

---



## METODO DEL SIMPLEX

Per trovare il min/max di una f. lineare basta esplorare i vertici del poliedro definito dai vincoli (poliedro che definisce la regione ammmissibile), ognuno dei vertici è una base.

=> si può definire un alg. che cerca le basi (sono un num. finito).

numero di basi (e quindi di vertici):  $\frac{m!}{m!(m-m)!}$  m righe E' UN NUM. ESPONENZIALE  
RISP. ALLA DIM. DEL PROBLEMA  
m col.

L'alg. del simplex ci permette di elencare le basi in modo efficiente spostandoci da un vertice ad un altro in modo intelligente.

Una base è un punto nello spazio  $\mathbb{R}^m$  che ha max. m comp. positive.

$$\begin{array}{l} \min z = C^T x + d \\ Ax = b \end{array} \quad \left. \begin{array}{l} \text{FORMA STANDARD} \\ \text{COL. RELATIVE ALLA SOL. DI BASE} \end{array} \right\}$$

$$x = \begin{pmatrix} x_B \\ x_N \end{pmatrix} \geq 0 \quad C = \begin{pmatrix} C_B \\ C_N \end{pmatrix}, \quad x_B \in \mathbb{R}^m, \quad x_N \in \mathbb{R}^{m-m}$$

$$\Rightarrow \min c_B x_B + c_N x_N + d$$

$$A_B x_B + A_N x_N = b$$

Moltiplico per  $A_B^{-1}$  (invertibile in quanto base) tutti i vincoli:

$$\min c_B x_B + c_N x_N + d$$

$$A_B^{-1} A_B x_B + A_B^{-1} A_N x_N = A_B^{-1} b \Rightarrow I_B x_B = A_B^{-1} b - A_B^{-1} A_N x_N$$

=> la sol. sarà data da:

$$x = \begin{vmatrix} A_B^{-1} b - A_B^{-1} A_N x_N \\ x_N \end{vmatrix}, \text{ metto } x_N = 0 \quad x = \begin{vmatrix} x_B = A_B^{-1} b \\ x_N = 0 \end{vmatrix}$$

Un'altra semplificazione sarebbe avere  $c_B = 0$  perché il valore della f. obiettivo sarebbe zero (in quanto anche  $x_N = 0$ ).

Hi ritrovo, quindi, un nuovo sistema equivalente chiamato sistema canonico che mi permette di evidenziare facilmente la sol. ammmissibile (**forma canonica del simplex**):

$$C_B = 0 \quad A_B = I_B \quad b \geq 0$$

PERCHE'  $x_B = I_B x_N \stackrel{!}{=} x_N = b \geq 0$

$$\min C_B x_B + C_N x_N = 0$$

$$x_B = b$$

Come arrivare ad una situazione del genere?

es.:

$$\min z = 2x_1 - x_2 + 1$$

$$x_1 + 2x_3 \leq 3$$

$$x_2 + 3x_4 \geq 5$$

$$x_1 + 2x_3 \geq 0$$

$$x_2 + x_3 \geq 0 \rightarrow \text{LO MOLTIPLICO PER 2 E GLI SOTTRAGO IL 1^ VINCOLO:}$$

$$\begin{array}{l} \downarrow \\ \neq \text{DA} \end{array} \left[ \begin{array}{l} x_1 + 2x_3 \geq 0 \\ -x_1 + 2x_2 \geq 0 \end{array} \right]$$

=> La forma standard e' importante per questo voglio fare op. el. e rimanere in un sist. equivalente.

