Санкт-Петербургский политехнический университет Петра Великого

Институт прикладной математики и механики **Кафедра «Прикладная математика»**

ОТЧЁТ ПО ЛАБОРАТОРНЫМ РАБОТАМ ПО ДИСЦИПЛИНЕ «МЕТОДЫ ОПТИМИЗАЦИИ» «РЕШЕНИЕ ЗАДАЧ ЛИНЕЙНОГО ПРОГРАММИРОВАНИЯ СИМПЛЕКС-МЕТОДОМ»

Выполнили студенты группы 3630102/80201

> Деркаченко А. О. Хрипунков Д. В. Войнова А. Н.

Руководитель к. ф.-м. н., доц.

Родионова Елена Александровна

Санкт-Петербург 2021

Содержание

1	Исследование применимости метода		2	
2			2	
3			3	
	3.1	Алгоритм перевода из общей в каноническую форму	3	
	3.2	Алгоритм построения двойственной задачи	3	
	3.3	Алгоритм симплекс-метода	5	
	3.4	Алгоритм перебора опорных векторов	7	
4	Практическое решение задач		9	
	$4.1 \\ 4.2$	Результат нахождения задачи двойственной к заданной	9	
		скому виду	9	
	4.3	Результат решения прямой и двойственной задач линейного программирования	10	
5	Обоснование результатов		10	
6	3 Выводы		12	
7	Приложения		13	

1 Постановка задачи

Поставлена задача линейного программирования, состоящая из пяти переменных, включающая три равенства и два неравенства разных знаков. На знаки для четырёх переменных поставлены ограничения:

$$\begin{cases}
 x_1 + 2x_2 + 3x_3 + 4x_4 \ge 1 \\
 2x_1 + 3x_2 + 8x_3 + x_5 = 2 \\
 x_1 + 4x_2 + 5x_4 + x_5 = 3 \\
 3x_1 + 7x_2 + 4x_3 + 2x_5 = 4 \\
 2x_1 + 3x_2 + 5x_3 + 6x_4 + x_5 \le 5 \\
 x_1, x_2, x_3, x_4 \ge 0
\end{cases} \tag{1}$$

Функция цели:

$$F(x) = 4x_1 + 3x_2 + 2x_3 \longrightarrow min \tag{2}$$

- 1. Привести задачу к виду, необходимому для применения симплекс-метода.
- 2. Построить к данной задаче двойственную и также привести к виду, необходимому для применения симплекс-метода.
- 3. Автоматизировать привидение исходной задачи к каноническому виду.
- 4. Решить обе задачи симплекс-методом с выбором начального приближения методом искусственного базиса.
- 5. Решить обе задачи методом перебора крайних точек.

Симплекс-метод является классическим методом решения задач линейного программирования, который на практике зачастую бывает очень быстрым.

2 Исследование применимости метода

Алгоритм **симплекс-метода** применим к задачам линейного программирования на нахождение минимума. Метод работает на задачах в канонической форме при всяких вещественных значениях компонент $A \in \mathbb{R}_{m \times n}, b \in \mathbb{R}_m, c \in \mathbb{R}_n$. Матрица A должно иметь ранг m, что гарантирует наличие хотя бы одного опорного вектора.

Проверим применимость **симплекс-метода** к нашей выбранной задаче. Для вычисления ранга приведем матрицу к ступенчатому виду, используя элементарные

преобразования над строками и столбцами матрицы:

$$\begin{pmatrix}
1 & 2 & 3 & 4 & 0 \\
2 & 3 & 8 & 0 & 1 \\
1 & 4 & 0 & 5 & 1 \\
3 & 7 & 4 & 0 & 2 \\
2 & 3 & 5 & 6 & 1
\end{pmatrix}
\Longrightarrow
\begin{pmatrix}
1 & 2 & 3 & 4 & 0 \\
0 & -1 & 2 & -8 & 1 \\
0 & 2 & -3 & 1 & 1 \\
0 & 1 & -5 & -12 & 2 \\
0 & -1 & -1 & -2 & 1
\end{pmatrix}
\Longrightarrow
\begin{pmatrix}
1 & 2 & 3 & 4 & 0 \\
0 & 1 & -2 & 8 & -1 \\
0 & 0 & 1 & -15 & 3 \\
0 & 0 & -3 & -20 & 3 \\
0 & 0 & -3 & 6 & 0
\end{pmatrix}
\Longrightarrow$$

