

Info IV Tutorium

Thomas Pajor



Fakultät für **Informatik**

IBDS Prautzsch

14. Mai 2007



- ▶ Es gibt keine linearen Programme, für die eine optimale Lösung nicht existiert.



- ▶ Es gibt keine linearen Programme, für die eine optimale Lösung nicht existiert. X



- ▶ Es gibt keine linearen Programme, für die eine optimale Lösung nicht existiert. **X**
- ▶ Zu jedem linearen Programm gibt es ein äquivalentes lineares Programm in Normalform.



- ▶ Es gibt keine linearen Programme, für die eine optimale Lösung nicht existiert. ✗
- ▶ Zu jedem linearen Programm gibt es ein äquivalentes lineares Programm in Normalform. ✓



- ▶ Es gibt keine linearen Programme, für die eine optimale Lösung nicht existiert. ✗
- ▶ Zu jedem linearen Programm gibt es ein äquivalentes lineares Programm in Normalform. ✓
- ▶ Ein lineares Programm kann mehrere optimale Lösungen besitzen.



- ▶ Es gibt keine linearen Programme, für die eine optimale Lösung nicht existiert. ✗
- ▶ Zu jedem linearen Programm gibt es ein äquivalentes lineares Programm in Normalform. ✓
- ▶ Ein lineares Programm kann mehrere optimale Lösungen besitzen. ✓



- ▶ Es gibt keine linearen Programme, für die eine optimale Lösung nicht existiert. ✗
- ▶ Zu jedem linearen Programm gibt es ein äquivalentes lineares Programm in Normalform. ✓
- ▶ Ein lineares Programm kann mehrere optimale Lösungen besitzen. ✓
- ▶ Die vom Simplex-Verfahren gefundene Lösung ist stets eindeutig.



- ▶ Es gibt keine linearen Programme, für die eine optimale Lösung nicht existiert. ✗
- ▶ Zu jedem linearen Programm gibt es ein äquivalentes lineares Programm in Normalform. ✓
- ▶ Ein lineares Programm kann mehrere optimale Lösungen besitzen. ✓
- ▶ Die vom Simplex-Verfahren gefundene Lösung ist stets eindeutig. ✗



- ▶ Es gibt keine linearen Programme, für die eine optimale Lösung nicht existiert. ✗
- ▶ Zu jedem linearen Programm gibt es ein äquivalentes lineares Programm in Normalform. ✓
- ▶ Ein lineares Programm kann mehrere optimale Lösungen besitzen. ✓
- ▶ Die vom Simplex-Verfahren gefundene Lösung ist stets eindeutig. ✗
- ▶ Eine Ecke P kann während des Simplex-Verfahrens mehrfach betrachtet werden.



- ▶ Es gibt keine linearen Programme, für die eine optimale Lösung nicht existiert. ✗
- ▶ Zu jedem linearen Programm gibt es ein äquivalentes lineares Programm in Normalform. ✓
- ▶ Ein lineares Programm kann mehrere optimale Lösungen besitzen. ✓
- ▶ Die vom Simplex-Verfahren gefundene Lösung ist stets eindeutig. ✗
- ▶ Eine Ecke P kann während des Simplex-Verfahrens mehrfach betrachtet werden. ✗



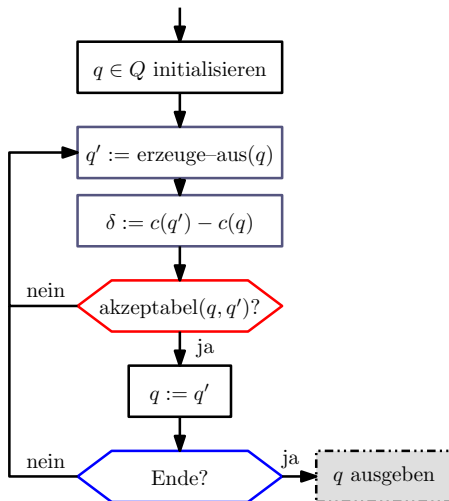
- ▶ Es gibt keine linearen Programme, für die eine optimale Lösung nicht existiert. ✗
- ▶ Zu jedem linearen Programm gibt es ein äquivalentes lineares Programm in Normalform. ✓
- ▶ Ein lineares Programm kann mehrere optimale Lösungen besitzen. ✓
- ▶ Die vom Simplex-Verfahren gefundene Lösung ist stets eindeutig. ✗
- ▶ Eine Ecke P kann während des Simplex-Verfahrens mehrfach betrachtet werden. ✗
- ▶ Die Koordinatenachsen verlaufen beim algebraischen Simplex-Verfahren in Normalform stets entlang der Kanten des Simplex.



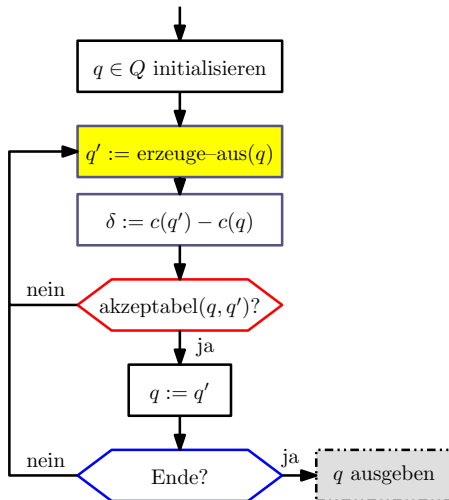
- ▶ Es gibt keine linearen Programme, für die eine optimale Lösung nicht existiert. ✗
- ▶ Zu jedem linearen Programm gibt es ein äquivalentes lineares Programm in Normalform. ✓
- ▶ Ein lineares Programm kann mehrere optimale Lösungen besitzen. ✓
- ▶ Die vom Simplex-Verfahren gefundene Lösung ist stets eindeutig. ✗
- ▶ Eine Ecke P kann während des Simplex-Verfahrens mehrfach betrachtet werden. ✗
- ▶ Die Koordinatenachsen verlaufen beim algebraischen Simplex-Verfahren in Normalform stets entlang der Kanten des Simplex. ✓



Allgemeiner stochastischer Optimierungsalgorithmus



Allgemeiner stochastischer Optimierungsalgorithmus



Aufgabe 1

Aufgabe

Beweisen Sie: Sei $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ eine differenzierbare Funktion, dann zeigt der negative Gradient $-\nabla f(x_0)$ stets in Richtung des steilsten Abstiegs für beliebiges $x_0 \in \mathbb{R}^n$.



Aufgabe (Nachklausur 2003)

Sei $n \in \mathbb{N}$. Auf einer Kreisscheibe mit Radius r sollen n Punkte $p_i = (x_i, y_i)$ möglichst gleichmäßig verteilt werden. Hierzu soll ein iteratives Optimierungsverfahren eingesetzt werden.

- (a) Skizzieren Sie eine Bewertungsfunktion $c(q)$, die für gute Konfigurationen q minimale Werte liefert. Erläutern Sie Ihren Entwurf.
- (b) Welches Optimierungsverfahren würden Sie wählen? Genauer: Wie erzeugen Sie aus einer Konfiguration q eine neue Konfiguration q' ?
- (c) Wie könnte eine initiale Konfiguration aussehen?
- (d) Brauchen Sie auch eine Straffunktion $l(q)$? Wenn ja: welche und wozu? Wenn nein: warum nicht?