

Графічний метод розв'язування задач лінійного програмування

Для розв'язування задач ЛП для функцій двох змінних, а також деяких тривимірних і n -вимірних задач застосовується графічний метод, що ґрунтується на геометричній інтерпретації та аналітичних властивостях задач ЛП.

Постановка задачі ЛП при $n = 2$

Розглянемо двовимірну задачу ЛП:

$$f = c_1 x_1 + c_2 x_2 \rightarrow \max(\min) \quad (1)$$

3a yMOB

$$\begin{cases} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 \{\leq, \geq, =\} b_1 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 \{\leq, \geq, =\} b_2 \\ \\ a_{m1}x_1 + a_{m2}x_2 \{\leq, \geq, =\} b_m \end{cases} \quad (2)$$

$$x_1 \geq 0, x_2 \geq 0. \quad (3)$$

Нагадаємо деякі необхідні визначення.

Лінією рівня функції двох змінних $f = f(x, y)$ називається множина точок на площині таких, що у всіх цих точках значення функції одне і теж $f(x, y) = c$, $c = const$.

Градієнтом функції двох змінних $f(x, y)$ в точці $M(x, y)$ називається вектор (позначається $grad f(x, y)|_M$, $f'(x)|_M$), координати якого дорівнюють частинним похідним функції $f(x)$ у точці $M(x, y)$:

$$grad\ f(x,y)\big|_M = \left(\frac{\partial f(x)}{\partial x_1}\bigg|_M, \dots, \frac{\partial f(x)}{\partial x_n}\bigg|_M \right).$$

Основні властивості градієнта:

- вектор-градієнт в точці $M(x, y)$ визначає напрямок найбільшого зростання функції $f(x, y)$;
- в кожній точці $M(x, y)$ вектор-градієнт перпендикулярний до лінії рівня, яка проходить через точку $M(x, y)$.

Допустимо, що система (2) за умов (3) сумісна і багатокутник її розв'язків обмежений.

Кожне i -те обмеження-нерівність (2) визначає півплощину з граничною прямою $a_{i1}x_1 + a_{i2}x_2 = b_i$, $i=1, m$. Системою обмежень (2) описується спільна частина, або переріз усіх зазначених півплощин, тобто множина точок, координати яких задовольняють всі обмеження задачі. Така множина точок – **область допустимих розв'язків**.

Цільова функція задачі ЛП геометрично інтерпретується як сім'я паралельних прямих $c_1x_1 + c_2x_2 = \text{const}$.

Розв'язати задачу ЛП графічно означає знайти таку вершину многокутника розв'язків, у результаті підстановки координат якої в (1) лінійна цільова функція набуває найбільшого (найменшого) значення.

Алгоритм графічного методу розв'язання задачі ЛП при $n = 2$

Графічний метод складається з двох етапів:

1. Побудова простору допустимих розв'язків, які задовольняють усі обмеження моделі:

- будуємо прямі лінії, рівняння яких дістаємо заміною в обмеженнях задачі (2) знаків нерівностей на знаки рівностей;
- визначаємо півплощини, що відповідають кожному обмеженню задачі.

2. Знаходження оптимального розв'язку серед усіх точок простору допустимих розв'язків:

- будуємо вектор-градієнт $\text{grad } f = (c_1, c_2)$, що задає напрям найшвидшого зростання значень цільової функції задачі;
- будуємо (можна подумки) пряму $c_1x_1 + c_2x_2 = \text{const}$, перпендикулярну до вектору $\text{grad } f$;
- переміщуючи пряму $c_1x_1 + c_2x_2 = \text{const}$ (паралельним перенесенням) в напрямі вектору-градієнту $\text{grad } f$ (для задачі максимізації) або в протилежному напрямі (для задачі мінімізації), знаходимо вершину многокутника розв'язків, де цільова функція досягає екстремального значення (крайню вершину многокутника у потрібному напрямі);
- визначаємо координати точки, в якій цільова функція набуває максимального (мінімального) значення, і обчислюємо екстремальне значення цільової функції в цій точці.

Можливі варіанти розв'язку задачі ЛП у результаті застосування графічного методу. У разі застосування графічного методу для розв'язування задач ЛП можливі такі випадки:

- цільова функція набуває максимального значення в єдиній вершині А многокутника розв'язків (рис. 1),
- максимального значення цільова функція досягає в будь-якій точці відрізка АВ (рис. 2). Тоді задача ЛП має *альтернативні оптимальні плани*,
- задача ЛП не має оптимальних планів (рис. 3 – цільова функція не обмежена згори; рис. 4 – система обмежень задачі несумісна).

