

Simpleks metoda - GJT, optimalni plan

*[https://web.math.pmf.unizg.hr/
~petar/prezen/uopt/](https://web.math.pmf.unizg.hr/~petar/prezen/uopt/)*

14. listopada 2019.

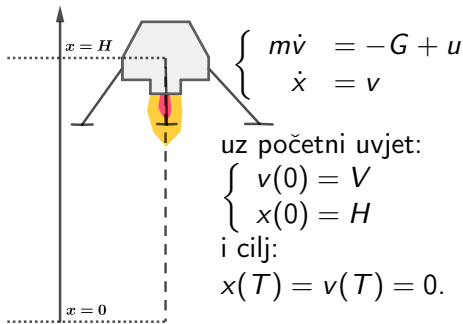
Primjer 1

Neka je dana letjelica na visini $x = H$ iznad planetoida. Zbog nedostatka atmosfere potrebno je koristiti raketni pogon kako bi se letjelica sigurno spustila u trenutku T (brzina mora biti 0), uz minimalnu potrošnju goriva. Pretpostavljamo da motorom možemo kontrolirati silu kojom se uzdže letjelica. Potrošnja goriva proporcionalna je

$$\int_0^T F_m dt$$

gdje je $F_m(t)$ sila u trenutku t .

Kontinuirani model:



Problem: Pronaći $u : [0, T) \rightarrow \mathbb{R}^+$ tako da rješenje početne zadaće ima ostvareni cilj uz minimalnu potrošnju goriva.

Na ekvidistantnoj mreži, Eulerovom metodom diskretizacije dobivamo model (zadaca linearnog programiranja):

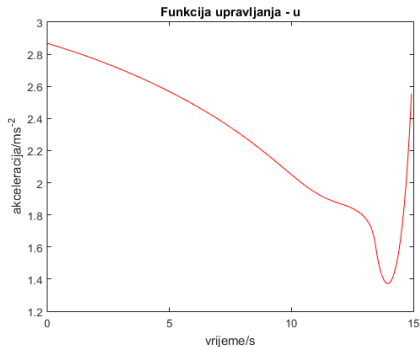
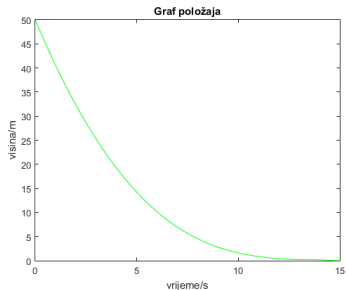
$$\left\{ \begin{array}{l} u_0 + u_1 + \dots + u_{n-1} \rightarrow \min \\ v_{i+1} = v_i + \frac{\Delta t}{m}(-G + u_i), \quad i = 0, 1, 2, \dots, n-1, \\ x_{i+1} = x_i + \Delta t v_i, \quad i = 0, 1, 2, \dots, n-1, \\ v_0 = V, x_0 = H, v_n = 0, x_n = 0, \\ u_i \geq 0, x_i \geq 0, \quad i = 0, 1, 2, \dots, n-1. \end{array} \right.$$

Uz supstituciju $w = (x_1, \dots, x_{n-1}, v_1, \dots, v_{n-1}, u_0, \dots, u_{n-1})$ dobivamo novi zapis:

$$\left\{ \begin{array}{l} c^T w \rightarrow \min \\ Aw \leq b \\ A_c w = b_c. \end{array} \right.$$

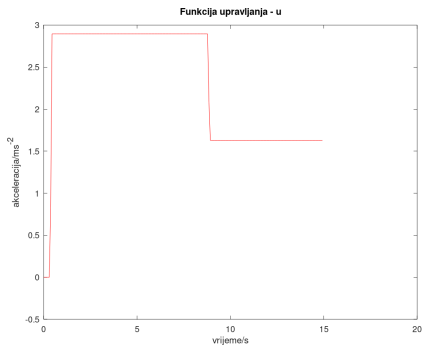
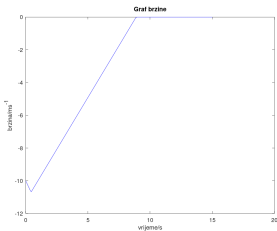
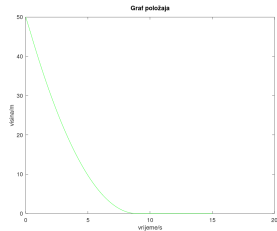
koji šaljemo solveru *linprog* u Matlab-u ili Octavi.

