Lezioni di Ricerca Operativa

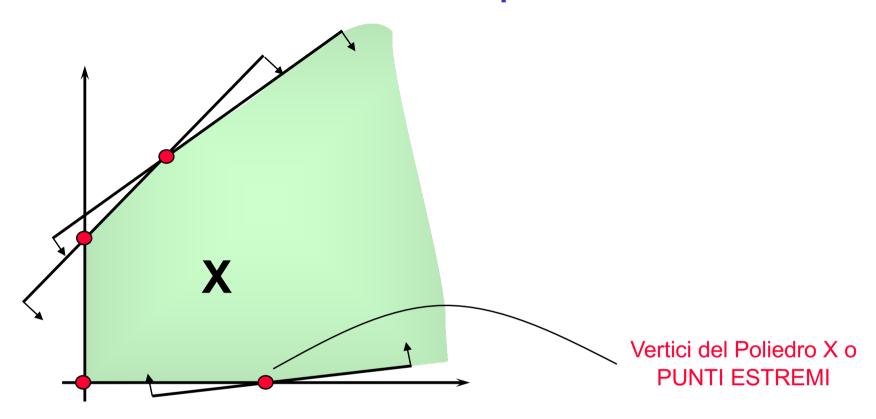
Università degli Studi di Salerno

Lezione nº 7

- Cono di recessione.
- Teorema della rappresentazione.

R. Cerulli – F. Carrabs

Vertici di un poliedro



Definizione

Un punto di un poliedro X è un **punto estremo** se e solo se non può essere espresso come combinazione convessa STRETTA di altri punti di X. Formalmente:

 $\underline{x} \in X \text{ è un vertice} \iff \underline{\exists}\underline{x}', \underline{x}'' \in X, \underline{x}' \neq \underline{x}'' : \underline{x} = \lambda \underline{x}' + (1 - \lambda)\underline{x}'' \text{ con } 0 < \lambda < 1$

Teorema (no dim.)

(Proprietà dei punti estremi di un poliedro limitato)

Dato un poliedro X non vuoto e limitato con punti estremi \underline{x}_1 , \underline{x}_2 ,..., \underline{x}_k , ogni punto $\underline{y} \in X$ può essere espresso come combinazione convessa dei punti estremi di X, cioè:

$$\underline{y} = \sum_{j=1}^{k} \lambda_j \underline{x}_j$$

con

$$\sum_{j=1}^{k} \lambda_j = 1 \qquad e \qquad \lambda_j \ge 0 \quad \forall j=1,...,k$$

Esempio

Voglio dimostrare che è possible esprimere il vettore <u>y</u> come combinazione

 \underline{x}_5

convessa dei vertici del politopo

$$\underline{y} = \lambda \underline{x}_2 + (1 - \lambda)\underline{z} \qquad \lambda \in [0,1]$$

$$\underline{z} = \mu \underline{x}_5 + (1 - \mu)x_4 \qquad \mu \in [0, 1]$$

Sostituendo z nella prima equazione:

$$y = \lambda \underline{x}_2 + \mu(1 - \lambda)\underline{x}_5 + (1 - \mu)(1 - \lambda)\underline{x}_4$$

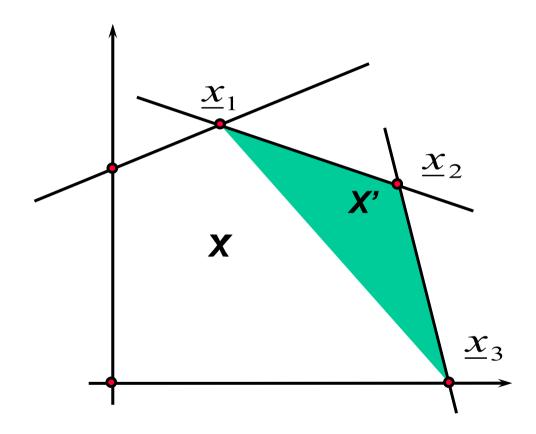
Nota che:

1)
$$\lambda \ge 0$$
 $\mu(1-\lambda) \ge 0$ $(1-\mu)(1-\lambda) \ge 0$

2)
$$\lambda + \mu(1-\lambda) + (1-\mu)(1-\lambda) = \lambda + (1-\lambda)(\mu + 1 - \mu) = 1$$

In generale:

Una combinazione convessa di \underline{x}_1 , \underline{x}_2 \underline{x}_3 permette di ottenere tutti i punti di X' \subset X



Quando un poliedro è illimitato?

