

RICERCA OPERATIVA - domande varie

- Il mio problema ammette un ottimo multiplo, ma con un solo vertice ottimo.

VERO



← OTTIMO MULTIPLO CON UN SOLO VERTICE

- Perché viene usata la forma standard nei problemi di programmazione lineare?
- perché in questo modo ho i requisiti necessari per approcciare il sistema al simplex.

- Una soluzione di base (x_0) contenendo uno zero è sicuramente degenera.
FALSO - affinché la soluzione sia degenera, dev'essere "0" una componente di x_B ; $x_N = 0$ per costruzione.

- Se io so che ci sarà una soluzione degenera è necessario che io applichi Bland?
- NON è necessario; basta avere un numero negativo in una colonna per evitare una degenerazione ciclica infatti: pivot negativo \Rightarrow no ciclo.

- Siamo di fronte ad una soluzione ottima in un problema di minimo:

- Non esistono variabili con coeff. di costo ridotto maggiore di zero
- Il valore nullo assunto da una variabile è condizione sufficiente per affermare che essa è fuori base
- Il valore non nullo assunto da una variabile è condizione sufficiente per affermare che essa è in base
- La variabile duale associata ad un vincolo attivo (sulla frontiera) è necessariamente $\neq 0$
- Il fatto che la variabile duale associata ad un vincolo del primale assuma valore $\neq 0$ è condizione sufficiente per affermare che esiste slack o surplus diverso da zero relativamente a quello stesso vincolo.

- ① FALSO** i coefficienti di costo ridotto all'ottimo sono ≥ 0 però potrebbero anche essere $< 0 \Rightarrow$ soluz. degenera.

- ② FALSO** posso avere variabili di base a valore zero \rightarrow soluz. degenera.

- ③ VERO** le variabili in base sono le uniche che possono assumere valore $\neq 0$

- ④ FALSO** un vincolo è attivo se la sua slack è nulla; la condizione di ortogonalità è verificata, ma la variabile potrebbe essere anche nulla.

- ⑤ FALSO** in base a complementary slackness, se la duale è diversa da zero, slack o surplus relativa a quello stesso vincolo dovrà essere per forza zero (ortogonalità)

- Siamo di fronte ad una soluzione ottima in un problema di minimo:

- Il coefficiente di costo ridotto di una variabile in base è necessariamente nullo

- Il coefficiente di costo ridotto di una variabile fuori base è necessariamente diverso da zero

- La variabile duale associata ad un vincolo di minore/uguale assumere nel problema duale un valore non positivo

- La variabile duale associata ad un vincolo non attivo è necessariamente nulla.

- Se il problema risultasse inammissibile, il problema corrispondente sarebbe superiormente limitato

- ① VERO** nel simplex le variabili in base danno origine alla matrice identità con coeff. di costo ridotto uguali a zero.

- ② FALSO** tale variabile potrebbe anche essere pari a zero \rightarrow ottimo multiplo.

- ③ VERO** infatti per le regole di passaggio dal primale al duale, un vincolo di minore-uguale influenza le variabili duale esso ci sta preservando il segno di minore=.

- ④ VERO** vincolo non attivo \Rightarrow slack $\neq 0 \Rightarrow$ la corrispettiva variabile duale dev'essere pari a zero per complementary slackness.

- ⑤ FALSO** Per il teorema della dualità in forma forte il problema corrispondente potrebbe essere illimitato o inammissibile.

- Il metodo di Dantzig fornisce un lower bound mentre una soluzione euristica fornisce un upper bound

- FALSO** - è esattamente il contrario: il problema dello zaino fornisce un UPPER BOUND mentre l'euristica fornisce un lower bound

- È possibile che un albero a costo minimo abbia ottimo multiplo??

- sì, se ho m lati che hanno lo stesso costo e posso selezionare $m > 1$ lati con lo stesso costo

- Sia z^* il valore della soluzione fornita da un algoritmo polinomiale per un problema di programmazione lineare intera di massimo di tipo NP-HARD. Se $z^* \leq (1+\varepsilon)z^*$ allora l'algoritmo è ε -approssimato

- FALSO** - l'algoritmo (in un problema di massimo) è ε -approssimato se $z^* \geq (1-\varepsilon)z^*$

- Sia dato un problema di programmazione lineare in forma standard con matrice dei vincoli A ($m \times n$) avente rango pieno:

- Se la soluzione ottima del primale è degenera allora quella del duale non può esserlo.