Задача ЛП має оптимальний план за необмеженої області допустимих розв'язків (рис. 3, у разі, коли задача розв'язується на мінімум).

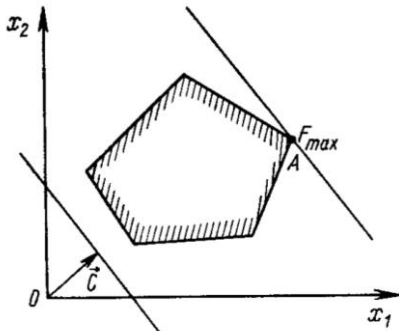


Рис. 1

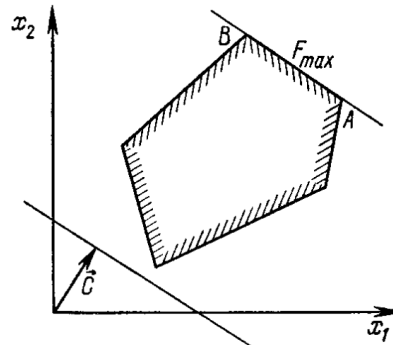


Рис. 2

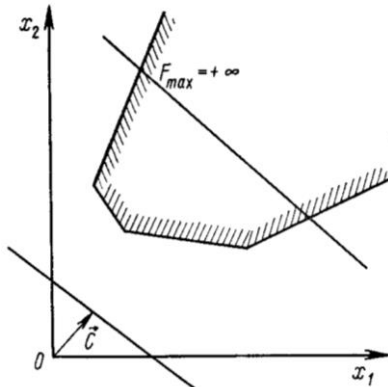


Рис. 3

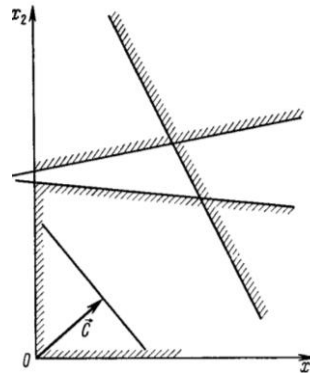


Рис. 4

За допомогою графічного методу можна розв'язати задачу лінійного програмування, система обмежень якої містить n невідомих та m лінійно незалежних рівнянь, якщо n і m пов'язані співвідношенням $n - m = 2$.

Для застосування графічного методу до таких задач, необхідно зробити m повних виключень змінних з системи методом Жордана-Гаусса. Скориставшись умовою невід'ємності змінних задачі перейти до задачі ЛП із двома змінними. Розв'язати отриману задачу графічно, та за знайденим оптимальним розв'язком знайти m змінних, які залишились.

Приклад 1. Задачу лінійного програмування розв'яжемо графічним методом.

Максимізувати цільову функцію $f = 3x_1 + 2x_2$

при виконанні обмежень

$$\begin{cases} 2x_1 + 3x_2 \leq 10, \\ x_1 + 2x_2 \leq 6, \\ x_1 \geq 0, x_2 \geq 0. \end{cases}$$

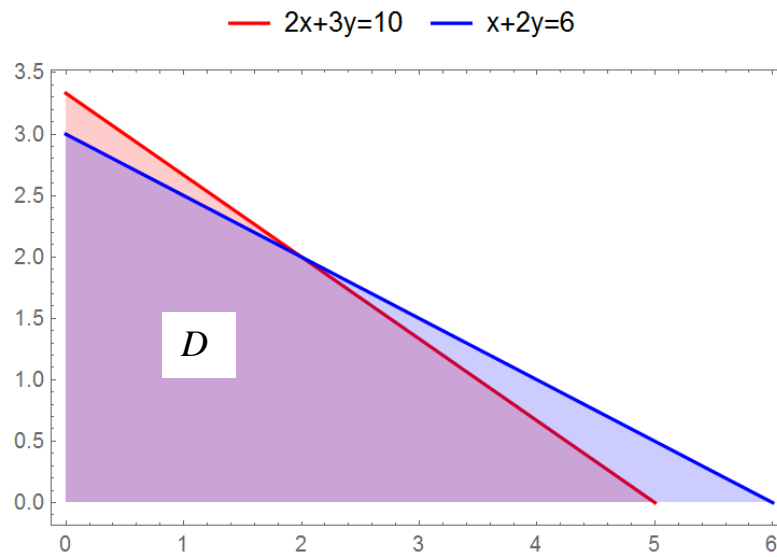
Розв'язування. Побудуємо *простір допустимих розв'язків* (рис. 5).

