

TAOP52/TEN1
OPTIMERINGSLÄRA GRUNDKURS för I och II

Datum: 25:e oktober 2017
Tid: 08.00–12.00
Hjälpmedel: 1 st handskrivet A4 (fram- och baksida).
Antal uppgifter: 5
Uppgifterna är inte ordnade efter svårighetsgrad.
Varje uppgift kan ge 3 – 5 poäng.
Totalt finns 21 poäng.
För godkänt krävs 8 poäng.
Examinator: Nils-Hassan Quttineh / Oleg Burdakov
Jourhavande lärare: Oleg Burdakov 013-28 14 73
Resultat meddelas per e-post

Tentamensinstruktioner

När Du löser uppgifterna

*Redovisa Dina beräkningar och Din lösningsmetodik noga.
Motivera alla påståenden Du gör.
Använd alltid de standardmetoder som genomgått på föreläsningar och lektioner.*

*Skriv endast på ena sidan av lösningsbladen. Använd inte rödpenna.
Behandla ej fler än en huvuduppgift på varje blad.*

Vid skrivningens slut

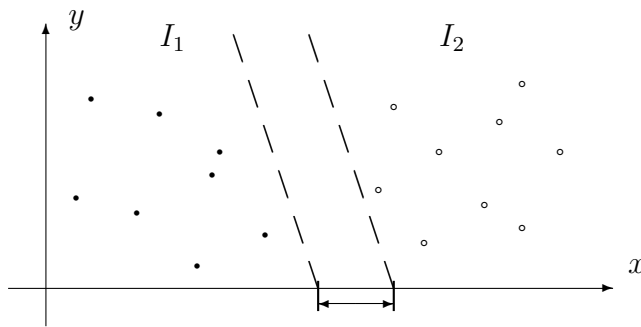
*Sortera Dina lösningsblad i uppgiftsordning.
Markera på omslaget de uppgifter Du behandlat.
Kontrollräkna antalet inlämnade blad och fyll i antalet på omslaget.*

Uppgift 1.

Två fristående problem att modellera denna gång, dock på samma tema.

- a) Givet ett antal punkter med givna koordinater (\bar{x}_i, \bar{y}_i) som är uppdelade i två mängder I_1 och I_2 , se bilden nedan för ett exempel, bestäm två parallella linjer som:

1. har formen $a_1x + a_2y = b$, där $a_1, a_2 \geq 0$ och $a_1 + a_2 = 1$.
2. delar av xy-planet så att de två mängderna är skilda åt.
3. befinner sig på så stort avstånd från varandra som möjligt.

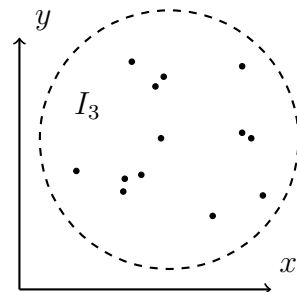


De två linjerna kommer att ha olika värden på b och avståndet mellan linjerna definieras som skillnaden mellan det största och det minsta av dessa värden.

Skriv ner tydliga variabeldefinitioner och ge en linjär optimeringsmodell som löser detta problem. (2p)

- b) Givet en mängd av punkter (\bar{x}_i, \bar{y}_i) , där $i \in I_3$, bestäm en cirkel som:

1. innesluter samtliga punkter i mängden.
2. har en så liten radie som möjligt.



Skriv ner tydliga variabeldefinitioner och ge en optimeringsmodell som löser detta problem. (2p)

Uppgift 2.

Betrakta följande linjära optimeringsproblem.

$$\begin{aligned} \max \quad z &= -2x_1 + 4x_2 \\ \text{då} \quad x_1 + x_2 &\leq 5 & (1) \\ -2x_1 + x_2 &\leq 2 & (2) \\ x_1, x_2 &\geq 0 \end{aligned}$$

- a) Bestäm problemets optimallösning med hjälp av simplexmetoden, och ange den sekvens av tillåtna baslösningar som erhålls. **(1p)**
- b) Teckna det duala problemet och illustrera det grafiskt. **(1p)**
- c) För den sekvens av baslösningar som erhöles i primalen, bestäm motsvarande duala baslösningar genom att använd komplementvillkoren.
Illustrera även grafiskt hur man rör sig mellan dessa baslösningar i dualen. **(2p)**
- d) Antag att man lägger till ett krav på dual-variablerna, att $2v_1 + v_2 \geq c_3$.
- Vad svarar detta krav mot i det primala problemet?
- Vilket krav får man på c_3 för att optimalitetsvillkoren för LP-problem fortfarande ska vara uppfyllda i den nuvarande optimallösningen? **(1p)**
-

Uppgift 3.

Betrakta optimeringsproblemet

$$\begin{aligned} \max \quad & z = 15x_1 + 12x_2 + 20x_3 \\ \text{då} \quad & 3x_1 + 2x_2 + 5x_3 \leq 49 \\ & x_1 + x_2 + x_3 \leq 12 \\ & x_3 \leq 5 \\ & x_1, x_2, x_3 \geq 0 \end{aligned}$$

som med slackvariablerna s_1 , s_2 och s_3 har följande optimaltablå.

bas	z	x_1	x_2	x_3	s_1	s_2	s_3	\bar{b}
z	1	0	3	0	0	15	5	205
x_3	0	0	0	1	0	0	1	5
s_1	0	0	-1	0	1	-3	-2	3
x_1	0	1	1	0	0	1	-1	7

- a) Bestäm intervallet för högerledet b_2 inom vilket den aktuella baslösningen är fortsatt optimal. **(1p)**
- b) Bestäm intervallet för målfunktionskoefficienten c_3 inom vilket den aktuella baslösningen är fortsatt optimal. Vad kan man förutsäga om det optimala målfunktionsvärdet då värdet på c_3 ändras till 10? **(2p)**
- c) Lös problemet för $c_3 = 10$ utgående från den givna optimaltablån. Stämmer det optimala målfunktionsvärdet med förutsägelsen? **(1p)**
-

Uppgift 4.

