Universidade Federal Fluminense Programa de Pós Graduação em Eng. Civil Disciplina: Teoria da Decisão

AULA 4: Solução Gráfica

Curso de Mestrado

Disciplina: Teoria das Decisões

Docentes: Profa. Dra. Luciane Ferreira Alcoforado (<u>lucianea@id.uff.br</u>)

Prof. Dr. Marcos dos Santos (<u>marcos dos santos@ime.eb.br</u>)

Calendário das Aulas

- Aula 1: Introdução 03/dez/2021
- Aula 2: Formulação de Modelos: Tipos e Aplicações Práticas 10/dez/2021
- Aula 3: O modelo de Programação Linear 17/dez/2021
- Aula 4: Solução Gráfica 28/jan/2022
- Aula 5: Método Simplex/Simplex duas fases 04/fev/2022

Objetivo desta aula

- Aprender a representar um PPL no plano cartesiano
- Representar no plano cartesiano a região viável
- Representar no plano cartesiano a direção de crescimento da função objetivo
- Determinar, de forma gráfica, o conjunto de soluções factíveis e a solução ótima de um problema simples de programação linear.

Equações Lineares

Em um problema de PL a função objetivo e as restrições impostas são expressas na forma de equações lineares.

$$C_1X_2+C_2X_2+...+C_nX_n$$

Um sistema de equações lineares é expresso por um conjunto de equações lineares

$$a_{11}x_1+a_{12}x_2+...+a_{1n}x_n=b_1$$

 $a_{21}x_1+a_{22}x_2+...+a_{2n}x_n=b_2$

 $Q_{m1}X_1 + Q_{m2}X_2 + ... + Q_{mn}X_n = b_m$

Representação Matricial

 $A_{(mxn)}X_{(nx1)} = b_{(mx1)}$

A é uma matriz mxn

x é um vetor nx 1

b é um vetor mx 1

Solução de um sistema de equações lineares

Solução única Infinitas soluções Não tem solução

Duas variáveis x e y

$$-x + 2y = 1$$

3x - y = 2

Forma matricial

$$Ax=b$$

$$A = \begin{bmatrix} -1 & 2 \\ 3 & -1 \end{bmatrix} \qquad x = \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} \quad \mathbf{b} = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix}$$

Duas variáveis

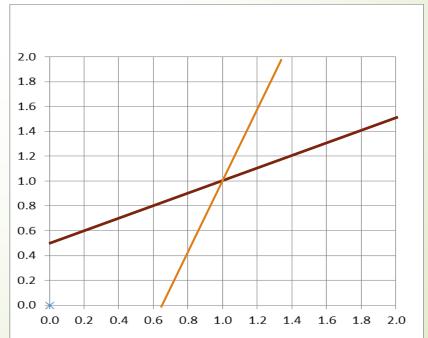
$$x e y$$
 $-x + 2y = 1$

Graficamente Duas retas que se cruzam

3x - y = 2

Forma matricial

$$A = \begin{bmatrix} -1 & 2 \\ 3 & -1 \end{bmatrix} \quad x = \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} \quad b = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix}$$



Pivoteamento

$$A = \begin{bmatrix} -1 & 2 \\ 3 & -1 \end{bmatrix} \mathbf{b} = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix}$$

$$L1 = -L1$$

$$L2 = L2 - 3L1$$

$$A = \begin{bmatrix} 1 & -2 \\ 0 & 5 \end{bmatrix} \mathbf{b} = \begin{bmatrix} -1 \\ 5 \end{bmatrix}$$

$$A = \begin{bmatrix} 1 & -2 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \mathbf{b} = \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

A = $\begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$ **b** = $\begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}$

Representação gráfica de equações lineares

Equações lineares:

$$y = mx + c$$

 $y - mx = c$

y e x são os pontos da reta, m é o coeficiente angular e c é o coeficiente linear.

