

**ФЕДЕРАЛЬНОЕ ГОСУДАРСТВЕННОЕ БЮДЖЕТНОЕ
ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЕ УЧРЕЖДЕНИЕ ВЫСШЕГО
ПРОФЕССИОНАЛЬНОГО ОБРАЗОВАНИЯ
«МОСКОВСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ УНИВЕРСИТЕТ
ПУТЕЙ СООБЩЕНИЯ»**

Кафедра “Математика”

А. Е. Гарслян

ИССЛЕДОВАНИЕ ОПЕРАЦИЙ

Сборник тестовых заданий

Москва – 2012

**ФЕДЕРАЛЬНОЕ ГОСУДАРСТВЕННОЕ БЮДЖЕТНОЕ
ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЕ УЧРЕЖДЕНИЕ ВЫСШЕГО
ПРОФЕССИОНАЛЬНОГО ОБРАЗОВАНИЯ
«МОСКОВСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ УНИВЕРСИТЕТ
ПУТЕЙ СООБЩЕНИЯ»**

Кафедра “Математика ”

А. Е. Гарслян

ИССЛЕДОВАНИЕ ОПЕРАЦИЙ

**Рекомендовано редакционно–издательским
советом университета в качестве сборника тестовых
заданий для студентов всех специальностей
ИЭФ и ИУИТ**

Москва – 2012

1. Геометрический метод решения задачи линейного программирования

Задание 1.1

Линии уровня функции $F = 3x_1 + 5x_2 + 7$ описываются уравнением

- а) $3x_1 + 5x_2 = c$;
- б) $-5x_1 + 3x_2 = c$;
- в) $3x_1 - 5x_2 = c$.

Задание 1.2

Если градиент линейной функции двух переменных равен:

$\text{Grad } F(x_1, x_2) = (1, -4)$, то максимальное значение этой функции, в квадрате с вершинами $(1;2)$, $(1;3)$, $(2;2)$, $(2;3)$, достигается в точке

- а) $(1;3)$;
- б) $(2;3)$;
- в) $(2;2)$.

Задание 1.3

Задача линейного программирования по минимизации функции

$F = -x_1 - 3x_2 + 5$, при условиях: $x_1 \geq 0$; $x_2 \geq 0$; $x_1 + 3x_2 \leq 6$, имеет решение, которому соответствует

- а) единственная точка, где достигается минимум;
- б) только две точки, где достигается минимум;
- в) бесконечное множество точек, где достигается минимум.

Задание 1.4

При исследовании линейной функции двух переменных $F(x_1, x_2)$ в области треугольника с вершинами $A(1;1)$, $B(3;1)$, $C(3;3)$, оказалось, что в точке $(2;2)$ достигается минимум. Тогда минимум достигается в каждой точке отрезка

- а) BC;
- б) AB;
- в) AC.

Задание 1.5

При исследовании линейной функции трех переменных $F(x_1, x_2, x_3)$ в области тетраэдра ABCD, оказалось, что в точке пересечения медиан треугольника ABC достигается минимум. Тогда минимум достигается в каждой точке треугольника

- а) DAC;
- б) DBC;
- в) ABC.

Задание 1.6

Для некоторой функции двух переменных, уравнениями двух разных линий уровня могут быть уравнения:

- а) $3x_1 + 5x_2 = 2$, $-3x_1 + 5x_2 = 2$;
- б) $-5x_1 + 3x_2 = 2$, $-15x_1 + 9x_2 = 6$;
- в) $3x_1 - 5x_2 = 2$, $-6x_1 + 10x_2 = 7$.

Задание 1.7

Для некоторой линейной функции двух переменных, две разные линии уровня могут содержать:

- а) две стороны треугольника;
- б) две окружности;
- в) две стороны прямоугольника.

Задание 1.8

Угол многоугольника области допустимых решений (области поиска максимума или минимума) в задаче линейного программирования должен быть меньше:

- а) 90 градусов;
- б) 180 градусов;
- в) 270 градусов.

Задание 1.9

Для некоторой линейной функции трех переменных, две разные поверхности уровня могут содержать:

- а) две грани тетраэдра;
- б) два эллипсоида;
- в) две грани параллелепипеда.

