

Дефиниция 3.1. Нека x_1 и x_2 са две точки в R^n . За всяко $\lambda \in [0,1]$ съответната точка

$$x\lambda = \lambda x_1 + (1 - \lambda)x_2$$

се нарича изпъкнала комбинация на точките x_1 и x_2 с тегла λ и $1-\lambda$. Ако $\lambda \neq \{0, 1\}$, то $x\lambda$ се нарича истинска изпъкнала комбинация на точките x_1 и x_2 .

Теорема 3.1. Точка $x \in M$ е връх на $M = \{x \in R^n : Ax = b, x \geq 0\}$ тогава и само тогава, когато стълбовете на матрицата A , съответстващи на положителните координати на x , са линейно независими.

Дефиниция 3.2. Множество $C \subseteq R^n$ се нарича изпъкнало, когато за всеки две точки x_1 и x_2 , принадлежащи на C , на C принадлежи и всяка изпъкнала комбинация на x_1 и x_2 (всяка точка от съединителната отсечка).

Дефиниция 3.4. Точка x от изпъкнало множество C се нарича екстремна точка (връх) на C , когато x не може да се представи като истинска изпъкнала комбинация на две различни точки от C .

Твърдение 3.1. Ако $C_1, \dots, C_k$ са изпъкнали множества в R^n , то тяхното сечение $C := \bigcap_{i=1}^k C_i$ също е изпъкнало множество.

Дефиниция 3.5. Множество от точки $x \in R^n$, които са решения на някакво линейно уравнение $a^T x = b$, където $a^T \in R^n$ е ненулев вектор, а $b \in R$ е реално число, се нарича хиперравнина и се означава с $H = \{x \in R^n : a^T x = b\}$. Векторът a се нарича нормален вектор на H .

Дефиниция 3.6. Множество от точки $x \in R^n$, които са решения на някакво линейно неравенство $a^T x \geq b$, където $a^T \in R^n$ е ненулев вектор, а $b \in R$ е реално число, се нарича затворено полупространство и се означава с $H^+ = \{x \in R^n : a^T x \geq b\}$.

Дефиниция 3.7. Многостенно множество $P \subset R^n$ наричаме множество, образувано от пресичането на краен брой затворени полупространства и хиперравнини. Ако многостенно множество е непразно и ограничено, то се нарича многостен.

Твърдение 3.2. Многостенно множество $P \subset R^n$ е изпъкнало.

Следствие 3.1. Каноничното множество M е изпъкнало многостенно множество.

Дефиниция 3.8. Нека B е неособена $m \times m$ матрица, съставена от m (линейно независими) стълба на A . Единственият вектор x , чиито небазисни координати са нули (т.е. $x_N = 0$), а базисните му координати са $x_B = B^{-1}b$ се нарича базисно решение с базисна матрица B (с базис B).

Теорема 3.2. Ако каноничното множество $M = \{x \in R^n : Ax=b, x \geq 0\}$ е непразно, следните твърдения са еквивалентни:

- (а) x е връх на M ;
- (б) x е базисно допустимо решение.

Следствие 3.3. Канонично множество $M = \{x \in R^n : Ax=b, x \geq 0\}$ има само краен брой върхове. N над M

Дефиниция 3.10. Базисно допустимо решение x с базис B се нарича неизродено, ако $x_B > 0$, и изродено в противен случай. Тогава сред базисните му координати има такива с нулева стойност, които се наричат базисни нули.

Дефиниция 4.1. Посока в произволно множество $S \subset R^n$ е ненулев вектор $d \in R^n$, такъв че за всяка точка $x_0 \in S$ лъчът $\{x \in R^n : x = x_0 +$

$\mu d, \mu > 0\}$ лежи изцяло в S .

Теорема 4.1. Вектор $d \neq 0$ е посока в M тогава и само тогава, когато $Ad = 0$ и $d > 0$.

Следствие 4.1. Непразно канонично множество M е *неограничено* тогава и само тогава, когато в M има посока.

Следствие 4.2. Ако M е непразно и ограничено множество (т.е. M е многостен), то всяко $x \in M$ се представя като изпъкнала комбинация на върховете на M .

Основни теореми на ЛО

Основна теорема 1 Теорема 5.1. Ако M е непразно множество, то M има поне един връх.

Основна теорема 2 Теорема 5.2. Ако M е непразно множество, то или $\min z(x) = c^T x$ е неограничена отдолу върху M или минималната ѝ стойност за $x \in M$ се достига във връх на M .

Следствие 6.1. Ако за всички $j \in N$ относителните оценки $c_j > 0$, то базисното допустимо решение x е единствено оптимално решение на каноничната задача (K).

