

GOAL PROGRAMING

Kelompok 1

Riset Operasi 2

Departemen Matematika

Fakultas Matematika, Komputasi dan Sains Data

Institut Teknologi Sepuluh Nopember

Surabaya

2019

Anggota Kelompok

Trisna Novia H 06111640000021

Windya Harieska P 06111640000030

Mayga Kiki 06111640000034

Yuda Indra Pratiwi 06111640000135



Goal Programming



Sejarah Goal Programming

Model Goal Programming merupakan perluasan dari model Linier Programming

Perbedaan



Istilah dan Lambang Goal Programming

Decision Variable

Variabel Keputusan merupakan sekelompok variabel yang tidak diketahui yang akan dicari nilainya. Dilambangkan dengan x_i dimana j=1,2,...,n

Right Hand Side

Nilai Sisi Kanan merupakan nilai-nilai yang menunjukkan ketersediaan sumber daya yang akan ditentukan kekurangan atau kelebihan penggunaannya. Dilambangkan b_i

Goal

Tujuan merupakan keinginan yang ingin dicapai

Constraint

Kendala Tujuan merupakan tujuan yang diekspresikan dalam persamaan matematik dengan memasukkan variabel simpangan.

Preemptive Priority Factor

Suatu sistem urutan yang memungkinkan tujuan-tujuan yang disusun secara ordinal dalam model Goal Programming. Dilambangkan dengan P_k , dimana k = 1, 2, ..., k. Dengan $P_1 >>> P_k$, dengan P_1 merupakan tujuan yang paling penting/utama.

Deviational Variables

Variabel Simpangan adalah variabel-variabel yang menunjukkan kemungkinan penyimpangan negatif dari suatu nilai RHS kendala tujuan. Dimana d^+ adalah penyimpangan positif dari suatu nilai RHS dan d^- adalah penyimpangan negatif dari RHS

- Differential Weight Dilambangkan W_{ki} dengan $k=1,2,\ldots,k$ dan $i=1,2,\ldots,m$. Bobot digunakan untuk membedakan variabel simpangan i dalam suatu tingkat prioritas k
- Technological Coefficient Koefisien teknologi merupakan nilai-nilai numerik yang menunjukkan penggunaan nilai b_i per unit untuk menciptakan x_j . Dilambangkan dengan a_{ij}

Tipe Fungsi Kendala	Model Matematika	Variabel Deviasional
$F_1(x) \ge b_1$	$F_1(x) + d_1^ d_1^+ = b_1$	d_1^-
$F_1(x) \le b_1$	$F_1(x) + d_1^ d_1^+ = b_1$	d_1^+
$F_1(x) = b_1$	$F_1(x) + d_1^ d_1^+ = b_1$	d_{1}^{-}, d_{1}^{+}

Perumusan Masalah Goal Programming

. 1. Menentukan variable keputusan

Contoh: Sebuah perusahaan komputer yang memproduksi komputer jenis A dan B. Komputer tersebut mengunakan CPU yang berbeda yang diproduksi secara besar oleh perusahaan, tetapi menggunakan kasing dan disk drives yang sama.

X1 : computer A

X2 : computer B

Menentukan sistem kendala

Contoh: Jika jenis A menggunakan 2 floppy disk drives dan no zip disk drives sementara jenis B menggunakan satu floppy disk drive dan satu zip disk drive. Disk drives dan kasing dibeli dari vendors. Tersedia 1000 floppy disk drives, 500 zip disk drives, and 600 cases perminggu. Hal ini memerlukan satu jam untuk membuat jenis A dan keuntungannya adalah \$200 dan jenis B memerlukan 1,5 jam untuk diproduksi dengan profit \$500.

$$2x_1 + x_2 \le 1000
x_2 \le 500
x_1 + x_2 \le 600$$

• 3. Menentukan dan merumuskan fungsi tujuan

Terdapat 3 jenis fungsi tujuan linier goal programing

a. Minimumkan
$$Z = \sum_{i=1}^{m} (d_i^- + d_i^+)$$
 untuk $k = 1, 2, ... k$

digunakan jika variabel simpangan dalam suatu masalah tidak dibedakan menurut prioritas atau bobot

b. Minimumkan
$$Z = \sum_{i=1}^{m} P_k (d_i^- + d_i^+)$$
 untuk $k = 1, 2, ... k$

Digunakan jika urutan tujuan diperlukan tetapi variable simpangan di dalam setiap tingkat prioritas memiliki kepentingan yang sama

c. Minimumkan
$$Z = \sum_{i=1}^{m} W_{ki} P_k (d_i^- + d_i^+)$$
 untuk $k = 1, 2, ... k$

Digunakan jika tujuan-tujuan diurutkan dan variable simpangan pada setiap tingkat — prioritas dibedakan dengan menggunakan bobot yang berlainan.

