



NOM ALUMNE:

| Test | Temps estimat | Punts | Puntuació | Material d'ajut. |
|------------|------------------|---------|-----------|--|
| | 15min | 2 pt | | Cap. |
| Exercici 1 | 75min | a) 2pt | | Amb transparències de teoria i calculadora. |
| | | b1) 1pt | | |
| | | b2) 1pt | | |
| | | b3) 1pt | | |
| | | c) 3pt | | |
| Total | 90min | 10 pt | | PROHIBIT L'ÚS DE MÒBILS DURANT LA PROVA |

TEST (2 punts / 15min / sense apunts)

- Encerleu a cada possible resposta a), b) i c) si és certa (Si) o falsa (No).
- Resposta correcta +1pt, incorrecta -0.4pts., en blanc 0.pts.

TEST 1. Diem que un conjunt $S \subset \mathbb{R}^n$ és convex si:

- a) Si / No $\forall x, y \in S, \forall \lambda \in [0,1]: \lambda x + (1 - \lambda)y \in S$ (S)
- b) Si / No $\forall x, y \in S, \forall \lambda \in]0,1[: \lambda x + (1 - \lambda)y \in S$ (N)
- c) Si / No $\forall x, y \in S, \forall \lambda \in [0,1]: (1 - \lambda)x + \lambda y \in S$ (N)

TEST 2. El subconjunt de \mathbb{R}^n definit com a $P = \{x \in \mathbb{R}^n \mid Ax = b, x \geq 0\}$:

- a) Si / No Conté com a mínim una solució bàsica factible. (S)
- b) Si / No Conté com a mínim una línia. (N)
- c) Si / No És un polítop. (N)

TEST 3. Considereu x s.b.f. no degenerada i d d.b.f. de descens sobre x . Prenem $y = x + \theta d$ amb $\theta > \theta^*$. Llavors:

- a) Si / No y és una s.b.f. adjacent a x . (N)
- b) Si / No y no és una s.b.f. adjacent a x , però és una solució factible. (N)
- c) Si / No y no és factible però $c'y < c'x$. (S)

TEST 4. Sigui P un poliedre no buit en forma estàndard no degenerat, i sigui x s.b.f. de P i r el vector de costos reduïts. Llavors:

- a) Si / No Si x és òptima $\Rightarrow r \geq [0]$. (S)
- b) Si / No Si $r \geq [0] \Rightarrow x$ és òptima. (S)
- c) Si / No Existirà una solució bàsica factible òptima. (N)

TEST 5. Donades y i x s.b.f. adjacents no degenerades, la relació $c'y = c'x + \theta^* r_q$:

- a) Si / No Ens diu que el valor de la funció objectiu és menor sobre y que sobre x . (N)
- b) Si / No Ens diu que el valor de la funció objectiu és menor sobre x que sobre y . (N)
- c) Si / No Permet afirmar que $\theta^* > 0$. (N)



EXERCICI 1. (8 punts / 75min / amb transparències de teoria i calculadora)

Considereu el següent problema de programació lineal:

$$(P) \begin{cases} \min & -x_1 + \frac{3}{2}x_2 \\ \text{s.a.:} & -x_1 + x_2 \leq 2 \\ & -x_1 + 2x_2 \geq 2 \\ & x_1, x_2 \geq 0 \end{cases}$$

- (2 punts)** Trobeu totes les solucions bàsiques de (P) indicant, per cadascuna d'elles, si és factible i/o degenerada.
- Volem estudiar ara les direccions bàsiques factibles associades a la solució bàsica factible $B = \{2,3\}$. Respongueu a les següents qüestions sense usar l'expressió $r_q = c_q - c'_B B^{-1} A_q$:
 - (1 punt)** Trobeu totes les direccions bàsiques factibles existents sobre la s.b.f. $B = \{2,3\}$.
 - (1 punt)** Indiqueu si les direccions trobades a l'apartat anterior son o no direccions de descens.
 - (1 punt)** A la vista del resultat de l'apartat 2), pot ser $B = \{2,3\}$ la base òptima de (P)? Perquè? Indiqueu, argumentant en base a les característiques de les d.b.f. trobades, quina és la solució òptima de (P).
- (3 punts)** Trobeu la solució òptima de (P) aplicant l'algorisme del simplex de les dues fases.

SOLUCIÓ EXERCICI 1.

