x}, \bar{u}) :

$$\begin{cases} \bar{u}A\bar{x} - c\bar{x} = 0 \\ \bar{u}b - \bar{u}A\bar{x} = 0 \end{cases} \Rightarrow c\bar{x} = \bar{u}b \Rightarrow (\bar{x}, \bar{u}) \text{ este un cuplu de soluții optime în virtutea}$$

teoremei 2.3.1. Reciproc, să presupunem că (\bar{x}, \bar{u}) constituie un cuplu de soluții optime. Atunci $c\bar{x} = \bar{u}b$, în virtutea teoremei fundamentale a dualității și prin urmare:

$$(\bar{u}A - c)\bar{x} + \bar{u}(b - A\bar{x}) = 0$$

Deoarece \bar{x}, \bar{u} sunt soluții admisibile avem: $(\bar{u}A - c)\bar{x} \geq 0$, $\bar{u}(b - A\bar{x}) \geq 0$ și deci $(\bar{u}A - c)\bar{x} = 0$, $\bar{u}(b - A\bar{x}) = 0$ relații care arată că \bar{x}, \bar{u} verifică (2.3.1). ■

În notațiile secțiunii (2.2) relațiile matriciale (2.3.1) se pot scrie:

$$\begin{aligned} \sum_{j=1}^n \left(\sum_{i=1}^m a_{ij} u_i - c_j \right) x_j &= 0 \\ \sum_{i=1}^m u_i \left(b_i - \sum_{j=1}^n a_{ij} x_j \right) &= 0 \end{aligned}$$

Aceste relații - modulo admisibilitatea soluțiilor celor două probleme - sunt echivalente cu:

$$\begin{aligned} \left(\sum_{i=1}^m a_{ij} u_i - c_j \right) x_j &= 0 \quad j = 1, \dots, n \\ u_i \left(b_i - \sum_{j=1}^n a_{ij} x_j \right) &= 0 \quad i = 1, \dots, m \end{aligned}$$

Verificarea acestor egalități de către un cuplu de soluții admisibile $\bar{x} = [\bar{x}_1, \bar{x}_2, \dots, \bar{x}_n]^T$ și $\bar{u} = [\bar{u}_1, \bar{u}_2, \dots, \bar{u}_m]$ reprezintă deci o condiție necesară și suficientă de optimalitate.

Pe lângă formularea precedentă, teorema 2.3.4. mai are următoarea interpretare:

Cuplul (\bar{x}, \bar{u}) de soluții admisibile este un cuplu de soluții optime dacă și numai dacă verifică seturile de implicații:

$$\left\{ \begin{array}{l} \bar{x}_j > 0 \quad \Rightarrow \quad \sum_{i=1}^m a_{ij} \bar{u}_i = c_j \\ \sum_{j=1}^n a_{ij} \bar{u}_i < b_i \quad \Rightarrow \quad \bar{u}_i = 0 \end{array} \right. \quad \left\{ \begin{array}{l} \bar{u}_i > 0 \quad \Rightarrow \quad \sum_{j=1}^n a_{ij} \bar{x}_j = b_i \\ \sum_{i=1}^m a_{ij} \bar{u}_i > c_j \quad \Rightarrow \quad \bar{x}_j = 0 \end{array} \right.$$

Observație. Deși prezentată pe un cuplu de probleme canonice, teorema 2.3.4. este valabilă pentru orice cuplu de probleme în dualitate. Astfel pentru cuplul:

$$\left\{ \begin{array}{l} \max f = cx \\ Ax = b \\ x \geq 0 \end{array} \right. \quad \left\{ \begin{array}{l} \min g = ub \\ uA \geq c \\ u \text{ f.r.s.} \end{array} \right.$$

ele se reduc la: $(uA - c)x = 0 \Leftrightarrow \left(\sum_{i=1}^m a_{ij} u_i - c_j \right) x_j = 0 \quad j = 1, \dots, n.$

Și mai concret, considerăm cuplul din:

Exemplul 2.3.1

$$\begin{array}{l}
 \min f = 5x_1 - 2x_2 - x_3 \\
 6x_1 + 2x_2 - 3x_3 \leq 6 \\
 x_1 + 3x_2 + 2x_3 = 12 \\
 2x_1 - x_2 + 4x_3 \geq 4 \\
 x_1, x_2, x_3 \geq 0
 \end{array}
 \quad (P)
 \quad
 \begin{array}{l}
 \max g = 6u_1 + 12u_2 + 4u_3 \\
 6u_1 + u_2 + 2u_3 \leq 5 \\
 2u_1 + 3u_2 - u_3 \leq -2 \\
 -3u_1 + 2u_2 + 4u_3 \leq -1 \\
 u_1 \leq 0, u_2 \text{ f.r.s.}, u_3 \geq 0
 \end{array}
 \quad (Q)$$

