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

AULA 3: Modelo Matemático de Programação Linear

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

- Compreender a estrutura matemática de um problema de programação linear
- Aprender a representar o problema na forma padrão e na forma canônica
- Compreender a relação entre um problema de maximização e de minimização
- Conhecer o teorema fundamental da programação linear
- Compreender as possibilidades de soluções do problema, listando-as e relacionando-as com os tipos de conjuntos viáveis de um PPL

PPL está na forma-padrão quando é posto na forma:

(min) ou (max)
$$z = \sum_{j=1}^{n} c_j x_j$$

$$\sum_{i=1}^{n} a_{ij} x_j = b_i \quad \forall i = 1, \dots, m$$

$$x_j \ge 0 \quad \forall j = 1, ..., n$$

sendo
$$b_i \ge 0 \quad \forall i = 1,...,m$$

Redução de um PPL qualquer à formapadrão

■ Restrições do tipo ≤

$$2x_1 + 3x_2 \le 5$$

$$2x_1 + 3x_2 + x_3 = 5$$

$$x_3 \ge 0$$

■ Restrições do tipo ≥

$$x_1 + 6x_2 \ge 7$$

$$x_1 + 6x_2 - x_4 = 7$$

$$x_4 \ge 0$$

Redução de um PPL qualquer à formapadrão

 \blacksquare Existe $b_i < 0$

Solução: Basta multiplicar restrição i por -1

Existem variáveis não-positivas

Seja $x_k \le 0$:

Solução: Criar variável x_k ' tal que x_k ' = - x_k

Assim, modelo terá variável $x_k' \ge 0$

Redução de um PPL qualquer à formapadrão

 Existem variáveis livres, isto é, variáveis x_k que podem assumir qualquer valor real (negativo, nulo ou positivo)

Solução: Substituir
$$x_k$$
 por $x_k' - x_k''$, com $x_k' \ge 0$ e $x_k'' \ge 0$

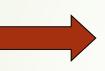
$$x_k' > x_k'' \Leftrightarrow x_k > 0$$

$$x_k' = x_k'' \Leftrightarrow x_k = 0$$

$$x_k' < x_k'' \Leftrightarrow x_k < 0$$

PPL é de maximização ou minimização max f(x) = - min {-f(x)} ou min f(x) = - max {-f(x)}

Exemplo: colocar o problema na forma padrão



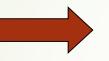
Resolva o problema no R

- Resolva as duas formulações do slide anterior no R e compare as soluções.
- Você deve observar que:
- Os valores das variáveis de decisão são os mesmos
- O valor da função objetivo possui uma diferença no sinal, isto é, em valor absoluto é igual para max ou min.

Exemplo: colocar o problema na forma padrão de maximização

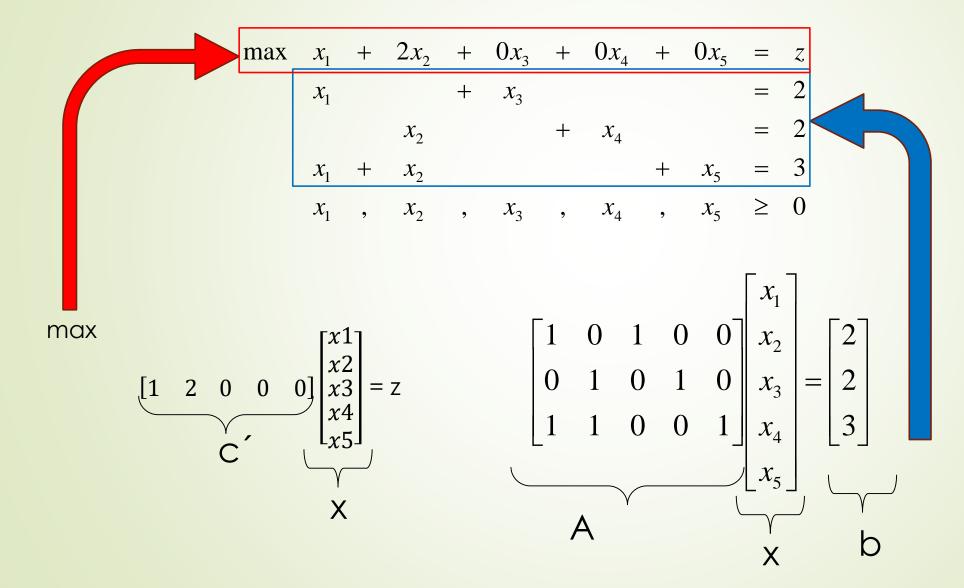
min
$$3x_1 + 2x_2 = w$$

 $x_1 - x_2 \ge 2$
 $x_2 \le 2$
 $x_1 + x_2 \le 3$
 $x_1 , x_2 \ge 0$



$$W = -Z$$

Forma Matricial



Forma padrão

 Considerando a forma matricial de um PPL, a forma padrão deste problema deverá ser representada matricialmente por

$$Ax = b$$

- em que x é o vetor positivo das variáveis de decisão e b é o vetor positivo com os valores das restrições de recursos do problema e A é a matriz tecnológica ou matriz dos coeficientes
- Lembre-se que na forma padrão todas as variáveis de decisão devem ser positivas e também os valores do vetor b, todos positivos. A matriz A pode ter qualquer valor.

