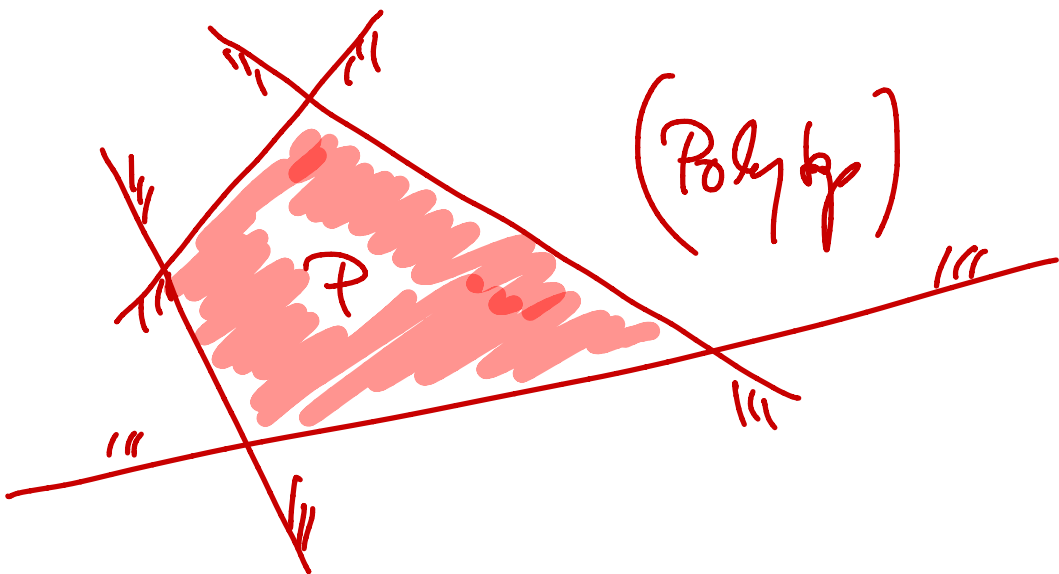
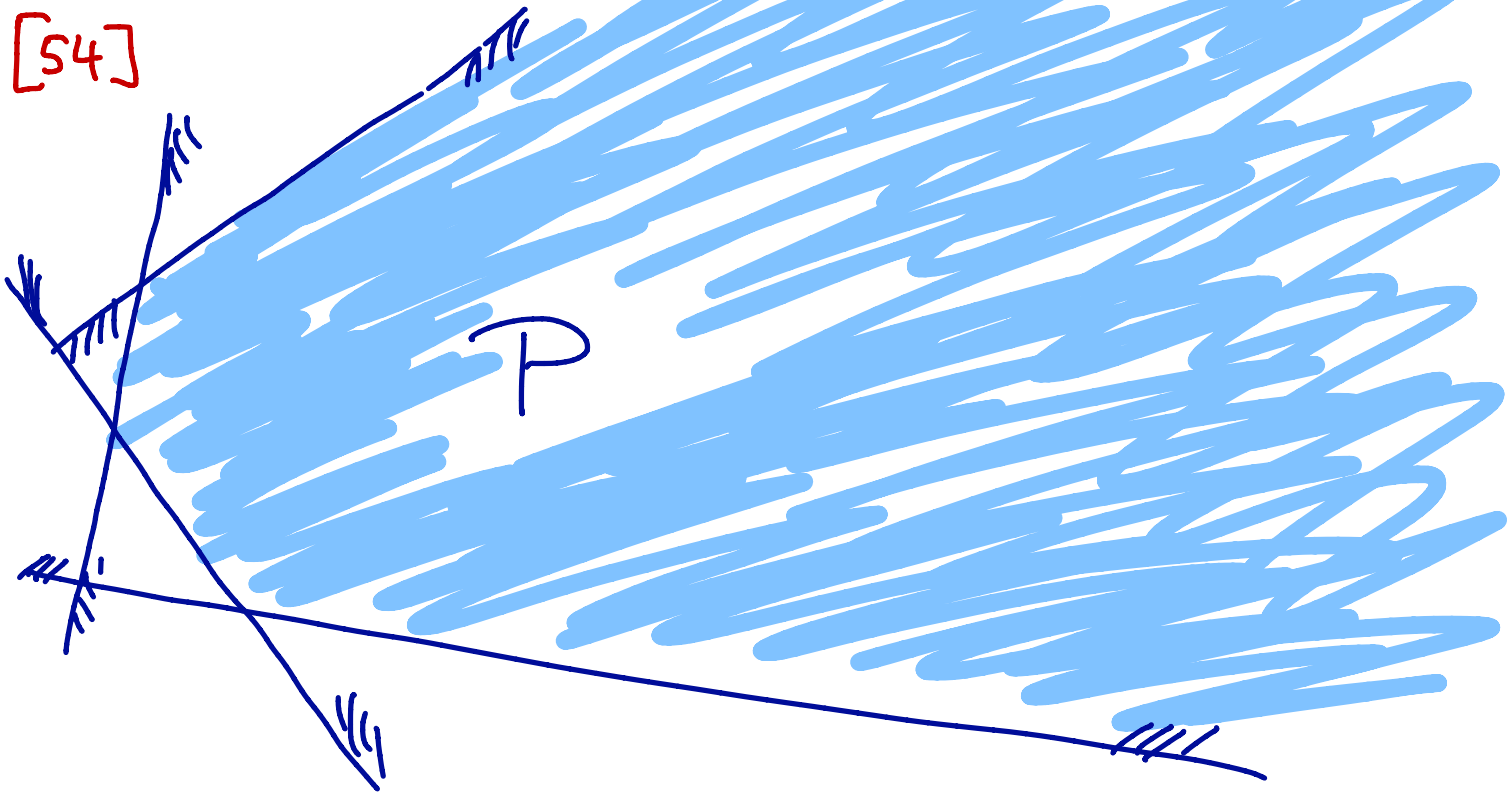
