

Nach Aufgabe 6.3 b) hat $P = \{x \in \mathbb{R}^n : x \geq 0, Ax \leq b\}$ dann eine Ecke, falls $P \neq \emptyset$.

Idee: Neues LP aufstellen, das eine offensichtliche Ecke hat, und dessen optimale Lösung eine Ecke von P liefert.

Neues LP: $\min \mathbf{1}^T y$ ($\mathbf{1} = [1, \dots, 1]^T$)

$$\begin{bmatrix} A & -I_m \\ -I_n & 0 \\ 0 & -I_m \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} \leq \begin{bmatrix} b \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$x \in \mathbb{R}^n, x \geq 0$$

$$y \in \mathbb{R}^m, y \geq 0$$

Offensichtliche Ecke: $\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^{n+m}$ mit

$$x = 0$$

$$y_j = \begin{cases} 0 & \text{falls } b_j \geq 0 \\ -b_j & \text{falls } b_j < 0 \end{cases} \quad j = 1, \dots, m.$$

Dann ist $\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \in P' = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} : Ax - y \leq b, x \geq 0, y \geq 0 \right\}$

und $\text{rang} \begin{bmatrix} A & -I \\ -I & 0 \\ 0 & -I \end{bmatrix}_{\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}} = n+m$.

Jetzt können wir den Simplexalgorithmus mit dieser Startecke anwenden, und finden eine optimale Ecke $\begin{pmatrix} x^* \\ y^* \end{pmatrix}$ von P' .

Fall 1: $\mathbf{1}^T \mathbf{y}^* > 0$. Dann gilt:

$\exists j : y_j^* > 0$ und $[A\mathbf{x}^* - \mathbf{y}^*]_j \leq b_j$. Da wir minimieren, heißt das: $\nexists \mathbf{x} \geq 0 : A\mathbf{x} \leq b$.

Also ist das ursprüngliche LP nicht lösbar.

Fall 2: $\mathbf{1}^T \mathbf{y}^* = 0$. Dann ist also $\mathbf{y}^* = 0$ und somit

$$A\mathbf{x}^* \leq b, \mathbf{x}^* \geq 0 \text{ und } \text{rang} \begin{bmatrix} A \\ -I \end{bmatrix}_{\mathbf{x}^*} = n,$$

also ist \mathbf{x}^* eine Ecke von P.

Zur Effizienz des Simplex-Algorithmus:

- + Sehr schnell bei vielen praktisch relevanten Eingaben
- + Sehr gute Implementierungen erhältlich (CPLEX, gurobi)
- Klee-Minty-Würfel (1972) ist ein Beispiel, dass der Algorithmus (mit der Wahl der nächsten Ecke wie hier beschrieben) exponentiell viele Schritte brauchen kann.
- + Spielman-Teng (2004): Falls an der Eingabe auf zufällige Weise leicht „gewackelt“ wird, dann ist der Algorithmus polynomisch. („smoothed analysis“)
- o Offen: Ist der maximale Abstand zwischen zwei Ecken immer polynomisch in n, m ?

§2 Grundlegendes zu Ellipsoiden

Def. 1: a) Eine Matrix $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ heißt positiv definit, falls $x^T A x > 0$ für alle $x \in \mathbb{R}^n \setminus \{0\}$. D.h. A ist positiv definit genau dann, wenn alle Eigenwerte $\lambda_1, \dots, \lambda_n$ von A positiv sind.

b) Sei $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ eine positiv definite Matrix und $x \in \mathbb{R}^n$. Dann ist

$$E(A, x) = \{y \in \mathbb{R}^n : (y - x)^T A^{-1} (y - x) \leq 1\}$$

das durch A und x definierte Ellipsoid.

Beispiel 2: $E(r^2 I_n, 0) = \{y \in \mathbb{R}^n : y^T \frac{1}{r^2} I_n y \leq 1\}$
 $= \{y \in \mathbb{R}^n : \frac{1}{r^2} \|y\|^2 \leq 1\}$
 $= \{y \in \mathbb{R}^n : \|y\| \leq r\} = r \cdot B_n$,

wobei $B_n = \{y \in \mathbb{R}^n : \|y\| \leq 1\}$ die n -dimensionale Einheitskugel ist.