Matlab



Primjer koda možete pronaći na
SoftLandMatlab.m
Vrijednost funkcije cilja % = 459.03

Octave



Primjer koda možete pronaći na
SoftLandOctave.m
Vrijednost funkcije cilja % = 459.03

Gauss Jordanove transformacije

Neka je $S = \{e_1, e_2, \dots, e_n\}$ baza za vektorski prostor V te vektori $a = \sum_{i=1}^n \alpha_i e_i$, $x = \sum_{i=1}^n x_i e_i$. Ako je $\alpha_j \neq 0$ tada je $(S \setminus \{e_j\}) \cup \{a\}$ baza za V . Novi raspis vektora dan je u sljedećoj tablici:

Originalni zapis:

	e_1	\dots	e_j	\dots	e_n
a	α_1	\dots	α_j	\dots	α_n
x	x_1	\dots	x_j	\dots	x_n

Novi zapis:

	e_1	\dots	a	\dots	e_n
e_j	$-\frac{\alpha_1}{\alpha_j}$	\dots	$\frac{1}{\alpha_j}$	\dots	$-\frac{\alpha_n}{\alpha_j}$
x	$\frac{x_1 \alpha_j - x_j \alpha_1}{\alpha_j}$	\dots	$\frac{x_j}{\alpha_j}$	\dots	$\frac{x_n \alpha_j - x_j \alpha_n}{\alpha_j}$

Zadatak 1

Neka su dani vektori

$$a = (1, -1, 1, 2), b = (-1, 2, 0, -1), x = (3, -2, 4, 7)$$

Dokažite pomoću GJT da vektor x leži u potprostoru razapet vektorima a i b .

Zadatak 2

Pomoću Gauss-Jordanovih transformacija nađite inverz matrice

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 0 & -1 & 1 \\ 2 & 4 & 5 \end{bmatrix}.$$

Zadatak 3

Odredite rang matrice A u ovisnosti o parametru $\alpha \in \mathbb{R}$ gdje je

$$A = \begin{bmatrix} 1 & \alpha & -1 & 2 \\ 2 & -1 & \alpha & 5 \\ 1 & 10 & -6 & 1 \end{bmatrix}.$$

Zadatak 4

Pomoću GJT riješite sustav $Ax = b$ gdje je

$$A = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 & 3 & 2 \\ 2 & 1 & 3 & 0 & 1 \\ 0 & 3 & 3 & -6 & -3 \\ 1 & 0 & 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}, \quad b = \begin{bmatrix} 4 \\ 11 \\ 3 \\ 5 \end{bmatrix}.$$

Optimalni plan

Dio simpleks algoritma koji zovemo *optimalni plan* koristimo za rješavanje zadaće:

$$(LP_b) \quad \begin{cases} z^T x \rightarrow \max \\ \mathbf{A}x \leq b \\ x \geq 0 \end{cases}$$

uz dodatnu pretpostavku da je $b \geq 0$.

Napomena 1

Ako zadaću linearnog programiranja nije moguće zapisati u obliku (LP_b) tada je dopustivi skup zadaće prazan. Tada kažemo da je zadaća u kontradikciji.

Početna tablica

Kreiranje početne tablice iz (LP_b) :

	x_1	\dots	x_n	
w_1	$-A$			b
\vdots				
w_m				
	z^T			0

Uvedimo oznake:

$$x_{n+i} := w_i, \quad i = 1, 2, \dots, m.$$

Uvedimo skupove

$$J = \{1, 2, \dots, n\},$$

$$I = \{n+1, n+2, \dots, n+m\}.$$

Trenutna tablica:

	$x_j, j \in J$	
$x_i, i \in I$	γ_{ij}	β_i
	ζ_j	f

Optimalni plan

Iteracija optimalnog plana:

- 1) Ako je $\forall j \in J$ ($\zeta_j \leq 0$) onda
za $i := 1$ do n radi

ako je $i \in I$ onda $x_i^* := \beta_i$

inače $x_i^* := 0$

Vrijednost funkcije cilja je f , optimalni $x^* = (x_1^*, \dots, x_n^*)$

STOP

- 2) Inače, neka je $l := \min\{j \in J, \zeta_j > 0\}$
- 3) Ako je $\forall i \in I$ ($\gamma_{il} \geq 0$) onda **STOP**

Problem nema rješenje jer funkcija cilja nije ograničena odozgo.

- 4) Inače, neka je $k \in I$ najmanji indeks u kojem se postiže

$$\min \{ -\beta_i / \gamma_{il} : \gamma_{il} < 0, i \in I \}$$

- 5) Napravi GJT na ključnom mjestu γ_{kl} i vrati se na 1)

Napomena 2

Kreiranje skupova I, J je suvišno uz sljedeći dogovor rangiranja:

$$r(x_1) < r(x_2) < \dots < r(x_n) < r(w_1) < \dots < r(w_m),$$

čime se biranje najmanjeg indeksa $k \in I$ ustvari interpretira kao biranje elementa retka x_i ili w_i za koji je vrijednost funkcije r najmanja. Analogno, najmanji indeks $l \in J$ je element stupca x_j ili w_j za koji je vrijednost funkcije r najmanja.

Napomena 3

Gornja implementacija optimalnog plana koristi Blandovo pravilo odabira pivotnog elementa. To jamči konačnost algoritma (algoritam ne ulazi u cikluse).