Contoh:

- Prioritas 1 : Memenuhi kontrak minimal 200 mesin CP400 tiap minggu.
- Prioritas 2: Membuat paling sedikit total 500 CP400 dan CP 500 tiap minggu.
- Prioritas 3 : Mendapatkan keuntungan paling sedikit \$2500 per minggu.
- Prioritas 4 : Menggunakan tidak lebih dari 400 tenaga manusia per minggu.

$$x_1 \ge 200$$

 $x_1 + x_2 \ge 500$
 $0.2x_1 + 0.5x_2 \ge 250$
 $x_1 + 1.5x_2 \le 400$

Dengan menambahkan d_i^+ dan d_i^- atau variable deviasi, adalah jumlah i goal yang ditargetkan dimana d_i^+ dan d_i^- variabel surplus and slack.

- d_i⁺ menunjukkan jumlah dimana tingkat tujuan tertentu telah terlampaui atau jumlah unit deviasi yang kelebihan terhadap tujuan
- d_i^- menunjukkan jumlah dimana tingkat tujuan tertentu tidak tercapai atau jumlah unit deviasi yang kekurangan terhadap tujuan

Maka menjadi

$$x_1 + d_1^- - d_1^+ = 200$$

 $x_1 + x_2 + d_2^- - d_2^+ = 500$
 $0.2x_1 + 0.5x_2 + d_3^- - d_3^+ = 250$
 $x_1 + 1.5x_2 + d_4^- - d_4^+ = 400$
 $x_1, x_2, d_i^-, d_i^+ \ge 0$ untuk semua i

Karena urutan tujuan diperlukan tetapi variable simpangan di dalam setiap tingkat prioritas memiliki kepentingan yang sama

Minimumkan
$$Z = \sum_{i=1}^{m} P_k (d_i^- + d_i^+)$$
 untuk $k = 1, 2, ... k$

Maka fungsi tujuannya

Minimumkan:
$$P_1(d_1^-) + P_2(d_2^-) + P_3(d_3^-) + P_4(d_4^+)$$

4. Penyelesaian goal programming

Ada dua macam metode yang digunakan untuk menyelesaikan model *Goal programming*, yaitu

1) Metode Grafis

Contoh

Minimalkan P1 d_1^- + P2 d_2^- + P3 d_3^+ + P4 d_1^+

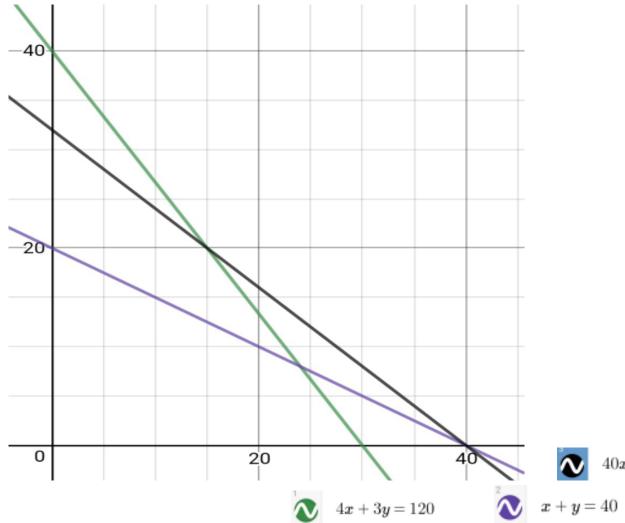
Terbatas pada:

$$x1 + 2x2 + d_1^{-} - d_1^{+} = 40$$

$$40x1 + 50 x2 + d_2^{-} - d_2^{+} = 1,600$$

$$4x1 + 3x2 + d_3^{-} - d_3^{+} = 120$$

$$x1, x2, d_1^{-}, d_1^{+}, d_2^{-}, d_2^{+}, d_3^{-}, d_3^{+} \ge 0$$

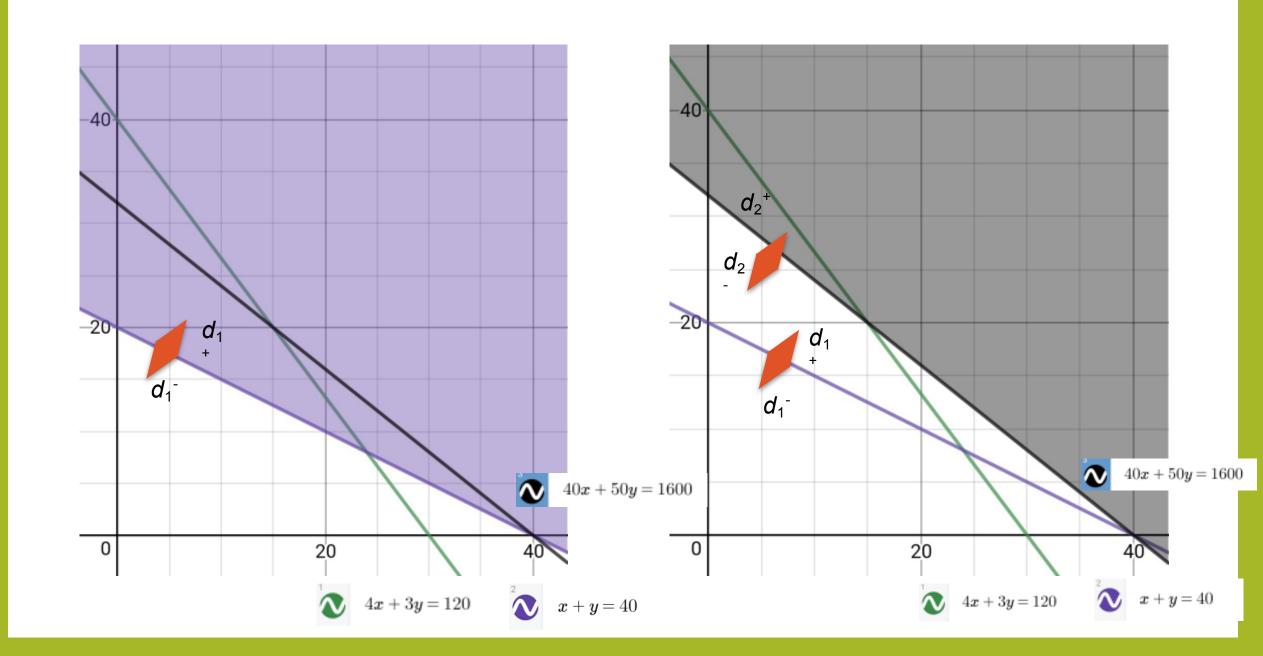


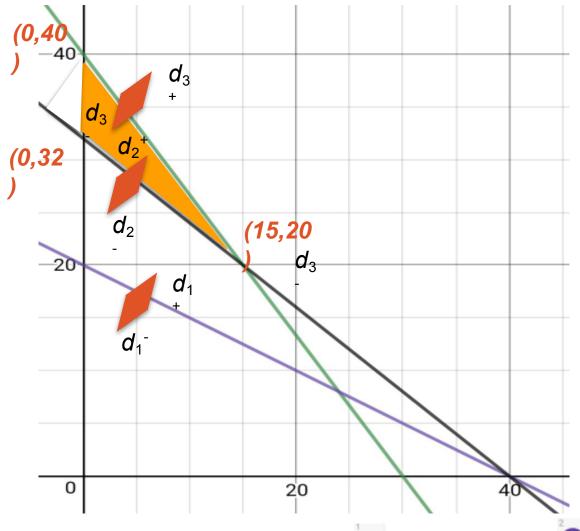


40x + 50y = 1600

4x + 3y = 120







$$x_1 = 15$$

 $x_2 = 20$
 $d_{1+} = 15$



40x + 50y = 1600



$$4x + 3y = 120$$



$$x + y = 40$$

2) Metode Simpleks

Pk	Ci	Cj	0	0	1	1	0	0	0	1	RHS	ri
		VA	x1	x2	d1-	d2-	d3-	d1+	d2+	d3+		
P1	1	d1-	1	2	1	0	0	-1	0	0	40	20
p2	1	d2-	40	50	0	1	0	0	-1	0	1600	32
р3	1	d3+	4	ro	0	0	1	0	0	-1	120	40
		P1	1	2	1	0	0	-1	0	0	40	
	Zj	p2	40	50	0	1	0	0	-1	0	1600	
		р3	4	3	0	0	1	0	0	-1	120	
		P1	-1	-2	0	1	0	1	0	0		
cj	j-zj	p2	-40	-50	1	0	0	0	1	0		
		р3	-4	-3	1	1	-1	0	0	2		

Pk	Ci	Cj	0	0	1	1	0	0	0	1	RHS
		VA	x1	х2	d1-	d2-	d3-	d1+	d2+	d3+	
P1	1	x2	0	1	0	0.50	-0.5	0	-0.5	0.50	20
p2	1	d1+	0	0	-1	0.63	-0.375	1	-0.625	0.38	15
р3	1	x1	1	0	0	-0.375	0.63	0	0.38	-0.625	15
		P1	0	1	0	0.50	-0.5	0	-0.5	0.50	20
Z	j	p2	0	0	-1	0.63	-0.375	1	-0.625	0.38	15
		р3	1	0	0	-0.375	0.63	0	0.38	-0.625	15
		P1	0	1	1	0.50	0.50	0.00	0.50	0.50	
cj-	zj	p2	0	0	2	0.38	0.38	-1.00	0.63	0.63	
		р3	1	0	1	1.38	-0.63	0.00	-0.38	1.63	

 $x_1 = 15$

 $x_2 = 20$

 $d_{1+} = 15$

CONTOH SOAL

•1. Minimumkan : $P_1d_1^- + P_2d_2^- + P_3d_3^+$

Terbatas pada:

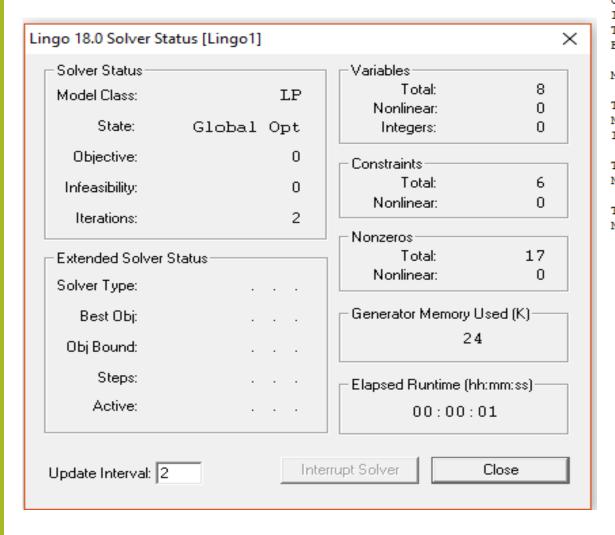
$$x_{1} + 2x_{2} + d_{1}^{-} - d_{1}^{+} = 40$$

$$4x_{1} + 5x_{2} + d_{2}^{-} - d_{2}^{+} = 160$$

$$4x_{1} + 3x_{2} + d_{3}^{-} - d_{3}^{+} = 120$$

$$x_{1}, x_{2}, d_{1}^{-}, d_{1}^{+}, d_{2}^{-}, d_{2}^{+}, d_{3}^{-}, d_{3}^{+} \ge 0$$

Penyelesaian ditemukan $x_1 = 15 \ dan \ x_2 = 20$

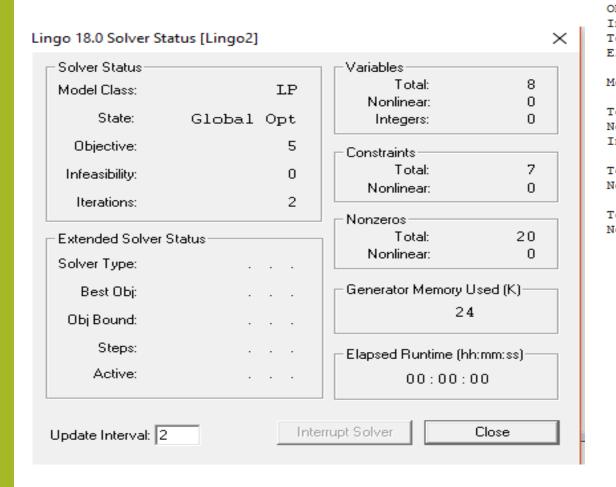


Global optimal solution found			
Objective value:		0.000000	
Infeasibilities:		0.000000	
Total solver iterations:		2	
Elapsed runtime seconds:		0.68	
Model Class:		LP	
Total variables:	8		
Nonlinear variables:	0		
Integer variables:	0		
Total constraints:	6		
Nonlinear constraints:	0		
Total nonzeros:	17		
Nonlinear nonzeros:	0		
	Variable	Value	Reduced Cost
	D11	0.000000	1.000000
	D21	0.000000	1.000000
	D32	0.000000	1.000000
	X1	15.00000	0.000000
	X2	20.00000	0.000000
	D12	15.00000	0.000000
	D22	0.00000	0.000000
	D31	0.000000	0.000000
	Row	Slack or Surplus	Dual Price
	1	0.000000	-1.000000
	2	0.000000	0.000000
	3	0.000000	0.000000
	4	0.000000	0.000000
	5	15.00000	0.000000
	6	20.00000	0.000000

•2. Minimumkan :
$$P_1(d_1^- + d_1^+) + P_2(d_2^+ + d_2^-) + P_3d_3^- + P_4d_4^-$$

Dengan kendala : $5x_1 + 6x_2 + d_1^- - d_1^+ = 60$
 $x_1 + 2x_2 + d_2^- - d_2^+ = 16$
 $x_1 + d_3^- = 10$
 $x_2 + d_4^- = 6$
 $x_1, x_2, d_1^-, d_1^+, d_2^-, d_2^+, d_3^-, d_4^- \ge 0$

Penyelesaian ditemukan $x_1 = 6 \operatorname{dan} x_2 = 5$



Global optimal solution found Objective value: Infeasibilities: Total solver iterations: Elapsed runtime seconds:		5.000000 0.000000 2 0.07	
Model Class:		LP	
Total variables: Nonlinear variables: Integer variables:	8 0 0		
Total constraints:	7		
Nonlinear constraints:	0		
Total nonzeros:	20		
Nonlinear nonzeros:	0		
	Variable	Value	Reduced Cost
	D11	0.000000	1.250000
	D12	0.000000	0.7500000
	D21	0.000000	0.7500000
	D22	0.000000	1.250000
	D31	4.000000	0.000000
	D41	1.000000	0.000000
	X1	6.000000	0.000000
	X2	5.000000	0.000000
	Row	Slack or Surplus	Dual Price
	1	5.000000	-1.000000
	2	0.000000	0.2500000
	3	0.000000	-0.2500000
	4	0.000000	-1.000000
	5	0.000000	-1.000000
	6	6.000000	0.000000
	7	5.000000	0.000000