$$\begin{pmatrix}
1 & 2 & 3 & 4 & 0 \\
0 & 1 & -2 & 8 & -1 \\
0 & 0 & 1 & -15 & 3 \\
0 & 0 & 0 & -65 & 12 \\
0 & 0 & 0 & -39 & 9
\end{pmatrix}
\Longrightarrow
\begin{pmatrix}
1 & 2 & 3 & 4 & 0 \\
0 & 1 & -2 & 8 & -1 \\
0 & 0 & 1 & -15 & 3 \\
0 & 0 & 0 & 1 & -\frac{12}{65} \\
0 & 0 & 0 & 0 & -\frac{9}{39}
\end{pmatrix}$$
(3)

Так как ненулевых строк 5, то rang(A) = 5, столько же, сколько строк в матрице.

Можно сделать вывод, что симплекс-метод применим к нашей задаче.

3 Описание алгоритма

3.1 Алгоритм перевода из общей в каноническую форму

Вход: система уравнений

- 1. Проверяем знаки в системе
- 2. Если « \leq », то к левой части добавляем w[i], если « \geq », то из левой части вычитаем $w[i], \, w[i] \geq 0$.
- 3. Знаки неравенства в системе заменяем на равенство.
- 4. Производим замену переменных: если $x[i] \leq 0$, то $x'[i] = -x[i] \geq 0$; если x[i] любого знака, то x[i] = u[i] v[i], v[i], $u[i] \geq 0$.

3.2 Алгоритм построения двойственной задачи

Рассмотрим задачу минимума:

$$(x[N], c[N]) \longrightarrow \min_{x[N]}, x[N] \in S, x[N] \ge 0$$

$$S := \{x[N] | A[M, N] \cdot x[N] \ge b[M] \}, x[N] \ge 0$$

$$(4)$$

Если же перед нами стоит задача максимума, то домножим вектор коэффициентов матрицы цели на -1.

1. Транспонируем заданную матрицу A^T

- 2. Новый вектор коэффицентов, стоящий в системе справа, равен вектору коэффициентов функции цели (2).
- 3. Новый вектор коэффициентов функции цели равен вектору коэффицентов, стоящему в системе (1) справа.
- 4. Если ограничение на $x[i] \ge 0$, то *i*-ая строка новой системы имеет знак « \le ». Если нет ограничения на знак, то *i*-ая строка новой системы имеет знак «=».
- 5. Если ограничение i-ой строки в исходной системе « \geq » (тк рассматриваем задачу минимума), то ограничение на знак новой переменной $y[i] \geq 0$. Если ограничение i-ой строки в исходной системе «=», то y[i] любого знака.
- 6. Если исходная задача на поиск минимума, то двойственная на поиск максимума.

3.3 Алгоритм симплекс-метода

Рассмотрим алгоритм в качестве псевдокода:

Algorithm 1: Симплекс-метод решения задачи линейного программирования Data: задача линейного программирования в стандартной форме **Result:** n-мерный вектор $\bar{x} = (\bar{x}_i)$, который является оптимальным решением задачи линейного программирования 1 Simplex(A, b, c): (N, B, A, b, c, v) = Initialize - Simplex(A, b, c)з Пусть Δ - новый вектор длиной m4 while $c_j > 0$ для некоторого индекса $j \in N$ do Выбрать индекс $e \in B$, для которого $c_e > 0$ $for \ \kappa a$ эес дого индекса $i \in B \ do$ 6 if $a_{ie} > 0$ then 7 $\Delta_i = b_i/a_{ie}$ 8 else 9 $\Delta_i = \infty$ 10 end 11 12 end Выбрать индекс $l \in B$, который минимизирует Δ_l 13 if $\Delta_l == \infty$ then 14 return задача неограничена 15 else 16 (N, B, A, b, c, v) = Pivot(N, B, A, b, c, v, l, e)17 end 18 for i = 1 to n do 19 if $i \in B$ then 20 $\bar{x}_i = b_i$ 21 else

Процедура **Simplex** работает следующим образом:

22

23

25

26

27 end

 $\bar{x}_i = 0$

return $(\bar{x}_i, \bar{x}_2, ..., \bar{x}_n)$

end

end

• В строке 2 выполняется процедура Initialize - Simplex(A, b, c), которая или определяет, что предложенная задача неразрешима, или возвращает каноническую форму, базисное решение которой является допустимым.