Eigenschaften:

Hauptachsentransformation / Spektralzerlegung:

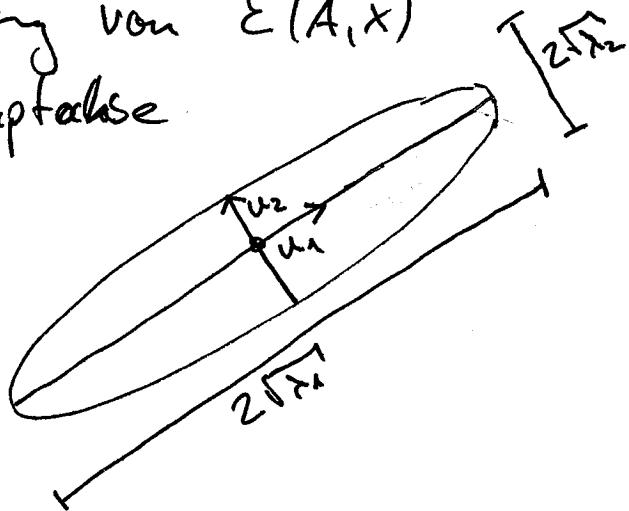
$$A = \sum_{i=1}^n \lambda_i u_i u_i^T, \text{ wobei}$$

$\lambda_1, \dots, \lambda_n > 0$ die Eigenwerte von A sind, und $u_1, \dots, u_n \in \mathbb{R}^n$ eine Orthonormalbasis aus den

entsprechenden Eigenvektoren.

→ u_i : Hauptachsenrichtung von $E(A, x)$

$2\sqrt{\lambda_i}$: Länge der Hauptachse



Def 3: Sei A positiv definit mit Spektralzerlegung

$A = \sum_{i=1}^n \lambda_i u_i u_i^\top$. Dann ist die Wurzel von A

definiert als $\sqrt{A^\top} = \sum_{i=1}^n \sqrt{\lambda_i} u_i u_i^\top$.

Satz 4: Es gilt

$$\text{vol}(E(A, x)) = \sqrt{\det A} \cdot \text{vol}(B_n),$$

wobei $\text{vol}(B_n) = \frac{\pi^{n/2}}{\Gamma(\frac{n}{2} + 1)}$ ist, mit $\Gamma(\frac{1}{2}) = \sqrt{\pi}$, $\Gamma(1) = 1$, $\Gamma(x+1) = x\Gamma(x)$ (für $x \in \mathbb{N}$).

Beweis: Da das Volumen durch Translationen nicht verändert wird, gilt $\text{vol}(E(A, x)) = \text{vol}(E(A, 0))$. $E(A, 0)$ ist das Bild von B_n unter der linearen Abbildung $\sqrt{A^\top}$, d.h. $E(A, 0) = \sqrt{A^\top} \cdot B_n$. Also:

$$\text{vol } \mathcal{E}(A, 0) = \int_{\mathcal{E}(A, 0)} 1 dx = \int_{B_n} 1 dx$$

Transformations-
Formel

$$= \det A' \cdot \int_{B_n} 1 dx = \sqrt{\det A'} \text{vol } B_n. \quad \square$$

Satz 5: Sei $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ pos. def., $x \in \mathbb{R}^n$, und $a \in \mathbb{R}^n \setminus \{0\}$, und

Setze $K = \mathcal{E}(A, x) \cap \{y \in \mathbb{R}^n : a^T y \geq a^T x\}$.

Dann ex. ein eindeutiges Ellipsoid



$\mathcal{E}(K)$ mit $K \subseteq \mathcal{E}(K)$ mit minimalem Volumen.

Es ist $\mathcal{E}(K) = \mathcal{E}(A', x')$ mit

$$A' = \frac{n^2}{n^2 - 1} \left(A - \frac{2}{n+1} b b^T \right), \quad x' = x + \frac{1}{n+1} b,$$

$$\text{wobei } b = \frac{1}{\sqrt{a^T A a}} A a.$$

Außerdem ist $\frac{\text{vol } \mathcal{E}(A', x')}{\text{vol } \mathcal{E}(A, x)} < e^{-\frac{1}{2(n+1)}} < 1$.

Beweis: Die Existenz des eindeutigen Ellipsoide $\mathcal{E}(K)$ erhalten wir, wenn wir uns für $\mathcal{E}(A, x) = B_n$ davon überzeugen, dass dies gilt. Dann können wir Satz 4 verwenden.

Das Nachrechnen ist elementar, aber fehleranfällig.

Def 6: $\mathcal{E}(K)$ heißt das Loewner-John-Ellipsoid von K .