* 3.Minimalkan:
$$P_1(d_1^- + d_1^+) + P_2(d_2^+ + d_2^-) + P_3d_3^- + P_4d_4^-$$

Syarat kendala:
$$6x_1+5x_2+d_1^--d_1^+=60$$

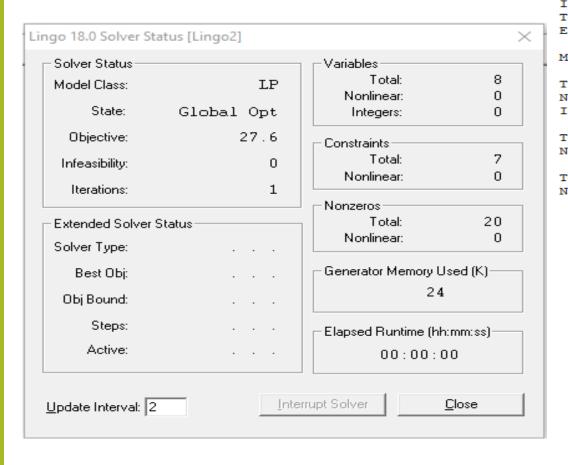
$$2x_1+x_2+d_2^--d_2^+=40$$

$$x_1+d_3^-=9$$

$$x_2+d_4^-=8$$

$$x_1^-,d_1^+,d_2^-,d_2^+,d_3^-,d_4^-\geq 0$$

Penyelesaian diperoleh $x_1 = 9 \operatorname{dan} x_2 = 1,2$



Global optimal solution found			
Objective value:		27.60000	
Infeasibilities:		0.000000	
Total solver iterations:		1	
Elapsed runtime seconds:		0.09	
Model Class:		LP	
Total variables:	8		
Nonlinear variables:	0		
Integer variables:	0		
Total constraints:	7		
Nonlinear constraints:	0		
Total nonzeros:	20		
Nonlinear nonzeros:	0		
	Variable	Value	Reduced Cost
	D11	0.000000	1.400000
	D12	0.000000	0.6000000
	D21	0.000000	0.000000
	D22	20.80000	0.000000
	D31	0.000000	0.6000000
	D41	6.800000	0.000000
	X1	9.000000	0.000000
	X2	1.200000	0.000000
	Row	Slack or Surplus	Dual Price
	1	27.60000	-1.000000
	2	0.000000	0.4000000
	3	0.000000	-1.000000
	4	0.000000	-0.4000000
	5	0.000000	-1.000000

9.000000

1.200000

0.000000

0.000000

4. Minimalkan: $P_1(d_1^-) + P_2(d_2^-) + P_3(d_3^+) + P_4(d_1^+)$

Dengan kendala:

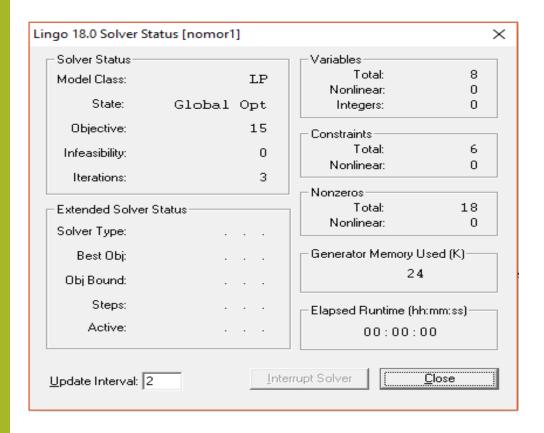
$$x_1 + 2x_2 + d_1^- - d_1^+ = 40$$

$$40x_1 + 50x_2 + d_2^- - d_2^+ = 1600$$

$$4x_1 + 3x_2 + d_3^- - d_3^+ = 120$$

$$x_1, x_2, d_1^-, d_1^+, d_2^-, d_2^+, d_3^-, d_3^+ \ge 0$$

Diperoleh penyelesaian $x_1 = 15 \, \mathrm{dan} \, x_2 = 20$

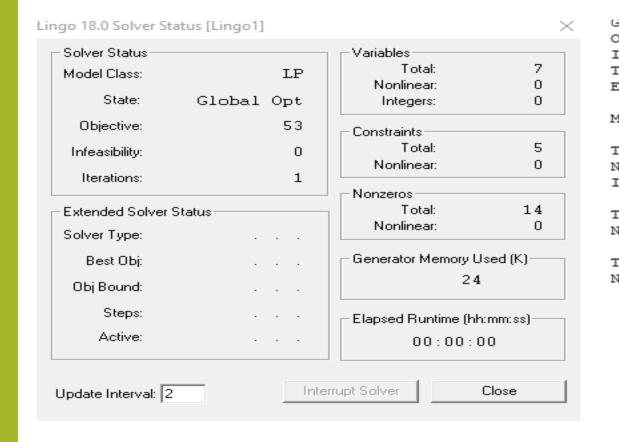


Global optimal solution found			
Objective value:		15.00000	
Infeasibilities:		0.000000	
Total solver iterations:		3	
Elapsed runtime seconds:		0.10	
Model Class:		LP	
Total variables:	8		
Nonlinear variables:	0		
Integer variables:	0		
	_		
Total constraints:	6		
Nonlinear constraints:	0		
Total nonzeros:	18		
Nonlinear nonzeros:	0		
	Variable	Value	Reduced Cost
	D11	0.000000	2.000000
	D21	0.000000	0.9375000
	D32	0.000000	0.6250000
	D12	15.00000	0.000000
	X1	15.00000	0.000000
	X2	20.00000	0.000000
	D22	0.000000	0.6250000E-01
	D31	0.000000	0.3750000
	Row	Slack or Surplus	
	1	15.00000	-1.000000
	2	0.000000	1.000000
	3	0.000000	-0.6250000E-01
	4	0.000000	0.3750000
	5	15.00000	0.000000
	6	20.00000	0.000000

• 5. Minimalkan : $P_1(d_1^- + d_1^+) + P_2(d_2^-) + P_3(d_3^-)$ Dengan kendala :

$$3x_1 + 1,75x_2 \le 192$$

 $2x_1 + 2,5x_2 \le 240$
 $x_1, x_2 \ge 0$
 $d_i \ge 0$



Global optimal solution	n found.	
Objective value:		53.00000
Infeasibilities:		0.000000
Total solver iterations	3:	1
Elapsed runtime seconds	3:	0.48
Model Class:		LP
Total variables:	7	
Nonlinear variables:	0	
Integer variables:	0	
Total constraints:	5	
Nonlinear constraints:	0	
Total nonzeros:	14	
Nonlinear nonzeros:	0	
Variable	Value	Reduced Cost
D11	0.000000	0.3333333
D12	0.000000	1.666667
D21	53.00000	0.000000
D31	0.000000	1.000000
X1	64.00000	0.000000
X2	0.000000	1.333333
D22	0.000000	1.000000
Row	Slack or Surplus	Dual Price
1	53.00000	-1.000000
2	0.000000	-0.6666667
3	0.000000	1.000000
4	64.00000	0.000000
5	0.000000	0.000000

6. Minimumkan : $P_1d_1^- + P_2d_2^- + P_3d_3^+ + P_4d_4^+$

Dengan kendala:

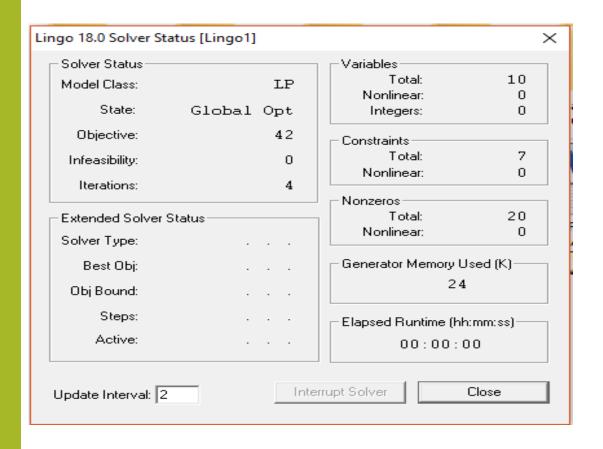
$$8x_{1} + 6x_{2} + d_{1}^{-} - d_{1}^{+} = 125$$

$$x_{1} + d_{2}^{-} - d_{2}^{+} = 10$$

$$4x_{1} + 2x_{2} + d_{3}^{-} - d_{3}^{+} = 60$$

$$2x_{1} + 4x_{2} + d_{4}^{-} - d_{4}^{+} = 48$$

$$x_{1}, x_{2}, d_{1}^{-}, d_{1}^{+}, d_{2}^{-}, d_{2}^{+}, d_{3}^{-}, d_{3}^{+}, d_{4}^{-}, d_{4}^{+} \ge 0$$



```
Objective value:
                                                   42,00000
Infeasibilities:
                                                   0.000000
Total solver iterations:
Elapsed runtime seconds:
                                                       0.45
Model Class:
                                                         LP
Total variables:
                                         10
Nonlinear variables:
Integer variables:
                                          7
Total constraints:
Nonlinear constraints:
                                          0
Total nonzeros:
                                         20
Nonlinear nonzeros:
               Variable
                                   Value
                                                 Reduced Cost
                    D11
                                0.000000
                                                     1.000000
                    D21
                                0.000000
                                                     1.000000
                    D32
                                0.000000
                                                     1.000000
                                10,00000
                     \mathbf{x}_{1}
                                                     0.000000
                     X2
                                7.500000
                                                     0.000000
                    D12
                                0.000000
                                                     0.000000
                    D22
                                0.000000
                                                     0.000000
                    D31
                                5.000000
                                                     0.000000
                    D41
                                0.000000
                                                     0.000000
                    D42
                                2.000000
                                                     0.000000
                    Row
                            Slack or Surplus
                                                   Dual Price
                                42.00000
                                                    -1.000000
                                0.000000
                                                     0.000000
                                0.000000
                                                     0.000000
                                0.000000
                                                     0.000000
                                0.000000
                                                     0.000000
                                10.00000
                                                     0.000000
```

7.500000

0.000000

Global optimal solution found.

