

# Методы оптимальных решений

Шишкин Владимир Андреевич (<http://www.vsh1791.ru>)

## Содержание

<b>1</b>	<b>Вопросы к экзамену</b>	<b>2</b>
<b>2</b>	<b>Примеры задач</b>	<b>3</b>
2.1	Линейное программирование . . . . .	3
2.2	Теория двойственности . . . . .	4
2.3	Нелинейное программирование . . . . .	6

## Список литературы

- [1] [Исследование операций в экономике](#): Учеб. пособие для вузов / Н. Ш. Кремер, Б. А. Путко, И. М. Тришин, М. Н. Фридман; под ред. проф. Н. Ш. Кремера. — М.: ЮНИТИ, 2003. — 407 с.
- [2] *Х. А. Таха* [Введение в исследование операций](#): Пер. с англ. — 7-е изд. — М.: Издательский дом «Вильямс», 2007. — 912 с.
- [3] *Б. Лю* [Теория и практика неопределённого программирования](#): Пер. с англ. — М.: БИНОМ, Лаборатория знаний, 2005. — 416 с.

# 1 Вопросы к экзамену

## 1. Основные понятия

- (a) Постановка задачи оптимизации в общем виде. Целевая функция. Ограничения. Допустимые и оптимальные решения. Экстремумы, минимумы и максимумы. Глобальный и локальный экстремумы.

$$f(x) \rightarrow \text{extr}, \quad x \in X \subseteq \mathbb{R}^n$$

- (b) Классификация оптимизационных задач. Линейные и нелинейные. Статические и динамические. Детерминированные и недетерминированные (оптимизация ожидаемого значения, задача с неопределёнными ограничениями, событийное программирование). Одно- и многокритериальные. Задачи многоуровневой оптимизации.

## 2. Линейное программирование

- (a) Постановка задачи линейного программирования. Целевая функция. Виды ограничений. Стандартная и каноническая формы ограничений, переход от стандартной формы к канонической. Простые примеры задач линейного программирования (задача о планировании производства, задача о диете, транспортная задача).

$$cx \rightarrow \text{extr}, \quad Ax \begin{matrix} \geq \\ \leq \end{matrix} b$$

- (b) Графическое решение задачи линейного программирования с двумя неизвестными. Расположение решения. Единственное и неединственное решения. Отсутствие решения (неограниченная целевая функция, несовместная система ограничений).
- (c) Симплекс-метод. Базисные и свободные переменные. Идея симплекс-метода. Построение первого допустимого базисного решения (метод искусственного базиса,  $M$ -метод, двухшаговый симплекс-метод, двойственный симплекс-метод). Обобщённый симплекс-метод.

$$x_b = A_b^{-1}(b - A_s x_s)$$

- (d) Двойственная задача линейного программирования. Построение двойственной задачи. Первая, вторая и третья теоремы двойственности. Экономический смысл двойственных переменных.
- (e) Задача линейного целочисленного программирования. Метод отсекающих плоскостей (метод Гомори). Метод ветвей и границ.

## 3. Нелинейное программирование

- (a) Гладкая скалярная задача без ограничений. Необходимые и достаточные условия существования экстремума.

$$f(x) \rightarrow \text{extr}, \quad x \in \mathbb{R}^n$$

- (b) Гладкая задача без ограничений. Необходимые условия существования решения. Достаточные условия существования решения второго порядка.

$$f(x) \rightarrow \text{extr}, \quad x \in \mathbb{R}^n$$

- (с) Гладкая задача с ограничениями-равенствами. Метод множителей Лагранжа.

$$L(x, \lambda) = \lambda_0 f(x) + \sum_{i=1}^m \lambda_i h_i(x)$$

- (d) Гладкая задача с ограничениями-неравенствами. Условия Куна-Таккера. Условия дополняющей нежёсткости. Экономический смысл множителей Лагранжа.
- (е) Понятие о численных методах решения задач нелинейного программирования.

