

CURS = **2** ORE / SĂPTĂMÂNĂ

SEMINAR = **1** ORĂ / SĂPTĂMÂNĂ

FORMA DE EXAMINARE: **examen !** (scris)

- 2 subiecte de teorie:
  - enunțuri cu demonstrații;
  - enunțuri descriptive.
- 1 exercițiu de seminar (cu subpuncte)

# Conținutul cursului:

- Teorema fundamentală a programării liniare.
- Teoremele algoritmului simplex primal.
- Algoritmul simplex. Formule de schimbarea bazei.
- Determinarea unei baze primal admisibile. Metoda celor două faze.
- Sisteme liniare de inegalități. Lema Farkaș-Minkowski.
- Dualitate în programarea liniară. Teoreme de dualitate.
- Algoritmul simplex dual.
- Programare liniară în numere întregi.
- Postoptimizare.

# Problema 1.

Un complex de locuințe trebuie să cuprindă cel puțin 900 garsoniere, 2100 apartamente cu două și 1400 apartamente cu trei camere.



Să se stabilească câte blocuri de fiecare fel trebuie construite astfel încât **cheltuielile** de construcție să fie **minime**.

# Modelul matematic

- Variabilele de decizie:

- $x$  = numărul de blocuri de tipul A
- $y$  = numărul de blocuri de tipul B

- Funcția obiectiv:      Costul =  $4x + 5y$  ;  
trebuie minimizat !

- Restricțiile:

garsoniere:	$10x + 30y \geq 900$ ;
ap. cu 2 camere:	$30x + 50y \geq 2100$ ;
ap. cu 3 camere:	$40x + 20y \geq 1400$ ;

- Condiții implicite (naturale):  $x$  și  $y \geq 0$  și în plus, numere întregi.

## Problema 2.

O secție a unei fabrici produce **două tipuri** de aparate.

Pentru aceasta trebuie să comande zilnic piese din care s-ar putea face, în combinație, cel puțin, **80** de aparate de primul tip sau **60** de aparate de al doilea tip.

Capacitatea de montaj este de cel mult **100** de aparate pe zi din ambele tipuri.

La vânzare sunt solicitate zilnic cel puțin **40** de aparate de primul tip și cel puțin **20** de aparate de al doilea tip.

Pentru realizarea unui aparat de primul tip se cheltuiesc **200 €**, iar pentru un aparat de al doilea tip, **400 €**.