Dois pontos $A = (x_1, y_1) \in B = (x_2, y_2)$ determinam a equação da reta

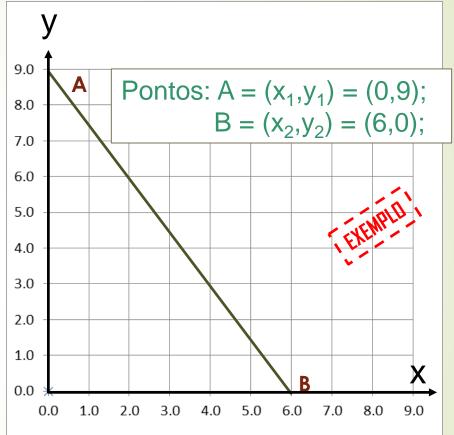
$$m = \Delta y/\Delta x = (y_2 -$$

$$y_1) / (x_2 - x_1)$$

$$c = y_1 - mx_1 = y_2 - mx_2$$

A reta será: y = -1.5x + 9ou: y + 1.5x = 9





$$m=(y_2-y_1)/(x_2-x_1)$$

 $m=(0-9)/(6-0)=-1,5$
 $y=-1,5x+c$
 $c=(y_1+1,5x_1)=(y_2+1,5x_2)=(9+0)=9$

Sistemas lineares

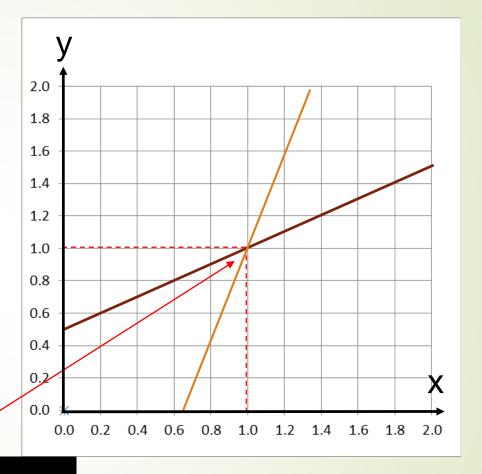
As equações do sistema são representadas por retas.

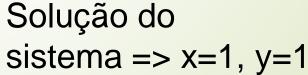
A solução do sistema é o ponto de cruzamento das retas.

$$-x + 2y = 1$$

3x - y = 2

Um sistema que possui solução, e esta é única, é um sistema "possível" e "determinado".





Sistemas lineares

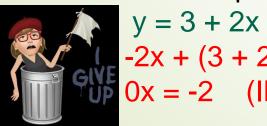
Um sistema pode não ter solução

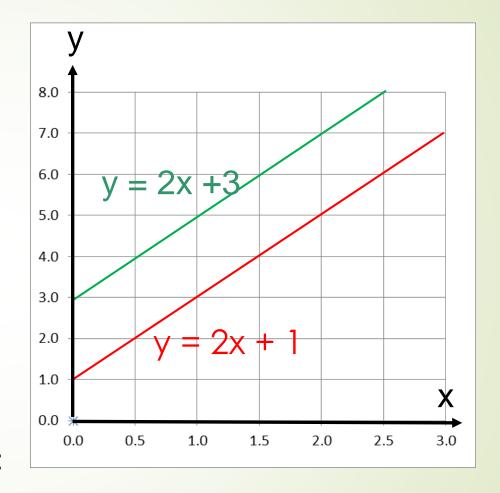
$$-2x + y = 3$$

 $-2x + y = 1$

As equações do sistema são representadas por retas que não se cruzam

Tentando resolver por substituição:





-2x + (3 + 2x) = 1 Não há solução do sistema. 0x = -2 (IMPOSSÍVEL) É um sistema "impossível".

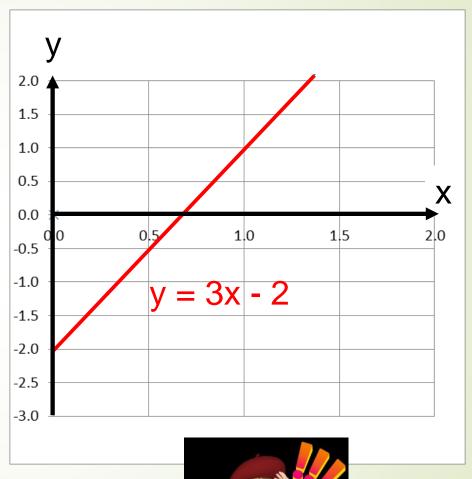
Sistemas lineares

Um sistema pode ter múltiplas soluções

$$3x - y = 2$$

 $9x - 3y = 6$

As equações do sistema são representadas por retas que se sobrepõe.



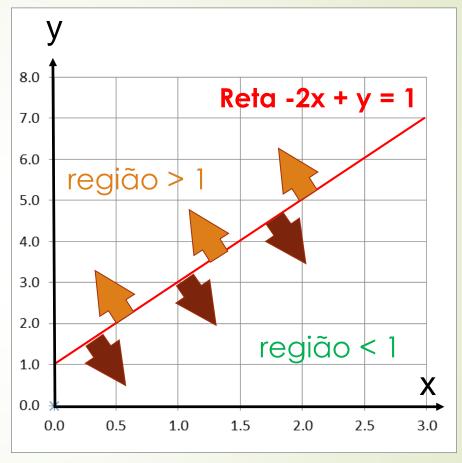
Há múltiplas soluções para o sistema. É um sistema "possível" e "indeterminado".

Representação gráfica de inequações

A representação gráfica da inequação abaixo é uma região que satisfaz a inequação.

