

Учреждение образования
«Белорусский государственный университет информатики и
радиоэлектроники»
Кафедра информатики

Отчёт

Лабораторная работа №2
По учебной дисциплине *Методы оптимизации и управления*
Вариант 16

Выполнил:

студент группы №853504

Кузьма В.В.

Проверил:

доцент кафедры информатики

Дугинов О.И.

ЗАДАНИЕ

Реализовать основную фазу симплекс метода

2.1.16

$$\begin{aligned} 25x_1 + 34x_2 + x_3 &\rightarrow \max, \\ 5x_1 + 4x_2 + x_3 &= 55, \\ 3x_1 + 7x_2 + x_4 &= 56, \\ x_1 + x_5 &= 10, \\ x_2 + x_6 &= 7, \\ x_1, x_2, x_3, x_4, x_5, x_6 &\geq 0. \end{aligned}$$
$$x = (0, 0, 55, 56, 10, 7)'$$

Примеры работы

```
▶ A=np.array([[5, 4, 1, 0,0,0], [3,7,0,1,0,0], [1,0,0,0,1,0],[0,1,0,0,0,1]])
b = np.array([0,0,0,0])
c = np.array([25,34,1,0,0,0])
x=np.array([0,0,55,56,10,7])
jb=np.array([3,4,5,6])
main_simplex(A,c,x,jb)
```

```
we have optimal plan
array([7., 5., 0., 0., 3., 2.]
```

Поэтапная реализация

Линейная задача № 1. Типовая 13.13 853504

Задача 16

$$2.5x_1 + 3.4x_2 + x_3 \rightarrow \max$$

$$5x_1 + 4x_2 + x_3 = 55$$

$$3x_1 + 7x_2 + x_4 = 56$$

$$x_2 + x_5 = 10$$

$$x_2 + x_6 = 7$$

$$x_1, x_2, x_3, x_4, x_5, x_6 \geq 0$$

$$x = (0, 0, 55, 56, 10, 7)$$

Умножения 1

$$A_0 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad A^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$C_0 = (1, 0, 0, 0) \quad u = C_0 \cdot A^{-1} = (1, 0, 0, 0) \cdot \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} =$$

$$\cancel{A^{-1} \cdot u - d - C} =$$

$$= (1, 0, 0, 0)$$

$$A' = u - d - C = (1, 0, 0, 0) \cdot \begin{pmatrix} 5 & 4 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 3 & 7 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = (2.5, 3.4, 1, 0, 0, 0)$$

$$z = (2.5, -3.4, 0, 0, 0, 0)$$

$$b_0 = 1$$

$$z = A^{-1} \cdot d_0 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 5 \\ 3 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 5 \\ 3 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$B = \left\{ \frac{x_{ij}}{z_i}, z_i \geq 0 \right\} = (1, 1, 1, 2, 10, \infty) \quad B_0 =$$

$$\text{lin } B_0 = b_0 \quad b_0 = (2, 4, 1, 6)$$

$$x_{n+1} = 0$$

$$x_{n+1} = 0$$

$$x_{i+1} = x_{i1} - b_0 \cdot z_i = (10, 0, 5, 26, 0, 7)$$

unpaper 2

$$d_1 = \begin{pmatrix} 10 & 50 \\ 0 & 130 \\ 0 & 0 & 10 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$d_1^T = \begin{pmatrix} 1 & 0 & -50 \\ 0 & 1 & -30 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$c = (1, 0, 26, 0)$$

$$u = c \cdot d_1^T = (1, 0, 26, 0) \cdot \begin{pmatrix} 10 & 50 \\ 0 & 130 \\ 0 & 0 & 10 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = (1, 0, 20, 0)$$

$$A = u \cdot d_1 = (1, 0, 20, 0) \cdot \begin{pmatrix} 54 & 1000 \\ 37 & 0 & 100 \\ 10 & 0 & 0 & 10 \\ 6 & 100 & 0 & 1 \end{pmatrix} = (25, 34, 10, 0) = (0, -30, 0, 0, 20, 0)$$

