



BENTUK MATRIKS DARI TABEL SIMPLEX

Pada Bab 4 telah dipelajari cara menyelesaikan masalah program linear dengan menggunakan metode simplex baik secara aljabar maupun dengan menggunakan tabel. Dengan menggunakan tabel simplex komputasi terasa lebih mudah. Pada bab ini dibahas penurunan aljabar dari setiap komponen tabel simplex sehingga diharapkan pembaca mampu menghitung angka-angka dari komponen tersebut secara aljabar. Aljabar tabel simplex ini sangat berguna nantinya ketika membahas dualitas dan analisis sensitivitas.

5.1 Penurunan Aljabar dari Tabel Simplex

Pandang kembali persoalan PT Pelangi,

$$\text{maks } z = 3x_1 + 2x_2$$

$$\text{kendala } x_1 + 2x_2 \leq 6$$

$$2x_1 + x_2 \leq 8$$

$$-x_1 + x_2 \leq 1$$

$$x_2 \leq 2$$

$$x_1 \geq 0, x_2 \geq 0.$$

Bentuk umum dari program linear di atas adalah

$$\text{maks } z = \mathbf{c}^T \mathbf{x}$$

$$\text{kendala } \mathbf{Ax} = \mathbf{b}$$

$$\mathbf{x} \geq \mathbf{0}.$$

dengan

$$\mathbf{c} = \begin{bmatrix} 3 \\ 2 \end{bmatrix}, \mathbf{x} = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}, \mathbf{b} = \begin{bmatrix} 6 \\ 8 \\ 1 \\ 2 \end{bmatrix}, \mathbf{A} = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 1 \\ -1 & 1 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}.$$



Perhatikan kembali bentuk kanonik dari program linear PT Pelangi.

$$z - 3x_1 + 2x_2 = 0$$

$$x_1 + 2x_2 + x_3 = 6$$

$$2x_1 + x_2 + x_4 = 8$$

$$-x_1 + x_2 + x_5 = 1$$

$$x_2 + x_6 = 2$$

$$x_1, x_2, x_3, x_4, x_5, x_6 \geq 0.$$

dengan x_3, x_4, x_5 , dan x_6 adalah variabel-variabel *slack*.

Dalam bentuk matriks bentuk kanonik ini bisa ditulis

$$z - \mathbf{c}^T \mathbf{x} = 0$$

$$[\mathbf{A} \quad \mathbf{I}] \begin{bmatrix} \mathbf{x} \\ \mathbf{x}_s \end{bmatrix} = \mathbf{b}$$

$$[\mathbf{A} \quad \mathbf{I}] = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 2 & 1 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ -1 & 1 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}, \mathbf{x} = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}, \mathbf{x}_s = \begin{bmatrix} x_3 \\ x_4 \\ x_5 \\ x_6 \end{bmatrix}.$$

Secara umum, jika m adalah jumlah kendala dan n jumlah variabel maka

$$\mathbf{c} = \begin{bmatrix} c_1 \\ c_2 \\ \vdots \\ c_n \end{bmatrix}, \mathbf{x} = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix}, \mathbf{b} = \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_m \end{bmatrix}, \mathbf{A} = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \dots & a_{mn} \end{bmatrix}$$

Dengan menambahkan vektor variabel *slack*

$$\mathbf{x}_s = \begin{bmatrix} x_{n+1} \\ x_{n+2} \\ \vdots \\ x_{n+m} \end{bmatrix}$$

dan matriks $[\mathbf{A} \quad \mathbf{I}]$, maka bentuk kanonik secara umum adalah

$$z - \mathbf{c}^T \mathbf{x} = 0$$

$$[\mathbf{A} \quad \mathbf{I}] \begin{bmatrix} \mathbf{x} \\ \mathbf{x}_s \end{bmatrix} = \mathbf{b}.$$

dengan

$[\mathbf{A} \quad \mathbf{I}]$ adalah matriks berukuran $m \times (m + n)$

$\begin{bmatrix} \mathbf{x} \\ \mathbf{x}_s \end{bmatrix}$ vektor kolom berukuran $(m + n) \times 1$.