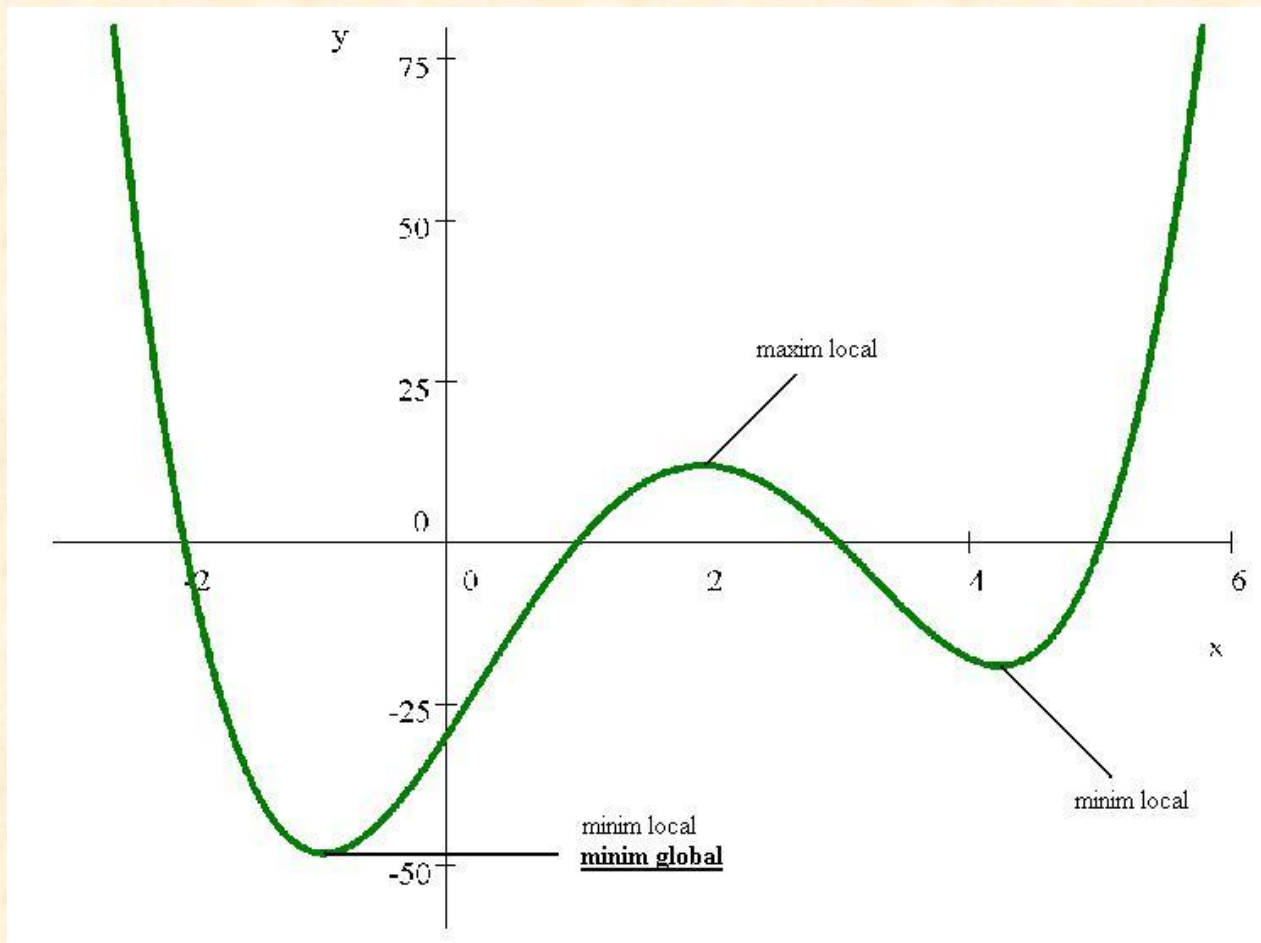
Să se stabilească planul de producție zilnic care se realizează cu **minimum** de cheltuieli.

# Modelul matematic

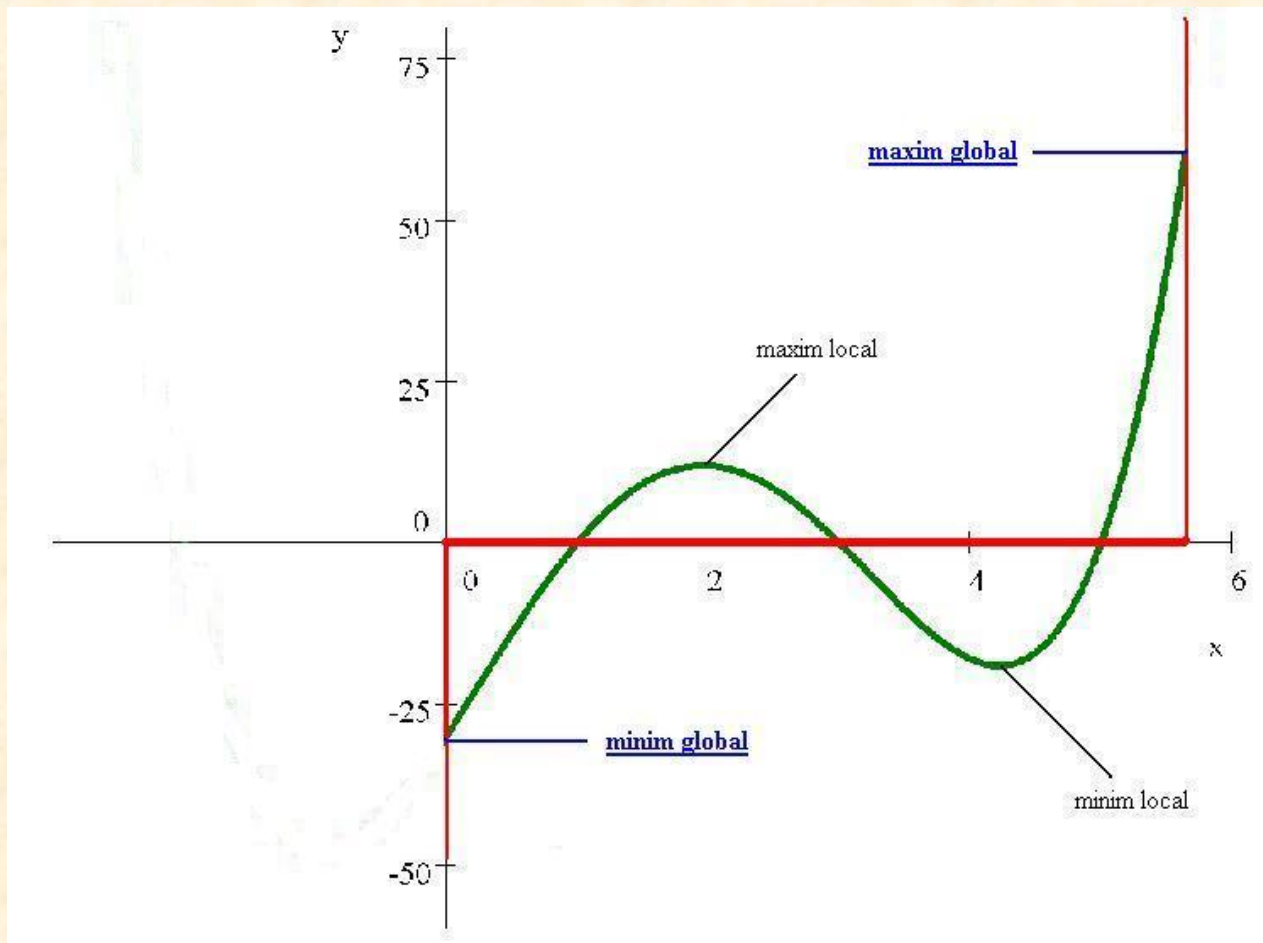
- Variabilele de decizie:
  - $x$  = numărul de aparate de primul tip
  - $y$  = numărul de aparate de al doilea tip
- Funcția obiectiv:      Costul =  $200x + 400y$  ; să fie minim !
- Restricțiile:
  - comanda:  $x/80 + y/60 \geq 1$  ;
  - capacitate:  $x + y \leq 100$  ;
  - limita inferioară  $x$ :  $40 \leq x$  ;
  - limita inferioară  $y$ :  $20 \leq y$  ;
- Condiții implicite (naturale):  $x$  și  $y$  să fie numere întregi.

