

DEIOAC-UPV

3. Métodos de Programación Lineal (III)

CONTENIDOS

3.16El problema dual y las relaciones de dualidad (NO para Examen)

3.17 Análisis de Sensibilidad

- 3.17.1 Análisis de Sensibilidad de coeficientes en la función objetivo
- 3.17.1 Análisis de Sensibilidad del segundo miembro de las restricciones
- 3.18 Introducción de una nueva variable

La teoría de la dualidad nos va a permitir, entre otras cosas, relacionar cada problema de programación lineal (problema primal) con otro denominado problema dual y obtener relaciones sobre el tipo de soluciones de ambos problemas

- Utilizaremos el problema de producción de componentes informáticos del tema 3:
 - VARIABLES: Nº de lotes de placas de tipo 1 y 2 a producir semanalmente

$$X_1 \ge 0$$
 y $X_2 \ge 0$

 FUNCIÓN OBJETIVO: Determinar la combinación de las variables que maximizan el beneficio de la empresa

 ... de modo que se verifiquen las RESTRICCIONES relativas a los recursos de la empresa (horas de los departamentos de producción, calidad y montaje)

```
X_1 \le 4 (Departamento 1)

2 X_2 \le 12 (Departamento 2)

3 X_1 + 2 X_2 \le 18 (Departamento 3)
```

La solución óptima implica producir 2 lotes de placas tipo 1 y 6
 lotes de placas tipo 2 con un beneficio de 36 miles de euros

Cambiamos el enfoque sobre el problema planteado, nuestro propósito va a ser

Determinar los precios con los que esta empresa debería valorar sus recursos (horas de trabajo de los tres departamentos) de tal manera que puedan determinar el mínimo valor total al cual estaría dispuesta a alquilar o vender los recursos

Con este objetivo el modelo de programación lineal asociado es:

VARIABLES:

Y1: Renta percibida por hora del departamento 1

Y2: Renta percibida por hora del departamento 2

Y3: Renta percibida por hora del departamento 3

La renta total obtenida será 4 Y1 + 12 Y2 + 18 Y3

FUNCIÓN OBJETIVO: Encontrar el mínimo valor de

4 Y1 + 12 Y2 + 18 Y3 de modo que la empresa pueda analizar algunas propuestas de alquiler o compra de todos los recursos

- Se consideran las RESTRICCIONES siguientes
 - ► Los precios pagados por el alquiler o venta serán no negativos: Y1, Y2, Y3 \geq 0

Los precios Y1, Y2 e Y3 deben ser competitivos con las alternativas disponibles. El <u>beneficio que la empresa debe obtener por los recursos necesarios para elaborar un lote de placas tipo 1</u>, al menos debe ser igual a los que obtendría al utilizar dichos recursos en la elaboración del lote de placas tipo 1:

$$1 \text{ Y1} + 3 \text{ Y3} \ge 3$$

- \triangleright ... y para cada lote de placas tipo 2: 2 Y2 + 2 Y3 ≥ 5
- Con esto se garantiza la obtención de precios con los que al menos se iguala el beneficio obtenido al producir él mismo los equipos (cuando los recursos son utilizados en la empresa)

El problema planteado queda:

```
MIN 4 Y1 + 12 Y2 + 18 Y3

s.a:

[bº_placas tipo1] 1 Y1 + 3 Y3 ≥ 3

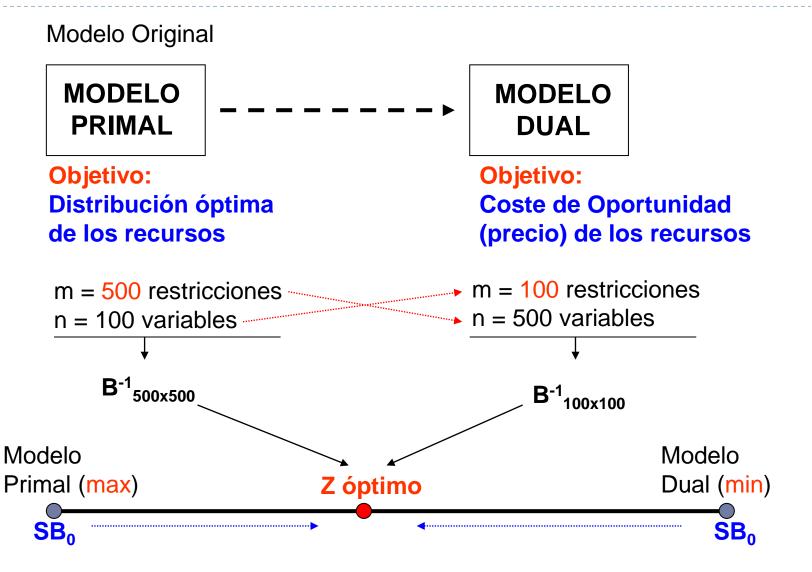
[bº_placas tipo2] 2 Y2 + 2 Y3 ≥ 5

Y1, Y2, Y3 ≥ 0
```

