

Ottimizzazione Combinatoria

Geometria Poliedrale
(cose da sapere)

Claudio Arbib

claudio.arbib@univaq.it



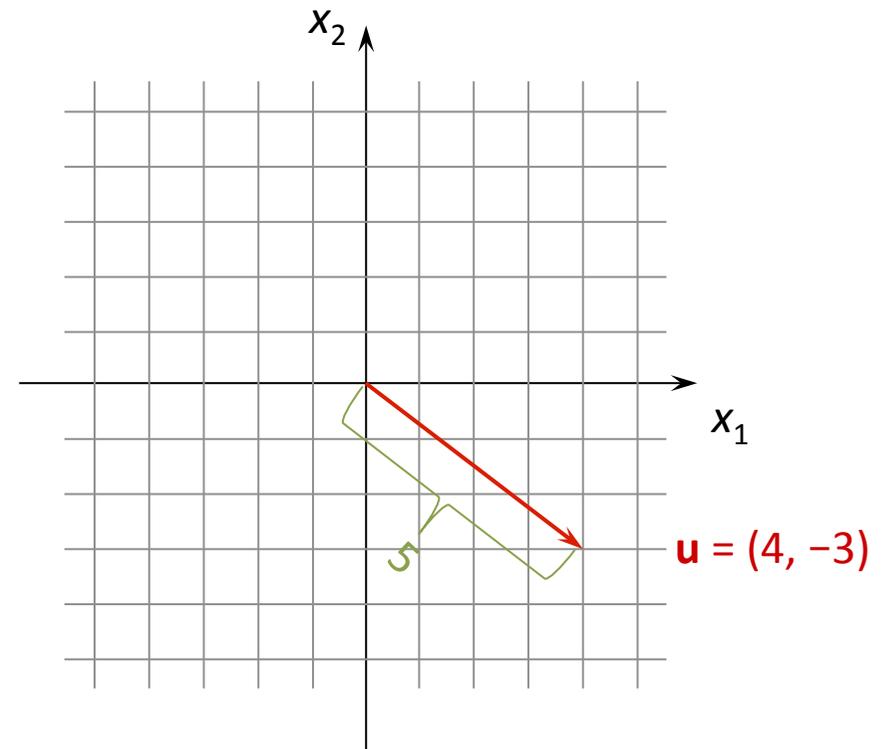
Università dell'Aquila

Vettori

- Un **vettore** $\mathbf{u} \in \mathbb{R}^n$ è una collezione ordinata di n numeri reali, detti componenti del vettore, e si indica con $\mathbf{u} = (u_1, \dots, u_n)$
- Ogni vettore ha una sua **rappresentazione geometrica** in un riferimento cartesiano ortogonale
- Il **modulo** $|\mathbf{u}|$ è la lunghezza del segmento che collega il punto (u_1, \dots, u_n) all'origine

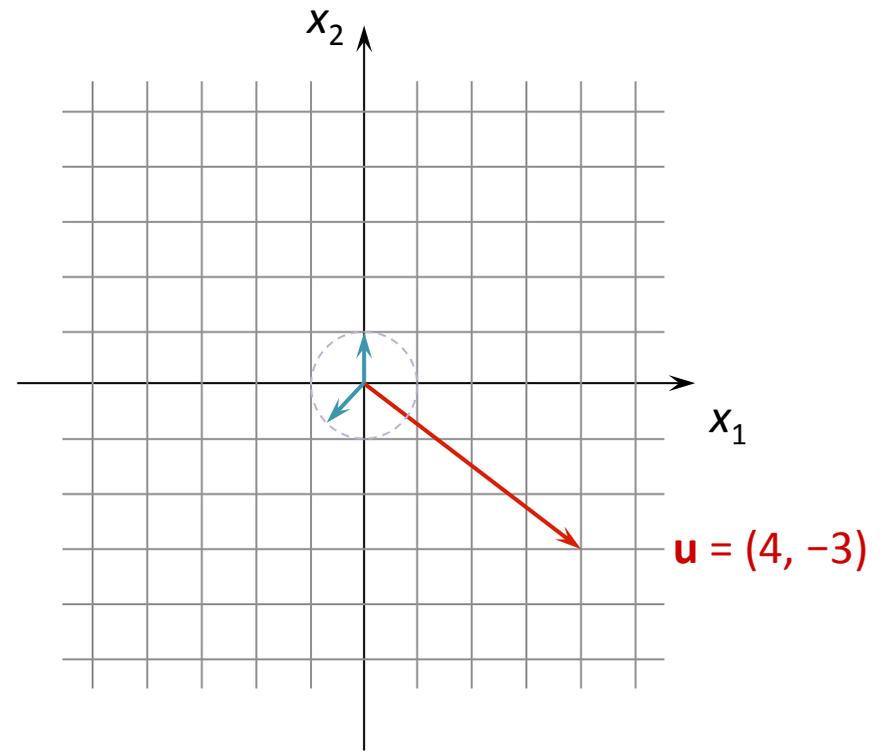
$$|\mathbf{u}| = \sqrt{u_1^2 + \dots + u_n^2}$$

