

# Some Results on Solving a Class of Stochastic Mathematical Programs with Complementarity Constraints\*

Yuwen Huang, Guihua Lin

School of Mathematical Sciences, Dalian University of Technology, Dalian  
Email: s200511021@163.com, lin\_g\_h@yahoo.com.cn

Received: Jul. 16th, 2012; revised: Jul. 24th, 2012; accepted: Aug. 25th, 2012

**Abstract:** This paper considers a class of stochastic linear programs with linear complementarity constraints (SLPCC). We first transform the SLPCC into a stochastic linear programming problem under some conditions. Then, we suggest a sampling average approximation method to solve the SLPCC and establish its convergence analysis. We finally report some preliminary numerical results.

**Keywords:** Stochastic Mathematical Program with Complementarity Constraints;  $P/Z$  Matrix; Sample Average Approximation; Convergence

## 求解一类随机互补约束数学规划问题的若干结果\*

黄玉文, 林贵华

大连理工大学数学科学学院, 大连  
Email: s200511021@163.com, lin\_g\_h@yahoo.com.cn

收稿日期: 2012年7月16日; 修回日期: 2012年7月24日; 录用日期: 2012年8月25日

**摘要:** 本文研究一类带有线性互补约束的随机线性优化问题(SLPCC)。我们首先在一定条件下将该 SLPCC 转化成随机线性规划, 然后提出一种求解 SLPCC 的抽样平均逼近方法, 并给出了相关的收敛性分析。最后, 我们给出了初步的数值试验结果。

**关键词:** 随机互补约束数学规划问题;  $P/Z$  矩阵; 抽样平均逼近; 收敛性

### 1. 引言

互补约束数学规划问题(MPCC)即如下优化问题:

$$\begin{aligned} \min & f(x, y) \\ \text{s.t.} & (x, y) \in D, \\ & y \geq 0, G(x, y) \geq 0, y^T G(x, y) = 0, \end{aligned}$$

其中  $D$  是  $R^{n+m}$  中的子集,  $f$  与  $G$  分别是  $R^{n+m}$  到  $R$  和  $R^m$  的映射。MPCC 在工程设计、双层规划等方面有着广泛应用, 在过去的几十年中, 人们从理论、算法、应用等方面对 MPCC 进行了深入的研究, 参见文献[1-4]。当  $f(x, y) = c^T x + d^T y$ ,  $D = \{(x, y) | Ax \leq b\}$  时, MPCC 变成如下带有互补约束的线性优化问题(LPCC):

\*资助信息: 本文获国家自然科学基金项目(项目编号 11071028)资助。

$$\begin{aligned}
 & \min c^T x + d^T y \\
 & \text{s.t. } Ax \leq b, \\
 & \quad y \geq 0, p + Nx + My \geq 0, \\
 & \quad y^T (p + Nx + My) = 0,
 \end{aligned} \tag{1}$$

其中  $p, d \in R^m$ ,  $c \in R^n$ ,  $b \in R^l$ ,  $A \in R^{l \times n}$ ,  $M \in R^{m \times m}$ ,  $N \in R^{m \times n}$ 。关于其研究可参见文献[1,7-8]。

**定义 1.1**<sup>[9]</sup> 设集合  $S \subseteq R^m$ , 如果对任意的  $x \in S$  均有  $x \geq v$ , 则称  $v$  是  $S$  的下界。如果进一步还有  $v \in S$ , 则称  $v$  是  $S$  的最小元素。

文献[7]通过引入最小元素的方法将 LPCC 的线性互补约束在  $M$  为  $P_0$  和  $Z$  矩阵的条件下转化成凸的隐式函数, 进而将 LPCC 转化成如下凸规划问题:

$$\begin{aligned}
 & \min c^T x + d^T y(x) \\
 & \text{s.t. } Ax \leq b, x \in X, \\
 & \quad y(x) = \arg \min \{h^T y \mid p + Nx + My \geq 0, y \geq 0\},
 \end{aligned}$$

