

بِسْمِ اللّٰهِ الرَّحْمٰنِ الرَّحِیْمِ

دانشگاه فنی و حرفه ای دختران ارومیه

درس تحقیق در عملیات ۲

جلسه اول

استاد: اکرم سلطان پور

## فهرست

### فصل اول

برنامه‌ریزی خطی (شکل ماتریسی تابلوی سیمپلکس و روش سیمپلکس تجدیدنظر شده)

### فصل دوم

برنامه‌ریزی خطی (تحلیل حساسیت و برنامه‌ریزی پارامتریک)

### فصل سوم

برنامه‌ریزی خطی (مدل حمل و نقل)

### فصل چهارم

برنامه‌ریزی خطی (مدل تخصیص)

### فصل پنجم

مقدمه‌ای برنامه‌ریزی عدد صحیح

# فصل اول

## برنامه ریزی خطی

(شکل ماتریسی تابلوی سیمپلکس و روش سیمپلکس

تجدیدنظر شده)

## تعریف ماتریسی مسأله برنامه ریزی خطی

مدل عمومی برنامه ریزی خطی، علاوه بر تابع هدف دارای  $n$  متغیر

تصمیم و  $m$  محدودیت کارکردی است. متغیرهای تصمیم با  $x_j$  و ضرایب تابع هدف را با  $C_j$  نشان دادیم. همچنین ضریب متغیرهای تصمیم در محدودیتهای کارکردی با  $a_{ij}$  بیان شد که به آنها «ضریب فنی» نیز گفته می‌شود. از طرفی مقادیر سمت راست محدودیتهای کارکردی را تحت عنوان ستون  $b$  معرفی نمودیم که در آن مقدار ارزشی ردیف  $i$ ام در ستون مقادیر سمت راست بود. بر این اساس و به منظور یادآوری یکبار دیگر مدل برنامه ریزی خطی را در فرم عمومی و نمادین می‌نویسیم.

$$\text{Max } Z = C_1x_1 + C_2x_2 + \dots + C_nx_n$$

s.t :

$$a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1n}x_n \leq b_1$$

$$a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \dots + a_{2n}x_n \leq b_2$$

$$\vdots \quad \quad \quad \vdots \quad \quad \quad \vdots \quad \quad \quad \vdots \quad \quad \quad \vdots$$

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

$$x_j \geq 0 \quad (j = 1, 2, 3, \dots, n)$$

همانگونه که ملاحظه می‌شود مدل فوق یک مدل استاندارد LP است که تمام محدودیتهای کارکردی آن از نوع کوچکتر یا مساوی ( $\leq$ ) هستند. در صورتی که بخواهیم مدل فوق را به صورت ماتریسی نشان دهیم، می‌توانیم ماتریس‌های چهارگانه زیر را تشکیل دهیم.

$$C = (C_1, C_2, \dots, C_n)$$

$$X = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} \quad b = \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_m \end{pmatrix} \quad A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \dots & a_{mn} \end{pmatrix}$$



$$\text{Max } Z = CX$$

s.t :

$$AX \leq b$$

$$X \geq 0$$

حال اگر نامعادلات موجود در مدل LP را با اضافه کردن متغیرهای کمکی ( $S_i$ ) به معادله تبدیل نماییم خواهیم داشت:

$$\text{Max } Z = C_1x_1 + C_2x_2 + \dots + C_nx_n$$

s.t :

$$a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1n}x_n + S_1 = b_1$$

$$a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \dots + a_{2n}x_n + S_2 = b_2$$

$$\vdots \quad \quad \quad \vdots \quad \quad \quad \vdots \quad \quad \quad \vdots \quad \quad \quad \vdots$$

$$a_{m1}x_1 + a_{m2}x_2 + \dots + a_{mn}x_n + S_m = b_m$$

$$x_j \geq 0 \quad (j = 1, 2, \dots, n)$$

$$S_i \geq 0 \quad (i = 1, 2, \dots, m)$$

بنابراین می توانیم بردار ستونی متغیرهای کمکی را به صورت زیر تشکیل دهیم:

$$S = \begin{pmatrix} S_1 \\ S_2 \\ \vdots \\ S_m \end{pmatrix}$$

بنابراین شکل کلی مدل برنامه ریزی خطی پس از اضافه نمودن متغیرهای کمکی به صورت زیر خواهد بود:



$$\text{Max } Z = C.X \qquad \text{Max } Z = C.X$$

s.t :

$$[A, I] \begin{bmatrix} X \\ S \end{bmatrix} = b \Rightarrow AX + S = b$$

$$\begin{pmatrix} X \\ S \end{pmatrix} \geq 0$$

s.t :

$$X, S \geq 0$$

مثال ۱. مدل برنامه‌ریزی خطی زیر داده شده است.

$$\text{Max } Z = 3x_1 + 2x_2 + 5x_3$$

s.t :

$$x_1 + 2x_2 + x_3 + S_1 = 430$$

$$3x_1 + 2x_3 + S_2 = 460$$

$$x_1 + 4x_2 + S_3 = 420$$

$$x_j \geq 0 \quad (j = 1, 2, 3)$$

$$S_i \geq 0 \quad (i = 1, 2, 3)$$

حال می‌توان مدل فوق را به شکل ماتریسی تبدیل نمود؛ بنابراین:

$$C = (3 \ 2 \ 5)$$

$$b = \begin{pmatrix} 430 \\ 460 \\ 420 \end{pmatrix}$$

$$I = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 3 & 0 & 2 \\ 1 & 4 & 0 \end{pmatrix}$$

$$X = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}$$

$$S = \begin{pmatrix} s_1 \\ s_2 \\ s_3 \end{pmatrix}$$

$$\text{Max } Z = (3 \ 2 \ 5) \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}$$

s.t :

$$\text{Max } Z = CX$$

s.t :

$$[A, I] \begin{bmatrix} X \\ S \end{bmatrix} = b \Rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 & 1 & 0 & 0 \\ 3 & 0 & 2 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 4 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ s_1 \\ s_2 \\ s_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 430 \\ 460 \\ 420 \end{bmatrix}$$

$$X, S \geq 0$$

$$x_j \geq 0 \quad (j = 1, 2, 3)$$

$$S_i \geq 0 \quad (i = 1, 2, 3)$$



### شکل ماتریسی تابلوی سیمپلکس

در روش سیمپلکس همواره دو نوع تابلو قابل تعریف می‌باشد که عبارتند از:

الف) تابلوی آغازین سیمپلکس

ب) تابلوی غیر آغازین سیمپلکس

تابلوی آغازین، تابلویی است که بیانگر مدل برنامه‌ریزی خطی متناسب با حل به طریق سیمپلکس می‌باشد. در صورتی که مدل عمومی برنامه‌ریزی خطی را مدرک تعریف تابلوی آغازین سیمپلکس قرار دهیم.

تابلوی آغازین سیمپلکس در فرم استاندارد

متغیرهای اساسی	Z	$x_1$	$x_2$	$x_n$	$s_1$	$s_2$	...	$s_m$	مقادیر سمت راست
$Z_0$	1	$-C_1$	$-C_2$	...	$-C_n$	0	0	...	0
$s_1$	0	$a_{11}$	$a_{12}$	...	$a_{1n}$	1	0	...	0
$s_2$	0	$a_{21}$	$a_{22}$	...	$a_{2n}$	0	1	...	0
$\vdots$		$\vdots$	$\vdots$		$\vdots$	$\vdots$	$\vdots$		$\vdots$
$s_m$	0	$a_{m1}$	$a_{m2}$	...	$a_{mn}$	0	0	...	1

ماتریس B

همچنان که در جدول فوق نشان داده شده است، شروع الگوریتم سیمپلکس با متغیرهای کمکی همراه می‌باشد. آن دسته از متغیرهایی که در تابلوی آغازین سیمپلکس به عنوان متغیرهای اساسی تعریف می‌شود، «متغیرهای آغازین» نامیده می‌شود و سایر متغیرهای مدل (متغیرهای غیراساسی در تابلوی آغازین) را «متغیرهای غیرآغازین» گویند. ماتریس متغیرهای اساسی را نیز با نماد B نشان می‌دهند. همانگونه که در جدول ملاحظه می‌شود B یک ماتریس یکه است که از ضرایب متغیرهای کمکی حاصل می‌شود.

