

Wichtige Themen

- Grundbegriffe
- Grundeigenschaften

① Was ist Optimierung

Sei $f: M \rightarrow \mathbb{R}$

$$\min / \max \{ f(x) \mid x \in M \}$$

* Lineare Optimierung

f linear, d.h. $f(x) = \langle c, x \rangle; c \in \mathbb{R}^n$

$$M = \{ x \mid g_i(x) \leq b, i=1, \dots, m \} \quad g_i(x) := \langle A_i, x \rangle$$

↑ konv. Polyeder - Def.

* extremaler Pkt (Ecke) - Def.

- Eigenschaften

Echar.

Lemma 2: $x \in M$ - ext. $\Leftrightarrow \nexists y (y \in M \wedge y \neq x \wedge$

Beweisidee: (\rightarrow) Annahme $\rightarrow \begin{matrix} I(y) \geq I(x) \\ \downarrow \\ (F \text{ alle}) \end{matrix}$

(\leftarrow) Annahme \downarrow

Lemma 3: $M \neq \emptyset$, M - q Polyeder

M besitzt Extremalpkt $\Leftrightarrow M$ enthält keine Ger.

Beweisidee: (\rightarrow) Annahme

(\leftarrow) konstruktiv:

2 Pkte mit $\left. \begin{matrix} \text{gleichen} \\ \text{aktiven} \end{matrix} \right\}$ Restw. (max.) ...

Satz 1:

- Satz 1: (1) M -konv. Polyeder
 (2) S -Lsgmenge der LOA $\text{min } \{ \langle c, x \rangle \mid x \in M \}$
 (3) M besitzt mind. einen Extrempunkt
 (4) $S \neq \emptyset$

$\Rightarrow \exists \bar{x} (\bar{x} \in S \wedge \bar{x}$ -extremal in M).

Beweisidee: Wir beweisen gar mehr:

$\exists \bar{x} (\bar{x}$ -extremal in $S \wedge \bar{x}$ -extremal in M):

1. Schritt: S -konv. Pol. und \bar{x} -Eckv. S

2. Schritt: \bar{x} -Eckv. M (Annahme!)

\hookrightarrow Bedeutung des Satzes \rightarrow Motivation!

② **Basismatrix, Nichtbasismatrix, BV, NBV, Basispt \bar{x} zur BM A_B ; zul. BP.**

$$\left. \begin{array}{l} \bar{x}_j = 0 \quad \forall j \in \mathcal{N} \\ A\bar{x} = b \quad \text{bzw. } A_{\mathcal{K}} \cdot (\bar{x}_{\mathcal{K}})_{\text{ReB}} = b \end{array} \right\}$$

Satz 2 (Charakt.) M -konv. Polyeder in Gl.-form.

\bar{x} -extremal in $M \iff \bar{x}$ zul. BP zu A .

Beweisidee: (\leftarrow) Annahme

(\rightarrow) $\bar{N} := \{j \mid \bar{x}_j > 0\}$

$$A = \left(\begin{array}{c|c|c|c|c} | & | & \dots & | & \dots & | \end{array} \right)$$

\bar{N} -lin. unabh.

\rightarrow ergänzen zur Basismatrix $B \Rightarrow A_B$ hat \bar{x} als BP!

- 3 -

③ * Mehrdeutigkeit der Lsg ($\exists d_{0j}=0$ in der Opt. Tab.)

Seien $\bar{x}_1, \dots, \bar{x}_k$ BP und Lösung

$$\hookrightarrow \bar{x} = \sum_1^k \lambda_i \bar{x}_i \text{ und } \lambda_i \geq 0 \text{ f\"ur } \sum_1^k \lambda_i = 1$$

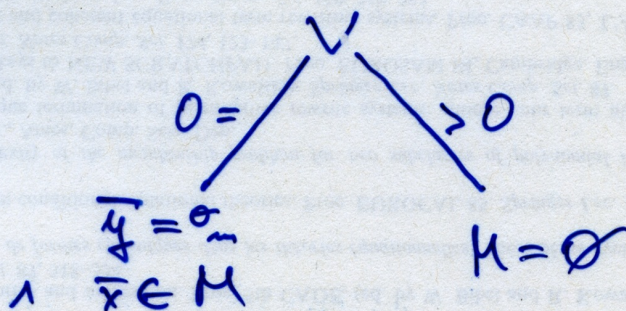
* Hilfsaufgabe: $M \neq \emptyset$?

Haben (P) $\max \{ \langle c, x \rangle \mid Ax = b, x \geq 0 \}$

$$\hookrightarrow Ax + Ey = b, \quad x, y \geq 0$$

$$\hookrightarrow (HA) \min \left\{ \sum_1^m y_i \mid Ax + Ey = b; x, y \geq 0 \right\}$$

$\hookrightarrow (HA)$ immer lösbar und Lsg \underline{v} :



* Lex; topographische SM

- warum notwendig?

- warum funktioniert sie immer?

④ Dualität

* Def. 1: $\max \{ \langle c, x \rangle \mid Ax \leq b, x \geq 0 \}$

Def. 2: $\max \{ \langle c, x \rangle \mid Ax = b, x \geq 0 \}$

Def. 3: $\max \{ \langle c, x \rangle \mid \begin{matrix} t_1 x = b_1 \\ t_2 x \leq b_2 \end{matrix}, x \geq 0 \}$

↳ Äquivalenz

Eigenschaften: (P) lösbar \Leftrightarrow (D) lösbar und $V(P) = V(D)$.