其中  $d > 0$ ,  $h > 0$ ,  $X = \{x \mid y \geq 0 \text{ s.t. } p + Nx \geq -My\}$ 。特别地, 对给定的  $x \in X$ ,  $y(x)$  是 LPCC 的线性互补约束的最小元素解, 且  $y(x)$  是从  $X$  到  $R_+^m$  的凸函数。进一步, 当  $M$  是  $M$ -矩阵时, LPCC 可转化成如下线性规划问题:

$$\begin{aligned}
 & \min c^T x + d^T y \\
 & \text{s.t. } Ax \leq b, \\
 & \quad p + Nx + My \geq 0, y \geq 0.
 \end{aligned}$$

此外, 文献[7]还证明了 LPCC 的线性互补约束的隐式解可由最小元素解  $y(x)$  和一个 Perron-Frobenius 正向量来表示。

受文献[7]的启发, 本文研究如下带有互补约束的随机线性优化问题(SLPCC):

$$\begin{aligned}
 & \min E[c(\omega)]^T x + E[d(\omega)]^T y \\
 & \text{s.t. } E[A(\omega)]x \leq b, \\
 & \quad y \geq 0, E[p(\omega)] + E[N(\omega)]x + E[M(\omega)]y \geq 0, \\
 & \quad y^T (E[p(\omega)] + E[N(\omega)]x + E[M(\omega)]y) = 0,
 \end{aligned} \tag{2}$$

其中  $\omega \in \Omega$ ,  $\Omega$  是样本空间,  $E[\cdot]$  表示关于  $\omega$  的数学期望。这个模型是模型(1)在随机条件下的推广形式, 由于在实际应用中常常存在天气、需求、环境等不确定因素, 因此研究(2)具有实际意义。我们首先在适当条件下将上述 SLPCC 转化成随机线性规划, 然后提出一种求解 SLPCC 的抽样平均逼近方法, 并建立其收敛性理论。

后文中将用到下面的定义和引理:

**定义 1.1**<sup>[5,6]</sup> 设矩阵  $Q \in R^{n \times n}$ 。如果对于任意的  $x \in R^n \setminus \{0\}$ , 总存在一个分量, 使得  $x_i(Qx)_i > (\geq) 0$  成立, 则称矩阵  $Q$  为  $P(P_0)$  矩阵。如果矩阵  $Q$  的非对角线元素都是非正数, 则称  $Q$  为  $Z$  矩阵。如果矩阵  $Q$  是一个非奇异的  $Z$  矩阵, 且其逆矩阵的每个元素都是非负的, 则称  $Q$  为  $M$ -矩阵。

**引理 1.1**<sup>[6]</sup> 设  $M$  是  $P$  和  $Z$  矩阵, 则  $M$  是  $M$ -矩阵。

**引理 1.2**<sup>[7]</sup> 设  $M$  是  $M$ -矩阵,  $d > 0$ , 则问题(1)等价于如下线性规划问题:

$$\begin{aligned}
 & \min c^T x + d^T y \\
 & \text{s.t. } Ax \leq b, \\
 & \quad p + Nx + My \geq 0, y \geq 0.
 \end{aligned}$$

## 2. 求解 SLPCC

记  $\bar{c} = E[c(\omega)]$ ,  $\bar{d} = E[d(\omega)]$ ,  $\bar{A} = E[A(\omega)]$ ,  $\bar{p} = E[p(\omega)]$ ,  $\bar{N} = E[N(\omega)]$ ,  $\bar{M} = E[M(\omega)]$ 。则(2)可以写成

$$\begin{aligned} & \min \bar{c}^T x + \bar{d}^T y \\ & \text{s.t. } \bar{A}x \leq b, \\ & \quad y \geq 0, \bar{p} + \bar{N}x + \bar{M}y \geq 0, \\ & \quad y^T (\bar{p} + \bar{N}x + \bar{M}y) = 0, \end{aligned} \quad (3)$$

下面我们利用基于蒙特卡罗方法的抽样平均逼近技术来求解问题(3)。

给定可积函数  $f: \Omega \rightarrow R$ , 所谓利用蒙特卡罗方法近似其期望值  $E[f(\omega)]$ , 即对随机变量  $\omega$  进行  $k$  次抽样, 产生与  $\omega$  独立同分布的序列  $\{\omega_1, \dots, \omega_k\} \subset \Omega$ , 则有  $E[f(\omega)] \approx \frac{1}{k} \sum_{i=1}^k f(\omega_i)$ 。根据强大数定律知此过程是以概率 1(w.p.1)收敛的, 即

$$\lim_{k \rightarrow \infty} \frac{1}{k} \sum_{i=1}^k f(\omega_i) = E[f(\omega)] := \int_{\Omega} f(\omega) d\xi(\omega) \quad \text{w.p.1,} \quad (4)$$