# Exemplu – optimizare neliniară

$$f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}, \quad f(x) = (x+2)(x-1)(x-3)(x-5) = x^4 - 7x^3 + 5x^2 + 31x - 30$$



$$f : [0, 5.6] \rightarrow \mathbb{R}, \quad f(x) = x^4 - 7x^3 + 5x^2 + 31x - 30$$





# Exemplu – optimizare liniară

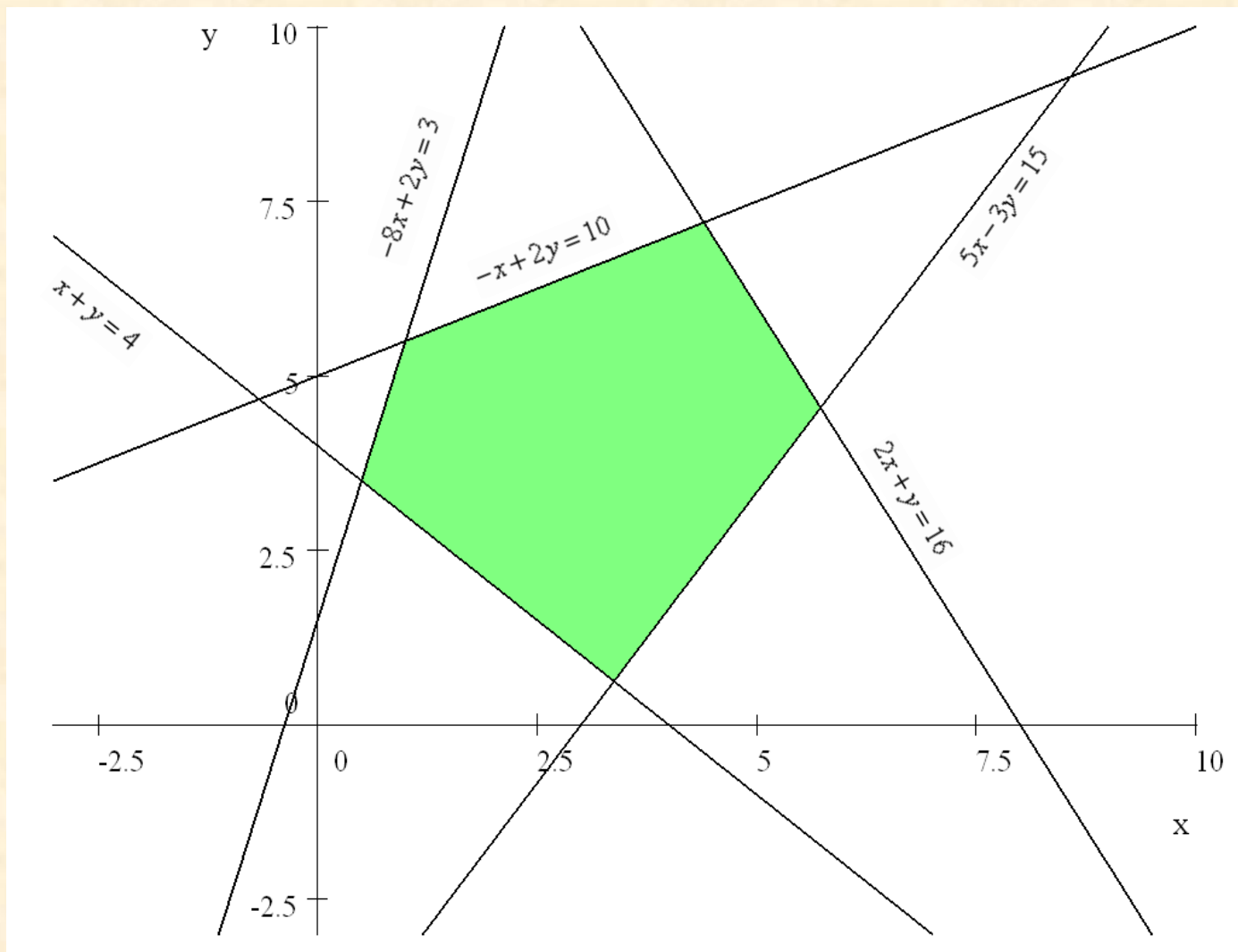
Să se determine:

$$\textit{optim}\{2x + 3y\}, \quad \text{unde } \textit{optim} = \min \vee \max$$

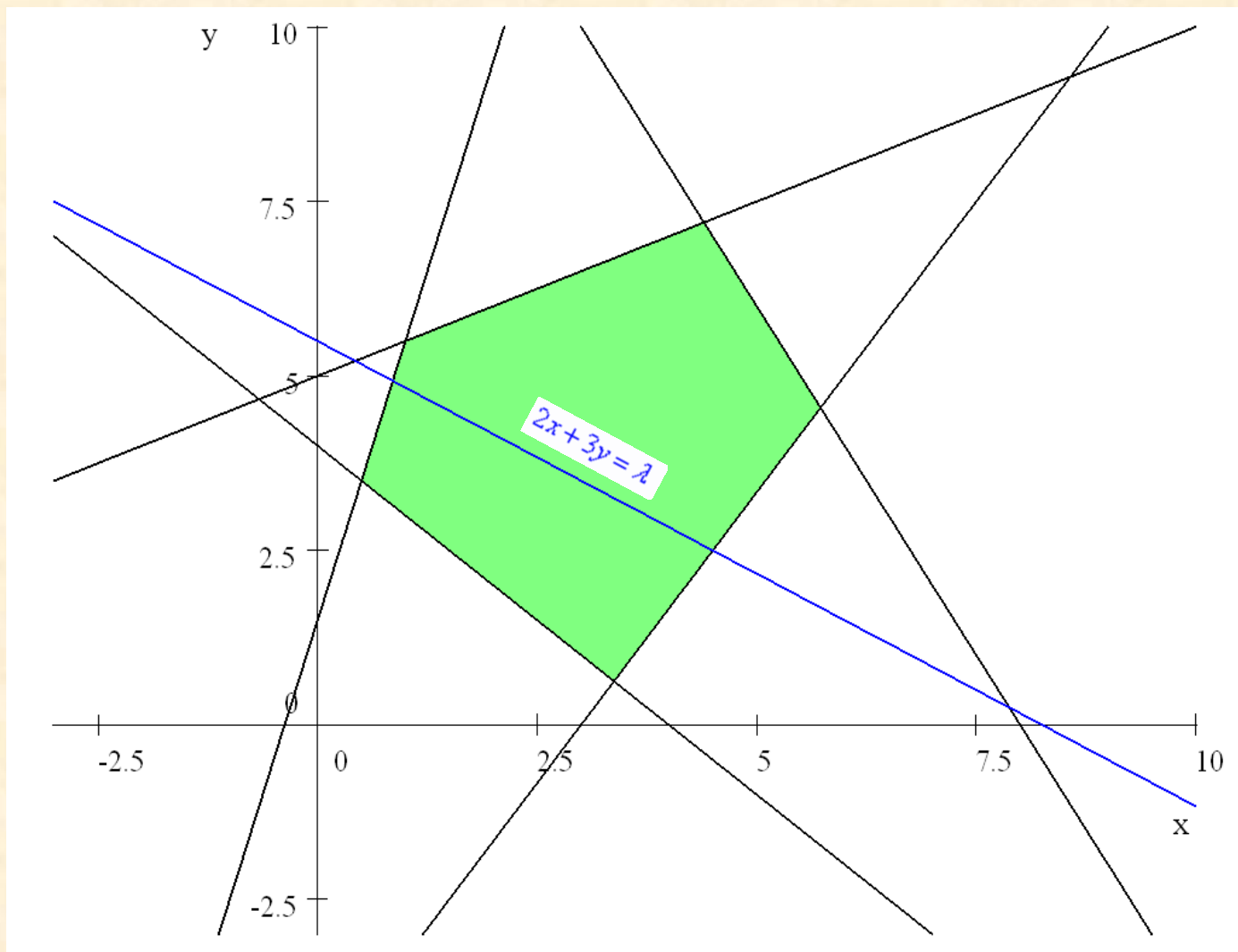
Cu îndeplinirea condițiilor:

