

MAGYAR TUDOMÁNYOS AKADÉMIA
Számítástechnikai Központja

TÁJÉKOZTATÓ

9

BUDAPEST, 1963
DECEMBER

MAGYAR TUDOMÁNYOS AKADÉMIA
Számítástechnikai Központja

TÁJÉKOZTATÓ



BUDAPEST, 1963
DECEMBER

E szám munkatársai:

Dömölki Bálint, az MTA Számítástechnikai Központ
tudományos munkatársa

Frey Tamás kandidátus, az MTA SzK mb. igazgatója

Grätzer György kandidátus, az MTA SzK külső munkatársa

Kiefer Ferenc, az MTA SzK tudományos munkatársa

Kiss Imre, az MTA SzK tudományos munkatársa

Kornai János kandidátus, az MTA SzK tudományos
főmunkatársa

Németh Pál, az MTA SzK tudományos munkatársa

Révész György, az MTA SzK tudományos munkatársa

Tóth Imre, az MTA SzK tudományos munkatársa

Varga Dénes, az MTA SzK tudományos segédmunkatársa

Varga László, az MTA SzK külső munkatársa

A szerkesztés munkáját végezte:

Dancs István és

Szelezsán János

Sajtó alá rendezte:

Kanics Lászlóné

Felelős kiadó:

Frey Tamás

TARTALOMJEGYZÉK

A cikkek idegennyelvü rövid ismertetése	5
Varga László: Optikai rendszerek automatikus tervezése.	25
Grätzer György: Egy sakkfeladvány megoldó program	33
Révész György: Egy sokváltozós kiszabási feladat számítástechnikai problémáiról	41
Kiss Imre: Szabásterv visszavezetése a hozzárendelési problémára.	51
Frey Tamás-Kornai János : A magyar műszálgártás távlati fejlesztésének matematikai programozása.	79
Révész György-Tóth Imre: Adatrendező rutin elektronikus számológépre	97
Dömölki Bálint-Révész György: A szimbolikus cimeket fordító programról.	107
Varga Dénes-Révész György: A szuksessziv behatárolás módszere és alkalmazása az oroszról magyarra való gépi fordításban.	121
Németh Pál: A transzfluxor mint építőelem	147

A MAGYAR MŰSZÁLGYÁRTÁS TÁVLATI FEJLESZTÉSÉNEK MATEMATIKAI PROGRAMOZÁSA

Frey Tamás - Kornai János

A vizsgálat feladata egy új, most kibontakozó magyar iparág, a műszálipar legkedvezőbb strukturájának meghatározása. A program az 1975 évi termelés, export és import összetételét adja meg. A korlátozó feltételek lineárisak; közgazdasági tartalmuk: a hazai szükségletek, a végtermékek és az anyagok közötti technológiai arányosságok, a beruházási erőforrások korlátai, piaci korlátok. A minimalizálandó célfüggvény konkáv: figyelembe vesszük azt a tényt, hogy nagyobb üzem relatív megtakarításokkal jár. Tekintettel a konkáv minimalizálási feladat ismert nehézségeire, meg kellett elégedni az egzakt megoldás elfogadható megközelítésével. Az adatok egy részének bizonytalansága miatt kiegészítő sztochasztikus számításokat végeztünk.

A Magyar Tudományos Akadémia Számítástechnikai Központja a Nehézipari Minisztérium megbízásából számításokat végzett a magyar műszálipar 1965-75 évi távlati fejlesztési tervének meghatározására. A kutatást egy kollektíva végezte, amelyben résztvettek elméleti és gyakorlati közgazdászok, matematikusok és számítástechnikusok, vegyipari tervező mérnökök és külkereskedelmi szakértők.^{x/}

A többéves kutatás eredményeit részletes zárójelentés foglalja össze, ebben a rövid ismertetésben csupán a legfontosabb feladatokat írjuk le. A cikk első részében a modellt jellemezzük és a számítási metodika közgazdasági vonásait írjuk le, a második részben pedig az elektronikus gépen végzett számítások matematikai és számítástechnikai problémáival foglalkozunk.

^{x/} A kutatást Kornai János irányította. Az adatgyűjtést Verden Ferenc és Tardos Márton, a numerikus számításokat Frey Tamás vezette. Utóbbi dolgozta ki a konkáv programozásnál felhasznált eljárást. A Számítástechnikai Központ munkatársai közül Hajnal Andrásné és Tarlós Béla vettek részt a munkában; ezenkívül számos külső munkatárs működött közre.

1. A modell, a számítási metodika.

1.1. A változók és a feltételek.

Összesen 15 féle műszálipari termékkel foglalkoztunk /pl. nylon szál, terilén szál, orlon szál, valamint a szálak gyártásához felhasznált fontosabb anyagok/. Valamennyi termékkel kapcsolatban a következő választási problémák merültek fel:

- a/ Hazailag termeljük-e, vagy importáljuk?
- b/ Ha hazailag termeljük: kizárólag a hazai szükségletet fedezzük-e, vagy ezen felül termeljük exportra is?
- c/ Hazai termelés esetén milyen technológiával állítsuk elő a terméket?

A modellben összesen 61 változó szerepel; ezek közül 49 gazdasági tevékenységet - termelési, export és import tevékenységeket - reprezentál, a többi maradékváltozó.