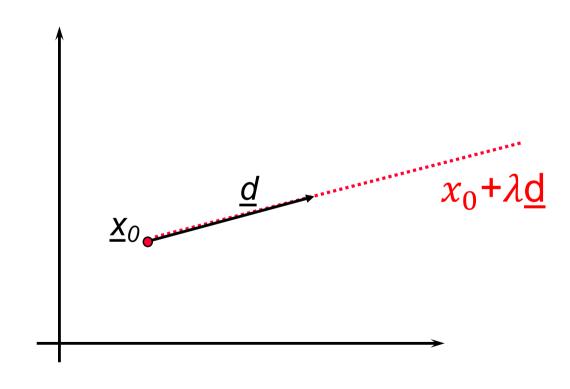
Bisogna considerare le sue direzioni estreme

Raggi e direzioni di un poliedro

Definizione.

Un raggio R, di vertice $\underline{x_0}$ e di direzione $\underline{d_x}$ è l'insieme di punti:

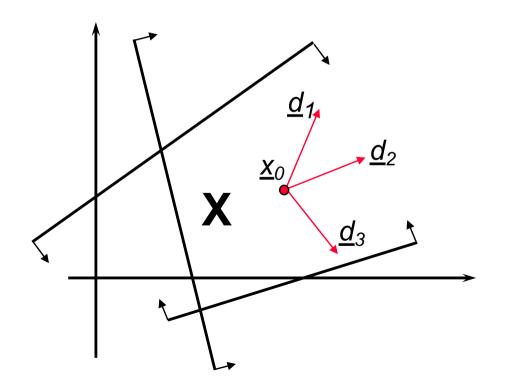
$$R = \{\underline{x}_0 + \lambda \underline{d} : \lambda \ge 0\}$$



Raggi e direzioni di un poliedro

Definizione

Dato un poliedro X, il vettore \underline{d} è una **direzione** di X se e solo se per ogni punto $\underline{x}_0 \in X$, il raggio $\underline{x}_0 + \lambda \underline{d}$ appartiene ad X $\forall \lambda \geq 0$.



<u>d</u>₁NON è direzione

<u>d</u>₂ è direzione

<u>d</u>₃ NON è direzione

Come si calcolano le direzioni di un poliedro?

(Procedimento algebrico)

$$X = \{\underline{x} : A\underline{x} \le \underline{b}, \underline{x} \ge \underline{0}\} \quad \text{(poliedro)}$$

Dato un qualsiasi punto $\underline{x}_0 \in X$, il vettore \underline{d} è una direzione del poliedro X se:

(i)
$$A(\underline{x}_0 + \lambda \underline{d}) \leq \underline{b}$$

(ii)
$$\underline{x}_0 + \lambda \underline{d} \ge \underline{0}$$

(iii)
$$\underline{d} \neq \underline{0}$$

(i)
$$A(\underline{x}_0 + \lambda \underline{d}) \leq \underline{b}$$

(ii)
$$\underline{x}_0 + \lambda \underline{d} \ge \underline{0}$$

(iii)
$$\underline{d} \neq \underline{0}$$

(i) poiché $\underline{x}_0 \in X$:

$$A(\underline{x}_0 + \lambda \underline{d}) \le \underline{b} \iff A\underline{x}_0 + A\lambda \underline{d} \le \underline{b} \iff \lambda A\underline{d} \le \underline{0} \iff A\underline{d} \le \underline{0}$$

(ii)
$$\underline{x}_0 + \lambda \underline{d} \ge \underline{0} \iff \underline{d} \ge \underline{0}$$