$$\left\{ \begin{array}{l} x + y \geq 4 \\ -8x + 2y \leq 3 \\ 5x - 3y \leq 15 \\ -x + 2y \leq 10 \\ 2x + y \leq 16 \end{array} \right.$$

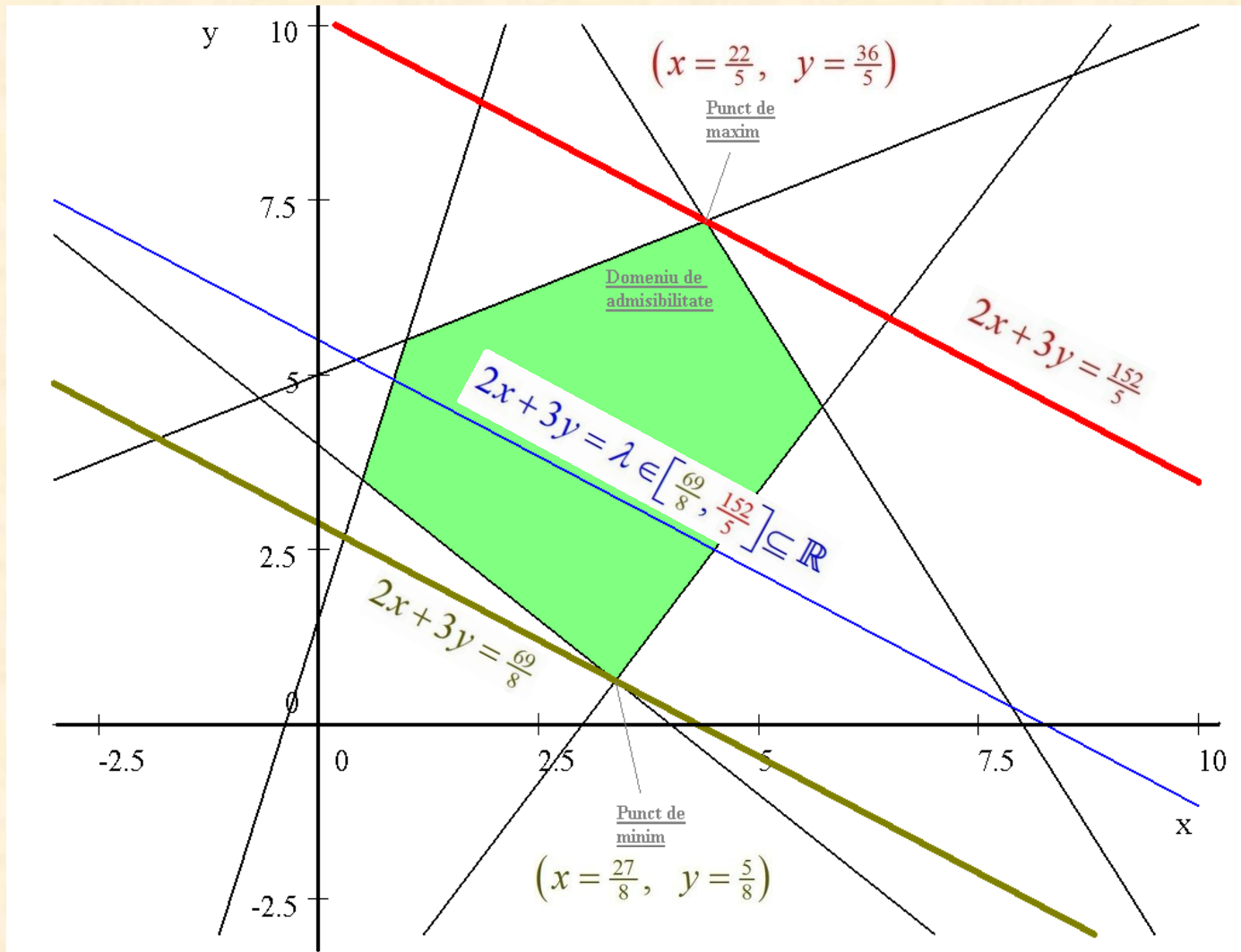
# Rezolvare grafică



# Rezolvare grafică



# Rezolvare grafică



# Notatii și câteva definiții

Vom nota cu  $A \in \mathbb{R}^{m \times n}$  o matrice cu  $m$  linii și  $n$  coloane:

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} \end{pmatrix} = (a_{ij})_{\substack{1 \leq i \leq m \\ 1 \leq j \leq n}}$$

unde,  $a_{ij} \in \mathbb{R}$ ,  $1 \leq i \leq m, 1 \leq j \leq n$ ,

Transpusa matricei  $A$  o vom nota cu  $A^T \in \mathbb{R}^{n \times m}$ .

Mulțimea matricelor de aceeași dimensiune formează un spațiu vectorial peste corpul numerelor reale.

$$A, B \in \mathbb{R}^{m \times n}, \alpha \in \mathbb{R}, \Rightarrow A + B = (a_{ij} + b_{ij})_{\substack{1 \leq i \leq m \\ 1 \leq j \leq n}}, \quad \alpha B = (\alpha b_{ij})_{\substack{1 \leq i \leq m \\ 1 \leq j \leq n}}$$

Produsul matricelor:  $A \in \mathbb{R}^{m \times k}$ ,  $B \in \mathbb{R}^{k \times n}$  este matricea:

$$A \cdot B = C \in \mathbb{R}^{m \times n}, \quad c_{ij} = \sum_{l=1}^k a_{il} b_{lj}, \quad 1 \leq i \leq m, \quad 1 \leq j \leq n.$$

Determinantul unei matrice pătratice  $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$  este numărul

$$\det A = \sum_{\sigma \in \mathcal{S}_n} \varepsilon(\sigma) a_{1\sigma(1)} a_{2\sigma(2)} \cdots a_{n\sigma(n)}$$

Dacă  $\det A \neq 0$ , matricea  $A$  se numește **nesingulară**, iar în acest caz, există o unică matrice  $A^{-1}$  numită **matrice inversă**:

$$A \cdot A^{-1} = A^{-1} \cdot A = \mathbf{I}_n = \begin{pmatrix} 1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & 1 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & 1 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^{n \times n}$$

Un **vector coloana**  $v \in \mathbb{R}^n$  este considerat ca fiind o matrice  $v \in \mathbb{R}^{n \times 1}$ , iar transpusa acesteia este un **vector linie**.

$$v = \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ \vdots \\ v_n \end{pmatrix}, \quad v^\top = (v_1, v_2, \dots, v_n)$$

Produsul scalar a doi vectori  $x, y \in \mathbb{R}^n$ ,  $x^\top \cdot y = \sum_{i=1}^n x_i y_i = y^\top \cdot x$ .

Definim relațiile:

$$x = y \Leftrightarrow x_i = y_i \quad \text{pentru orice } i = \overline{1, n},$$

$$x \leq y \Leftrightarrow x_i \leq y_i \quad \text{pentru orice } i = \overline{1, n} \Leftrightarrow y - x \in \mathbb{R}_+^n$$

În particular,  $x \geq \mathbf{0} \in \mathbb{R}^n \Leftrightarrow x_i \geq 0, \forall i = \overline{1, n}$ .