Todos pontos na reta e abaixo dela satisfazem a inequação.

$$-2x + y \le 1$$

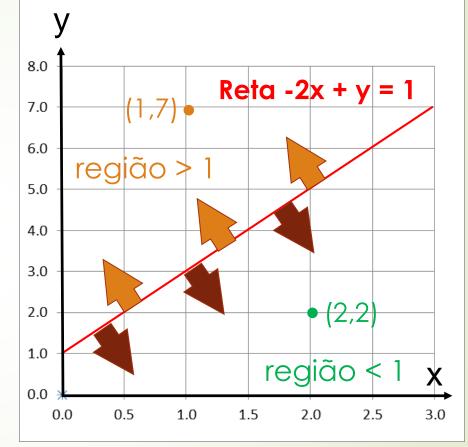


Sobre a reta todos os pontos (x,y) resultam = 1, logo, a reta da igualdade divide a região dos pontos que resultarão < 1 dos que resultarão >

Representação gráfica de inequações

Como comprovar se os pontos acima > 1 e os pontos abaixo da reta resultarão < 1 ?
Testamos qualquer ponto acima ou abaixo da reta na inequação.

$$-2x + y \le 1$$



(1,7) está acima da reta
Substituindo na Inequação:
-2(1) + (7) = 5 que é maior do que 1

(2,2) está abaixo da reta
Substituindo na Inequação:
-2(2)+(2) = -2 que é menor do
que 1

Sistemas de inequações

Num sistema de inequações a solução será também uma comparativo de la comparativo del comparativo de la comparativo del comparativo de la comparativo de la

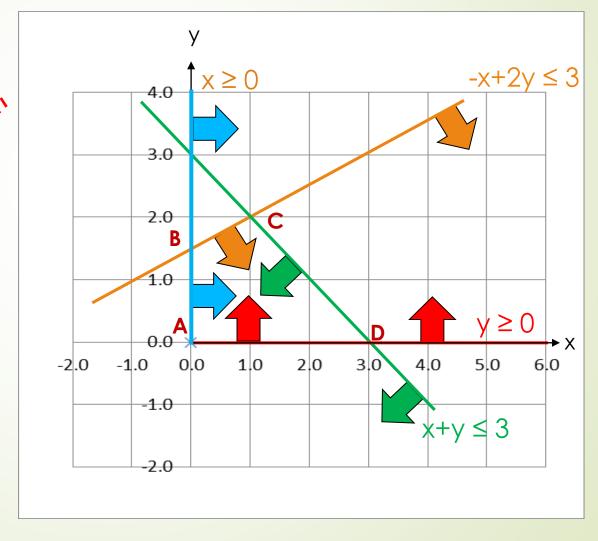
$$-x + 2y \le 3$$

$$x + y \le 3$$

$$x \ge 0$$

$$y \ge 0$$

A solução é dada por todos os pares (x,y) dentro da região ABCD



Exercícios

- 1- Obtenha a solução dos sistemas abaixo:
- A- 3x1+4x2 = 5
- 5x1+3x2 = 2
- R=solução única x1=-7/11 e x2 = -19/11
- \blacksquare B- 3x1 + 4x2 = 5
- 9/4x1 + 3x2 = 2
- R= infinitas soluções, retas sobrepostas
- C- 3x1 + 4x2 = 5
- 9/4x1 + 3x2 = 2
- R=solução impossível, retas paralelas sem sobreposição

Problema exemplo

Uma metalúrgica deseja maximizar sua receita bruta. A Tabela 1 ilustra a proporção de cada material na mistura para obtenção das ligas passíveis de fabricação. O preço está cotado em reais por tonelada da liga fabricada. Também em toneladas estão expressas as restrições de disponibilidade de matéria-prima.

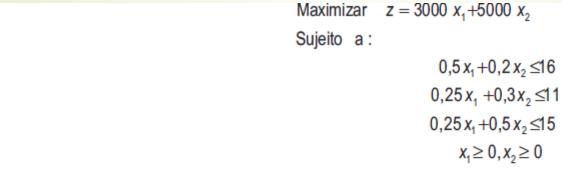
TABELA 2.1: Restrições/custos do exemplo 1

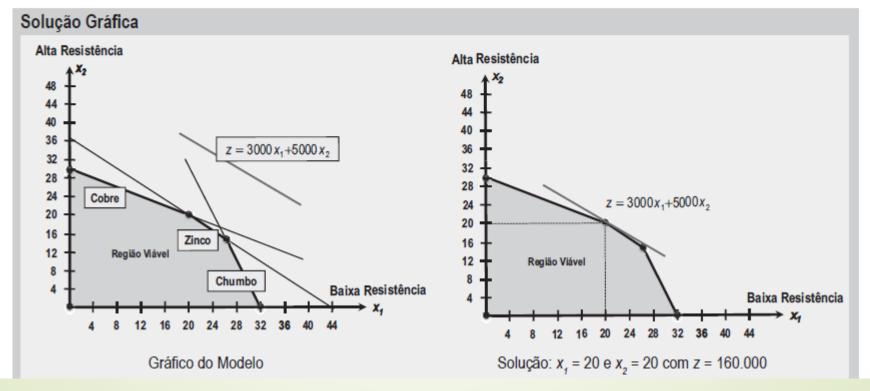
Tipo de insumo componente da liga	Liga Especial de Baixa Resistência (*)	Liga Especial de Alta Resistência (*)	Disponibilidade de Matéria-prima (tonelada)
Cobre	0,5	0,2	16
Zinco	0,25	0,3	11
Chumbo	0,25	0,5	15
Preço de venda (R\$ por tonelada)	R\$ 3.000	R\$ 5.000	(*) Ton Minério / Ton Liga