A program az 1975 évi termelési, export- és import struktúrát írja elő, azaz a távlati tervidőszak végére elérendő állapotot. Az 1975-re vonatkozó termelési előirányzat magában foglal beruházási döntést is. Amennyiben az optimális program szerint 1975-ben egy 1965-ben még nem gyártott terméket kell előállítani, úgy ez azt jelenti; a közbelső időszakban el kell végezni az ehhez szükséges beruházásokat. Ha pedig az optimális programban nulla értékkel szerepel valamely már meglévő kapacitás üzemeltetését reprezentáló tevékenység, úgy ez a meglévő kapacitás leszerelését jelenti.

A programnak 26 feltételből álló lineáris feltételrendszert kell kielégítenie. A feltételek fő csoportjai:

1. Termékmérlegek /Hazai termelés + import = export + hazai szükséglet/. A hazai szükségletet ismertnek tételezzük fel.
2. A meglévő kapacitások korlátai.
3. A beruházási erőforrások korlátai.

4. Anyagellátási korlátok.

5. Export piaci korlátok.

1.2. A célfüggvény.

Az optimalizálási feladat: az 1975 évi kalkulatív költségek minimalizálása. A célfüggvény alakja:

$$f / \underline{x} / = \sum_{i=1}^{34} \left[P_i \left(\frac{x_i}{X_{oi}} \right)^{\delta_i} + R_i \left(\frac{x_i}{X_{oi}} \right)^{\gamma_i} + s_i x_i \right] + \sum_{i=35}^{49} t_i x_i$$

ahol

x_i = az i -edik változó értéke.

X_{oi} = az i -edik termelési változó feltételezett üzemenagysága. Ezzel az üzemenagysággal számoltak a tervezőmérnökök a műszaki költségadatok meghatározásánál.

A termelési változók száma 34.

P_i = a beruházási költségek után számított évi kamatterher, X_{oi} feltételezett kapacitás esetén.

R_i = évi bérköltség, X_{oi} feltételezett kapacitás esetén.

δ_i, γ_i = degressziós kitevők. Nagyságuk 0 és 1 között van. /A beruházási költségek kitevője többnyire 0,6-0,7 között van; a bérköltségeké 0,2-0,6 között/

s_i = az egy kapacitásegységre eső anyagköltség,

t_i = az importár, illetve negatív előjellel az exportár, a külkereskedelmi tevékenységeknél / $i=35, \dots, 49$ /.

Közismert, hogy a nagyüzem, a tömegtermelés jelentős gazdasági előnyökkel jár. Különösen erősen érvényesül ez a vegyiparban. Ezt vesszük figyelembe azáltal, hogy a költségek két leginkább degresszív elemét, a beruházási költségeket /illetve ezek kamatterhét/ és a bérköltségeket konkáv költségfüggvényként határoztuk meg. Ugyanakkor elfogadható egyszerűsítés a termelésben felmerülő anyagköltségek, valamint a külkereskedelmi kiadások és bevételek linearitásának feltevése.

A költségfüggvénynek ez a konkáv jellege számos nehézséget okozott a feladat számítástechnikai megoldásánál; vizsgálatunkban meg kellett elégednünk egy közelítő eljárás alkalmazásával, amelyet a cikk második része ír le. Ennek ellenére kitartottunk a konkáv költségfüggvény mellett, mert a költségdegresszió elhanyagolása közgazdasági szempontból torzította volna a számítás eredményeit. Ellenőrzésképpen a következő számítást végeztük:

Célfüggvényünket "linearizáltuk", majd meghatároztuk az így nyert lineáris programozási feladat exakt megoldását. Ezekután az optimális lineáris programra kiszámítottuk az eredeti konkáv célfüggvény értékét, s ezt összehasonlítottuk a nem-lineáris programozás során nyert legkedvezőbb célfüggvényértékekkel. A következők derültek ki.

1. A lineáris programozással nyert optimális program költsége kb. 3 %-kal magasabb, mint a közelítő nem-lineáris programozással nyert legkedvezőbb programé. A közgazdaságilag durvább egyszerűsítő feltevéseken alapuló, de matematikailag exaktabb eljárás eredménye távolabb marad a tényleges közgazdasági optimumtól, mint a matematikailag nem-exakt, közelítő jellegű, de közgazdaságilag pontosabb feltevéseken alapuló eljárás.

2. A lineáris modellel nyert program egyik jellegetessége, hogy szétaprózottabb, mint a nem-lineáris költségfüggvénnyel kapott program. Pl. mindkettő előírja nylon 6 selyem termelését, hazai szükségletre és exportra. A nem-lineáris modellel nyert program szerint ezt egyféle technológiával kell nyerni, míg a lineáris modellel nyert program szerint egyrészt "A", másik részét "B" technológiával.

Vagy egy másik példa: a nem-lineáris modellel nyert program szerint a régi viszkózskapacitást teljes egészében celofángyártásra kell koncentrálni, míg a másik, a lineáris modellel szerinti program a félkésztermék-kapacitást megosztja a celofán és a viszkóz-selyem termelése között. A két példa jól mutatja: a konkáv költségfüggvény sokkal erőteljesebben ösztönöz a termelés koncentrációjára.