Задание 1.10

Для некоторой функции трёх переменных, уравнениями двух разных поверхностей уровня могут быть уравнения:

- а) $3x_1 + 5x_2 + 4x_3 = 2$, $3x_1 - 5x_2 + 4x_3 = 2$;
- б) $3x_1 + 5x_2 + 4x_3 = 2$, $9x_1 + 15x_2 + 12x_3 = 6$;
- в) $3x_1 + 5x_2 + 4x_3 = 2$, $3x_1 + 5x_2 + 4x_3 = 6$.

2. Симплекс-метод решения задачи линейного программирования

Задание 2.1

При минимизации симплекс-методом, в задаче линейного программирования, начальный базисный план имел вид:

$(x_1, x_2, x_3, x_4)^T = (3, 0, 0, 2)$, причем выяснилось, что эта задача на поиск минимума не имеет решения. Причиной отсутствия решения является

- а) противоречивость условий задачи;
- б) неограниченность снизу целевой функции на множестве планов;
- в) неограниченность сверху целевой функции на множестве планов.

Задание 2.2

В симплекс-таблице, в качестве генерального столбца, выбрали столбец,

min	C	X3	X4	X6
F	2	3	-5	0
X1	4	2	3	6
X2	6	5	7	2
X5	3	1	2	1

соответствующий переменной X3. Тогда, в качестве генеральной, нужно выбрать строку, соответствующую переменной

- а) X1;
- б) X2;
- в) X5.

Задание 2.3

В симплекс-таблице, в качестве генерального столбца, можно выбрать столбец,

min	C	X3	X4	X6
F	2	-3	4	0
X1	4	2	-3	9
X2	6	5	-7	3
X5	3	1	2	1

соответствующий переменной

- а) X3;
- б) X4;
- в) X6.

Задание 2.4

В симплекс-таблице, в качестве генерального столбца, выбрали столбец,

min	C	X3	X4	X6
F	2	3	-5	0
X1	4	2	3	6
X2	6	5	7	2
X5	3	1	2	1

соответствующий переменной X3, а в качестве генеральной, строку, соответствующую переменной X1. Новое значение целевой функции, после пересчёта этой таблицы, равно

- а) -8;
- б) -4;
- в) 8

Задание 2.5

Признаком того, что состояние симплекс-таблицы соответствует минимуму целевой функции, является

- а) наличие хотя бы одного положительного элемента в строке целевой функции;
- б) неположительное значение всех элементов, игнорируя первый (из С-столбца), в строке целевой функции;
- в) все элементы, игнорируя первый (из С-столбца), в строке целевой функции больше нуля.

Задание 2.6

Получив по ходу оптимизации такую симплекс-таблицу, нужно

min	C	X3	X4	X6
F	2	-3	4	5
X1	4	2	-3	9
X2	6	5	-7	3
X5	3	1	-2	1

- а) выбрать генеральный элемент и выполнить необходимое симплекс-преобразование;
- б) завершить решение задачи, указав значения переменных, обеспечивающих минимум целевой функции;
- в) завершить решение задачи, указав отсутствие минимума целевой функции из-за неограниченности снизу на множестве планов.

Задание 2.7

В симплекс-таблице, в качестве генерального столбца, обеспечивающего наибольшее снижение значения целевой функции должен быть выбран столбец,

min	C	X3	X4	X6
F	2	3	3	3
X1	4	2	-3	9
X2	6	5	-7	3
X5	3	1	2	1

соответствующий переменной

- а) X3;
- б) X4;
- в) X6.

Задание 2.8

Получив по ходу оптимизации такую симплекс-таблицу, нужно

min	C	X3	X4	X6
F	2	0	0	0
X1	4	2	-3	9
X2	6	5	-7	3
X5	3	1	-2	1

- а) выбрать генеральный элемент и выполнить необходимое симплекс-преобразование;
- б) остановить решение задачи, указав значения переменных, обеспечивающих минимум целевой функции;
- в) остановить решение задачи, указав отсутствие минимума целевой функции из-за неограниченности снизу на множестве планов.