Per prima cosa quindi mi metto nella forma standard:

$$\min 2x_1 - x_2 + 1 \geq 0$$

$$x_1 + 2x_3 + x_5 = 3 \geq 0$$

$$x_2 + 3x_4 - x_6 = 5 \geq 0$$

$$x_1, \dots, x_6 \geq 0$$

Adesso mi porto nella forma canonica del simplesso prendendo come indici di base 3, 4 e dividendo il 1^ vincolo per 2 ed il 2^ vincolo per 3:

$$\min 2x_1 - x_2 + 0 \cdot x_3 + 0 \cdot x_4 + 0 \cdot x_5 + 0 \cdot x_6 + 1$$

$$\frac{1}{2}x_1 + x_3 + \frac{x_5}{2} = \frac{3}{2}$$

$$\frac{1}{3}x_2 + x_4 - \frac{x_6}{3} = \frac{5}{3}$$

In questo modo  $x_3 = \frac{3}{2}$ ,  $x_4 = \frac{5}{3}$  e il resto degli  $x_i = 0$ . Come scelta di base  $x_1, x_2$  non venne bene perché, in z,  $x_1$  ha coeff 2 e quindi non e' a occhio una forma canonica del simplesso;  $x_5, x_6$ , invece, non vennero bene perché non sono canoniche ( $x_5 > 0$ , potrei moltiplicare per -1 ma poi  $b < 0$ ).

Se dimostro che è impossibile trovare una forma canonica del simplex, il sist. non ha sol.

Per avere una forma canonica devo, tramite op. el., arrivare ad avere una  $x_i$  per ogni vincolo con coeff. pari a 1 e le  $b \geq 0$ .

$$x_B = \begin{pmatrix} 3/2 \\ 5/3 \end{pmatrix} \quad x_N = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

Siccome  $z = c_B x_B + c_N x_N + d$  avrò  $z = d = 1$  SOL. AMMISIBILE DI BASE

Se io volessi migliorare\* la sol. devo operare un cambio di base e quindi scambio una variabile di base con una non di base che fa diminuire la f. obiettivo:  
 $x_2$  al posto di  $x_4$ : moltiplico quindi il 2° vincolo per 3:  $x_2 + 3x_4 - x_6 = 5 \Rightarrow x_2 = 5$

\* guardo  $\bar{z}$  e vedo i coeff., se uno è <0  $\Rightarrow$  posso migliorare; se tutti i coeff. sono >0 allora quella che ho trovato è già una sol. ottima.

Se  $x_2$  avesse avuto tutti coeff. negativi anche nei vincoli  $\Rightarrow$  il problema era illimitato inferiormente.

Un altro modo è fare combinazioni lineari tra le varie righe  $r_i$  del problema e quindi scrivere il sist. equivalente in cui si manipola la f. obiettivo:

$$\begin{array}{lcl} r'_0 = r_0 - 2r_1 + r_2 & \text{minim} & 0 \cdot x_1 + 0 \cdot x_2 - 4x_3 + 3x_4 - 2x_5 - x_6 + 1 \\ r'_1 = r_1 & \Rightarrow & x_1 + 2x_3 + x_5 = 3 \\ r'_2 = r_2 & & x_2 + 3x_4 - x_6 = 5 \end{array} \quad \begin{array}{l} \text{SPARISCE PERCHÉ SI} \\ \text{SOHMANO/SOTTRAGGONO} \\ \text{PURE I TERMINI} \\ \text{NOTI} \end{array}$$

In questo modo gli indici di base sono 1, 2

$$x_B = \{3, 5\} \quad x_N = \{0, 0\} \quad z = 0$$

## THM FONDAMENTALE DEL SIMPLEX

Dati PL in forma canonica in cui gli indici stanno un  $S_B = \{s_1, \dots, s_m\}$ ,  $S_N = N \setminus S_B$

Allora

1) se  $c_j \geq 0 \ \forall j \in S_N \Rightarrow S_B$  è ottima;

2) se  $\exists k$  t.c.  $c_k < 0$  e  $a_{ik} < 0 \Rightarrow z \rightarrow -\infty$  (problema illimitato inferiormente), dove  $c_k$  è il coeff. di  $x_k$  in  $z$  e  $a_{ik}$  è la col. di coeff. di  $x_k$  in ogni vincolo;