A költségfüggvényben szereplő kitevőket az amerikai és nyugathémet petrokémiai szakirodalomban szereplő hasonló típusú költségfüggvényekből vettük. Ott ezeket az adatokat sok száz üzem statisztikai megfigyelésére alapozták. Célszerű lesz a jövőben ehelyett más módszert alkalmazni az adatok meghatározására. A magyar adottságoknak megfelelően a tervezőmérnökökkel ki kell dolgoztatni ugyanannak az üzemnek a költségadatait többféle üzemnagyságra. Ebből kell levezetni a költségfüggvény paramétereit.

Érdeemes még megemlíteni a költségfüggvény néhány más jellegzetes vonását:

1. Olyan kalkulatív költségeket számoltunk, amelyek nem a számítás idején fennálló 1962 évi állapotot, hanem a várható 1975 évi állapotot tükrözik. Széleskörű piacutatás és adatgyűjtés alapján előrebecsléseket dolgoztunk ki a várható export és importárakra. Hasonlóképpen nem a jelenlegi, hanem a jövőbeni bérekkel számolunk.

2. A hivatalos metodikától eltérő nagyságu kalkulatív kamatlábbal és kalkulatív devizaárfolyammal számoltunk: 10 %-os kamatlábbal, 60 Ft-os dollárárfolyammal. /Emellett a dollárárfolyammal paraméteres programozást végeztünk, amelyben a 30 és 70 Ft közötti intervallumon futtattuk végig a dollárárfolyamot./ Egy-egy programozáson belül szigorúan egységes devizaárfolyammal szá-

x/ A 2.1. szakaszban ezt a paraméteres programozási feladatot írjuk le.

moltunk minden exportbevételt és importkiadást, a műszálak, az anyagok és a gépek importját egyaránt.

3. Különbféle módszerekkel /többek között a népgazdasági ágazati kapcsolati mérleg segítségével/ figyelembe vesszük a műszálipari beruházásokkal együttjáró, más ágazatokban jelentkező ún. kapcsolódó /indirekt/ beruházásokat is. Viszont a hazai anyagokat nem termelői áron, hanem tisztajövedelemmentes reálköltséggel vesszük számba.

1.3. A bizonytalan adatok kezelése.

A hosszulejratu számításokban felhasznált adatok jelentős része szükségképpen bizonytalan. Különösen így van ez a műszáliparban, amelyben ezekben az években rendkívül gyors optikai fejlődés ment végbe. A bizonytalanságok tudatában eleve azt kértük a kutatásban közreműködő szakértőktől: a bizonytalan műszaki, költség- és külkereskedelmi adatokat "-tól-ig" formában adják meg, azaz egyetlen szám helyett egy intervallumot közöljenek becslésként. A becslésnek ez az egyszerű formája közel áll a gazdasági gyakorlat szokásos szemléletéhez. A "-tól-ig" becsléseket kétféle formában használtuk fel.

A/ Rögzített üzem nagyságok mellett meghatároztuk egy-egy tevékenység kalkulatív nyereséghányadát. Az alternatívákat a mutatószám szerint rangsoroltuk. Kétféle rangsort készítettünk: 1. "Pesszimista" rangsort. Itt a "-tól-ig" becslések pesszimista határértékét vettük alapul, vagyis költségadatoknál a magasabb, bevételi adatokkal az alacsonyabb értéket. 2. "Optimista" rangsor. Itt a "-tól-ig" becslések pesszimista határértékével számoltunk.

E kétféle rangsorolás módot adott bizonyos következtetésekre. Pl. meghatározhattuk; melyek azok az alternatívák, amelyek még pesszimista esetben is jobbak, mint más alternatívák optimista esetben. Az előbbieket dominálják az utóbbiakat. Vagy: melyek azok az alternatívák, amelyek pesszimista esetben is nyereségesek, illetve optimista esetben is veszteségesek. Az ilyen fajta elemzések módot adnak bizonyos szelekcióra: egyes alternatívák preferálására, mások határozott elvetésére.

B/ A "-tól-ig" becsléseket normális eloszlású valószínűségi változóként fogtuk fel.^{x/} Feltételeztük: 98 % a valószínűsége annak, hogy az adat "-tól-ig" tartományon belül marad. Ez, benyomásunk szerint, megfelelően tükrözi a becslést végző szakértők tényleges felfogását saját becsléseikről. A szakértők maguk sem állítják, hogy teljesen lehetetlen a "-tól-ig" tartomány túllépése; csupán azt gondolják: ennek valószínűsége igen kicsi. Valószínűbbnek tartják a középérték, illetve az ahhoz közel eső érték bekövetkezését, mint a két szélső értékét. Mivel becsléseik tárgyilagosak, egyformán valószínűnek tartják a középérték túllépését és az attól való elmaradást.

Feltételeztük továbbá, hogy a valószínűségi változók függetlenek egymástól; kivéve egyeseket - a világpiaci árakat - amelyek között korreláció van. Pl. korreláció van az egymást helyettesítő termékek ára között az anyag és belőle készült termék ára között stb.

Ily módon egy stochasztikus célfüggvényhez jutottunk. Számításainkban ezt a stochasztikus költségfüggvényt annak P biztonsági $Q_p(\underline{x})$ kvantilisével pótoltuk.

$$Q_p(\underline{x}) = C(\underline{x}) + \nu_p \sigma(\underline{x}),$$

ahol

Q_p = a stochasztikus költségfüggvény kvantilise, P biztonsági szint mellett.

$C(\underline{x})$ = a költségfüggvény középértéke.