$$|\mathbf{u}| = \sqrt{4^2 + (-3)^2} = 5$$



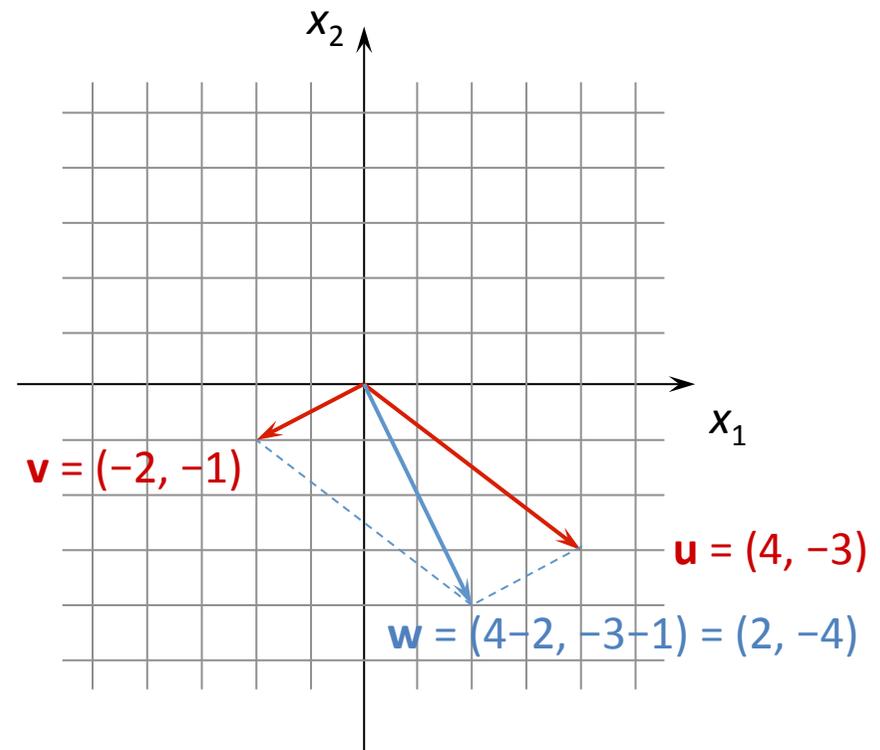
Vettori

- Un **vettore** $\mathbf{u} \in \mathbb{R}^n$ è una collezione ordinata di n numeri reali, detti componenti del vettore, e si indica con $\mathbf{u} = (u_1, \dots, u_n)$
- Ogni vettore ha una sua **rappresentazione geometrica** in un riferimento cartesiano ortogonale
- Se \mathbf{v} ha **modulo** $|\mathbf{v}| = 1$ lo chiamiamo **versore**
- I versori di \mathbb{R}^n formano la frontiera di una **sfera**



Vettori

- Un **vettore** $\mathbf{u} \in \mathbb{R}^n$ è una collezione ordinata di n numeri reali, detti componenti del vettore, e si indica con $\mathbf{u} = (u_1, \dots, u_n)$
- La **somma** di due vettori \mathbf{u}, \mathbf{v} è $\mathbf{u} + \mathbf{v} = (u_1 + v_1, \dots, u_n + v_n)$
- La sua rappresentazione si costruisce con la ben nota **regola del parallelogramma**



Vettori

- Un **vettore** $\mathbf{u} \in \mathbb{R}^n$ è una collezione ordinata di n numeri reali, detti componenti del vettore, e si indica con $\mathbf{u} = (u_1, \dots, u_n)$

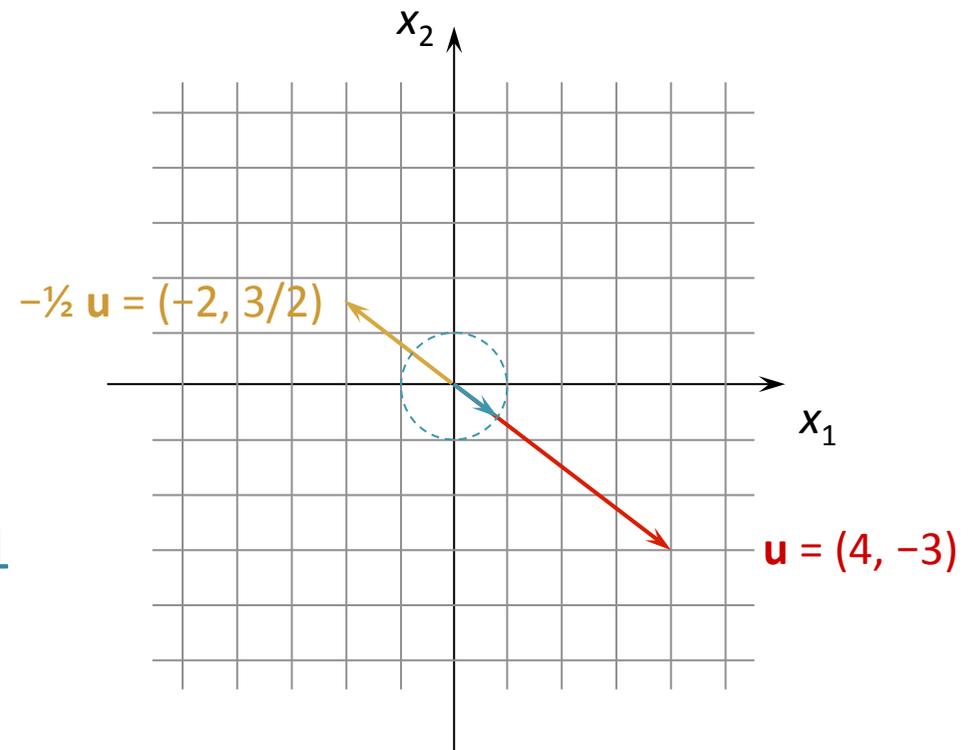
- Il **prodotto** di un vettore \mathbf{u} per uno scalare $\lambda \in \mathbb{R}$ è

$$\lambda \mathbf{u} = (\lambda u_1, \dots, \lambda u_n)$$

- Con $\lambda < 0$, $\lambda \mathbf{u}$ ha verso opposto a \mathbf{u}
- Il vettore $\mathbf{u}/|\mathbf{u}|$ ha modulo

$$\left| \frac{\mathbf{u}}{|\mathbf{u}|} \right| = \frac{\sqrt{u_1^2 + \dots + u_n^2}}{|\mathbf{u}|} = 1$$