- Se la matrice A ha rango pieno allora nessuna soluzione di base sarà degenera.

- ① **FALSO** se il primale è degenere allora il duale ha un ottimo multiplo ma questo non toglie che possa essere degenere
- ② **FALSO** siamo nella situazione più generale \Rightarrow puoi esserci tranquillamente una soluzione di base degenere, non dipende dal range pieno ma dai termini noti.

- Sia dato un problema di programmazione lineare in forma standard con matrice dei vincoli A avente range pieno. Il numero di vertici (ammisibili e non) del problema primale è sempre uguale a quello dei vertici (ammisibili e non) del problema duale.

VERO in fatti:

$$\rightarrow \binom{m+n}{m} = \binom{m+n}{n} \quad \frac{(m+n)!}{m! m!} = \frac{(m+n)!}{m! m!}$$

PRIMALE DUALE
- (standard) (standard)

- Se ho una soluzione di base costituita da m variabili di base di qui q a zero, quante basi ho associate a questa soluzione? es. [1 3 2 0 0 | 100]

$$\rightarrow \binom{m-m+q}{q} \text{ basi}$$

- È possibile che le variabili di costo ridotto delle variabili in base non siano zero.

FALSO - per costruzione le variabili di costo ridotto delle variabili in base devono essere zero $[0^T, r^T]$

- Che relazione esiste tra soluzioni di base e matrici TUM?

- una soluzione di base può essere scritta in questo modo $\rightarrow \begin{bmatrix} B^T b \\ 0 \end{bmatrix} = X_B$; se poniamo l'ipotesi che b sia intero e che tutti gli a_{ij} siano 0, 1, -1 \Rightarrow potrò avere soluzioni intere se e solo se il determinante della matrice B è 0, 1, -1.

- È vero che in un problema di PL in forma standard possiamo assumere senza perdita di generalità che la matrice dei vincoli abbia le righe linearmente indipendenti?

FALSO - avere la forma standard non è condizione sufficiente per poter escludere che due righe siano linearmente indipendenti (potrebbero essere due vincoli, uno il multiplo dell'altro).

- La regola del metodo del simplex per la scelta della variabile entrante è usata perché essa conduce alla migliore soluzione di base adiacente

VERO - non passa necessariamente traxi diversi: il simplex passa ad una nuova soluzione di base, migliore della precedente, geometricamente passa ad un vertice minore del precedente ed adiacente ad esso (vertice adiacente - soluzione nuova migliore).

- Se il problema ha soluzioni ottime multiple, allora deve avere regione ammissibile limitata.

FALSO - non necessariamente: potrebbe anche avere regione ammissibile illimitata, al fine che v_f sia un ottimo multiplo basta che la f.o. sia parallela a uno dei vincoli che definiscono la regione ammissibile.

- I problemi di PL sono generalmente più semplici da risolvere rispetto ai problemi di PLI.

VERO - i problemi di PL sono problemi risolvibili in tempi polinomiali (facili) mentre quelli di PLI sono problemi non risolvibili in tempi polinomiali, ma in tempi esponenziali (difficili). La determinazione di una soluzione ottima a valori infiniti è più facile della determinazione di una soluzione ottima a valori finiti (discreti). Un insieme di punti non è un insieme convesso per definizione.

- Sia data una matrice con elementi tutti uguali a 1, -1 oppure 0. Fornire un esempio che dimostri la sola necessità della condizione ai fini della totale unimodularità della matrice stessa - $a_{ij} \in \{-1, 0, 1\}$ per ogni elemento di A

$$\rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 1 & -1 \\ -1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

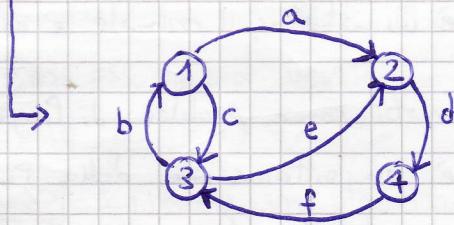
- Si supponga che un problema primale abbia come soluzione ottima una soluzione di base degenere. Che cosa implica questa condizione per il problema duale?? Perché? È vero anche il contrario?

