

## 線形計画

3

以下の (i), (ii) に答えよ。ただし,  $a^T$  はベクトル  $a$  の転置を表す (行列の転置も同様)。

(i) 次の線形計画問題を考える。

$$\begin{array}{ll} \text{P:} & \text{minimize } c^T x \\ & \text{subject to } A^T x = b, \quad x \geq 0 \end{array}$$

ここで,  $A$  は  $n \times m$  定数行列,  $b$  は  $m$  次元定数ベクトル,  $c$  は  $n$  次元定数ベクトル,  $x$  は  $n$  次元変数ベクトルである。問題 P の双対問題の任意の最適解を  $w^*$  とする。次に, 問題 P の等式制約条件の右辺のベクトル  $b$  を  $\hat{b}$  で置き換えた線形計画問題を  $\hat{P}$  とし, その双対問題の任意の最適解を  $\hat{w}^*$  とする。不等式

$$(b - \hat{b})^T (w^* - \hat{w}^*) \geq 0$$

が成り立つことを示せ。なお, いずれの場合も, 双対問題は最適解をもつとする。

(ii) パラメータ  $y$  を含む次の線形計画問題を考える。

$$\begin{array}{ll} \text{P}(y): & \text{minimize } (c - By)^T x \\ & \text{subject to } A^T x \geq 0 \end{array}$$

ここで,  $A$  は  $n \times m$  定数行列,  $0$  は  $m$  次元ゼロベクトル,  $B$  は  $n \times l$  定数行列,  $c$  は  $n$  次元定数ベクトル,  $y$  は  $l$  次元パラメータベクトル,  $x$  は  $n$  次元変数ベクトルである。この問題  $P(y)$  の目的関数の最小値をパラメータ  $y$  の関数とみなして  $f(y)$  と書く。ただし, 問題  $P(y)$  が有界でないときは  $f(y) = -\infty$  とする。次に, 関数  $f(y)$  を非負象限上で最大化する問題

$$\begin{array}{ll} \text{Q:} & \text{maximize } f(y) \\ & \text{subject to } y \geq 0 \end{array}$$

を考える。この問題 Q の目的関数の最大値が 0 となるための必要十分条件は

$$\sum_{i=1}^m \lambda_i a_i + \sum_{j=1}^l \mu_j b_j = c$$

を満たす非負実数  $\lambda_1, \dots, \lambda_m, \mu_1, \dots, \mu_l$  が存在することである。このことを示せ。ただし,  $a_1, \dots, a_m$  は行列  $A$  の列ベクトル,  $b_1, \dots, b_l$  は行列  $B$  の列ベクトルを表す。