

**TITLEPAGE NOT RENDERED!**  
**RECOMPILE WITH LATEX!**

# Contents

<b>1 Chapter 2</b>	<b>2</b>
1.1 Modelli quadratici . . . . .	2
1.1.1 Casi Possibili . . . . .	2
1.1.2 Esempio . . . . .	2
1.2 Introduzione agli algoritmi . . . . .	2
1.2.1 Quanto è buono un algoritmo di ottimizzazione? . . . . .	2
1.2.2 Come determiniamo un punto di minimo . . . . .	3
1.2.3 Condizioni di Wolf . . . . .	3
<b>2 Ampl</b>	<b>4</b>
2.1 Introduzione alla programmazione lineare . . . . .	4
2.1.1 Tips & Tricks . . . . .	4
2.1.2 Primo esempio . . . . .	4
2.1.3 Secondo esempio con separazione dei dati dal model . . . . .	5
2.1.4 Primo laboratorio . . . . .	6
2.2 Secondo laboratorio . . . . .	8
2.2.1 Primo esercizio . . . . .	8
2.2.2 Secondo esercizio . . . . .	9

# Chapter 1

# Chapter 2

## 1.1 Modelli quadratici

Algoritmi di ottimizzazione che approssimano localmente  $f$  con modelli quadratici:

$$\min f(x) = \frac{1}{2} x^T Q x - b^T x, \text{ t.c. } x \in \mathbb{R}^n$$

dove  $Q$  è una matrice quadrata di ordine  $n$ .

### 1.1.1 Casi Possibili

-  $Q$  non è semi-definita positiva:  $f$  non ha un minimo. -  $Q$  è definita positiva:  $x^* = Q^{-1}b$  è l'unico minimo locale. Il punto  $x^*$  è il **punto di ottimo globale**. -  $Q$  è definita semi-positiva: -  $Q$  non è singolare:  $x^* = Q^{-1}b$  è l'unico minimo globale. -  $Q$  è singolare: - non ho soluzioni. - ho infinite soluzioni.

### 1.1.2 Esempio

$$f(x, y) = \frac{1}{2}(ax^2 + by^2) - x$$

Riscrivo nei termini della formula per l'algoritmo:

$$f(x) = \frac{1}{2} \begin{bmatrix} x & y \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a & 0 \\ 0 & b \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} x & y \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}$$

## 1.2 Introduzione agli algoritmi

Metodi di ottimizzazione continua:

- Dato un punto di inizio  $x_0$ , generiam una sequenza  $x_k$   $k=0, \dots, \infty$ . - Terminato l'algoritmo, quando le condizioni necessarie sono soddisfatte con una certa precisione, per esempio  $\|\nabla f(x_k)\| \leq \epsilon$  - Monotone algorithms requires that  $f(x_k) < f(x_{k-1}) \forall k$

### 1.2.1 Quanto è buono un algoritmo di ottimizzazione?

Un algoritmo è **decente** se **converge**.

**Definizione 1.2.1 (Convergente globalmente)** Un algoritmo è chiamato convergente globalmente se converge a un punto  $x^*$

// PERSE COSE DA SLIDE QUI

Un algoritmo è **buono** se **converge rapidamente**

Chiamando  $x_k$  una sequenza in  $\mathbb{R}^n$  che converge a  $x^*$ . La **convergenza** è chiamata:

- **Q-lineare** se  $\exists r \in (0, 1)$  s.t.  $\frac{\|x_{k+1} - x^*\|}{\|x_k - x^*\|} \leq r$ , for  $k \geq \bar{k}$
- **Q-superlineare** se  $\lim_{k \rightarrow \infty} \frac{\|x_{k+1} - x^*\|}{\|x_k - x^*\|} = 0$
- **Q-quadratica** se  $\exists C > 0$  s.t.  $\frac{\|x_{k+1} - x^*\|}{\|x_k - x^*\|^2} \leq C$ , for  $k \geq \bar{k}$

Q-quadratica implica superlineare che implica lineare.

### 1.2.2 Come determiniamo un punto di minimo

#### Line search

Dato il punto corrente determino la direzione e dopo di che determino di quanto muovermi.

#### Trust Region

Costruisco un modello quadratico in base alle informazioni locali, quindi scelgo un parametro  $\Delta k$ , un raggio, e scelgo la direzione risolvendo un problema di ottimizzazione vincolato al parametro  $\Delta k$ .

### 1.2.3 Condizioni di Wolf

// Iniziare a guardare queste

# Chapter 2

## Ampl

### 2.1 Introduzione alla programmazione lineare

Per risolvere un problema utilizzando ampl è necessario utilizzare 3 tipi diversi di file:

1. Model file (.mod)
2. Data file (.dat)
3. Command file (.run)

Ampl carica questi file e li invia al *solver* (cplex, minos, ...), che quindi legge ed elabora il *Command file*.