其中  $\xi(\omega)$  是随机变量  $\omega$  的概率分布函数。详情可参见文献[10]。

给定随机变量  $\omega$  的独立同分布的序列  $\{\omega_1, \dots, \omega_k\} \subset \Omega$ , 利用这些样本点的均值近似期望值, 即可得到(3)的逼近问题如下:

$$\begin{aligned} & \min c_k^T x + d_k^T y \\ & \text{s.t. } A_k x \leq b \\ & \quad y \geq 0, p_k + N_k x + M_k y \geq 0, \\ & \quad y^T (p_k + N_k x + M_k y) = 0, \end{aligned} \quad (5)$$

其中  $c_k = \frac{1}{k} \sum_{i=1}^k c(\omega_i)$ ,  $d_k = \frac{1}{k} \sum_{i=1}^k d(\omega_i)$ ,  $A_k = \frac{1}{k} \sum_{i=1}^k A(\omega_i)$ ,  $N_k = \frac{1}{k} \sum_{i=1}^k N(\omega_i)$ ,  $M_k = \frac{1}{k} \sum_{i=1}^k M(\omega_i)$ 。由(4)式知, 当  $k \rightarrow \infty$  时,  $c_k$ ,  $d_k$ ,  $p_k$ ,  $A_k$ ,  $N_k$ ,  $M_k$  分别以概率 1 收敛到  $\bar{c}$ ,  $\bar{d}$ ,  $\bar{p}$ ,  $\bar{A}$ ,  $\bar{N}$ ,  $\bar{M}$ 。

**引理 2.1** 设  $\bar{M}$  是  $\mathbf{P}$  矩阵, 而  $M_k$  以概率 1 趋于  $\bar{M}$ 。则  $\exists k_0$ , 使当  $k \geq k_0$  时  $M_k$  是  $\mathbf{P}$  矩阵。

**证明:** 假设存在  $\{M_k\}$  的子列  $\{M_{k_j}\}$ , 它的每一项都不是  $\mathbf{P}$  矩阵。则对每个  $j$ , 均  $\exists x_j \neq 0$ , 使得  $\forall i$  均有

$$x_i^j (M_{k_j} x_j)_i \leq 0, \quad (6)$$

其中  $x_j \in R^m$ 。不妨设  $\|x_j\| = 1 (\forall j)$ , 并不失一般性可假设  $\lim_{j \rightarrow \infty} x_j^j = \bar{x}$ 。由于  $M_k$  以概率 1 趋于  $\bar{M}$ , 则对  $\forall i$  均有

$$x_i^j (M_{k_j} x_j)_i - \bar{x}_i (\bar{M} \bar{x})_i = x_i^j [(M_{k_j} - \bar{M}) x_j^j]_i + \bar{x}_i^j [\bar{M} (x_j^j - \bar{x})]_i + (x_i^j - \bar{x}_i) (\bar{M} \bar{x})_i \rightarrow 0 \quad (j \rightarrow \infty),$$

所以

$$\lim_{j \rightarrow \infty} x_i^j (M_{k_j} x_j)_i = \bar{x}_i (\bar{M} \bar{x})_i$$

以概率 1 成立。由(6)可知  $\bar{x}_i (\bar{M} \bar{x})_i \leq 0 (\forall i)$ , 因此  $\bar{x}_i (\bar{M} \bar{x})_i \leq 0$  对所有的  $\bar{x}_i \neq 0$  都成立。这与  $\bar{M}$  是  $\mathbf{P}$  矩阵相矛盾。因此假设错误, 结论成立。

记  $\bar{M} = (m_{ij})_{m \times m}$ ,  $M_k = (m_{ij}^k)_{m \times m}$ 。假设  $\bar{M}$  是  $\mathbf{Z}$  矩阵, 则  $\bar{M}$  的非对角线元素非正。若  $\bar{M}$  的非对角线存在 0