Escolha da variável de decisão

 $x_i =$ quantidade em toneladas produzidas da liga especial de baixa resistência (i = 1) e especial de alta resistência (i = 2).

Formulação e representação gráfica





Restrições do problema na forma de retas

Enunciado do problema:

Maximizar:

$$Z=3x_1 + 5x_2$$

Sujeito a:

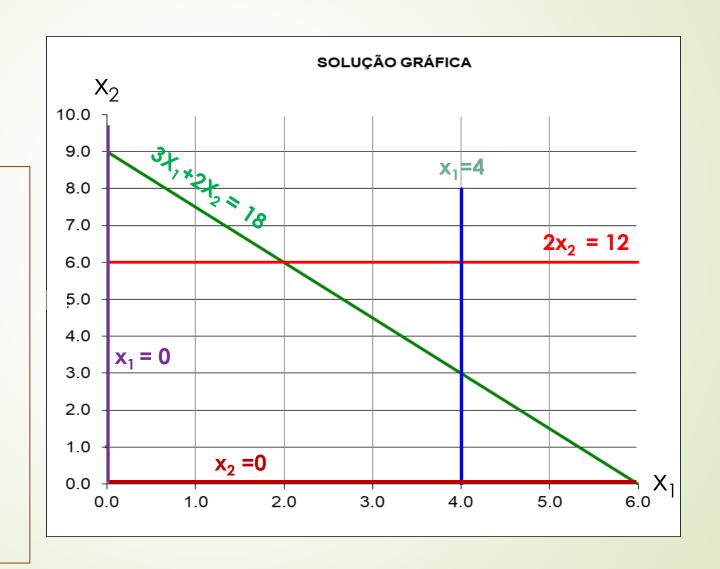
$$1x_1 + 0x_2 \le 4$$

$$0x_1 + 2x_2 \le 12$$

$$3x_1 + 2x_2 \le 18$$

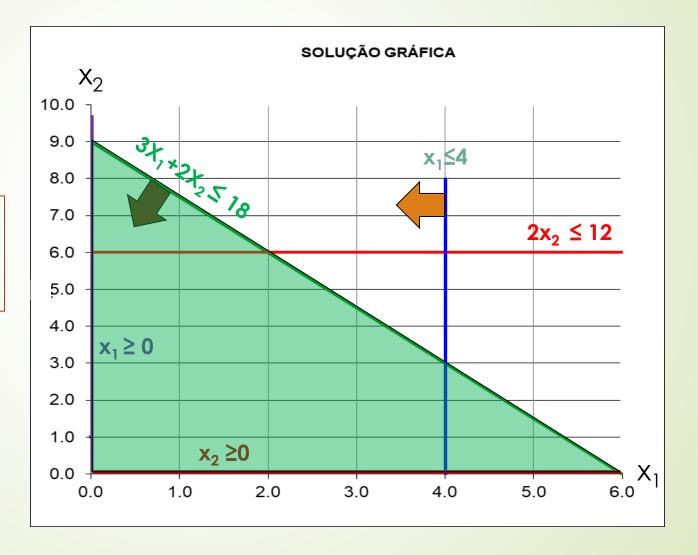
Com:

$$x_1, x_2 \ge 0^2$$

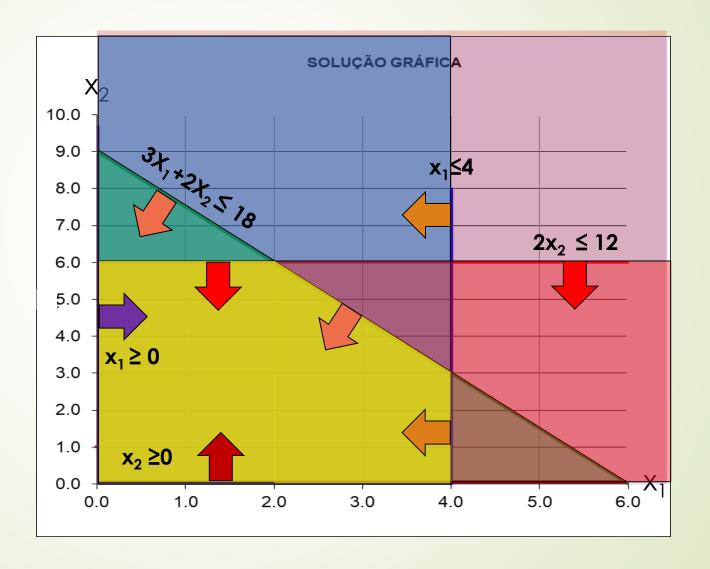


Cada inequação define uma área que atende à condição da inequação

$$3X_1 + 2X_2 \le 18$$



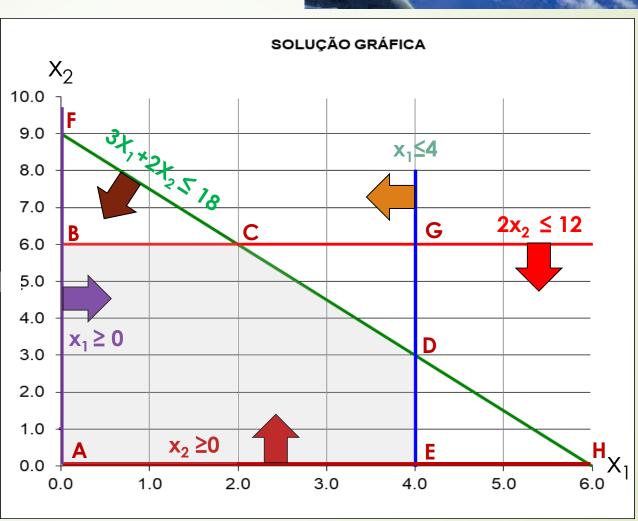
Existirá uma região que atenderá simultaneamente à todas as restrições do problema de otimização linear.





A região de factibilidade é a região que atende <u>simultaneamente</u> à todas as restrições do problema

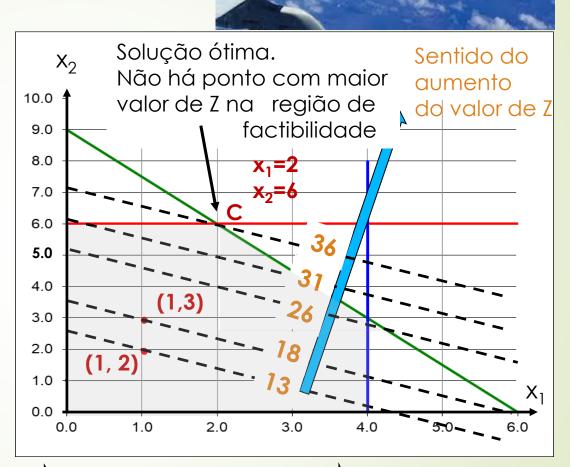
A região de factibilidade é o polígono ABCDE

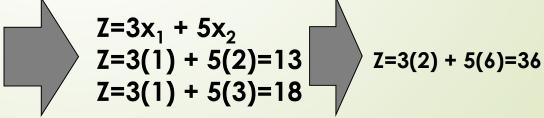


Para buscar a solução ótima pelo método gráfico devemos analisar o comportamento da função objetivo. Direção de crescimento: v=(3,5) (coeficientes da função objetivo)

A função objetivo é uma família de retas que define as chamadas "curvas de nível", ou seja, possíveis representações de Z.

Vamos escolher, como exemplo, dois pontos aleatórios dentro da região de factibilidade (1,2) e (1,3) e o ponto C = \$\langle 2,6 \rangle\$ vértice da região viável.

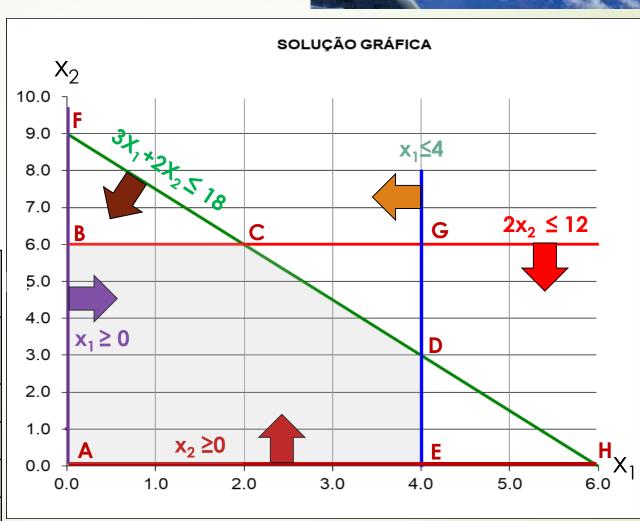






Como consequência dos deslocamentos possíveis das retas de qualquer função objetivo observamos que o ponto ótimo será sempre um vértice da região de factibilidade.

