

Simplex Solver

Руководство пользователя

г. Барнаул, 2009

© 2009, Роман Цисык <r.tsisyck@gmail.com>.

Версия документа 1.0 от 25 мая 2009 г. для SimpleSolver версии 1.0.

SimplexSolver представляет собой свободное программное обеспечение. Вы можете свободно распространять и/или изменять программу при соблюдении условий лицензии [GNU General Public License](#) (версии 3 или более поздней), опубликованной [Фондом свободного программного обеспечения](#). Данная программа распространяется в надежде, что она будет полезной, но без всякой гарантии, в том числе без связанной гарантии товарной пригодности или пригодности для частного использования.

Данная документация и логотип программы распространяется на условиях лицензии [Creative Commons Attribution ShareAlike 3.0](#). Вы можете без ограничений распространять их, изменять и использовать в любых (в том числе коммерческих) целях при условии указания оригинального авторства и сохранения данной лицензии в производных работах.

Оглавление

1	Общая информация	4
2	Алгоритм работы программы	5
2.1	Выделение начального базиса	5
2.2	Нахождение оптимального опорного плана	5
2.3	Вычисление интервалов устойчивости двойственных оценок	6
3	Установка программы	7
3.1	Windows	7
3.2	Linux/X11	7
3.3	Сборка из исходных текстов	7
4	Использование программы	8
4.1	Ввод задачи	8
4.2	Вывод результата	9
5	Примеры решения задач	11
5.1	Пример I	11
5.1.1	Решение исходной ЗЛП	11
5.1.2	Решение двойственной ЗЛП	12
5.1.3	Решение исходной и двойственное ЗЛП в программе	14
5.2	Пример II	16
5.2.1	Решение исходной ЗЛП	16
5.2.2	Решение ЗЛП в программе	18
5.3	Пример III	19
5.3.1	Решение исходной ЗЛП	19
5.3.2	Нахождение целочисленных решений	19
5.3.3	Решение ЗЛП в программе	21

1 Общая информация

SimplexSolver решает задачу линейного программирования (ЗЛП). Задача линейного программирования заключается в нахождении максимума или минимума целевой функции при заданной системе линейных ограничений.

Основная задача линейного программирования может быть записана в следующем виде:

$$F(\vec{X}) = c_1x_1 + c_2x_2 + \dots + c_nx_n \rightarrow max \quad (1)$$

$$\left\{ \begin{array}{cccccc} a_{11}x_1 & + & a_{12}x_2 & + & \dots & a_{1n}x_n & \leq & b_1 \\ a_{21}x_1 & + & a_{22}x_2 & + & \dots & a_{2n}x_n & \leq & b_2 \\ \vdots & & \vdots & & \ddots & \vdots & \vdots & \\ a_{m1}x_1 & + & a_{m2}x_2 & + & \dots & a_{mn}x_n & \leq & b_m \end{array} \right. \quad (2)$$

Знаки неравенств (2) могут быть как \leq и \geq , так и $=$. В последнем случае говорят, что задача представлена в каноническом виде.

Поскольку отрицательные значения x_{ij} как правило не имеют экономического смысла, то к системе ограничений (2) часто добавляют условие $x_i \geq 0$. Программа предназначена в первую очередь для учащихся экономических специальностей, поэтому имеет естественное ограничение на неотрицательность искомых переменных.

Часто нецелые значения x_{ij} также не имеют экономического смысла. Допустим эти переменные могут показывать количество единиц выпускаемой продукции и дробное значение не уместно в данном случае. Тогда к системе ограничений (2) добавляют также условие целочисленности переменных, что также предусмотрено в программе. В этом случае говорят, что это задача целочисленного линейного программирования.

Для простоты, условия ЗЛП часто записывают в виде вектор-строки \vec{C} коэффициентов при целевой функции, матрицы коэффициентов в системе ограничений (2) и вектора \vec{B} свободных членов этой системы.

2 Алгоритм работы программы

2.1 Выделение начального базиса

Для решения ЗЛП исходную матрицу ограничений необходимо представить в каноническом виде и выделить в ней начальный базис. Программа пытается найти базисные вектора в исходной системе уравнений, а при отсутствии таковых, добавляет балансовые, и при необходимости искусственные переменные (используется метод искусственного базиса) в систему ограничений. Данные переменные представляют собой разницу между запасами ресурсов и их потреблением. Коэффициенты при искусственных переменных в исходной функции обозначаются буквой W . Подразумевается, что W бесконечно большой число, которое не повлияет на ход нахождения минимума функции.

Алгоритм программы сводит любую задачу к нахождению минимума. Для этого коэффициенты при целевой функции умножаются на -1 , что позволяет заменить задачу максимизации задачей минимизации.

