

Gazdasági teherelési kondenzációs úterőművelet
Lötőt

felad: ViePiac

A Lagrange- módszer és a lineáris programozás def. zell.

↓
 lényege, hogy egy célfunct. kerent a min/maximál adott
 kényszerfeltétel mellett

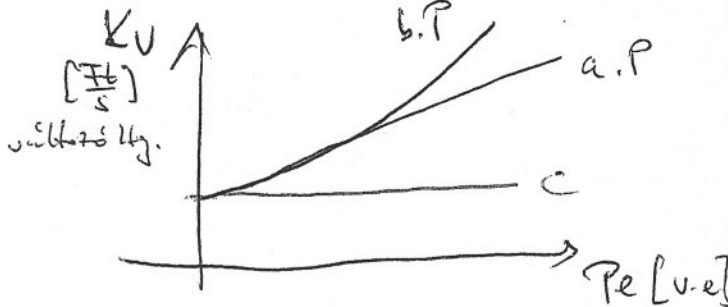
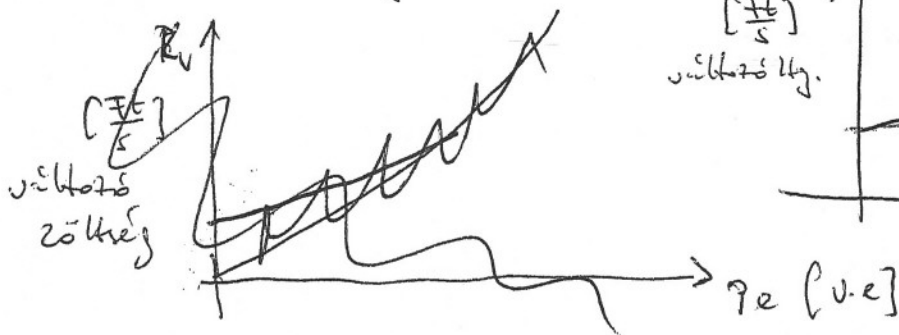
egy célfun. max. módszerét kerent adott kényszerfelté-
 tel mellett.

A lényeges szempont a módszer, a vesdőlleges
 dolog a kényszerfeltétel.

valós feladist kell elmenteni a blokk Lötőt.

Ha nem kondenzációs, akkor kapunk, akkor a költsé-
 gésel és bejövömet, a az elhelyezési a dologot → több
 kényszerfeltétel zell.

Meg kell kereni a $f(x) - t_i$ mi kerent a kapunkból a teljesít-
 mény és a $U(x)$ -et Lötőt:



A Lötőket nem lehet ±∞ Lötőt kereni. Ki kell választani
 egy időhorizontot, A vizsgált idő alatt ne változzék a
 teherelés → t_s , de nem val. érték. Az enőmümi blokkot

ne rangassal a a telj. változás követelményeirek-
 is fiv, ez mechanikai stresszel, db., így megvalós-
 vának követess nem változtatható. De 15-ve meg
 értékel jönnel ki

Relatív egyenlőség van megadva U_g is, de $\frac{Ft}{S}$ -at
 tüntetünk fel.

A változó U_g - telj. fiv-vel van egy ellátó összekötője is
 és lineáris: $a \cdot P$, s van egy nemlineáris kör: $b \cdot P^2$

Ellátó kör: áramkör: gőzfogyasztás, károsanyag- U_g -a
 stb.

Az ellátó U_g olcsóval is lehet, U_g
 nem vártak ki.

Lineáris: p_i áramkör, U_g .

Nemlineáris: megadott teljesítményhez megadott hőm.
 tartomány

valamint a károsanyag-mentesítés
 feladatai a teljesítményhez nem lineárisan
 nő a károsanyag-mentesítés. A károsanyag-
 mentesítés is, stb.

Vannak ilyen egyenlőségek, s azt akarjuk, hogy a rendszer
 értéke min. U_g -et el nem érje.

Mi ez az n nem egy körben van. Az n egyenlőség értéke
 legalább $8 \rightarrow$ a P-vel. A károsanyag-mentesítés meg MVM tulajdon

$$\{X_1, X_2, \dots, X_n\} \sim K_{V_1}(P_1) + K_{V_2}(P_2) + \dots + K_{V_n}(P_n) + P_{V_n}(P_n) \quad \left[\frac{Ft}{S} \right]$$

Egyetlen tényezőfeltétel:

$$f(x_1, x_2, \dots, x_n) = 0 \Rightarrow \Sigma P - \sum_{i=1}^n P_i \quad [\text{mvs}]$$

↑
 a rendelkezéseltekony az, hogy Σ függvényi
 telj = Σ tényei

A hűföldi Lagrangelet is ennyire egyszerűen lehet figyelende venni.

$$x_1 = a_1 \Rightarrow P_{10}$$

$$x_2 = a_2 \Rightarrow P_{20}$$

⋮

$$x_i = a_i \Rightarrow P_{i0}$$

⋮

$$x_n = a_n \Rightarrow P_{n0}$$

Az egyes függvények,
 az implicit tényei
 köll.

