

Tentamen i TAOP07 Opt grk Y den 28/8-18:
kortfattade lösningar.

1. Variabler:

$$x_{ijt} = \begin{cases} 1 & \text{om fordon } j \text{ laddas vid station } i \\ & \text{under tidsperiod } t, \\ 0 & \text{annars, } i=1, \dots, m, j=1, \dots, n, t=T_j^t, \dots, T_j^s \end{cases}$$

$$y_{ij} = \begin{cases} 1 & \text{om fordon } j \text{ laddas vid station } i, \\ 0 & \text{annars, } i=1, \dots, m, j=1, \dots, n \end{cases}$$

$$\text{Modell: min } \sum_{t=1}^T p_t \sum_{i=1}^m \sum_{j=1}^n x_{ijt}$$

$$\text{då } \sum_{i=1}^m y_{ij} = 1, \quad j=1, \dots, n$$

$$\sum_{j=1}^n x_{ijt} \leq 1, \quad i=1, \dots, m, t=1, \dots, T$$

$$\sum_{t=T_j^t}^{T_j^s} x_{ijt} = d_j y_{ij}, \quad i=1, \dots, m, j=1, \dots, n$$

$$x_{ijt} = 0/1, \quad \forall i, j, t$$

$$y_{ij} = 0/1, \quad \forall i, j$$

Villkoren säkerställer att:

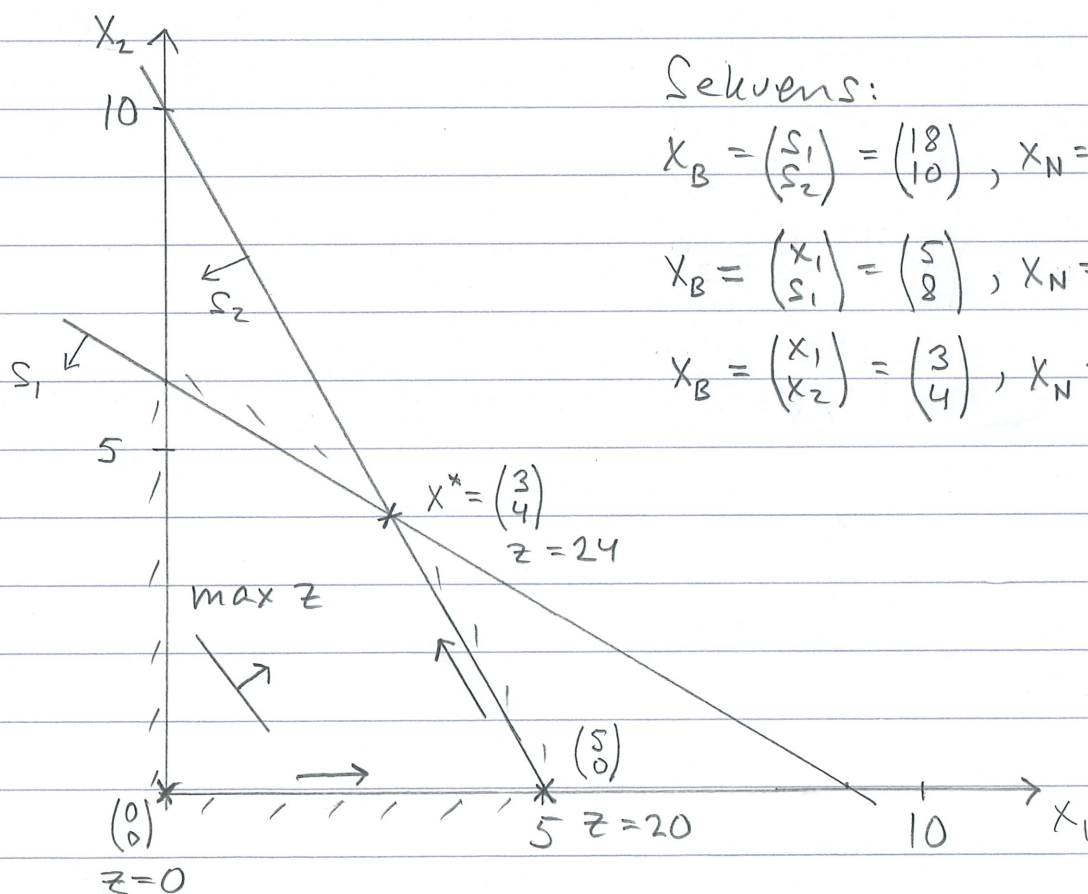
- varje fordon laddas på en station
- varje station laddar högst ett fordon i taget
- varje fordon laddas i rätt antal tidsperioder och från den valda stationen

(Det finns alternativa korrekta modeller.)