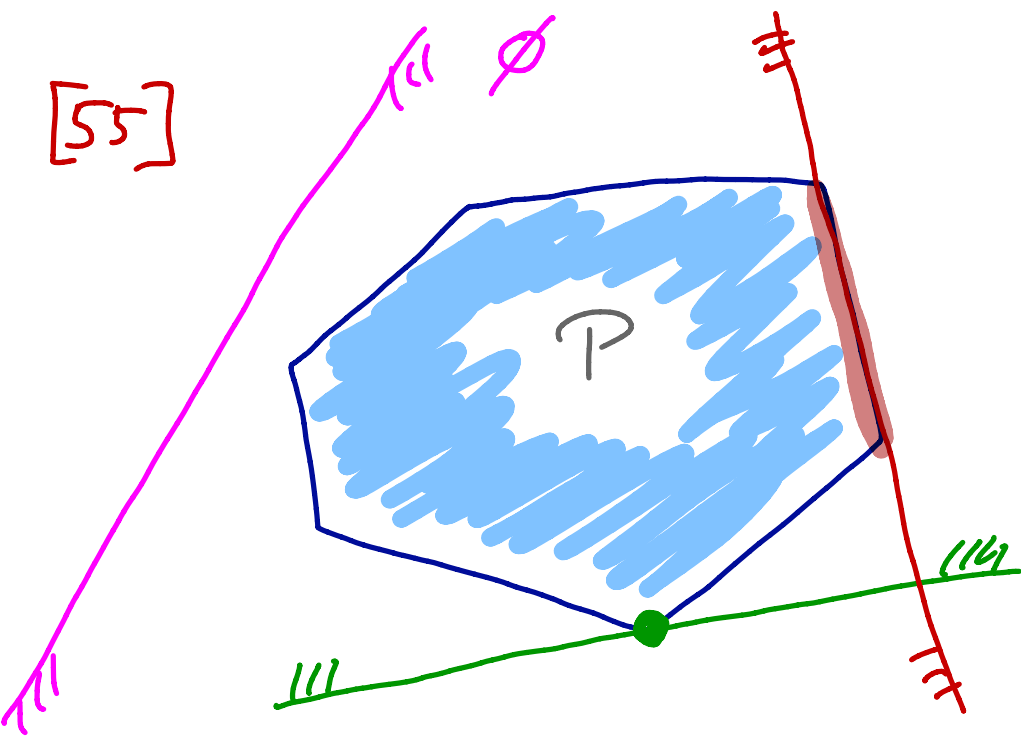


