حورى دهش 9821413

سوال 1:

برای اثبات نا محدود بودن برنامه ریزی خطی داده شده باید نشان دهیم که تابع هدف بی نهایت است و مقدار بهینه ندارد. در مسئله برنامه ریزی خطی این سوال هدف از برنامه ریزی بهینه سازی کردن عبارت $\max (x_1 - x_2)$ max $(x_1 - x_2)$

$$-2x_1 + x_2 \le -1$$

$$-x_1 - 2x_2 \le -2$$

$$x_1$$
, $x_2 \ge 0$

اگر بتوانیم نشان دهیم که تابع هدف بی نهایت است می توانیم بگوییم مسئله برنامه ریزی خطی نا محدود است.

در اینجا، اگر x_1 و x_2 بی نهایت شوند تابع هدف (x_1-x_2) سنز بی نهایت می شود. محدودیت ها نیز به صورت $-2x_1+x_2\leq -1$ و $-2x_1+x_2\leq -1$ تعریف شدهاند.

حالا برای نشان دادن بی نهایت بودن تابع هدف می توانیم برای مثال در نظر بگیریم x_1 و x_2 و اهر دو بسیار بزرگتر از هر مقدار دلخواه قرار دادیم مثلا $x_1=100000$ و $x_2=100000$ است در این صورت تابع هدف $x_1=x_2=1$ است خواهد شد.

بنابراین با توجه به نشان دادن بی نهایت بودن تابع هدف می توانیم نتیجه بگیریم که برنامه ریزی خطی این سوال نا محدود است.

سوال 2:

سوال 3:

برای یافتن کوتاه ترین مسیر بین دو رأس دلخواه در یک گراف جهت دار و بدون وزن میتوانیم آن را به عنوان یک مسئله برنامه ریزی خطی، فرمول بندی کنیم.

به عنوان متغیرهای تصمیم، برای هر یال e در مجموعهٔ یالها متغیر تصمیم دودویی x(e) را تعریف میکنیم اگر x(e) = 1 باشد به این معنی است که یال e به عنوان بخشی از مسیر کوتاه انتخاب شده است در غیر این صورت x(e) = 0 است.

تابع هدف:

هدف ما کمینه کردن تعداد کل یال های انتخاب شده در مسیر است بنابراین تابع هدف به صورت زیر تعریف می شود:

کمینه کردن: Σ x(e)

شرايط محدوديت:

برای هر رأس v در V به جز رأس مبدأ و مقصد:

وارد می و اود که به رأس v و ارد می و د e

یک یال است که از رأس v خارج می شود و $\Sigma x(e) = 1$

2. برای رأس مبدأ s:

عارج میشود و کارج دار و است که از و است که از دارج میشود و $\Sigma x(e) = 0$

3. برای رأس مقصد b:

میشود d بک یال است که وارد رأس e میشود $\Sigma x(e) = 0$

4. شرط حفظ تعادل جريان:

برای هر رأس \vee در \vee به جز رأس مبدأ و مقصد:

 $\nabla = 0 = \Sigma \times (e)$ و ارد رأس $\nabla \times (e)$ می ال است که از رأس ε جایی که و یک یال است که از رأس $\nabla \times (e)$ خارج می شود

محدودیت دودویی:

x(e) ∈ {0, 1} برای هر یال e در

این فرمول بندی برنامه ریزی خطی، تضمین می کند که یال های انتخاب شده یک مسیر معتبر، از رأس مبدأ به رأس مقصد را تشکیل می دهند و در عین حال تعداد یال ها را در مسیر به حداقل می رساند پاسخ به این مسئله برنامه ریزی خطی، مسیر کوتاه بین دو رأس دلخواه در گراف جهت دار و بدون وزن را ارائه خواهد کرد.

سوال 4:

کاهش Vertex Cover به Set Cover

برای کاهش مسئله Vertex Cover به مسئله Set Cover به ازای هر یال در گراف، یک مجموعه دو عنصری (زیرمجموعه) در مسئله Set Cover میسازیم این دو عنصر متعلق به هر یال است سپس مجموعهٔ F را تشکیل دهنده ی تمام این زیرمجموعه ها قرار می دهیم در نتیجه تعداد کمترین عناصر لازم برای پوشش تمام برای پوشش تمام یال ها در مسئله Vertex Cover، تعداد کمترین زیرمجموعه های لازم برای پوشش تمام زیرمجموعه ها در مسئله Set Cover خواهد بود.

کاهش Set Cover به Set Cover

برای کاهش مسئله Set Cover به مسئله Vertex Cover به ازای هر زیرمجموعهٔ مجموعه S در مسئله Set Cover برای کاهش مسئله Set Cover بک یال در گراف می سازیم این یال با تمام عناصر زیرمجموعه مرتبط است سپس هدف این

است که با انتخاب حداقل تعداد رئوس، تمام یال های ساخته شده را پوشش دهیم به عبارت دیگر با انتخاب حداقل تعداد رئوس، تمام زیرمجموعه ها در مسئله Set Cover را پوشش می دهیم در نتیجه تعداد کمترین زیرمجموعه های لازم برای پوشش تمام زیرمجموعه ها در مسئله Set Cover، تعداد کمترین رئوس لازم برای پوشش تمام یال ها در مسئله Vertex Cover خواهد بود.

سوال 6:

کاهش Independent Set به Clique

برای کاهش مسئله Independent Set به مسئله Clique باید به ازای هر رأس در گراف مورد نظر، یک رأس جدید در گراف اصلی با یکدیگر یک رأس جدید در گراف اصلی با یکدیگر مجاور هستند، در گراف Clique یالی بین رئوس متناظر آنها بسازیم در نتیجه بیشترین مجموعه استقلال در گراف اصلی معادل با بیشترین کلیک در گراف Clique خواهد بود.

کاهش Clique به Independent Set

برای کاهش مسئله Clique به مسئله Independent Set باید به ازای هر رأس در گراف مورد نظر، یک رأس جدید در گراف الطوب ا