Дефиниция 3.1. Нека x1 и x2 са две точки в Rn . За всяко λ ∈ [0,1]съответната точка  
xλ = λx1 + (1 − λ)x2  
се нарича изпъкнала комбинация на точките x1 и x2 с тегла λ и 1−λ. Ако λ 6= 0,1, то xλ се нарича истинска изпъкнала комбинация на точките x1 и x2.

Теорема 3.1. Точка x ∈ M е връх на M = {x ∈ Rn: Ax = b, x > 0} тогава и само тогава, когато стълбовете на матрицата A, съответстващи на положителните координати на x, са линейно независими.

Дефиниция 3.2. Множество C ⊆ Rn се нарича изпъкнало, когато за всеки две точки x1 и x2, принадлежащи на C, на C принадлежи и всяка изпъкнала комбинация на x1 и x2 (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 C1, . . . , Ck са изпъкнали множества в Rn, то тяхното сечение C := \k i=1 Ci също е изпъкнало множество.

Дефиниция 3.5. Множество от точки x ∈ Rn, които са решения на някакво линейно уравнение aTx = b, където aT ∈ R N е ненулев вектор, а b ∈ R е реално число, се нарича хиперравнина и се означава с H = {x ∈ RN : aTx = b}. Векторът a се нарича нормален вектор на H.

Дефиниция 3.6. Множество от точки x ∈ Rn, които са решения на някакво линейно неравенство aTx > b, където aT ∈ RN е ненулев вектор,а b ∈ R е реално число, се нарича затворено полупространство и се означава с H+ = {x ∈ Rn: aTx > b}.

Дефиниция 3.7. Многостенно множество P ⊂ Rn 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 ⊂ RN е изпъкнало.

Следствие 3.1. Каноничното множество M е изпъкнало многостенно множество.

Дефиниция 3.8. Нека B е неособена m × m матрица, съставена от m (линейно независими) стълба на A. Единственият вектор x, чиито небазисни координати са нули (т.е. xN = 0), а базисните му координати са xB = B−1b се нарича базисно решение с базисна матрица B (с базис B).

Теорема 3.2. Ако каноничното множество M={x∈Rn: Ax=b, x>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∈RN : Ax=b, x>0} има само краен брой върхове. Н над М

Дефиниция 3.10. Базисно допустимо решение x с базис B се нарича неизродено, ако xB > 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 ⊂ RN е ненулев вектор d ∈ Rn, такъв че за всяка точка x0 ∈ S лъчът {x ∈ Rn: x =x0 + µd, µ > 0} лежи изцяло в S.

Теорема 4.1. Вектор d 6= 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 ∈ M се представя като изпъкнала комбинация на върховете на M.

Основни теореми на ЛО

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

Теорема 5.2. Ако M е непразно множество, то или z(x) = cTx е неограничена отдолу върху M или минималната `и стойност за x ∈ M се достига във връх на M.

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

Лема 6.1. Точката x0 с координати (6.10) е друго базисно допустимо решение с базис B0, който се различава от базиса B на x по това че съдържа индекса q, а не съдържа индекса p, т.е. B0 = B \ {p} ∪ {q}, а базисната му матрица B0 се различава от базисната матрица B на x, по това, че един от нейните стълбове Ap е заменен със стълба Aq, т.е. B0 = B + еTP (Aq − Ap).

Теорема 6.1. (Критерий за оптималност). Ако за всички j ∈ N относителните оценки cj > 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 ∈ N, cq < 0 и wq 6 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 двойнствената задача (DK). Ако cTx∗ =bTπ∗, то x∗ и π∗ са оптимални решения на съответните задачи.

Теорема 8.1 (Слаба теорема за двойнственост). Ако x е допустимо решение за правата задача (K) и π е допустимо решение за двойнствената задача (DK), то bTπ <= cTx.

Теорема 8.2 (Силна теорема за двойнственост). (а) Ако едната от двойката спрегнати задачи (K) и (DK) е разрешима, то разрешима е и другата задача, като mincTx = max bTπ. (б) Ако едната от двойката спрегнати задачи (K) и (DK) e 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 {Aij} на матрицата A е линейно независима тогава и само тогава, когато съответната `и съвкупност от клетки в ТТ 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.