Задание 2.9

В симплекс-таблице, в качестве генерального столбца, можно выбрать столбец,

min	C	X3	X4	X6
F	2	4	0	0
X1	0	2	-3	9
X2	6	5	-7	3
X5	3	1	2	1

соответствующий переменной X3 и генеральную строку, соответствующую переменной X1, при этом снижение значения целевой функции равно

- а) 8;
- б) 0;
- в) 4.

Задание 2.10

Если в симплекс-таблице, в качестве генерального может быть выбран только один столбец, снижение значения целевой функции по которому равно нулю, то нужно

- а) выбрать генеральный элемент и выполнить необходимое симплекс-преобразование;
- б) остановить решение задачи, указав значения переменных, обеспечивающих минимум целевой функции;
- в) остановить решение задачи, указав отсутствие минимума целевой функции из-за неограниченности снизу на множестве планов.

3. Двойственность в линейном программировании

Задание 3.1

Если исходная задача линейного программирования на минимизацию целевой функции не имеет решения из-за противоречивости условий, то двойственная ей задача

- а) тоже не имеет решения, из-за неограниченности сверху двойственной целевой функции;
- б) тоже не имеет решения, из-за противоречивости условий двойственной задачи;
- в) может иметь решение

Задание 3.2

Если исходная задача линейного программирования на минимизацию целевой функции не имеет решения из-за неограниченности снизу целевой функции, то двойственная ей задача

- а) тоже не имеет решения, из-за неограниченности сверху двойственной целевой функции;
- б) тоже не имеет решения, из-за противоречивости условий двойственной задачи;
- в) может иметь решение.

Задание 3.3

Если минимальное значение целевой функции в исходной задаче линейного программирования равно 5, то целевая функция двойственной задачи

- а) достигает максимального значения, равного 5;
- б) не достигает значения, равного 5;
- в) достигает максимального значения, равного «-5».

Задание 3.4

Условия исходной задачи линейного программирования содержат только нестрогие неравенства (уравнений нет), тогда переменные двойственной задачи должны

- а) быть меньше или равными нулю;
- б) больше или равными нулю;
- в) произвольными по знаку.

Задание 3.5

Если некоторые переменные исходной задачи линейного программирования – произвольного знака, то соответствующая двойственная задача содержит условия, представленные

- а) строгими неравенствами;
- б) только нестрогими неравенствами;
- в) нестрогими неравенствами и уравнениями.

Задание 3.6

В условия исходной задачи линейного программирования включены уравнения, а неравенства только для указания неотрицательного знака основных переменных, тогда переменные двойственной задачи должны

- а) быть меньше или равными нулю;
- б) больше или равными нулю;
- в) произвольными по знаку.

Задание 3.7

Для построения задачи, двойственной к задаче линейного программирования на минимизацию исходной функции, неравенства исходной задачи линейного программирования приводятся к виду

- а) меньше или равно;
- б) больше или равно;
- в) произвольному.

Задание 3.8

Для построения задачи, двойственной к задаче линейного программирования на максимизацию исходной функции, неравенства исходной задачи линейного программирования приводятся к виду

- а) меньше или равно;
- б) больше или равно;
- в) произвольному.

Задание 3.9

Для определения оптимальных значений переменных исходной задачи по оптимальным значениям двойственной задачи нужно использовать систему уравнений, каждое из которых выражает, что:

- а) суммы всех оптимальных значений переменных в исходной и двойственной задаче равны;
- б) произведения всех оптимальных значений переменных в исходной и двойственной задаче равны;
- в) произведение оптимального значения каждой из переменных на разность правой и левой частей соответствующего двойственного условия равно нулю, при соответствующей подстановке в эти условия оптимальных значений.