Conform teoremei ecarturilor complementare, condiția necesară și suficientă pentru ca două *soluții admisibile* ale celor două probleme:

$$\bar{x} = (\bar{x}_1, \bar{x}_2, \bar{x}_3)^T \text{ și } \bar{u} = (\bar{u}_1, \bar{u}_2, \bar{u}_3)$$

să fie optime este satisfacerea relațiilor:

$$(5 - 6u_1 - u_2 - 2u_3)x_1 = 0 \quad (1)$$

$$(-2 - 2u_1 - 3u_2 + u_3)x_2 = 0 \quad (2)$$

$$(-1 + 3u_1 - 2u_2 - 4u_3)x_3 = 0 \quad (3)$$

$$(6 - 6x_1 - 2x_2 + 3x_3)u_1 = 0 \quad (4)$$

$$(2x_1 - x_2 + 4x_3 - 4)u_3 = 0 \quad (5)$$

O consecință importantă a teoremei ecarturilor complementare este faptul că rezolvarea unei probleme de programare liniară este echivalentă cu rezolvarea dualei sale în sensul că dacă se cunoaște soluția optimă a uneia din ele putem deduce relativ simplu soluția optimă a celeilalte. Pentru ilustrare vom

determina soluția optimă a problemei (P) din exemplul precedent știind că duala (Q) are soluția optimă u^* de componente: $u_1^* = 0$, $u_2^* = -\frac{9}{14}$, $u_3^* = \frac{1}{14}$.

Înlocuind u^* în (1) - (5) se constată că relațiile (2), (3), (4) sunt satisfăcute de orice valori numerice acordate variabilelor x_1 , x_2 , x_3 . În schimb din (1) și (5) obținem relațiile: $x_1 = 0$ și $2x_1 - x_2 + 4x_3 - 4 = 0$ care împreună cu restricția egalitate din (P) constituie un sistem liniar:

$$\begin{cases}
 x_1 & = & 0 \\
 2x_1 - x_2 + 4x_3 & = & 4 \\
 x_1 + 3x_2 + 2x_3 & = & 12
 \end{cases}$$

$$\frac{\partial V^*}{\partial b_i} = u_i^* \quad i = 1, \dots, m$$

(2.4.4)

Prin urmare prețurile duale optime ne arată cu cât se modifică venitul maxim V^* al firmei la o variație cu o unitate a disponibilului unei resurse.

Este important de reținut faptul că aceste concluzii rămân valabile numai în situația în care componentele vectorului b variază între anumite limite! În cazul general, atunci când se iau în considerare toate valorile posibile ale lui b , adică $b \in R_+^m$, funcția $V^*(b)$ este *subaditivă* și *pozitiv omogenă*. Aceasta înseamnă:

$$\begin{aligned} V^*(b + b') &\leq V^*(b) + V^*(b') & (\forall) b, b' \in R_+^m \\ V^*(tb) &= tV^*(b) & (\forall) t \geq 0, b \in R_+^m \end{aligned}$$

Reamintim că în baza teoremei ecarturilor complementare soluțiile optime x^* , u^* al problemelor (P) și (Q) satisfac relațiile:

$$x_j^* > 0 \Rightarrow a_{1j}u_1^* + a_{2j}u_2^* + \dots + a_{mj}u_m^* = c_j \quad (2.4.5)$$

$$a_{i1}x_1^* + a_{i2}x_2^* + \dots + a_{in}x_n^* < b_i \Rightarrow u_i^* = 0 \quad (2.4.5')$$

$$u_i^* > 0 \Rightarrow a_{i1}x_1^* + a_{i2}x_2^* + \dots + a_{in}x_n^* = b_i \quad (2.4.6)$$

$$a_{1j}u_1^* + a_{2j}u_2^* + \dots + a_{mj}u_m^* > c_j \Rightarrow x_j^* = 0 \quad (2.4.6')$$

(2.4.5) arată că dacă bunul G_j intră în combinația optimă atunci prețul său este egal cu partea din venitul maxim al firmei corespunzătoare resurselor încorporate într-o unitate din el.

(2.4.5') arată că dacă o resursă nu este prevăzută a se consuma în întregime - spunem că este *excedentară* - prețul său dual este 0. Această concluzie reprezintă versiunea liniară a legii cererii și ofertei - prețul unei mărfi pentru care oferta este mai mare decât cererea trebuie să scadă.

(2.4.6) arată că o resursă cu preț dual semnificativ trebuie consumată în întregime; creșterea cu o unitate a disponibilului aducând o creștere a venitului maxim conform (2.4.4).

(2.4.6') arată că dacă pentru un bun valoarea resurselor încorporate într-o unitate - valoare măsurată în prețurile duale optime - depășește prețul său atunci acesta nu intră în combinația optimală. Diferența $\sum_{i=1}^m a_{ij}u_i^* - c_j$ reprezintă

pierderea potențială de venit pe care firma o va înregistra dacă totuși decide realizarea unei unități din bunul j .

Condițiile (2.4.5),(2.4.5'),(2.4.6),(2.4.6') date de teorema ecarturilor complementare se mai numesc și *condiții de echilibru* de unde și numele de *prețuri de echilibru* dat uneori prețurilor duale optime.