2. a) Inför slackvariabler $s_1 \geq 0$ och $s_2 \geq 0$.

bas	-z	x_1	x_2	s_1	s_2	värde	
-z	1	4	3	0	0	0	x_1 in
s_1	0	2	3	1	0	18	s_2 ut
s_2	0	(2)	1	0	1	10	
<hr/>							
-z	1	0	1	0	-2	-20	x_2 in
s_1	0	0	(2)	1	-1	8	s_1 ut
x_1	0	1	$\frac{1}{2}$	0	$\frac{1}{2}$	5	
<hr/>							
-z	1	0	0	$-\frac{1}{2}$	$-\frac{3}{2}$	-24	optimum
x_2	0	0	1	$\frac{1}{2}$	$-\frac{1}{2}$	4	
x_1	0	1	0	$-\frac{1}{4}$	$\frac{3}{4}$	3	

Optimum: $x_1^* = 3$ och $x_2^* = 4 \Rightarrow z^* = 24$



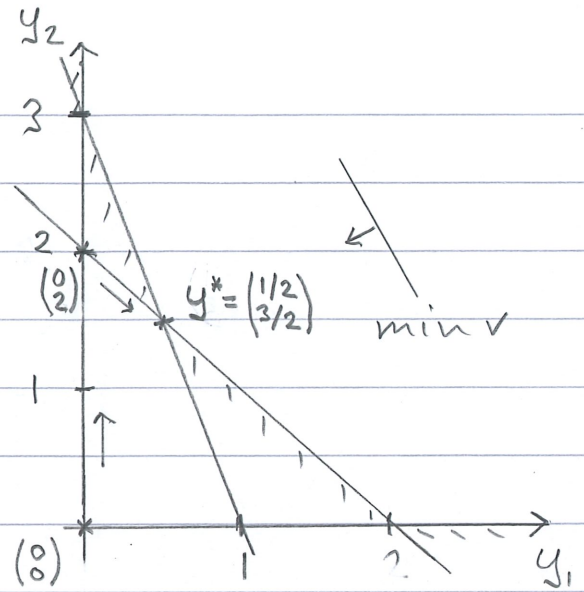
Sekvens:

$$x_B = \begin{pmatrix} s_1 \\ s_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 18 \\ 10 \end{pmatrix}, \quad x_N = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$x_B = \begin{pmatrix} x_1 \\ s_1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 5 \\ 8 \end{pmatrix}, \quad x_N = \begin{pmatrix} x_2 \\ s_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$x_B = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 \\ 4 \end{pmatrix}, \quad x_N = \begin{pmatrix} s_1 \\ s_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

b) $\min v = 18y_1 + 10y_2$
 da $2y_1 + 2y_2 \geq 4 \quad | \quad x_1$
 $3y_1 + y_2 \geq 3 \quad | \quad x_2$
 $y_1, y_2 \geq 0$



Komplementvillkor:

$y_1(18 - 2x_1 - 3x_2) = 0 \quad (1)$

$y_2(10 - 2x_1 - x_2) = 0 \quad (2)$

$x_1(2y_1 + 2y_2 - 4) = 0 \quad (3)$

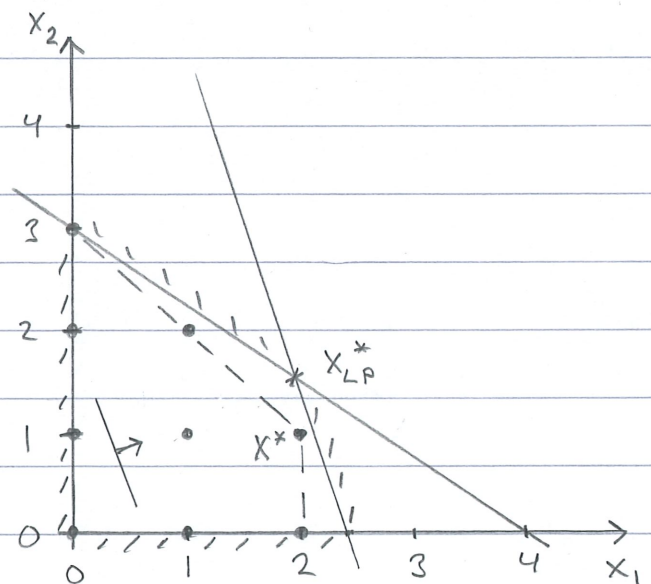
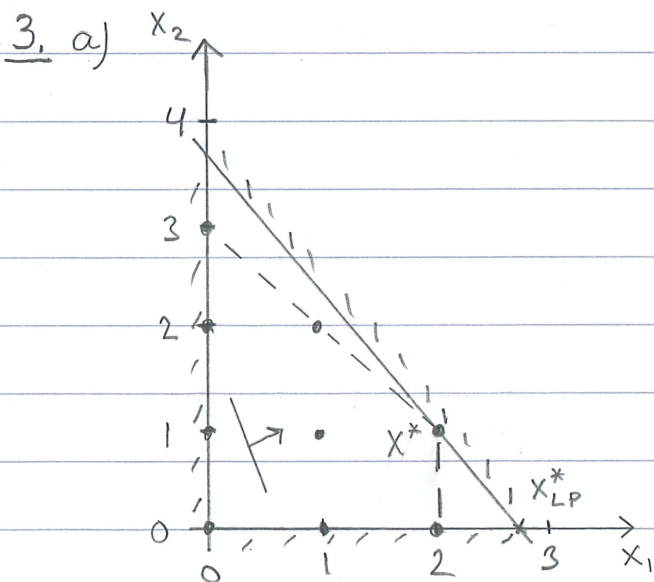
$x_2(3y_1 + y_2 - 3) = 0 \quad (4)$

$x_1 = 0$ och $x_2 = 0 \Rightarrow y_1 = 0$ och $y_2 = 0$
 (1), (2)

$x_1 = 5$ och $x_2 = 0 \Rightarrow y_1 = 0$ och $y_2 = 2$
 (1), (3)

$x_1^* = 3$ och $x_2^* = 4 \Rightarrow y_1^* = \frac{1}{2}$ och $y_2^* = \frac{3}{2}$
 (3), (4)

c) Alternativ optima förs da $\bar{c}_{ny} = c_{ny} - y^{*T} A_{ny} =$
 $= c_{ny} - (\frac{1}{2}, \frac{3}{2}) (\frac{5}{3}) = c_{ny} - 7 = 0 \Leftrightarrow c_{ny} = 7.$



Problemen har samma tillåtna lösningar och samma optimum $x^* = (2, 1)^T$ med $z^* = 7$.
 Konvexa höljet beskrivs av villkoren $x_1 + x_2 \leq 3$, $x_1 \leq 2$, $x_1 \geq 0$ och $x_2 \geq 0$.

b) Första modellen: $x_{LP}^* = (\frac{11}{4}, 0)^T \Rightarrow z_{LP}^* = 8\frac{1}{4}$

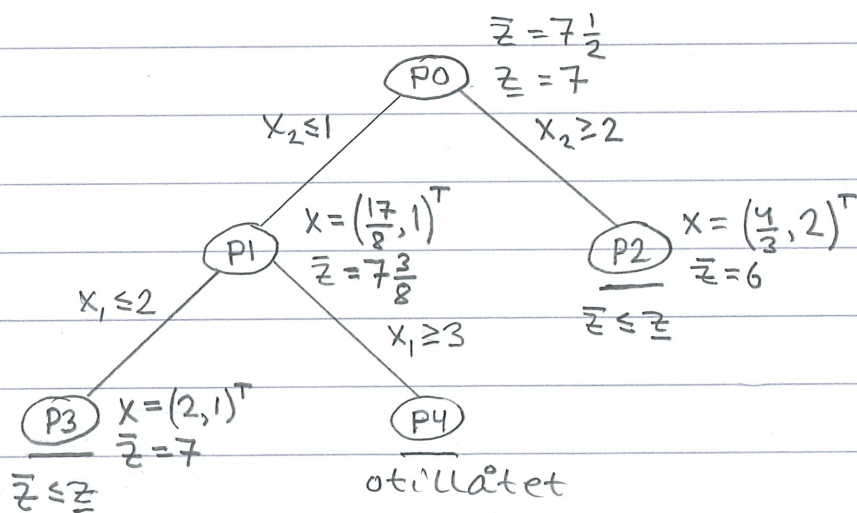
Andra modellen: $x_{LP}^* = (2, \frac{3}{2})^T \Rightarrow z_{LP}^* = 7\frac{1}{2}$