Задание 3.10

Задача, двойственная к исходной:

$$F = 3x_1 + 5x_2 + 7x_3 + 4x_4 + 2x_5 + 3 \rightarrow \max$$

$$8x_1 + 3x_2 + 4x_3 + 6x_4 + x_5 \leq 24$$

$$x_i \geq 0, \quad i = 1, 2, 3, 4, 5$$

имеет вид:

а)

$$S = 24y + 3 \rightarrow \min$$

$$8y \geq 3$$

$$3y \geq 5$$

$$4y \geq 7$$

$$6y \geq 4$$

$$y \geq 2$$

$$y \geq 0$$

б)

$$S = 24y \rightarrow \min$$

$$8y \geq 3$$

$$3y \geq 5$$

$$4y \geq 7$$

$$6y \geq 4$$

$$y \geq 2$$

$$y \geq 0$$

в)

$$S = 24y + 3 \rightarrow \min$$

$$8y \leq 3$$

$$3y \leq 5$$

$$4y \leq 7$$

$$6y \leq 4$$

$$y \leq 2$$

$$y \geq 0$$

4. М-метод решения задачи линейного программирования

Задание 4.1

Если в оптимальном плане М-задачи, из трех, введенных для неё, вспомогательных переменных, две оказались равными нулю, а третья – больше нуля, то исходная задача линейного программирования

- а) не имеет решения из-за противоречивости условий;
- б) имеет решение;
- в) не имеет решения из-за неограниченности целевой функции.

Задание 4.2

Если при решении М-методом задачи линейного программирования, М-задача не имеет решения, то причиной этого является

- а) неограниченность снизу целевой функции М-задачи;
- б) неограниченность сверху целевой функции М-задачи;
- в) противоречивость условий М-задачи.

Задание 4.3

Если при решении М-методом задачи линейного программирования, в оптимальном плане М-задачи все введённые для нее вспомогательные переменные равны нулю, то исходная задача

- а) тоже имеет решение, а оптимальный план для нее, совпадает со значениями основных переменных в оптимальном плане М-задачи;
- б) не имеет решения, из-за противоречивости условий;
- в) не имеет решения, из-за неограниченности целевой функции.

Задание 4.4

М-метод эффективен при решении задачи линейного программирования, в которой начальный базисный план

- а) может быть определен сразу, без многовариантных преобразований условий задачи;
- б) может быть определен не сразу, а многовариантными эквивалентными преобразованиями условий задачи, приводящими, но не всегда, к начальному базисному плану;
- в) задан в условии задачи.

Задание 4.5

При решении задачи линейного программирования М-методом, предполагается, что М-это

- а) некоторое сколь-угодно большое положительное число, значительно превышающее по модулю любые встречающиеся при решении задачи величины;
- б) некоторое сколь-угодно большое по модулю, отрицательное число, значительно превышающее по модулю любые встречающиеся при решении задачи величины;
- в) любое положительное число.

Задание 4.6

При решении М- методом задачи линейного программирования по максимизации целевой функции

- а) необходимо перейти к минимизации новой целевой функции, противоположной по знаку исходной;
- б) необходимо перейти к минимизации новой целевой функции, равной модулю исходной;
- в) необходимо максимизировать целевую функцию в М-задаче, соответствующей исходной.

Задание 4.7

Для решения следующей задачи

$$F = 3x_1 + 5x_2 + 7x_3 + 4x_4 + 2x_5 + 3 \rightarrow \max$$

$$8x_1 + 3x_2 + 4x_3 + 6x_4 + x_5 \leq 24$$

$$x_i \geq 0, \quad i = 1, 2, 3, 4, 5$$

использование М-метода

- а) невозможно;
- б) эффективно;
- в) неэффективно.

Задание 4.8

Для решения следующей задачи

$$F = -3x_1 - 5x_2 - 7x_3 - 4x_4 - 2x_5 + 3 \rightarrow \max$$

$$8x_1 + 3x_2 + 4x_3 + 6x_4 + x_5 \geq 24$$

$$x_i \geq 0, \quad i = 1, 2, 3, 4, 5$$

использование М-метода

- а) невозможно;
- б) эффективно;
- в) неэффективно.