e quindi è un **versore**

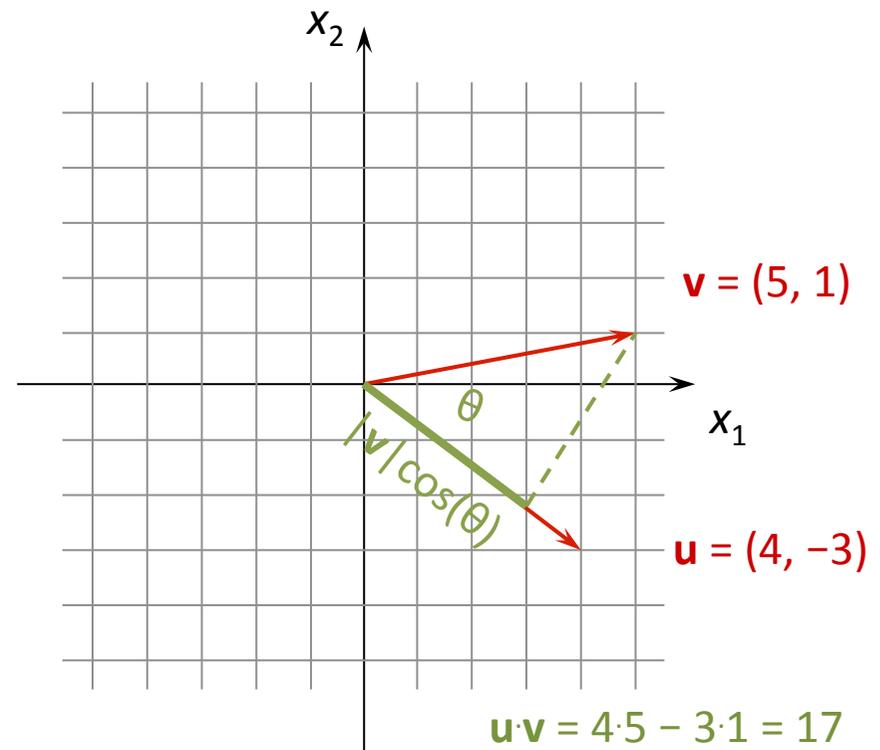


Prodotto scalare

- Dati due vettori $\mathbf{u}, \mathbf{v} \in \mathbb{R}^n$, il loro **prodotto scalare** è il numero reale $\mathbf{u} \cdot \mathbf{v}$ ottenuto sommando i prodotti delle componenti con uguale indice: $\mathbf{u} \cdot \mathbf{v} = u_1 v_1 + \dots + u_n v_n \in \mathbb{R}$
- Si ha $\mathbf{u} \cdot \mathbf{v} = |\mathbf{u}| \cdot |\mathbf{v}| \cos(\theta)$
- In altre parole, $\mathbf{u} \cdot \mathbf{v}$ è uguale al modulo di \mathbf{u} per la lunghezza della proiezione di \mathbf{v} sulla direzione di \mathbf{u}
(col segno $-$ se $\pi/2 < \theta < 3\pi/2$)

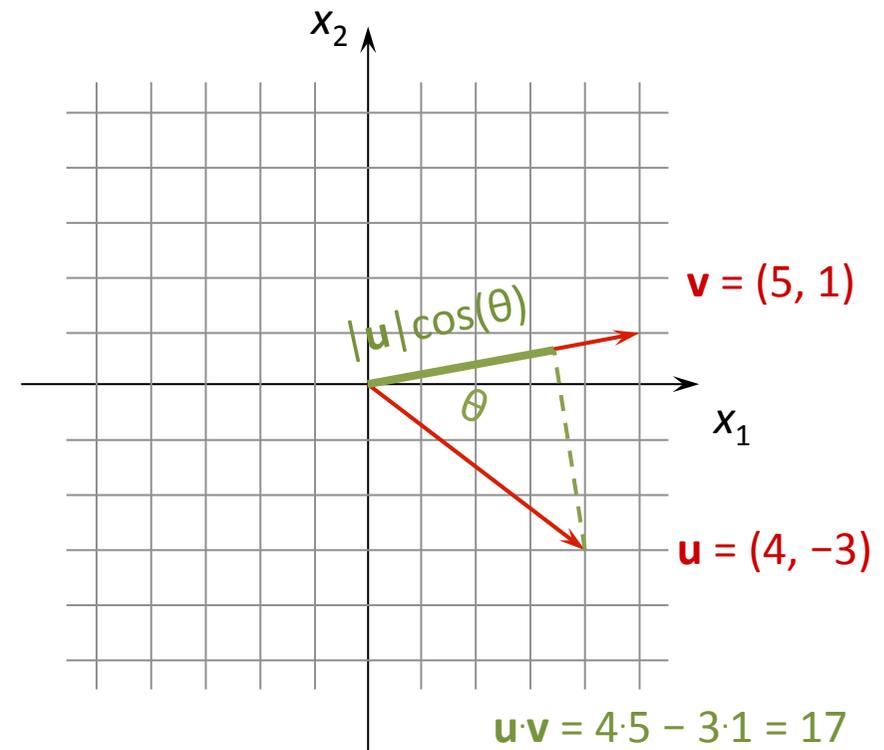
$$|\mathbf{u}| = \sqrt{4^2 + (-3)^2} = 5$$

$$|\mathbf{v}| \cos(\theta) = \frac{\mathbf{u} \cdot \mathbf{v}}{|\mathbf{u}|} = \frac{17}{5}$$



Prodotto scalare

- Dati due vettori $\mathbf{u}, \mathbf{v} \in \mathbb{R}^n$, il loro **prodotto scalare** è il numero reale $\mathbf{u} \cdot \mathbf{v}$ ottenuto sommando i prodotti delle componenti con uguale indice: $\mathbf{u} \cdot \mathbf{v} = u_1 v_1 + \dots + u_n v_n \in \mathbb{R}$
- Si ha $\mathbf{u} \cdot \mathbf{v} = |\mathbf{u}| \cdot |\mathbf{v}| \cos(\theta)$
- Siccome $\mathbf{u} \cdot \mathbf{v} = \mathbf{v} \cdot \mathbf{u}$, il prodotto scalare è anche uguale al modulo di \mathbf{v} per la lunghezza della proiezione di \mathbf{u} sulla direzione di \mathbf{v}



Equazioni lineari

- Un'equazione lineare in n variabili ha la forma

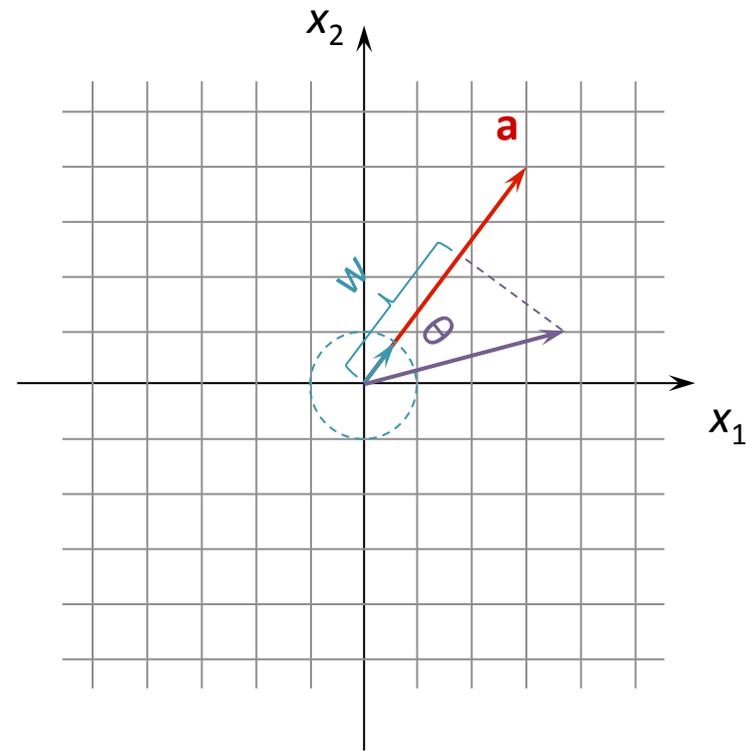
$$a_1 x_1 + \dots + a_n x_n = b$$

che dividendo a destra e sinistra per $|\mathbf{a}|$ si riscrive $\mathbf{u} \cdot \mathbf{x} = w$
dove $\mathbf{u} = \mathbf{a}/|\mathbf{a}|$ e $w = b/|\mathbf{a}|$