Primjer 1

Primjer 2

$$\begin{aligned}x_1 + x_2 &\rightarrow \max \\x_1 - x_2 &\leq 1 \\2x_1 - x_2 &\leq 3 \\-x_1 + x_2 &\leq 1 \\x_1, x_2 &\geq 0\end{aligned}$$

Rj:

Primjer 1

Primjer 2

$$\begin{aligned}x_1 + x_2 &\rightarrow \max \\x_1 - x_2 &\leq 1 \\2x_1 - x_2 &\leq 3 \\-x_1 + x_2 &\leq 1 \\x_1, x_2 &\geq 0\end{aligned}$$

Rj: Zapišimo početnu tablicu:

	x_1	x_2	
w_1	-1	1	1
w_2	-2	1	3
w_3	1	-1	1
	1	1	0

Primjer 1

	x_1	x_2	
w_1	-1	1	1
w_2	-2	1	3
w_3	1	-1	1
	1	1	0

Primjer 1

	x_1	x_2	
w_1	-1	1	1
w_2	-2	1	3
w_3	1	-1	1
	1	1	0

\rightsquigarrow

	w_1	x_2	
x_1	-1	1	1
w_2	2	-1	1
w_3	-1	0	2
	-1	2	1

Primjer 1

	x_1	x_2	
w_1	-1	1	1
w_2	-2	1	3
w_3	1	-1	1
	1	1	0

\rightsquigarrow

	w_1	x_2	
x_1	-1	1	1
w_2	2	-1	1 \rightsquigarrow
w_3	-1	0	2
	-1	2	1

	w_1	w_2	
x_1	1	-1	2
x_2	2	-1	1
w_3	-1	0	2
	3	-2	3

Primjer 1

	x_1	x_2	
w_1	-1	1	1
w_2	-2	1	3
w_3	1	-1	1
	1	1	0

\rightsquigarrow

	w_1	x_2	
x_1	-1	1	1
w_2	2	-1	1
w_3	-1	0	2
	-1	2	1

\rightsquigarrow

	w_1	w_2	
x_1	1	-1	2
x_2	2	-1	1
w_3	-1	0	2
	3	-2	3

\rightsquigarrow

	w_3	w_2	
x_1	-1	-1	4
x_2	-2	-1	5
w_1	-1	0	2
	-3	-2	9

Optimalno rješenje je $(x_1^*, x_2^*) = (4, 5)$ s vrijednosti f-je cilja $\# = 9$.

Primjer 2

Primjer 3

Simpleks metodom riješite problem:

$$\left\{ \begin{array}{llll} -x_1 & +2x_2 & +4x_3 & \rightarrow \max \\ x_1 & -x_2 & -x_3 & \leq 1 \\ x_1 & +x_2 & +x_3 & \leq 3 \\ & x_i \geq 0 & & i = 1, 2, 3. \end{array} \right.$$

Primjer 2

Primjer 3

Simpleks metodom riješite problem:

$$\left\{ \begin{array}{llll} -x_1 & +2x_2 & +4x_3 & \rightarrow \max \\ x_1 & -x_2 & -x_3 & \leq 1 \\ x_1 & +x_2 & +x_3 & \leq 3 \\ & x_i \geq 0 & & i = 1, 2, 3. \end{array} \right.$$

Zapišimo početnu tablicu:

	x_1	x_2	x_3	
w_1	-1	1	1	1
w_2	-1	-1	-1	3
z	-1	2	4	0

Primjer 2

	x_1	x_2	x_3	
w_1	-1	1	1	1
w_2	-1	-1	-1	3
z	-1	2	4	0

Primjer 2

	x_1	x_2	x_3			x_1	w_2	x_3		
w_1	-1	1	1	1	\rightsquigarrow	w_1	-2	-1	0	4
w_2	-1	-1	-1	3		x_2	-1	-1	-1	3
z	-1	2	4	0		z	-3	-2	2	6

Primjer 2

	x_1	x_2	x_3			x_1	w_2	x_3		
w_1	-1	1	1	1	\rightsquigarrow	w_1	-2	-1	0	4
w_2	-1	-1	-1	3		x_2	-1	-1	-1	3
z	-1	2	4	0		z	-3	-2	2	6

	x_1	w_2	x_2	
w_1	-2	-1	0	4
x_3	-1	-1	-1	3
z	-5	-4	-2	12

Primjer 2

	x_1	x_2	x_3			x_1	w_2	x_3		
w_1	-1	1	1	1	\rightsquigarrow	w_1	-2	-1	0	4
w_2	-1	-1	-1	3		x_2	-1	-1	-1	3
z	-1	2	4	0		z	-3	-2	2	6

	x_1	w_2	x_2	
w_1	-2	-1	0	4
x_3	-1	-1	-1	3
z	-5	-4	-2	12

- Rješenje
 $(x_1^*, x_2^*, x_3^*) = (0, 0, 3)$
- Vrijednost f-je cilja $\# = 12$