Testando Z= 3x ₁ +5x ₂ nos outros vérices				
Ponto	(x ₁ ,x ₂	Valor de Z		
Α	(0,0)	0		
В	(0,6)	30		
C	(2,6)	36		
D	(4,3)	27		
E	(4,0)	12		



Considerações sobre o VETOR GRADIENTE

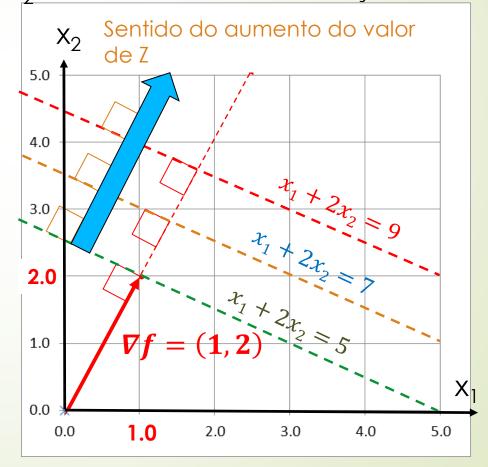
$$\nabla_{z_P} = \frac{\partial z}{\partial x} i + \frac{\partial z}{\partial y} j$$

Especificamente para funções lineares, o Vetor Gradiente é definido como $\nabla z = (c1, c2)$ sendo c_1 e c_2 os coeficientes da função linear.

Para a função: $f(x) = x_1 + 2x_2$

$$\nabla f(x_1, x_2) = (1, 2)$$

Observe que o vetor é perpendicular a todas as retas da função e indica a direção de **crescimento** da função objetivo



Considerações sobre o VETOR GRADIENTE

Como o Vetor Gradiente é um conceito matemático ele é definido no plano cartesiano, logo, os eixos devem estar na mesma escala.

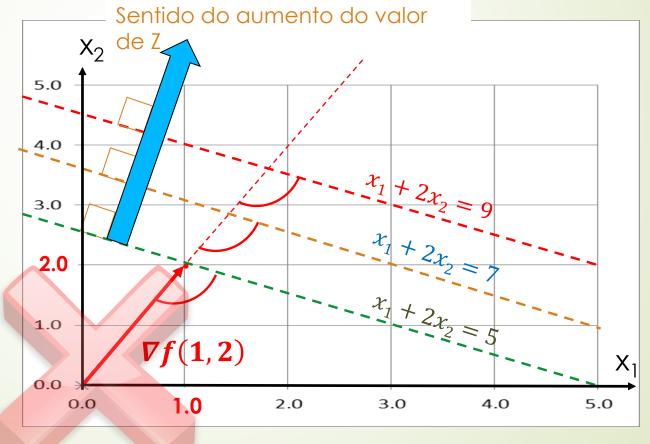


Para a função:

$$f(x) = x_1 + 2x_2$$

$$\nabla f(x_1, x_2) = (1, 2)$$

Observe que, estando os eixos em escalas diferentes, a definição do Vetor Gradiente deixa de ter significado. O vetor e as retas da função não 29 são perpendiculares.



Eixos com escalas diferentes

Solução Gráfica

E se o problema fosse de MINIMIZAÇÃO ?

Qual seria o ponto (x₁, x₂) que daria a solução ótima para o problema?

Enunciado do problema:

Minimizar:

$$Z=3x_1 - 4x_2$$

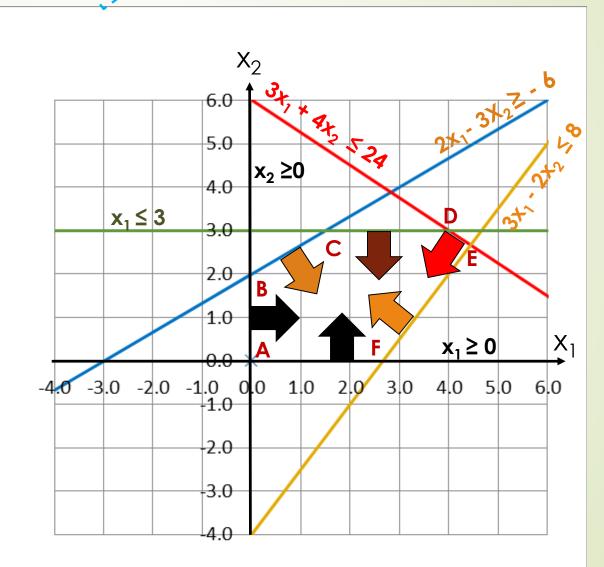
Sujeito a:

$$2x_1 - 3x_2 \ge -6$$

 $3x_1 + 4x_2 \le 24$
 $3x_1 - 2x_2 \le 8$
 $x_2 \le 3$

Com:

 $x_1, x_2 \ge 0$

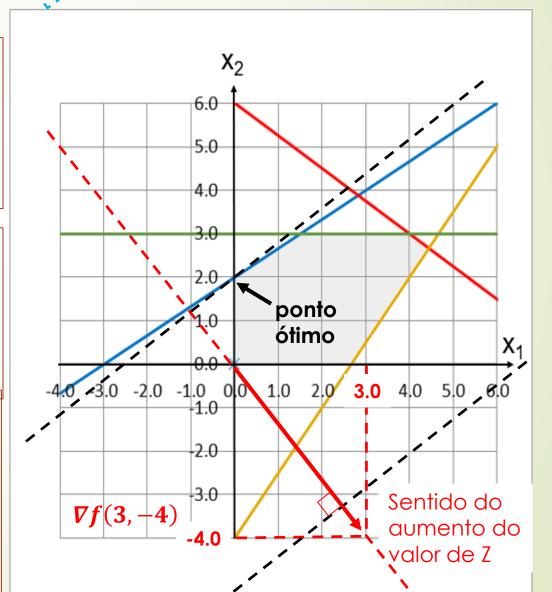


O vetor gradiente da função objetivo aponta sempre no sentido do crescimento do valor da função objetivo.

$$Z=3x_1 - 4x_2$$

A função objetivo será perpendicular ao vetor gradiente. (considerando que os eixos da grade são simétricos)

Como desejamos minimizar o valor de Z, buscamos a curva de nível que tangencia o limite da região de factibilidade no sentido oposto ao vetor gradiente.



$$Z=3x_1 - 4x_2$$

Graficamente identificamos o ponto B como sendo o ponto ótimo (valor mínimo de Z).

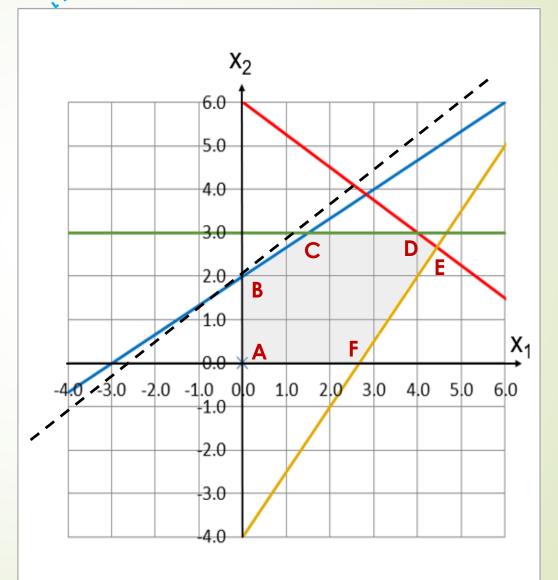
Para confirmar que não é o ponto C, que está próximo, aplicamos as coordenadas dos pontos na função objetivo.

Ponto B
$$(x_1; x_2) = (0; 2)$$

 $Z_B = 3(0) - 4(2) = -8$

Ponto C
$$(x_1; x_2) = (1,5; 3)$$

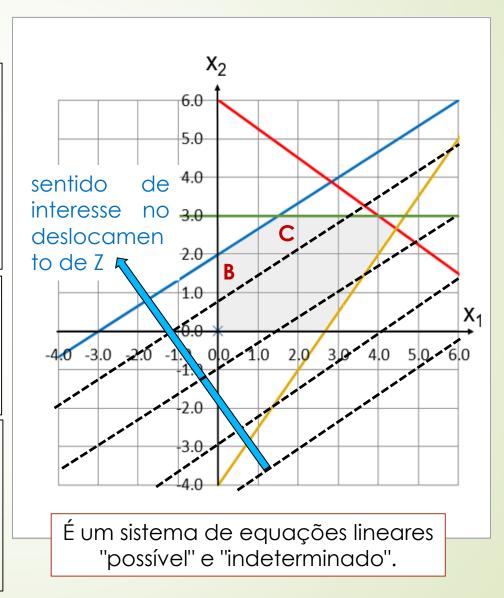
 $Z_C = 3(1,5) - 4(3) = -7,5$



Caso -1: Curvas de nível de Z, no sentido desejado de deslocamento (minimização ou maximização), paralelas a um dos lados do polígono que define a região de factibilidade.