- Le sue soluzioni sono tutti i vettori $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n$ tali che

$$|\mathbf{x}| \cos(\theta) = w$$

- Cioè quelli che hanno sul versore \mathbf{u} una proiezione di lunghezza data w



Equazioni lineari

- Un'equazione lineare in n variabili ha la forma

$$a_1 x_1 + \dots + a_n x_n = b$$

che dividendo a destra e sinistra per $|a|$ si riscrive $u \cdot x = w$

Esempio: $3x_1 + 4x_2 = 15$

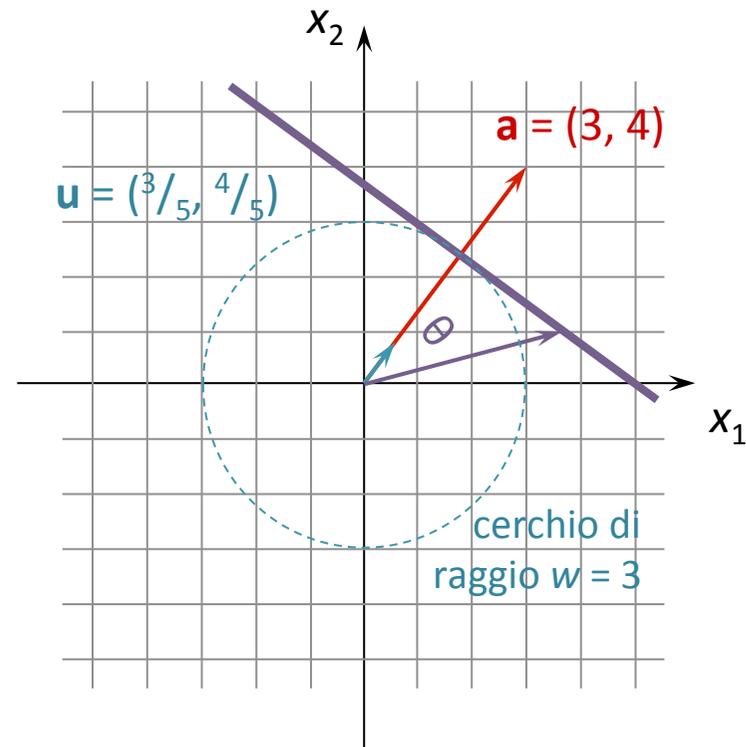
$$|a| = \sqrt{3^2 + 4^2} = \sqrt{25} = 5$$

Dividendo per $|a|$:

$$\frac{3}{5} x_1 + \frac{4}{5} x_2 = \frac{15}{5} = 3$$

Le soluzioni x dell'equazione formano la **retta viola**,

perpendicolare al vettore a e posta a distanza $w = 3$ dall'origine



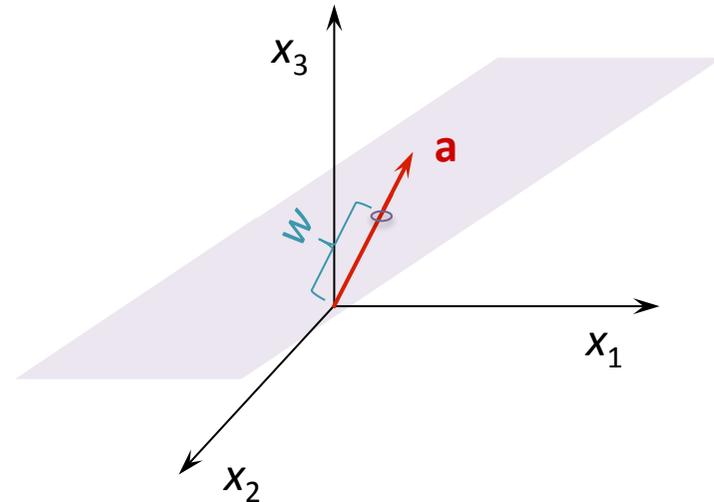
Equazioni lineari

- Un'equazione lineare in n variabili ha la forma

$$a_1 x_1 + \dots + a_n x_n = b$$

che dividendo a destra e sinistra per $|\mathbf{a}|$ si riscrive $\mathbf{u} \cdot \mathbf{x} = w$

- In \mathbb{R}^3 , le soluzioni formano un **piano** perpendicolare ad \mathbf{a} e a distanza w dall'origine
- In \mathbb{R}^n si parla in genere di **iperpiano**



Disequazioni lineari

- Una disequazione lineare in n variabili ha la forma

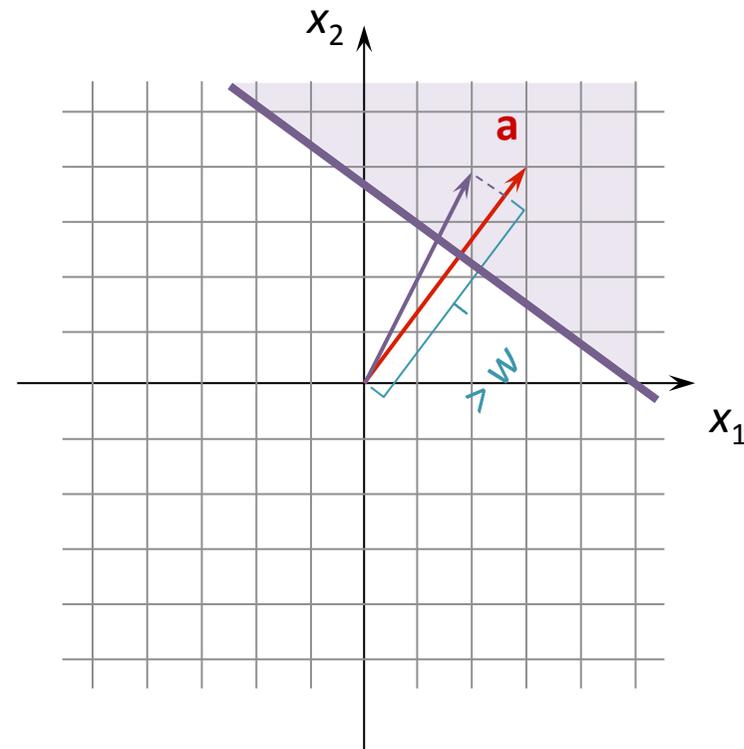
$$a_1 x_1 + \dots + a_n x_n \geq b$$

oppure

$$a_1 x_1 + \dots + a_n x_n \leq b$$

- Queste disequazioni rappresentano semispazi la cui intersezione è la retta origine