#### 4. Динамическое программирование

- (а) Постановка задачи динамического программирования. Состояние системы, управление, целевая функция. Принцип оптимальности. Уравнение Беллмана. Примеры задач динамического программирования.

$$S_0 \rightarrow S_1 \rightarrow \dots \rightarrow S_N$$

## 2 Примеры задач

### 2.1 Линейное программирование

#### Постановка задачи

$$\begin{aligned} 10x_1 + 20x_2 + 7x_3 &\rightarrow \max \\ 3x_1 + 4x_2 + x_3 &\leq 300 \\ 2x_1 + 6x_2 + 3x_3 &\leq 400 \\ x_1 \geq 0, x_2 \geq 0, x_3 &\geq 0 \end{aligned}$$

#### Решение задачи симплекс-методом

1. Приведение ограничений к каноническому виду:

$$\begin{aligned} 3x_1 + 4x_2 + x_3 + \tilde{x}_1 &= 300 \\ 2x_1 + 6x_2 + 3x_3 + \tilde{x}_2 &= 400 \end{aligned}$$

2. Построение первого допустимого базисного решения:

$$\begin{aligned} \tilde{x}_1 &= 300 - 3x_1 - 4x_2 - x_3 \\ \tilde{x}_2 &= 400 - 2x_1 - 6x_2 - 3x_3 \end{aligned}$$

$$10x_1 + 20x_2 + 7x_3 \rightarrow \max$$

В качестве новой базисной переменной выбираем  $x_2$ . Из первого ограничения  $x_{2,\max} = \frac{300}{4} = 75$ ; из второго —  $x_{2,\max} = \frac{400}{6} = 66\frac{2}{3}$ .

3. Второе допустимое базисное решение:

$$\begin{aligned} \tilde{x}_1 &= \frac{100}{3} - \frac{5}{3}x_1 + x_3 + \frac{2}{3}\tilde{x}_2 \\ x_2 &= \frac{200}{3} - \frac{1}{3}x_1 - \frac{1}{2}x_3 - \frac{1}{6}\tilde{x}_2 \end{aligned}$$

$$\frac{4000}{3} + \frac{10}{3}x_1 - 3x_3 - \frac{10}{3}\tilde{x}_2 \rightarrow \max$$

В качестве новой базисной переменной выбираем  $x_1$ . Из первого ограничения  $x_{1,\max} = 20$ ; из второго —  $x_{1,\max} = 200$ .

4. Третье допустимое базисное решение:

$$x_1 = 20 + \frac{3}{5}x_3 - \frac{3}{5}\tilde{x}_1 + \frac{2}{5}\tilde{x}_2$$

$$x_2 = 60 - \frac{7}{10}x_3 + \frac{1}{5}\tilde{x}_1 - \frac{3}{10}\tilde{x}_2$$

$$1400 - x_3 - 2\tilde{x}_1 - 2\tilde{x}_2 \rightarrow \max$$

Значение целевой функции нельзя увеличить, следовательно найденное решение  $(20, 60, 0)$  — оптимально.

## 2.2 Теория двойственности

### Построение двойственной задачи

$$300y_1 + 400y_2 \rightarrow \min$$

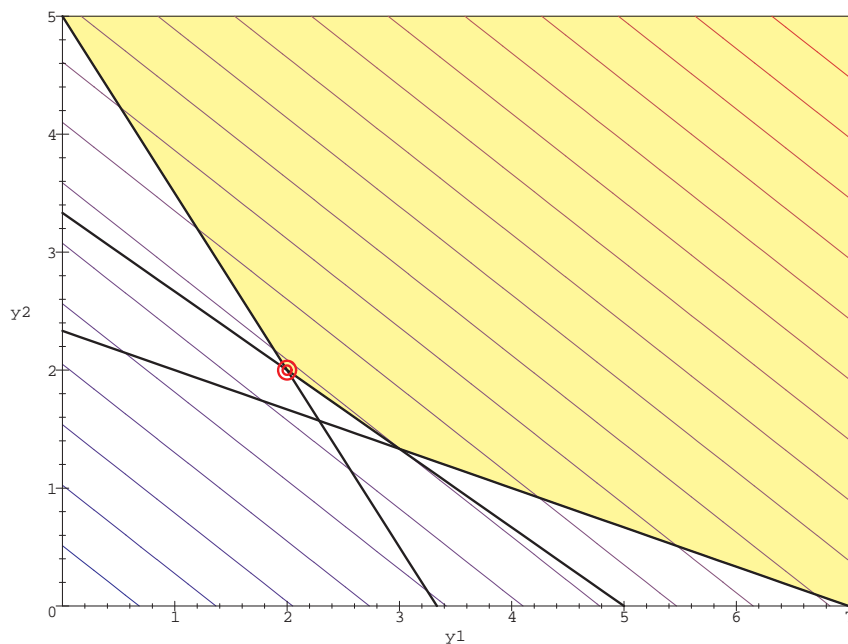
$$3y_1 + 2y_2 \geq 10$$

$$4y_1 + 6y_2 \geq 20$$

$$y_1 + 3y_2 \geq 7$$

$$y_1 \geq 0, y_2 \geq 0$$

### Решение двойственной задачи графическим методом



Оптимальное решение —  $(2, 2)$ . Минимальное значение целевой функции — 1400.

