

# Introduzione alla ricerca operativa

## Problemi e modelli

Giandomenico Mastroeni

TFA  
Anno Accademico 2012-13

- Problema reale
- Definizione del modello matematico
- Algoritmo risolutivo
- Analisi dei risultati

# Il problema reale

## Reperimento dei dati

Il problema reale, deve essere caratterizzato dalla possibilità di reperire dati sufficientemente corretti ed esaustivi per la formulazione di un opportuno modello matematico.

## Definizione degli obiettivi

Ad esempio, la massimizzazione dei profitti in un problema di produzione

## Definizione dei vincoli

La quantità di risorse a disposizione

## Modelli deterministici

I dati del problema sono valori certi

## Modelli probabilistici

I dati sono caratterizzati da una distribuzione di probabilita'

Il modello matematico viene formulato a partire da un insieme di ipotesi sul problema reale che devono essere adeguatamente motivate. Tali ipotesi costituiscono i limiti del modello studiato e devono essere sempre tenute in considerazione, in particolar modo nell'analisi dei risultati ottenuti.

## Problemi di ottimizzazione vincolata

Determinazione del massimo o del minimo di una funzione

$$\min(\max) f(x) \quad x \in R$$

## Sistemi di equazioni lineari e non lineari

## Modelli basati sui grafi

## Strumenti matematici

- Calcolo differenziale
- Teoria dei grafi
- Algebra delle matrici

- Un algoritmo e' una sequenza di istruzioni univocamente determinate che portino in un tempo limitato ad una soluzione del problema o ad una sua opportuna approssimazione.
- Un algoritmo determina una particolare soluzione e non necessariamente tutto l'insieme delle possibili soluzioni.
- Gli algoritmi piu' comuni sono quelli iterativi mediante i quali viene generata una successione di punti convergente ad una soluzione ottimale del problema.

La ricaduta dei risultati ottenuti sulla formulazione del problema reale (feedback) e' di fondamentale importanza: riesaminando la formulazione del problema e confrontandola con il modello si possono evidenziare eventuali incongruenze o lacune sui dati utilizzati.

Un ulteriore esame della validita' del modello puo' essere effettuato variando i parametri di input e controllando se l'output e' compatibile con tali variazioni: tale esame e' particolarmente efficace quando vengano assegnati ai parametri valori prossimi agli estremi del loro intervallo di variazione.

# Problemi di ottimizzazione

Nella sua forma piu' generale un problema di ottimizzazione scalare in  $\mathbb{R}^n$  consiste nel determinare un punto  $x \in R \subseteq X$  che renda minimo (o massimo) il valore di una funzione  $f : X \rightarrow \mathbb{R}$ , ove  $X$  e' un opportuno spazio. Tale problema viene indicato con la notazione

$$\min_{x \in R} (\max) f(x). \quad (1)$$

Dalla relazione

$$\max_{x \in R} f(x) = - \min_{x \in R} (-f(x)),$$

segue che il problema della ricerca del massimo di una funzione puo' essere ricondotto a quello della ricerca del minimo.

## Osservazione

Se  $R = X$ , il problema (1) si dice non vincolato. Se  $X$  e' uno spazio topologico e  $R$  e' un insieme aperto, si conviene considerare il problema (1) non vincolato.



## Definizione

(i)  $\bar{x} \in R$  e' detto punto di minimo globale se

$$f(\bar{x}) \leq f(x), \quad \forall x \in R.$$

(ii)  $\bar{x} \in R$  e' detto punto di minimo locale se

$$f(\bar{x}) \leq f(x), \quad \forall x \in R \cap V(\bar{x}),$$

ove  $V(\bar{x})$  e' un intorno di  $\bar{x}$ .

## Osservazione

Si noti che la definizione di punto di minimo locale richiede che sullo spazio  $X$  sia definita una topologia.

# Problemi di programmazione matematica

Un problema di programmazione matematica è un problema di ottimizzazione nel quale alcuni vincoli sono espressi mediante funzioni, ossia, l'insieme  $R$  è definito nella forma

$$R := \{x \in X : g_i(x) \leq 0, i = 1, \dots, p, h_j(x) = 0, j = 1, \dots, m\},$$

ove  $g : X \rightarrow \mathbb{R}^p$ ,  $h : X \rightarrow \mathbb{R}^m$ . Useremo la notazione:

$$g(x) := (g_1(x), \dots, g_p(x)), \quad h(x) := (h_1(x), \dots, h_m(x)).$$

## Definizione

Si definisce problema di programmazione matematica, il problema:

$$\min_{x \in R} f(x) \tag{2}$$

ove  $R := \{x \in X : g(x) \leq 0, h(x) = 0, \}$ .

La funzione  $f$  viene anche detta funzione obiettivo mentre  $g$  ed  $h$  sono dette funzioni vincolari.