هر کدام از متغیرهای تصمیم که اغلب به عنوان فعالیت یا محصول شناخته می‌شوند می‌بایست برای انجام یا تولید از یک سری منابع استفاده نماید، مقدار مصرف هر واحد فعالیت یا محصول را از هر منبع با  $a_{ij}$  نشان می‌دهند و آن را مقدار مصرف هر واحد فعالیت  $Z_j$  نام می‌نهند. نکته‌ای که در اینجا حائز اهمیت است آن است که هزینه هر واحد فعالیت یا محصول اغلب به میزان کل منابع مصرفی آن بستگی دارد. بنابراین می‌بایست بدنبال برداری باشید که مقدار منابع مصرفی هر واحد فعالیت یا محصول را از کلیه منابع نشان دهد این بردار در برنامه‌ریزی خطی به عنوان  $P_j$  تعریف شده است. به عنوان نمونه مقدار مصرف فعالیت یا

محصول سوم  $x_3$  از کلیه منابع برابر با  $P_{x_3} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix}$  می‌باشد، این بردار بدان معنی است که

مقدار منبع مصرفی این فعالیت به ازای هر واحد از منبع اول 1 واحد، از منبع دوم 2 واحد و از منبع سوم صفر واحد است. با این توضیح ماتریس  $[A, I]$  را می‌توان به صورت زیر نشان داد

$$[A, I] = [P_{x_1}, P_{x_2}, P_{x_3}, P_{s_1}, P_{s_2}, P_{s_3}]$$

واضح است که ماتریس  $[A, I]$  یک ماتریس  $m \times (m + n)$  خواهد بود.

## مثال

بر اساس مفاهیم و تعاریف فوق می توان تابلوی آغازین مدل ارائه شده در مثال ۱ را به صورت جدول زیر نشان داد.

تابلوی آغازین و نمایش متغیرهای آغازین و غیرآغازین

متغیرهای غیرآغازین      متغیرهای آغازین

متغیرهای اساسی	$Z_0$	$x_1$	$x_2$	$x_3$	$s_1$	$s_2$	$s_3$	مقادیر سمت راست
$Z_0$	۱	-۳	-۲	-۵	۱	۰	۰	۰
$s_1$	۰	۱	۲	۱	[ ۰   ۱   ۰ ] [ ۰   ۰   ۱ ] [ ۰   ۰   ۱ ]	۰	۴۳۰	
$s_2$	۰	۳	۰	۲		۰	۴۶۰	
$s_3$	۰	۱	۴	۰		۱	۴۲۰	

ماتریس B

$$B = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \quad P_{x_1} = \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$a_{11} = 1$$

$$-C_1 = -3$$

$$b = \begin{pmatrix} 430 \\ 460 \\ 420 \end{pmatrix}$$

از مباحث پیشین سیمپلکس به یاد دارید که در هر تکرار سیمپلکس همواره یک متغیر ورودی، جایگزین یک متغیر اساسی می‌شد. تا اینکه تابلوی سیمپلکس جدید حاصل شود. همچنین می‌دانید براساس عنصر لولا به گونه‌ای عمل می‌شد که ستون لولا یکه گردد. بدین ترتیب ماتریس متغیرهای آغازین در تابلوی سیمپلکس از حالت یکه خارج می‌شد. به عبارت دیگر در حالی که یک ستون از متغیرهای غیرآغازین یکه می‌شد، ستون دیگر از ماتریس  $B$  غیر یکه می‌گردید. این همان روش «گوس - جردن» برای پیدا کردن معکوس یک ماتریس است. فرض نمایید که ماتریس  $A$  را در یک ماتریس یکه  $(I)$  ضرب کرده‌اید، در حالی که هر ستون  $A$