Задание 4.9

Получив при решении М-задачи такую симплекс-таблицу, нужно

min	C	X3	X4	X6
G	6M+2	-5M+8	-7M+9	-3M+5
X1	4	2	-3	9
Z2	6	-5	-7	3
X5	3	1	-2	1

- а) выбрать генеральный элемент и выполнить необходимое симплекс-преобразование;
- б) остановить решение задачи, указав отсутствие решения исходной задачи из-за противоречия в условии;
- в) остановить решение задачи, указав отсутствие минимума целевой функции из-за неограниченности снизу на множестве планов.

Задание 4.10

Получив при решении М-задачи такую симплекс-таблицу, нужно

min	C	X3	X4	X6
G	6M+2	-5M+8	2M+9	3M+5
X1	4	2	-3	9
Z2	6	-5	5	1
X5	3	1	-2	1

- а) выбрать генеральный элемент и выполнить необходимое симплекс-преобразование;
- б) остановить решение задачи и исправить ошибки в предыдущих расчётах;
- в) остановить решение задачи, указав отсутствие минимума целевой функции из-за неограниченности снизу на множестве планов.

5. Транспортная задача матричного вида

Задание 5.1

Транспортная таблица содержит 5 строк и 7 столбцов. Суммарные объёмы груза по отправлению и получению равны. Тогда число базисных клеток в таблице равно

- а)12;
- б)11;
- в)10.

Задание 5.2

Перевозка однородного груза реализуется по плану, заданному транспортной таблицей.

5 (3)	3 (4)
4	4 (2)

В клетках таблицы: сверху – затраты на перевозку единицы груза, снизу в скобках – размер грузопотока

Суммарные перевозочные затраты по заданному плану равны

- а)12;
- б) 9;
- в)35.

Задание 5.3

Перевозка однородного груза реализуется по плану, заданному транспортной таблицей.

9 (4)	3 (5)
4	8 (2)

В клетках таблицы: сверху – затраты на перевозку единицы груза, снизу в скобках – размер грузопотока

Перевод свободной клетки в базис

- а) уменьшит перевозочные затраты;
- б) не уменьшит перевозочные затраты.

Задание 5.4

Перевозка однородного груза реализуется по плану, заданному транспортной таблицей.

9 (3)	3 (5)
4	8 (2)

В клетках таблицы: сверху – затраты на перевозку единицы груза, снизу в скобках – размер грузопотока

При подсчёте потенциалов, потенциал первой строки был задан равным нулю. Тогда потенциал второго столбца равен

- а) 4;
- б) 3;
- в) 9.

Задание 5.5

Перевозка однородного груза реализуется по плану, заданному транспортной таблицей.

9 (3)	3 (6)
4	8 (2)

В клетках таблицы: сверху – затраты на перевозку единицы груза, снизу в скобках – размер грузопотока

При переходе к новому варианту плана перевозки, в котором клетка (2,1) будет базисной, грузопоток $X(2,1)$ равен

- а) 3;
- б) 2;
- в) 6.

Задание 5.6

Перевозка однородного груза реализуется по плану, заданному транспортной таблицей.

9 (3)	3 (6)
4	8 (2)

В клетках таблицы: сверху – затраты на перевозку единицы груза, снизу в скобках – размер грузопотока

При переходе к новому варианту плана перевозки, в котором клетка (2,1) будет базисной, изменение перевозочных затрат равно

- а) -4;
- б) -20;
- в) 8.

Задание 5.7

Если в транспортной задаче матричного вида суммарные объёмы груза по отправлению и получению совпадают, то минимальный по затратам план перевозки однородного груза

- а) всегда существует и, при этом, всегда единственный;
- б) всегда существует и, при этом, не всегда единственный;
- в) не всегда существует.

Задание 5.8

Если в транспортной задаче матричного вида затраты на перевозку единицы груза (тарифы на перевозку) увеличить в каком-нибудь столбце на одно и тоже значение, то план перевозки, соответствующий минимуму затрат

- а) останется минимальным и по новым тарифам;
- б) может остаться минимальным и по новым тарифам, а может и нет;
- в) не может остаться минимальным.

Задание 5.9

Если в транспортной задаче матричного вида суммарные объёмы груза по отправлению превышают суммарные объёмы груза по получению, то минимальный по затратам план перевозки однородного груза

- а) всегда существует и, при этом, всегда единственный;
- б) всегда существует и, при этом, не всегда единственный;
- в) не всегда существует.