Esetintben:

$$\phi(P_1, P_2, \dots, P_n) = K_{v1}(P_1) + K_{v2}(P_2) + \dots + K_{vn}(P_n) + \lambda \cdot (\Sigma P - P_1 - P_2 - \dots - P_n)$$

$$\frac{d\phi}{dP_1} = \frac{dK_{v1}(P_1)}{dP_1} - \lambda = 0$$

$$\frac{d\phi}{dP_2} = \frac{dK_{v2}(P_2)}{dP_2} - \lambda = 0$$

⋮

$$\frac{d\phi}{dP_n} = \frac{dK_{vn}(P_n)}{dP_n} - \lambda = 0$$

$$\text{ahol } K_{vi} = c_i + a_i P_i + P_i^2$$

Ébbsz:

$$a_1 + 2b_1 P_{10} - \lambda = 0$$

$$a_2 + 2b_2 P_{20} - \lambda = 0$$

⋮

$$a_n + 2b_n P_{n0} - \lambda = 0$$

Vagyis

$$\frac{dK_{V1}(P_1)}{dP_1} = \frac{dK_{V2}(P_2)}{dP_2} = \dots = \frac{dK_{Vn}(P_n)}{dP_n}$$

→ előbbi egyenletben a λ -t kifejezve kapjuk.

(a munkában λ = optimális egyéni K_{Vj} -ek teljesítmény szerinti deriváltjával):

Növekedésmérővel teherelosztás. (a diff. költség-díj viszonyban növekedésmérővel vezetjük).

A

Vizsgafeladat: 1 kérdés

Nem kell megoldani. Hámszettel.

2 blokra meg kell oldani.

↓

$$a_1 + 2b_1 \cdot P_{10} - \lambda = 0$$

van az.

$$a_2 + 2b_2 \cdot P_{20} - \lambda = 0$$

3 egyenlet

1 ismeretlen.

és $\lambda \cdot (\Sigma P - P_1 - P_2)$ × költségvetéssel

↓ $P_{10} + P_{20} = \Sigma P$, ahol ΣP adott.

3 ismeretlenes egyenletrendszer kell megoldani (2 ki-
húzóösszegevel).

Ellenőrzés: két álló egyenlet: $b_1 = b_2$

$$a_1 = a_2$$

$$\text{eller } P_{10} = \frac{\Sigma P}{2} = \frac{P_{10} + P_{20}}{2}$$

levegő.

A ↓ rendezés (3 állóval):

↓ 3 egyenlet lesz.

Működés: $P_{10} + P_{20}$ kifejezés, majd össze-
adva ΣP -t adja, a jobb oldalon pedig
a λ → λ megvan, ↓ azt visszate-
rítjük.

Lineáris programozás

Vannak egy cél-függvény is van a korlátozó feltételek.

Lineáris, mert a változók között lineáris kapcsolatok van-
nak.

Lagrange-mű a változók között a kapcsolatok nemlineá-
risak lehetnek.

matematikai lehetőségek meg tudni fogalmazzani

pl:

$$\underline{x} = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix}$$

ezek a változók (pl: darabszám)

\underline{c} : az egyes x -ekhez rendeltek érték

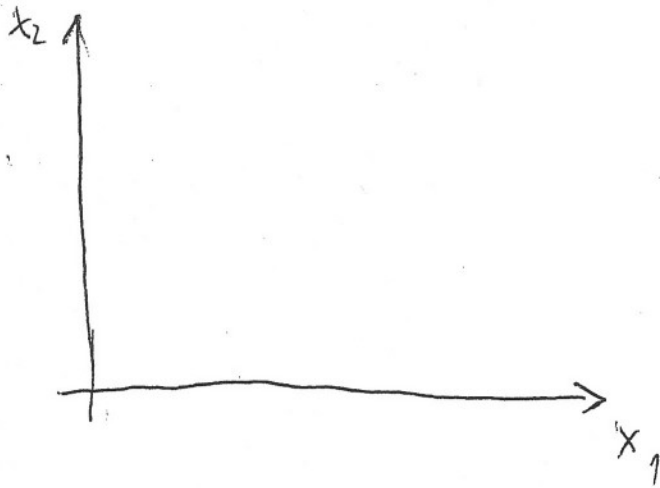
$$\text{vagy } \underline{c} \cdot \underline{x} = \text{max. bevétel}$$

Itt is peremfeltételeket kell megadni

• $x > 0$

Az n dimenziós térben ezt $(+)$ elő-
feltételeknek szokták hívni.

2D térben vizsgáljuk a $(+)$ térvégződést.



• $Ax \leq b$ ilyen b a jobbperemfeltétel.

