

# PL PRIMALE ALGEBRICO

mercoledì 14 agosto 2024 09:44

- Es 1 16-02-2015
- Es 1 30-06-2015
- Es 1 02-09-2015
- Es 1 13-09-2016
- Es 1 28-01-2016
- Es 1 01-02-2017
- Es 1 06-06-2017
- Es 1 18-07-2017
- Es 1 09-01-2018
- Es 1 15-02-2018
- Es 1 28-06-2018
- Es 1 03-07-2019
- Es 1 14-01-2019
- Es 1 19-09-2019
- Es 1 24-02-2020

- Es 1 08-11-2022
- Es 1 20-09-2023
- Es 1 10-11-2023

## Domanda principale

Dato (P)  $\max c^T x$  e data una base B  
 $Ax \leq b$

- ① Per ogni iterazione fornire:
- $A_B, A_B^{-1}$ : matrice di base e inversa
  - $\bar{x}, \bar{y}$ : e dire se sono amm/non amm e deg/non deg  
 $\bar{y}$  → coppia di sol di base
  - $R$ : indice uscente
  - $q$ : la direzione di crescita
  - $\Delta$ : passo di spostamento
  - $K$ : indice entrante

Al termine discutere quali info si possono ricavare riguardo il duale del PL dato

se  $y_B \geq 0 \Rightarrow$  STOP  $\bar{x}$  sol ottima per (P) e  $\bar{y}$  sol ottima per (D)  
 se  $A_N \bar{y} \leq 0 \Rightarrow$  STOP  $\bar{\lambda} = +\infty$ ,  $q$  dir. di crescita illimitata (P) è sup. illim  $\Rightarrow (D) = \emptyset$

## Altre domande che possono capitare

- ② Se avessi  $c'$  al posto di  $c$ , nell'ultima iterazione  $q$  sarebbe ancora di crescita?
- ③ In caso di ottimo finito si discute se la sol ottima primale sia unica
- ④ Si determini l'insieme di tutte le sol ottime del problema duale

## SOL 1

se  $B = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 5 & 6 \\ 0 & 3 \end{pmatrix}$  e (P)  $\max 3x_1 + 2x_2$

$\Rightarrow AB = \begin{pmatrix} 5 & 6 \\ 0 & 3 \end{pmatrix}$   $\begin{cases} 1. 5x_1 + 6x_2 \leq 3 \\ 2. 3x_2 \leq 1 \\ 3. 7x_1 \leq 4 \\ 4. 2x_1 + 4x_2 \leq 5 \end{cases}$

$b_B = \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \end{pmatrix}$ ,  $c^T = (3 \ 2)$

$A_N = \begin{pmatrix} 7 & 0 \\ 2 & 4 \end{pmatrix}$

1)  $A_B = \begin{pmatrix} s & t \\ u & v \end{pmatrix}$

2)  $A_B^{-1} = \frac{1}{\det A_B} \begin{pmatrix} v & -t \\ -u & s \end{pmatrix}$

3)  $\bar{x} = A_B^{-1} b_B$

3.1) caratterizzare la sol. di base primale vedi \*

(\*)  $\bar{x}$  sol di base primale e'

- 1) ammissibile se  $A_i \bar{x} \leq b_i \ \forall i \in N$
- 2) non ammissibile se  $\exists i \in N$  t.c.  $A_i \bar{x} > b_i$
- 3) non degenera se  $A_i \bar{x} \neq b_i \ \forall i \in N$
- 4) degenera se  $\exists i \in N$  t.c.  $A_i \bar{x} = b_i$

4)  $\bar{y}_B = c^T A_B^{-1}$ ,  $\bar{y}_N = 0 \Rightarrow \bar{y} = \begin{bmatrix} \bar{y}_B^T & \bar{y}_N^T \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \bar{y}_B^T & 0 \end{bmatrix}$

4.1) caratterizzare la sol. di base duale vedi \*\*

(\*\*)  $\bar{y}$  sol di base duale e'

