

Investigação Operacional - Game

Etapas de um estudo de Investigação Operacional

- 1º - Definição do problema e recolha de dados
- 2º - Formulação de um problema matemático
- 3º - Soluções obtidas a partir do modelo
- 4º - Teste do modelo
- 5º - Preparação para a implementação do modelo
- 6º - Implementação do modelo

Modelo de Programação Linear

Conceito Chave: Recursos

↳ Tipo mais comum de problemas desta natureza corresponde a distribuição de recursos em actividades

Variáveis-

- z - valor da medida de desempenho
- x_j - nível de actividade pretendido
- c_j - aumento do desempenho resultante do aumento de uma unidade no nível de actividade
- b_i - quantidade de recursos i disponíveis para as diferentes actividades
- a_{ij} - quantidade de recurso i utilizado por uma unidade de actividade j
- x_i - variáveis de decisão
- c_j, b_i e a_{ij} - parâmetros

Forma Standard

- maximizar
- todas as restrições senão de \leq (menor ou igual)

Alguns conceitos gerais

- Solução Admissível - todas as restrições satisfeitas
- Região admissível - conjunto de todas as soluções admissíveis
- Solução não admissível - pelo menos uma restrição não é satisfeita
- Solução Óptima - é a solução admissível que conduz ao maior (menor) valor possível no caso da maximização (minimização)
- Solução Admissível em ponto de quebra - solução num canto da região admissível

Redução à forma padrão

- É necessário converter as restrições de desigualdade em restrições de igualdade

No caso das restrições (\geq) \rightarrow subtrai-se uma variável de folga

No caso das restrições (\leq) \rightarrow adiciona-se uma variável de folga

Um número de restrições

n - número total de variáveis (decisão e folga)

$b_i \geq 0$ - caso contrário multiplica-se por -1

↳ Como resolver uma solução do problema de PL na forma padrão?

- Resolver uma solução do problema de PL é preciso resolver o sistema de equações lineares
- m equações e n incógnitas

Base do Sistema

- Variáveis Básicas - as m variáveis correspondentes às colunas das
- Variáveis não Básicas - restantes $n-m$ variáveis
- Solução básica - atribuindo o valor 0 às $n-m$ variáveis não básicas e determinado uma solução para as restantes m variáveis básicas

Se todas as variáveis básicas da solução básica $x = (x_1, x_2, \dots, 0, \dots)$ são não negativas então x é uma solução básica admissível (SBA)

Solução Básica Degenerada - se alguma variável básica for igual a zero

↳ Quantas soluções básicas tem um problema de PL? número de matrizes 3×3 que podem ser extraídas do matriz 4 com determinante não-nulo $\binom{n}{m} = \frac{n!}{m!(n-m)!}$

Teorema Fundamental da Programação Linear

Se existe uma solução admissível do problema de PL definido pelas expressões (1) função objetivo, (2) restrições, (3) restrições de não negatividade, então existe uma solução básica admissível e se existe uma solução ótima admissível então existe uma solução ótima admissível então existe uma solução básica admissível.

↳ não é necessário procurar a solução ótima entre todos as soluções admissíveis, mas apenas entre as soluções básicas admissíveis

Método Simplex

Procedimento algébrico para a resolução de problemas de PL \rightarrow base na interpretação geométrica

Procedimentos

Escolher o ponto $(0,0)$ como ponto de partida

Concluir que o ponto $(0,0)$ não é solução ótima

Escolher um ponto adjacente (na direcção que fizer maior parâmetro na f.o) $\text{max} = \text{aquele que dá o maior}$
 $\text{min} = \text{aquele que dá o menor}$

Resolver a intersecção dos duas restrições deste novo ponto

Verificar se é ponto ótimo, se for não, então continua com o mesmo processo

se nenhum dos pontos adjacentes conduzir a uma taxa de crescimento (maximização) melhor então é a solução ótima

Preparação do Método Simplex

Escrever o problema na forma padrão

Ver o nº de variáveis básicas $\rightarrow m$ (nº de restrições)

