Заметки к семинарам по методам оптимальных решений

https://github.com/bdemeshev/optimal-solution-pro зеркало: https://gitlab.com/bdemeshev/optimal-solution-pro

12 марта 2024 г.

Содержание

1	Картинки на плоскости	3
2	Оптимизация на плоскости	4
3	Симплекс-метод	4
4	Решения	
Хэ	штэги	
Ис	точники мудрости	5

При везении подсказку, ответ или решение можно найти, кликнув по номеру задачи.

1. Картинки на плоскости

Линейная оболочка (linear span):

$$Span(v_1, v_2, v_3) = \{x_1v_1 + x_2v_2 + x_3v_3 \mid x_1 \in \mathbb{R}, x_2 \in \mathbb{R}, x_3 \in \mathbb{R}\}\$$

Конус (сопе):

Cone
$$(v_1, v_2, v_3) = \{x_1v_1 + x_2v_2 + x_3v_3 \mid x_1 \ge 0, x_2 \ge 0, x_3 \ge 0\}$$

Выпуклая линейная оболочка (convex linear hull):

$$\operatorname{Hull}(v_1, v_2, v_3) = \operatorname{Convex}(v_1, v_2, v_3) = \left\{ x_1 v_1 + x_2 v_2 + x_3 v_3 \mid x_1 \geqslant 0, x_2 \geqslant 0, x_3 \geqslant 0, \sum x_i = 1 \right\}$$

- **1.1** Рассмотрим точки на плоскости, A = (0,0), B = (5,3) и C = (5,-3).
 - а) Нарисуйте точки 0.5B + 0.5C, 0.9A + 0.1B, 3B 2C.
 - б) Нарисуйте точки $\frac{1}{3}A + \frac{1}{3}B + \frac{1}{3}C$, 0.1A + 0.45B + 0.45C, 0.9A + 0.05B + 0.05C.
- **1.2** Рассмотрим точки на плоскости, A = (1, 2), B = (3, 4) и C = (5, 1).
 - а) Нарисуйте Hull(A, B), Hull(A, B, C).
 - б) Нарисуйте Cone(A), Cone(A, B), Cone(A, B, C).
 - в) Нарисуйте Span(A), Span(A, B).
 - r) Нарисуйте A + Span(B), Cone(A) + Cone(B).
 - д) Нарисуйте Hull(A, B) + Cone(C), Hull(A) + Cone(B, C), Hull(A, C) + Cone(B, C).
- **1.3** Рассмотрим точки на плоскости A = (1, 2), B = (5, 2), C = (1, 4), D = (5, 4).
 - а) Запишите E = (1,3) как выпуклую линейную комбинацию точек A, B, C и D.
 - б) Запишите F=(3,3) как выпуклую линейную комбинацию точек $A,\,B,\,C$ и D всеми возможными способами.
 - в) Можно ли записать G=(6,3) как выпуклую линейную комбинацию точек $A,\,B,\,C$ и D?
 - г) Сколькими способами можно записать H=(4,3) как выпуклую линейную комбинацию $A,\,B,\,C$ и D?
 - д) Сколькими способами можно записать I=(4,3) как выпуклую линейную комбинацию A,B и D?
 - е) Сколькими способами можно записать J=(4,2) как выпуклую линейную комбинацию A,B,C и D?
 - ж) Сколькими способами можно записать K=(4,2) как выпуклую линейную комбинацию $A,\,C$ и D?
- **1.4** а) Нарисуйте семейство прямых $ax_1 + 5x_2 = 10$ на плоскости (x_1, x_2) .
 - б) Нарисуйте семейство прямых $2x_1 + x_2 = d$ на плоскости (x_1, x_2) .

2. Оптимизация на плоскости

2.1

2.1. Оптимизация на плоскости с параметром

2.2 Решите задачу линейного программирования при всех значениях c:

$$cx_1 + x_2 \to \max \tag{1}$$

$$2x_1 + 3x_2 \leqslant 6 \tag{2}$$

$$x_1 \geqslant 0 \tag{3}$$

$$x_2 \geqslant 0 \tag{4}$$

2.3 Решите задачу линейного программирования при всех значениях a:

$$x_1 + 3x_2 \to \max \tag{5}$$

$$2x_1 + ax_2 \leqslant 6 \tag{6}$$

$$x_1 \geqslant 0 \tag{7}$$

$$x_2 \geqslant 0 \tag{8}$$

3. Симплекс-метод

3.1 Рассмотрим систему уравнений

$$\begin{cases} 2x_1 + 3x_2 + x_3 = 8 \\ x_1 - x_2 + x_4 = 9 \end{cases}$$

Есть несколько векторов, $x_a=(0,0,0,0)$, $x_b=(0,0,8,9)$, $x_c=(1,0,6,8)$, $x_d=(1,-9,33,0)$, $x_e=(0,-9,35,0)$.

- а) Какие векторы являются решениями системы?
- б) Какие векторы являются базисными решениями системы?
- в) Какие векторы являются допустимыми решениями при условии, что все $x_i \geqslant 0$?

4. Решения

- 1.1.
- 1.2.
- 1.3.
- a) E = 0.5A + 0B + 0.5C + 0D
- б) Например, F = 0A + 0.5B + 0.5C + 0D = 0.5A + 0B + 0C + 0.5D = 0.25A + 0.25B + 0.25C + 0.25D. Для нахождения всех способов надо решить систему:

$$\alpha A + \beta B + \gamma C + \delta D = E\alpha + \beta + \gamma + \delta = 1$$

$$\left(\begin{array}{ccc|c}
1 & 5 & 1 & 5 & 3 \\
2 & 2 & 4 & 4 & 3 \\
1 & 1 & 1 & 1 & 1
\end{array}\right) \to \dots \to \left(\begin{array}{ccc|c}
0 & 1 & 0 & 1 & 1/2 \\
0 & 0 & 1 & 1 & 1/2 \\
1 & 0 & 0 & -1 & 0
\end{array}\right)$$

Система имеет бесконечное количество решений.

Все способы, $F = \alpha A + (0.5 - \alpha)B + (0.5 - \alpha)C + \alpha D$, где $\alpha \in [0; 0.5]$.

- в) Нельзя, так как $G \notin Hull(A, B, C, D)$.
- г) Есть ∞ способов.
- д) Есть 1 способ. Решаем систему уравнений $I=t_1A+t_2B+(1-t_1-t_2)D$. Получаем, что I=0.25A+0.25B+0.5D.
- е) Есть 1 способ, J = 0.25A + 0.75B.
- ж) 0
 - 1.4.
 - 2.1.
 - 2.2.
 - 2.3.
 - 3.1.

Источники мудрости