*Gli esempi che seguono sono tratti dal canale youtube "Yong Wang": [https://www.youtube.com/channel/UCXEnJBeaJx3P87A\\_UfZpd0Q](https://www.youtube.com/channel/UCXEnJBeaJx3P87A_UfZpd0Q)*

#### 2.1.1 Tips & Tricks

1. Quando si hanno problemi ad identificare il path dei file *.mod*, *.dat* e *.run* è sufficiente fare click destro e selezionare **AMPL commands**.
2. Volendo stampare i valori di una variabile si può usare **display nome-variabile**.

#### 2.1.2 Primo esempio

##### Esempio di Model file

```
1  # PART 1: DECISION VARIABLES
2  var x1 >= 0; # first variable
3  var x2 >= 0; # second variable
4
5  # PART 2: OBJECTIVE FUNCTION
6  maximize z: 300*x1 + 200*x2;
7
8  # PART 3: CONSTRAINTS
9  s.t. M1:    2*x1 +   x2 <= 8; #s.t. significa "subject to"
10 s.t. M2:     x1 + 2*x2 <= 8;
```

**Esempio di Command file**

```

1  #RESET THE AMPL ENVIROMENT
2  reset;
3
4  #LOAD THE MODEL
5  model example1.mod;
6
7  #CHANGE THE SOLVER (optional)
8  option solver cplex;
9
10 #SOLVE
11 solve;
12
13 #SHOW RESULTS
14 display x1, x2, z;

```

**2.1.3 Secondo esempio con separazione dei dati dal model****Data file**

```

1  param n := 4;
2  param m := 4;
3
4  param    C :=
5      1    50
6      2    20
7      3    30
8      4    80;
9  param    A:   1    2    3    4:=
10     1    400   200   150   500
11     2     3     2     0     0
12     3     2     2     4     4
13     4     2     4     1     5;
14 param    B :=
15     1    500
16     2     7
17     3    10
18     4     8;

```

**Model file**

```

1  param n;
2  param m;
3  set J := {1..n};  #set of decision variables
4  set I := {1..m};  #set of constraints
5
6  param C {J} >= 0;  #objective function coefficients
7  param A {I,J} >= 0;  #constraint coefficients matrix

```

```

8  param B {I} >= 0;  #rhs of the constraints
9
10 var X {J} >=0;  #decision variables
11
12 minimize z:  sum {j in J} C[j] * X[j];
13
14 s.t. Constraint {i in I}:
15     sum {j in J} A[i,j] * X[j] >= B[i];

```

### Command file

```

1  #RESET THE AMPL ENVIROMENT
2  reset;
3
4  #LOAD THE MODEL
5  model example2.mod;
6
7  #LOAD THE DATA
8  data example2.dat;
9
10 #DISPLAY THE PROBLEM FORMULATION
11 expand z, Constraint;
12
13 #CHANGE THE SOLVER (optional)
14 option solver cplex;
15
16 #SOLVE
17 solve;
18
19 #SHOW RESULTS
20 display X, z;

```

## 2.1.4 Primo laboratorio

### Data file

```

1  data;
2
3  set PROD := bands coils;
4
5  param:    rate  profit  market :=
6    bands   200    25    6000
7    coils   140    30    4000 ;
8
9  param avail := 40;

```

**Model file**

```
1  set PROD;  # products
2
3  param rate {PROD} > 0;      # tons produced per hour
4  param avail >= 0;          # hours available in week
5
6  param profit {PROD};        # profit per ton
7  param market {PROD} >= 0;  # limit on tons sold in week
8
9  var Make {p in PROD} >= 0, <= market[p]; # tons produced
10
11 maximize Total_Profit: sum {p in PROD} profit[p] * Make[p];
12
13      # Objective: total profits from all products
14
15 subject to Time: sum {p in PROD} (1/rate[p]) * Make[p] <= avail;
16
17      # Constraint: total of hours used by all
18      # products may not exceed hours available
```



## 2.2 Secondo laboratorio

### 2.2.1 Primo esercizio

#### Data file

```

1 data;
2
3 param: ORIG: supply := # defines set "ORIG" and param "supply"
4     GARY 1400
5     CLEV 2600
6     PITT 2900 ;
7
8 param: DEST: demand := # defines "DEST" and "demand"
9     FRA 900
10    DET 1200
11    LAN 600
12    WIN 400
13    STL 1700
14    FRE 1100
15    LAF 1000 ;
16
17 param cost:
18     FRA DET LAN WIN STL FRE LAF :=
19     GARY 39 14 11 14 16 82 8
20     CLEV 27 9 12 9 26 95 17
21     PITT 24 14 17 13 28 99 20 ;