3) se  $\exists k : c_k < 0$  e  $a_{ik} > 0 \Rightarrow$  sol. non ottima e cioè  $\exists$  un'altra sol. migliore di questa ammmissibile.

dim:

1) cerchiamo di mettere un base uno indice  $j$  non in base:

$$z' = c_j x_j + c_B x_B + c_N x_N + d > z = d$$

$c_N x_N / c_j x_j$  PERCHÉ  $c_j > 0$

2) trovo una sol.  $x_{s_i} + a_{ik} x_k = b_i$

$$x_{s_i} = b_i - a_{ik} x_k \geq 0$$

$\boxed{< 0}$   
+

$$z' = -c_k x_k + d \rightarrow -\infty \text{ con } x_k \rightarrow -\infty$$

3) a) sol. migliore

$$z' = \boxed{c_k x_k} + d < z = d$$

b) ammmissibile

$$x_{s_i} + a_{ik} x_k = b_i \text{ con } c_k < 0 \text{ e } x_{s_i} \geq 0$$

$$x_{s_i} = b_i - a_{ik} x_k \geq 0 \Rightarrow 0 \leq x_k \leq b_i / a_{ik} \ \forall i$$

Per sistematizzare questo problema si usa una matrice detta **tableau**:

$$z = c x + d$$

$$z - d = c x$$

$$A x = b$$

$-d$	$C$
$b$	$A$

Cerchiamo  $c_k < 0$  trovando  $a_{hk}$  t.c.  $\frac{b_i}{a_{ik}}$  è minima, in modo da rendere ammmissibile il cambiamento di base.

$a_{hk}$  è detto el. **PIVOT** e indica quale indice di base esce ( $h$ ) e quale variabile non in base ( $k$ ) entra al suo posto.

**Esercizio 20:**

$$\min 3x_1 - 2x_2$$

$$\begin{cases} x_1 + x_2 \leq 8 \\ 2x_1 - x_2 \leq 4 \end{cases} \Rightarrow \begin{array}{l} x_1 + x_2 + x_3 = 0 \\ 2x_1 - x_2 + x_4 = 4 \end{array}$$

$$X_B = \begin{vmatrix} x_3 \\ x_4 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 8 \\ 4 \end{vmatrix} \quad X_N = \begin{vmatrix} x_1 \\ x_2 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 0 \\ 0 \end{vmatrix}$$

$$Z = 0$$

	$x_1$	$x_2$	$x_3$	$x_4$	
0	3	-2	0	0	
VALORE DELLE VAR. IN BASE	1	1	1	0	
8	2	-1	0	1	
4					VAR. IN BASE PERCHÉ FORMANO LA MATR. IDENTITÀ

Non è ottima perché c'è  $c_2 < 0$ , non è illimitata perché  $c_1 > 0 \Rightarrow$  è ammissibile ma non ottima  $\Rightarrow$  devo far entrare in base  $x_2$  e far uscire il valore corrispondente al num.  $b_i/\partial_{ik}$ .

$$k=2$$

$$h = b_k / \partial_{hk} = \min \frac{b_i}{\partial_{ik}} : \partial_{ik} > 0$$

$$\Rightarrow h=1 \text{ perché } h=2 \text{ è } < 0$$

$$\Rightarrow \text{PIVOT } (h, k) = (1, 2)$$

$$\Rightarrow \text{esce } x_3$$

La trasformazione deve portare ad un nuovo tableau equivalente perché deve contenere la matrice canonica, per fare eu' svolgo delle op. el.:

$-d$	$c'_1$	0	$c'_3$	0
$b'_1$		1		0
$a'_1$		$\partial'_3$		
$b'_2$	0		1	

Prendo la riga  $r_h^i = r_h / \partial_{hk} \Rightarrow$  la 1<sup>a</sup> riga la divido per 1

$-d$	$c_1'$	0	$c_3'$	0
8	1	1	1	0
$b_2'$	$\partial_{12}'$	0	$\partial_{32}'$	1

$$r_0' = r_0 - 2r_2, \text{ in generale } r_i' = r_i - r_h' \cdot \partial_{ik} \text{ per } i \neq k.$$