ν_p = a biztonsági faktor. / $\nu_p = \Phi^{-1}(P)$, a standard normális eloszlás P-kvantilise. /

x/ A műszálipari programozásnál felhasznált stochasztikus modellt a kutatás első szakaszában Kornai János és Lipták Tamás dolgozta ki; a stochasztikus számítások elvégzésében Wellisch Péter működött közre.

$\sigma(\underline{x})$ = a sztochasztikus költségfüggvény szórása.

A P biztonsági szint /s ezzel együtt a ν_P biztonsági faktor/ a gazdaságpolitika biztonsági preferenciáit fejezi ki; a gazdasági vezetés magatartását a beruházási döntésben rejlő kockázattal szemben.

$\nu_P \sigma(\underline{x})$ -et bizonytalansági pönáléként foghatjuk fel, amely a középértékhez hozzáadódik. Ez a pönalé annél nagyobb, 1. minél nagyobb P, azaz minél magasabb a gazdasági vezetés biztonsági követelménye és 2. minél nagyobb σ , azaz minél bizonytalanabbak az adatok.

E költségfüggvény típus túl nehézkes ahhoz, hogy - jelenlegi adottságaink mellett - vállalkozhattunk volna a programozási feladat megoldására. Ehelyett megelégedtünk azzal, hogy 10 előre rögzített megengedett programra meghatároztuk e költségfüggvény értékét különböző biztonsági szintek mellett, az így kapott eredményeket hasonlítottuk össze. Mivel azonban ezt a 10 programot úgy határoztuk meg, hogy azok jellegzetes gazdaságpolitikai irányzatokat reprezentáljanak /pl. tiszta import, tiszta önellátás, extrém módon elért koncentráció stb./, a pusztá összehasonlítás is számos érdekes tanulsággal szolgált. Módot adott pl. egyes programok, ezen keresztül bizonyos gazdaságpolitikai irányzatok határozott támogatására, mások határozott elvetésére. >

1.4. A számítás gyakorlati eredményei.

Gyakorlati következtetéseink:

1. A hazai műszálipar fejlesztése célszerű, gazdaságos. Érdemes a hivatalos tervjavaslatokban eredetileg erre szánt beruházási keretet erre a területre fordítani.

2. Nem szabad törekedni autarkias irányzatra, a sokoldalú hazai szükségletek hasonlóan sokoldalú /s ezért szétaprózott/ hazai termeléssel való kielégítésére. Messzemenően ki kell használni a nemzetközi munkamegosztással, a külkereskedelemmel járó

előnyöket. Tehát aránylag kevésféle /lehetőség a hivatalos tervjavaslatok előirányzatainál is kevesebbféle/ terméket kell gyártani, de nagyobb mennyiségben, exportálva a felesleget és importálva a nem termelt cikkeket.

3. Nem a viszkóz, hanem a szintetikus szálak gyártását kell előtérbe helyezni. A meglévő viszkózgyári félkésztermék-előállító kapacitást teljes egészében a celofángyártás szolgálatába kell állítani.

4. Nem egyetlen számítást, hanem egész számítássorozatot végeztünk. Ezek során egyes alternatívák megítélése szilárdnak /szilárdan jónak, vagy szilárdan rossznak/ mutatkozott. Ezekkel kapcsolatban határozottan állást foglalhattunk, ami támpontot adhat a gazdasági vezetésnek a döntéshez. Meg kell azonban említeni: maradtak olyan alternatívák is, amelyekkel kapcsolatban nem vonhattunk le ilyen egyértelmű következtetéseket, ezek gazdaságosságát tovább kell vizsgálni.

5. A számítás során összesen 15-féle programot határoztunk meg. A legkedvezőbb ezek közül - kalkulatív költségfüggvényünkkel számolva - kb. 12 %-os megtakarítást mutat ki a hagyományos módszerekkel számított eredeti tervjavaslathoz képest. Ez a megtakarítás kerekén évi 800 millió Ft. Ha ennek a megtakarításnak csupán 10 %-a realizálható, akkor is egyetlen nap alatt megtérül matematikai programozási vizsgálatunk egész költsége.

2. A konvex programozási feladat megoldásának megközelítése

2.1. A probléma matematikai jellemzése

A műszálipari vizsgálat paraméteres optimalizálási feladatának értelmezési tartományát az

$$\underline{A} \cdot \underline{x} = \underline{b} ; \underline{x} \geq \underline{0}$$

lineáris mellékfelvételrendszerrel kielégítő és így egy konvex

poliédert kijelölő \underline{x} oszlopvektorok halmaza alkotja, a célfüggvény

$$f/\underline{x}/ = \underline{c}^* \cdot \underline{x} + \sum_i d_i x_i^{\delta_i} + \sum_i g_i x_i^{\gamma_i} + \lambda/h^* \cdot \underline{x} + \sum_i j_i \cdot x_i^{\delta_i} / = \min$$

alaku - ahol λ adott tartományban folyamatosan változó paraméter, /közgazdaságilag: a dollárárfolyam/ a $/d_i/$, $/g_i/$, $/j_i/$, $/\delta_i^*/$ és $/\gamma_i^*/$ sorvektorok pedig nem negatívak és mindegyik exponens kisebb egynél. Tekintettel arra, hogy a λ paraméter szóbajövő értéktartománya kielégíti a $0 < \lambda_1 \leq \lambda \leq \lambda_2$ feltételt, a \underline{c}^* és \underline{b}^* sorvektoroknak pedig van pozitív komponense, ezért az $\underline{x} \geq \underline{0}$, feltétel következtében az értelmezési tartományt kijelölő konvex poliéder felületén /sőt, a belsejében is/ teljesül a $\text{grad } f \neq \underline{0}^*$ reláció. Emellett az értelmezési tartományba eső \underline{x}_1 és \underline{x}_2 vektorokat összekötő