Mod 26.6.17 [12]

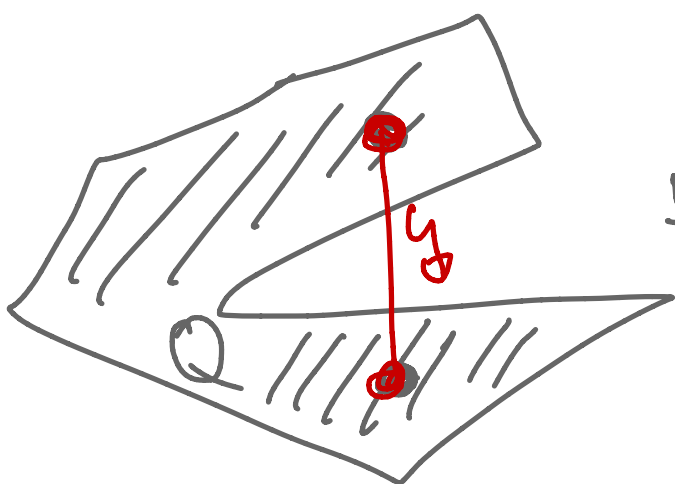
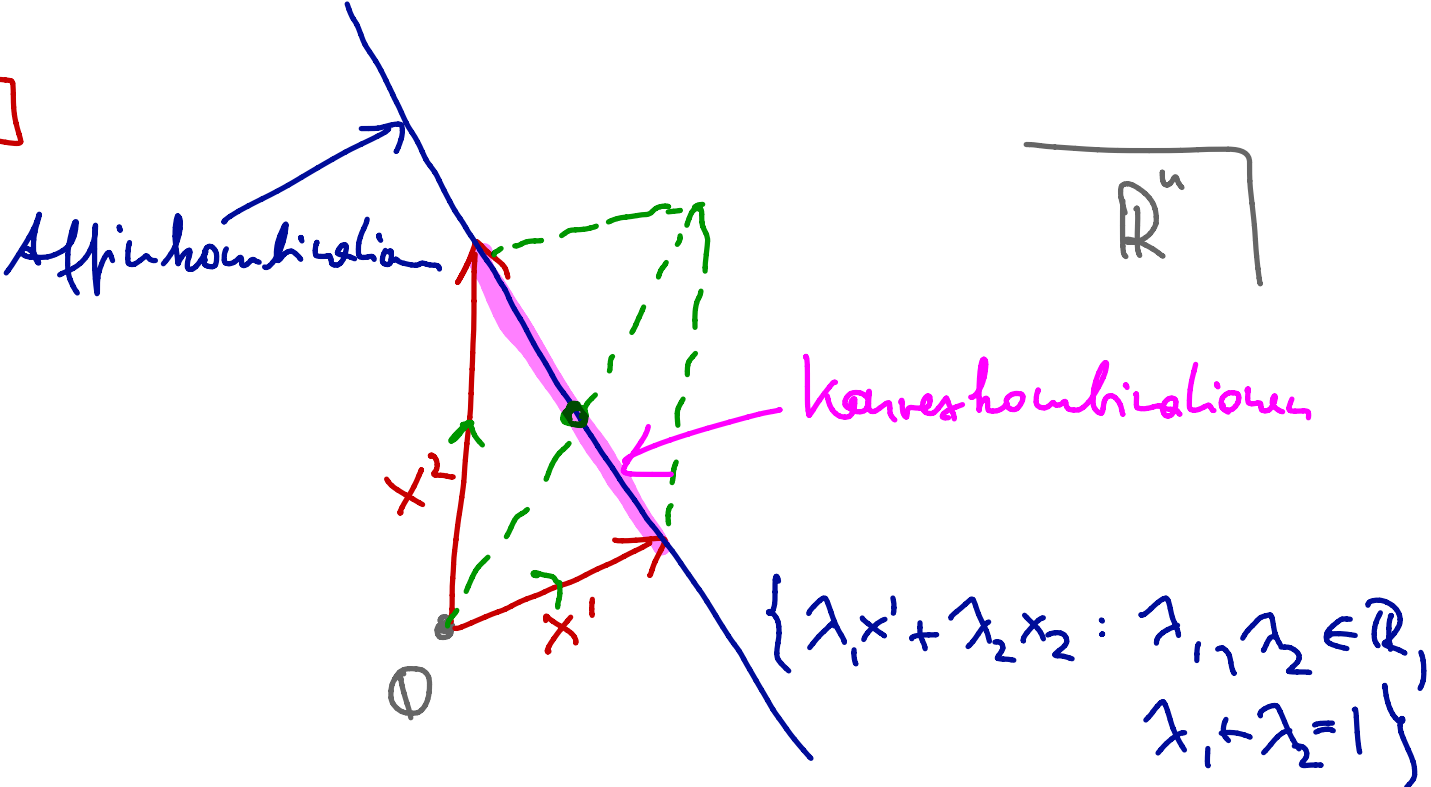
[54]