16	5	0	2	0
8	1	1	1	0
$b_2'$	$\partial_{12}'$	0	$\partial_{32}'$	1

16	5	0	2	0
8	1	1	1	0
12	3	0	1	1

$$\Rightarrow \text{nuova base } x_2, x_4 \Rightarrow x_B = \begin{vmatrix} x_2 \\ x_4 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 8 \\ 12 \end{vmatrix} \quad x_N = \begin{vmatrix} x_1 \\ x_3 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 0 \\ 0 \end{vmatrix} \quad z = -16$$

È una sol. ottima perché sono tutti  $c > 0$ .

L'algoritmo trova la sol. ottima (a meno che non si trovi in una situazione di illimitatezza) in un num. finito di passi, in quanto il num. di basi è limitato; siccome il numero di basi è esponenziale, il simplex non è un alg. polinomiale però sappiamo che converge.

### ESERCIZIO

$$\min -3x_1 - 2x_2$$

$$x_1 + x_2 + x_3 = 8$$

$$2x_1 - x_2 + x_4 = 4$$

0	-3	-2	0	0
8	1	1	1	0
4	2	-1	0	1

$$x_B = \begin{vmatrix} x_3 \\ x_4 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 8 \\ 4 \end{vmatrix}$$

$$x_N = \begin{vmatrix} x_1 \\ x_2 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 0 \\ 0 \end{vmatrix} \quad z = 0$$

Il tableau non è ottimo perché ci sono coeff. di costo  $< 0$  e non è illimitato inferiormente perché ci sono coeff. di vincoli positivi per le variabili che hanno  $c < 0$ .

Prendo il coeff. più negativo perché in linea di massime è la sol. con costo più basso  $\Rightarrow$  prenolo  $x_2 = (k=1)$  e vedo quale variabile far uscire dalla base:

$\min \{ \frac{g_1}{2} = 8, \frac{g_2}{2} = 2 \} \Rightarrow$  esce  $x_4$  ( $h=2$ )  
 $\Rightarrow (h, k) = (2, 1)$

6	0	$-\frac{7}{2}$	0	$\frac{3}{2}$
6	0	$\frac{3}{2}$	1	$-\frac{1}{2}$
2	1	$-\frac{1}{2}$	0	$\frac{1}{2}$

$$\text{sol: } X_B = \begin{vmatrix} x_2 \\ x_3 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 2 \\ 6 \end{vmatrix} \quad X_N = \begin{vmatrix} x_1 \\ x_4 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 0 \\ 0 \end{vmatrix} \quad z = -6$$

$\Rightarrow$  non è ancora ottima e non è illimitata, allora ripeto il procedimento facendo entrare  $x_2$  e uscire  $x_3$  (perché  $-\frac{1}{2} < 0$ ):

20	0	0	$\frac{7}{2}$	$\frac{1}{3}$
4	0	1	$\frac{2}{3}$	$-\frac{1}{3}$
4	1	0	$\frac{1}{3}$	$\frac{5}{6}$

Alg. del Simplex: consta di 5 passi

Data la PL canonica del simplex

① controllare  $c_j$ :

se tutti  $c_j \geq 0 \Rightarrow$  STOP (sol. ottima)

②  $\exists c_k < 0$ , se tutti  $a_{ik} \leq 0 \Rightarrow$  STOP :  $-\infty$

③  $\exists c_n < 0$ ,  $b_h/a_{hk} = \min b_i/a_{ik} \forall i \text{ con } a_{ik} > 0$

④ fare il pivot su  $h, k$

⑤ aggiornare gli indici di base togliendo l'indice  $s_h$  e aggiungendo l'indice  $s_k$

VAI AL  
→ ①

Il problema è che a volte non è banale trovare la forma canonica del simplex (metodo delle 2 fasi).