Задание 5.10

Если в транспортной задаче матричного вида суммарные объёмы груза по отправлению превышают суммарные объёмы груза по получению, то для решения такой задачи нужно

- применить схему решения сбалансированной задачи, без каких-либо изменений;
- ввести в транспортную таблицу новый столбец, соответствующий еще одному грузополучателю;
- уменьшить объём отправления груза у одного или нескольких грузоотправителей, добившись при этом баланса.

6. Транспортная задача сетевого вида

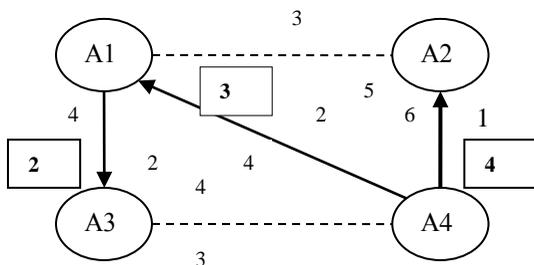
Задание 6.1

Транспортная сеть содержит 10 вершин. Суммарные объёмы груза по отправлению и получению совпадают. Число базисных переменных (базисных дуг сети), при построении плана перевозки методом потенциалов, равно

- 10;
- 9;
- 8.

Задание 6.2

Перевозка однородного груза реализуется по плану, заданному транспортной сетью.

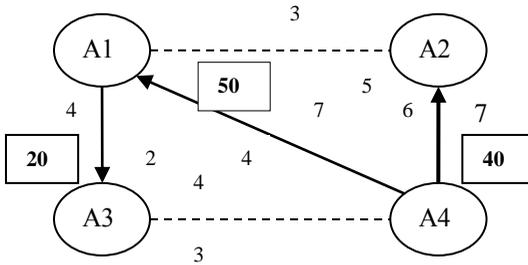


Сумма перевозочных затрат по этому варианту плана равна

- а) 9;
- б) 18;
- в) 10.

Задание 6.3

Перевозка однородного груза реализуется по плану, заданному транспортной сетью.

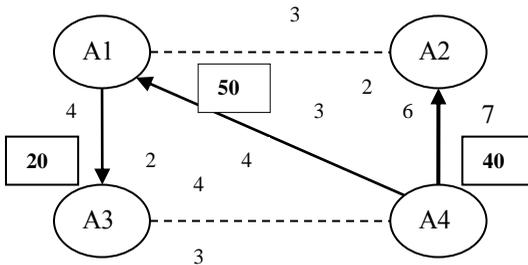


Потенциал вершины A2 равен 7. Тогда потенциал вершины A1 равен

- а) 14;
- б) 7;
- в) 4.

Задание 6.4

Перевозка однородного груза реализуется по плану, заданному транспортной сетью.

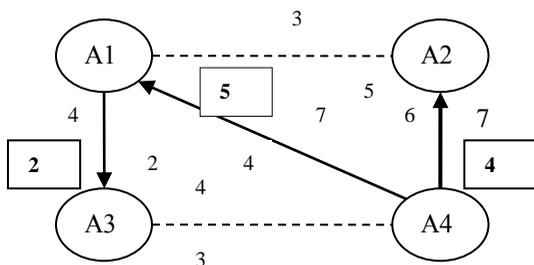


Активизация грузопотока $x_{2,1}$

- а) уменьшит сумму перевозочных затрат;
- б) увеличит сумму перевозочных затрат;
- в) не изменит сумму перевозочных затрат.

Задание 6.5

Перевозка однородного груза реализуется по плану, заданному транспортной сетью.



Активизация грузопотока $x_{4,3}$ уменьшит сумму перевозочных затрат на

- а) 10;
- б) 14;
- в) 20.

Задание 6.6

Если в транспортной задаче сетевого вида суммарные объёмы груза по отправлению и получению совпадают, то минимальный по затратам план перевозки однородного груза

- а) всегда существует и, при этом, всегда единственный;
- б) всегда существует и, при этом, не всегда единственный;
- в) не всегда существует.