• 7. Minimize $z = 2G_1 + G_2 = 2d_1^- + d_2^+$

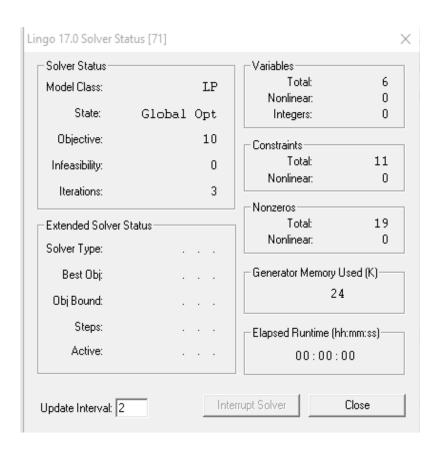
Kendala tujuan:

$$4x_1 + 8x_2 + d_1^- - d_1^+ = 45$$

$$8x_1 + 24x_2 + d_2^- - d_2^+ = 100$$

$$x_1 + 2x_2 \le 10$$

$$x_1, x_2, d_1^-, d_1^+, d_2^-, d_2^+, 0$$



Slobal optimal solution found.			
Objective value:		10.00000	
Infeasibilities:		0.000000	
Total solver iterations:		3	
Elapsed runtime seconds:		0.42	
-			
Model Class:		LP	
Total variables:	6		
Nonlinear variables:	0		
Integer variables:	0		
Total constraints:	11		
Nonlinear constraints:	0		
Total nonseros:	19		
Nonlinear nonseros:	0		
	Variable	Value	Reduced Cost
	D11	5.000000	0.000000
	D22	0.000000	1.000000
	X1	6.000000	0.000000
	X2	2.000000	0.000000
	D12	0.000000	2.000000
	D21	4.000000	0.000000
	_		
	Row 1	Slack or Surplus 10.00000	Dual Price -1.000000
	2	0.000000	-2.000000
	3	0.000000	0.000000
	4	0.000000	8.000000
	5	0.000000	0.000000
	6	6.000000	0.000000
	7	2.000000	0.000000
	8	5.000000	0.000000
	9	0.00000	0.00000
	10	0.000000 4.000000	0.00000

• 8. Minimize $z = d_1^- + 2d_2^- + d_3^-$

Kendala tujuan:

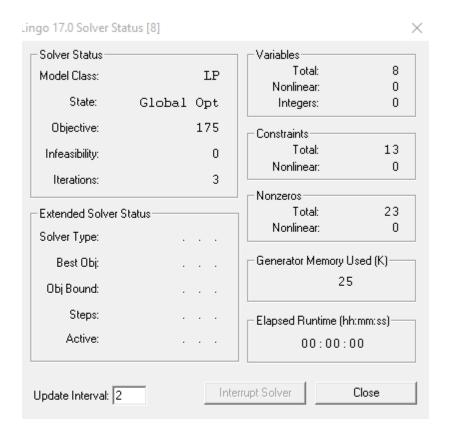
$$1500x_1 + 3000x_2 \le 15000$$

$$200x_1 + d_1^- - d_1^+ = 1000$$

$$100x_1 + 400x_2 + d_2^- - d_2^+ = 1200$$

$$250x_2 + d_3^- - d_3^+ = 800$$

$$x_1, x_2, d_1^-, d_1^+, d_2^-, d_2^+, d_3^-, d_3^+ \ge 0$$



Global optimal solution found. Objective value: 175.0000 Infeasibilities: 0.000000 Total solver iterations: 0.39 Elapsed runtime seconds: Model Class: LP Total variables: 8 Nonlinear variables: Integer variables: 0 13 Total constraints: Nonlinear constraints: Total nonzeros: 23 Nonlinear nonzeros: 0 Variable Value Reduced Cost 0.000000 0.3750000 D11 D21 0.000000 2.000000 D31 175.0000 0.000000 X1 5.000000 0.000000 X2 2.500000 0.000000 0.000000 D12 0.6250000 D22 300.0000 0.000000 0.000000 1.000000 D32 Row Slack or Surplus Dual Price 1 175.0000 -1.000000 0.000000 0.833333E-01 -0.6250000 0.000000 0.000000 0.000000 0.000000 -1.000000 5.000000 0.000000 2.500000 0.000000 0.000000 0.000000 0.000000 0.000000 10 0.000000 0.000000