- un problema primale con soluzione di base degenere ha un duale con ottimo multiplo in quanto si scambiano i valori assunti dalle variabili di base con i coeff. di costo ridotto ed è vero il viceversa in quanto lo scambio è reversibile (da duale a primale)

$$\xrightarrow{\textcircled{P}} \begin{array}{c|c} & 0 \\ \hline 1 & 3 \\ \hline \dots & \dots \end{array} \rightarrow \xrightarrow{\textcircled{D}} \begin{array}{c|c} & 1 \\ \hline 0 & 3 \\ \hline \dots & \dots \end{array}$$

La matrice di incidenza modi-archi di un grafo orientato è TUM.

VERO



$$* a_{ij} \in \{0, 1, -1\}$$

* ogni colonna ha due elementi: $\neq 0$

* sulle colonne \rightarrow elementi sempre discordi, stessa partizione

	a	b	c	d	e	f
I ₁ 1	1	1	-1	1	0	0
I ₁ 2	-1	0	0	1	-1	0
I ₁ 3	0	1	-1	0	1	-1
I ₁ 4	0	0	0	-1	0	1

è TUM

Se il problema primale ha funzione obiettivo illimitata, allora il valore ottimo della funzione obiettivo per il problema duale deve essere zero.

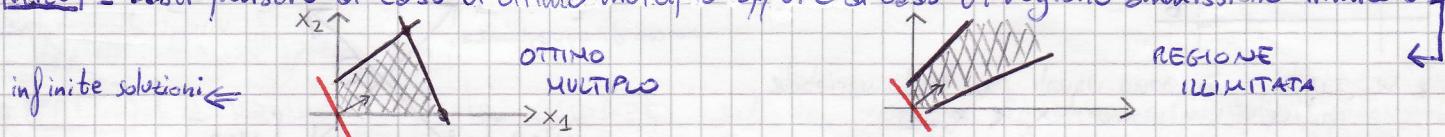
FALSO - il valore della funzione obiettivo (per la dualità in forma forte) non è zero. non esistono soluzioni ammissibili per il duale (in quanto il primale è illimitato).

Ad ogni iterazione il metodo del simplex identifica simultaneamente un vertice per il problema primale e un vertice per il problema duale tale che i valori per le rispettive funzioni obiettivo siano identici.

VERO - il simplex identifica un vertice per il primale che ha una determinata z^* alla quale è associato un vertice del duale \Rightarrow i vertici di primale e duale sono "associati"; ad ogni iterazione si trova un vertice per il primale ed uno del duale con funzione obiettivo coincidenti.

Se una soluzione ammissibile per un problema di Programmazione Lineare è ottima ma non è un vertice, allora esistono infinite soluzioni ottime.

VERO - basta pensare al caso di ottimo multiplo oppure al caso di regione ammissibile illimitata



Quando un problema di PL ha un vincolo d'uguaglianza, in tale vincolo viene introdotto una variabile artificiale in modo da iniziare il metodo del simplex con una soluzione di base iniziale semplice per il modello originario.

VERO - nel metodo delle due fasi introduce le variabili artificiali per avere nel tableau la matrice identità e in particolare una soluzione di base iniziale da cui partire.

La regione ammissibile per il rilassamento continuo è un sottoinsieme della regione ammissibile del problema di Programmazione Lineare Inters.

FALSO - è esattamente il contrario in quanto un problema di PLI è un sottoinsieme di un problema di PL infatti: $Z_{PL} = \min \{ c^T x : x \in P \} \leq \min \{ c^T x : x \in X \} = Z_{PL}$; Z_{PL} fornisce un lower bound per Z_{PL} .

Se in una iterazione del metodo del simplex non esiste alcuna variabile di base uscente, allora il problema non ha soluzioni ammissibili.

FALSO - se ho coeff. di costo ridotto negativi potrei avere i suoi pivot negativi o nulli \Rightarrow mi fermo! ma la mia soluzione è un ottimo illimitato \neq soluzione ammissibile.

Per un problema di Programmazione Lineare in forma standard e il relativo problema duale, la somma del numero di vincoli funzionali e il numero di variabili è la stessa per entrambi i problemi.