Задание 6.7

Если в транспортной задаче сетевого вида затраты на перевозку единицы груза (тарифы на перевозку) увеличить на одно и то же значение, то план перевозки, соответствующий минимуму затрат

- а) останется минимальным и по новым тарифам;
- б) может остаться минимальным и по новым тарифам, а может и нет;
- в) не может остаться минимальным.

Задание 6.7

Если в транспортной задаче сетевого вида затраты на перевозку единицы груза (тарифы на перевозку) увеличить на одно и то же значение, то план перевозки, соответствующий минимуму затрат

- а) останется минимальным и по новым тарифам;
- б) может остаться минимальным и по новым тарифам, а может и нет;
- в) не может остаться минимальным.

Задание 6.8

Если в транспортной задаче сетевого вида суммарные объёмы груза по отправлению превышают суммарные объёмы груза по получению, то для решения такой задачи нужно

- а) применить схему решения сбалансированной задачи, без каких-либо изменений;
- б) ввести в транспортную сеть новую вершину, соответствующую еще одному грузополучателю;
- в) уменьшить объём отправления груза у одного или нескольких грузоотправителей, добившись при этом баланса.

Задание 6.9

Базисные дуги в опорном плане при решении транспортной задаче сетевого вида образуют структуру, называемую

- а) циклом;
- б) деревом;
- в) маршрутом.

Задание 6.10

При переводе свободной дуги в базисную дугу, используется

- а) единственный цикл пересчёта, возникающий при активизации свободной дуги;
- б) один из нескольких циклов пересчёта, возникающих при активизации свободной дуги;
- в) такой цикл пересчёта, в котором ровно одна базисная дуга.

7.Динамическое программирование

Задание 7.1

На транспортной сети заданы оценки ребер. Допускаются перемещения по рёбрам: вверх или направо. Вершины сети (узлы) расположены и обозначаются как элементы квадратной матрицы третьего порядка: $A(I,J)$, $I=1,2,3$; $J=1,2,3$.

4	3	5	3	4
3	6	4	6	5
	8		3	

Длина кратчайшего пути из вершины $A(3,1)$ в $A(1,3)$, то есть из нижней левой в правую верхнюю вершину, равна

- а) 8;
- б) 12;
- в) 13.

Задание 7.2

На транспортной сети заданы оценки ребер. Допускаются перемещения по рёбрам: вверх или направо. Вершины сети (узлы) расположены и обозначаются как элементы квадратной матрицы третьего порядка: $A(I,J)$, $I=1,2,3$; $J=1,2,3$.

4	3	5	3	4
3	6	4	6	5
	8		3	

Построение кратчайшего пути из нижней левой в правую верхнюю вершину методом динамического программирования сводится к разбиению на этапы.

Число этапов равно

- а) 4;
- б) 2;
- в) 3.

Задание 7.3

В методе динамического программирования предполагается, что оптимизирующийся функционал, обладает свойством

- а) аддитивности;
- б) периодичности;
- в) чётности.

Задание 7.4

Метод динамического программирования основан на применении

- а) теоремы Тейлора;
- б) принципа Беллмана;
- в) правила Крамера.

Задание 7.5

При решении задачи о построения кратчайших путей на ориентированной транспортной сети методом динамического программирования, при разбиении исходной задачи на вложенные подзадачи, реализуется

- а) выделение группы маршрутов с одинаковым числом входящих в них дуг;
- б) выделение группы маршрутов с единой длиной, подсчитанной по оценкам дуг.
- в) выделение маршрутов с одинаковым числом входящих в них горизонтальных дуг.

Задание 7.6

В методе динамического программирования предполагается, что процесс принятия решения и управления может быть

- а) разбит на несколько независимых параллельных процессов принятия решения;
- б) разбит на несколько последовательных и независимых процессов принятия решения;
- в) разбит на несколько последовательных и зависимых процессов принятия решения.

