

1. Scrivere il duale del problema:

$$\begin{array}{ll} \min & \begin{array}{l} \frac{3}{2}x_1 + x_2 \\ \frac{1}{2}x_1 + x_3 = \frac{5}{2} \\ x_2 - \frac{1}{3}x_3 \leq -1 \\ x_2 \geq 0 \end{array} & \max & \begin{array}{l} 5y_1 + 3y_2 \\ y_1 = \frac{3}{2} \\ y_2 \geq 0 \\ 2y_1 + y_2 = 0 \end{array} \end{array}$$

2. Dire se il vettore $\mathbf{w} = (\frac{19}{4}, -\frac{1}{2}, 1)$ è combinazione conica o convessa dei vettori

$$\mathbf{v}_1 = (2, -\frac{1}{2}, 1) \quad \mathbf{v}_2 = (1, 0, \frac{3}{2}) \quad \mathbf{v}_3 = (\frac{1}{2}, 0, -\frac{7}{2})$$

3. Risolvere con il metodo grafico il problema qui a fianco. Considerare poi la funzione obiettivo parametrica $x_1 + kx_2$, con k reale positivo. Per quali valori di k la soluzione trovata resta ottima?

Una soluzione ottima è $x_1 = 6, x_2 = 3$ di valore 12. La soluzione trovata resta ottima per $\frac{1}{2} \leq k \leq 4$.

$$\begin{array}{ll} \max & \begin{array}{l} x_1 + 2x_2 \\ x_1 + x_2 \geq -2 \\ x_1 + 4x_2 \leq 18 \\ 2x_1 + x_2 \leq 15 \\ x_2 \geq 0 \end{array} \end{array}$$

4. (solo prova di esonero, non fuori corso) Applicando il metodo di Fourier-Motzkin, risolvere il problema di programmazione lineare qui a fianco esibendo il valore della soluzione ottima (e delle variabili) qualora esista, ovvero classificando il problema come inammissibile o illimitato.

$$\begin{array}{ll} \min & \begin{array}{l} 4x_1 + x_2 \\ 2x_1 - x_2 \geq 3 \\ x_1 - 5x_3 \geq 2 \\ x_i \geq 0 \quad i=1,2,3 \end{array} \end{array}$$

$$\begin{array}{cccc|c} z & x_1 & x_2 & x_3 & \geq \\ -1 & 4 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & -4 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & -1 & 0 & 3 \\ 0 & 1 & 0 & -5 & 2 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \end{array}$$

$$\begin{array}{cccc|c} z & x_1 & x_2 & x_3 & \geq \\ -1 & 4 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & -4 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & -1 & 0 & 3 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \end{array}$$

$$\begin{array}{ccc|c} z & x_1 & x_2 & \geq \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ -1 & 6 & 0 & 3 \\ 1 & -4 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 & 3 \\ 0 & 1 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \end{array}$$

$$\begin{array}{cc|c} z & x_1 & \geq \\ 1/2 & 0 & 3 \\ 1 & 0 & 6 \\ 1 & 0 & 8 \\ 1 & 0 & 0 \end{array}$$

Il valore minimo di z è 8. Una soluzione ottima è $x_1 = 2, x_2 = 0, x_3 = 0$.

5. Mangia sano e vivi meglio

Nel mulino che vorrei la produzione agricola è rigorosamente biologica. In una delle tenute della società, estesa per 100 ettari, si vuole pianificare la produzione del biennio barbabietole, cereali e leguminose con opportuna rotazione. Siano b_i, c_i, l_i e r_i il numero di ettari dedicati alle tre colture e, rispettivamente, posti a riposo nell'anno i (con $i = 1, 2$), $R_b = 60, R_c = 90$ e $R_l = 7$ le rese (quintali per ettaro) delle tre coltivazioni, e $P_b = 30, P_c = 22$ e $P_l = 16$ €/quintale i prezzi medi praticati sul mercato. Si formuli il problema di ripartire le colture in modo da massimizzare il profitto del biennio, tenendo presente che:

- per consentire al terreno di riacquisire i sali azotati, se nell'anno i un'estensione di terra è coltivata a barbabietola o cereali, nell'anno successivo dovrà essere coltivata a leguminose oppure posta a riposo;
- per motivi legati all'incentivazione comunitaria la terra coltivata a cereali non può eccedere il 10% del terreno complessivamente coltivato (il terreno a riposo si considera non coltivato);

$$\begin{aligned} \max \quad & R_b P_b (b_1 + b_2) + R_c P_c (c_1 + c_2) + R_l P_l (l_1 + l_2) \\ & b_1 + c_1 \leq l_2 + r_2 \\ & b_2 + c_2 \leq l_1 + r_1 \\ & b_i + c_i + l_i + r_i = 100 \\ & 10c_i \leq b_i + c_i + l_i \quad i = 1, 2 \\ & b_i, c_i, l_i, r_i \geq 0 \quad i = 1, 2 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \max \quad & 450(b_1 + b_2) + 495(c_1 + c_2) + 28(l_1 + l_2) \\ & b_1 + c_1 - l_2 + r_2 \leq 0 \\ & b_2 + c_2 - l_1 + r_1 \leq 0 \\ & b_i + c_i + l_i + r_i = 100 \\ & 9c_i - b_i - l_i \leq 0 \quad i = 1, 2 \\ & b_i, c_i, l_i, r_i \geq 0 \quad i = 1, 2 \end{aligned}$$

6. Sì, viaggiare (solo fuori corso, non prova di esonero)

La strada da percorrere è divisa in n tratti lunghi s_1, \dots, s_n , e nel tratto i c'è il limite di velocità v_i . Alcuni tratti sono noiosi, altri panoramici. Devo arrivare entro T ore a destinazione, e vorrei farlo senza violare il codice; però vorrei anche minimizzare il tempo speso nei tratti noiosi. Come formulo il PL?

Supponiamo che i tratti di strada siano $n = 4$, con le lunghezze (km) e i limiti di velocità (km/h) della tabella seguente:

s_1	s_2	s_3	s_4
50	100	80	100
v_1	v_2	v_3	v_4
100	80	120	80

Il tempo a disposizione per percorrere tutto il tragitto è $T = 4$ ore, e i tratti noiosi sono il secondo e il quarto. Quanto tempo toccherà sopportarli in una soluzione ottima? Calcolatelo usando il metodo del simplesso. Suggerimento: servitevi del duale.

$$\begin{aligned} \min \quad & \sum_{i \in N} t_i & \min \quad & t_2 + t_4 \\ & v_i t_i \geq s_i \quad i = 1, \dots, n & & 2t_1 \geq 1, 4t_2 \geq 5, 3t_3 \geq 2, 4t_4 \geq 5 \\ & t_1 + \dots + t_n = T & & t_1 + t_2 + t_3 + t_4 = 4 \\ & t_1, \dots, t_n \geq 0 & & t_1, \dots, t_4 \geq 0 \end{aligned}$$

Dal momento che si richiede solo il valore raggiunto all'ottimo dalla funzione obiettivo, per ottenere più facilmente una forma canonica conviene servirsi del duale, che si scrive

$$\begin{aligned} \max \quad & u_1 + 5u_2 + 2u_3 + 5u_4 + 4w - 4z \\ & 2u_1 \quad \quad \quad + w - z \leq 0 \\ & \quad 4u_2 \quad \quad \quad + w - z \leq 1 \\ & \quad \quad 3u_3 \quad \quad \quad + w - z \leq 0 \\ & \quad \quad \quad 4u_4 + w - z \leq 1 \\ & u_1, \dots, u_4, w, z \geq 0 \end{aligned}$$

Indicando con y_i le variabili di slack si ha quindi la tabella canonica

u_1	u_2	u_3	u_4	w	z	y_1	y_2	y_3	y_4	
1	5	2	5	4	-4	0	0	0	0	0
2	0	0	0	1	-1	1	0	0	0	0
0	4	0	0	1	-1	0	1	0	0	1
0	0	3	0	1	-1	0	0	1	0	0
0	0	0	4	1	-1	0	0	0	1	1