Для цього побудуємо прямі лінії, рівняння яких одержимо в результаті заміни в обмеженнях знаків нерівності на знаки рівності.

Потім визначаємо допустиму півплощину для кожного рівняння за допомогою "тестової точки", яка не належить відповідній прямій. Щоб визначити необхідну півплощину (на рис. 5 її напрям позначено стрілкою), потрібно взяти будь-яку точку і перевірити, чи задовольняють її координати зазначене обмеження. Якщо задовольняють, то півплощина, в якій міститься вибрана точка, є геометричним зображенням нерівності. У протилежному разі таким зображенням є інша півплощина. Умова невід'ємності змінних $x_1 \geq 0$, $x_2 \geq 0$ обмежує область

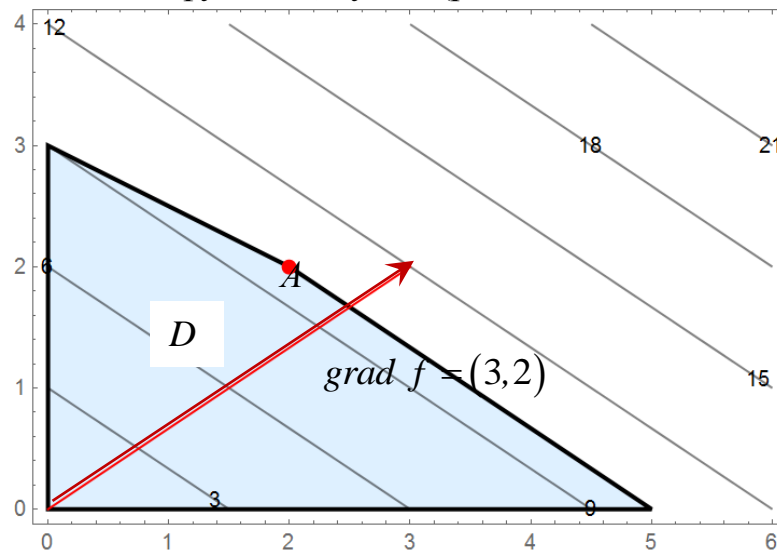
Методи оптимізації

допустимих планів задачі першим квадрантом системи координат. Переріз усіх півплощин визначає область допустимих розв'язків D задачі (рис. 5).



Переходимо до етапу знаходження *оптимального розв'язку* серед усіх точок області допустимих розв'язків.

Для цього будемо вектор-градієнт $\text{grad } f = (3, 2)$, координати якого складаються з коефіцієнтів при змінних у цільовій функції. Цей вектор задає напрям зростання значень цільової функції задачі. Далі будемо пряму $3x_1 + 2x_2 = \text{const}$, перпендикулярну до вектору-градієнту. Переміщуючи її в напрямі вектору-градієнту, знаходимо вершину багатокутника D , де цільова функція досягає максимального значення. Після чого визначаємо координати знайденої точки і обчислюємо значення цільової функції f у ній (рис. 6).



Знайдена точка $A(2, 2)$ (рис. 6) буде точкою максимуму. Координати цієї точки можна знайти з рис. 6 або розв'язавши систему
$$\begin{cases} 2x_1 + 3x_2 = 10, \\ x_1 + 2x_2 = 6, \end{cases} \quad (\text{оскільки точка } A \text{ є точкою перетину вказаних прямих}).$$

Методи оптимізації

Отже, ми знайшли точку $A(2,2)$, яка є точкою максимуму для функції f в області D , причому $z(2,2)=10$.

Відповідь: точка максимуму $A(2,2)$, $f_{\max}=10$.

Приклад 2. Задачу лінійного програмування розв'яжемо графічним методом.

$$f = x_1 + x_2 \rightarrow \max(\min),$$

$$x_1 + x_2 \leq 3,$$

$$x_1 \geq 0, x_2 \geq 0.$$

Розв'язування. Допустима область, градієнт цільової функції, лінії рівня цільової функції, розв'язок задачі зображено на рис. 7.

