

Si consideri il problema di programmazione lineare

min
$$2x_1 + x_2 - 2x_3$$

 $\tau x_1 + x_2 + 2x_3 \le 1$
 $2x_1 + x_2 \le 2$
 $x_1 - x_2 \le -1$
 $x_i \ge 0$ $i = 1, 2, 3$

Stabilire se esistono valori di τ per cui il punto $x^* = (0\ 1\ 0)$ è una soluzione ottima.

Oss. x^* è una soluzione ammissibile per ogni valore di τ .

Trasformiamo il problema in forma standard

min
$$2x_1 + x_2 - 2x_3$$
$$\tau x_1 + x_2 + 2x_3 + s_1 = 1$$
$$2x_1 + x_2 + s_2 = 2$$
$$x_1 - x_2 + s_3 = -1$$
$$x_i, s_i \ge 0 \quad i = 1, 2, 3$$

Il valore delle variabili di slack associate alla soluzione $x^* = (0\ 1\ 0)$ è $s^* = (0\ 1\ 0)$.

La matrice dei coefficienti è

Il rango della matrice A è 3, quindi una base sarà formata da tre colonne linearmente indipendenti. Una base associata alla soluzione (x^* , s^*), deve contenere le colonne associate alle variabili non nulle x_2^* e s_2^* più una colonna associata ad una variabile nulla (base degenere).

Quali sono le possibili basi associate alla soluzione (x^*, s^*) ?

$$B_1 = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ -1 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$B_3 = \begin{bmatrix} \tau & 1 & 0 \\ 2 & 1 & 1 \\ 1 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

 $x_2 \mid s_2$

$$B_4 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \\ -1 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

E' una base?

$$\det(B_1) = -2 \neq 0$$

Verifichiamo che la SBA associata a B_1 sia (x^*, s^*) .

E' ottima?

Sia x* una SBA associata alla base B.

Se
$$\overline{c}^T = c^T - c_B^T B^{-1} A \ge 0^T$$
 allora x^* è una soluzione ottima.

Osservazione

$$\overline{c}^T = (c_B^T - c_B^T B^{-1}B, c_F^T - c_B^T B^{-1}F)$$

Quindi la condizione da verificare è

$$c_F^T - c_B^T B^{-1} F \ge 0$$

$$c_F^T - c_B^T B^{-1} F \ge 0$$

$$c_{B_1}^T B_1^{-1} F_1 = \begin{pmatrix} x_2 & x_3 & s_2 \\ 1 & -2 & 0 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} -1 & 0 & -1 \\ (\tau+1)/2 & 1/2 & 1/2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\tau-2 & -1 & -2 \end{pmatrix}$$

$$c_F^T - c_B^T B^{-1} F \ge 0$$

$$c_{F_1}^T - c_{B_1}^T B_1^{-1} F_1 = \begin{pmatrix} x_1 & s_1 & s_3 \\ 2 & 0 & 0 \end{pmatrix} - (-\tau - 2 & -1 & -2) = \\ = (4 + \tau & 1 & 2) \ge 0 \Leftrightarrow \tau \ge -4$$

- La condizione di ottimalità che abbiamo utilizzato è una condizione sufficiente ma non necessaria. Quindi possono esistere altri valori di τ per cui la soluzione x^* sia ottima.
- Inoltre, ad una stessa soluzione possono essere associate basi diverse. Quindi dobbiamo ripetere la stessa procedura per ciascuna delle basi enumerate.

E' una base?

$$\det(B_2) = -1 \neq 0$$

$$c_F^T - c_B^T B^{-1} F \ge 0$$

$$B_{2}^{-1}F_{2} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & -1 \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} \tau & 2 & 0 \\ 2 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 & 0 & -1 \\ \tau + 1 & 2 & 1 \\ 3 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$c_F^T - c_B^T B^{-1} F \ge 0$$

$$c_{B_2}^T B_2^{-1} F_2 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} -1 & 0 & -1 \\ \tau + 1 & 2 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 & 0 & -1 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$$

$$c_{F_2}^T - c_{B_2}^T B_2^{-1} F_2 = \begin{pmatrix} x_1 & x_3 & s_3 \\ 2 & -2 & 0 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} -1 & 0 & -1 \end{pmatrix} =$$

$$= \begin{pmatrix} 3 & -2 & 1 \end{pmatrix} \ngeq 0$$

Rispetto alla base B_2 , non è soddisfatta la condizione di ottimalità.