2.2 Нахождение оптимального опорного плана

После выделения начального плана, программа в поисках оптимального опорного плана начинает перемещение по вершинам симплекса. Для этого составляются промежуточные симплекс-таблицы.

В $m + 1$ в столбце B находится текущее значение целевой функции. В $m + 2$ строке в столбце B находится искусственная часть значения функции. В случае максимизации, данные значения записаны с противоположным знаком. В столбцах P_i $m + 1$ строки находятся объективно-обусловленные оценки (решений двойственной задачи). Экономическая интерпретация данных оценок может быть различна, но как правило данные оценки показывают степень важности каждого из ресурсов.

В $m + 2$ строке находится искусственная часть двойственных оценок, которая при успешном решении задачи обращается в ноль (это может означать, что все искусственные переменные исключены).

Выводимый из базиса компонент определяется по максимальному неотрицательному значению в $m + 2$ строке. В случае обращения значений в неискусственных столбцах P_i строки $m + 2$, выполняется поиск максимального значения в $m + 1$ строке. В случае отсутствия положительных неискусственных элементов в $m + 2$ строке и равенству нулю значения в столбце B , выполняется поиск максимального значения в $m + 1$ строке над нулевыми элементами $m + 2$. В противном случае задача не имеет решения. Отсутствие положительных элементов в $m + 1$ наоборот говорит о нахождении оптимального опорного плана и соответственно решения задачи. Следует учитывать, что выведенная из базиса искусственная переменная больше в базис не вводится.

По столбцу θ определяются компонент, вводимый в базис. Отсутствие в столбце положительных значений говорит о невозможности нахождения оптимального плана.

После нахождения оптимального опорного плана (а значит и решения задачи), программа проверяет условие целочисленности выбранных переменных. В случае нецелочисленности одной из указанных переменных, выполняется отсечение Гомори и смена базиса, после чего поиск оптимального целочисленного решения продолжается вновь.

2.3 Вычисление интервалов устойчивости двойственных оценок

Программа также умеет вычислять интервалы значений \vec{C} и \vec{B} , в которых двойственные оценки сохраняют свое значение. Для этого из симплекс-таблицы находится обратная матрица (она содержится в столбцах исходного опорного плана канонической задачи) и умножается на приращение Δb_i .

3 Установка программы

Программа поддерживает все основные платформы, в том числе Windows, Unix/X11 и MacOS. Для графического интерфейса используется библиотека Qt 4.5, поэтому данная библиотека должна быть установлена в системе.

3.1 Windows

Для установки программы следует использовать программу установки SimplexSolver.exe, находящуюся в дистрибутиве программы и далее следовать инструкции мастера установки.

При установке будет предложено установить также необходимую версию библиотеки Qt, которая включена в дистрибутив программы и данный файл документации.

3.2 Linux/X11

В дистрибутиве программы находятся скомпилированные для архитектур x86 и x86_64 бинарные версии программы для linux. Необходимо скомпилировать данные файлы на компьютер и установить права на исполнения для файла SimplexSolver (`chmod +x SimplexSolver`). После этого программу следует запускать командой `./SimplexSolver`.

3.3 Сборка из исходных текстов

Вместе с дистрибутивом программы предоставляются исходные тексты, из которых программа может быть скомпилирована под любую другую платформу, в том числе Mac OS X, OpenSolaris или FreeBSD.

Для сборки программы необходимо сгенерировать Makefile. Для этого следует использовать команду `qmake` (входит в состав Qt). После генерации Makefile программу можно собрать командой `gmake` (или `make`, зависит от платформы).

Вы можете использовать тексты программы в своих разработках при соблюдении лицензионного соглашения программы.

4 Использование программы

Главное окно программы состоит из двух вкладок: “Условия” и “Решение”. В первой вкладке осуществляется ввод условий задачи. Во второй вкладке отображается ход решения и результат. Внешний вид и оформление программы могут отличаться в зависимости от платформы, на которой будет запущена программа.

4.1 Ввод задачи

Во вкладке “Условия” в первой строке необходимо задать целевую функцию (вектор-строк \vec{C} и тип оптимизации. Во всех остальных строках, кроме последней — коэффициенты матрицы, знаки неравенств и значение свободных членов системы ограничений. В последней строке задаются ограничения целочисленности каждой из переменных.

Для добавления переменных и ограничений можно воспользоваться кнопками внизу таблицы или контекстным меню.