 A este nuevo problema se le denomina problema dual del problema planteado originalmente (problema primal)

Objective value:	tive value: 36.00000		
	Variable	Value	Reduced Cost
	Y1	0.000000	2.000000
	¥2	1.500000	0.000000
	У 3	1.000000	0.00000
	Row	Slack or Surplus	Dual Price
	1	36.00000	-1.000000
	B_PLACAS_TIPO1	0.000000	-2.000000
	B_PLACAS_TIPO2	0.00000	-6.00000

- La solución óptima del problema dual implica que por cada unidad del recurso 2 la empresa percibe una renta de 1.5 (miles €), por unidad del recurso 3 una renta de 1 (miles €) mientras que la renta percibida por el recurso 1 es cero. El valor de la función objetivo es 36 (miles €)
- ▶ El problema dual tiene 3 variables, una por cada restricción del programa primal. Asimismo, tiene 2 restricciones, una por cada variable del problema primal; la función objetivo del programa primal es maximizar y la del dual es minimizar



Asociado a un problema de programación lineal (problema primal) aparece otro problema de programación lineal denominado problema dual. Entre los dos problemas existen las siguientes relaciones:

1. Cada restricción del problema primal da lugar a una variable en el problema dual y cada variable en el primal da lugar a una restricción del problema dual

- 2. La matriz de coeficientes del problema dual es la traspuesta de la matriz de coeficientes del problema original
- 3. El vector de coeficientes de la función objetivo del problema dual es el vector de recursos del problema primal
- 4. El vector de recursos del problema dual es el vector de coeficientes de la función objetivo del problema primal
- Si el problema primal es de maximización el dual es de minimización y recíprocamente si el problema primal es de minimización su dual es de maximización
- 6. El dual del problema dual es el problema primal

Obtención del problema dual:

PRIMAL	DUAL
$Max Z = c^{t}x$	$Min Y = b^t y$
Sujeto a:	Sujeto a:
$Ax \leq b$	$A^t y \ge c$
$x \ge 0$	y ≥ 0
$Min Z = c^t x$	$Max Y = b^t y$
Sujeto a:	Sujeto a:
$Ax \ge b$	$A^t y \leq c$
$x \ge 0$	y ≥ 0

c^t = Vector de coeficientes de la función objetivo

b = Vector de términos independientes de las restricciones

A = Matriz de coeficientes técnicos de las restricciones

x = Vector de variables primales

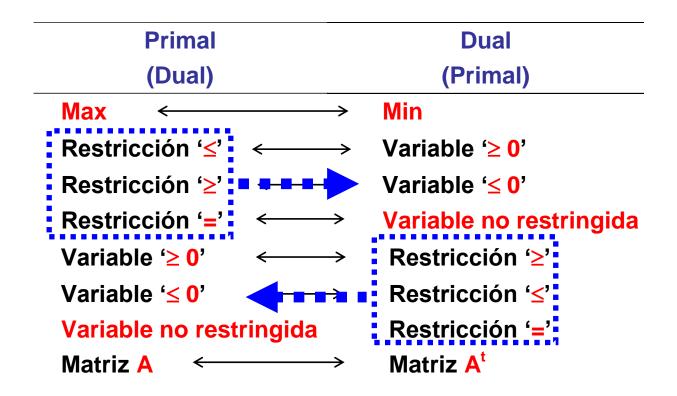
y = Vector de variables duales

t = Traspuesta de la matriz o vector

IMPORTANTE: Las VARIABLES DUALES son los COSTES DE OPORTUNIDAD de las RESTRICCIONES PRIMALES

Obtener dual del modelo de componentes

Generalización de las relaciones de dualidad:



Ejercicio Propuesto:

Plantea el programa dual de los siguientes programas lineales:

a) Min
$$7x1 + 8x2$$

s.a: $x1 + x2 > 3$

$$2x1 + x2 \ge 2$$

$$-x1 + x2 \le 4$$

$$x1, x2 \ge 0$$

b) Min
$$3x1 + 7x2 + x3$$

s.a:
$$x1 + 2x2 + x3 \le 7$$

$$2x1 + 3x2 - x3 \ge 8$$

$$3x1 + x2 + 2x3 = 5$$

$$x1 \le 0$$
, $x2$ no restringida, $x3 \ge 0$

Ejercicio Propuesto:

Obtener la Solución Óptima del modelo dual del problema de producción de componentes informáticos:

Min Y =
$$4y1 + 12y2 + 18y3$$

s.a: $y1 + 3y3 \ge 3$
 $2y2 + 2y3 \ge 5$
 $y1, y2, y3 \ge 0$

Aplicar el método de las 2 Fases

SOLUCIÓN OPTIMA PROBLEMA PRIMAL:

v.básicas		B-1		X _B
x3	1	1/3	-1/3	2
x2	0	1/2	0	6
x1	0	-1/3	1/3	2
ct _B B-1	0	3/2	1	Z = 36

$$c_{x4}-z_{x4}=0-3/2=-3/2;$$

$$c_{x5}-z_{x5}=0-1=-1$$

SOLUCIÓN OPTIMA PROBLEMA DUAL:

v.básicas	B-1		X _B
уЗ	1/3	0	1
y2	-1/3	1/2	3/2
ct _B B-1	2	6	Z = 36

$$c_{Y1}-z_{Y1}=4-2=2;$$

$$c_{Y1}-z_{Y1} = 4 - 2 = 2;$$
 $c_{Y4}-z_{Y4} = 0 - (-2) = 2;$ $c_{Y5}-z_{Y5} = 0 - (-6) = 6$

$$c_{Y5}$$
- z_{Y5} = 0-(-6) = 6

Equivalencia PRIMAL-DUAL

Solución Óptima Solución Óptima PRIMAL DUAL C.O. restricciones duales Valor variables decisión Reduced Cost variables decisión ——— Holgura restricciones duales Holgura restricciones — Reduced Cost variables duales → Valor variables duales C.O. restricciones -

TEOREMA FUNDAMENTAL DE LA DUALIDAD:

Si tanto el programa primal como el dual tienen soluciones factibles, entonces ambos tienen soluciones óptimas finitas y los valores de Z óptimos son iguales.

TEOREMA DE LA HOLGURA COMPLEMENTARIA:

Si una restricción de cualquiera de los dos problemas es de holgura en cualquier solución óptima de ese problema, entonces en el otro la variables asociada a dicha restricción es cero en toda solución óptima.

Si una variable de cualquier problema es diferente de cero, entonces en el otro problema la restricción asociada se cumple estrictamente

Este teorema nos indica que un recurso que no se agota (restricción de holgura) tiene una variable dual asociada igual a cero y un recurso con variable dual asociada diferente de cero es escaso

En los modelos de programación lineal los coeficientes de la función objetivo (c_j) y el segundo miembro de las restricciones (b_i) se dan como datos de entrada o como parámetros fijos del modelo

En los problemas reales los valores de estos coeficientes no están, en general, perfectamente fijados, debido a que la mayoría de ellos dependen de parámetros no controlables, por ejemplo, futuras demandas, coste de materias primas, coste de energía, etc. Y no se pueden predecir con exactitud antes de que el problema sea resuelto

También puede suceder que aunque conozcamos los parámetros exactamente estemos interesados en estudiar cómo varía la solución óptima si cambiamos algún parámetro intencionadamente (como simulación o por circunstancias del momento)

