

ΑΝΑΦΟΡΑ-ΛΥΣΗ

3^{ης} ΣΕΙΡΑΣ ΑΣΚΗΣΕΩΝ

(TEM-231)

- **ΚΟΥΤΣΟΓΙΑΝΝΑΚΗΣ ΓΕΩΡΓΙΟΣ**
A.M: 1618 T.E.M
ΕΞΑΜΗΝΟ: 5^ο
- **ΜΟΥΤΑΦΗΣ ΙΩΑΝΝΗΣ**
A.M: 1143 T.E.M
ΕΞΑΜΗΝΟ: 11^ο

ΑΣΚΗΣΗ 1

Για την επίλυση της άσκησης, δημιουργήσαμε το script `Seira_3_Askhsh_1.m` το οποίο δέχεται ως ορίσματα, έναν πίνακα A οποιονδήποτε διαστάσεων, ένα διάνυσμα b , μεγέθους ίσου με το πλήθος των γραμμών του πίνακα A και ένα διάνυσμα p , μεγέθους ίσου με το πλήθος των στηλών του A .

Το script αυτό, επιλύει Πρόβλημα Ελαχιστοποίησης Γραμμικού Προγραμματισμού με την χρήση της μεθόδου οδήγησης Jordan (Ijx), αφού πρώτα έχει μετατρέψει τα στοιχεία εισόδου σε μορφή γενικού πίνακα με την χρήση της `totbl`.

Επιστρέφει τον γενικό πίνακα όλων των βημάτων της επίλυσης καθώς και τον χρόνο εκτέλεσης.

Παρατηρήσαμε τρέχοντας την άσκηση για τους πίνακες καθώς έχουν ότι η επίλυση σταματούσε αμέσως μετά την δημιουργία του γενικού πίνακα γιατί όλα τα στοιχεία του διανύσματος z ήταν θετικά. Ακόμη αλλάζοντας τα p σε $-p$ καταλήγουμε σε ατέρμονα βρόγχο, στην ουσία επαναλαμβάνονταν τα ίδια 2 βήματα συνέχεια. Καταλήξαμε να δίνουμε στην `totbl` όλα τα ορίσματα με αρνητικό πρόσημο.

Τα αποτελέσματα της χρήσης του script στον πίνακα της εκφώνησης για τη 3^{η} περίπτωση είναι το παρακάτω:

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

Βήμα 1^ο-(totbl):

	x1	x2	x3	x4	1

x5 =	-1.0000	-2.0000	-3.0000	-1.0000	5.0000
x6 =	-1.0000	-1.0000	-2.0000	-3.0000	3.0000

z =	-2.0000	-3.0000	-6.0000	-4.0000	0.0000

Βήμα 2^ο (Ijx):

	x1	x2	x6	x4	1

x5 =	0.5000	-0.5000	1.5000	3.5000	0.5000
x3 =	-0.5000	-0.5000	-0.5000	-1.5000	1.5000

z =	1.0000	0.0000	3.0000	5.0000	-9.0000

Παρατηρούμε ότι το min του προβλήματος ΠΓΠ ισούται με -9.00 και η βέλτιστη λύση $X^* = (x_1, x_2, x_3) = [0, 0, 1.5]$.

Ακολουθεί η χειρόγραφη επίλυση των ασκήσεων 2 και 3 (κάναμε scan σε pdf για να την εισάγουμε στην αναφορά).

ΓΡΑΜΜΙΚΟΣ ΚΑΙ ΜΗ ΠΡΟΓΡΑΜΜΑΤΙΣΜΟΣ

3^η ΣΕΙΡΑ ΑΣΚΗΣΕΩΝ

Στοιχεία Ομάδας:

Μουταφής Ιωάννης, ΑΜ: 1143, Εφαρμοσμένο 11^ο

Κουτσουγιαννάκης Γιώργιος, ΑΜ: 1618, Εφαρμοσμένο 5^ο

Άσκηση 2: (Π.Μ.Γ.Π. χωρίς Περιορισμούς)

$$\min (3x_1^2 + x_2^2 + x_3^2 - x_1x_2 - x_2x_3 - x_1), x_i = (1, 2, 3) \in \mathbb{R}$$

