



6. Übungsblatt zur „Mathematische Software“

Gruppenübung

Aufgabe G1 (Multivariate Division mit Rest)

Gegeben seien $f := x^2y^2 + xy^2 - 1$, $g_1 := x^2$ und $g_2 := xy + z^2 \in \mathbb{Q}[x, y, z]$. Stellen Sie mithilfe des in der Vorlesung vorgestellten multivariaten Divisionsverfahrens f in der Form

$$f = a_1g_1 + a_2g_2 + r$$

dar, wobei $a_1, a_2, r \in \mathbb{Q}[x, y, z]$, und entweder $r = 0$ oder r ist nicht durch einen der Leitterme $lt(g_1), lt(g_2)$ teilbar.

Verwenden Sie dabei einmal die Ordnung (g_1, g_2) und einmal die Ordnung (g_2, g_1) der Polynome g_1, g_2 und dabei jeweils die Monomordnung lex ($x > y > z$).

Vergleichen Sie Ihre Ergebnisse mit den Lösungen, die Sie mittels der Funktionen `reduce` bzw. `PolynomialReduce` von `Maple` bzw. `Mathematica` erhalten.

Aufgabe G2 (S -Polynome)

Geben Sie das S -Polynom $S(f, g)$ für $f := x^3y - xy^2 + 1$, $g := x^2y^2 - y^3 - 1$ mit der Monomordnung lex sowie der Monomordnung $grevlex$ an (jeweils $y > x$).

Vergleichen Sie Ihre Ergebnisse mit den Lösungen, die Sie mittels der Funktion `spoly` von `Maple` erhalten.

Aufgabe G3 (*Buchberger*-Algorithmus)

Berechnen Sie mithilfe des *Buchberger*-Algorithmus für $I = \langle x^3 - 2xy, x^2y - 2y^2 + x \rangle$ eine Gröbner-Basis. Verwenden Sie dabei die Monomordnung $grevlex$ mit $x > y$. Geben Sie anschließend eine minimale und die reduzierte Gröbner-Basis an.

Vergleichen Sie Ihre Ergebnisse mit den Lösungen, die Sie durch `Singular`, `Maple` oder `Mathematica` erhalten.

Aufgabe G4 (Ganzzahlige Lineare Optimierung mit Gröbner-Basen)

In dieser Aufgabe suchen wir eine optimale Lösung für das System

$$\begin{aligned} \min \quad & c^T \cdot x \\ \text{s.t.} \quad & A \cdot x = b \\ & x \in \mathbb{N}^n \end{aligned}$$

mit $A \in \mathbb{N}^{m \times n}$, $b \in \mathbb{N}^m$, $c \in \mathbb{R}^n$.

Ein Algorithmus von Conti und Traverso zum Lösen von ganzzahligen linearen Programmen mittels Gröbner-Basen besteht aus den folgenden drei Schritten:

1. Berechne eine Gröbner-Basis G_{\prec_c} für $I = \langle s_1 - t_1^{a_{11}} t_2^{a_{21}} \cdots t_m^{a_{m1}}, \dots, s_n - t_1^{a_{1n}} t_2^{a_{2n}} \cdots t_m^{a_{mn}} \rangle$ bezüglich einer Monomordnung \prec_c , bei der alle Variablen t_i größer als die Variablen s_j (*Elimination*) sind und mit folgender Eigenschaft (*Kompatibilität mit c*): Sei \prec eine Monomordnung auf \mathbb{N}^n , z.B. *lex*, dann sei \prec_c eine Monomordnung mit

$$x^\alpha \prec_c x^\beta \Leftrightarrow c \cdot \alpha < c \cdot \beta \text{ oder } (c \cdot \alpha = c \cdot \beta \text{ und } x^\alpha \prec x^\beta).$$

2. Sei r der Rest bei Division von $t_1^{b_1} \cdots t_m^{b_m}$ durch G_{\prec_c} .
Falls $r \notin K[s_1, \dots, s_n]$ ist, so gibt es keine Lösung.
Falls $r = s_1^{x_1} s_2^{x_2} \cdots s_n^{x_n}$, dann ist $x \in \mathbb{N}^n$ ein Lösung, GOTO 3.
3. Berechne die Normalform $s_1^{x_1^*} s_2^{x_2^*} \cdots s_n^{x_n^*}$ von $r = s_1^{x_1} s_2^{x_2} \cdots s_n^{x_n}$ bezüglich G_{\prec_c} , $x^* \in \mathbb{N}^n$ ist eine optimale Lösung.

Aufgabe: Berechnen Sie das Minimum $\min\{c^T x \mid Ax = b, x \in \mathbb{N}^n\}$ für

(a)

$$A = \begin{bmatrix} 4 & 5 & 1 & 0 \\ 2 & 3 & 0 & 1 \end{bmatrix}, \quad \vec{b} = \begin{bmatrix} 37 \\ 20 \end{bmatrix} \quad \text{und} \quad \vec{c} = \begin{bmatrix} 11 \\ 15 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

(b)

$$A = \begin{bmatrix} 5 & 1 & 6 \\ 1 & 3 & 4 \\ 3 & 2 & 1 \end{bmatrix}, \quad \vec{b} = \begin{bmatrix} 35 \\ 21 \\ 12 \end{bmatrix} \quad \text{und} \quad \vec{c} = \begin{bmatrix} 100 \\ 1 \\ 5 \end{bmatrix}$$