Partição Básica

Arenales pag 72:

Considerando uma partição básica $\mathbf{A} = [\mathbf{B} \ \mathbf{N}]$, o sistema $\mathbf{A}\mathbf{x} = \mathbf{b}$ pode ser reescrito de forma equivalente como

$$\mathbf{A}\mathbf{x} = \mathbf{b} \Leftrightarrow \begin{bmatrix} \mathbf{B}\mathbf{N} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \mathbf{x}_{\mathbf{B}} \\ \mathbf{x}_{\mathbf{N}} \end{bmatrix} = \mathbf{b} \tag{2.30}$$

ou

$$Bx_B + Nx_N = b.$$

Portanto,

$$\mathbf{x_B} = \mathbf{B^{-1}b} - \mathbf{B^{-1}Nx_N}$$
 (solução geral). (2.31)

Forma canônica = Partição da matriz A

- Deve ser possível representar a matriz A em parte por uma matriz identidade (B = I)
- ► A = [N B]

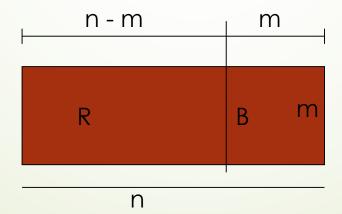
Ex:
$$A = \begin{bmatrix} 2 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 3 & 5 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Caracterização de vértice

- Para gerar um vértice:
 - Escolher uma matriz não-singular B tal que:

$$Bx^B + Rx^R = b$$

- \blacksquare Fazer $x^R = 0$
- Se ao resolver o sistema $Bx^B = b$, for obtido $x^B \ge 0$, então $x = (x^B x^R)^\dagger = (x^B 0)^\dagger$ é vértice
- Deste procedimento resulta uma Solução Básica Viável (SBV), com o significado geométrico de vértice.

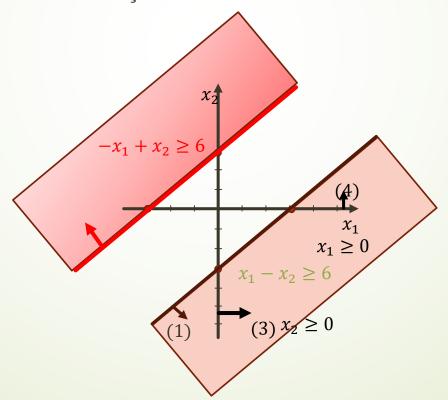


Teorema Fundamental da Programação Linear

- O ótimo de um PPL, se existir, ocorre em pelo menos um vértice do conjunto de soluções viáveis.
- Situações que podem ocorrer com relação ao conjunto M de soluções viáveis:

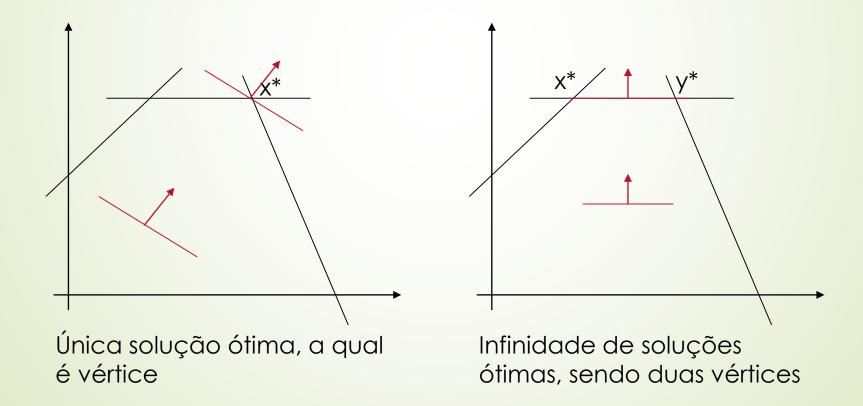
$$1) \qquad M = \{\}$$

Neste caso não há solução viável => Não há solução ótima



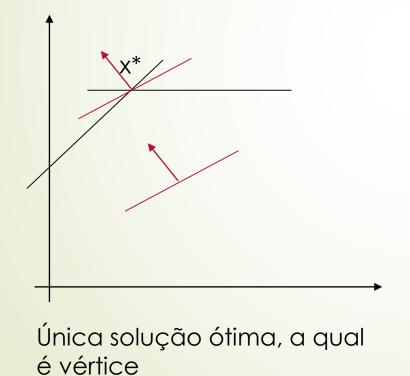
Teorema Fundamental da Programação Linear