$$a_1 x_1 + \dots + a_n x_n = b$$



Disequazioni lineari

- Una disequazione lineare in n variabili ha la forma

$$a_1 x_1 + \dots + a_n x_n \geq b$$

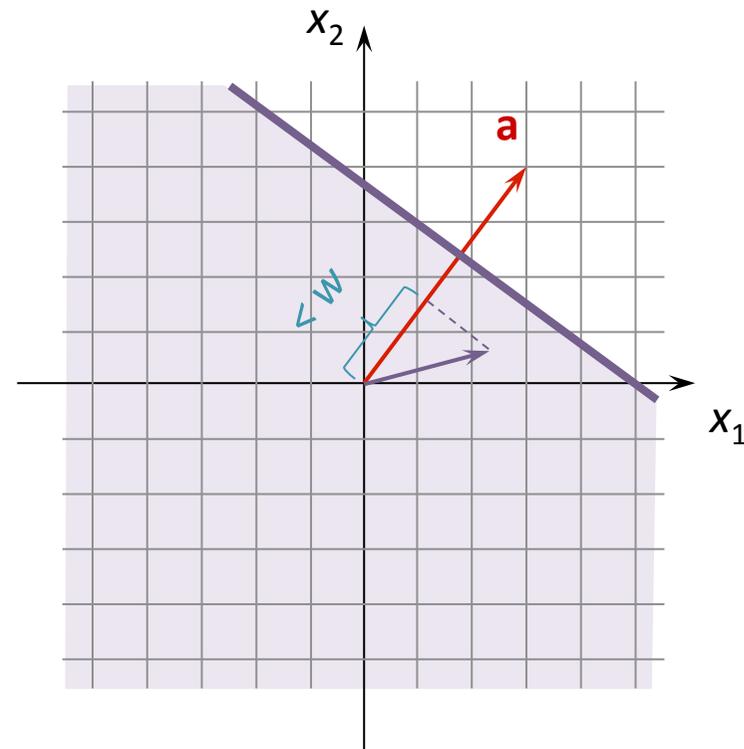
oppure

$$a_1 x_1 + \dots + a_n x_n \leq b$$

- Queste disequazioni rappresentano semispazi la cui intersezione è la retta origine

$$a_1 x_1 + \dots + a_n x_n = b$$

- Un sistema di disequazioni $\mathbf{Ax} \leq \mathbf{b}$ rappresenta quindi l'intersezione di un numero finito m di semispazi chiusi



Disequazioni lineari

- Una disequazione lineare in n variabili ha la forma

$$a_1 x_1 + \dots + a_n x_n \geq b$$

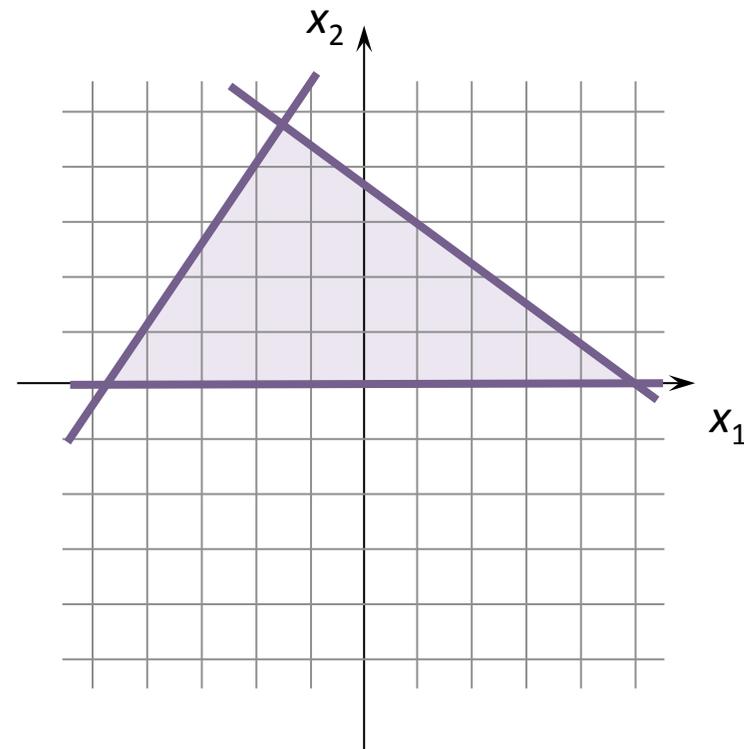
oppure

$$a_1 x_1 + \dots + a_n x_n \leq b$$

- Queste disequazioni rappresentano semispazi la cui intersezione è la retta origine

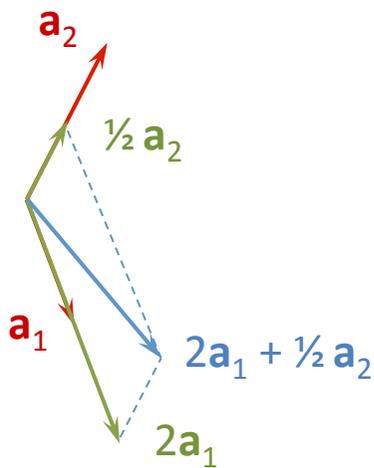
$$a_1 x_1 + \dots + a_n x_n = b$$

- Un sistema di disequazioni $\mathbf{Ax} \leq \mathbf{b}$ rappresenta quindi l'intersezione di un numero finito m di semispazi chiusi
- Cioè un **poliedro convesso** che può essere illimitato o limitato (e in particolare vuoto)



Combinazione lineare

- Una **combinazione lineare** di m vettori $\mathbf{a}_1, \dots, \mathbf{a}_m \in \mathbb{R}^n$ è un vettore $\lambda_1 \mathbf{a}_1 + \dots + \lambda_m \mathbf{a}_m \in \mathbb{R}^n$, dove $\lambda_1, \dots, \lambda_m \in \mathbb{R}$



- Un sistema di equazioni lineari $\mathbf{Ax} = \mathbf{b}$

$$\begin{cases} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1m}x_m = b_1 \\ \dots \\ a_{n1}x_1 + a_{n2}x_2 + \dots + a_{nm}x_m = b_n \end{cases}$$

chiede di trovare i coefficienti x_k da usare in una combinazione lineare delle **colonne di \mathbf{A}** che dia come risultato il vettore **\mathbf{b}**

Combinazione lineare

- Una **combinazione lineare** di m vettori $\mathbf{a}_1, \dots, \mathbf{a}_m \in \mathbb{R}^n$ è un vettore $\lambda_1 \mathbf{a}_1 + \dots + \lambda_m \mathbf{a}_m \in \mathbb{R}^n$, dove $\lambda_1, \dots, \lambda_m \in \mathbb{R}$