Ver o nº de variáveis não básicas $\rightarrow n-m$ (nº de variáveis - nº de restrições)

os vub são iguais a zero

construir o quadro

	c_j \rightarrow coeficientes da f.o	
eb	x_B \rightarrow todos os variáveis	\bar{b}
coeficiente dos	coeficientes das variáveis	\rightarrow vub dos
variáveis básicos	nas restrições	variáveis
na f.o	z_j \rightarrow custo de oportunidade	básicos
	$c_j - z_j$ \rightarrow maximização	
	$(z_j - c_j) \rightarrow$ minimização	

enquanto o valor dos custo reduzido for positivo a solução não é ótima

a coluna pivot vai ser a da variável positivo no custo reduzido

calcular as razões (apenas das positivas) da coluna pivot (\bar{b}/valor)

linha pivot \rightarrow menor razão

trocar a variável básica com a não básica

no próximo quadro simplex as variáveis básicas têm de formar a matriz identidade

Quando não encontrar a solução ótima (todos os custos reduzido ≤ 0)

Casos Particulares

Ótimo não finito - não existe nenhuma componente positiva na coluna pivot

Soluções Óptimas Alternativas - quando no quadro simplex ótimo existe alguma variável não básica com custo reduzido nulo ($c_j - z_j = 0$ ou $z_j - c_j = 0$) com pelo menos uma componente positiva

calcula soluções não básicas alternativas
 ↳ combinação linear das existentes $x^* = \lambda_1 * x_1^* + \lambda_2 * x_2^*$
 em que λ_1 e λ_2 $\begin{cases} \lambda_1 + \lambda_2 = 1 \\ \lambda_1, \lambda_2 \geq 0 \end{cases}$

na correspondente coluna do quadro

Degenerescência - empate no critério de saída, obtém-se uma solução degenerada, i.e., com variáveis básicas nulas.

Regra de Bland

1º - Escolher a coluna para entrar na base aquela que tem o menor índice j com custo reduzido positivo

Se existir empate, escolher os quocientes que dão origem ao empate aquele de índice menor

$$\theta = \theta_0 = \min \begin{cases} x_{i0} & | x_{im+1} > 0 \\ x_{im+1} \end{cases}$$

Técnica das variáveis Artificiais

Consiste em construir um problema auxiliar introduzindo uma m variáveis, chamada variável artificial em cada uma das restrições onde não foi possível adicionar uma variável de folga, sendo esta tomada como variável básica para essa equação.

- Método dos Duas Fases
- Método das Penalidades

Método dos Duas Fases (Restrições = $=$ ou \geq)

Reduzir o problema a forma padrão introduzindo as variáveis de folga

Se não for possível identificar a matriz identidade introduz-se uma variável artificial na restrição mais conveniente

na 1ª fase:

M_1 z' = variável artificial

usa-se o simplex para resolver e determinar uma SBA inicial

na 2ª fase:

aplica-se o Simplex ao problema original para determinar a solução ótima (se existir)

Dualidade

A resolução de um problema constitui a resolução simultânea do outro

O dual do problema Dual é o problema Primal

A relação entre o dual e o primal é recíproca

(ver tabela dual-primal para transformar um problema dual em primal e vice-versa)

Tema forte da dualidade

x^* é admissível para (P) e y^* é admissível para (D) então o valor das funções objetivo correspondem (coincidem).

Teorema fundamental da dualidade

- Um problema tem ótimo finito sse existem soluções admissíveis para os problemas primal-dual
- Se algum dos problemas não tem ótimo finito, então o outro não possui soluções admissíveis, i.e, é impossível
- Ambos os problemas podem ser impossíveis