元素, 则令  $\lambda_k = \max\{m_{ij}^k : 1 \leq i, j \leq m, i \neq j\}$ ,  $M'_k = M_k - \lambda_k Q$ , 其中  $Q = \begin{bmatrix} 0 & 1 & \cdots & 1 \\ 1 & 0 & \cdots & 1 \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ 1 & 1 & \cdots & 1 \end{bmatrix}$ 。否则, 令  $M'_k = M_k$ 。

**引理 2.2** 设  $\bar{M}$  为  $P$  和  $Z$  矩阵, 则  $\lim_{k \rightarrow \infty} M'_k = \bar{M}$  且  $\exists K$  使得当  $k \geq K$  时  $M'_k$  为  $P$  和  $Z$  矩阵。

**证明:** 若  $\bar{M}$  的非对角线元素均为负, 则  $M'_k = M_k$ 。由  $\lim_{k \rightarrow \infty} M_k = \bar{M}$ , 存在  $K_1$ , 当  $k \geq K_1$  时,  $M'_k$  是  $P$  和  $Z$  矩阵。当  $\bar{M}$  的非对角线元素存在 0 元素且  $\bar{M}$  是  $Z$  矩阵时, 由  $M'_k$  的定义, 显然对  $\forall k$ ,  $M'_k$  均为  $Z$  矩阵。再由  $\lambda_k$  的定义知  $\lim_{k \rightarrow \infty} \lambda_k = 0$ 。因此

$$\lim_{k \rightarrow \infty} M'_k = \lim_{k \rightarrow \infty} (M_k - \lambda_k Q) = \bar{M}.$$

由引理 2.1 的证明过程知, 存在  $K_2$  使得当  $k \geq K_2$  时  $M'_k$  是  $P$  矩阵。取  $K = \max\{K_1, K_2\}$ , 则当  $k \geq K$  时  $M'_k$  必为  $P$  和  $Z$  矩阵。

若将  $M'_k$  作为  $M_k$  的扰动, 则可利用下面的优化问题去逼近问题(5):

$$\begin{aligned} \min \quad & c_k^T x + d_k^T y \\ \text{s.t.} \quad & A_k x \leq b, \\ & y \geq 0, \quad p_k + N_k x + M'_k y \geq 0, \\ & y^T (p_k + N_k x + M'_k y) = 0. \end{aligned} \quad (7)$$

设  $\bar{M}$  是  $P$  矩阵和  $Z$  矩阵且  $\bar{d} > 0$ 。则由引理 1.2, 问题(3)等价于如下线性规划:

$$\begin{aligned} \min \quad & \bar{c}^T x + \bar{d}^T y \\ \text{s.t.} \quad & \bar{A}x \leq b, \\ & y \geq 0, \quad \bar{p} + \bar{N}x + \bar{M}y \geq 0. \end{aligned} \quad (8)$$

由引理 2.2 知, 当  $\bar{M}$  是  $P$  和  $Z$  矩阵时,  $\exists K$  使得当  $k \geq K$  时  $M'_k$  是  $P$  和  $Z$  矩阵。由  $\lim_{k \rightarrow \infty} d_k = \bar{d}$  知,  $\exists K'$  使得当  $k \geq K'$  时有  $d_k > 0$ 。故对每个  $k \geq \max\{K, K'\}$ , 由引理 1.2, 问题(7)可以转化成线性规划问题

$$\begin{aligned} \min \quad & c_k^T x + d_k^T y \\ \text{s.t.} \quad & A_k x \leq b, \\ & y \geq 0, \quad p_k + N_k x + M'_k y \geq 0. \end{aligned} \quad (9)$$

**定义 2.1** 若存在向量  $(x, y) \in R^{n+m}$  满足  $\bar{A}x < b$ ,  $\bar{p} + \bar{N}x + \bar{M}y > 0$ ,  $y > 0$ , 则称问题(8)满足 Slater 约束规范。