VERO - infatti se nel primale ho m vincoli e n variabili, nel duale ho n variabili e m vincoli.

Se una soluzione non inters è ammissibile per il rilassamento continuo di un problema di PLI allora la soluzione intera più vicina (ottenuta approssimando ogni variabile all'intero più vicino) è una soluzione ammissibile per il problema di PLI.

FALSO - non è detto che la soluzione intera più vicina al rilassamento continuo sia ammissibile per un problema di PLI \rightarrow negli algoritmi mai si procede in questo modo, ma nella PLI la scelta di una buona formulazione è cruciale alla determinazione della soluzione.

Discutere le condizioni necessarie per cui una matrice sia TUM

- condizione necessaria affinché una matrice sia TUM è che $a_{ij} \in \{-1, 0, 1\}$ per ogni elemento della matrice (\leftarrow condizione non suff.)

Se il problema duale ha F.O. illimitata, allora il valore ottimo della F.O. per il primale deve essere zero.
FALSO per le dualità in forma forte se il duale è illimitato, il primale è non ammissibile.

I problemi di Cammino Minimo possono essere formulati come problemi di programmazione lineare.

VERO - i problemi di cammino minimo sono TUM che è un sottosistema della PL.

Se una soluzione ottima per il rilassamento lineare ha componenti intere, allora il valor ottimo della funzione obiettivo è lo stesso per entrambi.

VERO - infatti se $x_{PL}^* \in X$ è intera $\Rightarrow Z_{PL} = C^T x_{PL}^* = Z_{PL}$

RICERCA OPERATIVA - Formulario

METODO DEL SIMPLEX

b	a
c	

* prendo il c più negativo (più piccolo) V. ENTRANTE

* prendo il rapporto minimo a/b V. USCENTE

* pivot NON negativo

SIMPLEX DUALE

	b	a
c		

* prendo la a negativa V. USCENTE

* prendo il rapporto minimo $|c|/b$ V. ENTRANTE

* pivot può essere negativo
deve

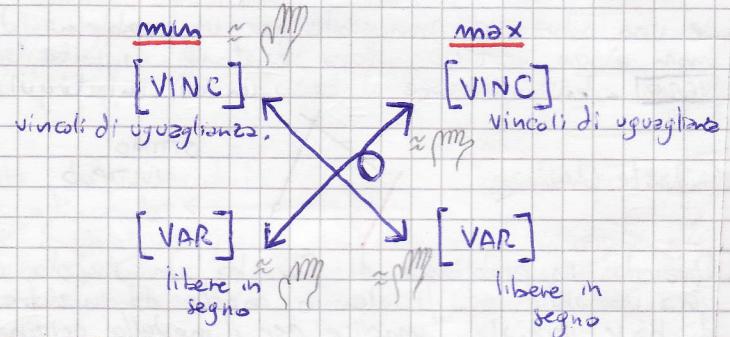
TAGLIO DI GOMORY

a	
b	

* se tutti i b sono uguali prendo la variabile a indice i minimo $x_i < x_{i+1}$

* se i b sono diversi scelgo quello con parte frazionaria (di a/b) maggiore.

DUALITÀ



VARIAZIONE DEI TERMINI NOTI

$$B^{-1} \cdot \Delta b > -B^{-1} \cdot b$$

con * B valori iniziali delle variabili che all'ottimo sono in base.

* $B^{-1} \cdot b$ valori delle variabili di base all'ottimo

VARIAZIONE DEI COEFFICIENTI DELLE VARIABILI IN BASE

$$\Delta C_B^T \cdot B^{-1} \cdot N \leq r_N^T$$

con * $B^{-1} \cdot N$ valori nel tableau ottimo delle variabili NON in base

* r_N^T coeff. costo ridotto delle variabili non in base

DUALITÀ IN FORMA FORTE

prima

- illimitato \rightarrow non ammissibile
- non ammissibile \leftarrow illimitato
- ill./non amm. \leftarrow non ammissibile
- non ammissibile \rightarrow ill./non ammissibile
- ottimo \leftarrow ottimo

duale

x_B	I	$B^{-1} \cdot N$	$B^{-1} \cdot b$
		O^T	$C_N^T - C_B^T B^{-1} N$
			$-C_B^T B^{-1} b$