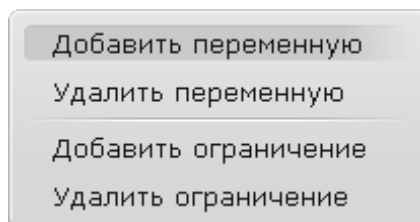


Рисунок 1 — Контекстное меню таблицы

Пример. Задача задана в следующем виде:

$$F(\vec{X}) = x_1 + x_2 \rightarrow \max, \quad (3)$$

$$\begin{cases} x_1 + 5x_2 \leq 10 \\ 7x_1 + 8x_2 \leq 4 \\ x_i \geq 0. \end{cases} \quad (4)$$

В окне программы это будет выглядеть следующим образом:

	X_1	X_2	В
Функция	1	1	Максимум
Ограничение 1	1	5	<= 10
Ограничение 2	7	8	<= 4
Число	Дробное	Дробное	

Рисунок 2 — Задание условий задачи в программе

4.2 Вывод результата

Во вкладке “Решение” отображается ход решения. В начале документа показана задача, приведенная к каноническому виду.

$$\begin{aligned}
 F(X) &= -(-x_1 - x_2) \rightarrow \max \\
 x_1 + 5x_2 + x_3 &= 10 \\
 7x_1 + 8x_2 + x_4 &= 4 \\
 x &\geq 0
 \end{aligned}$$

Рисунок 3 — Задача в каноническом виде

Далее идут промежуточные симплекс-таблицы, которые могут быть полезны для понимания механизма работы алгоритма или более детального исследования задачи. Следует учитывать, что при нахождении максимума, оценки в $m+1$ и $m+2$ строках таблицы записаны с противоположными знаками. При отсутствии искусственных переменных $m+2$ строка не отображается.

i	базис	C _i	В	P ₁	P ₂	P ₃	P ₄	Θ
1	P ₃	0	9,4286	0	3,8571	1	-0,14286	10
2	P ₁	-1	0,57143	1	1,1429	0	0,14286	0,57143
m+1			-0,57143	0	-0,14286	0	-0,14286	

Рисунок 4 — Симплекс-таблица

После таблиц отображается оптимальное значение функции $F(\vec{X})$ и значения соответствующих переменных x_i в виде компонентов вектора \vec{X} .

Оптимум найден:
 $F = 0,57143,$
 $X = (0,57143; 0; 9,4286; 0).$

Рисунок 5 — Результат

В самом конце указаны интервалы устойчивости \vec{C} и \vec{B} , при которых двойственные оценки сохраняют свое значение.

Решение стабильно, если:
 $B_1 \in (-\infty ; 19,429]$
 $B_2 \in [-62 ; 8]$
 $C_1 \in [-1 ; -1]$
 $C_2 \in (-\infty ; -0,85714]$

Рисунок 6 — Интервалы устойчивости

Вывод программы можно сохранить в файл. В данной версии поддерживается формат OpenDocument Text (.odt), который в свою очередь использует популярный офисный пакет OpenOffice.org, и формат HTML 4 (.html), который может быть открыт любым совместимым веб-браузером. Также предусмотрена возможность отправки вывода программы на печать.

5 Примеры решения задач

5.1 Пример I

Задана ЗЛП с целевой функцией:

$$F(\vec{X}) = x_1 + x_2 \rightarrow \max. \quad (5)$$

Система ограничений имеет следующий вид:

$$\begin{cases} 20x_1 + 10x_2 \leq 45 \\ 2x_1 + 7x_2 \leq 14 \\ x_i \geq 0 \end{cases} \quad (6)$$

5.1.1 Решение исходной ЗЛП

Введем балансовые переменные и приведем к каноническому виду. Для нахождения максимума, умножим целевую функцию на -1.

$$-F(\vec{X}) = -(-x_1 - x_2) \rightarrow \max$$

$$\begin{cases} 20x_1 + 10x_2 + x_3 = 45 \\ 2x_1 + 7x_2 + x_4 = 14 \\ x_i, s_i \geq 0 \end{cases} \quad (7)$$

Составим таблицу и решим задачу симплекс-методом.

i	Базис	C_i	В	$C_1 = -1$	$C_2 = -1$	$C_3 = 0$	$C_4 = 0$	Θ_i
1	P_3	0	45	20	10	1	0	2,25
2	P_4	0	14	2	7	0	1	7
$m+1$			0	1	1	0	0	

i	Базис	C_i	В	$C_1 = -1$	$C_2 = -1$	$C_3 = 0$	$C_4 = 0$	Θ_i
1	P_1	-1	2,25	1	0,5	0,05	0	4,5
2	P_4	0	9,5	0	6	-0,1	1	1,583
$m+1$			-2,25	0	0,5	-0,05	0	

i	Базис	C_i	В	$C_1 = -1$	$C_2 = -1$	$C_3 = 0$	$C_4 = 0$	Θ_i
1	P_1	-1	1,458	1	0	0,05833	-0,08333	4,5
2	P_2	-1	1,583	0	1	-0,01667	0,1667	1,583
$m+1$			-3,042	0	0	-0,04167	-0,08333	
$m+1$			3,042	0	0	0,04167	0,08333	

Получен оптимальный план: $X^{\text{опт}} = (1,458; 1,583)$, и оптимальное значение целевой функции $F^{\text{опт}} = 3,04$.