Sekarang, pilihlah submatriks dari $[A \ I]$ yang merupakan matriks basis sekarang yang kolom-kolomnya terdiri dari koefisien-koefisien variabel basis. Namakan submatriks ini B , lantas

$$Bx_B = b.$$

dengan x_B adalah vektor basis sekarang. Kemudian diperoleh

$$x_B = B^{-1}b,$$

dan z dihitung dengan menggunakan

$$z = c_B^T x_B = c_B^T B^{-1}b,$$

dengan c_B koefisien fungsi tujuan yang berkorespondensi dengan x_B .

Contoh 5.1 Perhatikan kembali tabel simplex masalah PT Pelangi.

Pada Iterasi 0:

No. Iterasi	Basis	z	x_1	x_2	x_3	x_4	x_5	x_6	RK
0	z	1	-3	-2	0	0	0	0	0
	x_3	0	1	2	1	0	0	0	6
	x_4	0	2	1	0	1	0	0	8
	x_5	0	-1	1	0	0	1	0	1
	x_6	0	0	1	0	0	0	1	2

$$x_B = \begin{bmatrix} x_3 \\ x_4 \\ x_5 \\ x_6 \end{bmatrix}, B = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}, c_B = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}, b = \begin{bmatrix} 6 \\ 8 \\ 1 \\ 2 \end{bmatrix}.$$

$$B^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

$$x_B = B^{-1}b = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 6 \\ 8 \\ 1 \\ 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 6 \\ 8 \\ 1 \\ 2 \end{bmatrix}.$$



$$z = \mathbf{c}_B^T \mathbf{B}^{-1} \mathbf{b} = [0 \quad 0 \quad 0 \quad 0] \begin{bmatrix} 6 \\ 8 \\ 1 \\ 2 \end{bmatrix} = 0.$$

Pada Iterasi 1:

No. Iterasi	Basis	z	x_1	x_2	x_3	x_4	x_5	x_6	RK
1	z	1	0	$-\frac{1}{2}$	0	$\frac{3}{2}$	0	0	12
	x_3	0	0	$\frac{3}{2}$	1	$-\frac{1}{2}$	0	0	2
	x_1	0	1	$\frac{1}{2}$	0	$\frac{1}{2}$	0	0	4
	x_5	0	0	$\frac{3}{2}$	0	$\frac{1}{2}$	1	0	5
	x_6	0	0	1	0	0	0	1	2

$$\mathbf{x}_B = \begin{bmatrix} x_3 \\ x_1 \\ x_5 \\ x_6 \end{bmatrix}, \mathbf{B} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}, \mathbf{c}_B = \begin{bmatrix} 0 \\ 3 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}, \mathbf{b} = \begin{bmatrix} 6 \\ 8 \\ 1 \\ 2 \end{bmatrix}.$$

$$\mathbf{B}^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & -\frac{1}{2} & 0 & 0 \\ 0 & \frac{1}{2} & 0 & 0 \\ 0 & \frac{1}{2} & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

$$\mathbf{x}_B = \mathbf{B}^{-1} \mathbf{b} = \begin{bmatrix} 1 & -\frac{1}{2} & 0 & 0 \\ 0 & \frac{1}{2} & 0 & 0 \\ 0 & \frac{1}{2} & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 6 \\ 8 \\ 1 \\ 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 \\ 4 \\ 5 \\ 2 \end{bmatrix}.$$

$$z = \mathbf{c}_B^T \mathbf{B}^{-1} \mathbf{b} = [0 \quad 3 \quad 0 \quad 0] \begin{bmatrix} 2 \\ 4 \\ 5 \\ 2 \end{bmatrix} = 12.$$

1. Dilarang mengutip sebagian atau seluruh karya tulis ini tanpa mencantumkan sumber:

a. Pengutipan hanya untuk kepentingan pendidikan, penelitian, penulisan karya ilmiah, penyusunan laporan, penulisan kritik atau tinjauan suatu masalah.
b. Pengutipan tidak merugikan kepentingan Universitas Riau.

2. Dilarang mengumumkan dan memperbanyak sebagian atau seluruh karya tulis ini dalam bentuk apapun tanpa izin Universitas Riau.