$$\underline{x}/t/ = \underline{x}_1 + t / \underline{x}_2 - \underline{x}_1 /$$

egyenesnek a $0 \leq t \leq 1$ szakaszát tekintve rögzített λ - paraméter mellett, azonnal belátható, hogy amennyiben van olyan t_0 , ahol a

$$\text{grad } f \cdot / \underline{x}_2 - \underline{x}_1 / = 0$$

feltétel teljesül és itt az $f[\underline{x}/t/]$ függvénynek lokális extrémuma van, akkor az csak lokális maximum lehet. Valóban

$$\frac{d^2 f[\underline{x}/t/]}{dt^2} = \sum_i^* d_i \delta_i / 1 - \delta_i / \frac{/x_{2i} - x_{1i}/^2}{[x_{1i} + t/x_{2i} - x_{1i}/]^2 - \delta_i} - \sum_i^x g_i \gamma_i / 1 - \gamma_i / \frac{/x_{2i} - x_{1i}/^2}{[x_{1i} + t/x_{2i} - x_{1i}/]^2 - \gamma_i}$$

$$-\lambda \sum_i^x j_i \delta_i / 1 - \delta_i / \frac{(x_{2i} - x_{1i})^2}{[x_{1i} + t/x_{2i} - x_{1i}]^2 - \delta_i}$$

alaku - ahol a summajel feletti csillag arra utal, hogy csak olyan i -kre kell összegezni, amelyekre $x_{2i} - x_{1i} \neq 0$ teljesül.

$\frac{d^2 f}{dt^2}$ így feltétlenül negatív minden szóbajövő $0 \leq t_0 \leq 1$ -re, feltéve, hogy az összeg nem üres. Utóbbi esetben viszont x_1 -nek és x_2 -nek csak olyan rendezői különbözhetnek egymástól, amelyekhez tartozó d_i , g_i és j_i rendezők zérussal egyenlők - ekkor pedig, ha van olyan t_0 , amelyre $\text{grad } f \cdot /x_2 - x_1/$, zérus, akkor a skalárszorzat azonosan zérus, és így $f[x/t/]$ állandó, az egyenes $[0,1]$ szakaszán. Mindebből következik, hogy amennyiben az $f/x/$ célfüggvény az értelmezési tartományt alkotó poliéderlapok valamelyikén nem konstans értékű, akkor minimumát valamelyik csúcsponton is felveszi. Az optimalizálási feladat megoldásánál elegendő tehát az értelmezési tartományt alkotó konvex poliéder csúcspontjait tekinteni.

A fenti vizsgálatból azonban az is látható, hogy előfordulhat az az eset is, hogy az értelmezési tartományt alkotó konvex poliéder csúcspontjait tekintve csak, közülük többen is felveszi "szigoru" minimumát a célfüggvény - abban az értelemben, hogy valamennyi szomszédos csúcspontban határozottan nagyobb értékű az extremalizálandó függvény - s e "szigoru" minimumok értéke nem azonos. Amennyiben tehát a feladat megoldása céljából a szokásos szimplex eljárást a célfüggvény alakjának megfelelően módosítva alkalmazzuk - azaz az értelmezési tartományt alkotó konvex poliéder egyik csúcspontjától elindulva egy olyan szomszédos csúcspontra térünk át, amelyben a célfüggvény értéke határozottan kisebb - /esetleg a szomszédos csúcspontok közül azt is kiválaszthatjuk, amelyben a célfüggvény értéke a lehető legkisebb/ -, akkor az eljárás befejeztével mindenesetre egy, a

fenti értelemben lokális minimumot biztosító csúcsponthoz jutunk. Nem biztos azonban, hogy megtaláltuk a feladat keresett megoldását. Minthogy azonban minden más út számítástechnikailag elérhetetlen volt, jelenleg a feladat megoldásánál ezt választottuk, de olyan módosításokkal, amelyek elég plauzibilissá tették, hogy a legjobb "lokális" minimumot sikerült megtalálni.

Az alábbiakban röviden vázoljuk azt a számítástechnikát, amelyet a módosított szimplex eljárás során alkalmaztunk, majd ismertetjük azokat a kiegészítéseket, amelyekkel a talált "lokális" minimum és a keresett megoldás egybeeső voltának plauzibilitását növelni igyekeztünk.