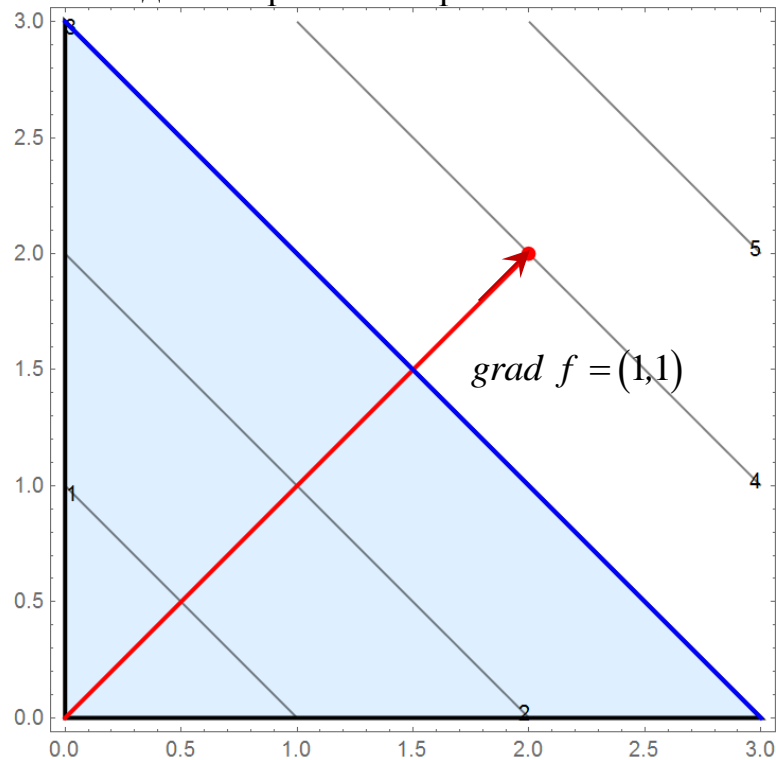


Рис. 7

Найбільшого значення цільова функція досягає у вершинах $(0,3)$ та $(3,0)$, і у всіх точках відрізка, які їх з'єднують.

Відповідь: точка максимуму $\lambda \cdot (0,3) + (1-\lambda)(3,0)$, де $\lambda \in [0,1]$, $f_{\max}=3$.

Приклад 3. Задачу лінійного програмування розв'яжемо графічним методом.

$$f = x_1 + x_2 \rightarrow \max(\min),$$

$$x_1 + x_2 \geq 3,$$

$$x_1 \geq 0, x_2 \geq 0.$$

Розв'язування. Допустима область, градієнт цільової функції, лінії рівня цільової функції зображено на рис. 8.

— $x+y=3$

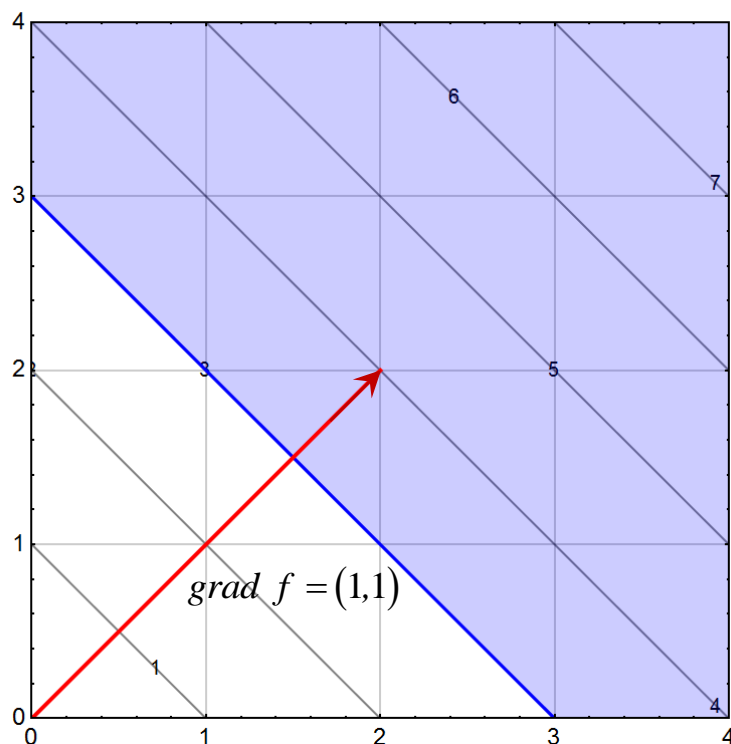


Рис. 8

Задача *не має розв'язків*, тому що цільова функція необмежена на допустимій множині.