- 1) ammissibile se  $\bar{y}_i \geq 0 \ \forall i \in B$
- 2) non ammissibile se  $\exists i \in B$  t.c.  $\bar{y}_i < 0$
- 3) non degenera se  $\bar{y}_i \neq 0 \ \forall i \in B$
- 4) degenera se  $\exists i \in B$  t.c.  $\bar{y}_i = 0$

ho 2 casi 4A) se  $\bar{y}_B \geq 0 \Rightarrow \text{STOP} \Rightarrow$

$\bar{y}_B$  risolve (DB) e quindi (DR) \*\*\*  
 $\bar{x}$  è sol ottima per (P)  
 $\bar{y}^T = [\bar{y}_B^T \ 0] = [C^T A_B^{-1} \ 0]$  è sol ottima per (D)

4B) se  $\bar{y}_B \neq 0$  l'algoritmo continua

5)  $R = \min \{i \in B \mid \bar{y}_i < 0\}$ ,  $B(R) =$ : indica la posizione dell'indice  $R$  in  $B$  (può essere 1 o 2 se  $B$  ha solo due elt)

6)  $\bar{g} = -A_B^{-1} u_{B(R)}$   
 $\hookrightarrow$  è il vettore  $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$  se  $B(R)=1$ ; e  $\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$  se  $B(R)=2$

OSS  $C^T \bar{g} = -C^T A_B^{-1} u_{B(R)} = -\bar{y}_R > 0 \Rightarrow \bar{g}$  è una dir. di crescita

- se  $\bar{x}$  è non deg con  $I=B \Rightarrow \bar{g}$  è dir. amm
- se  $\bar{x}$  è deg con  $I > B \Rightarrow A_B \bar{g} \leq 0 \neq A_I \bar{g} \leq 0$   
 e quindi può esistere  $i \in I \setminus B$  t.c.  $A_i \bar{g} > 0 \Rightarrow \bar{g}$  non è dir. amm

7)  $A_N \bar{g}$

ho 2 casi

7A) se  $A_N \bar{g} \leq 0 \Rightarrow \text{STOP} \Rightarrow \bar{\lambda} = +\infty$ , (P) è sup. illim  $\Rightarrow (D) = \emptyset$

7B) se  $A_N \bar{g} \not\leq 0 \Rightarrow$  procedo con l'algoritmo.

8)  $J = \{i \in N \text{ t.c. } A_i \bar{g} > 0\}$

9)  $\lambda_i = \frac{b_i - A_i \bar{x}}{A_i \bar{g}}$

OSS  $\bar{\lambda} \geq 0$  finito

se  $\bar{\lambda} > 0 \Rightarrow \bar{g}$  è dir. amm per  $\bar{x}$   
 l'algoritmo si sposta in un nuovo vertice e cambia base } Cambio di base non degenero

se  $\bar{\lambda} = 0 \Rightarrow \bar{g}$  non è dir. amm per  $\bar{x}$   
 questo accade se  $\bar{x}$  è degenero  
 l'algoritmo non cambia vertice ma cambia base. } cambio di base degenero

10)  $\bar{\lambda} = \min \{ \lambda_i \mid i \in J \}$

11)  $K = \min \{ i \in J \mid \bar{\lambda} = \lambda_i \}$

12)  $B = B \setminus \{R\} \cup \{K\}$

Ripeto il procedimento con la nuova base partendo da 1)

### SOL 2

- 1)  $\bar{g}$  è direzione di crescita  $\Leftrightarrow C^T \bar{g} > 0$
- 2)  $\bar{g}$  è direzione di decrescita  $\Leftrightarrow C^T \bar{g} < 0$
- 3) se  $C^T \bar{g} = 0 \Rightarrow \bar{g}$  non è né dir. di crescita né di decrescita.

$\bar{g}$  è dir. amm  $\Leftrightarrow A_i \bar{g} \leq 0 \ \forall i \in I(\bar{x})$

### SOL 3 (capita se l'algoritmo termina perché $\bar{y}_B \geq 0$ )

se  $\bar{y}$  è sol ottima duale non degenero  $\Rightarrow \bar{x}$  è l'unica sol ottima di (P)

### SOL 4

si usa la condizione degli s.c. tipo (P)  $\rightarrow$  (D)