Ambas situaciones se resuelven de forma análoga

▶ El objetivo fundamental del análisis post-óptimo es identificar los parámetros sensibles (i.e. los parámetros tales que si sus valores cambian, cambia la solución óptima). Del mismo modo para ciertos parámetros que no están clasificados como sensibles también resulta de utilidad determinar el intervalo de valores del parámetro para el que la solución óptima no cambia (mantiene la optimalidad o la factibilidad)

- Cada variación en los valores de los datos del problema generará un nuevo problema de programación lineal. El análisis de sensibilidad nos proporcionarán herramientas para el cálculo de las soluciones óptimas de los problemas obtenidos por la modificación de los parámetros originales del problema así como para el cálculo de los intervalos en los que la solución óptima o el coste de oportunidad se mantiene
- En el procedimiento de cálculo de la nueva solución (si ha cambiado algún parámetro del modelo) o bien del intervalo de análisis de sensibilidad, se partirá de la solución óptima del problema original antes de ser modificado, y a partir de ella se calcularán las soluciones asociadas a las modificaciones

- En general, <u>una modificación de los parámetros del modelo</u> provocará que al considerar como <u>solución inicial</u> la <u>base óptima del problema original</u>, ésta <u>deje de ser óptima o factible</u>:
- A. La modificación c' del vector de costes original c únicamente supone una modificación en c'-c'_B^t B⁻¹a. Por tanto, la solución inicial del problema modificado, la construida con la base óptima del problema original, mantiene la factibilidad PERO puede perder la optimalidad.

El cálculo del intervalo de análisis de sensibilidad implica determinar el intervalo de variación del coeficiente en cuestión de modo que se mantienen las condiciones de optimalidad

B. La modificación **b'** del vector de recursos **b** únicamente supone una modificación en $x_B = B^{-1}b'$. Por tanto, **la solución inicial** del problema modificado, la construida con la base óptima del problema original, mantiene la optimalidad PERO puede perder la factibilidad.

El cálculo del intervalo de análisis de sensibilidad implica determinar el intervalo de variación del segundo miembro en cuestión de modo que se mantienen las condiciones de factibilidad

Para ilustrar el cálculo del intervalo de análisis de sensibilidad de los parámetros de un modelo de programación lineal utilizaremos el problema de producción de componentes informáticos:

Max
$$3x1 + 5x2$$

s.a:
 $x1 + x3 = 4$
 $2x2 + x4 = 12$
 $3x1 + 2x2 + x5 = 18$
 $x1, x2, x3, x4, x5 \ge 0$

Cuya solución óptima es la que se muestra en la siguiente tabla:

v.básicas		B-1		X _B
х3	1	1/3	-1/3	2
x2	0	1/2	0	6
x 1	0	-1/3	1/3	2
ct _B B-1	0	3/2	1	Z = 36



- El objetivo del análisis de sensibilidad de los coeficientes en la función objetivo es determinar el intervalo de variación de dichos coeficientes en el que no hay cambio de solución óptima. Vamos a considerar dos situaciones:
- 1. Sólo se modifican coeficientes en la función objetivo de variables no básicas en la solución óptima
- 2. Sólo se modifican coeficientes en la función objetivo de variables básicas en la solución óptima

- 1. <u>Análisis de sensibilidad de un coeficiente de la función</u> <u>objetivo asociado a una variable no básica</u>:
- La modificación del c_j de una variable no básica que pasa a ser c'_j = c_j + Δc_j implica que al recalcular los c_j - z_j = c_j $(c_B^t B^{-1} a_j)$ de las VNB, la parte $c_B^t B^{-1} a_j$ NO cambia ya que xj es variable no básica y por tanto no aparece en c_B
- La modificación del c_j de una variable no básica sólo afecta al cálculo de su propio c_j-z_j

En la solución óptima de nuestro problema ejemplo, las VNB son x4 y x5

Intervalo de Análisis de sensibilidad de c_{x4}:

La solución óptima actual seguirá siendo la misma ante cambios en c_{x4} mientras: $c_{x4}-z_{x4}=c_{x4}-(c_B^t B^{-1}) a_{x4} \le 0$ (MAX)

En la solución óptima, B-1 =
$$\begin{bmatrix} 1 & 1/3 & -1/3 \\ 0 & 1/2 & 0 \\ 0 & -1/3 & 1/3 \end{bmatrix}$$

$$c_{B}^{t} B^{-1} = (0, 5, 3) \begin{pmatrix} 1 & 1/3 & -1/3 \\ 0 & 1/2 & 0 \\ 0 & -1/3 & 1/3 \end{pmatrix} = (0, 3/2, 1)$$
 Cte.