11

12

13

300.0000

175.0000

0.000000

0.000000

0.000000

0.000000

• 9. Minimize $z = d_1^- + d_2^-$ Kendala tujuan :

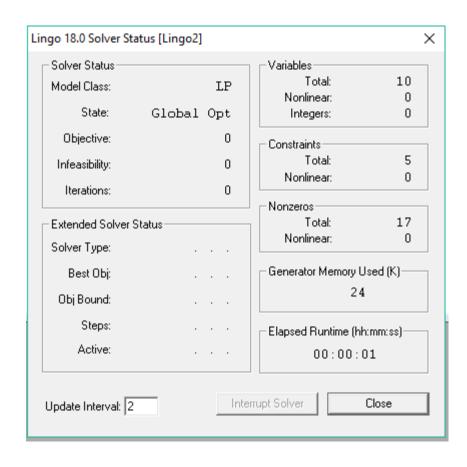
$$8x_1 + 6x_2 + d_1^- - d_1^+ = 125$$

$$x_1 + d_2^- - d_2^+ = 10$$

$$4x_1 + 2x_2 + d_3^- - d_3^+ = 60$$

$$2x_1 + 4x_2 + d_4^- - d_4^+ = 48$$

$$x_1 x_2, d_1^-, d_1^+, d_2^-, d_2^+, d_3^-, d_3^+, d_4^-, d_4^+ \ge 0$$



Γ	Global optimal solution found			
•	Objective value:		0.000000	
	Infeasibilities:		0.000000	
	Total solver iterations:		0	
	Elapsed runtime seconds:		0.80	
	Model Class:		LP	
	Total variables:	10		
	Nonlinear variables:	0		
	Integer variables:	0		
	Total constraints:	5		
	Nonlinear constraints:	0		
	Total nonzeros:	17		
	Nonlinear nonzeros:	0		
		Variable	Value	Reduced Cost
		D11	0.000000	1.000000
		D21	0.000000	1.000000
		X1	10.00000	0.000000
		X2	7.500000	0.000000
		D12	0.000000	0.000000
		D22	0.000000	0.000000
		D32	0.000000	0.000000
		D31	5.000000	0.000000
		D42	2.000000	0.000000
		D41	0.000000	0.000000
		Row	Slack or Surplus	Dual Price
		1	0.000000	-1.000000
		2	0.000000	0.000000
		3	0.000000	0.000000
		4	0.000000	0.000000
		5	0.000000	0.000000

• 10. Minimize $z = d_1^- + d_1^+ + d_2^+ + d_3^- + d_3^+ + d_4^- + d_4^+$ Kendala tujuan :

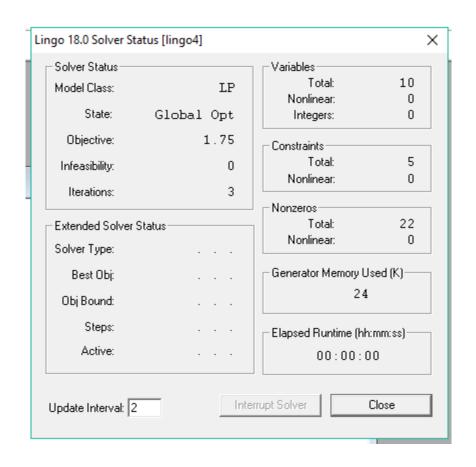
$$6x_1 + 8x_2 + d_1^- - d_1^+ = 45$$

$$8x_1 + 24x_2 + d_2^- - d_2^+ = 100$$

$$x_1 + 2x_2 + d_3^- - d_3^+ = 10$$

$$x_1 + d_4^- - d_4^+ = 6$$

$$x_1 x_2, d_1^-, d_1^+, d_2^-, d_2^+, d_3^-, d_3^+, d_3^-, d_4^+, d_4^+ \ge 0$$



90			
Global optimal solution found			
Objective value:		1.750000	
Infeasibilities:		0.000000	
Total solver iterations:		3	
Elapsed runtime seconds:		0.07	
Model Class:		LP	
Total variables:	10		
Nonlinear variables:	0		
Integer variables:	0		
Total constraints:	5		
Nonlinear constraints:	0		
Total nonzeros:	22		
Nonlinear nonzeros:	0		
	Variable	Value	Reduced Cost
	D11	0.000000	1.250000
	D12	0.000000	0.7500000
	D22	0.000000	1.000000
	D31	1.750000	0.000000
	D32	0.000000	2.000000
	D41	0.000000	0.5000000
	D42	0.000000	1.500000
	X1	6.000000	0.000000
	X2	1.125000	0.000000
	D21	25.00000	0.000000
	Row	Slack or Surplus	Dual Price
	1	1.750000	-1.000000
	2	0.000000	0.2500000
	3	0.000000	0.000000
	4	0.000000	-1.000000
	5	0.000000	-0.5000000