Тогда оптимальный план и значение двойственной симметричной ЗЛП:

$$Y^{\text{опт}} = (0,042; 0,083), Z^{\text{опт}} = 3,04.$$

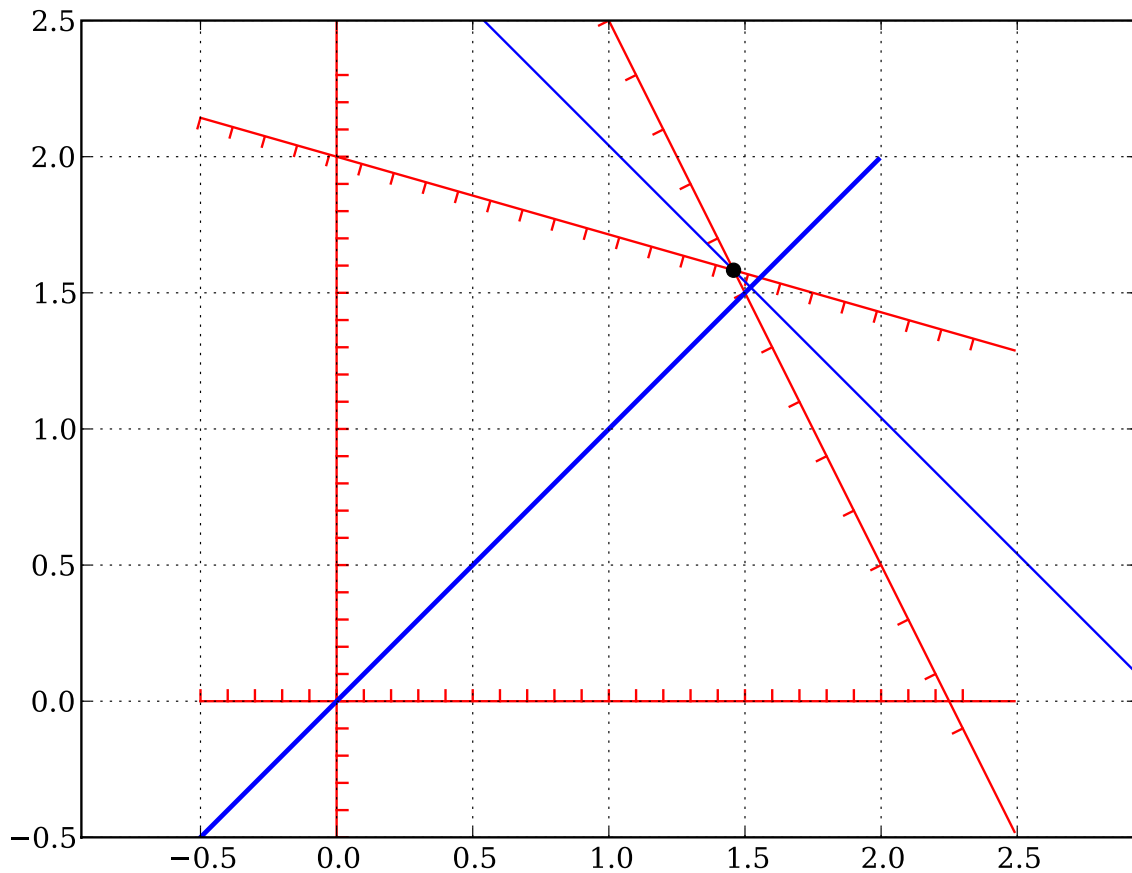


Рисунок 7 — Решение исходной ЗЛП графическим методом

5.1.2 Решение двойственной ЗЛП

Построим двойственную симметричную ЗЛП:

$$Z(\vec{Y}) = 45y_1 + 14y_2 \rightarrow \min, \quad (8)$$

$$\begin{cases} 20y_1 + 2y_2 \geq 1, \\ 10y_1 + 7y_2 \geq 1, \\ y_1, y_2 \geq 0. \end{cases} \quad (9)$$

Введем искусственные переменные и приведем к каноническому виду.