**引理 2.3** 设线性规划(8)满足 Slater 约束规范, 则  $\exists K$  使得对每个  $k \geq K$ , 近似问题(9)以概率 1 满足 Slater 约束规范。

**证明:** 因为(8)满足 Slater 约束规范, 则存在向量  $(\bar{x}, \bar{y}) \in R^{n+m}$  满足  $\bar{A}\bar{x} < b$ ,  $\bar{p} + \bar{N}\bar{x} + \bar{M}\bar{y} > 0$ ,  $\bar{y} > 0$ 。由  $\lim_{k \rightarrow \infty} A_k \bar{x} - b = \bar{A}\bar{x} - b < 0$  以概率 1 成立, 则存在  $k_1$ , 使得对每个  $k \geq k_1$  均有  $A_k \bar{x} - b < 0$ ; 由  $\lim_{k \rightarrow \infty} p_k + N_k \bar{x} + M_k \bar{y} = \bar{p} + \bar{N}\bar{x} + \bar{M}\bar{y} > 0$  以概率 1 成立, 则存在  $k_2$ , 使得对每个  $k \geq k_2$  均有  $p_k + N_k \bar{x} + M_k \bar{y} > 0$ 。取  $K = \max\{k_1, k_2\}$ , 则对每个  $k \geq K$  均有  $A_k \bar{x} < b$ ,  $p_k + N_k \bar{x} + M_k \bar{y} > 0$ 。所以, 对每个  $k \geq K$ , 近似问题(9)以概率 1 满足 Slater 约束规范。

**定理 2.1** 设对每个  $k$ ,  $(x^k, y^k)$  是问题(9)的最优解,  $(x^*, y^*)$  是  $\{(x^k, y^k)\}$  的聚点, 且问题(8)满足 Slater 约束规范, 则  $(x^*, y^*)$  以概率 1 是(9)的最优解。

**证明:** 不妨设  $\lim_{k \rightarrow \infty} (x^k, y^k) = (x^*, y^*)$ 。因为(8)满足 Slater 约束规范, 由引理 2.3,  $\exists K$  使得对每个  $k \geq K$ , 近似问题(9)以概率 1 满足 Slater 约束规范。由于对每个  $k$ ,  $(x^k, y^k)$  均为(9)的全局最优解, 故存在 Lagrange 乘子  $\lambda^k$ ,

$\mu^k$ ,  $v^k$  满足(9)的 KKT 条件

$$c_k + A_k^T \lambda_k - N_k^T v_k = 0, \quad d_k - \mu_k - M_k^T v_k = 0. \quad (10)$$

$$0 \leq \lambda_k \perp A_k x^k - b \leq 0, 0 \leq \mu_k \perp y_k \geq 0, 0 \leq v_k \perp p_k + N_k x^k + M_k' y \geq 0. \quad (11)$$

首先证明点列  $\{\lambda^k\}$ ,  $\{\mu^k\}$ ,  $\{v^k\}$  均以概率 1 有界。为此, 令

$$\tau_k := \sqrt{\|\lambda_k\|^2 + \|\mu_k\|^2 + \|v_k\|^2} \quad (12)$$

$$\bar{\lambda}^k := \frac{\lambda^k}{\tau_k}, \quad \bar{\mu}^k := \frac{\mu^k}{\tau_k}, \quad \bar{v}^k := \frac{v^k}{\tau_k} \quad (13)$$

由于  $\{\bar{\lambda}^k\}$ ,  $\{\bar{\mu}^k\}$ ,  $\{\bar{v}^k\}$  均有界, 可不妨设极限  $\bar{\lambda} := \lim_{k \rightarrow \infty} \bar{\lambda}^k$ ,  $\bar{\mu} := \lim_{k \rightarrow \infty} \bar{\mu}^k$ ,  $\bar{v} := \lim_{k \rightarrow \infty} \bar{v}^k$  均存在。由(12)~(13)易得

$$\|\bar{\lambda}\|^2 + \|\bar{\mu}\|^2 + \|\bar{v}\|^2 = 1 \quad (14)$$

假设  $\{\lambda^k\}$ ,  $\{\mu^k\}$ ,  $\{v^k\}$  不全以概率 1 有界。则当  $k \rightarrow \infty$  时,  $\tau_k$  以概率 1 存在一个子列趋于  $+\infty$ 。不妨设  $\lim_{k \rightarrow \infty} \tau_k = +\infty$ 。因为  $c_k$ 、 $d_k$ 、 $p_k$ 、 $A_k$ 、 $N_k$ 、 $M_k$  分别以概率 1 收敛到  $\bar{c}$ 、 $\bar{d}$ 、 $\bar{p}$ 、 $\bar{A}$ 、 $\bar{N}$ 、 $\bar{M}$ , 则对(10)所有式子两边以及(11)中的  $\lambda^k$ ,  $\mu^k$ ,  $v^k$  同时除以  $\tau_k$  并令  $k \rightarrow \infty$ , 则下式以概率 1 成立:

$$\begin{aligned} \bar{A}^T \bar{\lambda} - \bar{N}^T \bar{v} &= 0, \quad -\bar{\mu} - \bar{M}^T \bar{v} = 0, \\ 0 \leq \bar{\lambda} \perp \bar{A} x^* - b \leq 0, 0 \leq \bar{\mu} \perp y^* \geq 0, 0 \leq \bar{v} \perp \bar{p} + \bar{N} x^* + \bar{M} y^* \geq 0. \end{aligned} \quad (15)$$