# Sisteme de ecuații liniare

Fie:  $A \in \mathbb{R}^{m \times n}$ ,  $b \in \mathbb{R}^m$  și considerăm sistemul de ecuații liniare:

$$A \cdot x = b \quad \Leftrightarrow \quad \begin{cases} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \cdots + a_{1n}x_n = b_1 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \cdots + a_{2n}x_n = b_2 \\ \vdots \quad \quad \quad \vdots \quad \quad \quad \vdots \quad \quad \quad \vdots \quad \quad \quad \vdots \\ a_{m1}x_1 + a_{m2}x_2 + \cdots + a_{mn}x_n = b_m \end{cases}$$

unde  $x \in \mathbb{R}^n$  reprezintă vectorul necunoscutelor.

Notăm:  $A_i = (a_{i1}, a_{i2}, \dots, a_{in})$  linia "i" a matricei A;

$A^j = (a_{1j}, a_{2j}, \dots, a_{mj})^\top$  coloana "j" a matricei A.

$$A \cdot x = b \quad \Leftrightarrow \quad A_i \cdot x = b_i, \quad i = \overline{1, m} \quad \Leftrightarrow \quad \sum_{j=1}^n A^j x_j = b.$$



- Teorema Kronecker-Capelli :  $\text{rang}(A) = \text{rang}(A:b) = r \leq \min\{m, n\}$
- Ecuatii principale, respectiv variabile principale.
- Ecuatii secundare, respectiv variabile secundare.
- Prin eliminarea ecuațiilor secundare, considerăm:  $\text{rang}(A) = m \leq n$ .
- Pentru  $m = n$ , avem soluția unică:  $x = A^{-1} \cdot b$ .
- Pentru  $m < n$ , avem o infinitate de soluții.

Există  $m$  coloane liniar independente ale matricei  $A$ , care formează

o matrice de bază:  $B = (A^{s_1} A^{s_2} \dots A^{s_m})$ .

Restul coloanelor formează matricea  $R$ .

Partiționarea matricei:  $A = (B : R)$ .

Notăm mulțimea de indici corespunzătoare coloanelor lui  $B$  cu

$$\mathcal{B} = \{s_1, s_2, \dots, s_m\},$$

iar mulțimea de indici corespunzătoare coloanelor lui  $R$  cu

$$\mathcal{R} = \{1, 2, \dots, n\} \setminus \mathcal{B}.$$

Partiționarea variabilei  $x \in \mathbb{R}^n$ ,  $x = \begin{pmatrix} x_{\mathcal{B}} \\ x_{\mathcal{R}} \end{pmatrix}$ , în care,

$$x_{\mathcal{B}} = (x_i)_{i \in \mathcal{B}} = (x_{s_1}, x_{s_2}, \dots, x_{s_m})^{\top} \in \mathbb{R}^m \quad \text{variabile de bază (principale)}$$

$$x_{\mathcal{R}} = (x_j)_{j \in \mathcal{R}} \in \mathbb{R}^{n-m} \quad \text{variabile secundare}$$

$$A \cdot x = b \Leftrightarrow B \cdot x_{\mathcal{B}} + R \cdot x_{\mathcal{R}} = b \Leftrightarrow x_{\mathcal{B}} = B^{-1} \cdot b - B^{-1} \cdot R \cdot x_{\mathcal{R}}$$

Vectorul  $v \in \mathbb{R}^n$  se numește **soluție** a sistemului dacă  $A \cdot v = b$ .

O soluție a sistemului este numită **soluție de bază**, dacă componentele ei diferite de zero corespund unor coloane liniar independente ale matricei  $A$ .

Pentru orice bază  $B$ , se poate obține o soluție de bază:

$$v = \begin{pmatrix} v_{\mathcal{B}} \\ v_{\mathcal{R}} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} [B^{-1} \cdot b]_{\mathcal{B}} \\ \mathbf{0}_{\mathcal{R}} \end{pmatrix}$$

Deoarece  $\text{rang}(A) = m$ , cel mult  $m$  componente ale unei soluții de bază pot fi nenule. Dacă soluția de bază are exact  $m$  componente nenule, ea se numește **nedegenerată**; în caz contrar ea se numește **degenerată**.