را یکه می‌کنید، یکی از ستونهای ماتریس  $I$ ، غیر یکه می‌شود. همانگونه که در مدل LP مشاهده نمودید ضرایب متغیرهای تصمیم و متغیرهای کمکی در محدودیت‌ها به صورت  $[A, I]$  نشان داده می‌شود بنابراین در شکل ماتریسی تابلوی آغازین می‌توان آن را به صورت  $[A, B]$  نشان داد که در آن  $B$  یک ماتریس یکه است که در تکرارهای بعدی از حالت یکه خارج می‌شود. بنابراین می‌توان نتیجه گرفت که: «در هر تابلوی سیمپلکس ماتریس ضرایب متغیرهای آغازین، معکوس ضرایب فنی متغیرهای اساسی در تابلوی اولیه است که آن را با  $B^{-1}$  نشان می‌دهیم.»



در تابلوی آغازین  $B = B^{-1} = I$  می باشد

در شکل نمادین عناصر تابلوی سیمپلکس را از تکرار دوم به بعد به صورت زیر در نظر می گیرند.

ناگفته نباشد که در فرم استاندارد LP در تکرار آغازین سیمپلکس؛ روابط زیر نیز صادق است:

$$Z_j - C_j = -C_j$$

$$\bar{a}_{ij} = a_{ij}$$

$$\bar{P}_j = P_j$$

$$\bar{b}_i = b_i$$

$$\bar{b} = b$$

$$Z = 0$$

ضریب متغیر  $Z_j$  در سطر صفر

$\bar{a}_{ij}$  : ضریب فنی متغیر  $Z_j$  در محدودیت  $i$ ام

$\bar{P}_j$  : بردار ستونی ضرایب فنی متغیر  $Z_j$

$\bar{b}$  : بردار ستونی مقادیر سمت راست

$\bar{b}_i$  : مقدار سمت راست محدودیت  $i$ ام

$Z$  : مقدار  $Z$  کل در سمت راست

می توان برخی از عناصر تابلوی فوق را به صورت زیر در حالت نمادین نشان داد

$$Z_{x_1} - C_{x_1} = \frac{9}{2}$$

$$Z_{s_1} - C_{s_1} = \frac{5}{2}$$

$$\bar{P}_{x_1} = \begin{pmatrix} 1 \\ -\frac{1}{2} \\ 3 \\ \frac{1}{2} \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\bar{P}_{s_1} = \begin{pmatrix} 1 \\ -\frac{1}{2} \\ 1 \\ \frac{1}{2} \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$Z = 1150$$

$$b = \begin{pmatrix} 200 \\ 230 \\ 420 \end{pmatrix}$$

$$\bar{a}_{22} = 4$$

بر اساس عناصر و نمادهای فوق الذکر یک تابلوی غیرآغازین را به صورت جدول ذیل می توان نشان داد.

تابلوی دوم سیمپلکس

متغیرهای غیرآغازین | متغیرهای آغازین

متغیرهای اساسی	Z	$x_1$	$x_2$	$x_3$	$s_1$	$s_2$	$s_3$	مقادیر سمت راست
Z	1	$\frac{9}{2}$	-2	0	0	$\frac{5}{2}$	0	1150
$s_1$	0	$-\frac{1}{2}$	2	0	1	$-\frac{1}{2}$	0	200
$x_3$	0	$\frac{3}{2}$	0	1	0	$\frac{1}{2}$	0	230
$s_3$	0	1	4	0	0	0	1	420

$B^{-1}$

گفته شد که ماتریس ضرایب قنی متغیرهای آغازین در هر تکرار سیمپلکس بیانگر  $B^{-1}$  یعنی معکوس ماتریس متغیرهای اساسی است. با استفاده از رابطه زیر می توان به صحت این ارتباط پی برد

$$B^{-1} \cdot B = I$$

حالت صحت رابطه براساس تابلوی دوم مثال ۱ بررسی می شود. براساس جدول

متغیرهای اساسی عبارتند از:  $\begin{pmatrix} S_1 \\ X_3 \\ S_3 \end{pmatrix}$  بنابراین ماتریس  $B$  به صورت زیر خواهد بود

$$B = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

با توجه به تعریف رابطه می بایست حاصلضرب  $B$  در  $B^{-1}$  به یک ماتریس یکه تبدیل شود بنابراین:

$$B^{-1} \cdot B = \begin{pmatrix} 1 & -\frac{1}{2} & 0 \\ 0 & \frac{1}{2} & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

می توان مهمترین روابط تابلوهای سیمپلکس را به صورت زیر بازنویسی کرد.