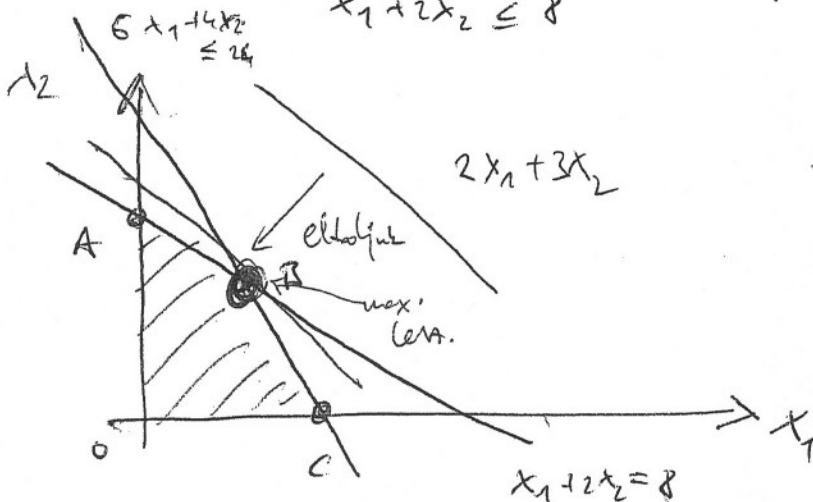
Azaz az A mátrix nem zötelezhető négyzetes.

Olyan x_1, x_2, \dots, x_n kell, ahol a cél-függvény maximumot ér el.

Pl: $Kerül = 2x_1 + 3x_2$ lin. függvény maximuma a
peremfeltételek esetén.

$$6x_1 + 4x_2 \leq 24$$

$$x_1 + 2x_2 \leq 8$$

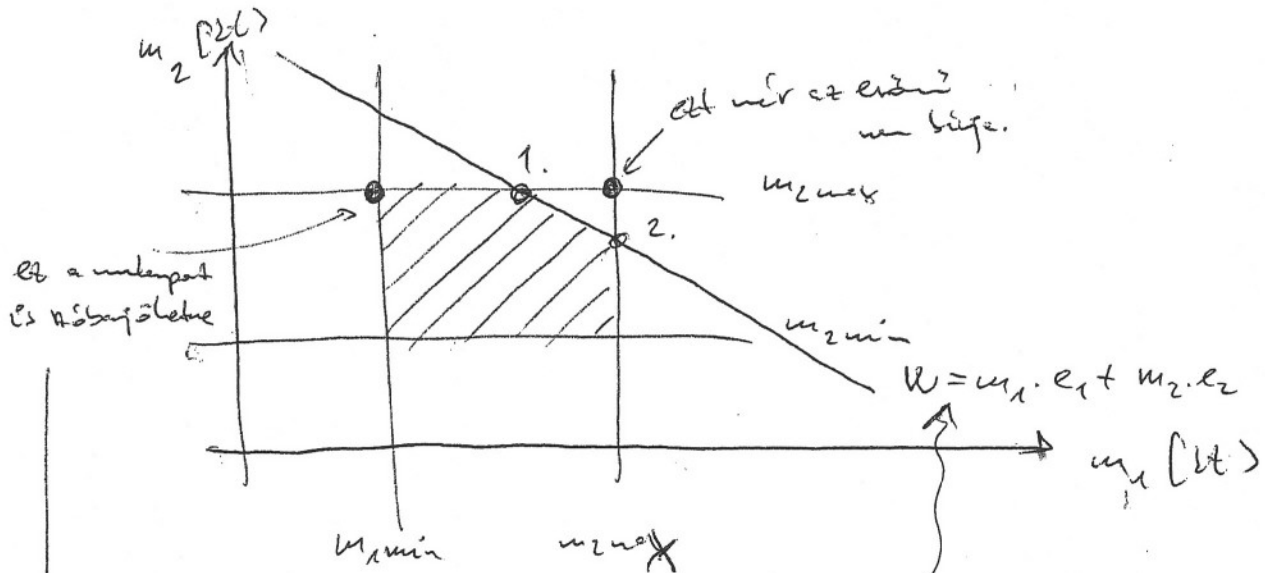


Előtoljuk a $2x_1 + 3x_2$ -t a
vondóvonal mentén felé,
ahol érinti, ott lesz a
maximum. Ez most
B pontban van.

n dimenziós térben a megoldás teljesen leírható.

Először hozzunk ki az időhorizontot és pontos.

újról az értéket, ebben vizsgáljuk



A cél: - lehetőleg leghatékonyabban a legkevesebb

de ha nem - pontosan felel meg a
vagyunk, akkor feltétlenül kell
mennyi, így az eredmény, amit a
véltéges feltevésekre \rightarrow legyen a felelős
mennyiség (1. ill. 2. & utána)

mindkét oldal - $Ky = c$ és a lehető legkevesebb
meg kell nézni, s az előző megoldást kell
visszatérni.

Ez már helyettesítés.

A kij. - két utasítás után, de a vég-
döntés lehet nem az.

ez is egy bizonyos: több
ill. energiát nem lehet ter-
melni, mint a teljes maxi-
mum \neq idő.
Nem céljára.