Лема 6.1. Точката x_0 с координати (6.10) е друго базисно допустимо решение с базис B_0 , който се различава от базиса B на x по това че съдържа индекса q , а не съдържа индекса p , т.е. $B_0 = B \setminus \{p\} \cup \{q\}$, а базисната му матрица B_0 се различава от базисната матрица B на x , по това, че един от нейните стълбове A_p е заменен със стълба A_q , т.е. $B_0 = B + eTP (A_q - A_p)$.

Теорема 6.1. (Критерий за оптималност). Ако за всички $j \in N$ относителните оценки $c_j > 0$, то базисното допустимо решение x е

оптимално решение на каноничната задача (K).

Теорема 6.2. (Критерий за неограниченост на целевата функция). Ако за някой индекс $q \in N$, $c_q < 0$ и $w_q \leq 0$, то задачата (K) е неограничена.

Теорема 6.4. Симплекс методът приключва след краен брой итерации, ако от кандидатите за влизане и излизане от базиса винаги се избират променливите с най-малкия индекс.

Следствие 8.1. Нека x^* е допустимо решение за правата задача (K), а π^* е допустимо решение за двойствената задача (DK). Ако $c^T x^* = b^T \pi^*$, то x^* и π^* са оптимални решения на съответните задачи.

Теорема 8.1 (Слаба теорема за двойственост). Ако x е допустимо решение за правата задача (K) и π е допустимо решение за двойствената задача (DK), то $b^T \pi \leq c^T x$.

Теорема 8.2 (Силна теорема за двойственост). (а) Ако едната от двойката спрегнати задачи (K) и (DK) е разрешима, то разрешима е и другата задача, като $\min c^T x = \max b^T \pi$. (б) Ако едната от двойката спрегнати задачи (K) и (DK) е неограничена, то другата задача е несъвместима

Следствие 9.1. Ако x е базисно допустимо решение за (T P), то съвкупността от клетки в ТТ, съответстваща на базисните му координати, е ациклична.

Теорема 9.1. Условието за баланс (9.1) е необходимо и достатъчно условие (T P) да бъде разрешима.

Теорема 9.2. $r(A) = m + n - 1$.

Теорема 9.3. Съвкупност от вектор-стълбове $\{A_{ij}\}$ на матрицата A е линейно независима тогава и само тогава, когато съответната T и съвкупност от клетки в TT е ациклична.

Теорема 9.4. Нека x е връх. За произволна празна клетка на $T(x)$ съществува точно един цикъл, който я свързва с базисните (пълните) клетки.

.....

модели

Раница

$$\min \sum_j x_j : \sum_i a_{ij} x_j \geq 1; i = 1 \dots n; x_j \geq 0; 1$$

Оцветяване

въвеждаме $z_{ik} = 0$ където x_i не е цвѐта k и 1 където x_i е цвѐта k
ограничения

$$\sum_k z_{ik} = 1; i = 1 \dots n \quad - \text{only colour for a vertex}$$

$$L(1 - z_{ik}) - \sum_j a_{ij} z_{kj} > 0; i = 1 \dots n \quad k = 1 \dots t$$

$$L > \max(i) \sum_j a_{ij}$$

tarsim

$$\min \sum_k = 1; t \quad \sum_i z_{ik} \leq n$$

Targovski patnik

graf s n varxa cij razstognie mejdu 2 varxa, tarsim xamiltonov cikal s min suma na rebrata

$$x_{ij} = \begin{cases} 1 & \text{if } i \text{ is active in } j \\ 0 & \text{if } i \text{ is not active in } j \end{cases}$$

tarsim

$$\min(x) \sum_{i=1}^n c_{ij} x_{ij}$$

$$\sum_{i=1}^n x_{ij} = 1 \quad j = 1..n$$

$$\sum_{j=1}^n x_{ij} = 1 \quad i = 1..n$$

$$\text{vavejdame } u_i > 0, i = 1..n$$

$$u_i - u_j + n x_{ij} \leq n - 1 \quad i, j = 2..n$$

Optimalen razkroi

metalni prati s daljina b_1 bk trqbvat elementi s daljina a_1 ap po n_1
 np broq x_{ij} - broi elem ot vid $i=1..p$ otrqzani ot prat $j = 1..k$ $y_j = 0..1$

tarsim

$$\min(y) \sum_{j=1}^k y_j$$

$$\sum_{i=1}^p a_i x_{ij} \leq y_j b_j, j = 1..k$$

$$\sum_{j=1}^k x_{ij} = n_i, i = 1..p$$