

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。

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

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。

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

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

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

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。