Bedeutung: (1) $x \in M, u \in D$

↳ $\langle c, x \rangle \leq v \leq \langle b, u \rangle \Leftrightarrow v - \langle c, x \rangle \leq \underbrace{\langle b, u \rangle - \langle c, x \rangle}_{\text{Güted. Abzug}}$

(2) Duale SM \rightarrow • Nachoptimieren

* Gomory-Schnitt-Berechnung • ganzzahlige Opt. \downarrow

⑤ 1-par. Optimierung

* Def: $P(t) = \max \{ \langle c(t), x \rangle \mid Ax = b, x \geq 0 \}$

* Lösungs idee

* endlich viel charakt. Pkte - wann?

⑥ Transportaufgabe

* Def. $\begin{cases} \text{nicht formal} \\ \text{formal} \end{cases}$

$$\text{im } \{ \langle c, x \rangle \mid \begin{array}{l} \sum_j x_{ij} = b_j \quad v_j \\ \sum_i x_{ij} = a_i \quad v_i \\ x_{ij} \geq 0 \end{array} \}$$

* TA (kl.) - immer lösbar - warum?

$$M_T \neq \emptyset$$

ZF max beschr.

* lösen die Dual TA

$$\max \{ \langle a, u \rangle + \langle b, v \rangle \mid u_i + v_j \leq c_{ij} \}$$

* Optimierungskriterium (Charakt.-satz -)
 Beweissche

- Verbessern v. TP \rightarrow Zyklus

* Variationen der kl. TA

- Überproduktion

- Unterproduktion

- Streckenspernung

- Kapazitätsbeschr. \Rightarrow (Char. satz -)
 Beweissche

7

Spieltheorie

- * Def:
 - Spiel
 - Gewinn fkt
 - Situation
 - annehmbare Situation
 - GGS \hookrightarrow (optimale Str.!))
 - antagonistische Spiele

* Eigenschaften v. antag. Spielen

• Charakterisierung

$$(s_1, s_2) \text{ - GGS} \Leftrightarrow \max_{x \in S_1} f(x, s_2) \leq \min_{y \in S_2} f(s_1, y)$$

* Gemischte Erweiterung Γ^*

Satz: Γ^* besitzt immer eine GGS.

Beweisidee: $g_1(p) := \min_{q \in Q} \langle p, Aq \rangle$ garantierter min. Gewinn für Sp. 1.

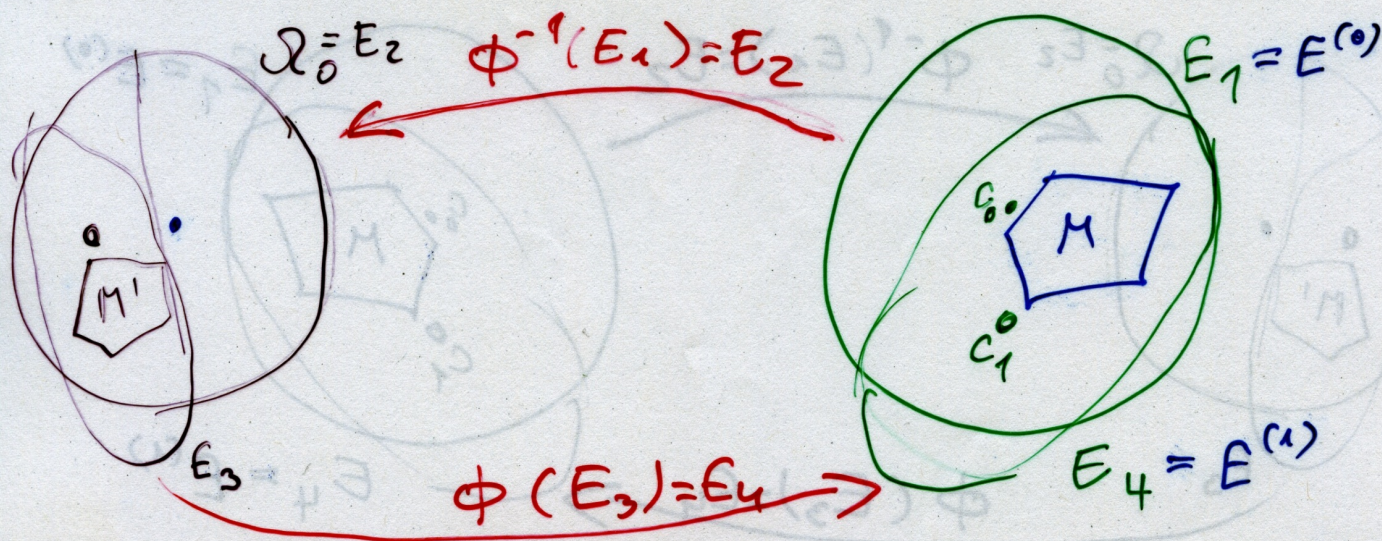
$g_2(q) := \max_{p \in P} \langle p, Aq \rangle$ garantierter maximaler Verlust für Sp. 2

Suchen

$$\max_{p \in P} g_1(p) \quad \text{und} \quad \min_{q \in Q} g_2(q)$$

- LOA's
- besitzen immer eine Lsg
- zueinander dual

⑧ Ellipsoiden-Verfahren (Idee).



$E^{(0)}, E^{(1)}, E^{(2)}, \dots$ mit $\lambda(E^{(0)}) \geq \dots \geq \lambda(K)$
 c_0, c_1, c_2, \dots

$(\lambda(E^{(i)}))_{i \in \mathbb{N}}$ ist eine Nullfolge

\hookrightarrow nach endl. viel Schritten bricht sie ab.
 polyn. besch.