$$Z(\vec{Y}) = 45y_1 + 14y_2 + Wy_5 + Wy_6 \rightarrow \min \quad (10)$$

$$\begin{cases} 20y_1 + 2y_2 - y_3 + s_5 = 1 \\ 10y_1 + 7y_2 - y_4 + s_6 = 1 \\ y_i, s_i \geq 0 \end{cases} \quad (11)$$

i	Базис	B_i	C	$B_1 = 45$	$B_2 = 14$	$B_3 = 0$	$B_4 = 0$	$B_5 = W$	$B_6 = W$	Θ_i
1	P_5	W	1	20	2	-1	0	1	0	0,05
2	P_6	W	1	10	7	0	-1	0	1	0,1
$m+1$			0	-45	-14	0	0	0	0	
$m+2$			$2W$	$30W$	$9W$	$-1W$	$-1W$	$0W$	$0W$	

i	Базис	B_i	C	$B_1 = 45$	$B_2 = 14$	$B_3 = 0$	$B_4 = 0$	$B_5 = W$	$B_6 = W$	Θ_i
1	P_1	45	0,05	1	0,1	-0,05	0	0,05	0	0,5
2	P_6	W	0,5	0	6	0,5	-1	-0,5	1	0,08333
$m+1$			2,25	0	-9,5	-2,25	0	2,25	0	
$m+2$			$0,5W$	$0W$	$6W$	$0,5W$	$-1W$	$-1,5W$	$0W$	

i	Базис	B_i	C	$B_1 = 45$	$B_2 = 14$	$B_3 = 0$	$B_4 = 0$	$B_5 = W$	$B_6 = W$	Θ_i
1	P_1	45	0,04167	1	0	-0,05833	0,01667	0,05833	-0,01667	
2	P_2	14	0,08333	0	1	0,08333	-0,1667	-0,08333	0,1667	
			3,042	0	0	-1,458	-1,583	1,458	1,583	
			$0W$	$0W$	$0W$	$0W$	$0W$	$-1W$	$-1W$	

Получен оптимальный план: $Y^{\text{опт}} = (0,0417; 0,0833)$, и оптимальное значение целевой функции $Z^{\text{опт}} = 3,04$.

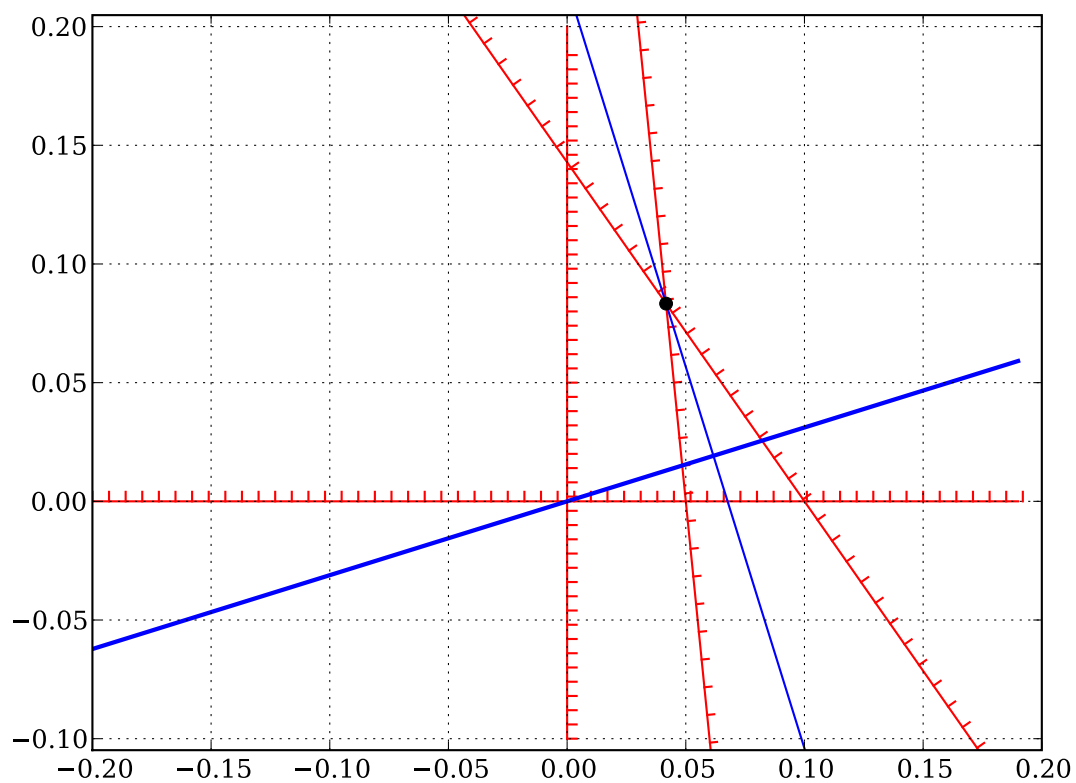


Рисунок 8 — Решение двойственной задачи графическим методом

5.1.3 Решение исходной и двойственной ЗЛП в программе

Введем исходную и двойственную ЗЛП в программу и сравним результаты.