Variáveis de Decisão Dual no Quadro Ótimo Primal

variáveis de decisão da solução ótima dual \rightarrow linha z_j nas colunas correspondentes à base inicial

matriz de restrições \rightarrow

valores das variáveis de folga \rightarrow simétrico dos elementos da linha dos custos reduzidos nas colunas correspondentes às variáveis de decisão primais. (variáveis da função objetivo no primal)

solução complementar \rightarrow a cada solução primal corresponde uma solução dual

solução dual complementar \rightarrow num quadro simplex primal todos os custos reduzidos são não positivos a solução dual correspondente é admissível

se $c_j - z_j \leq 0$ em todas as colunas

- Se algum dos problemas não tem ótimo finito, então o outro não possui soluções básicas admissíveis (é impossível)

Resolução do Dual

⚠ Quando as restrições

\leq \rightarrow Resolven o primal

$\geq, =$ \rightarrow dual, duas fases, Big-M

Coloca o problema na forma padrão para restrição $\leq \rightarrow$ multiplica por -1

Construção do Quadro Simplex (igual ao primal)

Escolher a linha pivot \rightarrow elemento mais negativo

A coluna pivot é a coluna mais pequena (variável / b)

A solução apenas é ótima quando todos os valores de \bar{b} são todos positivos

⚠ - ven se tem ótimo finito - se houver pelo 1 elemento negativo na linha pivot

Escrevem a SBNA e SBAD \rightarrow variável de folga multiplicados por -1

$$z_j \quad \begin{array}{c} \xrightarrow{2^\circ} \\ \xleftarrow{x-1} \end{array} \quad \begin{array}{c} \xrightarrow{1^\circ} \\ \xleftarrow{\quad} \end{array}$$

Restrições Saturadas \rightarrow falta aqui definição

Propriedades dos Desvios Complementares

- As variáveis de decisão primais positivas correspondem a variáveis de folga duais nulas
- As restrições de folga duais positivas correspondem a variáveis de decisão primais nulas
- ... e reciprocamente

→ Coloque as variáveis lado a lado

v. decisão primal

v. folga dual

v. folga primal

v. decisão dual

Por fim resolver o sistema para descobrir a solução dual

Resolução do Problema Dual: 3 formas

- $U^* = CB B^{-1}$ → solução dual complementar
- Consulta do quadro ótimo
- complementaridade dos slacks

Análise Pós-Optimal

Alteração dos coeficientes na função Objetivo

Caso 1: coeficiente corresponde a uma variável não básica

Fica alterado apenas o custo reduzido correspondente a essa variável não básica: $g_j - c_j$

Verificar optimalidade → Aplicar primal

Caso 2: Coeficiente corresponde a uma variável não básica

Todos os custo reduzidos ficam afectados (por todos os valores recalcular $g_j - c_j$)

$$\text{Ex: } x_4 = c_4 - z_4 = c_4 - c_B - A_4^T B^{-1} b$$

Verificar optimalidade

Alterar termos independentes

$$\Delta b = [b_{\text{novo}}] - [b_{\text{antigo}}]$$

$$x^* b = [b_{\text{antigo}}] + B^{-1} \Delta b$$

↳ Negativo - simplex dual

se não houver nenhuma variável para entrar: sistema impossível

Introdução de uma variável

nova coluna: $x = B^{-1} \times$ coluna dada

custo reduzido: valor dado - z

$$valor = [c_B^{-1}]^T \times \text{nova coluna}$$

Introdução de uma restrição

- Ver se a solução ótima verifica a nova restrição
- substituir os valores e ver se é viável
- introduzir no quadro a nova variável de folga ($\geq \rightarrow -$)
- introduzir nova linha com os coeficientes da restrição
- coluna com a nova variável slack é a coluna identidade
- verificar optimalidade

Interpretação Económica

Preços Sombra

- valor da fo - traduz o valor total atribuído aos recursos

Restrições Funcionais duais

- custo interno > lucro não é rentável

Restrições de não negatividade

- a valorização unitária não deve ser negativa

Variáveis de folga

- pendente de oportunidade da produção de uma parte
- variável de folga positiva \Rightarrow custo interno > lucro não é viável
- variável de folga nula \Rightarrow custo interno = lucro \rightarrow economicamente rentável