Если в системе имеется единичная матрица, то в качестве начальных базисных переменных принимают те компоненты, которым соответствует её столбцам

Algorithm 2: Поиск начального базисного допустимого решения задачи линейного программирования L, заданной в стандартной форме

```
Data: задача линейного программирования в стандартной форме
  Result: или определяет, что предложенная задача неразрешима, или
           возвращает каноническую форму, базисное решение которой
           является допустимым
1 Initialize - Simplex(A, b, c):
{f 2} Пусть k - является индексом минимального b_i
з if b_k \ge 0 // Допустимо ли начальное базисное решение? then
4 | return (\{1, 2, ..., n\}, \{n+1, n+2, ..., n+m\}, A, b, c, 0)
5 end
6 Образуем L_{aux} путем добавления — x_0 к левой части каждого ограничения и
   задаем целевую функцию — x_0
7 Пусть (N, B, A, b, c, v) представляет собой результирующую каноническую
   форму для L_{aux}
s l = n + k
9 // L_{aux} имеет n+1 небазисную и m базисных переменных
10 (N, B, A, b, c, v) = Pivot(N, B, A, b, c, v, l, 0)
11 // Базисное решение является допустимым для L_{aux}
12 Выполняем итерации цикла while в строках 3-12 процедуры Simplex, пока не
    будет найдено оптимальное решение задачи L_{aux}
13 if в оптимальном решении L_{aux}\bar{x}_0=0 then
     {f if}\ ar{x}_0 является базисной переменной {f then}
14
         выполнить одно (вырожденное) замещение, чтобы сделать её
15
          небазисной
         В окончательной канонической форме для L_{aux} удалить из
16
          ограничений _0 и восстановить исходную целевую функцию L, но
          заменить в этой целевой функции каждую базисную переменную
          правой частью связанного с ней ограничения
         return полученную окончательную каноническую форму
17
      end
18
   return "задача неразрешима"
21 end
```

- Главная часть алгоритма содержится в цикле while в строках 4-16.
 - Если все коэффициенты целевой функции отрицательны, цикл while завершается. В противном случае в строке 5 мы выбираем в качестве вводимой переменной некоторую переменную x_e , коэффициент при которой в целевой функции положителен.
- Затем, в строках 6-12, выполняется проверка каждого ограничения и выбирается то, которое более всего лимитирует величину увеличения x_e .

Базисная переменная, связанная с этим ограничением, выбирается в качестве выводимой переменной x_i .

- Если ни одно из ограничений не лимитирует возможность увеличения вводимой переменной, алгоритм выдает сообщение "задача неограниченная" (строка 15).
 В противном случае в строке 17 роли вводимой и выводимой переменных меняются путем вызова описанной выше процедуры Pivot(N, B, A, b, c, v, l, e)
- В строках 19-25 вычисляется решение $(\bar{x}_i, \bar{x}_2, ..., \bar{x}_n)$ исходной задачи линейного программирования путем присваивания **небазисным переменным** нулевого значения, **базисным переменным** \bar{x}_i соответствующих значений b_i , а строка 26 возвращает эти значения.
- Существует Лемма: Если процедура Simplex не завершается не более чем за $\binom{n+m}{m}$ итераций, она зацикливается.

Использование в программе данной леммы, позволяет избежать зацикливания алгоритма.

3.4 Алгоритм перебора опорных векторов

Опорные векторы можно искать прямо по определению, перебирая все возможные базисы и находя соответствующие ненулевые коэффициенты из решения СЛАУ.