Pada Iterasi 2:

No. Iterasi	Basis	z	x_1	x_2	x_3	x_4	x_5	x_6	RK
2	z	1	0	0	$\frac{1}{3}$	$\frac{4}{3}$	0	0	$12\frac{2}{3}$
	x_2	0	0	1	$\frac{2}{3}$	$-\frac{1}{3}$	0	0	$\frac{4}{3}$
	x_1	0	1	0	$-\frac{1}{3}$	$\frac{2}{3}$	0	0	$\frac{10}{3}$
	x_5	0	0	0	-1	1	1	0	3
	x_6	0	0	0	$-\frac{2}{3}$	$\frac{1}{3}$	0	1	$\frac{2}{3}$

$$x_B = \begin{bmatrix} x_2 \\ x_1 \\ x_5 \\ x_6 \end{bmatrix}, B = \begin{bmatrix} 2 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 2 & 0 & 0 \\ 1 & -1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}, c_B = \begin{bmatrix} 2 \\ 3 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}, b = \begin{bmatrix} 6 \\ 8 \\ 1 \\ 2 \end{bmatrix}.$$

$$B^{-1} = \begin{bmatrix} \frac{2}{3} & -\frac{1}{3} & 0 & 0 \\ \frac{1}{3} & \frac{2}{3} & 0 & 0 \\ -\frac{1}{3} & 1 & 1 & 0 \\ -\frac{2}{3} & \frac{1}{3} & 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

$$x_B = B^{-1}b = \begin{bmatrix} \frac{2}{3} & -\frac{1}{3} & 0 & 0 \\ \frac{1}{3} & \frac{2}{3} & 0 & 0 \\ -\frac{1}{3} & 1 & 1 & 0 \\ -\frac{2}{3} & \frac{1}{3} & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 6 \\ 8 \\ 1 \\ 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{4}{3} \\ \frac{10}{3} \\ \frac{3}{3} \\ \frac{2}{3} \end{bmatrix}.$$

$$z = c_B^T B^{-1}b = [2 \quad 3 \quad 0 \quad 0] \begin{bmatrix} \frac{4}{3} \\ \frac{10}{3} \\ \frac{3}{3} \\ \frac{2}{3} \end{bmatrix} = 12\frac{2}{3}.$$



5.2 Komputasi Komponen-Komponen Tabel Simplex

Perhatikan kembali persoalan program linear dalam bentuk kanonik yang umum

$$z - \mathbf{c}^T \mathbf{x} = 0,$$

$$[\mathbf{A} \quad \mathbf{I}] \begin{bmatrix} \mathbf{x} \\ \mathbf{x}_s \end{bmatrix} = \mathbf{b},$$

$$\begin{aligned} z - \mathbf{c}^T \mathbf{x} &= 0, \\ \mathbf{Ax} + \mathbf{Ix}_s &= \mathbf{b}. \end{aligned} \quad (5.1)$$

Dalam bentuk matriks sistem persamaan (5.1) dapat ditulis

$$\begin{bmatrix} 1 & -\mathbf{c}^T & 0 \\ 0 & \mathbf{A} & \mathbf{I} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} z \\ \mathbf{x} \\ \mathbf{x}_s \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ \mathbf{b} \end{bmatrix}.$$

Sebelumnya telah diperoleh

$$z = \mathbf{c}_B^T \mathbf{B}^{-1} \mathbf{b},$$

$$\mathbf{x}_B = \mathbf{B}^{-1} \mathbf{b},$$

$$z - \mathbf{c}_B^T \mathbf{x}_B = 0,$$

$$\mathbf{Bx}_B = \mathbf{b},$$

dalam bentuk matriks

$$\begin{bmatrix} 1 & -\mathbf{c}_B^T \\ 0 & \mathbf{B} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} z \\ \mathbf{x}_B \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ \mathbf{b} \end{bmatrix}.$$

Kemudian diperoleh (diserahkan kepada pembaca untuk mencarinya)

$$\begin{bmatrix} z \\ \mathbf{x}_B \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & \mathbf{c}_B^T \mathbf{B}^{-1} \\ 0 & \mathbf{B}^{-1} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 \\ \mathbf{b} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \mathbf{c}_B^T \mathbf{B}^{-1} \mathbf{b} \\ \mathbf{B}^{-1} \mathbf{b} \end{bmatrix}. \quad (5.2)$$