2.2. Az alkalmazott szimplex-technikáról

A pillanatnyi szimplex tábla baloldali része az egységmatrix - amelyet természetesen nem érdemes tárolni a gépi memóriában. A célfüggvény lineáris részében szereplő q^x/s ugyanígy a h^x/s sorvektor rendezőit meghatározott sorszámú rekeszekben, megfelelően normálva, és első hat bitjükben az azonosításukat lehetővé tevő sorszámmal ellátva, abban a mindenkori sorrendben tároljuk, ahogy a szimplextábla oszlopai megkívánják. Így az egységmatrix-rész oszlopvektoraihoz tartozó indexek a q^x sorvektor első rendezőinek sorszámából megállapíthatók. A szimplex tábla további oszlopvektorai, sorfolytonosan, egy-egy normálófaktorról együtt vannak tárolva; a tárolt α_{ij} elemekből ill. α_j normálófaktorokból a szimplextábla i -edik sorának és $m+j$ -edik oszlopának / m az egységmatrix dimenziója/ eleme így számítható:

$$a_{i,j+m} = \frac{\alpha_{ij}}{\alpha_j}$$

Egy-egy bázisvektor cseréje után a tárolt oszlopvektorok normálása úgy történik, hogy a maximális abszolút értékű elemet /beleértve az oszlop normálófaktorát is/ $\left(\frac{1}{\sqrt{2}} - \varepsilon\right)$ -ra normáljuk / ε a legalacsonyabb helyértéket jelöli/ az oszlop valamennyi elemének végigszorozása révén.

Ezután meghatározzuk, hogy az első, második, stb. - a bázisban benn nem levő - oszlopvektornak a bázisba történő bevonása esetén melyik elemét kell generáló elemnek választani. Ehhez a

$$\min_i \frac{\beta_i}{\alpha_{ij}}; \alpha_{ij} > 0$$

ill. az $\alpha_{ij} \beta_i - \alpha_{i^*j} \beta_{i^*} > 0; \alpha_{ij} > 0 \quad /i^* = 1; 2; \dots; m, \alpha_{i^*j} > 0$

feltételt kielégítő i indexet kell meghatározni /fixpontos gépen, a normálásra tekintettel, utóbbi biztosan számítható/, ahol

$$b_i = \frac{\beta_i}{\beta}$$

a szimplex táblához tartozó csucsponti vektor megfelelő rendezője. i , ill. a_{ij} és β_i ismeretében könnyen számítható tet- szőleges célfüggvény esetén utóbbi megváltozása, ha az $m+j$ -edik vektort vonjuk be az i -edik helyett a bázisba. E változás gépi számítása kissé nehézkes, mert fixpontos módszerrel általában nem megy.

Amennyiben a probléma nem tartalmaz paramétert, csak azokat az adatokat tároljuk a memóriában, amelyek olyan báziscserékhez tartoznak, amelyeknél a célfüggvény megváltozása negatív. Ha azonban a probléma paramétert is tartalmaz, minden olyan lehetséges báziscserénél, amelynél a pillanatnyi paraméterérték mellett pozitív lenne a célfüggvény növekménye, kiszámítjuk a paraméter azon értékét, ahol a növekmény zérus, s közülük azt, amely a jelenlegi paraméterértékhez legközelebb, a változásnak megfelelő irányba és a tekintett intervallumba esik, szintén tároljuk.

Végighaladva ily módon valamennyi oszlopon megvizsgáljuk, hogy a pillanatnyi paraméterértéknél találtunk-e olyan báziscserét; amely a célfüggvény értékét csökkenti. Ha igen, akkor kiválasztjuk közülük az egyiket /pl. véletlenszerűen, vagy azt, amely a célfüggvény értékét maximálisan csökkenti/. Ha nem, ak-

kor a tekintett szimplextábla közvetlenül szolgáltatja a tekintett paraméterértéknél a lokális minimumhoz tartozó csúcspontot és a minimum értékét, amelyek jellemző adatait a gép kinyomtatja. Ezután a paraméterértéket az imént meghatározott legközelebbi értékre változtatjuk. Mindkét esetben végrehajtjuk ezután a báziscsere megkövetelte változtatást a szimplextáblában, amely a normálások és normálófaktorok megválasztása következtében egyszerűen, fixpontos műveletekkel végrehajtható; és pedig az új tábla elemei így határozhatók meg:

$$\tilde{\alpha}_{rs} = \alpha_{rs} \alpha_{ij} - \alpha_{is} \alpha_{rj}; \quad \tilde{\alpha}_s = \alpha_s \cdot \alpha_{ij}$$

ill.

$$\tilde{\beta}_s = \beta_s \alpha_{ij} - \beta_j \alpha_{rs}; \quad \tilde{\beta} = \beta \cdot \alpha_{ij}$$

ha $r \neq i$ és $s \neq j$

továbbá

$$\tilde{\alpha}_{rj} = -\alpha_{rj} \quad \text{és} \quad \tilde{\alpha}_j = \alpha_{ij}, \quad \text{ha } r \neq i$$

$$\tilde{\alpha}_{is} = \alpha_{is} \quad ; \quad \tilde{\alpha}_{ij} = \alpha_{j^*}$$

Megemlítjük, hogy az M-3 gépen memóriatakarékossági szempontok alapján és arra való tekintettel, hogy az δ_i és γ_i exponensek csak két értékes jegyre pontosan voltak ismeretesek, a célfüggvény megváltozása, ill. értéke kiszámításánál a felmerülő

$$\alpha^\delta$$

alaku hatványmennyiségeket az alábbi módon számítottuk:

$$\alpha^\delta = \prod_{i; \delta^{(i)}=1} \sqrt[i]{\alpha},$$

ahol is $\delta^{(i)}$ a $0 < \delta < 1$ feltételnek elegendő kitevő bináris előállításában a i -edik szanzegyet jelöli. Megjegyezzük továbbá, hogy minden olyan számológépen, ahol a négyzetgyökvonás huzalozott alapművelet, a fenti számítási mód adja a legkedvezőbb időstatistikát az exponenciális függvény számításához.