A seconda delle proprietà della funzione obiettivo, delle funzioni vincolari e dell'insieme  $X$ , si distinguono varie classi di problemi di programmazione matematica.

Nel caso in cui le funzioni siano lineari ed  $X = \mathbb{R}^n$ , (2) è detto problema di programmazione lineare le cui formulazioni standard sono della forma:

$$\begin{cases} \min \langle c, x \rangle \\ Ax = b, \quad (Ax \leq b) \\ x \geq 0 \end{cases}$$

ove  $c \in \mathbb{R}^n$ ,  $A \in \mathbb{R}^{m \times n}$ ,  $b \in \mathbb{R}^m$ .

### Osservazione

Mediante opportune trasformazioni, è possibile ricondursi ad una qualsiasi delle precedenti formulazioni.

# Un problema di programmazione dei trasporti

Siano dati un insieme  $A_1, A_2, \dots, A_m$  di origini nelle quali è disponibile la quantità  $a_1, a_2, \dots, a_m$  di un materiale omogeneo che si desidera trasportare nelle destinazioni  $B_1, B_2, \dots, B_n$  che hanno capacità di ricezione di una quantità pari a  $b_1, b_2, \dots, b_n$ , rispettivamente.

## Problema

Detto  $c_{ij}$  il costo unitario di trasporto dall'origine  $A_i$  alla destinazione  $B_j$ ,  $i = 1, \dots, m, j = 1, \dots, n$ , si intende formulare un problema di programmazione lineare per la minimizzazione del costo totale di trasporto del materiale disponibile nelle origini  $A_i$  alle destinazioni  $B_j$ .

Facciamo dapprima l'ulteriore ipotesi:

$$\sum_{i=1}^m a_i = \sum_{j=1}^n b_j \quad (A1)$$

(Vedremo in seguito che l'ipotesi (A1) non risulterà essere restrittiva).  
Dette  $x_{ij}$  le variabili che rappresentano la quantità di materiale da trasportare dall'origine  $A_i$  alla destinazione  $B_j$ ,  $i = 1, \dots, m$ ,  $j = 1, \dots, n$ , il problema di programmazione dei trasporti può essere formulato nel modo seguente:

$$\left\{ \begin{array}{l} \min \sum_{i=1}^m \sum_{j=1}^n c_{ij} x_{ij} \\ \sum_{j=1}^n x_{ij} = a_i, \quad i = 1, \dots, m \\ \sum_{i=1}^m x_{ij} = b_j, \quad j = 1, \dots, n \\ x_{ij} \geq 0, \quad i = 1, \dots, m, \quad j = 1, \dots, n \end{array} \right. \quad (3)$$

Nel caso in cui la (A1) non fosse verificata e valesse la relazione:

$$\sum_{i=1}^m a_i < \sum_{j=1}^n b_j,$$

e' possibile ricondursi alla precedente formulazione introducendo una origine fittizia  $A_{m+1}$  avente disponibilita'  $a_{m+1} := \sum_{j=1}^n b_j - \sum_{i=1}^m a_i$ , e definendo  $c_{m+1,j} := 0, j = 1, \dots, n$ .

In modo analogo, se valesse la relazione:

$$\sum_{i=1}^m a_i > \sum_{j=1}^n b_j,$$

e' possibile ricondursi alla precedente formulazione introducendo una destinazione fittizia  $B_{n+1}$  avente capacita' di ricezione pari a  $b_{n+1} := \sum_{i=1}^m a_i - \sum_{j=1}^n b_j$ , e definendo  $c_{i,n+1} := 0, i = 1, \dots, m$ .

Alternativamente, se valesse la relazione:

$$\sum_{i=1}^m a_i < \sum_{j=1}^n b_j,$$

volendo garantire che tutto il materiale presente nelle origini venga trasferito nelle destinazioni (senza che queste vengano saturate), il problema di programmazione dei trasporti puo' essere formulato nel modo seguente:

$$\left\{ \begin{array}{l} \min \sum_{i=1}^m \sum_{j=1}^n c_{ij} x_{ij} \\ \sum_{j=1}^n x_{ij} = a_i, \quad i = 1, \dots, m \\ \sum_{i=1}^m x_{ij} \leq b_j, \quad j = 1, \dots, n \\ x_{ij} \geq 0, \quad i = 1, \dots, m, \quad j = 1, \dots, n \end{array} \right. \quad (4)$$