Persamaan (5.2) berlaku untuk sebarang iterasi. Khusus untuk Iterasi 0 selalu berlaku

$$\begin{bmatrix} z \\ \mathbf{x}_B \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ \mathbf{b} \end{bmatrix}.$$

Karena

$$\begin{bmatrix} 1 & \mathbf{c}_B^T \mathbf{B}^{-1} \\ 0 & \mathbf{B}^{-1} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 \\ \mathbf{b} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \mathbf{c}_B^T \mathbf{B}^{-1} \mathbf{b} \\ \mathbf{B}^{-1} \mathbf{b} \end{bmatrix}$$

maka untuk sebarang iterasi berlaku

$$\begin{bmatrix} 1 & c_B^T B^{-1} \\ 0 & B^{-1} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & -c^T & 0 \\ 0 & A & I \end{bmatrix} \begin{bmatrix} z \\ x \\ x_s \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} c_B^T B^{-1} b \\ B^{-1} b \end{bmatrix},$$

atau

$$\begin{bmatrix} 1 & c_B^T B^{-1} A - c^T & c_B^T B^{-1} \\ 0 & B^{-1} A & B^{-1} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} z \\ x \\ x_s \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} c_B^T B^{-1} b \\ B^{-1} b \end{bmatrix} \quad (5.3)$$

Persamaan (5.3) dapat ditulis dalam bentuk tabel sebagaimana yang dapat dilihat pada Tabel 5.1.

Tabel 5.1 Tabel simplex versi matriks

Iterasi ke-	Baris	Basis	z	Koefisien dari variabel		RK
				Asal	Slack	
0	0	z	1	$-c^T$	$c_B^T B^{-1}$	0
	1 - m	x_B	0	A	I	b
:	:	:	:	:	:	:
Iterasi ke-	Baris	Basis	z	Koefisien dari variabel		RK
				Asal	Slack	
Sebarang	0	z	1	$c_B^T B^{-1} A - c^T$	$c_B^T B^{-1}$	$c_B^T B^{-1} b$
	1 - m	x_B	0	$B^{-1} A$	B^{-1}	$B^{-1} b$

Contoh 5.2 Lihat kembali tabel simplex persoalan PT Pelangi.

Pada Iterasi 1:

$$B = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}, \quad B^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & -\frac{1}{2} & 0 & 0 \\ 0 & \frac{1}{2} & 0 & 0 \\ 0 & \frac{1}{2} & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

Hak Cipta Dilindungi Undang-Undang

1. Dilarang mengutip sebagian atau seluruh karya tulis ini tanpa mencantumkan sumber:
 - a. Pengutipan hanya untuk kepentingan pendidikan, penelitian, penulisan karya ilmiah, penyusunan laporan, penulisan kritik atau tinjauan suatu masalah.
 - b. Pengutipan tidak merugikan kepentingan Universitas Riau.
2. Dilarang mengumumkan dan memperbanyak sebagian atau seluruh karya tulis ini dalam bentuk apapun tanpa izin Universitas Riau.

$$B^{-1}A = \begin{bmatrix} 1 & -\frac{1}{2} & 0 & 0 \\ 0 & \frac{1}{2} & 0 & 0 \\ 0 & \frac{1}{2} & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 1 \\ -1 & 1 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & \frac{3}{2} \\ 1 & \frac{1}{2} \\ 0 & \frac{3}{2} \\ 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

$$B^{-1}b = \begin{bmatrix} 1 & -\frac{1}{2} & 0 & 0 \\ 0 & \frac{1}{2} & 0 & 0 \\ 0 & \frac{1}{2} & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 6 \\ 8 \\ 1 \\ 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 \\ 4 \\ 5 \\ 2 \end{bmatrix}.$$

$$c_B^T B^{-1} = [0 \quad 3 \quad 0 \quad 0] \begin{bmatrix} 1 & -\frac{1}{2} & 0 & 0 \\ 0 & \frac{1}{2} & 0 & 0 \\ 0 & \frac{1}{2} & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} = [0 \quad \frac{3}{2} \quad 0 \quad 0].$$