$$B_{3} = \begin{pmatrix} x_{1} & x_{2} & s_{2} \\ 7 & 1 & 0 \\ 2 & 1 & 1 \\ 1 & -1 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\det (B_3) = 1 + \tau \neq 0 \text{ se e solo se}$$

$$\tau \neq -1$$

$$c_F^T - c_B^T B^{-1} F \ge 0$$

$$B_{3}^{-1}F_{3} = \frac{1}{1+\tau} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & -\tau \\ -3 & \tau+1 & \tau-2 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 2 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \frac{1}{1+\tau} \begin{pmatrix} 2 & 1 & 1 \\ 2 & 1 & -\tau \\ -6 & -3 & \tau-2 \end{pmatrix}$$

$$c_F^T - c_B^T B^{-1} F \ge 0$$

$$c_{B_3}^T B_3^{-1} F_3 = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 1 \\ 2 & 1 & 0 \end{pmatrix} \cdot \frac{1}{1+\tau} \begin{pmatrix} 2 & 1 & 1 \\ 2 & 1 & -\tau \\ -6 & -3 & \tau - 2 \end{pmatrix} = \frac{1}{1+\tau} \begin{pmatrix} 6 & 3 & 2-\tau \end{pmatrix}$$

$$c_{F_3}^T - c_{B_3}^T B_3^{-1} F_3 = (-2 \quad 0 \quad 0) - \frac{1}{1+\tau} (6 \quad 3 \quad 2-\tau) =$$

$$= \frac{1}{1+\tau} (-8-2\tau \quad -3 \quad \tau-2)$$

$$=\frac{1}{1+\tau}(-8-2\tau -3 \tau -2)$$

$$c_{F_{3}}^{T} - c_{B_{3}}^{T} B_{3}^{-1} F_{3} = \frac{1}{1+\tau} (-8-2\tau -3 \tau -2) \ge 0$$

$$\begin{cases} \frac{-8-2\tau}{1+\tau} \ge 0 \\ \frac{-3}{1+\tau} \ge 0 \\ \frac{\tau -2}{1+\tau} \ge 0 \end{cases}$$

Ovvero

$$\begin{cases}
-8 - 2\tau \le 0 & \tau \ge -4 \\
1 + \tau < 0 \Leftrightarrow \tau < -1 \Leftrightarrow -4 \le \tau < -1 \\
\tau - 2 \le 0 & \tau \le 2
\end{cases}$$

E' una base?

$$\det(B_4) = 1 \neq 0$$

$$c_F^T - c_B^T B^{-1} F \ge 0$$

$$B_{4}^{-1}F_{4} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} \tau & 2 & 1 \\ 2 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \tau & 2 & 1 \\ -\tau + 2 & -2 & -1 \\ \tau + 1 & 2 & 1 \end{pmatrix}$$

$$c_F^T - c_B^T B^{-1} F \ge 0$$

$$c_{B_4}^T B_4^{-1} F_4 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} \tau & 2 & 1 \\ -\tau + 2 & -2 & -1 \\ \tau + 1 & 2 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \tau & 2 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

$$c_{F_4}^T - c_{B_4}^T B_4^{-1} F_4 = \begin{pmatrix} x_1 & x_3 & s_1 \\ 2 & -2 & 0 \end{pmatrix} - (\tau \quad 2 \quad 1) =$$

$$= (2 - \tau \quad -4 \quad -1) \not\geq 0$$

Rispetto alla base B_4 , non è soddisfatta la condizione di ottimalità.

In conclusione, il punto $x^* = (0\ 1\ 0)$ è una soluzione ottima del problema

min
$$2x_1 + x_2 - 2x_3$$

 $\tau x_1 + x_2 + 2x_3 \le 1$
 $2x_1 + x_2 \le 2$
 $x_1 - x_2 \le -1$
 $x_i \ge 0$ $i = 1, 2, 3$

se
$$\tau \ge -4$$
 \cup $-4 \le \tau < -1$ \Rightarrow $\tau \ge -4$.