Il metodo del simplesso

- condizione sufficiente di ottimalità
- spostamento su una base adiacente

rif. Fi 3.2;

Ricapitolando

Sin qui abbiamo un algoritmo enumerativo applicabile quando P è un politopo, che calcola una soluzione ottima in al più $\left(\frac{n!}{n!(n-m)!}\right)$ passi enumerando le sba.

Vogliamo migliorarlo mediante:

- un criterio di arresto che riconosca una sba ottima
- uno spostamento da una sba ad un'altra migliorativa
- l'estensione al caso generale

Valore di una soluzione

Rappresentiamo il sistema $\mathbf{A}\mathbf{x} = \mathbf{b}$ rispetto ad una base ammissibile $\mathbf{B}$:

$$\mathbf{x}_B = \mathbf{B}^{-1}\mathbf{b} - \mathbf{B}^{-1}\mathbf{F}\mathbf{x}_F$$

ricaviamo l'espressione del costo:

$$\mathbf{c}^T\mathbf{x} = [\mathbf{c}_B^T, \mathbf{c}_F^T] \begin{bmatrix} \mathbf{x}_B \\ \mathbf{x}_F \end{bmatrix} = [\mathbf{c}_B^T, \mathbf{c}_F^T] \begin{bmatrix} \mathbf{B}^{-1}\mathbf{b} - \mathbf{B}^{-1}\mathbf{F}\mathbf{x}_F \\ \mathbf{x}_F \end{bmatrix}$$

cioè

$$\mathbf{c}^T\mathbf{x} = \mathbf{c}_B^T\mathbf{B}^{-1}\mathbf{b} + (\mathbf{c}_F^T - \mathbf{c}_B^T\mathbf{B}^{-1}\mathbf{F})\mathbf{x}_F = \text{cost} + \bar{\mathbf{c}}\mathbf{x}$$

Costi ridotti

Definizione
Il vettore

$$\bar{\mathbf{c}}^T = \mathbf{c}^T - \mathbf{c}_B^T\mathbf{B}^{-1}\mathbf{A} = [\mathbf{c}_B^T - \mathbf{c}_B^T\mathbf{B}^{-1}\mathbf{B}, \mathbf{c}_F^T - \mathbf{c}_B^T\mathbf{B}^{-1}\mathbf{F}] =$$

$$= [\mathbf{0}, \mathbf{c}_F^T - \mathbf{c}_B^T\mathbf{B}^{-1}\mathbf{F}]$$

si dice *vettore dei costi ridotti* rispetto alla base $\mathbf{B}$

Possiamo dimostrare un risultato che ci permette di stabilire l'ottimalità di una base: Dato un problema in forma standard $\{\min \mathbf{c}^T\mathbf{x} : \mathbf{x} \in P\}$, con $P = \{\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n : \mathbf{A}\mathbf{x} = \mathbf{b}, \mathbf{x} \geq \mathbf{0}\}$ vale il seguente

Condizione di ottimalità

Teorema
Sia $\mathbf{x}^*$ una sba associata alla base $\mathbf{B}$. Se $\bar{\mathbf{c}}^T = \mathbf{c}^T - \mathbf{c}_B^T \mathbf{B}^{-1} \mathbf{A} \geq 0$ allora $\mathbf{x}^*$ è una soluzione ottima

Dimostrazione
Il costo di una soluzione $\mathbf{x} \in P$ è $\mathbf{c}^T \mathbf{x} = \mathbf{c}_B^T \mathbf{B}^{-1} \mathbf{b} + \bar{\mathbf{c}}^T \mathbf{x}$
essendo per ipotesi $\bar{\mathbf{c}} \geq \mathbf{0}$ risulta

$\mathbf{c}^T \mathbf{x} \geq \mathbf{c}_B^T \mathbf{B}^{-1} \mathbf{b}$ per ogni $\mathbf{x} \geq \mathbf{0}$, cioè per ogni $\mathbf{x} \in P$

ma

$$\mathbf{c}_B^T \mathbf{B}^{-1} \mathbf{b} = [\mathbf{c}_B^T, \mathbf{c}_F^T] \begin{bmatrix} \mathbf{B}^{-1} \mathbf{b} \\ \mathbf{0} \end{bmatrix} = \mathbf{c}^T \mathbf{x}^*$$

$\square$

Ottimalità e degenerazione

la condizione diventa anche necessaria nel caso non degenere:

Teorema

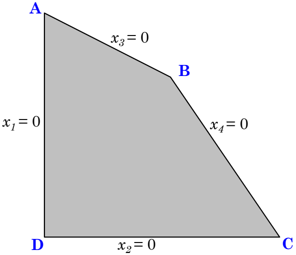
Sia $\mathbf{x}^*$ una sba associata alla base $\mathbf{B}$, con $\mathbf{B}$ non degenere. Allora:

- se $\bar{\mathbf{c}} \geq 0$ allora $\mathbf{x}^*$ è ottima
- se $\mathbf{x}^*$ è ottima allora $\bar{\mathbf{c}} \geq \mathbf{0}$

Al contrario, nel caso degenere esiste la possibilità che una sba sia ottima ma qualche variabile (fuori base) abbia costo ridotto negativo

Esempio (cont.)

$$
\begin{aligned}
&-\min -5x_1 - 4x_2 \\
&\quad x_1 + 3x_2 + x_3 = 4 \\
&\quad 4x_1 + x_2 + x_4 = 3 \\
&\ x_1, x_2, x_3, x_4 \geq 0
\end{aligned}
$$



$$\mathbf{B} = [\mathbf{A}_1, \mathbf{A}_3] = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 4 & 0 \end{pmatrix}, \quad \mathbf{B}^{-1} = \begin{pmatrix} 0 & 1/4 \\ 1 & -1/4 \end{pmatrix}$$

$$\mathbf{c}_B^T \mathbf{B}^{-1} \mathbf{F} = \begin{bmatrix} -5 \\ 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 1/4 \\ 1 & -1/4 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 3 & 0 \\ 1 & 1 \end{bmatrix} = [-5/4, -5/4]$$

[fix] T

$$\mathbf{c}_F^T - \mathbf{c}^T \mathbf{B}^{-1} \mathbf{F} = [-4, 0] - [-5/4, -5/4] \implies \bar{\mathbf{c}} = [0, -11/4, 0, 5/4]$$

[fix] B

$\implies \mathbf{x} = (3/4, 0, 13/4, 0)$ è sba **NON ottima** (vertice C)

Per il calcolo di x, vedi Lezione #7 Pagina #4.

Esempio (cont.)

$$\mathbf{B} = [\mathbf{A}_1, \mathbf{A}_2] = \begin{pmatrix} 1 & 3 \\ 4 & 1 \end{pmatrix}, \quad \mathbf{B}^{-1} = \begin{pmatrix} -1/11 & 3/11 \\ 4/11 & -1/11 \end{pmatrix}$$

$$\mathbf{c}_B^T \mathbf{B}^{-1} \mathbf{F} = \left[\begin{smallmatrix} -5 \\ -4 \end{smallmatrix}\right] \begin{bmatrix} -1/11 & 3/11 \\ 4/11 & -1/11 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} = [-1, -1]$$

$$\mathbf{c}_F^T - \mathbf{c}^T \mathbf{B}^{-1} \mathbf{F} = [0, 0] - [-1, -1] \implies \bar{\mathbf{c}} = [0, 0, 1, 1]$$

$\implies \mathbf{x} = (5/11, 13/11, 0, 0)$ è sba **ottima** (vertice B)

Passando dal vertice C al vertice B la variabile x_2 **entra in base** e passa da 0 a $13/11$; ciò fa diminuire il valore della f.o. in quanto $\bar{c}_2 = -11/4 < 0$ (ricordate che $\mathbf{c}^T \mathbf{x} =$ cost $+ \bar{\mathbf{c}}\mathbf{x}$).

Quindi, i costi ridotti individuano le variabili candidate ad entrare in base, cioè quelle che riducono il valore della f.o.

Spostamento su una base adiacente

Sia $\mathbf{B} = [A_{B(1),\ldots,A_{B(m)}}]$ una base ammissibile di $\mathbf{A}$, $\mathbf{x} = (\mathbf{B}^{-1}\mathbf{b}, \mathbf{0})$ la corrispondente sba e $\mathbf{c}^T\mathbf{x} = \mathbf{c}_B^T\mathbf{B}^{-1}\mathbf{b} + \bar{\mathbf{c}}\mathbf{x}$ il suo valore.

[fix] $\in$

Data una variabile x_h, $h \notin B(1), \ldots, B(m)$, per cui $\bar{c}_h < 0$, vogliamo individuare una base adiacente a $\mathbf{B}$ che includa la colonna $\mathbf{A}_h$ (in modo che x_h entri in base)

Quindi rilasciamo la variabile x_h e teniamo fissate a zero tutte le altre fuori base.