	X_1	X_2		B
Функция	1	1	Максимум	
Ограничение 1	20	10	<=	45
Ограничение 2	2	7	<=	14
Число	Дробное	Дробное		

Рисунок 9 — Условие задачи в программе

Оптимум найден:
 $F = 3,0417,$
 $X = (1,4583; 1,5833; 0; 0).$

Решение стабильно, если:
 $B_1 \in [-50 ; 70]$
 $B_2 \in [-3,5 ; 23,5]$

$C_1 \in [-1 ; -1]$
 $C_2 \in [-1 ; -1]$

Рисунок 10 — Решение задачи в программе

	X_1	X_2		B
Функция ...	45	14	Минимум	
Ограничение 1 ...	20	2	>=	1
Ограничение 2 ...	10	7	>=	1
Число ...	Дробное	Дробное		

Рисунок 11 — Условие двойственной задачи в программе

Оптимум найден:
 $F = 3,0417,$
 $X = (0,041667; 0,083333; 0; 0; 0; 0).$

Решение стабильно, если:
 $B_1 \in [0,28571 ; 2]$
 $B_2 \in [0,5 ; 3,5]$

$C_1 \in [45 ; 45]$
 $C_2 \in [14 ; 14]$

Рисунок 12 — Решение двойственной задачи в программе

5.2 Пример II

Задана ЗЛП:

$$F(\vec{X}) = 3x_1 + 3x_2 \rightarrow \max, \quad (12)$$

$$\begin{cases} x_1 - 4x_2 \leq 4 \\ 3x_1 + 2x_2 \leq 6 \\ x_1 + 2x_2 \geq 2 \\ x_1, x_2 \geq 0 \end{cases} \quad (13)$$

5.2.1 Решение исходной ЗЛП

Введем искусственные переменные и приведем к каноническому виду. Для нахождения максимума, умножим целевую функцию на -1.

$$-F(\vec{X}) = -(-3x_1 - 3x_2 + Wx_6) \rightarrow \max$$

$$\begin{cases} x_1 - 4x_2 + x_3 = 4 \\ 3x_1 + 2x_2 + x_4 = 6 \\ x_1 + 2x_2 - x_5 + s_6 = 2 \\ x_i, s_i \geq 0 \end{cases} \quad (14)$$

i	Базис	C_i	B	$C_1 = -3$	$C_2 = -3$	$C_3 = 0$	$C_4 = 0$	$C_5 = 0$	$C_6 = W$	Θ_i
1	P_3	0	4	1	-4	1	0	0	0	-
2	P_4	0	6	3	2	0	1	0	0	3
3	P_6	W	2	1	2	0	0	-1	1	1
$m+1$			0	3	3	0	0	0	0	
$m+2$			2W	1W	2W	0W	0W	-1W	0W	

i	Базис	C_i	B	$C_1 = -3$	$C_2 = -3$	$C_3 = 0$	$C_4 = 0$	$C_5 = 0$	$C_6 = W$	Θ_i
1	P_3	0	8	3	0	1	0	-2	2	2,667
2	P_4	0	4	2	0	0	1	1	-1	2
3	P_2	-3	1	0,5	1	0	0	-0,5	0,5	2
$m+1$			-3	1,5	0	0	0	1,5	-1,5	
$m+2$			0W	0W	0W	0W	0W	0W	-1W	

i	Базис	C_i	В	$C_1 = -3$	$C_2 = -3$	$C_3 = 0$	$C_4 = 0$	$C_5 = 0$	$C_6 = W$	Θ_i
1	P_3	0	2	0	0	1	-1,5	-3,5	3,5	—
2	P_1	-3	2	1	0	0	0,5	0,5	-0,5	4
3	P_2	-3	0	0	1	0	-0,25	-0,75	0,75	—
$m+1$			-6	0	0	0	-0,75	0,75	-0,75	
$m+2$			0W	0W	0W	0W	0W	0W	-1W	

i	Базис	C_i	В	$C_1 = -3$	$C_2 = -3$	$C_3 = 0$	$C_4 = 0$	$C_5 = 0$	$C_6 = W$	Θ_i
1	P_3	0	16	7	0	1	2	0	0	—
2	P_5	0	4	2	0	0	1	1	-1	4
3	P_2	-3	3	1,5	1	0	0,5	0	0	—
$m+1$			-9	-1,5	0	0	-1,5	0	0	
$m+1$			9	1,5	0	0	1,5	0	0	
$m+2$			0W	0W	0W	0W	0W	0W	-1W	

Получен оптимальный план: $X^{\text{опт}} = (0; 3)$, и оптимальное значение целевой функции $F^{\text{опт}} = 9$.