$$c_B^T B^{-1}b = [0 \quad \frac{3}{2} \quad 0 \quad 0] \begin{bmatrix} 6 \\ 8 \\ 1 \\ 2 \end{bmatrix} = 12.$$

$$c_B^T B^{-1}A - c^T = [0 \quad 3 \quad 0 \quad 0] \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 1 \\ -1 & 1 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} - [3 \quad 2]$$

$$= [3 \quad \frac{3}{2}] - [3 \quad 2] = [0 \quad -\frac{1}{2}].$$

**Pada Iterasi 2:**

$$B = \begin{bmatrix} 2 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 2 & 0 & 0 \\ 1 & -1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}, B^{-1} = \begin{bmatrix} \frac{2}{3} & -\frac{1}{3} & 0 & 0 \\ -\frac{1}{3} & \frac{2}{3} & 0 & 0 \\ -1 & 1 & 1 & 0 \\ -\frac{2}{3} & \frac{1}{3} & 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

$$B^{-1}A = \begin{bmatrix} \frac{2}{3} & -\frac{1}{3} & 0 & 0 \\ -\frac{1}{3} & \frac{2}{3} & 0 & 0 \\ -1 & 1 & 1 & 0 \\ -\frac{2}{3} & \frac{1}{3} & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 1 \\ -1 & 1 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \\ 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}.$$

$$B^{-1}b = \begin{bmatrix} \frac{2}{3} & -\frac{1}{3} & 0 & 0 \\ -\frac{1}{3} & \frac{2}{3} & 0 & 0 \\ -1 & 1 & 1 & 0 \\ -\frac{2}{3} & \frac{1}{3} & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 6 \\ 8 \\ 1 \\ 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{4}{3} \\ \frac{10}{3} \\ 3 \\ \frac{2}{3} \end{bmatrix}.$$

$$c_B^T B^{-1} = [2 \quad 3 \quad 0 \quad 0] \begin{bmatrix} \frac{2}{3} & -\frac{1}{3} & 0 & 0 \\ -\frac{1}{3} & \frac{2}{3} & 0 & 0 \\ -1 & 1 & 1 & 0 \\ -\frac{2}{3} & \frac{1}{3} & 0 & 1 \end{bmatrix} = \left[\frac{1}{3} \quad \frac{4}{3} \quad 0 \quad 0 \right].$$

$$c_B^T B^{-1}b = \left[\frac{1}{3} \quad \frac{4}{3} \quad 0 \quad 0 \right] \begin{bmatrix} 6 \\ 8 \\ 1 \\ 2 \end{bmatrix} = 12\frac{2}{3}.$$

Hak Cipta Dilindungi Undang-Undang

1. Dilarang mengutip sebagian atau seluruh karya tulis ini tanpa mencantumkan sumber:

a. Pengutipan hanya untuk kepentingan pendidikan, penelitian, penulisan karya ilmiah, penyusunan laporan, penulisan kritik atau tinjauan suatu masalah.
b. Pengutipan tidak merugikan kepentingan Universitas Riau.

2. Dilarang mengumumkan dan memperbanyak sebagian atau seluruh karya tulis ini dalam bentuk apapun tanpa izin Universitas Riau.



$$\begin{aligned} \mathbf{c}_B^T \mathbf{B}^{-1} \mathbf{A} - \mathbf{c}^T &= [2 \quad 3 \quad 0 \quad 0] \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \\ 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} - [3 \quad 2] \\ &= [3 \quad 2] - [3 \quad 2] = [0 \quad 0]. \end{aligned}$$

Soal-Soal Latihan

Kerjakan tabel simplex persoalan PT Bajaku seperti pada Contoh 4.2.

Pertimbangkan masalah berikut:

$$\text{maks } z = x_1 - x_2 + 2x_3$$

$$\text{kendala } 2x_1 - 2x_2 + 3x_3 \leq 5$$

$$x_1 + x_2 - x_3 \leq 3$$

$$x_1 - x_2 + x_3 \leq 2$$

$$x_1, x_2, x_3 \geq 0.$$

Misalkan x_4 , x_5 , dan x_6 adalah variabel *slack* untuk kendala berurutan.