 $c_{B}^{t} B^{-1} = (0, 5, 3) \begin{pmatrix} 1 & 1/3 & -1/3 \\ 0 & 1/2 & 0 \\ 0 & -1/3 & 1/3 \end{pmatrix} = (0, 3/2, 1) \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = 3/2$

$$z_{x4} = (c_B^t B^{-1}) a_{x4} = (0, 3/2, 1) \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} = 3/2$$

$$c_{x4}$$
- $z_{x4} \le 0 \rightarrow c_{x4}$ -3/2 $\le 0 \rightarrow c_{x4} \le 3/2$

Mientras $c_{x4} \le 3/2$:

- La solución óptima NO CAMBIA
- Como x4 es no básica, el valor de la función objetivo NO
 CAMBIA
- En el límite, es decir cuando c_{x4}=3/2, hay SOLUCIONES
 ÓPTIMAS ALTERNATIVAS y por tanto infinitas soluciones

Ejercicio Propuesto:

Calcular el intervalo de variación de c_{x5} en el que la solución óptima no cambia. ¿Cuál es el valor de la función objetivo mientras c_{x5} varía en ese intervalo?



- 2. <u>Análisis de sensibilidad de un coeficiente de la función objetivo asociado a una variable básica:</u>
- La modificación del c_i de una variable básica que pasa a ser c'_i = $c_i + \Delta c_i$ implica que al recalcular los $c_j z_j = c_j (c_B^t B^{-1} a_j)$ de las VNB, la parte $c_B^t B^{-1} a_j$ CAMBIA ya que xi es variable básica y aparece en c_B
- La modificación del c_i de una variable básica afecta al cálculo de los c_i-z_i de las variables no básicas

En la solución óptima de nuestro problema ejemplo, las VNB son x4 y x5

Intervalo de Análisis de sensibilidad de C_{v1}:

La solución óptima actual seguirá siendo la misma ante cambios en

$$c_{x1}$$
 mientras $c_{x4}-z_{x4} \le 0$

$$c_{x4} - z_{x4} \leq 0$$

$$y c_{x5}-z_{x5} \le 0$$

En la solución óptima,
$$B^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 1/3 & -1/3 \\ 0 & 1/2 & 0 \\ 0 & -1/3 & 1/3 \end{pmatrix}$$

$$c_{B}^{t} B^{-1} = (0, 5) c_{x1} \begin{pmatrix} 1 & 1/3 & -1/3 \\ 0 & 1/2 & 0 \\ 0 & -1/3 & 1/3 \end{pmatrix} = (0, 5/2-1/3 c_{x1}, 1/3 c_{x1})$$

$$c_{X4}^{t} = (c_{B}^{t} B^{-1}) a_{X4} = (0, 5/2-1/3 c_{x1}, 1/3 c_{x1}) \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = 5/2 - 1/3 c_{x1}$$

$$z_{x4} = (c_B^t B^{-1}) a_{x4} = (0, 5/2-1/3 c_{x1}, 1/3 c_{x1}) \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} = 5/2 - 1/3 c_{x1}$$

