Universidad Nacional del Altiplano

Facultad de Ingeniería Estadística e Informática

Docente: Fred Torres Cruz

Autor: Luz Magaly Turpo Mamani

Link Github: https://github.com/luz897/ACTIVIDAD-08

Trabajo Encargado - N° 08

Integer Linear Programming

Ejercicio 01

Resuelve el siguiente problema de forma incremental utilizando el método de ramificación y acotamiento de Dakin:

Maximizar
$$P(x_1, x_2, x_3) = 4x_1 + 3x_2 + 3x_3$$

Sujeto a:

$$4x_1 + 2x_2 + x_3 < 10 \tag{8.19}$$

$$3x_1 + 4x_2 + 2x_3 \le 14 \tag{8.20}$$

$$2x_1 + x_2 + 3x_3 \le 7 \tag{8.21}$$

donde x_1, x_2, x_3 son enteros no negativos.

Dibuja un árbol de decisión con tus respuestas a los subproblemas, como en el Ejemplo 8.2.4. Además, para cada iteración de la ruta particular que sigues, indica claramente el problema de programación lineal (PL) que estás resolviendo. Puedes usar Solver (o el programa de tu preferencia) para resolver cada uno de estos problemas individuales de PL.

Código en Python

```
import streamlit as st
import pulp
import matplotlib.pyplot as plt
import numpy as np

st.title("Ejercicio 8.1 - Metodo de Dakin's Branch and Bound")

# Definir el problema de maximizacion
prob = pulp.LpProblem("Maximizar_P", pulp.LpMaximize)

# Definir variables
x1 = pulp.LpVariable('x1', lowBound=0, cat='Integer')
x2 = pulp.LpVariable('x2', lowBound=0, cat='Integer')
x3 = pulp.LpVariable('x3', lowBound=0, cat='Integer')
```

```
# Funcion objetivo
16
   prob += 4 * x1 + 3 * x2 + 3 * x3
17
18
   # Restricciones
19
   prob += 4 * x1 + 2 * x2 + x3 <= 10
20
   prob += 3 * x1 + 4 * x2 + 2 * x3 <= 14
21
   prob += 2 * x1 + x2 + 3 * x3 <= 7
22
23
   # Resolver el problema
   prob.solve()
25
   # Mostrar la solucion en Streamlit
27
   st.write("Estado:", pulp.LpStatus[prob.status])
   st.write("x1 =", x1.varValue)
29
   st.write("x2 =", x2.varValue)
st.write("x3 =", x3.varValue)
31
   st.write("Valor optimo (P) =", pulp.value(prob.objective))
32
33
   # Grafica de la region factible
34
   x_vals = np. linspace(0, 5, 400)
35
   y_vals1 = (10 - 4 * x_vals) / 2
36
   y_vals2 = (14 - 3 * x_vals) / 4
37
   y_vals3 = (7 - 2 * x_vals) / 1
38
39
   plt.figure(figsize=(10, 6))
40
   plt.plot(x_vals, y_vals1, label="4x1 + 2x2 + x3 \le 10")
   plt.plot(x_vals, y_vals2, label="3x1 + 4x2 + 2x3 \le 14")
   plt.plot(x_vals, y_vals3, label="2x1 + x2 + 3x3 \le 7")
   plt.xlim((0, 5))
44
   plt.ylim((0, 5))
   plt.xlabel('x1')
46
   plt.ylabel('x2')
   plt.legend()
   plt.title('Region factible')
   plt.fill_between(x_vals, np.minimum(np.minimum(y_vals1, y_vals2), y_vals3),
       alpha=0.3)
   st.pyplot(plt)
```

Resultados

Ejercicio 8.1 - Método de Dakin's Branch and Bound

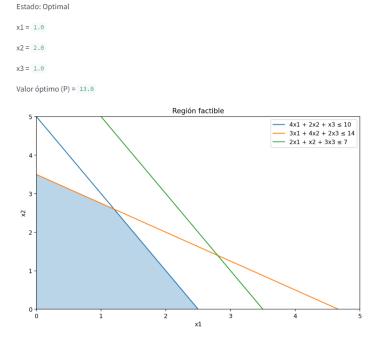


Figura 1: Gráfico

Ejercicio 2

Resuelve el siguiente problema de forma incremental y a mano utilizando planos de corte (Cut-Planes):

Minimizar
$$C(x, y) = x - y$$

Sujeto a:

$$3x + 4y \le 6 \tag{8.22}$$

$$x - y \le 1 \tag{8.23}$$

donde x e y son enteros no negativos.

- 1. Explica el problema de Programación Lineal modificado (es decir, lo que tenemos después de introducir variables de holgura, excedente y artificial, etc.).
- 2. Grafica la región factible.
- 3. Proporciona el tableau inicial del método simplex.

- 4. Comienza a introducir de forma iterativa cortes de Gomory hasta que se obtenga una solución entera, donde para cada iteración:
 - a) Muestra claramente el trabajo que justifica la introducción de un determinado plano de corte (es decir, la nueva restricción).
 - b) Escribe el nuevo problema de PL (el que se deriva de la iteración anterior más la nueva restricción) y el nuevo tableau inicial del método simplex.
 - c) Proporciona un diagrama que muestre la región factible para las variables de decisión.
 - d) Usa algún recurso computacional para encontrar el tableau final del método simplex para la PL de esta iteración y proporciona el tableau final (una captura de pantalla es aceptable).

Código en Python

```
import streamlit as st
   import pulp
   import matplotlib.pyplot as plt
   import numpy as np
   st. title ("Ejercicio 8.3 - Metodo de Cortes de Gomory")
6
   # Definir el problema de minimizacion
   prob = pulp.LpProblem("Minimizar_C", pulp.LpMinimize)
9
10
   # Definir variables
11
   x = pulp.LpVariable('x', lowBound=0, cat='Integer')
   y = pulp.LpVariable('y', lowBound=0, cat='Integer')
13
  # Funcion objetivo
15
   prob += x - y
16
   # Restricciones
   prob += 3 * x + 4 * y <= 6
19
   prob += x - y <= 1
20
2.1
   # Resolver el problema
22
   prob.solve()
23
24
  # Mostrar la solucion en Streamlit
25
   st.write("Estado:", pulp.LpStatus[prob.status])
26
   st.write("x =", x.varValue)
st.write("y =", y.varValue)
27
28
   st.write("Valor optimo (C) =", pulp.value(prob.objective))
30
   # Grafica de la region factible
31
   x_vals = np.linspace(0, 3, 400)
32
   y_vals1 = (6 - 3 * x_vals) / 4
   y_vals2 = x_vals - 1
34
```

```
plt. figure (figsize = (10, 6))
   plt.plot(x_vals, y_vals1, label="3x + 4y \le 6")
37
   plt.plot(x_vals, y_vals2, label="x - y <= 1")
38
   plt.xlim((0, 3))
39
   plt.ylim((0, 3))
40
   plt.xlabel('x')
41
   plt.ylabel('y')
42
   plt.legend()
   plt.title('Region factible')
  plt.fill_between(x_vals, np.minimum(y_vals1, y_vals2), alpha=0.3)
  st.pyplot(plt)
```

Resultados

Ejercicio 8.3 - Método de Cortes de Gomory

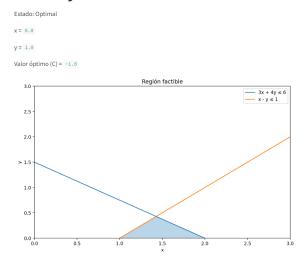


Figura 2: Gráfico

Programa en GitHub

Figura 3: GitHub