- Un sistema di equazioni lineari $\mathbf{Ax} = \mathbf{b}$

$$\begin{pmatrix} a_{11} \\ \vdots \\ a_{n1} \end{pmatrix} x_1 + \begin{pmatrix} a_{12} \\ \vdots \\ a_{n2} \end{pmatrix} x_2 + \dots + \begin{pmatrix} a_{1m} \\ \vdots \\ a_{nm} \end{pmatrix} x_m = \begin{pmatrix} b_1 \\ \vdots \\ b_n \end{pmatrix}$$

chiede di trovare i coefficienti x_k da usare in una combinazione lineare delle **colonne di \mathbf{A}** che dia come risultato il vettore **\mathbf{b}**

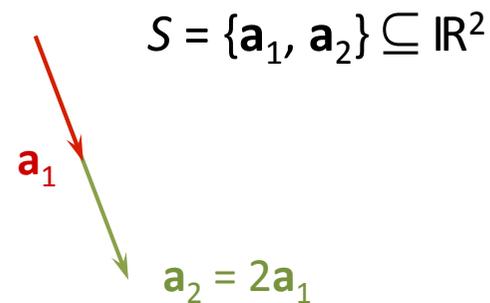
- $\mathbf{Ax} = \mathbf{b}$ è un poliedro convesso, perché si può scrivere $\begin{cases} \mathbf{Ax} \leq \mathbf{b} \\ -\mathbf{Ax} \leq -\mathbf{b} \end{cases}$

Combinazione lineare

- Una **combinazione lineare** di m vettori $\mathbf{a}_1, \dots, \mathbf{a}_m \in \mathbb{R}^n$ è un vettore $\lambda_1 \mathbf{a}_1 + \dots + \lambda_m \mathbf{a}_m \in \mathbb{R}^n$, dove $\lambda_1, \dots, \lambda_m \in \mathbb{R}$
- Variando i coefficienti λ_k in ogni modo possibile, si ottengono i vettori di un sottospazio Σ di \mathbb{R}^n
 - Per definizione, un sottospazio deve contenere il **vettore nullo** $\mathbf{0}$, e se contiene i vettori \mathbf{u} , \mathbf{v} , allora deve contenere ogni loro combinazione lineare $\alpha \mathbf{u} + \beta \mathbf{v}$
 - Con $\lambda_1 = \dots = \lambda_m = 0$ si ha il **vettore nullo** $\mathbf{0}$;
 - Se $\mathbf{u} = \lambda_1 \mathbf{a}_1 + \dots + \lambda_m \mathbf{a}_m$ e $\mathbf{v} = \mu_1 \mathbf{a}_1 + \dots + \mu_m \mathbf{a}_m$, allora $\alpha \mathbf{u} + \beta \mathbf{v}$ è una combinazione lineare di $\mathbf{a}_1, \dots, \mathbf{a}_m$ a coefficienti $(\alpha \lambda_1 + \beta \mu_1), \dots, (\alpha \lambda_m + \beta \mu_m)$

Indipendenza lineare

- Un insieme S di m vettori è **linearmente indipendente** se il vettore nullo si può ottenere **solo** combinandoli linearmente con coefficienti $\lambda_1, \dots, \lambda_m$ identicamente nulli
- In caso contrario, S si dice **linearmente dipendente**

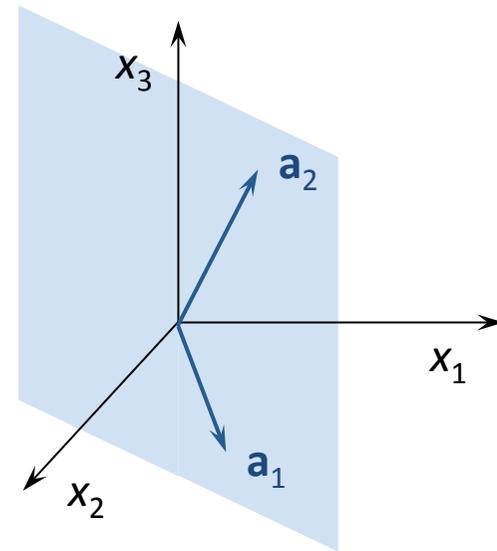


$\mathbf{0} = \lambda_1 \mathbf{a}_1 + \lambda_2 \mathbf{a}_2$ con $\lambda_1 = 2, \lambda_2 = -1$
Quindi A è **linearmente dipendente**

- Se S è **indipendente**, i suoi m vettori generano il sottospazio $\Sigma = \mathbb{R}^m \subseteq \mathbb{R}^n$

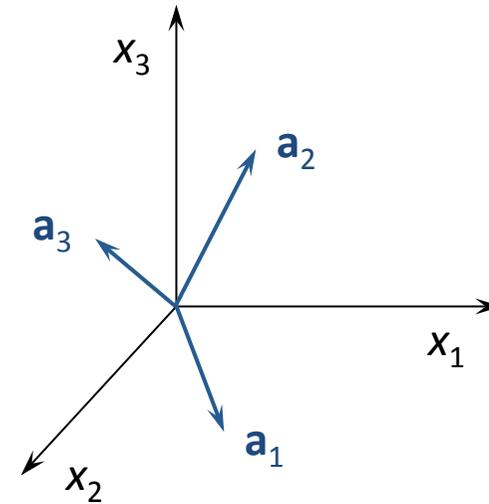
Indipendenza lineare

- Ad esempio, due vettori **linearmente indipendenti** $\mathbf{a}_1, \mathbf{a}_2 \in \mathbb{R}^3$ generano il sottospazio $\Sigma = \mathbb{R}^2 \subseteq \mathbb{R}^3$



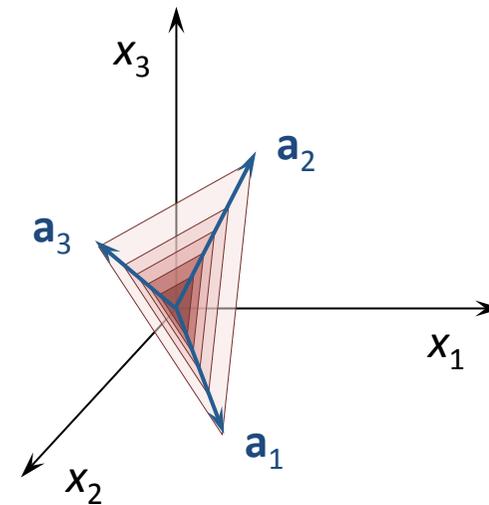
Indipendenza lineare

- Tre vettori **linearmente indipendenti** $\mathbf{a}_1, \mathbf{a}_2, \mathbf{a}_3 \in \mathbb{R}^3$ generano il sottospazio $\Sigma = \mathbb{R}^3 \subseteq \mathbb{R}^3$