[55]



[56]



nicht convex

Polynome sind konvex, denn:

$$Ax^1 \leq b, Ax^2 \leq b, \lambda_1, \lambda_2 \geq 0, \lambda_1 + \lambda_2 = 1$$

$$\Rightarrow A \cdot (\lambda_1 x^1 + \lambda_2 x^2)$$

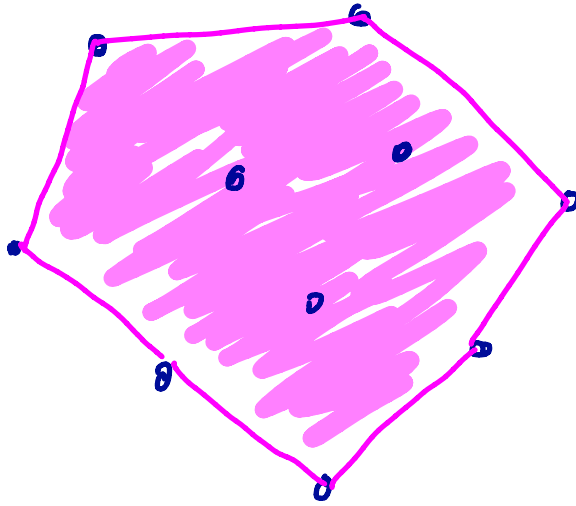
$$= \underbrace{\lambda_1}_{\geq 0} \cdot \underbrace{Ax^1}_{\leq b} + \underbrace{\lambda_2}_{\geq 0} \cdot \underbrace{Ax^2}_{\leq b}$$
$$\leq \lambda_1 b \quad \leq \lambda_2 b$$

$$\leq \lambda_1 b + \lambda_2 b$$

$$= (\underbrace{\lambda_1 + \lambda_2}_1) b$$

$$= b$$

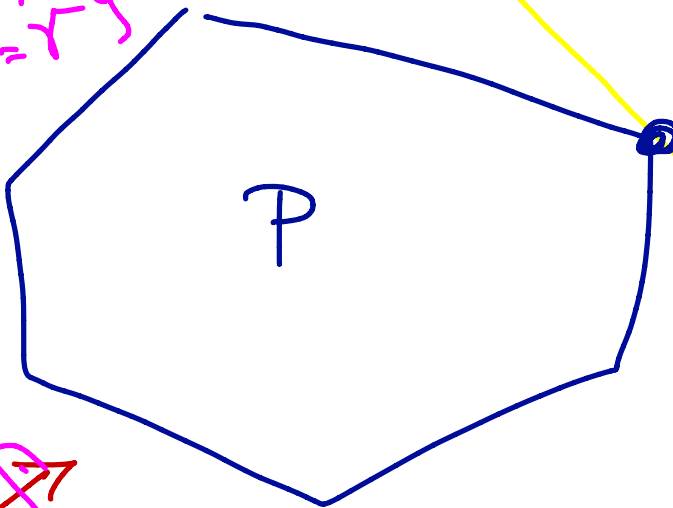
[57]



X

conv(X)