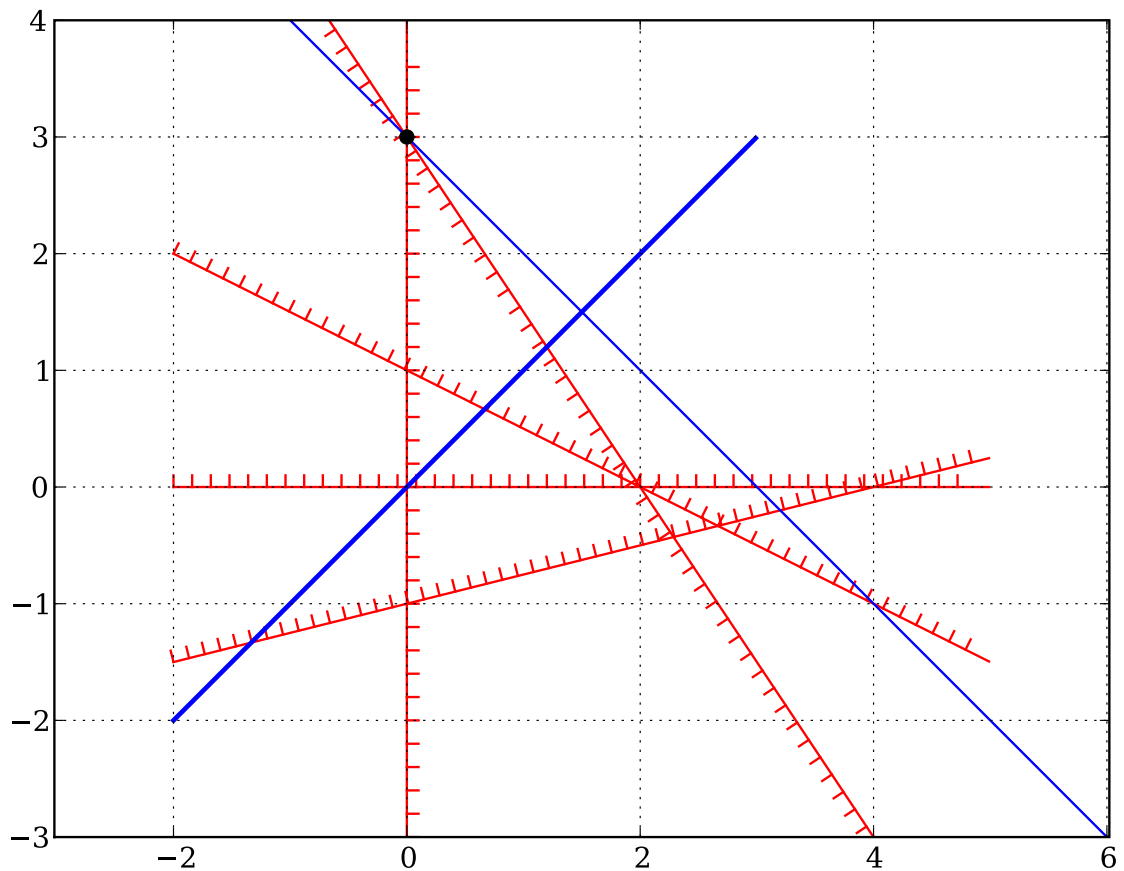


Рисунок 13 — Решение ЗЛП графическим методом

5.2.2 Решение ЗЛП в программе

Введем ЗЛП в программу и сравним результаты.

	X_1	X_2		B
Функция	3	3	Максимум	
Ограничение 1	1	-4	<=	4
Ограничение 2	3	2	<=	6
Ограничение 3	1	2	>=	2
Число	Дробное	Дробное		

Рисунок 14 — Условие задачи в программе

Оптимум найден:
 $F = 9$,
 $X = (0; 3; 16; 0; 4; 0)$.

