

# Гарантированная оценка точности для модельной задачи о рюкзаке с выпуклыми монотонными сепарабельными функциями

Емельянченко Н.С.

Кафедра информатики

Гомельский государственный технический университет имени Павла Осиповича Сухого

Гомель, Республика Беларусь

e-mail: natashait@gstu.by

**Аннотация**—Рассмотрена задача дискретной оптимизации – модельная задача о рюкзаке с выпуклыми монотонными сепарабельными функциями. Найдена гарантированная оценка точности градиентного алгоритма, реализованного на аппроксимационной решетке.

**Ключевые слова:** гарантированная оценка; градиентный алгоритм; у-множество; порядково-выпуклая функция

## V. ВВЕДЕНИЕ

Модельная задача о рюкзаке в классическом ее представлении относится к числу широко известных задач дискретной оптимизации. Основными сферами применения являются области планирования и управления экономическими, производственными и транспортными системами. В частности, следует отметить задачи объемного планирования для предприятий с единичным и мелкосерийным характером производства и задачи загрузки транспортных средств. Начиная с 60-70-х гг. XX века стали рассматриваться различные модификации задачи о рюкзаке. В частности, была изучена модель с дробными предметами и модель в многомерной постановке. Одновременно исследовались модели, где требование булевозначности переменных заменено требованием принадлежности их некоторому множеству неотрицательных целых чисел в ограниченном диапазоне [1]. Наиболее существенным шагом на пути расширения практической применимости ранцевых моделей стало исследование задачи о рюкзаке с нелинейными критериями, в частности, сепарабельными. Актуальность исследования предопределена широкой распространностью и важностью прикладных проблем, формулируемых в рамках задач ранцевого типа.

Проблемой решения задач данного типа является отыскание гарантированных оценок точности алгоритмов решений.

## VI. ПОСТАНОВКА ЗАДАЧИ

Введём некоторые обозначения. Под гарантированной оценкой погрешности градиентного алгоритма решения задачи понимают такое  $\varepsilon \geq 0$ , что

$$\frac{f(X^*) - f(X^g)}{f(X^*) - f(0)} \leq \varepsilon \quad (1)$$

или, если  $f(0) = 0$ , то

$$\frac{f(X^g)}{f(X^*)} \geq 1 - \varepsilon. \quad (2)$$

Гарантированную оценку точности называют достижимой, если неравенство (1) обращается в равенство.

$(D, \prec)$  – множество  $D$  с заданным на нём частичным порядком  $\prec$  (бинарное отношение) называется упорядоченным (сокращённо у-множеством) [2].

Пусть  $H$  – у-множество, функция  $f: H \rightarrow R$  называется порядково-выпуклой на  $H$ , если

$$f(y) \leq \frac{f(x) + f(z)}{2} \forall x, y, z \in H, x \prec y \prec z. \quad (3)$$

Для вывода оценок качества градиентных решений в [2] предложена следующая методика. Пусть  $f^*$  – оптимальное значение целевой функции. В силу соотношения

$$f(x^g) = \sum_{t=1}^k \Delta_t$$

нахождение гарантированной оценки погрешности градиентного решения сводится к вычислению

$$\min \sum_{t=1}^k \Delta_t, \quad \Delta_t = \frac{\Delta_t}{f^*}.$$

Величины  $\Delta_t$  – относительные приращения целевой функции (по отношению к оптимальному её значению) на каждой итерации алгоритма решения удовлетворяют некоторым условиям-неравенствам (как правило, становятся ограничениями в задаче).

Предлагается вывод гарантированных оценок градиентных алгоритмов для задачи о рюкзаке с монотонными сепарабельными функциями:

$$\sum_{i=1}^n f_i(X_i) \rightarrow \max, \quad (4)$$

$$\sum_{i=1}^n a_i(X_i) \leq B, \quad (5)$$

$$0 \leq X_i \leq H_i. \quad (6)$$

Основная идея подхода состоит в том, что приближённое решение строится на аппроксимационной решетке  $Z(\alpha)$ , которая строится по формуле

$$a_{i,\pm} = \max\{[\alpha \cdot a_i], a_i + 1\}. \quad (7)$$

Узлами такой решетки являются числа  $[\alpha]$ ,  $\alpha \geq 1$ , где  $[x]$  обозначает целую часть числа  $X$ ,  $i$  – целые неотрицательные степени числа  $\alpha$ .

## VII. Вывод гарантированной оценки точности

В случае  $\alpha = 1$  решетка  $Z(\alpha)$  совпадает с решеткой  $Z'$  и тогда предлагается реализация градиентного алгоритма с известной гарантированной оценкой  $\frac{1}{2}$  [2].