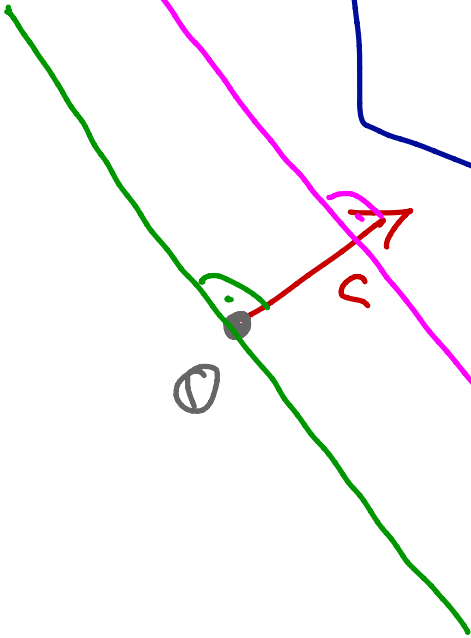
$$\{x : \langle c, x \rangle = \gamma\}$$



$$\{x : \langle c, x \rangle = \gamma^*\}$$

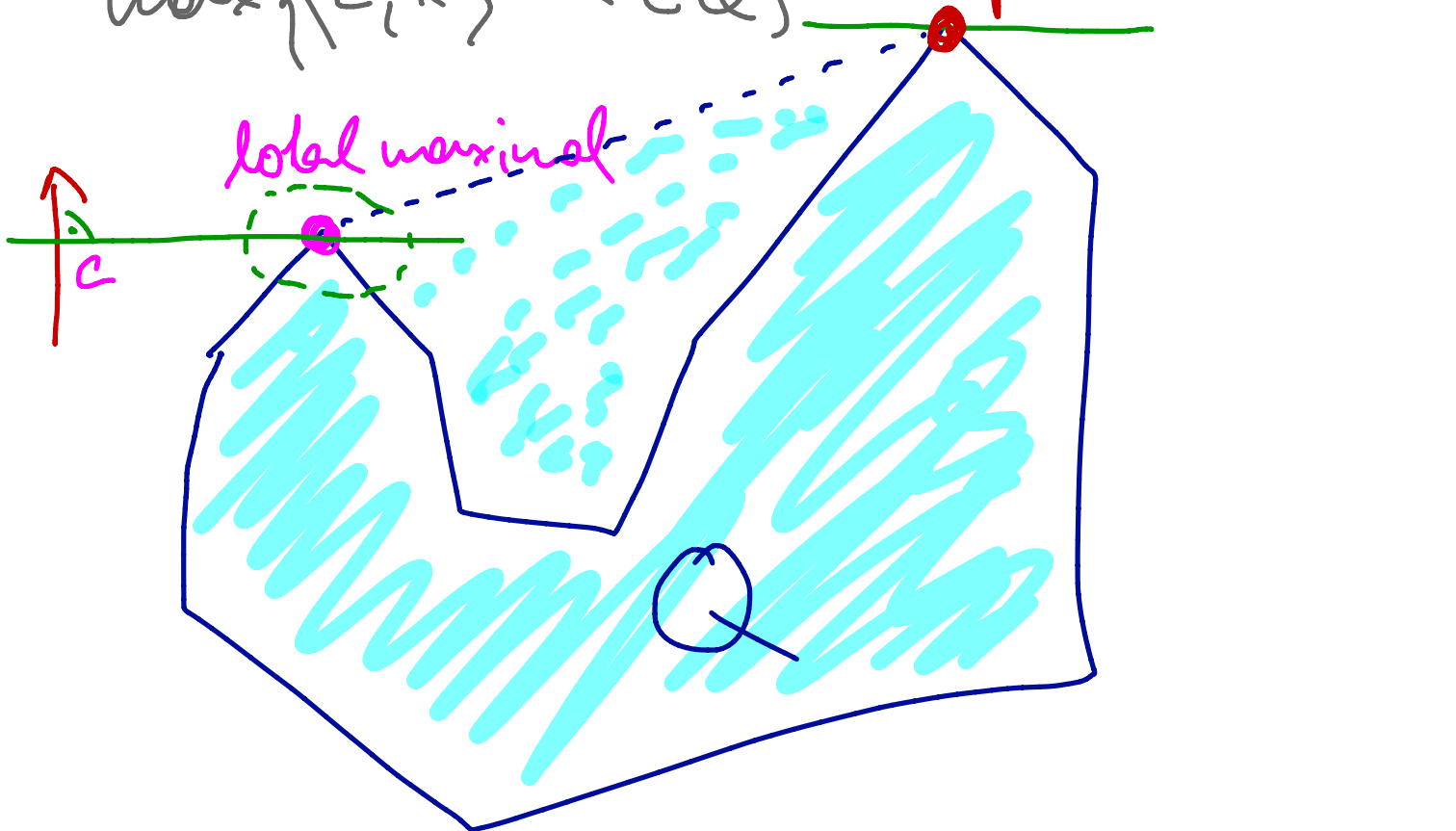
$$\gamma^* = \max \{ \langle c, x \rangle : x \in P \}$$