$$\begin{split} & \mathbf{Z}_{\mathsf{x5}} = (\mathbf{c}^{\mathsf{t}}_{\mathsf{B}} \; \mathsf{B}^{-1}) \; \mathbf{a}_{\mathsf{x5}} = (0, \, 5/2\text{-}1/3 \; \mathbf{c}_{\mathsf{x1}}, \, \, 1/3 \; \mathbf{c}_{\mathsf{x1}}) \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} = 1/3 \; \mathbf{c}_{\mathsf{x1}} \\ & \mathbf{c}_{\mathsf{x4}}\text{-}\mathbf{z}_{\mathsf{x4}} \leq 0 \to 0\text{-}5/2\text{+}1/3 \; \mathbf{c}_{\mathsf{x1}} \leq 0 \to \mathbf{c}_{\mathsf{x1}} \leq \mathbf{15/2} = \mathbf{7.5} \\ & \mathbf{c}_{\mathsf{x5}}\text{-}\mathbf{z}_{\mathsf{x5}} \leq 0 \to 0\text{-}1/3 \; \mathbf{c}_{\mathsf{x1}} \leq 0 \to \mathbf{c}_{\mathsf{x1}} \geq \mathbf{0} \end{split}$$

Mientras $0 \le c_{x1} \le 7.5$:

- La solución óptima NO CAMBIA
- El valor de la función objetivo CAMBIA: Z=30+2c_{x1}
- En los límites, es decir cuando $c_{x1}=0$ o $c_{x1}=7.5$, hay **SOLUCIONES ÓPTIMAS ALTERNATIVAS** y por tanto infinitas soluciones

3.17.1 Análisis de sensibilidad de coeficientes en la función objetivo

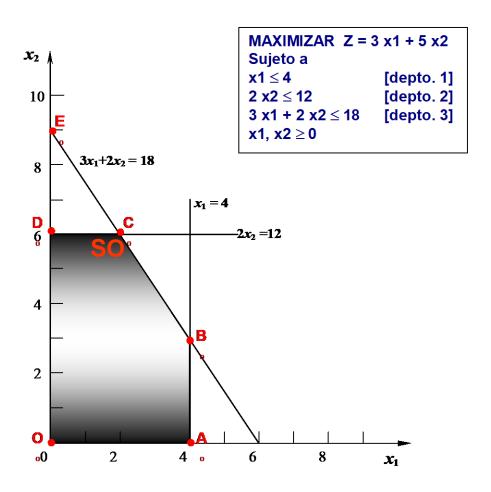
Ejercicio Propuesto:

 Calcular el intervalo de variación de c_{x2} en el que no cambia la solución óptima

- La modificación del segundo miembro de una restricción (vector recursos):
 - Afecta (en general) a la región factible
 - Puede afectar a la factibilidad de la solución actual
 - No afecta a la optimalidad de la solución
 - Afecta (en general) al valor de la función objetivo
- El objetivo es calcular el intervalo en el que puede variar el segundo miembro de una restricción y mantenerse constante el coste de oportunidad

Al modificar **b** a **b'=b+\Deltab** se mantendrá el coste de oportunidad y el plan de producción mientras se mantenga la factibilidad de la solución ($x_B \ge 0$), es decir mientras se cumpla que la solución óptima con el nuevo vector b' es factible:

$$\mathbf{x'_B}^* = \mathbf{B^{-1}b'} = \mathbf{B^{-1}(b+\Delta b)} = \mathbf{B^{-1}b} + \mathbf{B^{-1}\Delta b} = \mathbf{x_B}^* + \mathbf{B^{-1}\Delta b} \ge \mathbf{0}$$
 $\mathbf{x_B}^*$



1. <u>Intervalo de Análisis de sensibilidad del segundo</u> miembro de la restricción del departamento 2, b2:

[depto.2]
$$2 \times 2 + \times 4 = 12$$

La solución óptima del problema original es:

v.básicas		B ⁻¹		X _B
х3	1	1/3	-1/3	2
x2	0	1/2	0	6
x 1	0	-1/3	1/3	2
ct _B B-1	0	3/2	1	Z = 36

PASO 1: Calcular C.O.