Quindi le direzioni <u>d</u> del poliedro X sono tutti e soli i vettori tali che:

$$A\underline{d} \le \underline{0}$$

$$\underline{d} \ge \underline{0}$$

$$d \ne 0$$

Esempio 1

$$X = \left\{ \begin{pmatrix} (x_{1}, x_{2}) : -3x_{1} + x_{2} \le -2, -x_{1} + x_{2} \le 2, -x_{1} + 2x_{2} \le 8 \\ x_{1} \ge 0, x_{2} \ge 0 \end{pmatrix} \right\}$$

L'insieme delle direzioni di X è dato dai vettori $\underline{d} = \begin{bmatrix} d_1 \\ d_2 \end{bmatrix} \neq \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}$:

$$D = \begin{cases} (d_{1,}d_{2}): -3d_{1} + d_{2} \leq 0, -d_{1} + d_{2} \leq 0, -d_{1} + 2d_{2} \leq 0 \\ d_{1} + d_{2} = 1, \quad d_{1} \geq 0, d_{2} \geq 0 \end{cases}$$

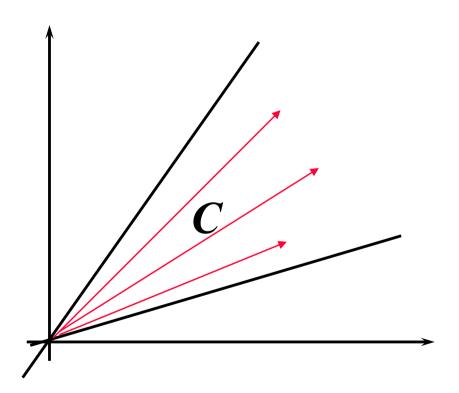
$$\underline{d}' = \begin{bmatrix} 2/3 \\ 1/2 \end{bmatrix} \qquad \underline{d}'' = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}$$

N.B. Poiché $d_1+d_2=1$ e $d_1\geq 0, d_2\geq 0$ le componenti dei vettori direzione saranno SEMPRE compresi tra 0 e 1 ossia $0\leq d_1\leq 1$ e $0\leq d_2\leq 1$

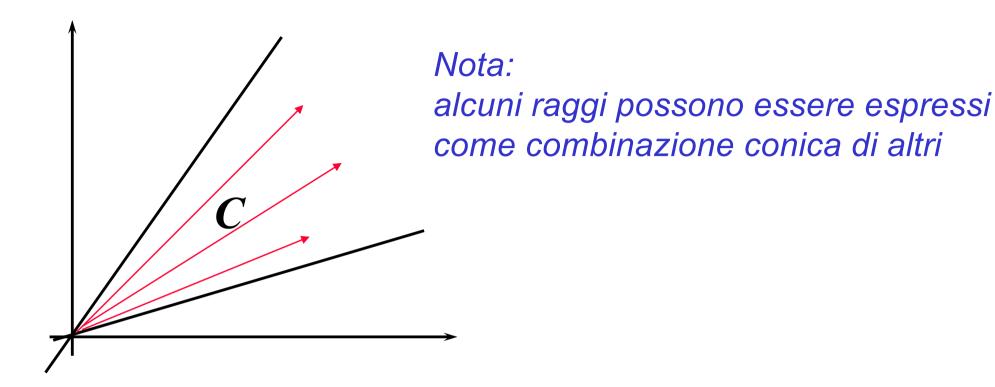
Coni Convessi

Definizione:

Un **cono convesso** C è un insieme convesso tale che se $\underline{x} \in C$ allora anche $\lambda \underline{x} \in C \ \forall \lambda \geq 0$.



Un cono convesso è un insieme convesso che contiene raggi che partono dall'origine (perché?)