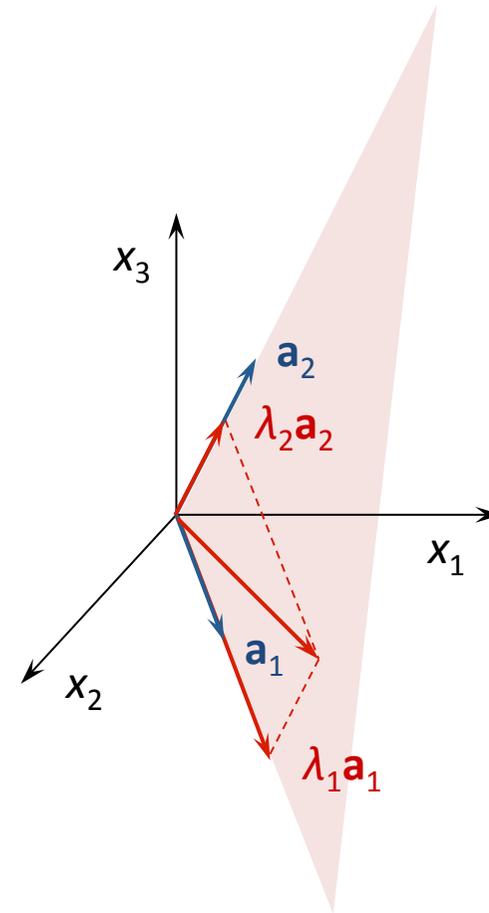
Combinazione conica

- Una **combinazione conica** è una combinazione lineare con $\lambda_k \geq 0$
- Tutti i vettori ottenibili da combinazioni coniche di un insieme **finito** $S \subseteq \mathbb{R}^n$ formano un **cono poliedrale**



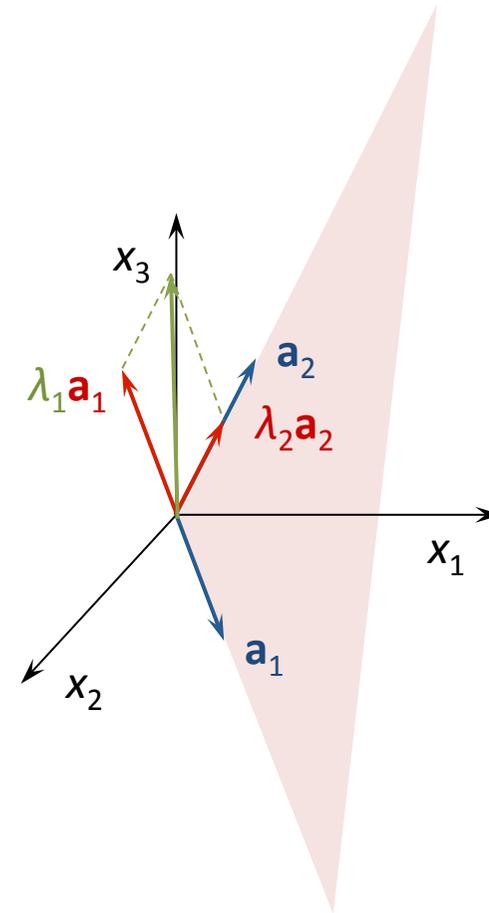
Combinazione conica

- Una **combinazione conica** è una combinazione lineare con $\lambda_k \geq 0$
- Tutti i vettori ottenibili da combinazioni coniche di un insieme **finito** $S \subseteq \mathbb{R}^n$ formano un **cono poliedrale**



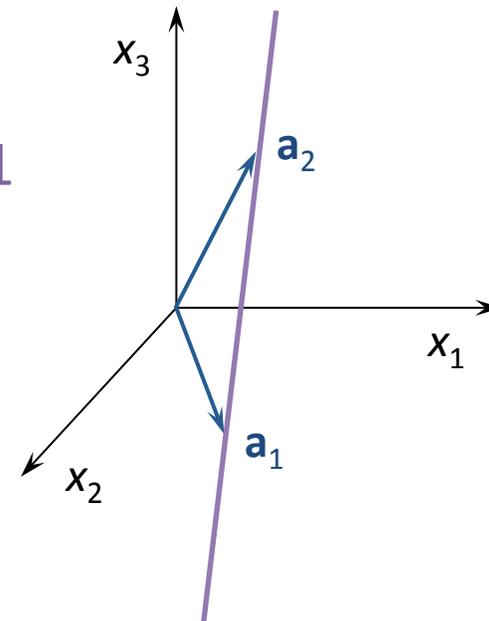
Combinazione conica

- Una **combinazione conica** è una combinazione lineare con $\lambda_k \geq 0$
- Tutti i vettori ottenibili da combinazioni coniche di un insieme **finito** $S \subseteq \mathbb{R}^n$ formano un **cono poliedrale**



Combinazione affine

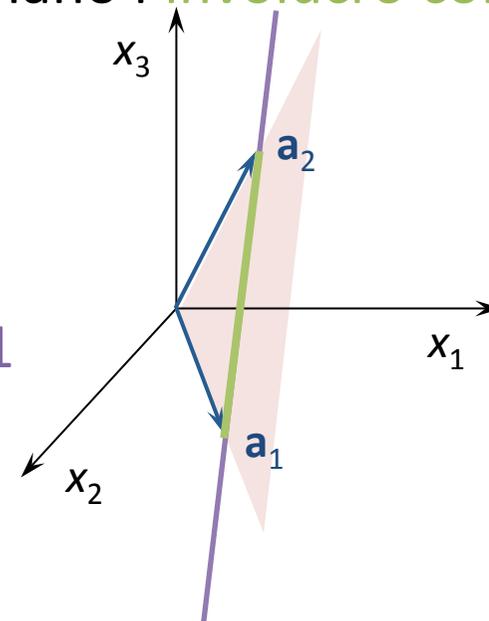
- Una **combinazione affine** è una combinazione lineare con $\lambda_1 + \dots + \lambda_m = 1$
- Tutti i vettori ottenibili da combinazioni affini di un insieme **finito** $S \subseteq \mathbb{R}^n$ formano uno **spazio affine**



In uno spazio affine S , $\mathbf{u} + \mathbf{v}$ non appartiene a S , ma $\mathbf{u} - \mathbf{v}$ giace su S