Algorithm 3: Метод перебора опорных векторов решения задачи линейного программирования в канонической форме

```
Data: A[M, N], b[M], c[N] – параметры задачи линейного программирования,
          поставленной в канонической форме (m = |M|, n = |N|)
   Result: опорный вектор x_*[N], минимизирующий целевую функцию
            (x[N], c[N])
1 V := \emptyset – будущий список опорных векторов;
2 for i в диапазоне \{0; C_m^n\} do
      A[M, N_k] := \operatorname{extractMatrix}(i);
      if |det(A[M, N_k])| > eps then
          x[N_k] := \operatorname{inv}(A[M, N_k], b[M]);
 5
          Дополняем нулями до x[N];
         Добавляем x[N] в V;
 7
      end
 8
9 end
10 Выбираем x_* – любой вектор из V;
11 for v \in V do
      if (v, c) < (x_*, c) then
12
       x_* := v;
13
      end
14
15 end
```

Метод перебора крайних точек заключается в следующем:

- Рассматривается матрица A[M,N], где число строк матрицы меньше, чем число столбцов (M < N).
- Генерируются квадратные матрицы, выделяемые из матрицы A[M,N], таких матриц получится C_M^N .
- Для каждой такой квадратной матрицы проверяется, что определитель отличен от нуля $|det(A[M,N_k])| > eps$ Если это не так, то эта матрица к рассмотрению не принимается, иначе решается соответсвенно система $A[M,N_k]x[N] = b[M]$ и находится решение.
- Если оказывается, что все компоненты решения удовлетворяют неравенству ≥ 0 , то эта точка является полученной частью компонент крайней точки. Для получения крайней точки мы просто пополняем полученное решение нулевыми значениями соответсвующих компонент.
- Находим значение функции цели в крайней точке и запоминаем его.
- Генерируем следущую матрицу и продолжаем вышеперечисленные шаги.
- Сравниваем сохраненные значения между собой и выбираем то решение, которое соответсвует меньшему значению функции цели.

4 Практическое решение задач

4.1 Результат нахождения задачи двойственной к заданной

Найдём двойствунную задачу для прямой задачи (1):

$$\begin{cases}
x_1 + 2x_2 + 3x_3 + 4x_4 \ge 1 \\
2x_1 + 3x_2 + 8x_3 + x_5 = 2 \\
x_1 + 4x_2 + 5x_4 + x_5 = 3 \\
3x_1 + 7x_2 + 4x_3 + 2x_5 = 4 \\
2x_1 + 3x_2 + 5x_3 + 6x_4 + x_5 \le 5 \\
x_1, x_2, x_3, x_4 \ge 0
\end{cases}
\Longrightarrow
\begin{cases}
x_1 + 2x_2 + x_3 + 3x_4 + 2x_5 \le 4 \\
2x_1 + 3x_2 + 4x_3 + 7x_4 + 3x_5 \le 3 \\
3x_1 + 8x_2 + 4x_4 + 5x_5 \le 2 \\
4x_1 + 5x_3 + 6x_5 \le 0 \\
x_2 + x_3 + 2x_4 + x_5 = 0 \\
x_1 \ge 0, x_5 \le 0
\end{cases} (5)$$

Функция цели:

$$F(x) = x_1 + 2x_2 + 3x_3 + 4x_4 + 5x_5 \longrightarrow \max$$

4.2 Результат приведения задач линейного программирования к каноническому виду

• Приведём задачу (1) к каноническому виду:

$$\begin{cases}
x_1 + 2x_2 + 3x_3 + 4x_4 \ge 1 \\
2x_1 + 3x_2 + 8x_3 + x_5 = 2 \\
x_1 + 4x_2 + 5x_4 + x_5 = 3 \\
3x_1 + 7x_2 + 4x_3 + 2x_5 = 4 \\
2x_1 + 3x_2 + 5x_3 + 6x_4 + x_5 \le 5 \\
x_1, x_2, x_3, x_4 \ge 0
\end{cases}
\implies
\begin{cases}
x_1 + 2x_2 + 3x_3 + 4x_4 - x_7 = -1 \\
2x_1 + 3x_2 + 8x_3 + x_5 - x_6 = 2 \\
x_1 + 4x_2 + 5x_4 + x_5 - x_6 = 3 \\
3x_1 + 7x_2 + 4x_3 + 2x_5 - 2x_6 = 4 \\
2x_1 + 3x_2 + 5x_3 + 6x_4 + x_5 - x_6 + x_8 = 5 \\
x_1, x_2, x_3, x_4, x_5, x_6, x_7, x_8 \ge 0
\end{cases}$$
(6)