En esta solución, el coste de oportunidad de la restricción 2 es:

$$c_{x4}^{-}z_{x4} = c_{x4} - (c_{B}^{t} B^{-1}) a_{x4}$$

$$c_{B}^{t} B^{-1} = (0, 5, 3) \begin{pmatrix} 1 & 1/3 & -1/3 \\ 0 & 1/2 & 0 \\ 0 & -1/3 & 1/3 \end{pmatrix} = (0, 3/2, 1)$$

$$z_{x4} = (c_{B}^{t} B^{-1}) a_{x4} = (0, 3/2, 1) \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = 3/2$$

$$c_{x4}-z_{x4} = c_{x4} - (c_B^t B^{-1}) a_{x4} = 0 - 3/2 = -3/2$$

▶ Como la restricción es de tipo '≤' el coste de oportunidad es

PASO 2: Calcular Intervalo

Al modificar el segundo miembro de la restricción 2 el coste de oportunidad se mantendrá constante mientras se mantenga la factibilidad, es decir:

$$\begin{vmatrix} x3^{*} \\ x2^{**} \\ x1^{**} \end{vmatrix} = B^{-1} \begin{vmatrix} 4 \\ b2' \\ 18 \end{vmatrix} \ge 0$$

$$\begin{vmatrix} x3^{**} \\ x2^{**} \\ x1^{**} \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 1 & 1/3 & -1/3 \\ 0 & 1/2 & 0 \\ 0 & -1/3 & 1/3 \end{vmatrix} \begin{pmatrix} 4 \\ b2' \\ 18 \end{pmatrix} \ge 0$$

$$x3'^{*} = 4 + 1/3 \ b2' - 6 \ge 0 \rightarrow -2 + 1/3 \ b_{2}' \ge 0 \rightarrow \mathbf{b_{2}'} \ge 6$$

$$x2'^{*} = 1/2 \ b_{2}' \ge 0 \rightarrow \mathbf{b_{2}'} \ge 0$$

$$x1'^{*} = 6 - 1/3 \ b_{2}' \ge 0 \rightarrow \mathbf{b_{2}'} \le 18$$

- La solución sigue siendo factible siempre que las tres variables básicas sigan siendo no negativas, por tanto la solución sigue siendo factible mientras: $6 \le b'_2 \le 18$
 - 1. El coste de oportunidad es constante e igual a +3/2
 - La solución óptima cambia (ya que restricción Limitativa)
 - El valor de la función objetivo cambia (se puede recalcular con el coste de oportunidad)
 - 4. El plan de producción (base) es constante
 - 5. En los límites la solución es degenerada

2. <u>Intervalo de Análisis de sensibilidad del segundo miembro</u> de la restricción del departamento 1, b1:

[depto.1]
$$x1 + x3 = 4$$

La solución óptima del problema original es:

v.básicas		B ⁻¹		X _B
х3	1	1/3	-1/3	2
x2	0	1/2	0	6
x 1	0	-1/3	1/3	2
ct _B B-1	0	3/2	1	Z = 36

PASO 1: Calcular C.O.

En esta solución, el coste de oportunidad de la restricción 1 es:

$$c_{x3}-z_{x3} = c_{x3} - (c_B^t B^{-1}) a_{x3} = 0 - (0, 3/2, 1) \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = 0$$

▶ Como se trata de una restricción no limitativa en la solución óptima →

$$C.O. = 0$$

PASO 2: Calcular Intervalo

Al modificar el segundo miembro de la restricción 1 el coste de oportunidad se mantendrá constante mientras se mantenga la factibilidad, es decir:

$$\begin{pmatrix} x3'^* \\ x2'^* \\ x1'^* \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 1/3 & -1/3 \\ 0 & 1/2 & 0 \\ 0 & -1/3 & 1/3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} b1' \\ 12 \\ 18 \end{pmatrix} \ge 0$$

$$x3'^* = b1' + 4 - 6 \ge 0 \rightarrow b_1' - 2 \ge 0 \rightarrow b_1' \ge 2$$

 $x2'^* = 6 \ge 0$
 $x1'^* = -4 + 6 \ge 0$

- Mientras $2 \le b'_1 < + \infty$:
 - 1. El coste de oportunidad es constante e igual a 0
 - 2. La solución óptima NO cambia (ya que restricción de Holgura)
 - El valor de la función objetivo NO cambia (ya que restricción de Holgura)
 - 4. El plan de producción (base) es constante
 - 5. En los límites la solución es degenerada

Ejercicio Propuesto:

 Calcular el intervalo de variación de b₃ en el que el coste de oportunidad es constante

Las variables decisión del modelo generalmente representan las distintas actividades a realizar.