In generale:

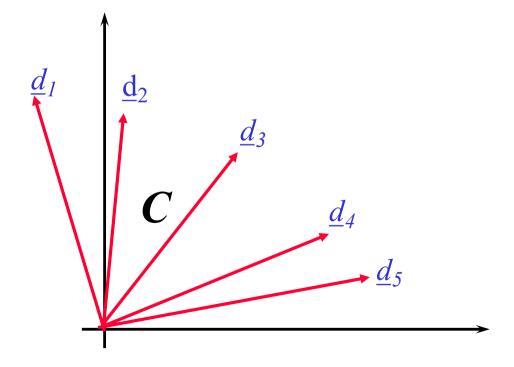
un cono convesso può essere espresso in funzione dei suoi raggi

Solo alcuni raggi sono sufficienti (detti **raggi estremi**) perché gli altri sono espressi come combinazione conica di questi

Coni Convessi

Dato un insieme di vettori $\underline{d}_1,\underline{d}_2,...,\underline{d}_k$ il cono convesso generato da questi vettori è dato da:

$$C = \left\{ \sum_{j=1}^{k} \lambda_j \underline{d}_j : \lambda_j \ge 0 \right\}$$



Direzioni estreme di un poliedro

Definizione.

Una direzione <u>d</u> di un poliedro X, è una direzione estrema di X se e solo se non è esprimibile come combinazione conica di altre direzioni di X.

Come si calcolano le direzioni di un poliedro?

(Procedimento geometrico)

$$X = \{\underline{x} : A\underline{x} \le \underline{b}, \underline{x} \ge \underline{0}\}$$
 (poliedro)

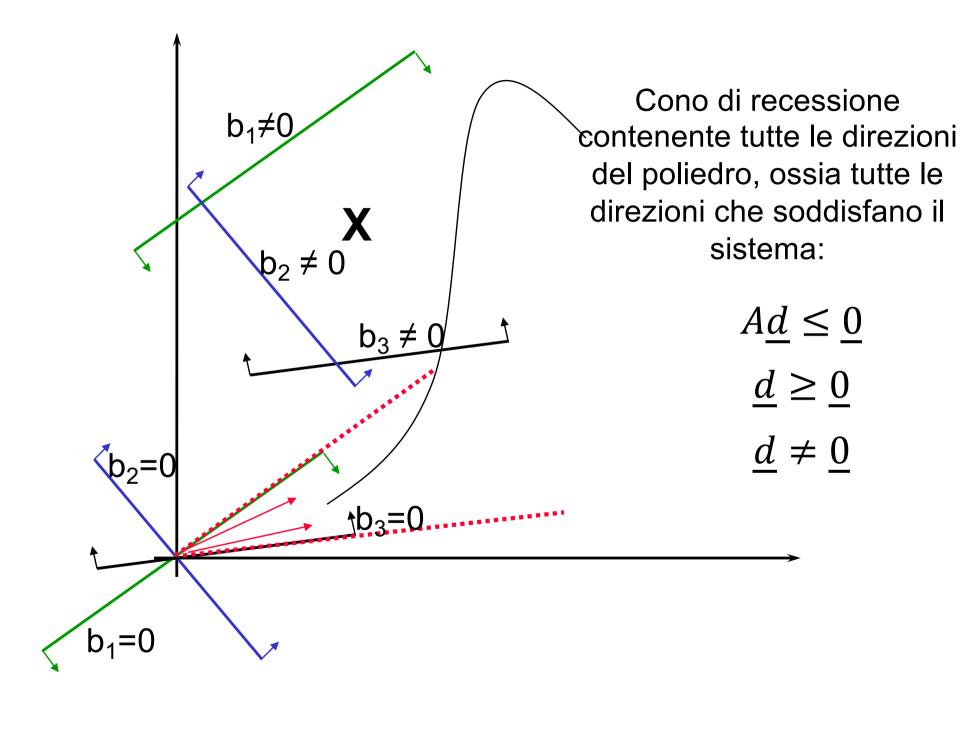
Abbiamo visto che <u>d</u> è una a direzione del poliedro se:

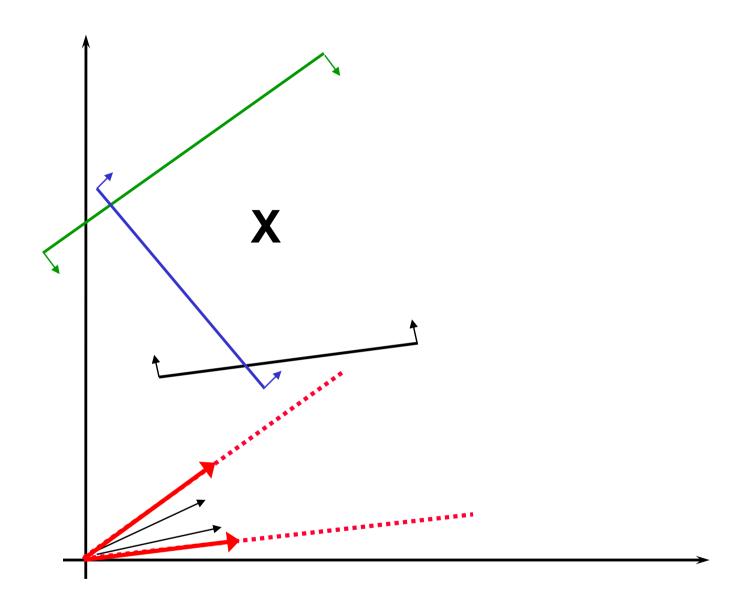
$$A\underline{d} \le \underline{0}$$

$$\underline{d} \ge \underline{0}$$

$$d \ne 0$$

Questo è un sistema omogeneo che definisce un cono poliedrico (detto cono di recessione) ottenuto traslando gli iperpiani che definiscono X parallelamente a se stessi fino all'origine





Direzioni estreme del poliedro (direzioni estreme del cono di recessione)

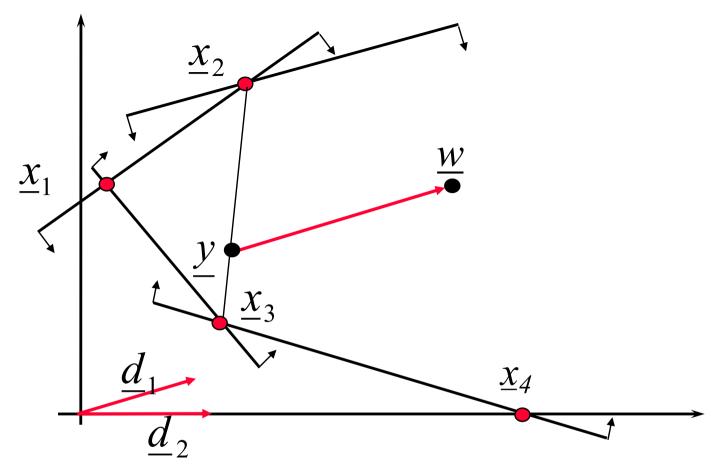
Teorema (di rappresentazione di poliedri)

Dato un poliedro X non vuoto con punti estremi \underline{x}_i con i=1,...,k e direzioni estreme \underline{d}_j con j=1,...,t, ogni punto $\underline{x} \in X$ può essere espresso come combinazione convessa dei punti estremi di X e combinazione lineare non negativa (conica) delle sue direzioni estreme:

$$\underline{x} = \sum_{i=1}^{k} \lambda_i \underline{x}_i + \sum_{j=1}^{t} \mu_j \underline{d}_j$$

$$\sum_{i=1}^{k} \lambda_{i} = 1, \quad \lambda_{i} \geq 0, \quad i = 1, 2, ..., k$$

$$\mu_{j} \geq 0 \quad j = 1, 2, ..., t$$



$$\underline{y} = \lambda \underline{x}_2 + (1 - \lambda)\underline{x}_3 \qquad \lambda \in [0, 1]$$

$$\underline{w} = \underline{y} + \mu \underline{d}_1 \qquad \mu \ge 0$$

quindi:
$$\underline{w} = \lambda \underline{x}_2 + (1 - \lambda)\underline{x}_3 + \mu \underline{d}_1$$

Soluzione dei problemi di PL

Consideriamo il problema (PL) in Forma Standard

$$min z = \underline{c}^T \underline{x}$$
$$A\underline{x} = \underline{b}$$
$$\underline{x} \ge 0$$

Siano \underline{x}_i , con i = 1, 2, ..., k, i punti estremi e \underline{d}_j , con j = 1, 2, ..., t le direzioni estreme di X