Функция цели:

$$F(x) = 4x_1 + 3x_2 + 2x_3 \longrightarrow min$$

• Приведём двойственную задачу (5) к каноническому виду:

$$\begin{cases} x_1 + 2x_2 + x_3 + 3x_4 + 2x_5 \le 4 \\ 2x_1 + 3x_2 + 4x_3 + 7x_4 + 3x_5 \le 3 \\ 3x_1 + 8x_2 + 4x_3 + 5x_5 \le 2 \\ 4x_1 + 5x_3 + 6x_5 \le 0 \\ x_2 + x_3 + 2x_4 + x_5 = 0 \\ x_1 \ge 0, x_5 \le 0 \end{cases} \Longrightarrow$$

$$\begin{cases} x_1 + 2x_3 - 2x_4 - x_5 + 3x_6 - 3x_7 - 2x_8 + x_9 = 4 \\ 2x_1 + 3x_3 - 3x_4 - 4x_5 + 7x_6 - 7x_7 - 3x_8 + x_{10} = 3 \\ 3x_1 + 8x_3 - 8x_4 + 4x_6 - 4x_7 - 5x_8 + x_{11} = 2 \\ 4x_1 - 5x_5 - 6x_8 + x_{12} = 0 \\ x_3 - x_4 - x_5 + 2x_6 - 2x_7 - x_8 = 0 \\ x_1, x_2, x_3, x_4, x_5, x_6, x_7, x_8, x_9, x_{10}, x_{11}, x_{12} \ge 0 \end{cases}$$

$$(7)$$

Функция цели:

$$F(x) = x_1 + 2x_3 - 2x_4 - 3x_5 + 4x_6 - 4x_7 - 5x_8 \longrightarrow \max$$

4.3 Результат решения прямой и двойственной задач линейного программирования

• Решение прямой задачи методом перебора крайних точек:

$$x^* = (0, 0.10084403, 0.00084034, 0.19327731, 1.63025211, 0, 0, 1.86554621)$$

• Решение двойственной задачи методом перебора крайних точек:

$$x^* = (1.59664, 0, 0, 0.890756, 1.27731, 1.08403, 0, 0, 2.21008, 0, 0, 0)$$

• Решение прямой задачи симплекс - методом:

$$x^* = (0, 0.10084403, 0.00084034, 0.19327731, 1.63025211, 0, 0, 1.86554621)$$

• Решение двойственной задачи симплекс - методом:

$$x^* = (1.59664, 0, 0, 0.890756, 1.27731, 1.08403, 0, 0, 2.21008, 0, 0, 0)$$

Можно заметить, что мы поличили одинаковый ответ, решая разными методами. Что указывает на корректность запрограммированного алгоритма и вычислений.

5 Обоснование результатов

Теорема

Чтобы вектор $X_*[N]$ был решением исходной задачи в канонической форме, необходимо и достаточно, чтобы существовал положительный вектор $Y_*[M]$, являющийся решением двойственной задачи и удовлетворяющий следующим условиям:

$$Y_*[M_1] \ge 0 \tag{8}$$

$$C^{T}[N_{1}] - Y_{*}^{T}[M]A[M, N_{1}] \ge 0$$
(9)

$$C^{T}[N_{2}] - Y_{*}^{T}[M]A[M, N_{2}] = 0 (10)$$

$$Y_*^T[M_1](A[M_1]X_*[N] - b[M_1] = 0 (11)$$

$$(C^{T}[N_{1}] - Y_{*}^{T}[M]A[M, N_{1}]) * X_{*}[N_{1}] = 0)$$
(12)

Проверим полученные результаты:

Для нашей задачи:

$$X^{T} = \begin{pmatrix} 0 & \frac{12}{119} & \frac{1}{119} & \frac{23}{119} & 1\frac{75}{119} & 0 & 0 & 1\frac{103}{119} \end{pmatrix}$$

$$Y^{T} = \begin{pmatrix} 1\frac{71}{119} & 0 & 0 & \frac{106}{119} & 1\frac{33}{119} & 1\frac{10}{119} & 0 & 0 & 2\frac{25}{119} & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