- En algunas situaciones estas actividades se seleccionan entre un grupo grande de actividades posibles en el que las restantes no se eligieron por parecer menos atractivas.
- Sin embargo puede plantearse si merece la pena incluir alguna de las actividades no consideradas antes, es decir, ¿cambiará la solución óptima si se agrega cualquiera de estas nuevas actividades?

- Añadir otra actividad equivale a:
 - Introducir en el modelo una nueva variable \mathbf{x}_{n+1} , con los coeficientes apropiados en las restricciones funcionales, \mathbf{a}_{n+1} , y en la función objetivo, \mathbf{c}_{n+1} .
 - 2. Se calcularán los valores:

$$c_{n+1}-z_{n+1}=c_{n+1}-c_B^tB^{-1}a_{n+1}$$

 $y_{n+1}=B^{-1}a_{n+1}$

La optimalidad de la solución dependerá del cj-zj de la nueva variable x_{n+1}, si es ≥ 0 y el problema es de mínimo o si es ≤ 0 y el problema es de máximo, la solución que teníamos para el problema original sigue siendo óptima para el problema modificado. En caso contrario la solución ya no es óptima, dicha variable debe entrar en la base → Aplicar algoritmo Simplex

La empresa de componentes informáticos está considerando la posibilidad de fabricar un nuevo tipo de placa base. Cada lote de las nuevas placas requiere 2 horas del departamento de producción, 3 horas del departamento de calidad y 1 hora del departamento de montaje. El beneficio semanal por cada lote de placas tipo 3 fabricadas es de 4000 €,

¿LE INTERESARÁ A LA EMPRESA LA FABRICACIÓN DEL NUEVO TIPO DE PLACA? ¿EN QUÉ CANTIDAD?

- Sea x_{placa3}: Número de lotes de la placa base 3 fabricados por semana
- El nuevo modelo es:

Teniendo en cuenta que en la solución óptima del problema original:

$$\mathbf{x}^*_{\mathsf{B}} = \begin{pmatrix} x3^* \\ x2^* \\ x1^* \end{pmatrix}; \quad \mathbf{B}^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 1/3 & -1/3 \\ 0 & 1/2 & 0 \\ 0 & -1/3 & 1/3 \end{pmatrix}; \quad (\mathbf{c}^t_{\mathsf{B}} \; \mathbf{B}^{-1}) = (\mathbf{0} \; 3/2 \; 1)$$

Para la nueva actividad, calculamos su C_{xplaca3}-Z_{xplaca3} así como su columna y_{xplaca3}:
(2)

columna y_{xplaca3}:

$$C_{xplaca3} - Z_{xplaca3} = 4 - (0, 3/2, 1) \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \\ 1 \end{pmatrix} = 4-11/2 = -3/2$$

La solución inicial todavía es óptima, por tanto

NO INTERESA la fabricación del nuevo tipo de placa

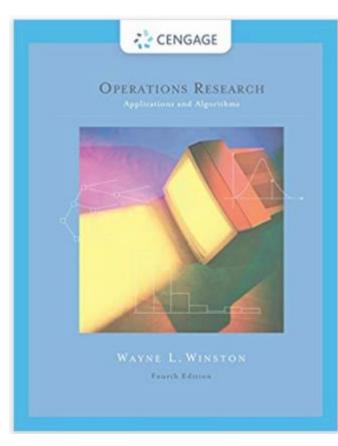
¿Cómo se interpreta el valor de c_{xplaca3}- z_{xplaca3}?

Material complementario...

Winston, W., Operations Research: Applications and Algorithms, 4th edition

Chapter 6: Sensitivity Analysis and Duality

- **6.1** A Graphical Introduction to Sensitivity Analysis
- **6.2** Some Important Formulas
- **6.3** Sensitivity Analysis



Material complementario...

Winston, W., Investigación de Operaciones: Aplicaciones y algoritmos, 4ª edición

Capítulo 6: Análisis de sensibilidad y dualidad

- **6.1** Introducción gráfica al análisis de sensibilidad
- **6.2** Algunas fórmulas importantes
- **6.3** Análisis de sensibilidad