Iterazioni successive dell'operazione di pivot forniscono

u_1	u_2	u_3	u_4	w	z	y_1	y_2	y_3	y_4	
1	0	2	5	$\frac{11}{4}$	$-\frac{11}{4}$	0	$-\frac{5}{4}$	0	0	$-\frac{5}{4}$
2	0	0	0	1	-1	1	0	0	0	0
0	1	0	0	$\frac{1}{4}$	$-\frac{1}{4}$	0	$\frac{1}{4}$	0	0	$\frac{1}{4}$
0	0	3	0	1	-1	0	0	1	0	0
0	0	0	4	1	-1	0	0	0	1	1

u_1	u_2	u_3	u_4	w	z	y_1	y_2	y_3	y_4	
1	0	2	0	$\frac{3}{2}$	$-\frac{3}{2}$	0	$-\frac{5}{4}$	0	$-\frac{5}{4}$	$-\frac{5}{2}$
2	0	0	0	1	-1	1	0	0	0	0
0	1	0	0	$\frac{1}{4}$	$-\frac{1}{4}$	0	$\frac{1}{4}$	0	0	$\frac{1}{4}$
0	0	3	0	1	-1	0	0	1	0	0
0	0	0	1	$\frac{1}{4}$	$-\frac{1}{4}$	0	0	0	$\frac{1}{4}$	$\frac{1}{4}$

u_1	u_2	u_3	u_4	w	z	y_1	y_2	y_3	y_4	
1	0	0	0	$\frac{5}{6}$	$-\frac{5}{6}$	0	$-\frac{5}{4}$	$-\frac{2}{3}$	$-\frac{5}{4}$	$-\frac{5}{2}$
2	0	0	0	1	-1	1	0	0	0	0
0	1	0	0	$\frac{1}{4}$	$-\frac{1}{4}$	0	$\frac{1}{4}$	0	0	$\frac{1}{4}$
0	0	1	0	$\frac{1}{3}$	$-\frac{1}{3}$	0	0	$\frac{1}{3}$	0	0
0	0	0	1	$\frac{1}{4}$	$-\frac{1}{4}$	0	0	0	$\frac{1}{4}$	$\frac{1}{4}$

u_1	u_2	u_3	u_4	w	z	y_1	y_2	y_3	y_4	
0	0	0	0	$\frac{1}{3}$	$-\frac{1}{3}$	0	$-\frac{5}{4}$	$-\frac{2}{3}$	$-\frac{5}{4}$	$-\frac{5}{2}$
1	0	0	0	$\frac{1}{2}$	$-\frac{1}{2}$	$\frac{1}{2}$	0	0	0	0
0	1	0	0	$\frac{1}{4}$	$-\frac{1}{4}$	0	$\frac{1}{4}$	0	0	$\frac{1}{4}$
0	0	1	0	$\frac{1}{3}$	$-\frac{1}{3}$	0	0	$\frac{1}{3}$	0	0
0	0	0	1	$\frac{1}{4}$	$-\frac{1}{4}$	0	0	0	$\frac{1}{4}$	$\frac{1}{4}$

u_1	u_2	u_3	u_4	w	z	y_1	y_2	y_3	y_4	
0	$-\frac{1}{3}$	0	0	0	0	0	$-\frac{19}{12}$	$-\frac{2}{3}$	$-\frac{5}{4}$	$-\frac{17}{6}$
1	0	0	0	$\frac{1}{2}$	$-\frac{1}{2}$	$\frac{1}{2}$	0	0	0	0
0	1	0	0	1	-1	0	1	0	0	1
0	0	1	0	$\frac{1}{3}$	$-\frac{1}{3}$	0	0	$\frac{1}{3}$	0	0
0	0	0	1	$\frac{1}{4}$	$-\frac{1}{4}$	0	0	0	$\frac{1}{4}$	$\frac{1}{4}$

Nella migliore delle ipotesi i tratti noiosi verranno dunque inflitti al povero guidatore per 170 minuti, vale a dire 2 ore e 50.