记  $I_1(x^*) = \{i \mid (\bar{A}x^* - b)_i = 0\}$ ,  $I_2(y^*) = \{i \mid y_i = 0\}$ ,  $I_3(x^*, y^*) = \{i \mid (\bar{p} + \bar{N}x^* + \bar{M}y^*)_i = 0\}$ 。由(15)的互补性条件知, 当  $i \notin I_1(x^*)$  时  $\bar{\lambda}_i = 0$ , 当  $i \notin I_2(y^*)$  时  $\bar{\mu}_i = 0$ , 当  $i \notin I_3(x^*, y^*)$  时  $\bar{v}_i = 0$ 。令  $\bar{A} = (a_{ij})_{l \times n}$ ,  $\bar{N} = (n_{ij})_{m \times n}$ ,  $\bar{M} = (m_{ij})_{m \times m}$ , 则由  $\bar{A}^T \bar{\lambda} - \bar{N}^T \bar{v} = 0$ ,  $-\bar{\mu} - \bar{M}^T \bar{v} = 0$  可得

$$\sum_{i \in I_1(x^*)} a_{ij} \bar{\lambda}_i - \sum_{i \in I_3(x^*, y^*)} n_{ij} \bar{v}_i = 0 \quad j = 1, 2, \dots, n \quad (16)$$

$$\bar{\mu}_j + \sum_{i \in I_3(x^*, y^*)} m_{ij} \bar{v}_i = 0 \quad j = 1, 2, \dots, m \quad (17)$$

因(8)满足 Slater 约束规范, 则存在  $(\bar{x}, \bar{y})$  使得  $\bar{A}\bar{x} < b$ ,  $\bar{p} + \bar{N}\bar{x} + \bar{M}\bar{y} > 0$ ,  $\bar{y} > 0$ , 进一步有

$$\left[ (\bar{A}\bar{x} - b) - (\bar{A}x^* - b) \right]_i = \left[ \bar{A}(\bar{x} - x^*) \right]_i < 0, \quad i \in I_1(x^*). \quad (18)$$

$$\left[ \bar{y} - y^* \right]_i > 0, \quad i \in I_2(y^*). \quad (19)$$

$$\left[ (\bar{p} + \bar{N}\bar{x} + \bar{M}\bar{y}) - (\bar{p} + \bar{N}x^* + \bar{M}y^*) \right]_i = \left[ \bar{N}(\bar{x} - x^*) \right]_i + \left[ \bar{M}(\bar{y} - y^*) \right]_i > 0, \quad i \in I_3(x^*, y^*). \quad (20)$$

假设存在  $i \in I_1(x^*)$  使得  $\bar{\lambda}_i > 0$ , 存在  $i \in I_2(y^*)$  使得  $\bar{\mu}_i > 0$ , 并存在  $i \in I_3(x^*, y^*)$  使得  $\bar{v}_i > 0$ 。则将(18), (19)和(20)两边分别乘以  $\bar{\lambda}_i$ ,  $\bar{\mu}_i$ ,  $\bar{v}_i$ , 再对  $i$  取和可得

$$\sum_{i \in I_1(x^*)} \bar{\lambda}_i \left[ \bar{A}(\bar{x} - x^*) \right]_i = (\bar{x} - x^*)^T \begin{pmatrix} \sum_{i \in I_1(x^*)} \bar{\lambda}_i a_{i1} \\ \vdots \\ \sum_{i \in I_1(x^*)} \bar{\lambda}_i a_{in} \end{pmatrix} < 0, \quad (21)$$

