1. **Определение начального направления**  
   Возьмем за начальную точку   
     
   Активные ограничения:  
   Убедимся в допустимости градиентного направления:  
   {{A\*grad}}Значит начальное направление  
   {{start\_direction}}
2. **Определение длины шага**Найдем множество индексов нарушаемых ограничений  
   {{A0\*K}}{{I\_пред}}Тогда шаг   
   {{t\_chooser}}**{{t\*}}  
   {{t\_preds}}**Значит **{{t\_result}}**  
   Следующая точка  
   {{next\_solution}}
3. **Определяем оператор проекции и направление**  
   {{step\_2\_label}}  
   **{{newA}}  
   {{new\_grad}}**{{P}}  
   {{K}}
4. **Проверка условий останова**Найдем элементы вектора:  
   {{lamb}}Следовательно найдено оптимальное решение
5. **Проверка условий останова**Найдем элементы вектора:  
   {{lamb}}  
   В есть положительные элементы. Значит теперь мы строим матрицы активных ограничений, путем исключения из текущей строки, соответствующей положительному значению вектора . Число модифицированных матриц равно количеству положительных элементов Λ  
   Для каждой модифицированной матрицы формируем оператор проекции . Далее выбираем самое эффективное направление по следующему критерию.  
   {{lamb\_direction}}