Den andra formuleringen av problemet ger den starkaste (lägsta) optimistiska uppskattningen av z^* .

c) $\bar{x} = (2, 1)^T$ tillåten $\Rightarrow z^* \geq \underline{z} = 7$

Om man utnyttjar att z^* måste vara ett heltal så fås att $z^* \leq \bar{z} = \lfloor 7\frac{1}{2} \rfloor = 7$, varav det direkt följer att \bar{x} är optimal.

Om man inte utnyttjar att z^* måste vara ett heltal så fås trädet nedan.

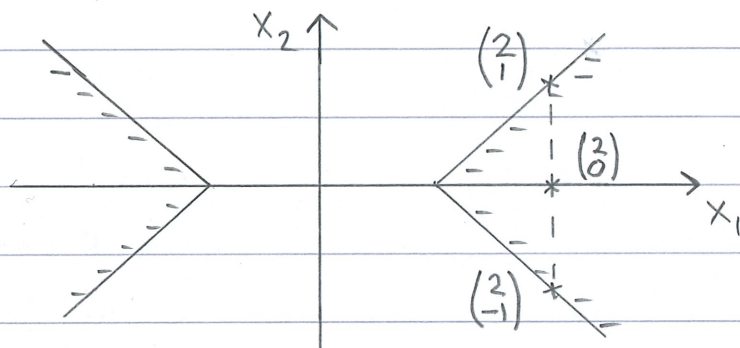


Eftersom ingen bättre heltalslösning hittas så är \bar{x} optimal.

4. a) Ej konvex ty exempelvis gäller att

$\begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix}$ och $\begin{pmatrix} 2 \\ -1 \end{pmatrix}$ uppfyller villkoret $|x_1| - |x_2| \leq 1$ men

$\frac{1}{2}\begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix} + \frac{1}{2}\begin{pmatrix} 2 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \end{pmatrix}$ inte gör det.



b)

$$|\nabla^2 f(x) - \lambda I| = \begin{vmatrix} 4-\lambda & -2 \\ -2 & 2-\lambda \end{vmatrix} = (4-\lambda)(2-\lambda) - (-2)^2 =$$

$$= \lambda^2 - 6\lambda + 4 = 0 \Rightarrow \lambda_{1,2} = 3 \pm \sqrt{5}$$

$\lambda_1, \lambda_2 \geq 0$ för alla $x \in \mathbb{R}^2 \Rightarrow f(x)$ konvex på \mathbb{R}^2

c) $\{x \in \mathbb{R}^n \mid Ax=b \text{ och } x \geq 0\}$ icke-tom och begränsad
 $\Rightarrow v(c)$ är ett ändligt värde för varje $c \in \mathbb{R}^n$.

La't $c^1, c^2 \in \mathbb{R}^n$ och $\lambda \in [0, 1]$. Då gäller att

$$v(\lambda c^1 + (1-\lambda)c^2) = \max_{\substack{\text{da' } Ax=b \\ x \geq 0}} \lambda c^1{}^T x + (1-\lambda)c^2{}^T x = \max_{\substack{\text{da' } Ax=b \\ Ay=b \\ x, y \geq 0 \\ x=y}} \lambda c^1{}^T x + (1-\lambda)c^2{}^T y \leq$$