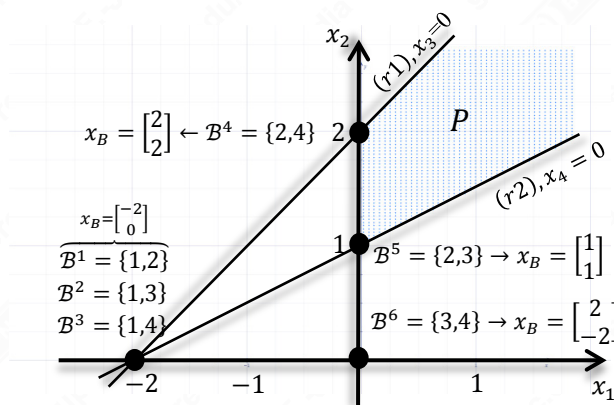
a) Passem a la forma estàndar:

$$(P) \begin{cases} \min & -x_1 + \frac{3}{2}x_2 \\ \text{s.a.:} & -x_1 + x_2 \leq 2 \quad (r1) \\ & -x_1 + 2x_2 \geq 2 \quad (r2) \\ & x_1, x_2 \geq 0 \end{cases} \rightarrow (P)_e \begin{cases} \min & -x_1 + \frac{3}{2}x_2 \\ \text{s.a.:} & -x_1 + x_2 + x_3 = 2 \quad (r1) \\ & -x_1 + 2x_2 - x_4 = 2 \quad (r2) \\ & x_1, x_2, x_3, x_4 \geq 0 \end{cases}$$

Podem trobar les solucions bàsiques d'aquest problema provant totes les $\binom{4}{2} = 6$ combinacions de variables bàsiques ($B^1 = \{1,2\}, B^2 = \{1,3\}, \dots, B^6 = \{3,4\}$) i, per aquelles que tinguin una base associada $B = [A_{B(1)} \ A_{B(2)}]$ no singular, que ho son totes, calculant el valor de les variables bàsiques $x_B = B^{-1}b$. Per exemple, per la primera seria:

$$B^1 = \{1,2\}, B^1 = \begin{bmatrix} -1 & 1 \\ -1 & 2 \end{bmatrix}, x_B^1 = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = [B^1]^{-1}b = \begin{bmatrix} -2 & 1 \\ -1 & 1 \end{bmatrix}^{-1} \begin{bmatrix} 2 \\ 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -2 \\ 0 \end{bmatrix}, z^1 = c'_B x_B = 4$$

També es pot fer utilitzant la representació gràfica de (P) per a calcular les coordenades dels vèrtexs:



B^1, B^2, B^3 :

$$x_B^{1,2,3} = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -2 \\ 0 \end{bmatrix}, x_N^{1,2,3} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$B^4: x_B^4 = \begin{bmatrix} x_2 \\ x_4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 \\ 2 \end{bmatrix}, x_N^4 = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$B^5: x_B^5 = \begin{bmatrix} x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}, x_N^5 = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$B^6: x_B^6 = \begin{bmatrix} x_3 \\ x_4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 \\ -2 \end{bmatrix}, x_N^6 = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

b) Direccions bàsiques factibles associades a la solució bàsica factible $B = \{2,3\}$

1) Direccions bàsiques factibles existents sobre la s.b.f. $B = \{2,3\}$:

- $q = 1$:

$$d_B^1 = \begin{bmatrix} d_2 \\ d_3 \end{bmatrix} = -B^{-1}A_1 = -\begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 2 & 0 \end{bmatrix}^{-1} \begin{bmatrix} -1 \\ -1 \end{bmatrix} = -\begin{bmatrix} 0 & 1/2 \\ 1 & -1/2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -1 \\ -1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1/2 \\ 1/2 \end{bmatrix}$$

$$d_N = \begin{bmatrix} d_1 \\ d_4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}$$

- $q = 4$:

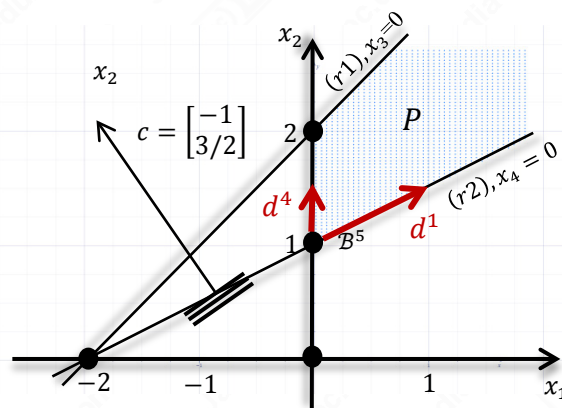
$$d_B^4 = \begin{bmatrix} d_2 \\ d_3 \end{bmatrix} = -B^{-1}A_4 = -\begin{bmatrix} 0 & 1/2 \\ 1 & -1/2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 \\ -1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1/2 \\ -1/2 \end{bmatrix}, d_N^4 = \begin{bmatrix} d_1 \\ d_4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

2) De descens? Només cal comprovar la condició necessària i suficient de decreixement $c'd < 0$, que pel problema plantejat equival a $-d_1 + \frac{3}{2}d_2 < 0$

$$q = 1: c'd = -d_1 + \frac{3}{2}d_2 = -1 + \left(\frac{3}{2}\right)\left(\frac{1}{2}\right) = -\frac{1}{4} < 0 \Rightarrow \text{de descens.}$$

$$q = 4: c'd = -d_1 + \frac{3}{2}d_2 = 0 + \left(\frac{3}{2}\right) \cdot \left(\frac{1}{2}\right) = \frac{3}{4} > 0 \Rightarrow \text{d'ascens.}$$