## Решение двойственной задачи двухшаговым симплекс-методом

1. Приведение ограничений к каноническому виду:

$$\begin{aligned}3y_1 + 2y_2 - \tilde{y}_1 &= 10 \\4y_1 + 6y_2 - \tilde{y}_2 &= 20 \\y_1 + 3y_2 - \tilde{y}_3 &= 7\end{aligned}$$

2. Введение искусственного базиса:

$$\begin{aligned}3y_1 + 2y_2 - \tilde{y}_1 + r_1 &= 10 \\4y_1 + 6y_2 - \tilde{y}_2 + r_2 &= 20 \\y_1 + 3y_2 - \tilde{y}_3 + r_3 &= 7 \\r_1 + r_2 + r_3 &\rightarrow \min\end{aligned}$$

3. Первое допустимое базисное решение (с искусственными переменными):

$$\begin{aligned}r_1 &= 10 - 3y_1 - 2y_2 + \tilde{y}_1 \\r_2 &= 20 - 4y_1 - 6y_2 + \tilde{y}_3 \\r_3 &= 7 - y_1 - 3y_2 + \tilde{y}_3 \\37 - 8y_1 - 11y_2 + \tilde{y}_1 + \tilde{y}_2 + \tilde{y}_3 &\rightarrow \min\end{aligned}$$

В качестве новой базисной переменной выбираем  $y_2$ . Из первого ограничения  $y_{2,\max} = 5$ ; из второго —  $y_{2,\max} = 3\frac{1}{3}$ ; из третьего —  $y_{2,\max} = 2\frac{1}{3}$ .

4. Второе допустимое базисное решение (с искусственными переменными):

$$\begin{aligned}r_1 &= \frac{16}{3} - \frac{7}{3}y_1 + \tilde{y}_1 - \frac{2}{3}\tilde{y}_3 \\r_2 &= 6 - 2y_1 + \tilde{y}_2 - 2\tilde{y}_3 \\y_2 &= \frac{7}{3} - \frac{1}{3}y_1 + \frac{1}{3}\tilde{y}_3 \\ \frac{34}{3} - \frac{13}{3}y_1 + \tilde{y}_1 + \tilde{y}_2 - \frac{8}{3}\tilde{y}_3 &\rightarrow \min\end{aligned}$$

В качестве новой базисной переменной выбираем  $y_1$ . Из первого ограничения  $y_{1,\max} = 2\frac{2}{7}$ ; из второго —  $y_{1,\max} = 3$ ; из третьего —  $y_{1,\max} = 7$ .

5. Третье допустимое базисное решение (с искусственными переменными):

$$\begin{aligned}y_1 &= \frac{16}{7} + \frac{3}{7}\tilde{y}_1 - \frac{2}{7}\tilde{y}_3 \\r_2 &= \frac{10}{7} - \frac{6}{7}\tilde{y}_1 + \tilde{y}_2 - \frac{10}{7}\tilde{y}_3 \\y_2 &= \frac{11}{3} - \frac{1}{7}y_1 + \frac{3}{7}\tilde{y}_3 \\ \frac{10}{7} - \frac{6}{7}\tilde{y}_1 + \tilde{y}_2 - \frac{10}{7}\tilde{y}_3 &\rightarrow \min\end{aligned}$$

В качестве новой базисной переменной выбираем  $\tilde{y}_3$ . Из первого ограничения  $\tilde{y}_{3,\max} = 8$ ; из второго —  $\tilde{y}_{3,\max} = 1$ ; из третьего —  $\tilde{y}_{3,\max} = \infty$ .

6. Первое допустимое базисное решение без искусственных переменных:

$$y_1 = 2 + \frac{3}{5}\tilde{y}_1 - \frac{1}{5}\tilde{y}_2$$

$$\tilde{y}_3 = 1 - \frac{3}{5}\tilde{y}_1 + \frac{7}{10}\tilde{y}_2$$

$$y_2 = 2 - \frac{2}{5}\tilde{y}_1 + \frac{3}{10}\tilde{y}_2$$

$$1400 + 20\tilde{y}_1 + 60\tilde{y}_2 \rightarrow \min$$

Значение целевой функции нельзя уменьшить, следовательно найденное решение  $(2, 2)$  — оптимально.