$$\sum_{i \in I_2(y^*)} \bar{\mu}_i (\bar{y} - y^*)_i < 0, \quad (22)$$

$$\sum_{i \in I_3(x^*, y^*)} \bar{v}_i [\bar{N}(\bar{x} - x^*)]_i + \sum_{i \in I_3(x^*, y^*)} \bar{v}_i [\bar{M}(\bar{y} - y^*)]_i = (\bar{x} - x^*)^T \begin{pmatrix} \sum_{i \in I_3(x^*, y^*)} \bar{v}_i n_{i1} \\ \vdots \\ \sum_{i \in I_3(x^*, y^*)} \bar{v}_i n_{im} \end{pmatrix} + (\bar{y} - y^*)^T \begin{pmatrix} \sum_{i \in I_3(x^*, y^*)} \bar{v}_i m_{i1} \\ \vdots \\ \sum_{i \in I_3(x^*, y^*)} \bar{v}_i m_{im} \end{pmatrix} < 0. \quad (23)$$

将不等式(21)~(23)两边整理相加可得

$$(\bar{x} - x^*)^T \begin{pmatrix} \sum_{i \in I_1(x^*)} \bar{\lambda}_i a_{i1} - \sum_{i \in I_3(x^*, y^*)} \bar{v}_i n_{i1} \\ \vdots \\ \sum_{i \in I_1(x^*)} \bar{\lambda}_i a_{im} - \sum_{i \in I_3(x^*, y^*)} \bar{v}_i n_{im} \end{pmatrix} - (\bar{y} - y^*)^T \begin{pmatrix} \sum_{i \in I_3(x^*, y^*)} \bar{v}_i m_{i1} + \bar{\mu}_1 \\ \vdots \\ \sum_{i \in I_3(x^*, y^*)} \bar{v}_i m_{im} + \bar{\mu}_m \end{pmatrix} < 0. \quad (24)$$

这与(16)及(17)式相矛盾, 故对每个  $i \in I_1(x^*)$  均有  $\bar{\lambda}_i = 0$ , 对每个  $i \in I_2(y^*)$  均有  $\bar{\mu}_i = 0$ , 对每个  $i \in I_3(x^*, y^*)$  均有  $\bar{v}_i = 0$ 。因此  $\bar{\lambda} = 0$ ,  $\bar{\mu} = 0$ ,  $\bar{v} = 0$ , 这与(14)式相矛盾。故  $\{\lambda^k\}$ ,  $\{\mu^k\}$ ,  $\{v^k\}$  均以概率 1 有界。

不失一般性, 假设  $\lim_{k \rightarrow \infty} \lambda_k = \lambda^*$ ,  $\lim_{k \rightarrow \infty} \mu_k = \mu^*$ ,  $\lim_{k \rightarrow \infty} v_k = v^*$ 。对(10)和(11)式取极限可得

$$\begin{aligned} \bar{c} + \bar{A}^T \lambda^* - \bar{N}^T v^* &= 0, \quad \bar{d} - \mu^* - \bar{M}^T v^* = 0, \\ 0 &\leq \lambda^* \perp \bar{A}x^* - b \leq 0, \quad 0 \leq \mu^* \perp y^* \geq 0, \quad 0 \leq v^* \perp \bar{p} + \bar{N}x^* + \bar{M}y^* \geq 0 \end{aligned}$$

以概率 1 成立, 亦即  $(x^*, y^*)$  以概率 1 满足问题(9)的 KKT 条件。因(9)为凸规划, 故  $(x^*, y^*)$  以概率 1 为(9)的最优解。

### 3. 初步数值试验结果

我们对如下 SLPCC 进行了初步的数值试验:

$$\begin{aligned} \min & 0.5x_1 + 0.25x_2 + y_1 + 2y_2 + 3y_3 \\ \text{s.t.} & x_1 + x_2 \leq 1, \\ & y \geq 0, p + E[N(\omega)]x + E[M(\omega)]y \geq 0, \\ & y^T (p + E[N(\omega)]x + E[M(\omega)]y) = 0, \end{aligned}$$

其中  $p = \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \\ -4 \end{pmatrix}$ ,  $N(\omega) = \begin{pmatrix} 2\omega - 3 & -2 \\ 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$ ,  $M(\omega) = \begin{pmatrix} 2 & -1 & 1 - 2\omega \\ -1 & 2 & -1 \\ 1 - 2\omega & -1 & 4 - 2\omega \end{pmatrix}$ , 随机变量  $\omega$  服从  $[0, 1]$  上的一致分布。