Відповідь: не має розв'язків.

Приклад 4. Задачу лінійного програмування розв'яжемо графічним методом. Максимізувати цільову функцію $f = 3x_1 + 2x_2$ при виконанні обмежень

$$\begin{cases} 6x_1 - x_2 \leq 6, \\ 2x_1 - 3x_2 \geq 4, \\ x_1 \geq 0, x_2 \geq 0. \end{cases}$$

Розв'язування. Побудуємо *простір допустимих розв'язків* (рис. 9).

— $6x-y=6$ — $2x-3y=4$

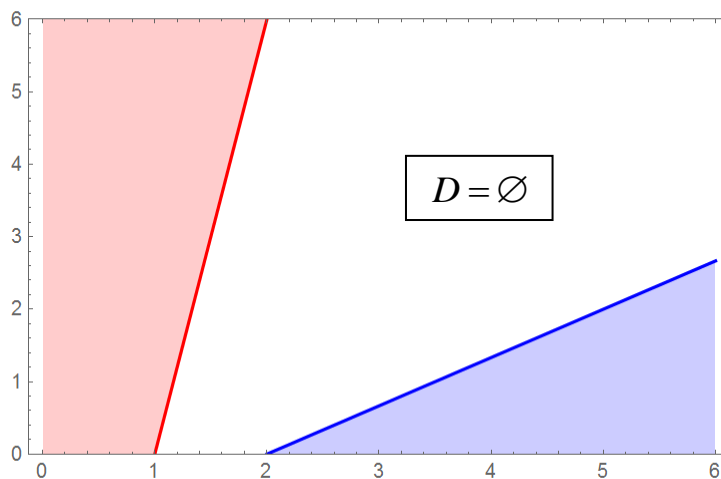


Рис. 9

Задача *не має розв'язків*, тому що *допустима множина несумісна*.

Відповідь: не має розв'язків.

Приклад 5. Розв'язати задачу ЛП графічним методом (для n змінних)

$$z = 2x_1 - x_2 + x_3 - 3x_4 + 4x_5 \rightarrow \max$$

за умов

$$\begin{cases} x_1 - x_2 + 3x_3 - 18x_4 + 2x_5 = -4, \\ 2x_1 - x_2 + 4x_3 - 21x_4 + 4x_5 = 22, \\ 3x_1 - 2x_2 + 8x_3 - 43x_4 + 11x_5 = 38, \\ x_i \geq 0, (i = \overline{1,5}). \end{cases}$$

Розв'язування. Для нашого прикладу необхідне співвідношення виконується, бо $n = 5$, а $m = 3$.

Використовуючи метод Жордана–Гаусса, зробимо три повних виключення невідомих x_1, x_2, x_3 . У результаті отримаємо таку систему

$$\begin{cases} x_1 + x_4 - 3x_5 = 6, \\ x_2 + 7x_4 + 10x_5 = 70, \\ x_3 - 4x_4 + 5x_5 = 20, \end{cases}$$

звідки

$$x_1 = 6 - x_4 + 3x_5,$$

$$x_2 = 70 - 7x_4 - 10x_5,$$

$$x_3 = 20 + 4x_4 - 5x_5.$$

Якщо підставити ці значення у цільову функцію і виключити з останньої системи змінні x_1, x_2, x_3 , отримаємо задачу, яка виражається тільки через змінні x_4 та x_5 . Отримана задача має вигляд:

$$z = 6x_4 + 15x_5 - 38 \rightarrow \max$$

за умов

$$\begin{cases} x_4 - 3x_5 \leq 6, \\ 7x_4 + 10x_5 \leq 70, \\ -4x_4 + 5x_5 \leq 20, \\ x_4 \geq 0, x_5 \geq 0. \end{cases}$$

Задача залежить від двох змінних. Скористаємося графічним методом розв'язання задачі лінійного програмування.