```

#### Model file

```

1 set ORIG; # origins
2 set DEST; # destinations
3
4 param supply {ORIG} >= 0; # amounts available at origins
5 param demand {DEST} >= 0; # amounts required at destinations
6
7     check: sum {i in ORIG} supply[i] = sum {j in DEST} demand[j];
8
9 param cost {ORIG,DEST} >= 0; # shipment costs per unit
10 var Trans {ORIG,DEST} >= 0; # units to be shipped
11
12 minimize Total_Cost:
13     sum {i in ORIG, j in DEST} cost[i,j] * Trans[i,j];
14
15 subject to Supply {i in ORIG}:
16     sum {j in DEST} Trans[i,j] = supply[i];
17
18 subject to Demand {j in DEST}:
19     sum {i in ORIG} Trans[i,j] = demand[j];

```

Una volta inclusi i due file va eseguito il comando *solve* e si ottiene:

```

1 MINOS 5.51: optimal solution found.
2 13 iterations, objective 196200

```

Un possibile Command file che va ad includere ed eseguire i file potrebbe essere:

```

1 model transp.mod;
2 data transp.dat;
3 solve;

```

## 2.2.2 Secondo esercizio

### Data file

```

1 data;
2
3 set ORIG := GARY CLEV PITT ;
4 set DEST := FRA DET LAN WIN STL FRE LAF ;
5 set PROD := bands coils plate ;
6
7 param supply (tr):  GARY    CLEV    PITT :=
8     bands    400    700    800
9     coils    800    1600   1800
10    plate    200    300    300 ;
11
12 param demand (tr):
13     FRA    DET    LAN    WIN    STL    FRE    LAF :=
14    bands   300    300    100    75    650    225    250
15    coils   500    750    400    250   950    850    500
16    plate   100    100     0     50    200    100    250 ;
17
18 param limit default 625 ;
19
20 param cost :=
21
22    [*,*,bands]:  FRA    DET    LAN    WIN    STL    FRE    LAF :=
23        GARY     30     10     8     10     11     71     6
24        CLEV     22     7      10     7      21     82     13
25        PITT     19     11     12     10     25     83     15
26
27    [*,*,coils]:  FRA    DET    LAN    WIN    STL    FRE    LAF :=
28        GARY     39     14     11     14     16     82     8
29        CLEV     27     9      12     9      26     95     17
30        PITT     24     14     17     13     28     99     20
31
32    [*,*,plate]:  FRA    DET    LAN    WIN    STL    FRE    LAF :=
33        GARY     41     15     12     16     17     86     8
34        CLEV     29     9      13     9      28     99     18
35        PITT     26     14     17     13     31    104     20 ;

```

**Model file**

```

1  set ORIG;    # origins
2  set DEST;    # destinations
3  set PROD;    # products
4
5  param supply {ORIG,PROD} >= 0;  # amounts available at origins
6  param demand {DEST,PROD} >= 0;  # amounts required at destinations
7
8      check {p in PROD}:
9          sum {i in ORIG} supply[i,p] = sum {j in DEST} demand[j,p];
10
11 param limit {ORIG,DEST} >= 0;
12
13 param cost {ORIG,DEST,PROD} >= 0;  # shipment costs per unit
14 var Trans {ORIG,DEST,PROD} >= 0;  # units to be shipped
15
16 minimize Total_Cost:
17     sum {i in ORIG, j in DEST, p in PROD}
18         cost[i,j,p] * Trans[i,j,p];
19
20 subject to Supply {i in ORIG, p in PROD}:
21     sum {j in DEST} Trans[i,j,p] = supply[i,p];
22
23 subject to Demand {j in DEST, p in PROD}:
24     sum {i in ORIG} Trans[i,j,p] = demand[j,p];
25
26 subject to Multi {i in ORIG, j in DEST}:
27     sum {p in PROD} Trans[i,j,p] <= limit[i,j];

```

# Bibliography

- Einstein, Albert (1905). “Zur Elektrodynamik bewegter Körper. (German) [On the electrodynamics of moving bodies]”. In: *Annalen der Physik* 322.10, pp. 891–921. DOI: <http://dx.doi.org/10.1002/andp.19053221004>.
- Knuth, Donald (1984). *Knuth: Computers and Typesetting*. URL: <http://www-cs-faculty.stanford.edu/~uno/abcde.html>.
- Goossens, Michel, Frank Mittelbach, and Alexander Samarin (1993). *The  $\text{\LaTeX}$  Companion*. Reading, Massachusetts: Addison-Wesley.