Studera följande problem, vars tillåtna område illustreras i figuren nedan.

$$\max \quad f(x) = \frac{1}{2}(x_1 - 2)^4 + x_1x_2 + 2x_2^2 - 4x_2$$

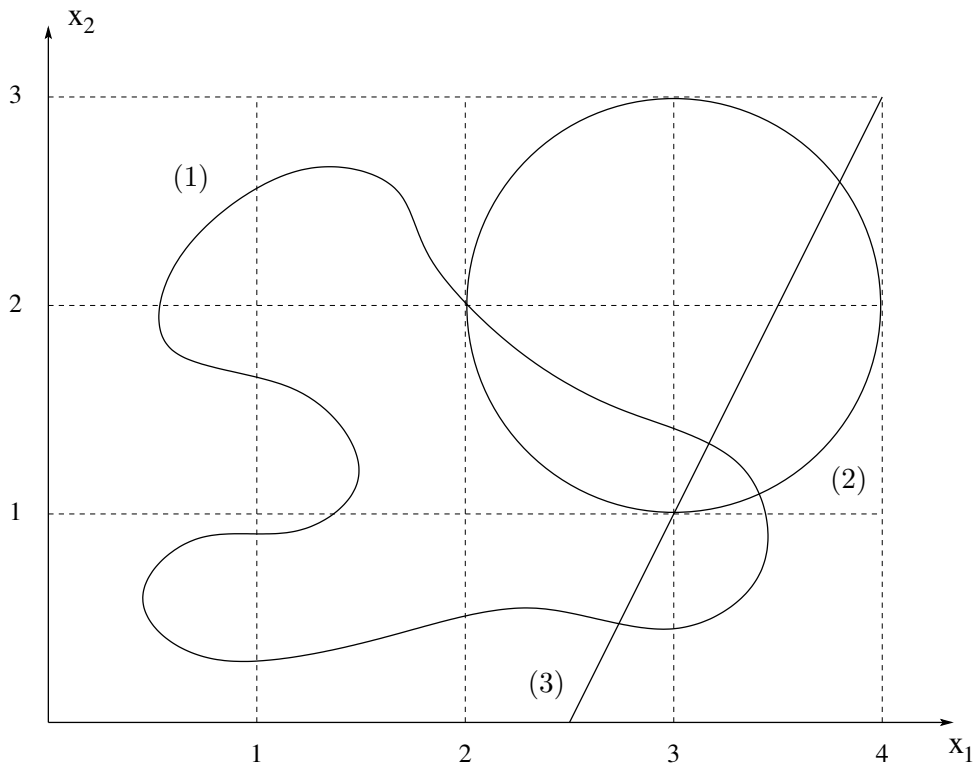
$$\text{då} \quad g_1(x) \leq b \quad (1)$$

$$g_2(x) = (x_1 - 3)^2 + (x_2 - 2)^2 \geq 1 \quad (2)$$

$$g_3(x) = 2x_1 - x_2 \leq 5 \quad (3)$$

Det exakta utseendet på funktionen $g_1(x)$ är okänt, men vi har följande information:

- För punkten $\bar{x} = (2, 2)^T$ gäller att $g_1(\bar{x}) = b$ och $\nabla g_1(\bar{x}) = (1, 1)^T$.
- För punkten $\hat{x} = (3, 1)^T$ gäller att $g_1(\hat{x}) < b$ och $\nabla g_1(\hat{x}) = (2, 1)^T$.



- Teckna KKT-villkoren för problemet. (1p)
- Avgör algebraiskt om punkten $\bar{x} = (2, 2)^T$ uppfyller KKT-villkoren. (1p)
- Givet informationen ovan, går det att avgöra om punkten $\hat{x} = (3, 1)^T$ uppfyller KKT-villkoren? Om ja, avgör om \hat{x} uppfyller KKT-villkoren, om nej, motivera vilken information som saknas. (1p)
- Är problemet konvext? Visa eller motbevisa matematiskt. (1p)

Uppgift 5.

Lite gott och blandat, uppgifterna är helt fristående. Motivera svaren noggrant!

- a) Är följande problem konvext? Visa eller motbevisa matematiskt.

$$\min f(x) = \frac{1}{2}x_1^2 - x_1x_2 + x_2^2 - 2x_1 + 3x_2$$

$$\text{då} \quad (x_1 - 3)^2 - x_2 \leq 2 \quad (1)$$

$$x_1 - x_2^2 \geq 1 \quad (2)$$

$$2x_1 + 3x_2 \leq 6 \quad (3)$$

(1p)

- b) Betrakta problemet att minimera $f(x) = x_1^2 - 2x_1x_2 + 2x_2^2 - x_1 - 2x_2$ med startpunkt $\bar{x} = (1, 1)^T$. Utför två iterationer med Brantaste lutningsmetoden. (1p)

- c) Betrakta funktionen $f(x) = x_1^2x_2$. För vilka punkter $x \in \mathbb{R}^2$ blir sökriktningen i Newtons metod en descentriktning? (1p)

- d) Antag att man använder en sökmetod för obegränsad optimering, till exempel Newtons modifierade metod, och önskar minimera en icke-linjär funktion. Givet en punkt och en sökriktning vill man nu bestämma den optimala steglängden t längs den givna sökriktningen med hjälp av intervallhalvering.

Om $f(t) = \frac{1}{4}t^4 - t^3 + 2t^2 - 8t + 3$, är det då sant att $t^* \in [0, 2]$? (1p)