Исследуется поведение градиентных алгоритмов при  $\alpha > 1$ , реализованных на решетке  $Z(2^j)$ , для задачи (4) – (6), где  $f_i(0) = 0$ ,  $f_i(X_i)$  – неубывающие функции, и  $\alpha_i(X_i)$  – линейные функции. Таким образом, градиенты вычисляются только для значений  $X_i$ , которые являются степенями двойки. Алгоритм, строящий вектор градиентного типа полиномиальный.

Определим для каждой переменной  $x_i = 1, 2, \dots, n$  различные возможные значения:

$$S_i^{k_i} = \begin{cases} 0, & k_i = 0; \\ 2^{k_i-1}, & k_i = 1, 2, \dots, [\log_2 H_i]; \\ H_i, & k_i \geq [\log_2 H_i] + 1. \end{cases} \quad (8)$$

Будем считать, что  $f_i(X_i)$  – порядково-выпуклые функции для  $1 \leq i \leq n$ . Следующий алгоритм является градиентным с коэффициентом растяжения  $\frac{1}{\beta_i}$ .

Введём обобщённый градиент:

$$\Delta_i(x) = \begin{cases} \nabla_i^+ f(x) / \beta_i, & \text{если } 1 \leq i \leq n, x_i \leq 1_i; \\ 0, & \text{в остальных случаях.} \end{cases} \quad (9)$$

Алгоритм:

1. Полагаем  $b^0 = b$ ,  $x^0 = (0, \dots, 0)$ ,  $k = 1$ . Шаг 1. Находим индекс  $i_k$ , отвечающий большей величине  $\Delta_i(x^k)$ . Если  $\Delta_i(x^k) \leq 0$ , то переходим к п. 2. Иначе полагаем,  $x^k = x^{k-1} + e_{i_k}$ ,  $b^k = b^{k-1} - e_{i_k}$ . Если  $b^k > 0$ , то  $k = k + 1$ . Повторить шаг  $k$ .

2. Если  $b^{k-1} \geq 0$ , то  $x^g = x^{k-1}$ . Иначе в качестве  $x^g$  выбрать тот из векторов  $x' = x^k - x^{k-1}$ ,  $x'' = x^{k-1}$ , на котором достигается  $\max\{f(x'), f(x'')\}$ .

Лемма. Точка  $x^k$ , полученная на шаге  $k$  алгоритма, является решением в задаче (4) – (6) при условии, что  $ax^k = b$  [2].

Поскольку приближённое решение строится на аппроксимационной решётке (7), то гарантированная оценка алгоритма для задачи (4) – (6) равна  $\frac{1}{2\alpha}$ .

Пусть  $s$  – последний шаг итерационного процесса п.1 алгоритма, тогда по лемме либо в полосе  $\alpha \leq ax \leq b$ ,  $\alpha = ax^s$ , нет целых точек, либо  $\Delta_{i_s}(x^s) \leq 0$ , то  $x^s$  – решение задачи (4) – (6). Если эти условия не выполнены, то  $ax^s \geq b$ , и поэтому  $x^s$  – допустимый элемент в задаче (4) – (6) при  $b = ax^s$ . Тогда в силу леммы справедливо неравенство  $f(x^s) \geq f(x^*)$ , из которого следует, что

$$\begin{aligned} f(x') + f(x'') &= f(x^s - x^{s-1}) + f(x^{s-1}) = \nabla_i^+ f(x^{s-1}) + f(x^{s-1}) \geq \\ &\geq f(x^s) - f(x^{s-1}) + f(x^{s-1}) = f(x^s) \geq f(x^*). \end{aligned}$$

Отсюда и из (7) получаем, что

$$f(x^g) \geq (f(x') + f(x''))/2\alpha \geq f(x^*)/2\alpha.$$

Следовательно, при  $\alpha > 1$  гарантированная оценка точности алгоритма равна  $\frac{1}{2\alpha}$ .

Принцип вывода гарантированной оценки точности может быть использован при построении и обосновании новых субоптимальных алгоритмов для модельных задач дискретной оптимизации.

- [1] Ф. В. Аттетков, С. В. Галкин, В. С. Методы оптимизации: Учеб. для вузов / В.С. Зарубин, А.П. Крищенко. – 2-е изд., стереотип. – М.: Изд-во МГТУ им. Н.Э. Баумана, С. 70 – 83.
- [2] М. М. Ковалев. Матроиды в дискретной оптимизации. Изд. 2-е, стереотип. – М.: Едиториал УРСС, 2003. – С. 107 – 130.