Решение стабильно, если:
 $B_1 \in (-\infty ; 20]$
 $B_2 \in (-\infty ; 10]$
 $B_3 \in [-2 ; \infty)$

$C_1 \in (-\infty ; -1,5]$
 $C_2 \in [-3 ; -3]$

Рисунок 15 — Решение задачи в программе

5.3 Пример III

Задана ЗЛП:

$$F(\vec{X}) = x_1 + 4x_2 \rightarrow \max$$

$$\begin{cases} 2x_1 + 4x_2 \leq 17 \\ 10x_1 + 3x_2 \leq 15 \\ x_i \geq 0 \end{cases} \quad (15)$$

5.3.1 Решение исходной ЗЛП

Введем искусственные переменные и приведем к каноническому виду. Для нахождения максимума, умножим целевую функцию на -1.

$$-F(\vec{X}) = -(-x_1 - 4x_2) \rightarrow \max$$

$$\begin{cases} 2x_1 + 4x_2 + x_3 = 17 \\ 10x_1 + 3x_2 + x_4 = 15 \\ x_i, s_i \geq 0 \end{cases} \quad (16)$$

i	Базис	C_i	В	$C_1 = -1$	$C_2 = -4$	$C_3 = 0$	$C_4 = 0$	Θ_i
1	P_3	0	17	2	4	1	0	4,25
2	P_4	0	15	10	3	0	1	5
$m+1$			0	1	4	0	0	

i	Базис	C_i	В	$C_1 = -1$	$C_2 = -4$	$C_3 = 0$	$C_4 = 0$	Θ_i
1	P_2	-4	4,25	0,5	1	0,25	0	4,25
2	P_4	0	2,25	8,5	0	-0,75	1	5
$m+1$			-17	0	0	-1	0	

Получен оптимальный план: $X^{\text{опт}} = (0; 4,25)$, и оптимальное значение целевой функции $F^{\text{опт}} = 17$.

5.3.2 Нахождение целочисленных решений

Компонент P_2 полученного плана не является целочисленным. Применим алгоритм Гомори. Первое отсечение:

$$-0,5x_1 - 0,25x_3 + U_1 = -0,25. \quad (17)$$

i	Базис	C_i	В	$C_1 = -1$	$C_2 = -4$	$C_3 = 0$	$C_4 = 0$	$C_5 = 0$	Θ_i
1	P_2	-4	4,25	0,5	1	0,25	0	0	-
2	P_4	0	2,25	8,5	0	-0,75	1	0	-
3	P_5	0	-0,25	-0,5	0	-0,25	0	1	-
$m+1$			-17	0	0	0	0	0	

i	Базис	C_i	В	$C_1 = -1$	$C_2 = -4$	$C_3 = 0$	$C_4 = 0$	$C_5 = 0$	Θ_i
1	P_2	-4	4	0	1	0	0	1	-
2	P_4	0	-2	0	0	-5	1	17	-
3	P_1	-1	0,5	1	0	0,5	0	-2	-
$m+1$			-17	0	0	0	0	0	

Второе отсечение:

$$-0,5x_3 + U_2 = -0,5. \quad (18)$$

i	Базис	C_i	В	$C_1 = -1$	$C_2 = -4$	$C_3 = 0$	$C_4 = 0$	$C_5 = 0$	$C_6 = 0$	Θ_i
1	P_2	-4	4	0	1	0	0	1	0	-
2	P_4	0	-2	0	0	-5	1	17	0	-
3	P_1	-1	0,5	1	0	0,5	0	-2	0	-
4	P_6	0	-0,5	0	0	-0,5	0	0	1	-
$m+1$			-17	0	0	0	0	0	0	

i	Базис	C_i	В	$C_1 = -1$	$C_2 = -4$	$C_3 = 0$	$C_4 = 0$	$C_5 = 0$	$C_6 = 0$	Θ_i
1	P_2	-4	4	0	1	0	0	1	0	-
2	P_4	0	3	0	0	0	1	17	-10	-
3	P_1	-1	0	1	0	0	0	-2	1	-
4	P_3	0	1	0	0	1	0	0	-2	-
$m+1$			-17	0	0	0	0	0	0	

Получен оптимальный план: $X^{\text{опт}} = (0; 4)$, и оптимальное значение целевой функции $F^{\text{опт}} = 16$.

5.3.3 Решение ЗЛП в программе

Введем ЗЛП в программу и сравним результаты.

	X_1	X_2		B
Функция ...	1	4	Максимум	
Ограничение 1 ...	2	4	<=	17
Ограничение 2 ...	10	3	<=	15
Число ...	Целое	Целое		

Рисунок 16 — Условие задачи в программе

Оптимум найден:

$F = 16,$

$X = (0; 4; 1; 3; 0; 0).$

Решение стабильно, если:

$B_1 \in [14; 34]$

$B_2 \in (-\infty; 17,25]$

$C_1 \in (-\infty; 0]$

$C_2 \in [-4; -4]$

Рисунок 17 — Решение задачи в программе