3) La base $B = \{2,3\}$ no pot ser la solució òptima de (P) perquè sobre aquesta base existeix una direcció bàsica factible de descens, l'associada a $q = 1$, i això implica que tots els punts de la semirecta $x + \theta d$ tenen un valor de la funció objectiu estrictament inferior a $c'x$. A més, atès que aquesta direcció factible de descens és il·limitada ($d_B \geq [0]$), podem assegurar que el problema (P) no té solució òptima, doncs és il·limitat.



c) Simplex de les dues fases:

$$(P)_e \begin{cases} \min & -x_1 + \frac{3}{2}x_2 \\ \text{s.a.:} & -x_1 + x_2 + x_3 = 2 \quad (r1) \\ & -x_1 + 2x_2 - x_4 = 2 \quad (r2) \\ & x_1, x_2, x_3, x_4 \geq 0 \end{cases}$$

Problema de fase I:

$$(P_I) \begin{cases} \min & x_5 \\ \text{s.a.:} & -x_1 + x_2 + x_3 = 2 \quad (r1) \\ & -x_1 + 2x_2 - x_4 + x_5 = 2 \quad (r2) \\ & x_1, x_2, x_3, x_4 \geq 0 \end{cases}$$

1a iteració Fase I: $B_I = \{3,5\}, x_B = [2 \ 2]', \mathcal{N}_I = \{1,2,4\}, z_I = 2$

- Identificació de s.b.f. òptima i selecció de la v.n.b d'entrada q :

$$r' = c'_N - c'_B B^{-1} A_N = [0 \ 0 \ 0] - [0 \ 1] \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -1 & 1 & 0 \\ -1 & 2 & -1 \end{bmatrix} = [1 \ -2 \ 1] \not\geq 0 \\ \rightarrow \boxed{q = 2}$$

- Direcció bàsica factible: $d_B = -B^{-1}A_1 = -\begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 \\ -2 \end{bmatrix} \not\geq 0$

- Sel. v.b. de sortida $B(p)$: $\theta^* = \min_{i: d_{B(i)} < 0} \left\{ -\frac{x_{B(i)}}{d_{B(i)}} \right\} = \left\{ \frac{2}{1}, \frac{2}{2} \right\} = 1 \Rightarrow \boxed{p = 2, B(2) = 5}$

- Actualitzacions:

$$\circ \quad x_B = \begin{bmatrix} x_3 \\ x_5 \end{bmatrix} := x_B + \theta^* d_B = \begin{bmatrix} 2 \\ 2 \end{bmatrix} + 1 \cdot \begin{bmatrix} -1 \\ -2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}, x_2 := \theta^* = 1, z_I := z_I + \theta^* r_2 = 0$$

- Canvi de base : $\mathcal{B}_I \leftarrow \{3,2\}, \mathcal{N}_I \leftarrow \{4,5\}, x_B = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}$

2a iteració Fase I: $\mathcal{B}_I = \{3,2\}, \mathcal{N}_I = \{1,4,5\}$

- Identificació de s.b.f. òptima i selecció de la v.n.b d'entrada q :

$$r' = c'_N - c'_B B^{-1} A_N = [0 \quad 1] - [0 \quad 0] \begin{bmatrix} 1 & -1/2 \\ 0 & 1/2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ -1 & 1 \end{bmatrix} = [0 \quad 1] \geq 0 \rightarrow$$

\rightarrow òptim fase I

- La base òptima de la fase I $\mathcal{B}_I = \{3,2\}$ no conté cap variable artificial $\Rightarrow \mathcal{B} = \{3,2\}$ és una solució bàsica factible del problema original (P).

1a iteració Fase II: $\mathcal{B} = \{3,2\}, x_B = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}, \mathcal{N} = \{1,4\}, z = \frac{3}{2}$

- Identificació de s.b.f. òptima i selecció de la v.n.b d'entrada q :

$$r' = c'_N - c'_B B^{-1} A_N = [-1 \quad 0] - [0 \quad \frac{3}{2}] \begin{bmatrix} 1 & -1/2 \\ 0 & 1/2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -1 & 0 \\ -1 & -1 \end{bmatrix} = [-\frac{1}{4} \quad \frac{3}{4}] \not\geq 0 \Rightarrow q = 1$$

- Direcció bàsica factible: $d_B = -B^{-1} A_1 = -\begin{bmatrix} 1 & -1/2 \\ 0 & 1/2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -1 \\ -1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} \end{bmatrix} > 0 \Rightarrow$ **problema**

il·limitat.