Ogni punto $\underline{x} \in X$ può essere espresso come combinazione convessa dei punti estremi di X e combinazione lineare non negativa delle sue direzioni estreme:

$$\underline{x} = \sum_{i=1}^{k} \lambda_i \underline{x}_i + \sum_{j=1}^{t} \mu_j \underline{d}_j$$

$$\sum_{i=1}^{k} \lambda_i = 1, \qquad \lambda_i \ge 0, \qquad i = 1, 2, \dots k$$

$$\mu_j \ge 0 \qquad j = 1, 2, \dots, t$$

Possiamo trasformare il problema di PL in un nuovo problema con incognite:

$$\lambda_1, \lambda_2, ..., \lambda_k \in \mu_1, \mu_2, ..., \mu_t$$

$$\min z = \sum_{i=1}^{k} (\underline{c}^{T} \underline{x}_{i}) \lambda_{i} + \sum_{j=1}^{t} (\underline{c}^{T} \underline{d}_{j}) \mu_{j}$$

$$\sum_{i=1}^{k} \lambda_i = 1, \lambda_i \ge 0, i = 1, 2, \dots k, \qquad \mu_j \ge 0 \quad j = 1, 2, \dots, t$$

Nota:

- 1. se esiste una direzione \underline{d}_j tale che $\underline{c}^T\underline{d}_j < 0 \Rightarrow l'ottimo del problema è illimitato$
- 2. se $\underline{c}^T \underline{d}_j \ge 0$ per ogni $\underline{d}_j \implies$
 - le corrispondenti variabili μ_1 , μ_2 , ..., μ_t sono scelte uguali a zero
 - per minimizzare il resto della sommatoria basta calcolare tutti i valori $\underline{c}^T \underline{x}_i$, scegliere il minimo ad esempio $\underline{c}^T \underline{x}_p$ e fissare $\lambda_p = 1$ e tutti gli altri uguali a zero

RIASSUMENDO:

1. la soluzione ottima di un problema di minimo è finita se e solo se $\underline{c}^T \underline{d}_j \ge 0$ per ogni \underline{d}_j

2. in questo caso una soluzione ottima si trova su uno dei vertici del poliedro

3. se esistono più vertici ottimi allora ogni combinazione convessa di questi punti è una soluzione ottima

Soluzione dei problemi di PL: esempio

$$\min z = x_1 - 3x_2$$

$$-x_1 + x_2 \le 2$$

$$-x_1 + 2x_2 \le 6$$

$$x_1, x_2 \ge 0$$

$$a$$

$$b$$

$$d^1$$

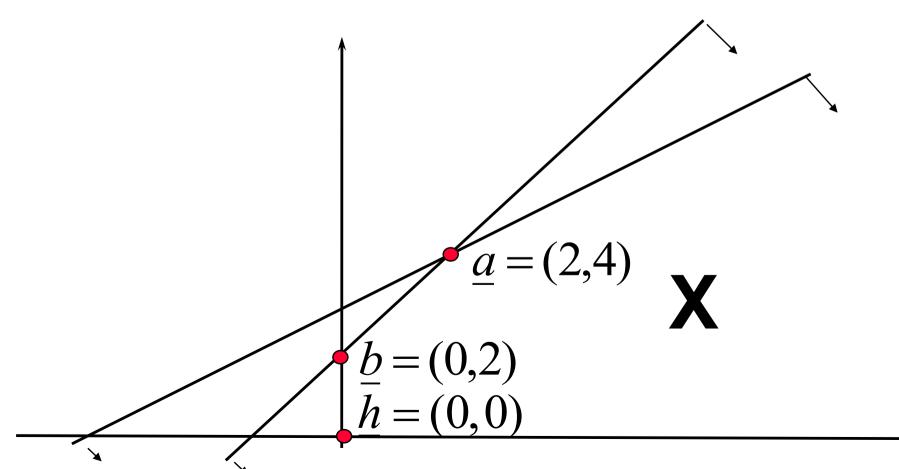
$$d^2$$

Calcoliamo punti estremi
$$e \text{ direzioni estreme}$$

Soluzione dei problemi di PL: esempio(2)

$$-x_1 + x_2 = 2$$
; $x_1 = 0 \implies x_2 = 2$ (b)

$$\begin{cases} -x_1 + x_2 = 2 \implies x_2 = 2 + x_1 \\ -x_1 + 2x_2 = 6 \implies -x_1 + 4 + 2x_2 = 6 \implies x_1 = 2, x_2 = 4 \end{cases}$$
 (a)