Megjegyezzük továbbá, hogy nem-lineáris célfüggvény esetén azok a paraméterértékek, amelyeket a fentebb ismertetett módon

számítunk, nem adják meg azokat a pontokat, ahol a két különböző megoldásnak megfelelő programok "váltják" egymást, azaz amelytől kezdve az egyik ill. a másik program "szigorú" minimumot vesz fel. Minthogy azonban a paramétertől a tekintett feladattípus esetén lineárisan függ a célfüggvény, elegendő mindegyik program értékét két különböző paraméterértéknél meghatározni. Ily módon ismeretessé válik a tekintett programok célfüggvényértékének a paramétertől függő változását ábrázoló egyenes, s ezen egyenesek kijelölik az alsó burkolót, ill. a megfelelő metszéspontokat, ahol az egyes optimális programok "váltják" egymást.

2.3. A minimalizálandó függvény konkáv jellegéből adódó problémákról

Egyes rögzített paraméterértékeknél - azoknál, amelyek a paraméteres programozás szempontjából lényegesebb kitűzött értékek - igyekeztünk a lehető legvalószínűbbé tenni, hogy a megtalált lokális szélsőértéket biztosító poliéder csúcspontban megtaláltuk az optimalizálási probléma megoldását is. E célból két különböző eljárást is alkalmaztunk. Az elsőt, amelyet a "véletlen séta" módszerének nevezünk, a következő módon hajtottuk végre: kiindulva a szimplex egy alkalmas - tehát a tekintett, rögzített paraméterértéknél még lokális szélsőértéket sem biztosító - csúcspontjából, kiválasztottuk mindazon lehetséges, a bázisba bevonható vektorokat, amelyeknek a bevonása a célfüggvény csökkenésével jár. Közülük egyetlen eloszlású véletlen számtáblázat segítségével választottuk ki minden egyes lépésben azt a vektort, amelyet a bázisba ténylegesen bevontunk. Ezt az eljárást mindaddig folytattuk, amíg lokális extrémumot biztosító poliéder-csúcsponthoz nem jutottunk. Az eljárást ugyanabból a kiinduló bázisból többször megismételtük. Természetesen ez az eljárás csak akkor vezethet el - elég gyakori próbálkozás után - az optimalizálási probléma tényleges megoldásához, ha a poliéder kiindulásul választott csúcspontja olyan, hogy abból szomszédos és állandóan csökkenő célfüggvényértékű csúcspontokon keresztül legalább egy út vezet a megoldást jelentő csúcspontig. Közgazdasági megfontolásokból következtetünk arra, hogy

az általunk kiindulásul választott csúcsponton a célfüggvény értéke elég nagy /közel van a lehetséges maximumhoz/ és így valamennyi szóba jövő lokális minimumot biztosító csúcspontoz legalább egy út vezet.^{x/} Az említett kísérletet többször lefolytatva végül is azt a csúcspontot választottuk ki, amelyen a célfüggvény értéke a lehető legkisebb volt. /Érdekesség kedvéért megemlítjük, hogy a konkrét modell kapcsán a szóbanforgó, "véletlen séta"-tipusu eljárással három lokális minimumot is találunk - jelentősen eltérő célfüggvény-értékkel./ A "véletlen séták" segítségével ilymódon kiválasztott és optimálisnak tekinthető programot azután egy másik eljárással további vizsgálatoknak vetettük alá. Ezen eljárás lényege a következő:

A költségfüggvény nem lineáris részét - újból hangsúlyozzuk, hogy a paraméteres programozás eredeti, közgazdasági értelemmel bíró paramétere mindkét eljárás során rögzítve van - a kísérlet céljait szolgáló változtatható szorzófaktorral láttunk el, amelyet a továbbiakban kísérleti paraméternek fogunk nevezni. E kísérleti paraméter egységnyi értéke éppen azt fejezi ki, hogy az eredeti célfüggvényt tekintjük az eredeti paraméter adott, rögzített értéke mellett. /Ehhez tehát a "véletlen séták" módszerével már kikerestünk egy optimálisnak látszó, lokális minimumot biztosító csúcspontot; az e csúcspontnak megfelelő bázisból indítjuk a kísérletet./ Az a tény, hogy a választott kísérleti paraméter egységnyi értékénél a választott megoldás lokális minimumot biztosít, abban tükröződik, hogy a célfüggvénynek az adott csúcsponton átmenő akvipotenciális felülete a szóbanforgó poliédert vagy egyáltalán nem metszi másutt /ez esetben a lokális minimum egyszersmind az optimalizálási feladat megoldása is/, vagy ha igen, akkor sem metszi az adott csúcspontból kiinduló kétdimenziós élek /amelyek tehát a szomszédos csúcspontokhoz vezetnek/ egyikét sem ezen akvipotenciális felület. A választott kísérleti paraméter növelése /tekintettel arra, hogy a célfüggvény nem-lineáris részében valamennyi együttható pozitív/ geometriailag egyfelől azt jelenti, hogy a célfüggvény valamennyi ekvipotenciális felületének a görbültségét növeljük, másfelől pedig azt, hogy a tér rögzített pontjában a célfüggvény értéke nő -

x/ Ilyen kiinduló pont pl.: valamennyi szükséglet kielégítése importból.