Задание 7.7

В методе динамического программирования под управлением понимается

- а) совокупность решений, принимаемых на каждом этапе для влияния на ход развития процесса;
- б) совокупность решений, принимаемых на первом этапе процесса;
- в) совокупность решений, принимаемых на последнем этапе процесса.

Задание 7.8

Принцип оптимальности Беллмана состоит в том, что

- а) каковы бы ни были начальное состояние на любом шаге и управление, выбранное на этом шаге, последующие управления должны выбираться оптимальными относительно состояния, к которому придёт система в конце данного шага;
- б) совокупность принимаемых решений обеспечит наибольшую локальную выгоду на каждом шаге процесса;
- в) совокупность принимаемых решений обеспечит наибольшую локальную выгоду на последнем шаге процесса.

Задание 7.9

В методе динамического программирования принцип оптимальности Беллмана формализуется

- а) рекуррентными уравнениями;
- б) уравнениями динамики средних;
- в) квадратными уравнениями.

Задание 7.10

Для решения задач с непрерывным управляемым процессом методом динамического программирования

- а) рассматривают непрерывный процесс как дискретный, разбивая временной период процесса условно на временные отрезки (шаги);
- б) используют средние показатели;
- в) используют геометрические характеристики.

8.Целочисленное программирование

Задание 8.1

Утверждение о том, что задача целочисленного программирования – частный случай задачи линейного программирования, является

- а) верным;
- б) ложным;
- в) верно и ложно одновременно.

Задание 8.2

То, что транспортная задача, в матричной форме, - частный случай задачи линейного программирования, это

- а) верно;
- б) неверно
- в) верно и ложно одновременно.

Задание 8.3

То, что транспортная задача, в сетевой форме, - частный случай задачи линейного программирования, это

- а) верно;
- б) неверно
- в) верно и ложно одновременно.

Задание 8.4

Оптимальной точкой при решении задачи целочисленного программирования:

$$F = 4 X_1 + 5 X_2 + 4 \rightarrow \max$$

$$2X_1 + 2X_2 \leq 5;$$

$$X_1, X_2 \geq 0 ;$$

X_1, X_2 – целые числа ,

является точка

- а) (2,0);
- б) (0,2);
- в) (1,1).

Задание 8.5

Число оптимальных точек при решении задачи целочисленного программирования:

$$F = 3 X_1 + 3 X_2 + 2009 \rightarrow \max$$

$$2X_1 + 2X_2 \leq 5;$$

$$X_1, X_2 \geq 0;$$

X_1, X_2 – целые числа ,

равно

- а) 2;
- б) 3;
- в) 1.

Задание 8.6

При решении задачи целочисленного линейного программирования двух переменных геометрическим методом, область допустимых решений представляет

- а) произвольный многоугольник;
- б) прямую линию;
- в) многоугольник, с целочисленными координатами вершин.

Задание 8.7

Задачи по производству и распределению неделимой продукции (выпуск станков, компьютеров, вагонов и т.д.) относятся к задачам

- а) целочисленного линейного программирования;
- б) линейного программирования;
- в) прогнозирования.

Задание 8.8

Если при решении задачи целочисленного линейного программирования не учитываются эти целочисленные условия, а результат округлен до ближайших целых чисел, то такое решение

- а) всегда наилучшее из всех возможных;
- б) не всегда наилучшее из всех возможных;
- в) никогда не нарушает заданных ограничений.

Задание 8.9

При решении задачи целочисленного линейного программирования может применяться метод

- а) Гомори;
- б) Архимеда;
- в) Пифагора.

Задание 8.10

При решении задачи целочисленного линейного программирования методом Гомори используются

- а) дополнительные ограничения, отсекающие точки дробного решения: отсекающие ограничения;
- б) методы округления;
- в) средние значения.

Содержание

Стр.

1. Геометрический метод решения задачи линейного программирования.....	3
2. Симплекс-метод решения задачи линейного программирования.....	6
3. Двойственность в линейном программировании.	11
4. М-метод решения задачи линейного программирования.....	15
5. Транспортная задача матричного вида.....	19
6. Транспортная задача сетевого вида.....	23
7. Динамическое программирование.....	27
8. Целочисленное программирование.....	31