Soluzione dei problemi di PL: esempio(3)

$$D = \left\{ \begin{aligned} \left(d_{1,}d_{2}\right) &: -d_{1} + d_{2} \leq 0, -d_{1} + 2d_{2} \leq 0, d_{1} + d_{2} = 1 \\ d_{1} \geq 0, d_{2} \geq 0 \end{aligned} \right\}$$

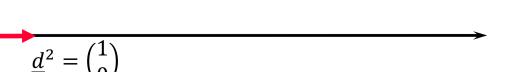
$$\begin{cases} d_1 = 1 - d_2 \\ -1 + d_2 + d_2 \le 0 \implies d_2 \le \frac{1}{2} \\ -1 + d_2 + 2d_2 \le 0 \implies d_2 \le \frac{1}{3} \end{cases}$$

$$0 \le d_2 \le \frac{1}{3}$$

$$\underline{d}^1 = \begin{pmatrix} 2/3 \\ 1/3 \end{pmatrix}$$

$$\underline{d}^2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\underline{d}^1 = \begin{pmatrix} 2/3 \\ 1/3 \end{pmatrix}$$



Soluzione dei problemi di PL: esempio(4)

$$\min z = x_1 - 3x_2 \implies \underline{c}^T = (1, -3)$$

$$\underline{c}^T \underline{h} = (1, -3) \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} = 0; \qquad \underline{c}^T \underline{d}^1 = (1, -3) \begin{pmatrix} 2/3 \\ 1/3 \end{pmatrix} = -\frac{1}{3}$$

$$\underline{c}^T \underline{b} = (1, -3) \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \end{pmatrix} = -6; \qquad \underline{c}^T \underline{d}^2 = (1, -3) \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = 1$$

$$\underline{c}^T\underline{a} = (1, -3) \begin{pmatrix} 2 \\ 4 \end{pmatrix} = -10;$$

$$\min 0\lambda_1 - 6\lambda_2 - 10\lambda_3 - \frac{1}{3}\mu_1 + \mu_2$$

$$\lambda_1 + \lambda_2 + \lambda_3 = 1$$

$$\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3, \mu_1, \mu_2 \ge 0$$

Ottimo illimitato

(facendo tendere μ₁ a ∞ la f.o. tende a - ∞ indipendentemente dai valori scelti per le altre variabili)

Soluzione dei problemi di PL: esempio(5)

Consideriamo una differente funzione obiettivo

$$\min z = 4x_1 - x_2 \implies \underline{c}^T = (4, -1)$$

$$\underline{c}^T \underline{h} = (4, -1) \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} = 0; \qquad \underline{c}^T \underline{d}^1 = (4, -1) \begin{pmatrix} 2/3 \\ 1/3 \end{pmatrix} = \frac{7}{3}$$

$$\underline{c}^T \underline{b} = (4, -1) \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \end{pmatrix} = -2; \qquad \underline{c}^T \underline{d}^2 = (4, -1) \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = 4$$

$$\underline{c}^T\underline{a} = (4, -1) \begin{pmatrix} 2 \\ 4 \end{pmatrix} = 4;$$

$$\min 0\lambda_1 \left(-2\lambda_2\right) + 4\lambda_3 + \frac{7}{3}\mu_1 + 4\mu_2$$

$$\lambda_1 + \lambda_2 + \lambda_3 = 1$$

$$\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3, \mu_1, \mu_2 \ge 0$$

Ottimo finito di valore -2 in corrispondenza del vertice <u>b</u> ottenuto assegnando alle variabili i valori

$$\lambda_1, \lambda_3, \mu_1, \mu_2 = 0$$
 e $\lambda_2 = 1$