azaz a lokális minimumot biztosító kiinduló bázison átmehő ekvipotenciális felületek a segédparaméter növelésével egymás után behatolnak a poliéder belsejébe. Amint a kísérleti paraméter értéke oly nagyra nő, hogy az ennek következtében egyre erősebben görbülő ekvipotenciális felületek közül a választott bázisponton átmenő felület a szóbanforgó csucspontból kiinduló kétdimenziós élek valamelyikével már metszésbe kerül, ezt a tényt a program azzal jelzi, hogy a szóbanforgó kísérleti paraméterérték elérésekor a kiindulási bázist már nem tartja optimálisnak. /A tényleges végrehajtás - mint azt a fentebbiekben láttuk - egyszerűen úgy történik, hogy egy lépésben meghatározzuk a kísérleti paraméter azon minimális - egynél nagyobb - értékét, amikor az a jelenség be következik./ Elvégezve azt a báziscserét, amelyet a tekintett ekvipotenciális felületnek valamely szomszédos csucsponton való áthaladása indukál, az így kapott program általában nem biztosít lokális minimumot, hiszen legtöbb esetben e két szomszédos csucsponton áthaladó ekvipotenciális felület ténylegesen be is hatol a csucspontok egyikénél a poliéderbe. Ezért a kísérleti paraméter szóbanforgó értékének rögzítésénél általában néhány további vektornak a bázisba való bevonása lehetségessé válik - mindaddig, míg a kísérleti paraméter adott értékénél el nem érünk egy újabb lokális minimumhelyre. Eközben állandóan figyeljük, hogy az így kapott csucspontokban a kísérleti paraméter egységnyi értékénél mekkora a célfüggvény értéke. Ha azt tapasztaljuk, hogy valahol kisebb, mint az eredeti kiindulási bázisnál volt, akkor visszaváltoztatjuk a kísérleti paraméter értékét egységre és megvizsgáljuk, hogy így is minimumot biztosít-e a szóbanforgó csucspont. Ha nem folytatjuk az extremalizálást, amelynek befejeztével egy olyan újabb lokális minimumot biztosító csucspontot találunk, amelyben a célfüggvény értéke kisebb, mint a kiindulási bázisban volt. Ha azonban ez az eset nem következik be, akkor a szóbanforgó kísérlet elvégzése után ismét az eredeti bázisra térünk vissza. Ezen kívül meghatározzuk azt a legelső nem-lineáris célfüggvény együtthatót, amelyhez tartozó oszlopvektor a kísérleti paraméter növelése során először került be a bázisba. Az ezen oszlopvektornak megfelelő nem-lineáris együtthatókat a következő kísérletnél kizárjuk a kísérleti paraméter hatása alól - azaz a szó-

banforgó koordinátatengely irányában a következő kísérletnél már nem változtattunk az ekvipotenciális felület görbületségén. Ez után a **szőbanforgó** kísérletet - amit a célfüggvény görbitése módszerének nevezhetünk - a megmaradt nem-lineáris változók segítségével mindaddig folytatjuk, míg valamennyi nem-lineáris változó ki nem került a kísérleti paraméter hatásköréből. Mindezek elvégzése után igen nagy valószínűséggel egybeesik az általunk megtalált és optimális lokális minimumot biztosító csúcspont a feladat megoldásával.

Az eredeti - tulajdonképeni - paraméter teljes értéktartományában természetesen nem lehetett a fenti kísérleteket mindenütt elvégezni. Ezért arra szorítkoztunk, hogy a paraméter leglényegesebb értékénél $x/$ a fenti módon igen nagy biztonsággal igyekeztünk megállapítani a minimális célfüggvényértéket biztosító csúcspontot és ezután a paraméter ezen értékéből kiindulva először felfelé, majd visszafelé /az eredetileg megadott értékhatárokon kissé túlmenve/ változtattuk a paraméter értékét. Ezt a változtatást azonban csak akkor fejeztük be, amikor két ellentétes irányu változtatás után a paraméter valamelyik értékénél azonos optimumot biztosító csúcsponthoz jutottunk. Az eredeti paraméter változtatása ugyanis bizonyos értelemben megegyezik azzal a kísérleti programmal, amit e "célfüggvény görbitése módszerének" nevezünk és így előfordulhat /és a konkrét feladattal ténylegesen elő is fordult/, hogy a paraméter értékét különböző irányokban változtatva nem azonos programhoz jutottunk azonos paraméterérték-intervallumokban, hanem az optimum értéke a változtatás során javult. Új eredmény csak akkor nem várható, ha egy adott paraméter-értéket ellentétes irányban közelítve meg, mint az előző alkalommal. ugyanahhoz a programhoz jutunk.

Befejezésül megemlítjük még, hogy a fentebb említett és az un. "kétszintű" tervezés-modellekre $x/$ kidolgozott módszerek egyesítésével olyan programozási módszer kidolgozására törekszünk, amelynek segítségével biztosan el lehet jutni a fentihez hasonló konkáv programozási feladatoknál az optimalizálás megoldását jelentő abszolút minimumot biztosító csúcsponthoz.

$x/$ Gyakorlatilag: 60 Ft-os dollárárfolyamnál.

$x/$ Lásd Kornai - Lipták T.: "Kétszintű tervezés" (MTA Számítástechnikai Központ, 1962.)