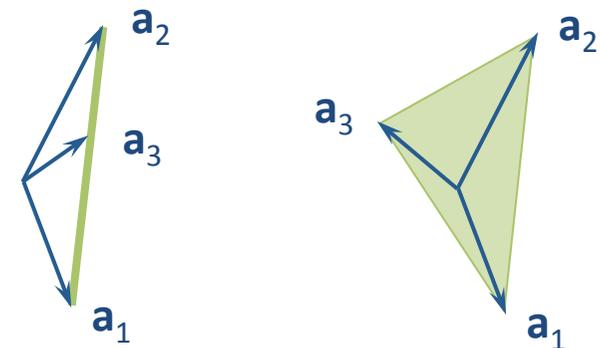
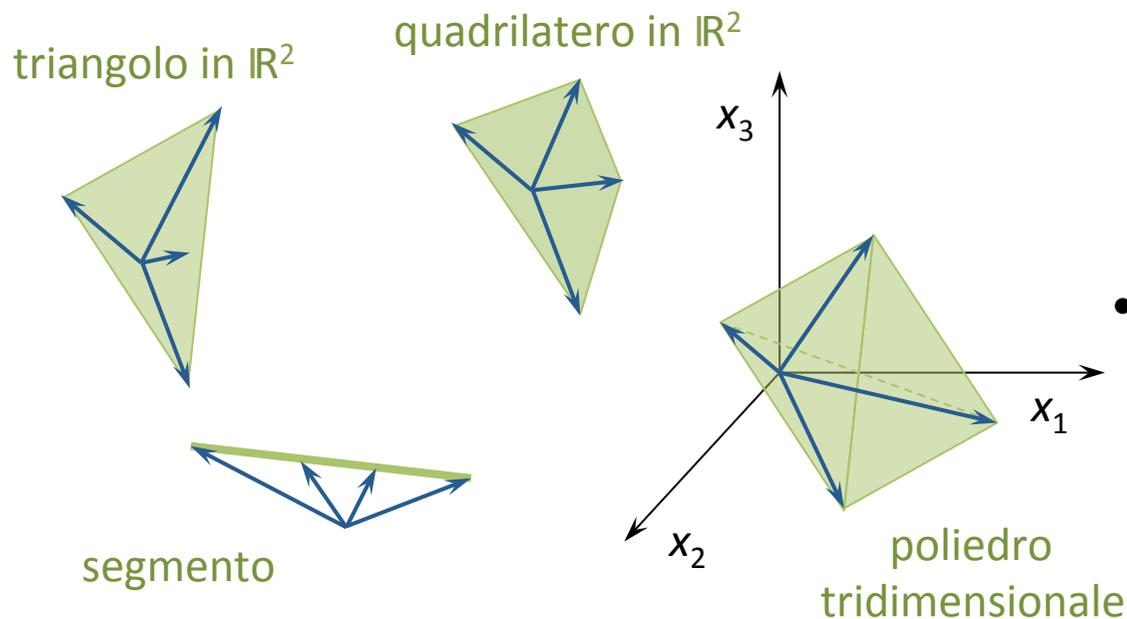
Combinazione convessa

- Una **combinazione convessa** è ad un tempo **conica** e **affine**
- Tutte le combinazioni convesse di S formano l'**inviluppo convesso**
- Una **combinazione conica** è una combinazione lineare con $\lambda_k \geq 0$
- Una **combinazione affine** è una combinazione lineare con $\lambda_1 + \dots + \lambda_m = 1$
- Quindi in una **combinazione convessa** si ha sia $\lambda_k \geq 0$, sia $\lambda_1 + \dots + \lambda_m = 1$



Combinazione convessa

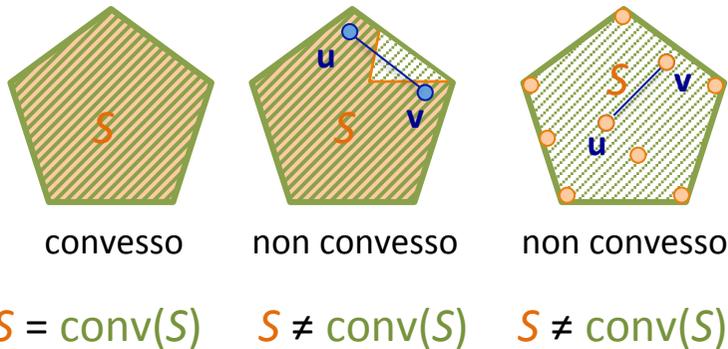
- Una **combinazione convessa** è ad un tempo **conica** e **affine**
- Tutte le combinazioni convesse di S formano l'**inviluppo convesso**
- Ad esempio, l'inviluppo convesso di tre vettori può essere un triangolo...
- ... ma anche no



- Anche quello di quattro vettori può assumere aspetti diversi, e così via

Insieme convesso

- Un insieme $S \subseteq \mathbb{R}^n$ (non necessariamente finito) si dice **convesso** se presi comunque due punti $u, v \in S$ il segmento R che li unisce è interamente contenuto in S



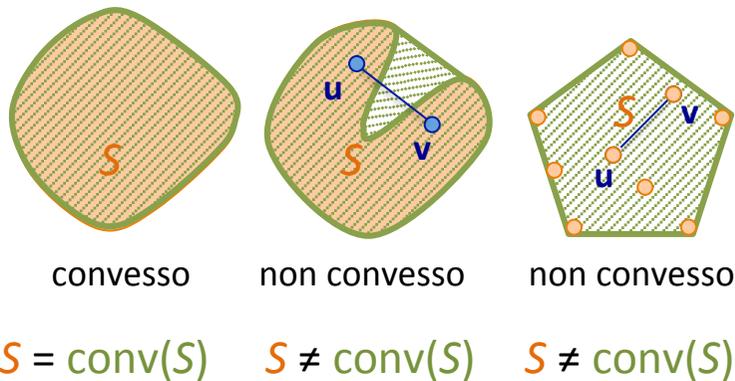
Gli $r \in R$ sono le combinazioni convesse di u, v :

$$r = \lambda u + (1 - \lambda)v \text{ per } 0 \leq \lambda \leq 1$$

- L'**inviluppo convesso** $\text{conv}(S)$ di un insieme S è **convesso** (stupirebbe il contrario...)
- Precisamente, è il più piccolo insieme convesso che contiene S

Insieme convesso

- L'involucro convesso di un insieme **finito** di punti è sempre un **poliedro convesso**, e come tale è descritto da un sistema di disequazioni lineari $\mathbf{Ax} \leq \mathbf{b}$



Dato però un insieme finito S , trovare \mathbf{A} e \mathbf{b} che rappresentano $\text{conv}(S)$ può non essere semplice

- L'involucro convesso $\text{conv}(S)$ di un insieme S è **convesso** (stupirebbe il contrario...)
- Precisamente, è il più piccolo insieme convesso che contiene S