prova scritta del 5 maggio 2010

1. Scrivere il duale del problema:

$$\begin{array}{rcl} \min & -x_1 + \frac{3}{2}x_2 + \frac{1}{2}x_3 & \\ & -\frac{1}{2}x_2 + \frac{1}{2}x_3 & \leq 0 \\ & \frac{1}{2}x_1 + \frac{3}{2}x_2 & = 1 \\ & x_1, x_3 & \geq 0 \end{array} \qquad \max \quad \begin{array}{l} y_2 \\ y_2 \leq -2 \\ y_1 + 3y_2 = 3 \\ y_1 \geq 0 \end{array}$$

2. Dire se il vettore $w = (1, \frac{1}{2}, \frac{3}{2})$ è combinazione conica o **convessa** dei vettori

$$v_1 = (1, 0, 1) \qquad v_2 = (\frac{1}{2}, \frac{3}{2}, \frac{3}{2}) \qquad v_3 = (2, 0, 3)$$

3. Risolvere con il metodo grafico il problema qui a fianco. Considerare poi il primo vincolo parametrico $2x_1 + x_2 \geq k$, con k reale positivo, e stabilire se esistono valori di k per cui il punto $(3,0)$ è soluzione ottima.

Una soluzione ottima è $x_1 = 0, x_2 = -\frac{3}{2}$ di valore $-\frac{9}{2}$. Per $k = 6$ il punto $(3,0)$ è soluzione ottima.

$$\begin{array}{rcl} \min & x_1 + 3x_2 & \\ & 2x_1 + x_2 \geq -4 & \\ & -x_1 + 2x_2 \geq -3 & \\ & 3x_1 + 5x_2 \leq 31 & \\ & x_1 \geq 0 & \end{array}$$

4. (Solo prova di esonero, non fuori corso) Applicando il metodo di Fourier-Motzkin, risolvere il problema di programmazione lineare qui a fianco esibendo il valore della soluzione ottima (e delle variabili) qualora esista, ovvero classificando il problema come inammissibile o illimitato.

$$\begin{array}{rcl} \max & x_1 - 3x_2 & \\ & 4x_1 + 2x_2 \leq 1 & \\ & -3x_1 + x_3 \leq 2 & \\ & x_i \geq 0 \quad i = 1,2,3 & \end{array}$$

z	x_1	x_2	x_3	\leq	z	x_1	x_2	x_3	\leq	z	x_1	x_2	\leq	z	x_1	\leq
-1	1	-3	0	0	-1	1	-3	0	0	0	0	0	0	-1	0	37/6
1	-1	3	0	0	1	-1	3	0	0	-1	7	0	3/2	-1	0	3/2
0	4	2	0	1	0	4	2	0	1	0	-3	0	2	6	0	3/2
0	-3	0	1	2	0	-3	0	0	2	0	-1	0	0	0	0	11/4
0	-1	0	0	0	0	-1	0	0	0	0	4	0	1	0	0	1
0	0	-1	0	0	0	0	-1	0	0	1	-1	0	0	4	0	1
0	0	0	-1	0												

Il valore minimo di z è $\frac{1}{4}$. Una soluzione ottima è $x_1 = \frac{1}{4}, x_2 = 0, x_3 = \frac{11}{4}$.

5. Mangia sano e vivi meglio

Nel mulino che vorrei la produzione agricola è rigorosamente biologica. In una delle tenute della società, estesa per 100 ettari, si vuole pianificare la produzione del biennio barbabietole, cereali e leguminose con opportuna rotazione. Siano b_i, c_i, l_i e r_i il numero di ettari dedicati alle tre colture e, rispettivamente, posti a riposo nell'anno i (con $i = 1, 2$), $R_b = 60, R_c = 90$ e $R_l = 7$ le rese (quintali per ettaro) delle tre coltivazioni, e $P_b = 30, P_c = 22$ e $P_l = 16$ €/quintale i prezzi medi praticati sul mercato. Si formuli il problema di ripartire le colture in modo da massimizzare il profitto del biennio, tenendo presente che:

- per consentire al terreno di riacquisire i sali azotati, se nell'anno i un'estensione di terra è coltivata a barbabietola o cereali, nell'anno successivo dovrà essere coltivata a leguminose ovvero posta a riposo;
- la terra coltivata a cereali non può eccedere il 10% del terreno complessivamente coltivato (il terreno a riposo si considera non coltivato);

$$\begin{aligned} \max \quad & R_b P_b (b_1 + b_2) + R_c P_c (c_1 + c_2) + R_l P_l (l_1 + l_2) \\ & b_1 + c_1 \leq l_2 + r_2 \\ & b_2 + c_2 \leq l_1 + r_1 \\ & b_i + c_i + l_i + r_i = 100 \\ & 10c_i \leq b_i + c_i + l_i \quad i = 1, 2 \\ & b_i, c_i, l_i, r_i \geq 0 \quad i = 1, 2 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \max \quad & 450(b_1 + b_2) + 495(c_1 + c_2) + 28(l_1 + l_2) \\ & b_1 + c_1 - l_2 + r_2 \leq 0 \\ & b_2 + c_2 - l_1 + r_1 \leq 0 \\ & b_i + c_i + l_i + r_i = 100 \\ & 9c_i - b_i - l_i \leq 0 \quad i = 1, 2 \\ & b_i, c_i, l_i, r_i \geq 0 \quad i = 1, 2 \end{aligned}$$

6. Sì, viaggiare (solo fuori corso, non prova di esonero)

La strada da percorrere è divisa in n tratti lunghi s_1, \dots, s_n , e nel tratto i c'è il limite di velocità v_i . Alcuni tratti sono noiosi, altri panoramici. Devo arrivare entro T ore a destinazione, e vorrei farlo senza violare il codice; però vorrei anche minimizzare il tempo speso nei tratti noiosi. Come formulo il PL?

Supponiamo che i tratti di strada siano $n = 4$, con le lunghezze (km) e i limiti di velocità (km/h) della tabella seguente:

s_1	s_2	s_3	s_4
50	100	80	100
v_1	v_2	v_3	v_4
100	80	120	80

Il tempo a disposizione per percorrere tutto il tragitto è $T = 4$ ore, e i tratti noiosi sono il secondo e il quarto. Quanto tempo toccherà sopportarli in una soluzione ottima? Calcolatelo usando il metodo del simplesso. Suggerimento: servitevi del duale.

$$\min \quad \sum_{i \in N} t_i$$

$$\begin{aligned} v_i t_i &\geq s_i \quad i = 1, \dots, n \\ t_1 + \dots + t_n &= T \\ t_1, \dots, t_n &\geq 0 \end{aligned}$$

$$\min \quad t_2 + t_4$$

$$\begin{aligned} 2t_1 &\geq 1, 4t_2 \geq 5, 3t_3 \geq 2, 4t_4 \geq 5 \\ t_1 + t_2 + t_3 + t_4 &= 4 \\ t_1, \dots, t_4 &\geq 0 \end{aligned}$$

Dal momento che si richiede solo il valore raggiunto all'ottimo dalla funzione obiettivo, per ottenere più facilmente una forma canonica conviene servirsi del duale, che si scrive

$$\begin{aligned} \max \quad & u_1 + 5u_2 + 2u_3 + 5u_4 + 4w - 4z \\ & 2u_1 \quad \quad \quad + w - z \leq 0 \\ & \quad 4u_2 \quad \quad \quad + w - z \leq 1 \\ & \quad \quad 3u_3 \quad \quad \quad + w - z \leq 0 \\ & \quad \quad \quad 4u_4 + w - z \leq 1 \\ & u_1, \dots, u_4, w, z \geq 0 \end{aligned}$$

Indicando con y_i le variabili di slack si ha quindi la tabella canonica

u_1	u_2	u_3	u_4	w	z	y_1	y_2	y_3	y_4	
1	5	2	5	4	-4	0	0	0	0	0
2	0	0	0	1	-1	1	0	0	0	0
0	4	0	0	1	-1	0	1	0	0	1
0	0	3	0	1	-1	0	0	1	0	0
0	0	0	4	1	-1	0	0	0	1	1