Μετατρέπω το πρόβλημα σε \max , άρα έχω
 $\max (x_1 + x_1x_2 + x_2x_3 - 3x_1^2 - x_2^2 - x_3^2)$

Η αναγκαία συνθήκη τοπικού μεγίστου $\nabla f(x) = 0$ δίνει:

$$\frac{\partial f}{\partial x_1}(x) = 1 + x_2 - 6x_1 = 0$$

$$\frac{\partial f}{\partial x_2}(x) = x_1 + x_3 - 2x_2 = 0$$

$$\frac{\partial f}{\partial x_3}(x) = x_2 - 2x_3 = 0$$

Οπότε το σημείο $x^* = (3/16, 1/8, 1/16)$ είναι πιθανό μέγιστο. Ο πίνακας Hesse σε ένα τέτοιο σημείο x είναι:

$$H(x) = \begin{pmatrix} \frac{\partial^2 f}{\partial x_1^2} & \frac{\partial^2 f}{\partial x_1 \partial x_2} & \frac{\partial^2 f}{\partial x_1 \partial x_3} \\ \frac{\partial^2 f}{\partial x_2 \partial x_1} & \frac{\partial^2 f}{\partial x_2^2} & \frac{\partial^2 f}{\partial x_2 \partial x_3} \\ \frac{\partial^2 f}{\partial x_3 \partial x_1} & \frac{\partial^2 f}{\partial x_3 \partial x_2} & \frac{\partial^2 f}{\partial x_3^2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -6 & 1 & 0 \\ 1 & -2 & 1 \\ 0 & 1 & -2 \end{pmatrix}$$

$$0 - Hf(x) = \begin{pmatrix} 6 & -1 & 0 \\ -1 & 2 & -1 \\ 0 & -1 & 2 \end{pmatrix} \quad \text{και οι άνω αριστεροί}$$

~~και οι~~ τετραγωνικοί του υποπινάκες έχουν ορίζουσες 6, 19, 4 όλες θετικές. Οπότε με την εφαρμογή του θεωρήματος 2 του βιβλίου συμπεραίνουμε ότι ο $Hf(x)$ είναι αρνητικά ορισμένος. Επομένως η f είναι κοίλη, και το σημείο $x^* = (3/16, 1/8, 1/16)$ είναι ολικό μέγιστο, δηλαδή λύση του ~~π.ψ.γ.π.~~ π.ψ.γ.π.

Άσκηση 3: (π.μ.γ.π. με περιορισμούς)

$$\max_x [\ln((1+x_1+x_2)^2)]$$

$$x_1 + 2x_2 \leq 6$$

$$x_1, x_2 \geq 0$$

Χρησιμοποιήστε ως κατάλληλες συνθήκες ΚΚΤ.

$$\text{Έχω ότι } \rho=1. \quad f(x_1, x_2) = \ln((1+x_1+x_2)^2)$$

$$g(x_1, x_2) = x_1 + 2x_2 - 6 \leq 0$$

Χρησιμοποιούμε το Πρόσφα 3 του βιβλίου για τη λύση

Έστω ότι f είναι κοίλη κάτι που προκύπτει από τον $Hf(x)$ ο οποίος είναι αρνητικά ορισμένος

$$KKT_1: \mu_1 \geq 0$$

$$KKT_2: \begin{cases} \frac{1}{(1+x_1+x_2)^2} (2x_1+2x_2+2) - \mu_1 \cdot 1 \leq 0 \\ \frac{1}{(1+x_1+x_2)^2} (2x_2+2x_1+2) - \mu_1 \cdot 2 \leq 0 \end{cases}$$

$$KKT_3: \begin{cases} \frac{1}{(1+x_1+x_2)^2} (2x_2+2x_1+2) - \mu_1 \cdot 2 \leq 0 \end{cases}$$

$$KKT_4: x_1 \left(\frac{1}{(1+x_1+x_2)^2} (2x_1+2x_2+2) - \mu_1 \cdot 1 \right) = 0$$

$$KKT_5: x_2 \left(\frac{1}{(1+x_1+x_2)^2} (2x_2+2x_1+2) - \mu_1 \cdot 2 \right) = 0$$

$$KKT_6: x_1 + 2x_2 - 6 \leq 0$$

$$KKT_7: \mu_1 (x_1 + 2x_2 - 6) = 0$$

$$KKT_8: x_1 \geq 0$$

$$KKT_9: x_2 \geq 0$$

Περίπτωση 1 ($\mu_1 = 0$)