Spostamento su una base adiacente

il sistema

$$\mathbf{x}_B = \mathbf{B}^{-1}\mathbf{b} - \mathbf{B}^{-1}\mathbf{F}\mathbf{x}_F$$

diventa:

$$\mathbf{x}_B = \mathbf{B}^{-1}\mathbf{b} - \mathbf{B}^{-1}\mathbf{F}\begin{bmatrix} 0 \\ \vdots \\ x_h \\ \vdots \\ 0 \end{bmatrix} = \mathbf{B}^{-1}\mathbf{b} - \mathbf{B}^{-1}\mathbf{A}_h x_h = \bar{\mathbf{b}} - \bar{\mathbf{A}}_h x_h$$

NB. essendo $\mathbf{B}$ una base ammissibile risulta $\bar{\mathbf{b}} \geq \mathbf{0}$

Spostamento su una base adiacente

$$\begin{cases} x_{B(1)} = \bar{b}_1 - \bar{a}_{1h} x_h \geq 0 \\ x_{B(2)} = \bar{b}_2 - \bar{a}_{2h} x_h \geq 0 \\ \vdots \\ x_{B(m)} = \bar{b}_m - \bar{a}_{mh} x_h \geq 0 \end{cases} \implies \begin{cases} \bar{a}_{1h} x_h \leq \bar{b}_1 \\ \bar{a}_{2h} x_h \leq \bar{b}_2 \\ \vdots \\ \bar{a}_{mh} x_h \leq \bar{b}_m \end{cases}$$

Per ciascuna condizione i si hanno due possibilità:

- $\bar{a}_{ih} \leq 0 \implies$ nessun vincolo per $x_h \geq 0$
- $\bar{a}_{ih} > 0 \implies x_h \leq \bar{b}_i / \bar{a}_{ih}$

quindi, il valore massimo che può assumere x_h è

[fix] _ _

$$\theta = \min\{b_i / a_{ih} : 1 = 1, \ldots, m, \bar{a}_{ih} > 0\}$$

teta [fix] "i" invece di "1"

Conseguenze

- quando x_h assume il valore limite θ la f.o. diminuisce della quantità $|\bar{c}_h|\theta$
- se esiste un qualche i per cui $\bar{b}_i = 0$ (caso degenere) e $\bar{a}_{ih} > 0$, allora $\theta = 0$ e non si ha miglioramento della f.o. (si rimane sullo stesso vertice!)
- se $\bar{a}_{ih} \leq 0$ per $i = 1, \ldots, m$ allora x_h può assumere un valore grande a piacere ed il problema è illimitato

Nuova base

sia t una riga per cui $\bar{a}_{th} > 0$ tale che $\theta = b_t / a_{th}$. Aumentando x_h in modo che $x_h = \theta$ si ottiene:

$$x_{B(t)} = \bar{b} - \theta \bar{a}_{th} = 0$$

cioè x_h "esce dalla base": la colonna $\mathbf{A}_{B(t)}$ è stata scambiata con la colonna "migliorativa" $\mathbf{A}_h$

$$\mathbf{B} = [A_{B(1)}, \ldots, A_{B(t)}, \ldots, A_{B(m)}]$$

$$\downarrow$$

$$\tilde{\mathbf{B}} = [A_{B(1)}, \ldots, A_{B(t-1)}, A_{B(h)}, A_{B(t+1)}, \ldots, A_{B(m)}]$$

Nuova base

È facile dimostrare che $\tilde{\mathbf{B}}$ è ancora una base:

$$\mathbf{B}^{-1}\tilde{\mathbf{B}} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & \dots & \bar{a}_{1h} & \dots & 0 & 0 \\ 0 & 1 & \dots & \bar{a}_{2h} & \dots & 0 & 0 \\ & & & \vdots & & & \\ 0 & 0 & \dots & \bar{a}_{th} & \dots & 0 & 0 \\ & & & \vdots & & & \\ 0 & 0 & \dots & \bar{a}_{m-1,h} & \dots & 1 & 0 \\ 0 & 0 & \dots & \bar{a}_{mh} & \dots & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

quindi,
$det(\mathbf{B}^{-1}\tilde{\mathbf{B}}) = (-1)^{t-h}\bar{a}_{th} \neq 0 \implies det(\tilde{\mathbf{B}}) \neq 0$