به راحتی می توان روابط فوق را در تابلوی سیمپلکس نشان داد.



روابط ریاضی در تابلوی سیمپلکس

متغیرهای اساسی	متغیرهای غیرآغازین	متغیرهای آغازین	مقادیر سمت راست
$Z_j$	$Z_j - C_j = \bar{C}_j = C_B \bar{P}_j - C_j$		$C_B \cdot \bar{b} = Z$
متغیرهای اساسی	$\bar{P}_j = B^{-1} \cdot P_j$	$B^{-1}$	$\bar{b} = B^{-1} \cdot b$

۱. محاسبه ستون ضرایب فنی متغیر  $Z_j$ :

$$\bar{P}_j = B^{-1} \cdot P_j$$

۲. محاسبه مقادیر سمت راست

$$\bar{b} = B^{-1} \cdot b$$

۳. محاسبه ضرایب سطر صفر متغیر  $Z_j$ :

$$Z_j - C_j = \bar{C}_j \Rightarrow Z_j - C_j = C_B \cdot \bar{P}_j - C_j$$

$$Z = C_B \cdot \bar{b}$$

۴. محاسبه  $Z$  کل:

شکل ناقص تابلوی بهینه مثال ۱

متغیرهای آغازین  
متغیرهای غیرآغازین

متغیرهای اساسی	$Z_0$	$x_1$	$x_2$	$x_3$	$s_1$	$s_2$	$s_3$	مقادیر سمت راست
$Z_0$								
$x_2$					$\frac{1}{2}$	$-\frac{1}{4}$	0	
$x_3$					0	$\frac{1}{2}$	0	
$s_3$					-2	1	1	

$B^{-1}$

می‌دانید که با استفاده از روابط ریاضی به سادگی می‌توان عناصر نامشخص جدول را محاسبه نمود. ابتدا  $\bar{P}_{x_1}$ ،  $\bar{P}_{x_2}$  و  $\bar{P}_{s_3}$  به صورت زیر محاسبه می‌شوند

$$\bar{P}_{x_1} = B^{-1} \cdot P_{x_1} = \begin{bmatrix} \frac{1}{2} & -\frac{1}{4} & 0 \\ 0 & \frac{1}{2} & 0 \\ -2 & 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 3 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -\frac{1}{4} \\ 3 \\ 2 \end{bmatrix}$$

$$\bar{P}_{x_2} = B^{-1} \cdot P_{x_2} = \begin{bmatrix} \frac{1}{2} & -\frac{1}{4} & 0 \\ 0 & \frac{1}{2} & 0 \\ -2 & 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 \\ 0 \\ 4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$\bar{P}_{s_3} = B^{-1} \cdot P_{s_3} = \begin{bmatrix} \frac{1}{2} & -\frac{1}{4} & 0 \\ 0 & \frac{1}{2} & 0 \\ -2 & 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

حال به محاسبه  $\bar{b}$  توجه نمایید.

$$\bar{b} = B^{-1} \cdot b = \begin{bmatrix} \frac{1}{2} & -\frac{1}{4} & 0 \\ 0 & \frac{1}{2} & 0 \\ -2 & 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 440 \\ 460 \\ 420 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 100 \\ 230 \\ 20 \end{bmatrix}$$

حال می‌توان سطر صفر تابلوی سیمپلکس و مقدار  $Z^*$  را به صورت زیر محاسبه نمود

$$\bar{C}_{x_1} = C_B \cdot \bar{P}_{x_1} - C_{x_1} = (2 \ 5 \ 0) \begin{bmatrix} -\frac{1}{4} \\ 3 \\ 2 \end{bmatrix} - 3 = 4$$

$$\bar{C}_{x_2} = C_B \cdot \bar{P}_{x_2} - C_{x_2} = (2 \ 5 \ 0) \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} - 2 = 0$$