TABLEAU IN FORMA CANONICA

RICERCA OPERATIVA - quesiti: ①

- 1) Le basi associate al vertice in esame sono $\binom{m-m+q}{q}$ con $(m-m+q)$ le possibili variabili poste a zero e q variabili di base poste a zero.
- 2) **FALSO** Essendo un algoritmo approssimato per un problema di PLI, fornisce un errore garantito dell'ottimo in tempi polinomiali.
- 3a) **FALSO** In corrispondenza di una variabile non di base, se il suo coefficiente di costo ridotto è pari a zero siamo di fronte ad un ottimo multiplo.
- 3b) **FALSO** Il simplex duale viene applicato quando la soluzione corrente è duale ammmissibile, ma non è ammmissibile per il primale; questo non toglie che per esempio io possa applicare il simplex duale dopo l'introduzione di un vincolo (come quando, per esempio, inserisco l'equazione del taglio nel tableau).
- 4) **FALSO** Se il primale ammette ottimo finito, allora anche il duale ammette ottimo finito e i due valori sono coincidenti. Tale teorema ha come ipotesi la convessità che in PLI si perde; un insieme di punti, per definizione, non è un insieme convesso.
- 5) Posso dire che è un problema di massimo e che \geq PLI fornisce un Upper Bound per ZPLI.
- 6a) **FALSO** La variabile duale associata ad un vincolo di minore/uguale preverà il segno e quindi sarà anch'esso minore/uguale.
- 6b) **VERO** I coefficienti di costo ridotto all'ottimo sono tutti ≥ 0 .
- 7) **FALSO** $B^{-1}b \geq 0$ è la condizione di ommissibilità dei termini noti; la condizione di ottimalità è: $C_N^T - C_B^T B^{-1} N \geq 0$
- 8) **VERO** Set covering $\min 1^T x \quad Ax \geq 1 \quad x \in \{0,1\}$; ogni regione è coperto almeno da un impianto; perché il problema sia facile A dev'essere TUM, e i vincoli di disegualanza; diventa NP-HARD se i vincoli sono di ugualanza (SET PARTITIONING).
- 9) **FALSO** Il cammino a costo minimo potrebbe avere necessariamente contenere il numero minimo di archi ma il numero necessario effinche il percorso sia meno costoso \rightarrow esempio
-
- 10) **FALSO** Avranno coordinate intere tutti i vertici, non solo quello ottimo.
- 11) È una condizione necessaria in quanto tutte le variabili fuori base assumono valore zero, ma non è sufficiente \rightarrow soluzione degenera per esempio.

- 12) **FALSO** Una colonna negativa indica una direzione di apertura, la regione ammessa è aperta, quindi sia che il problema sia di max, sia che il problema sia di min la soluzione è illimitata.
- 13) **FALSO** La condizione per controllare l'ottimalità dei termini noti è $B^{-1} \cdot \Delta b \geq -B^{-1} \cdot b \rightarrow B^{-1} \cdot \Delta b + B^{-1} \cdot b \geq 0 \rightarrow B^{-1}(\Delta b + b) \geq 0$
- 14) **FALSO** Così facendo correre il rischio che l'intero più vicino non sia ammesso o peggio che l'intero più vicino sia molto lontano dall'ottimo del bilanciato \Rightarrow mi allontano dalla soluzione intera reale.
- 15a) **VERO** È possibile trovarsi in una situazione del genere perché è una soluzione degenera \rightarrow
- | | | | | |
|-------|-------|-------|-------|---|
| x_1 | x_2 | x_3 | x_4 | |
| x_3 | 0 | 1 | -1 | 6 |
| x_1 | 1 | -1 | 0 | 0 |
| | 10 | -7 | 0 | 5 |
- 15b) **FALSO** Per complementary Slackness, se la slack di un vincolo ha valore 10 allora la corrispondente variabile duale dev'essere zero $X_i \cdot Y_{(i+m)} = 0$
- 15c) **FALSO** Per complementary Slackness, se la slack di un vincolo è nulla, allora la corrispondente variabile duale potrebbe assumere qualsiasi valore finito
- 16) **FALSO** Se $B^{-1} \cdot b = 0$ non è detto che la funzione obiettivo sia zero, può assumere qualsiasi valore
- 17) **FALSO** Nel caso di una soluzione degenera possono avere più basi associate