Setelah menerapkan metode simplex, bagian dari tabel optimal adalah sebagai berikut:

No. Iterasi	Basis	z	x_1	x_2	x_3	x_4	x_5	x_6	RK
Optimal	z	1				1	1	0	
	x_2	0				1	3	0	
	x_6	0				0	1	1	
	x_3	0				1	2	0	

Gunakan bentuk matriks tabel simplex untuk mencari bilangan yang hilang pada tabel akhir tersebut. Perhatikan perhitungan anda.

3. Pertimbangkan persoalan berikut:

$$\text{maks } z = 6x_1 + x_2 + 2x_3$$

$$\text{kendala } 2x_1 + 2x_2 + \frac{1}{2}x_3 \leq 2$$

$$-4x_1 - 2x_2 - \frac{3}{2}x_3 \leq 3$$

$$x_1 + 2x_2 + \frac{1}{2}x_3 \leq 2$$

$$x_1, x_2, x_3 \geq 0.$$

Misalkan x_4 , x_5 , dan x_6 adalah variabel *slack* untuk kendala berurutan. Setelah menerapkan metode simplex, bagian dari tabel optimal adalah sebagai berikut:

No. Iterasi	Basis	z	x_1	x_2	x_3	x_4	x_5	x_6	RK
Optimal	z	1				2	0	2	
	x_5	0				1	1	2	
	x_3	0				-2	0	4	
	x_1	0				1	0	-1	

Gunakan bentuk matriks tabel simplex untuk mencari bilangan yang hilang pada tabel akhir tersebut. Perhatikan perhitungan anda.

4. Pertimbangkan persoalan berikut.

$$\text{min } z = 2x_1 + 3x_2 + 2x_3$$

$$\text{kendala } x_1 + 4x_2 + 2x_3 \geq 8$$

$$3x_1 + 2x_2 \geq 6$$

$$x_1, x_2, x_3 \geq 0.$$

Misalkan x_4 dan x_6 adalah variabel surplus masing-masing untuk kendala pertama dan kedua. Misalkan \bar{x}_5 dan \bar{x}_7 variabel artifisial yang berkorespondensi. Setelah dilakukan beberapa penyesuaian untuk metode M -



Besar, tabel simplex awal yang siap untuk diterapkan metode simplex adalah sebagai berikut:

Basis	z	x_1	x_2	x_3	x_4	\bar{x}_5	x_6	\bar{x}_7	RK
z	-1	$-4M + 2$	$-6M + 3$	$-2M + 2$	M	0	M	0	$-14M$
\bar{x}_5	0	1	4	2	-1	1	0	0	8
\bar{x}_7	0	3	2	0	0	0	-1	1	6

Setelah menerapkan metode simplex, bagian dari tabel akhir optimal adalah sebagai berikut:

Basis	z	x_1	x_2	x_3	x_4	\bar{x}_5	x_6	\bar{x}_7	RK
z	-1					$M - 0,5$		$M - 0,5$	
x_2	0					0,3		-0,1	
x_1	0					-0,2		0,4	

Gunakan bentuk matriks tabel simplex untuk mencari bilangan yang hilang pada tabel akhir tersebut. Perhatikan perhitungan anda.

REFERENSI TERPILIH

- M. S. Bazaraa, J. J. Jarvis, and H. J. Sherali. *Linear Programming and Network Flows*, 2nd Edition. Wiley India, Delhi, 2008.
- R. Bronson and G. Naadimuthu. *Operations Research: Theory and Problems, Schaum's Outlines*, 2nd Edition. McGraw-Hill, New York, 1997.
- F. S. Hillier and G. J. Lieberman. *Introduction to Mathematical Programming*, 2nd Edition. McGraw-Hill, New York, 1995.
- H. A. Taha. *Operations Research: An Introduction*, 10th Ed. Pearson, London, 2014.
- W. L. Winston. *Operations Research: Applications and Algorithms*. International Student 4th Edition. Brooks/Cole-Thomson Learning, Belmont, USA, 2004.