经计算可得  $\bar{N} = E[N(\omega)] = \begin{pmatrix} -2 & -2 \\ 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$ ,  $\bar{M} = E[M(\omega)] = \begin{pmatrix} 2 & -1 & 0 \\ -1 & 2 & -1 \\ 0 & -1 & 3 \end{pmatrix}$ 。显然  $\bar{M}$  是  $P$  和  $Z$  矩阵, 于是原

问题可转化为如下线性规划问题:

$$\begin{aligned} \min & 0.5x_1 + 0.25x_2 + y_1 + 2y_2 + 3y_3 \\ \text{s.t.} & x_1 + x_2 \leq 1, \\ & y \geq 0, p + \bar{N}x + \bar{M}y \geq 0. \end{aligned}$$

该线性规划问题的最优解为  $(x^*, y^*) = (3, -2, 2, 0, 2)$ 。

数值试验是在 Matlab7.0 完成的, 利用 unifrnd 产生随机数, 并调用 linprog 函数来求解每个线性规划问题。计算机配置为 Windows XP 系统、CPU(AMD Athlon 64 × 2 双核 4400+)和 1GB 内存。数值试验结果请见表 1。

**Table 1. Numerical results**  
**表 1. 数值试验结果**

$(x^*, y^*) = (3.0000, -2.0000, 2.0000, 0.0000, 2.0000)$		
$k$	$(x^k, y^k)$	$\ (x^k, y^k) - (x^*, y^*)\ $
100	(3.2060, -2.2060, 2.0439, 0.0000, 2.0499)	0.2988
1000	(2.8279, -1.8279, 1.9654, 0.0000, 1.9586)	0.2493
10,000	(3.0199, -2.0199, 2.0041, 0.0000, 2.0048)	0.0288
100,000	(2.9986, -1.9986, 1.9997, 0.0000, 1.9997)	0.0020
1,000,000	(2.9985, -1.9985, 1.9997, 0.0000, 1.9996)	0.0022
10,000,000	(3.0003, -2.0003, 2.0001, 0.0000, 2.0001)	0.00044721

#### 4. 结论

本文主要研究 SLPC (2)。受文献[7]的启发, 我们首先在一定条件下将 SLPC 转化为随机线性规划问题, 然后提出了一种求解该类问题的抽样平均逼近方法, 并给出了相关的收敛性分析及初步的数值试验。

#### 参考文献 (References)

- [1] M. Fukushima, G.-H. Lin. Smoothing methods for mathematical programs with equilibrium constraints. Proceedings of the ICKS'04, IEEE Computer Society, 2004: 206-213.
- [2] Z.-Q. Luo, J.-S. Pang and D. Ralph. Mathematical programs with equilibrium constraints. Cambridge: Cambridge University Press, 1996.
- [3] J. Outrata, M. Kocvara and J. Zowe. Nonsmooth approach to optimization problems with equilibrium constraints. Dordrecht: Kluwer Academic Publishers, 1998.
- [4] H. Scheel, S. Scholtes. Mathematical programs with complementarity constraints: Stationarity, optimality, and sensitivity. Mathematics of Operations Research, 2000, 25(1): 1-22.
- [5] F. Facchinei, J.-S. Pang. Finite-dimensional variational inequalities and complementarity problems. New York: Springer-Verlag, 2003.
- [6] R. W. Cottle, J.-S. Pang and R. E. Stone. The linear complementarity problem. Boston: Academic Press, 1992.
- [7] X. Chen, S. Xiang. Implicit solution function of  $P_0$  and  $Z$  matrix linear complementarity constraints. Mathematical Programming, 2011, 128(1-2): 1-18.
- [8] J. Hu, J. E. Mitchell, J.-S. Pang, K. P. Bennett and G. Kunapuli. On the global solution of linear programs with linear complementarity constraints. SIAM Journal on Optimization, 2009, 19(1): 445-471.
- [9] 韩继业, 修乃华, 戚厚铎. 非线性互补理论与算法[M]. 上海: 上海科学技术出版社, 2006.
- [10] A. Ruszczyński, A. Shapiro. Stochastic programming. Handbooks in operations research and management science. Amsterdam: Elsevier, 2003.