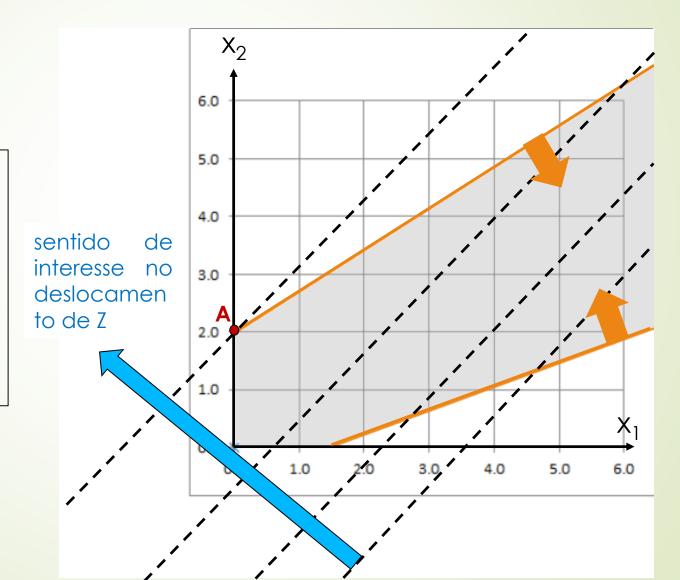
As retas de Z, neste exemplo, são paralelas ao lado BC do polígono. Todos os pontos da reta BC são valores ótimos.

O problema terá infinitas soluções ou múltiplas soluções (todas ótimas) dependendo da sua natureza (valor fracionável ou não).



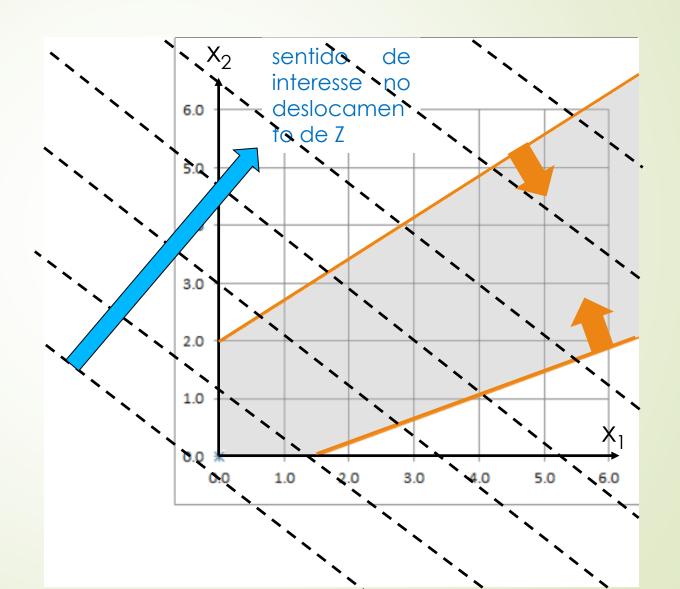
Caso -2: Região de factibilidade aberta com solução ótima única.

Z, ao avançar no sentido de interesse (max ou min) encontra um vértice.



Caso -3: Região de factibilidade aberta sem solução ótima.

Porém existem infinitas soluções factíveis.

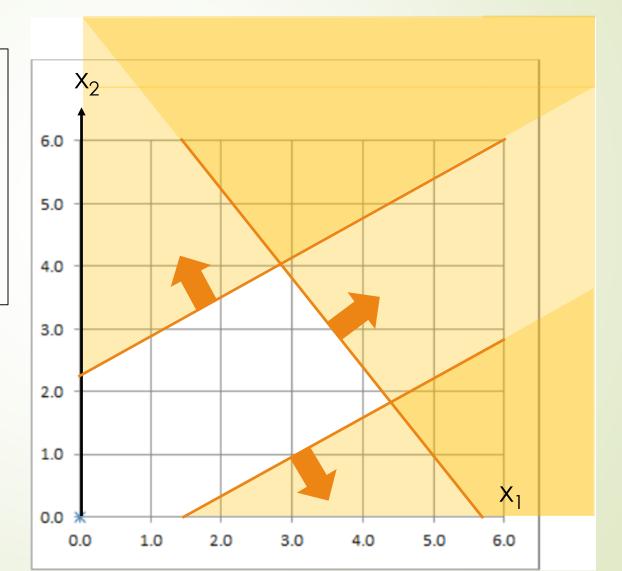


Caso -4: Definição das restrições inconsistente.

As restrições não definem uma região de factibilidade que atenda simultaneamente à todas as restrições do problema.

O problema não tem solução.

Está mal definido.



EXERCÍCIO

Determinar o espaço de soluções factíveis e a solução ótima do modelo para o seguinte problema de programação linear:

max
$$z = 4x_1 + 3x_2$$

sujeito a:
 $2x_1 + 5x_2 \ge 20$
 $x_1 \le 8$
 $x_1, x_2 \ge 0$

Fonte: Belfiore & Favero, pág 73

Resposta

→ Solução

A partir das restrições do Exemplo 3.4, obtém-se o espaço de soluções factíveis, que neste caso é ilimitado, pois não existe limite para o crescimento de x_2 , conforme mostra a Figura 3.7. Consequentemente, a função objetivo z também pode crescer de forma ilimitada. O procedimento completo está ilustrado na Figura 3.7.

Figura 3.7 Conjunto ilimitado de soluções viáveis e função de maximização z ilimitada.