$$\leq \max_{\substack{\text{da' } Ax=b \\ x \geq 0}} \lambda c^1{}^T x + \max_{\substack{\text{da' } Ay=b \\ y \geq 0}} (1-\lambda)c^2{}^T y = \lambda \max_{\substack{\text{da' } Ax=b \\ x \geq 0}} c^1{}^T x + (1-\lambda) \max_{\substack{\text{da' } Ay=b \\ y \geq 0}} c^2{}^T y =$$

$$= \lambda v(c^1) + (1-\lambda)v(c^2) \Rightarrow v \text{ konvex på } \mathbb{R}^n.$$

$$5. \min f(x) = a(x_1 - 7)^2 + b(x_2 - 6)^2$$

$$\text{då } \begin{cases} x_1^2 + x_2^2 \leq 25 & y_1 \geq 0 \\ x_1 + 3x_2 \leq 13 & y_2 \geq 0 \\ -x_1 \leq 0 & y_3 \geq 0 \\ -x_2 \leq 0 & y_4 \geq 0 \end{cases}$$

Karush-Kuhn-Tucker-villkor:

$$\begin{cases} \left(\begin{matrix} 2a(x_1 - 7) \\ 2b(x_2 - 6) \end{matrix} \right) + y_1 \begin{pmatrix} 2x_1 \\ 2x_2 \end{pmatrix} + y_2 \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix} + y_3 \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \end{pmatrix} + y_4 \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \end{cases} \quad (1)$$

$$\begin{cases} y_1, y_2, y_3, y_4 \geq 0 \end{cases} \quad (2)$$

$$x_1^2 + x_2^2 \leq 25$$

$$x_1 + 3x_2 \leq 13$$

$$-x_1 \leq 0$$

$$-x_2 \leq 0$$

$$y_1(x_1^2 + x_2^2 - 25) = 0$$

$$y_2(x_1 + 3x_2 - 13) = 0$$

$$y_3(-x_1) = 0$$

$$y_4(-x_2) = 0$$

(4)

För $\bar{x} = (4, 3)^T$ fås:

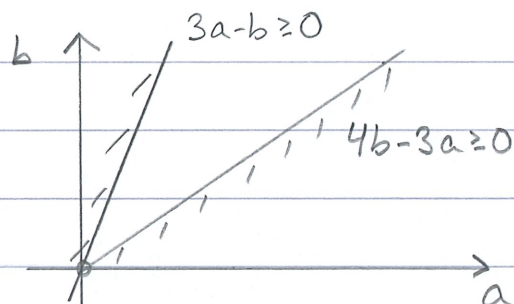
(3) är uppfyllda

(4) är uppfyllda om $y_3 = y_4 = 0$

$$(1) \text{ och } y_3 = y_4 = 0 \Leftrightarrow \begin{pmatrix} 8 \\ 6 \end{pmatrix} y_1 + \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix} y_2 = \begin{pmatrix} 6a \\ 6b \end{pmatrix} \Leftrightarrow \begin{pmatrix} 8 & 1 \\ 6 & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \end{pmatrix} = 6 \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}$$

$$\Leftrightarrow \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \end{pmatrix} = 6 \begin{pmatrix} 8 & 1 \\ 6 & 3 \end{pmatrix}^{-1} \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix} = \frac{6}{18} \begin{pmatrix} 3 & -1 \\ -6 & 8 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix} = \frac{1}{3} \begin{pmatrix} 3a - b \\ -6a + 8b \end{pmatrix}$$

Karush-Kuhn-Tucker-villkoren är då uppfyllda om $y_1, y_2 \geq 0$ gäller, dvs om a och b uppfyller att $3a - b \geq 0$ och $4b - 3a \geq 0$.



6. $h(u) = 19u + \min(2-4u)x_1 + (4-7u)x_2 + (7-12u)x_3 + (9-15u)x_4 =$
 då $x_1, x_2, x_3, x_4 = 0/1$

$= 19u + \min_{x_1=0/1} (2-4u)x_1 + \min_{x_2=0/1} (4-7u)x_2 + \min_{x_3=0/1} (7-12u)x_3 + \min_{x_4=0/1} (9-15u)x_4 =$

