

## Programowanie liniowe - podsumowanie

- Każde bazowe rozwiązanie dopuszczalne jest punktem wierzchołkowym zbioru X.
- Istnieje punkt wierzchołkowy zbioru X w którym funkcja celu zadania PL przyjmuje maksimum
- Każdemu punktowi wierzchołkowemu zbioru X odpowiada m wektorów liniowo niezależnych z danego zbioru n wektorów związanych z tym punktem.

Teoria i metody optymalizacji  
Dr inż. Ewa Szlachcic

Wydział Elektroniki studia II st.  
kier. Automatyka i Robotyka

### Twierdzenie 6.1

Niech będzie dany układ równań liniowych

$$Ax=B$$

gdzie jest macierzą  $m \times n$ ,  $\dim x=m$ ,  $(A)=m$ ,  $n>m$ . Jeśli istnieje rozwiązanie dopuszczalne układu równań tzn. takie, że  $x \geq 0$  to istnieje również bazowe rozwiązanie dopuszczalne tzn.  $x=[x_B, 0]$

### Twierdzenie 6.2

Rozwiązanie dopuszczalne x zadania programowania liniowego jest punktem wierzchołkowym zbioru rozwiązań dopuszczalnych  $X_{OL}$  wtedy i tylko wtedy gdy odpowiada mu bazowe rozwiązanie dopuszczalne tzn.  $x=[x_B, 0]$

Teoria i metody optymalizacji  
Dr inż. Ewa Szlachcic

Wydział Elektroniki studia II st.  
kier. Automatyka i Robotyka

## Rozwiązania optymalne

### Twierdzenie 6.3

Jeśli zadanie programowania liniowego PL posiada rozwiązanie optymalne i wszystkie rozwiązania bazowe są niezdegenerowane to za pomocą algorytmu simpleks uzyskuje się rozwiązanie optymalne po co najwyżej

$$\binom{n}{m}$$

iteracjach.

Teoria i metody optymalizacji  
Dr inż. Ewa Szlachcic

Wydział Elektroniki studia II st.  
kier. Automatyka i Robotyka

## Zadanie programowania liniowego – możliwe przypadki rozwiązań

- Zbiór X rozwiązań dopuszczalnych istnieje i zadanie LP ma 1 rozwiązanie
- Zbiór X rozwiązań dopuszczalnych istnieje i zadanie LP jest zadaniem nieograniczonym ( brak rozwiązania)
- Zbiór X rozwiązań dopuszczalnych istnieje i zadanie LP ma nieskończoną liczbę rozwiązań na zbiorze ograniczonym
- Zbiór X rozwiązań dopuszczalnych istnieje i zadanie LP ma nieskończoną liczbę rozwiązań na zbiorze nieograniczonym
- Zbiór X rozwiązań dopuszczalnych nie istnieje i zadanie LP nie ma rozwiązań. Zbiór rozwiązań jest pusty.

Teoria i metody optymalizacji  
Dr inż. Ewa Szlachcic

Wydział Elektroniki studia II st.  
kier. Automatyka i Robotyka

## Przypadki szczególne cd.

### II. Zadanie programowania liniowego – zadanie nieograniczone

#### Twierdzenie 6.4

Jeśli zadanie PL jest nieograniczone, to istnieją rozwiązania bazowe dopuszczalne  $x_B$  oraz wektor  $y_k$  taki, że:

$$y_{0k} < 0 \text{ i } y_{ik} \leq 0 \text{ dla } i=1, \dots, m$$

Wówczas zbiór rozwiązań jest pusty.

Przykład:

$$\begin{aligned} \min x_0 &= -x_1 - x_2, \\ -x_1 - x_2 &\leq 2 \\ -x_1 + x_2 &\leq 1 \\ x_1, x_2 &\geq 0 \end{aligned}$$

Teoria i metody optymalizacji  
Dr inż. Ewa Szlachcic

Wydział Elektroniki studia II st.  
kier. Automatyka i Robotyka

## Przypadki szczególne cd.

### III. Zadanie programowania liniowego – posiadające nieskończoną ilość rozwiązań optymalnych na zbiorze ograniczonym

- Ten przypadek wystąpi wtedy, gdy można znaleźć tablicę simpleksową, której odpowiada optymalne rozwiązanie bazowe, takie że:
  - istnieje para  $y_{j_0} \geq 0$  dla  $i=1, \dots, m$  oraz  $y_{j_0} \geq 0$  dla  $j=1, \dots, n$
  - dla której:  $(i_0, j_0) \in \{1, \dots, m\}, j_0 \in \{1, \dots, n\}$
  - $y_{0j_0} = 0, y_{i_0j_0} > 0$
- Dla przestrzeni o wymiarze n rozwiązanie optymalne jest kombinacją wypukłą wierzchołków  $x^i$  należących do zbioru optymalnego.

$$\hat{x} = \sum_{i=1}^p \hat{\lambda}_i x^i \text{ gdy } \sum_{i=1}^p \hat{\lambda}_i = 1, \hat{\lambda}_i \in [0, 1] \text{ } i=1, \dots, p$$

!! Dla rozwiązania zdegenerowanego, przypadek ten może zaistnieć również pod innymi warunkami.