Slacks - Interpretação económica

- variável primal positiva \rightarrow folga dual nula
 - ↳ valorização interna dos recursos deve ser igual ao lucro unitário
- variável folga dual positiva \rightarrow variável primal nula
 - ↳ os recursos gastos numa actividade é maior do que o lucro unitário
- variável de folga do primal positiva \rightarrow variável de decisão dual nula
 - ↳ o recurso é abundante
- variável do primal nula \rightarrow variável de decisão dual positiva
 - ↳ recurso escasso

Análise de sensibilidade

Para custo unitários

- se está na base
 $\Delta \rightarrow z_i - \lambda \leq 0$ e resolve-se a inequação
- se está na base
no quadro ótimo substituímos as variáveis da base por λ_i , calcula-se z_j e c_j
 \rightarrow resolve-se o sistema

Para os termos independentes

temos qual o termo e aplica-se a fórmula $x_b^* = B^{-1} \times b_{\text{nova}}$

Para os valores com λ fazemos ≥ 0 e resolve-se

data: restrições \geq multiplicam pelo simétrico

Análise de sensibilidade - solução alternativa

Custos Unitários

Se Problema Minimização

Limite inferior para $\Delta c_k = \max_j \left\{ \begin{array}{l} \text{para o custo reduzido associado} \\ - \frac{(z_j - c_j)}{x_{kj}} \text{ para } x_{kj} \leq 0 \\ -\infty, \text{ se todo } x_{kj} \geq 0 \end{array} \right\}$

→ $\Delta c_k \leq c_k \leq \bar{\Delta c_k}$

$c_k + \Delta c_k \leq c_k' \leq c_k + \bar{\Delta c_k}$

Limite superior para $\bar{\Delta c_k} = \min_j \left\{ \begin{array}{l} \text{para } x_{kj} \geq 0 \\ \frac{z_j - c_j}{x_{kj}} \\ +\infty \text{ se todo } x_{kj} \leq 0 \end{array} \right\}$

Se Problema Maximização

Limite inferior para $\Delta c_k = \min_j \left\{ \begin{array}{l} \text{para } x_{kj} \geq 0 \\ \frac{c_j - z_j}{x_{kj}} \\ -\infty \text{ se todo } x_{kj} \leq 0 \end{array} \right\}$

Limite superior para $\bar{\Delta c_k} = \max_j \left\{ \begin{array}{l} \text{para } x_{kj} \leq 0 \\ \frac{z_j - c_j}{x_{kj}} \\ +\infty \text{ se todo } x_{kj} \geq 0 \end{array} \right\}$

Para coeficientes $b \rightarrow$ valor de $b =$ valor na restrição

Limite inferior para $\Delta b_k = \min_i \left\{ \begin{array}{l} \text{valor de } b \\ - \frac{x_{bi}^*}{b_{ik}} \text{ para } b_{ik} \geq 0 \\ -\infty \text{ para todo } b_{ik} \leq 0 \end{array} \right\}$

$b_k =$ índice x dos níveis de folga

Δb_k é restrição $\Rightarrow \geq, \leq, =$

→ $\Delta b_k \leq b_k \leq \bar{\Delta b_k}$

$b_k + \Delta b_k \leq b_k' \leq b_k + \bar{\Delta b_k}$

Limite superior para $\bar{\Delta b_k} = \max_i \left\{ \begin{array}{l} \text{para } b_{ik} \leq 0 \\ \frac{x_{bi}^*}{b_{ik}} \\ +\infty \text{ se todo } b_{ik} \geq 0 \end{array} \right\}$

Problema de transportes

Problema Equilibrado

oferta total = procura total

Quando a oferta é superior à procura total

→ adiciona-se um destino fictício

Quando a oferta é inferior à procura total

→ adiciona-se uma origem fictícia

Para encontrar a solução básica inicial:

→ 3 métodos:

Método do Canto Noroeste

- Preenche-se a variável x_{11} e depois escolhe-se a ~~2~~ linha ou a coluna e vai-se fazendo o mesmo
- Repetir até o valor total e ver o que sobra na procura e na oferta

Método de Vogel

Método do Custo Mínimo