

Linearno parametarsko programiranje

Linearnim programiranjem rešavaju se problemi u kojima se postavljaju zahtevi da se odredi minimalna ili maksimalna vrednost jedne veličine, pri unapred datim ograničavajućim uslovima. Imajući u vidu prirodu ekonomske delatnosti, jasno je da mnogi njeni problemi mogu biti rešavani linearnim programiranjem. Rešenje koje zadovoljava postavljene zahteve u pogledu kriterijuma i ograničavajućih uslova nazivamo optimalnim rešenjem. Jedan od uslova rešivosti zadatka linearnog programiranja je nepromenljivost parametara bilo u funkciji kriterijuma ili u ograničavajućim uslovima. Međutim, pod uticajem različitih faktora koji deluju u realnom svetu, jasno je da se parametri menjaju tokom vremena. Prvi radovi iz problematike rešavanja ovakvih problema pojavili su se sredinom 50-tih godina 20. veka. Na bazi variranja parametara modela linearnog programiranja formirana je posebna oblast – parametarsko programiranje. Neka su $c(t)$ i $b(t)$ vektori funkcije kriterijuma i ograničenja koji zavise od promenljive t , i neka je $A(t)$ strukturalna matrica. Model linearnog parametarskog programiranja onda možemo postaviti na sledeći način:

$$\max Z(t) = c(t) \cdot x$$

$$A(t) \cdot x \leq b(t)$$

$$x \geq 0$$

Variranje promenljive t može biti definisano na čitavoj realnoj osi ili na jednom njenom delu.

Linearna zavisnost vektora funkcije kriterijuma od parametra t

Ukoliko posmatramo slučaj variranja samo vektora u funkciji kriterijuma, model (1) postaje:

$$(2) \max Z(t) = (c + t \cdot c') \cdot x$$

$$A \cdot x \leq b$$

$$x \geq 0$$

gde su vektor ograničenja b i matrica A fiksni. Promenljiva t varira na čitavoj t -osi.

Grafička interpretacija modela

Problem linearnog programiranja sa variranjem vektora u funkciji kriterijuma u zavisnosti od parametra t moguće je predstaviti i grafički. Pretpostavimo model:

$$\max Z(t) = (c_1 + c_1(t))x_1 + (c_2 + c_2(t))x_2$$

$$a_{11}x_1 + a_{12}x_2 \leq b_1$$

$$a_{21}x_1 + a_{22}x_2 \leq b_2$$

.....

$$a_{m1}x_1 + a_{m2}x_2 \leq b_m$$

$$x_1, x_2 \geq 0$$

Ograničenja modela definišu poligon mogućih rešenja ABCDEF u ravni $x_1 \times x_2$, kao što je predstavljeno na slici.

Neka je za $t=t_1$ dobijena optimalna vrednost u tački D sa optimalnom bazom (1 i rešenjem x^*). Funkcija kriterijuma za $Z(t_1)=0$ predstavlja pravu koja prolazi kroz koordinatni početak. Prava paralelna toj pravoj tangira oblast ograničenja u tački D. Međutim, moguće je da postoji još vrednosti parametra t takvih da tačka D predstavlja optimalno rešenje modela. Skup svih funkcija kriterijuma sa različitim vrednostima parametra t , ali takvih da je tačka D za svaku od njih optimalno rešenje čine pramen pravih koje prolaze kroz koordinatni početak. Prave $Z(t_1)=0$ i $Z(t_1)=0$ paralelne su sa pravama DE i CD, i predstavljaju granične prave iz pramena. Tačka D je optimalno rešenje modela samo za vrednosti iz intervala (t_1, t_1) . Za sve vrednosti parametra t van tog intervala tačka D nije optimalna. Za granične vrednosti $t=t_1$ i $t=t_1$ postoje dve optimalne baze, tj. rešenja leže na stranicama poligona DE, odnosno CD.

----- OSTATAK TEKSTA NIJE PRIKAZAN. CEO RAD MOŽETE PREUZETI NA SAJTU. -----

www.maturskiradovi.net

MOŽETE NAS KONTAKTIRATI NA E-MAIL: maturskiradovi.net@gmail.com