Analogamente, se valesse la relazione:

$$\sum_{i=1}^m a_i > \sum_{j=1}^n b_j,$$

volendo garantire che il materiale presente nelle origini venga trasferito nelle destinazioni in modo che queste vengano saturate, il problema di programmazione dei trasporti puo' essere formulato nel modo seguente:

$$\left\{ \begin{array}{l} \min \sum_{i=1}^m \sum_{j=1}^n c_{ij} x_{ij} \\ \sum_{j=1}^n x_{ij} \leq a_i, \quad i = 1, \dots, m \\ \sum_{i=1}^m x_{ij} = b_j, \quad j = 1, \dots, n \\ x_{ij} \geq 0, \quad i = 1, \dots, m, \quad j = 1, \dots, n \end{array} \right. \quad (5)$$



# Il problema della dieta

Si consideri un insieme  $C_1, C_2, \dots, C_n$  di  $n$  cibi nei quali sono presenti  $m$  sostanze nutritive  $S_1, S_2, \dots, S_m$ , dei quali sono noti i seguenti dati:

- il costo  $c_j$  del cibo  $C_j$ ,  $j = 1, \dots, n$ ;
- la quantità  $a_{ij}$  di sostanza  $S_i$  presente in un'unità di cibo  $C_j$ ,  $i = 1, \dots, m$ ,  $j = 1, \dots, n$ .
- $b_i$  la quantità minima di sostanza  $S_i$  richiesta dalla dieta,  $i = 1, \dots, m$ .
- Si vuole formulare un problema di programmazione lineare per determinare una dieta di minimo costo che soddisfi l'apporto nutritivo richiesto.

Dette  $x_j$ ,  $j = 1, \dots, n$  le variabili che rappresentano la quantità di cibo  $C_j$  presente nella dieta, il problema può essere formulato nel modo seguente:

$$\min \sum_{j=1}^n c_j x_j \quad \text{s.t.} \quad \sum_{j=1}^n a_{ij} x_j \geq b_i, \quad i = 1, \dots, m \quad x_j \geq 0, \quad j = 1, \dots, n$$

# Un problema di produzione

Si vogliono fabbricare  $n$  prodotti  $P_1, P_2, \dots, P_n$ , avendo a disposizione  $m$  materie prime  $M_1, M_2, \dots, M_m$ , dei quali sono noti i seguenti dati:

- il profitto unitario  $c_j$  relativo alla vendita' del prodotto  $P_j$ ,  $j = 1, \dots, n$ ;
- la quantità'  $a_{ij}$  di materia prima  $M_i$  necessaria per fabbricare un'unita' di prodotto  $P_j$ ,  $i = 1, \dots, m$ ,  $j = 1, \dots, n$ .
- la quantità'  $b_i$  di materia prima  $M_i$  di cui si dispone,  $i = 1, \dots, m$ .

## Problema

Si vuole formulare un problema di programmazione lineare per determinare un piano di produzione che massimizzi il profitto ottenuto.

Dette  $x_j$ ,  $j = 1, \dots, n$  le variabili che rappresentano la quantità di prodotto  $P_j$  che conviene fabbricare, si ha la seguente:

### Formulazione

$$\begin{cases} \max \sum_{j=1}^n c_j x_j \\ \sum_{j=1}^n a_{ij} x_j \leq b_i, \quad i = 1, \dots, m \\ x_j \geq 0, \quad j = 1, \dots, n \end{cases} \quad (6)$$

Definendo

$$c := (c_1, \dots, c_n), \quad x := (x_1, \dots, x_n)^T, \quad A := [a_{ij}]_{\substack{i=1, \dots, m \\ j=1, \dots, n}}, \quad b := (b_1, \dots, b_m)^T,$$

il problema viene formulato nella forma compatta:

$$\begin{cases} \max \langle c, x \rangle \\ Ax \leq b, \\ x \geq 0, \quad x \in \mathbb{R}^n \end{cases} \quad (7)$$

- Una rete sociale identifica la presenza di una relazione tra diverse entita' sociali, dette attori;
- Gli attori non sono necessariamente singole persone ma possono essere gruppi di persone, enti, citta', nazioni, etc.
- Le relazioni possono essere di tipo emozionale, formale, biologico (amicizia, autorita', discendenza) oppure possono esprimere connessioni fisiche (una strada, un ponte) o trasferimenti di risorse.

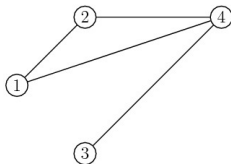
# Rappresentazione dei dati di una rete sociale

- Mediante un grafo
- Sociometrica
- Algebrica

## Esempio

Sia  $N = \{1, 2, 3, 4\}$  l'insieme di 4 bambini di cui si considera la relazione di amicizia.

Rappresentazione grafica



## Rappresentazione sociometrica

$$X := \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

## Rappresentazione algebrica

$x_{ij} = 1$  identifica la presenza di una relazione tra il bambino  $i$  e il bambino  $j$ .

$$x_{12} = 1, x_{14} = 1, x_{24} = 1, x_{34} = 1$$