Iterazioni successive dell'operazione di pivot forniscono

u_1	u_2	u_3	u_4	w	z	y_1	y_2	y_3	y_4	
1	0	2	5	$\frac{11}{4}$	$-\frac{11}{4}$	0	$-\frac{5}{4}$	0	0	$-\frac{5}{4}$
2	0	0	0	1	-1	1	0	0	0	0
0	1	0	0	$\frac{1}{4}$	$-\frac{1}{4}$	0	$\frac{1}{4}$	0	0	$\frac{1}{4}$
0	0	3	0	1	-1	0	0	1	0	0
0	0	0	4	1	-1	0	0	0	1	1

u_1	u_2	u_3	u_4	w	z	y_1	y_2	y_3	y_4	
1	0	2	0	$\frac{3}{2}$	$-\frac{3}{2}$	0	$-\frac{5}{4}$	0	$-\frac{5}{4}$	$-\frac{5}{2}$
2	0	0	0	1	-1	1	0	0	0	0
0	1	0	0	$\frac{1}{4}$	$-\frac{1}{4}$	0	$\frac{1}{4}$	0	0	$\frac{1}{4}$
0	0	3	0	1	-1	0	0	1	0	0
0	0	0	1	$\frac{1}{4}$	$-\frac{1}{4}$	0	0	0	$\frac{1}{4}$	$\frac{1}{4}$

u_1	u_2	u_3	u_4	w	z	y_1	y_2	y_3	y_4	
1	0	0	0	$\frac{5}{6}$	$-\frac{5}{6}$	0	$-\frac{5}{4}$	$-\frac{2}{3}$	$-\frac{5}{4}$	$-\frac{5}{2}$
2	0	0	0	1	-1	1	0	0	0	0
0	1	0	0	$\frac{1}{4}$	$-\frac{1}{4}$	0	$\frac{1}{4}$	0	0	$\frac{1}{4}$
0	0	1	0	$\frac{1}{3}$	$-\frac{1}{3}$	0	0	$\frac{1}{3}$	0	0
0	0	0	1	$\frac{1}{4}$	$-\frac{1}{4}$	0	0	0	$\frac{1}{4}$	$\frac{1}{4}$

u_1	u_2	u_3	u_4	w	z	y_1	y_2	y_3	y_4	
0	0	0	0	$\frac{1}{3}$	$-\frac{1}{3}$	0	$-\frac{5}{4}$	$-\frac{2}{3}$	$-\frac{5}{4}$	$-\frac{5}{2}$
1	0	0	0	$\frac{1}{2}$	$-\frac{1}{2}$	$\frac{1}{2}$	0	0	0	0
0	1	0	0	$\frac{1}{4}$	$-\frac{1}{4}$	0	$\frac{1}{4}$	0	0	$\frac{1}{4}$
0	0	1	0	$\frac{1}{3}$	$-\frac{1}{3}$	0	0	$\frac{1}{3}$	0	0
0	0	0	1	$\frac{1}{4}$	$-\frac{1}{4}$	0	0	0	$\frac{1}{4}$	$\frac{1}{4}$

u_1	u_2	u_3	u_4	w	z	y_1	y_2	y_3	y_4	
0	$-\frac{1}{3}$	0	0	0	0	0	$-\frac{19}{12}$	$-\frac{2}{3}$	$-\frac{5}{4}$	$-\frac{17}{6}$
1	0	0	0	$\frac{1}{2}$	$-\frac{1}{2}$	$\frac{1}{2}$	0	0	0	0
0	1	0	0	1	-1	0	1	0	0	1
0	0	1	0	$\frac{1}{3}$	$-\frac{1}{3}$	0	0	$\frac{1}{3}$	0	0
0	0	0	1	$\frac{1}{4}$	$-\frac{1}{4}$	0	0	0	$\frac{1}{4}$	$\frac{1}{4}$

Nella migliore delle ipotesi i tratti noiosi verranno dunque inflitti al povero guidatore per 170 minuti, vale a dire 2 ore e 50.