В исходных переменных:

$$X_*^T = \begin{pmatrix} 0 & \frac{12}{119} & \frac{1}{119} & \frac{23}{119} & \frac{194}{119} \end{pmatrix}$$

$$Y_*^T = \begin{pmatrix} \frac{190}{119} & \frac{-106}{119} & \frac{-152}{119} & \frac{129}{119} & 0 \end{pmatrix}$$

$$A[M,N] = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 & 0 \\ 2 & 3 & 8 & 0 & 1 \\ 1 & 4 & 0 & 5 & 1 \\ 3 & 7 & 4 & 0 & 2 \\ -2 & -3 & -5 & -6 & -1 \end{pmatrix}, b[M] = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \\ 4 \\ -\frac{373}{119} \end{pmatrix}, C^{T}[N] = \begin{pmatrix} 4 \\ 3 \\ 2 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

По условию задачи:

$$M_1 = \{1, 5\}, M_2 = \{2, 3, 4\}$$

 $N_1 = \{1, 2, 3, 4\}, N_2 = \{5\}$

Проверим выполнение условий (8)-(12):

$$(8)(\frac{190}{119} \quad 0) \ge 0 \checkmark$$

$$(9) \begin{pmatrix} 4 \\ 3 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} \frac{190}{119} & \frac{-106}{119} & \frac{-152}{119} & \frac{129}{119} & 0 \end{pmatrix} * \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 \\ 2 & 3 & 8 & 0 \\ 1 & 4 & 0 & 5 \\ 3 & 7 & 4 & 0 \\ -2 & -3 & -5 & -6 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4 \\ 3 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} \frac{213}{119} \\ 3 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{263}{119} \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \ge 0 \checkmark$$

$$(10) (0) - \left(\frac{190}{119} \quad \frac{-106}{119} \quad \frac{-152}{119} \quad \frac{129}{119} \quad 0\right) * \begin{pmatrix} 0\\1\\1\\2\\-1 \end{pmatrix} = (0) - (0) = 0 \checkmark$$

$$(11) \begin{pmatrix} \frac{190}{119} & 0 \end{pmatrix} * \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 & 0 \\ -2 & -3 & -5 & -6 & -1 \end{pmatrix} * \begin{pmatrix} 0 \\ \frac{12}{119} \\ \frac{1}{119} \\ \frac{23}{119} \\ \frac{194}{119} \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} \frac{-373}{119} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{190}{119} & 0 \end{pmatrix} * \begin{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ \frac{-373}{119} \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 1 \\ \frac{-373}{119} \end{pmatrix} = 0 \checkmark$$

$$(12) \begin{pmatrix} \frac{263}{119} \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} * \begin{pmatrix} 0 \\ \frac{12}{119} \\ \frac{1}{119} \\ \frac{23}{119} \\ \frac{194}{119} \end{pmatrix} = 0 \checkmark$$

 \Longrightarrow Все условия выполняются и X_*^T оптимальное решение при $\exists Y_*^T$

6 Выводы

Симплекс метод был предложен американским математиком Р.Данцигом в 1947 году, с тех пор не утратил свою актуальность, для нужд промышленности этим методом нередко решаются задачи линейного программирования с тысячами переменных и ограничений.

Основные преимущества метода:

- Симплекс-метод является универсальным методом, которым можно решить любую задачу линейного программирования, в то время, как графический метод пригоден лишь для системы ограничений с двумя переменными.
- Решение будет гарантировано найдено за $O(2^n)$ операций, где n это количество переменных.
- Не так хорош для больших задач, но есть множетсво улучшений базового симплексметода, которые компенсируют эту проблему.

Метод перебора - простейший из методов поиска значений действительно-значных функций по какому-либо из критериев сравнения (на максимум, на минимум, на определённую константу). Применительно к экстремальным задачам является примером прямого метода условной одномерной пассивной оптимизации.

Основные преимущества метода:

- Достаточно прост в реализации.
- Показывает отличные результаты с определенной точностью. Не уступает симплексметоду.

Но есть и занчительный недостаток:

• Данный метод не является удачным для решения объемных задач. Перебор больших матриц будет рассматривать слишком много комбинации, что приведет к значительному замедлению процесса решения задачи.

7 Приложения

URL: Выполненная лабораторная работа на GitHub https://github.com/ThinkingFrog/OptimizationMethods/tree/main/Simplex