Teoria i metody optymalizacji  
Dr inż. Ewa Szlachcic

Wydział Elektroniki studia II st.  
kier. Automatyka i Robotyka

Przypadki szczególne cd.

III. Przykład gdy jest wiele rozwiązań optymalnych na zbiorze ograniczonym

$$\max_{x \in X} x_0 = 4x_1 + 2x_2 \quad X = \left\{ x: \begin{array}{l} -x_1 + x_2 \leq 4 \\ 2x_1 + x_2 \leq 6 \\ x_1, x_2 \geq 0 \end{array} \right\}$$

	$x_1$	$x_2$
$x_0$	0	-2
$x_3$	4	1
$x_4$	6	1

	$x_4$	$x_5$
$x_0$	12	0
$x_3$	7	1.5
$x_1$	3	0.5

	$x_4$	$x_5$
$x_0$	12	0
$x_3$	4.66	0.66
$x_1$	0.66	-0.33

- 1 rozwiązanie bazowe optymalne w:  $R^2 \quad \hat{x} = [3, 0]^T$
- 2 rozwiązanie bazowe optymalne w:  $R^2 \quad \hat{x} = \left[ \frac{2}{3}, \frac{14}{3} \right]^T$

Zadanie posiada dwa dopuszczalne bazowe rozwiązania optymalne. Odpowiadają one dwóm wierzchołkom w zbiorze rozwiązań optymalnych.

Zbiór rozwiązań optymalnych

$$\hat{X} = \left\{ x: x = \lambda x^1 + (1-\lambda)x^2, \lambda \in [0,1] \right\} = \left\{ x: x = \left( 3\lambda + \frac{2}{3}(1-\lambda), 0 + \frac{14}{3}(1-\lambda) \right), \lambda \in [0,1] \right\}$$

$$= \left\{ x: x = \left( \frac{2}{3} + \frac{7}{3}\lambda, \frac{14}{3} - \frac{14}{3}\lambda \right) \right\}$$

Przypadki szczególne cd.

IV. Zadanie programowania liniowego – posiadające nieskończoną ilość rozwiązań optymalnych na zbiorze nieograniczonym

Ten przypadek wystąpi wtedy, gdy można znaleźć tablicę simpleksową, której odpowiada optymalne rozwiązanie bazowe, takie że:

$$y_{i0} \geq 0 \text{ dla } i = 1, \dots, m \text{ oraz } y_{nj} \geq 0 \text{ dla } j = 1, \dots, n$$

dla której, że istnieje  $j_0$  takie, że  $y_{0j_0} = 0$  i dla wszystkich „i” zachodzi  $y_{i0} = 0$  (degeneracja) bądź

$$y_{i0} \leq 0$$

IV. Zadanie programowania liniowego – posiadające nieskończoną ilość rozwiązań optymalnych na zbiorze nieograniczonym cd

- Rozwiązanie optymalne zadania PL przyjmuje postać parametryczną:
  - Dla n=2 równanie parametryczne prostej
  - Dla n=3 równanie parametryczne płaszczyzny itd.

Przykład:

$$\max_{x \in X} x_0 = -2x_1 + 4x_2 \quad X = \left\{ x: \begin{array}{l} -2x_1 + x_2 \leq 1 \\ -x_1 + 2x_2 \leq 4 \\ x_1, x_2 \geq 0 \end{array} \right\}$$

	$x_1$	$x_2$
$x_0$	2	-4
$x_3$	-2	1
$x_4$	4	2

	$x_4$	$x_5$
$x_0$	-8	4
$x_3$	-2	1
$x_1$	2	-2

	$x_4$	$x_5$
$x_0$	8	0
$x_3$	2.33	0.66
$x_1$	0.66	-0.66

Bazowe rozwiązanie optymalne:  $\hat{x} = \left[ \frac{2}{3}, \frac{7}{3} \right]^T$

Zbiór rozwiązań optymalnych jest półprosta:  $\hat{X} = \left\{ x \in R^2: x = \hat{x} + \left[ \frac{2}{3}, \frac{1}{3} \right]^T t, t \geq 0 \right\}$

V. Zadanie programowania liniowego – zbiór rozwiązań dopuszczalnych jest zbiorem pustym - brak rozwiązania

$$X = \emptyset$$

W tej wersji metody primalnej simpleks algorytm nie potrafi stworzyć pierwszego rozwiązania bazowego dopuszczalnego z powodu wektora b, który posiada składowe ujemne.

Przykład:

$$\max_{x \in X} x_0 = x_1 + 4x_2$$

$$X = \left\{ x: \begin{array}{l} x_1 + x_2 \leq 4 \\ x_1 - x_2 \leq -2 \\ x_1, x_2 \geq 0 \end{array} \right\}$$

	$x_1$	$x_2$
$x_0$	0	-4
$x_3$	4	1
$x_4$	-2	-1

$$b = \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} +4 \\ -2 \end{bmatrix}$$

Nie jest spełniony warunek dopuszczalności pierwszej tablicy simpleks

**Krok 1. (start).** Rozpoczynamy algorytm od znalezienia pierwszego rozwiązania bazowego dopuszczalnego. Należy sprawdzić dopuszczalność rozwiązań:

$$y_{i0} \geq 0 \text{ dla } i = 1, \dots, m$$