Τότε οι:

$$KKT_2 \Rightarrow \frac{1}{4x_1x_2} - \cancel{\mu_1} \cdot 1 \leq 0 \Rightarrow 1+x_1+x_2 \leq 0$$

$$KKT_3 \Rightarrow \frac{1}{4x_1+x_2} - \cancel{\mu_1} \cdot 2 \leq 0 \Rightarrow 1+x_1+x_2 \leq 0$$

Σύμφωνα με τις KKT_6 και KKT_9 οι παραπάνω ανισώσεις δεν ισχύουν αφού δεν συμβαδίζουν με τους περιορισμούς. Οπότε το πρόβλημα δεν έχει λύση σε αυτή την περίπτωση.

Περίπτωση 2 ($\mu_1 > 0, x_1 = 0, x_2 = 0$)

Τότε η ΚΚΤ₇ δεν ικανοποιείται. Οπότε στην περίπτωση αυτή το πρόβλημα δεν έχει λύση.

Περίπτωση 3 ($\mu_1 > 0, x_1 > 0, x_2 = 0$)

Ελέγχω όλες τις περιπτώσεις και έτσι από την ΚΚΤ₇ προκύπτει ότι $x_1 - 6 = 0 \Rightarrow x_1 = 6$ και από την ΚΚΤ₄ προκύπτει ότι $\mu_1 = \frac{1}{1+x_1} \Rightarrow \mu_1 = 1/7$

Ελέγχω όλους τους περιορισμούς για $x_1 = 6, x_2 = 0, \mu_1 = 1/7$ και παρατηρώ πως ικανοποιούνται, οπότε η $(\mu_1, x_1, x_2) = (1/7, 6, 0)$ ικανοποιεί όλες τις περιπτώσεις. Άρα η $x^* = (x_1, x_2) = (6, 0)$ είναι λύση του προβλήματος.

Περίπτωση 4 ($\mu_1 > 0, x_1 = 0, x_2 > 0$)

Ελέγχω όλες τις περιπτώσεις και έτσι από την ΚΚΤ₇ προκύπτει ότι $2x_2 - 6 = 0 \Rightarrow x_2 = 3$ και από την ΚΚΤ₅ προκύπτει ότι $x_2 \left(\frac{1}{1+x_2} - 2\mu_1 \right) = 0 \Rightarrow \mu_1 = 1/8$

Ελέγχω όλους τους περιορισμούς για $x_1 = 0, x_2 = 3, \mu_1 = 1/8$ και παρατηρώ ότι η ΚΚΤ₂ δεν ικανοποιείται. Οπότε η $(\mu_1, x_1, x_2) = (1/8, 0, 3)$ δεν ικανοποιεί την ΚΚΤ₂, άρα στην περίπτωση αυτή το πρόβλημα δεν έχει λύση.

Σημείωση:

Αξίζει να σημειωθεί ότι ο χρόνος εκτέλεσης των προγραμμάτων, διαφέρει από εκτέλεση σε εκτέλεση καθώς και από υπολογιστή σε υπολογιστή.

ΒΙΒΛΙΟΓΡΑΦΙΑ

- Linear programming with MATLAB, M.C. Ferris, O.L. Mangasarian, S.J. Wright.
- Εισαγωγή στην επιχειρησιακή έρευνα Θεωρία και Ασκήσεις, Δ. Φακίνου, Α.Οικονόμου.
- Σημειώσεις Διαλέξεων και Εργαστηρίων του μαθήματος.

ΕΡΓΑΛΕΙΑ

- Matlab 2012b.
- GitHub.
- Microsoft Word.
- Adobe Acrobat.