**Анализ решения:**  $y_{\text{опт}} = (2, 2)$ , следовательно в исходной задаче оба ограничения в оптимальной точке являются активными (ограничения-равенства), следовательно ресурсы, описываемые ограничениями, в дефиците.

$\tilde{y}_{\text{опт}} = (0, 0, 1)$ , следовательно производство продукции третьего вида экономически не выгодно. Объёмы производства продукции первого и второго вида задаются коэффициентами целевой функции двойственной задачи в оптимальной точке.

Согласно первой теореме двойственности, выручка от продажи продукции — 1400.

## 2.3 Нелинейное программирование

**Постановка задачи:** определить тип точки  $(1, 2)$  для функций

$$f_1(x_1, x_2) = (x_1 - 1)^2 + (x_2 - 2)^2 \quad (1a)$$

$$f_2(x_1, x_2) = -(x_1 - 1)^2 - (x_2 - 2)^2 \quad (1b)$$

$$f_3(x_1, x_2) = (x_1 - 1)^2 - (x_2 - 2)^2 \quad (1c)$$

**Решение:** значения частных производных

$$\frac{\partial f_1}{\partial x_1} = 2x_1 - 2, \quad \frac{\partial f_1}{\partial x_2} = 2x_2 - 4 \quad (2a)$$

$$\frac{\partial f_2}{\partial x_1} = -2x_1 + 2, \quad \frac{\partial f_2}{\partial x_2} = -2x_2 + 4 \quad (2b)$$

$$\frac{\partial f_3}{\partial x_1} = 2x_1 - 2, \quad \frac{\partial f_3}{\partial x_2} = -2x_2 + 4 \quad (2c)$$

в точке  $(1, 2)$  равны нулю, следовательно, это — стационарная точка.

Матрица вторых производных функции  $f_1$  положительно определена:

$$(h_1, h_2) \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} h_1 \\ h_2 \end{pmatrix} = 2h_1^2 + 2h_2^2 > 0 \text{ при } (h_1, h_2) \neq 0,$$

следовательно,  $(1, 2)$  — точка минимума.

Матрица вторых производных функции  $f_2$  определена отрицательно

$$(h_1, h_2) \begin{pmatrix} -2 & 0 \\ 0 & -2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} h_1 \\ h_2 \end{pmatrix} = -2h_1^2 - 2h_2^2 < 0 \text{ при } (h_1, h_2) \neq 0,$$

и  $(1, 2)$  — точка максимума.

Функция  $f_3$  имеет знаконеопределённую матрицу вторых производных

$$(h_1, h_2) \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & -2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} h_1 \\ h_2 \end{pmatrix} = 2h_1^2 - 2h_2^2,$$

и  $(1, 2)$  — седловая точка.

### Постановка задачи

$$x_1^2 + x_2^2 + x_3^2 \rightarrow \min, \quad x_1 + x_2 + x_3 = 3$$

Решение: функция Лагранжа:

$$L(x, \lambda) = x_1^2 + x_2^2 + x_3^2 + \lambda(x_1 + x_2 + x_3 - 3)$$

$$L_{x_1} = 2x_1 + \lambda = 0$$

$$L_{x_2} = 2x_2 + \lambda = 0$$

$$L_{x_3} = 2x_3 + \lambda = 0$$

$$L_\lambda = x_1 + x_2 + x_3 - 3 = 0$$

$$\lambda = -2x_1 = -2x_2 = -2x_3$$

Решение:

$$x_1^* = x_2^* = x_3^* = 1, \quad \lambda^* = -2$$

### Постановка задачи

$$x_1^2 + x_2^2 + x_3^2 \rightarrow \min, \quad x_1 + x_2 + x_3 \geq 3$$

Решение: функция Лагранжа:

$$L(x, \lambda) = x_1^2 + x_2^2 + x_3^2 + \lambda(x_1 + x_2 + x_3 - 3)$$

$$L_{x_1} = 2x_1 + \lambda = 0$$

$$L_{x_2} = 2x_2 + \lambda = 0$$

$$L_{x_3} = 2x_3 + \lambda = 0$$

$$\lambda L_\lambda = \lambda(x_1 + x_2 + x_3 - 3) = 0$$

Если  $\lambda = 0$ , то  $x_1 = x_2 = x_3 = 0$  и ограничение  $x_1 + x_2 + x_3 \geq 3$  не выполняется.

Поэтому

$$\lambda = -2x_1 = -2x_2 = -2x_3$$

Решение:

$$x_1^* = x_2^* = x_3^* = 1, \quad \lambda^* = -2$$