Побудуємо область допустимих розв'язків D (рис. 10). Пронумеруємо рівняння таким чином

$$\begin{cases} x_4 - 3x_5 = 6, & (1) \\ 7x_4 + 10x_5 = 70, & (2) \\ -4x_4 + 5x_5 = 20, & (3) \\ x_4 = 0, & (4) \\ x_5 = 0. & (5) \end{cases}$$

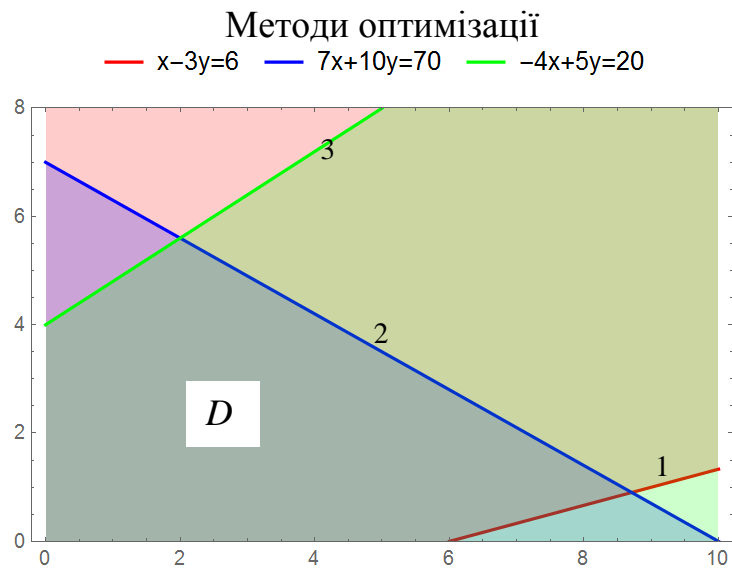


Рис. 10

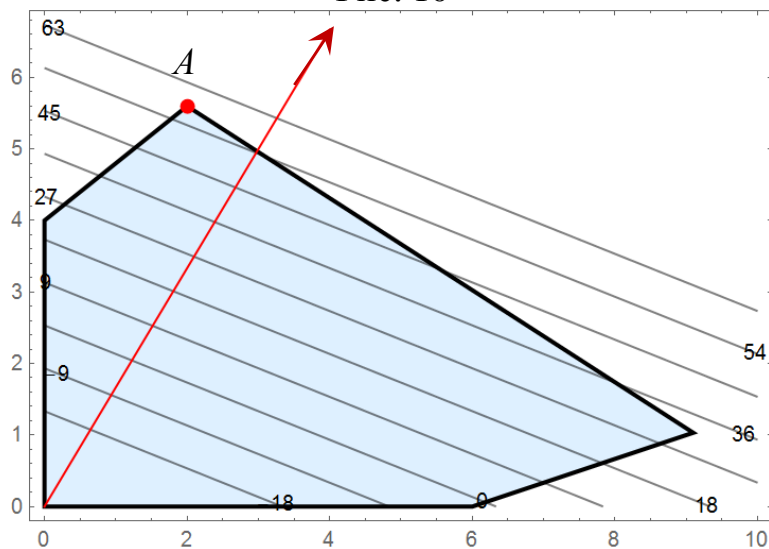


Рис. 11

З рис. 11 бачимо, що функція f набуває максимального значення в кутовій точці A , яка лежить на перетині прямих 2 та 3. Розв'язавши систему

$$\begin{cases} 7x_4 + 10x_5 = 70, \\ -4x_4 + 5x_5 = 20, \end{cases}$$

знаходимо $x_4 = 2$, $x_5 = \frac{28}{5} = 5.6$. Максимальне значення функції в цій точці дорівнює $z = -38 + 12 + 84 = 58$.

Для знаходження оптимального плану вихідної задачі підставимо знайдені значення x_4 та x_5 у вирази x_1 , x_2 , x_3 . Звідки отримаємо розв'язок нашої задачі

$$x_1 = \frac{104}{5}, x_2 = 0, x_3 = 0, x_4 = 2, x_5 = \frac{28}{5}.$$

Відповідь: $f_{\max} = 58$ у точці $x^* \left(\frac{104}{5}, 0, 0, 2, \frac{28}{5} \right) = (20.8, 0, 0, 2, 5.6)$.