2) M é não vazioa) M é limitado



Teorema Fundamental da Programação Linear

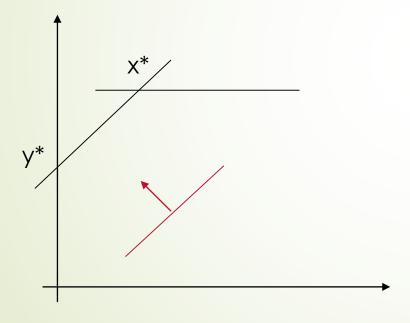
2) M é não vaziob) M é ilimitado



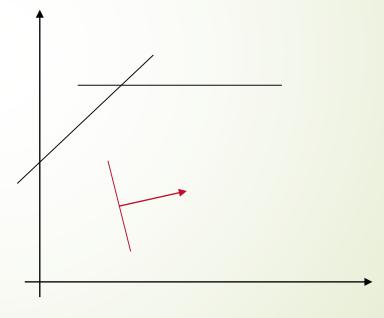
Infinidade de soluções ótimas, sendo uma vértice

Teorema Fundamental da Programação Linear

2) M é não vaziob) M é ilimitado



Infinidade de soluções ótimas, sendo duas vértices



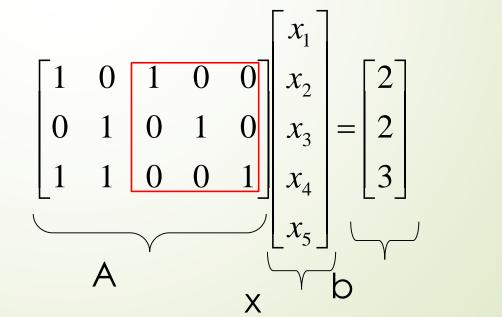
Não há soluções ótimas

Caracterização de vértice

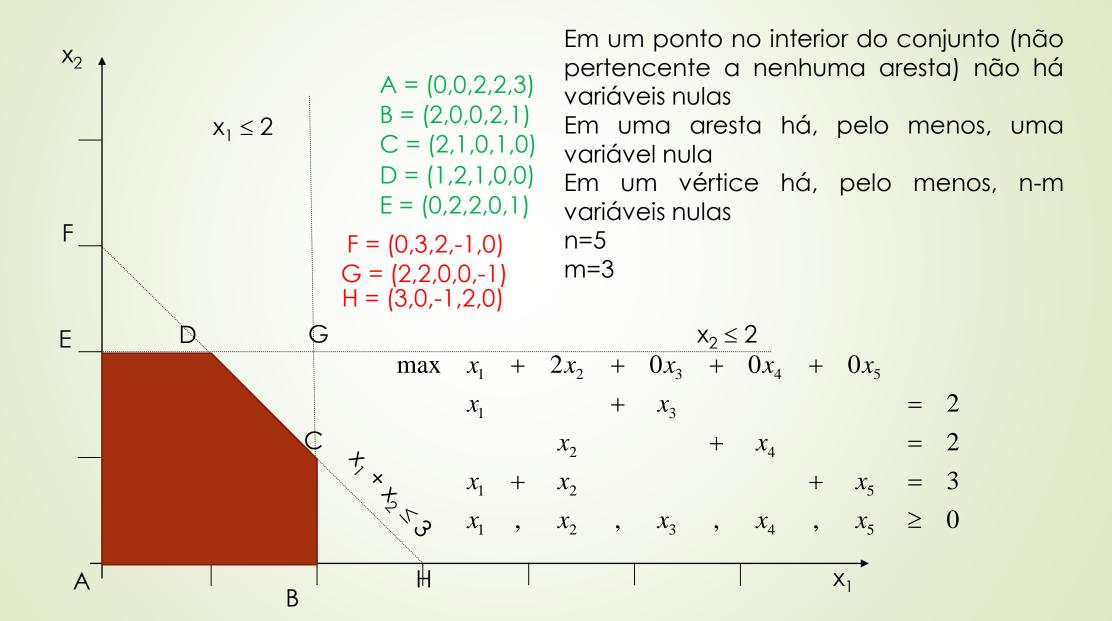
Problema Original

Sistema matricial

Problema na forma padrão



Caracterização de vértice



Tarefa para o recesso de fim de ano

Escolha um problema de no máximo 3 restrições, pesquise na bibliografia sobre o algoritmo simplex, estude-o e realize os cálculos manualmente para o problema escolhido. Após, utilize o Ipsolve do R e confira se a solução obtida é a mesma dos cálculos manuais.

Este exercício deve ser entregue na próxima aula, prevista para 28/01/2022