$= \begin{cases} 19u & \text{då } u \leq \frac{1}{2} \\ 19u + 2 - 4u = 2 + 15u & \text{då } \frac{1}{2} \leq u \leq \frac{4}{7} \\ 19u + 2 - 4u + 4 - 7u = 6 + 8u & \text{då } \frac{4}{7} \leq u \leq \frac{7}{12} \\ 19u + 2 - 4u + 4 - 7u + 7 - 12u = 13 - 4u & \text{då } \frac{7}{12} \leq u \leq \frac{9}{15} \\ 19u + 2 - 4u + 4 - 7u + 7 - 12u + 9 - 15u = 22 - 19u & \text{då } u \geq \frac{9}{15} \end{cases}$

max $h(u)$ för $u \geq 0$ fås för $u^* = \frac{7}{12}$ med $h^* = 10\frac{2}{3}$

För alla $u \geq 0$ gäller att $h(u) \leq z^*$ och speciellt gäller att $h^* \leq z^*$. Alltså gäller att $z^* \geq 10\frac{2}{3}$.

7. a)

$f(x) = x_1 x_2^2 \Rightarrow \nabla f(x) = \begin{pmatrix} x_2^2 \\ 2x_1 x_2 \end{pmatrix} \Rightarrow \nabla^2 f(x) = \begin{pmatrix} 0 & 2x_2 \\ 2x_2 & 2x_1 \end{pmatrix} \Rightarrow x_2 \neq 0$

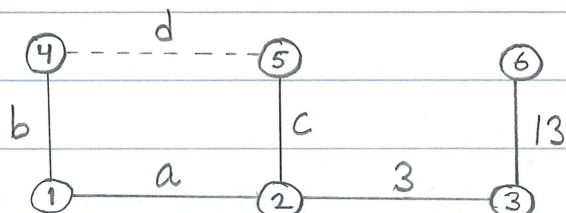
$\Rightarrow \nabla^2 f(x)^{-1} = -\frac{1}{4x_2^2} \begin{pmatrix} 2x_1 & -2x_2 \\ -2x_2 & 0 \end{pmatrix} \Rightarrow d_N = -\nabla^2 f(x)^{-1} \nabla f(x) =$

$$= \frac{1}{4x_2^2} \begin{pmatrix} 2x_1 & -2x_2 \\ -2x_2 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_2^2 \\ 2x_1x_2 \end{pmatrix} = -\frac{1}{2} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} \Rightarrow$$

$$\nabla f(x)^T d = -\frac{1}{2} (x_2^2, 2x_1x_2) \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = -\frac{3}{2} x_1 x_2^2 \begin{cases} < 0 \text{ om } x_1 > 0 \\ > 0 \text{ om } x_1 < 0 \end{cases}$$

Falskt!

b)



det givna billigaste
uppspannande trädet
och den studerade bågen

om $d < a$: byt $(1,2)$ mot $(4,5) \rightarrow$ billigare träd

om $d < b$: byt $(1,4)$ mot $(4,5) \rightarrow$ billigare träd

om $d < c$: byt $(2,5)$ mot $(4,5) \rightarrow$ billigare träd

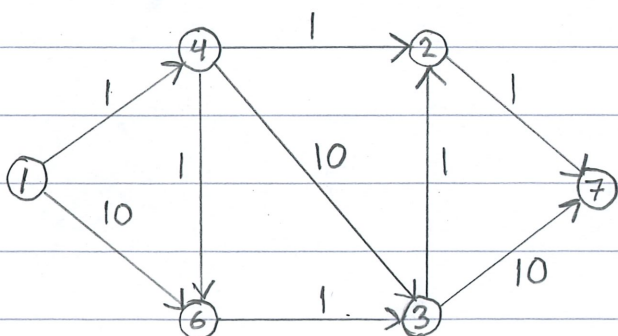
Eftersom trädet redan är billigast så

måste alltså $d \geq a$, $d \geq b$ och $d \geq c$, dvs

$d \geq \max\{a, b, c\}$ gälla. Sant!

c) Den givna vägen från nod 1 till nod 7 är

billigast endast under förutsättning att en
billigaste väg passerar nod 3. Annars behöver
den inte vara billigast. Motexempel:



bv $1 \rightarrow 3$: $(1,4), (4,6), (6,3)$

bv $3 \rightarrow 7$: $(3,2), (2,7)$

bv $1 \rightarrow 7$: $(1,4), (4,2), (2,7)$

Falskt!