$$\{x : \langle c, x \rangle = 0\}$$



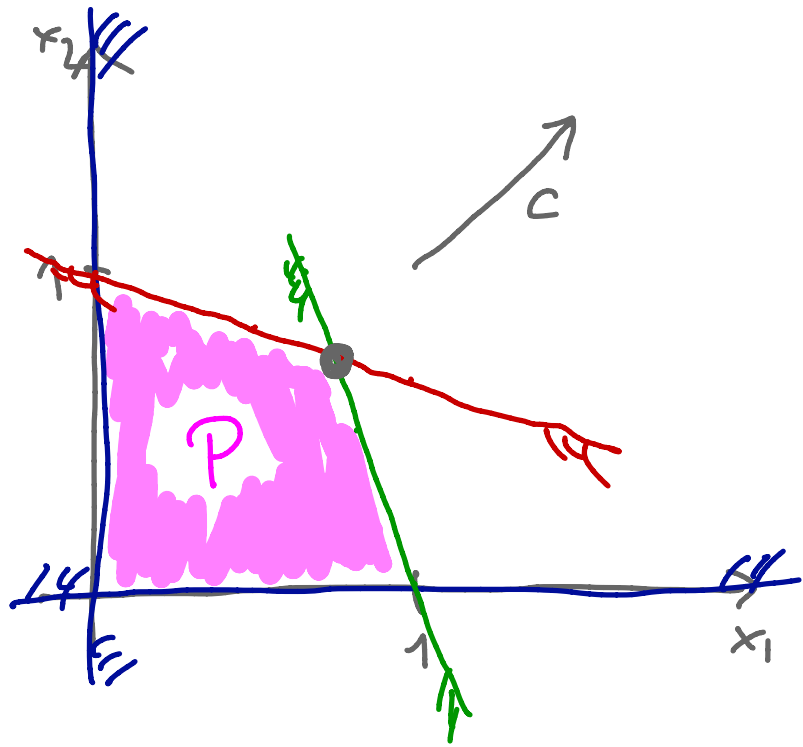
Konvexität ist wichtig, um bei linearen
Zielfunktionen von lokaler auf globale
Optimalität schließen zu können:

$$\max \{ \langle c, x \rangle : x \in Q \}$$



[60] Beispiel für Simplex-Algorithmus
mit Tableau

$$\begin{aligned} \max & 1 \cdot x_1 + 1 \cdot x_2 \\ \text{s.t.} & 1 \cdot x_1 + 3 \cdot x_2 \leq 3 \\ & 3 \cdot x_1 + 1 \cdot x_2 \leq 3 \\ & x_1 \geq 0 \\ & x_2 \geq 0 \end{aligned}$$



Umformulierung in "Standard-Form":

$$\begin{aligned} \max & \text{Wert} \\ \text{s.t.} & x_1 + x_2 = \text{Wert} \\ & x_1 + 3x_2 + x_3 = 3 \\ & 3x_1 + x_2 + x_4 = 3 \\ & x_1, x_2, x_3, x_4 \geq 0 \end{aligned}$$

Schlupf-Variablen



$$\begin{aligned}x_3 &= 3 - x_1 - 3x_2 \\x_4 &= 3 - 3x_1 - x_2 \\z &= x_1 + x_2 \\x_1, x_2, x_3, x_4 &\geq 0\end{aligned}$$

Tabelle (1): Darstellung der "Basis-Variablen" x_3, x_4 und der Zielfunktionsvariablen z als affine Funktionen der Nicht-Basis-Variablen x_1, x_2

Aufgabe: Wähle nicht-negative Realwerte der Nicht-Basis-Variablen x_1, x_2 , so dass $x_3, x_4 \geq 0$ und z möglichst groß.