تابلوی کامل شده با استفاده از روابط ریاضی

متغیرهای اساسی	Z	$x_1$	$x_2$	$x_3$	$s_1$	$s_2$	$s_3$	مقادیر سمت راست
$Z_0$	1	4	0	0	1	2	0	1350
$x_2$	0	$-\frac{1}{4}$	1	0	$\frac{1}{2}$	$-\frac{1}{4}$	0	100
$x_3$	0	$\frac{3}{2}$	0	1	0	$\frac{1}{2}$	0	230
$s_3$	0	2	0	0	-2	1	1	20

$$\bar{C}_{x_2} = C_B \cdot \bar{P}_{x_2} - C_{x_2} = [2 \ 5 \ 0] \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} - 5 = 0$$

$$\bar{C}_{s_1} = C_B \cdot \bar{P}_{s_1} - C_{s_1} = [2 \ 5 \ 0] \begin{bmatrix} \frac{1}{2} \\ 2 \\ -2 \end{bmatrix} - 0 = 1$$

$$\bar{C}_{s_2} = C_B \cdot \bar{P}_{s_2} - C_{s_2} = [2 \ 5 \ 0] \begin{bmatrix} -\frac{1}{4} \\ \frac{1}{2} \\ 1 \end{bmatrix} - 0 = 2$$

$$\bar{C}_r = C_B \cdot \bar{P}_{s_r} - C_{s_r} = [2 \ 5 \ 0] \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} - 0 = 0$$

$$Z^* = C_B \cdot \bar{b} = [2 \ 5 \ 0] \begin{bmatrix} 100 \\ 230 \\ 20 \end{bmatrix} = 1350$$

### تمرینات

۱. جدولی آغازین و بخشی از جدولی نهایی یک مدل برنامه‌ریزی خطی که به روش سیمپلکس حل شده است، به صورت زیر داده شده است:  
با استفاده از روابط ریاضی سیمپلکس جدولی نهایی مدل را تکمیل کنید.

متغیرهای اساسی	Z	$x_1$	$x_2$	$x_3$	$S_1$	$S_2$	$S_3$	$S_4$	R.H.S
$Z_0$	۱	-۵	-۷	-۸	۰	۰	۰	۰	۰
$S_1$	۰	۱	۱	۱	۱	۰	۰	۰	۳۲
$S_2$	۰	۱	۰	۰	۰	۱	۰	۰	۲۰
$S_3$	۰	۰	۱	۰	۰	۰	۱	۰	۱۵
$S_4$	۰	۰	۰	۱	۰	۰	۰	۱	۱۸
$Z_0$	۱								
$x_2$	۰				۱	۰	۰	-۱	
$S_2$	۰				۰	۱	۰	۰	
$S_3$	۰				-۱	۰	۱	۱	
$x_3$	۰				۰	۰	۰	۱	

۲. جدولی آغازین و بخشی از جدولی نهایی یک مدل برنامه‌ریزی خطی که به روش سیمپلکس حل شده است، به صورت زیر داده شده است:

متغیرهای اساسی	Z	$x_1$	$x_2$	$S_1$	$S_2$	$S_3$	R.H.S
$Z_0$	۱	-۷۰	-۸۰	۰	۰	۰	۰
$S_1$	۰	۲	۱	۱	۰	۰	۱۹
$S_2$	۰	۱	۱	۰	۱	۰	$b_2$
$S_3$	۰	۱	۲	۰	۰	۱	$b_3$
$Z_0$							
$x_1$				$\frac{2}{3}$	۰	$-\frac{1}{3}$	۶
$S_2$				$-\frac{1}{3}$	۱	$-\frac{1}{3}$	۱
$x_2$				$-\frac{1}{3}$	۰	$\frac{2}{3}$	۷

← جدولی آغازین

← جدولی نهایی

مطلوب است :

الف) مقدار  $b_1$  و  $b_2$  (مقادیر سمت راست مدل) را بدست آورید.  
ب) با استفاده از روابط ریاضی سیمپلکس مقادیر نامعلوم جدولی نهایی سیمپلکس را محاسبه کنید.

موفق و سلامت باشید