$$b_2 = 2$$

$$z = d_1^T \cdot d_1 = \begin{pmatrix} 10 & 50 \\ 0 & 130 \\ 0 & 0 & 10 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4 \\ 2 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$b = \frac{x_{i1}}{z_i}, \quad z_i > 0 \quad = (1, 25, 3, 7, 15, 10, 7)$$

$$\infty, \quad z_i \leq 0$$

$$b_0 = 1, 25 \quad \text{lin } d = b_0 \quad b = (2, 4, 1, 6)$$

$$x_{n+1} = 0$$

$$x_{i+1} = x_{i1} - b_0 \cdot z_i = (10, 1, 25, 0, 17, 25, 0, 5, 75)$$

unpaper 3

$$d_1 = \begin{pmatrix} 4 & 0 & 50 \\ 7 & 1 & 30 \\ 0 & 0 & 10 \\ 1 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$d_1^T = \begin{pmatrix} 0,25 & 0 & -1,25 & 0 \\ -1,75 & 1 & 5,75 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ -0,25 & 0 & 1,25 & 1 \end{pmatrix}$$

$$c = (34, 0, 25, 0)$$

$$u = (34, 0, -17, 5, 0)$$

$$A = (0, 0, 75, 0, -17, 5, 0)$$

$$b_2 = 5$$

$$z = (1, 25, 5, 75, 1, 1, 25)$$

$$b = (100, 3, 10, 40)$$

$$b_0 = 3$$

$$b = (2, 5, 1, 6)$$

$$x = (3, 5, 0, 0, 3, 2)$$

unpaper 4

$$A = (0, 0, 2, 17, 3, 04)$$

$$\text{Optimal: } (7, 5, 0, 0, 3, 2)$$

КОД ПРОГРАММЫ

```
def solve(A_inv, x, k):
    n = len(A_inv)
    k -= 1 # для лучшей индексации
    # ШАГ 1
    l = np.dot(A_inv, x) # вычисляем вектор l
    li = l[k][0] # находим i-ую компоненту вектора l
    if (li == 0): # проверка компоненты на равенство нулю
        return "Матрица не может быть обратимой"
    # ШАГ 2
    l1 = np.copy(l) # получаем вектор l с волной
    l1[k][0] = -1 # заменяем i-ую компоненту вектора l с волной -1
    # ШАГ 3
    l2 = np.dot(-1/li, l1) # получаем вектор l с шапочкой
    # ШАГ 4
    E = np.eye(n) # создаем единичную матрицу
    Q = np.copy(E)
    Q[:,k] = l2.transpose() # создаем матрицу Q
    # ШАГ 5
    z = np.eye(n)
    for i in range(n):
        for j in range(n):
            z[i][j] = Q[i][i]*A_inv[i][j]
            if (i != k):
                z[i][j] += Q[i][k]*A_inv[k][j]
    return z

def main_simplex(A, c, x, jb):
    iteration = 0
    while True:
        iteration += 1
        if iteration == 1:
            ab = np.array([np.copy(A[:,i-1]) for i in jb]).transpose()
            A_i = np.linalg.inv(ab)
        else:
            ab[:,position_min_tetta] = A[:, jb[position_min_tetta] - 1]
            A_i = solve(A_i, ab[:,position_min_tetta], position_min_tetta + 1)
        cb = np.array([c[i - 1] for i in jb])
        u = np.dot(cb, A_i)
        delta = np.dot(u, A) - c
        j0=0
        if min(delta) >= 0:
            print("we have optimal plan")
            return x
        while delta[j0]>=0:
            j0 += 1
        z = np.dot(A_i, A[:,j0])
        tetta = [float(x[jb[i] -
1])/float(z[i]) if z[i]> 0 else np.inf for i in range(len(jb))]
        tetta0 = np.min(tetta)
        if tetta0 is np.inf:
            print("целевая функция неограничена на множестве допустимых планов")
    )
    position_min_tetta = np.where(tetta == tetta0)[0][0]
```

```
jb_new = np.copy(jb)
jb_new[position_min_tetta] = j0 + 1
x_new = np.copy(x)
j = 0
x_new = x_new.astype(np.float64)
for i in jb:
    x_new[i - 1] = float(x[i - 1]) - tetta0*float(z[j])
    j+=1
x_new[j0] = tetta0
x = x_new
jb = jb_new
```