

Análise e Síntese de Algoritmos

Programação Linear (cont.).

Algoritmo Simplex. Dualidade Fraca&Forte.

Prof. Pedro T. Monteiro

IST - Universidade de Lisboa

2024/2025

Contexto

Revisão [CLRS, Cap.1-13]

Fundamentos; notação; exemplos

Técnicas de Síntese de Algoritmos [CLRS, Cap.15-16]

Programação dinâmica [CLRS, Cap.15]

Algoritmos greedy [CLRS, Cap.16]

Algoritmos em Grafos [CLRS, Cap.21-26]

Algoritmos elementares

Caminhos mais curtos [CLRS, Cap.22,24-25]

Árvores abrangentes [CLRS, Cap.23]

Fluxos máximos [CLRS, Cap.26]

Programação Linear [CLRS, Cap.29]

Algoritmos e modelação de problemas com restrições lineares

Tópicos Adicionais

Complexidade Computacional [CLRS, Cap.34]

Resumo

Algoritmo Simplex

Resultados Formais

Dualidade

Algoritmos

Algoritmos

Algoritmo Simplex

(Dantzig)

Exponencial no pior caso; eficiente na prática e muito utilizado

Algoritmo da Elipsóide

(Shor, Yudin, Nemirovsky)

Polinomial; ineficiente na prática

Métodos de Ponto Interior

(Karmarkar)

Polinomial

Operação Pivot: Operação central do algoritmo Simplex

Escolher variável não básica x_e (entrada) para passar a básica

Heurística: escolher x_e que pode aumentar Z o máximo possível

Escolher variável básica x_l (saída) para passar a não básica

Heurística: escolher x_l que mais restringe

Calcular nova forma slack do problema

$$N' = N \setminus \{x_e\} \cup \{x_l\}$$

$$B' = B \setminus \{x_l\} \cup \{x_e\}$$

$$(N', B', A, b, c, v)$$

Algoritmo Simplex

Calcular forma slack inicial

Para a qual solução básica inicial é exequível

Caso contrário reporta problema não exequível (unfeasible) e termina

Enquanto existir $c_e > 0$ (i.e. valor de z pode aumentar)

x_e define variável de entrada (i.e. nova variável básica)

Seleccionar x_l

x_l corresponde a linha i que minimiza $\frac{b_i}{-a_{ie}}$ (valores > 0)

Se $\frac{b_i}{a_{ie}} < 0$ para todo o i , retornar "unbounded"

Aplicar pivoting com (N, B, A, b, c, v, l, e)

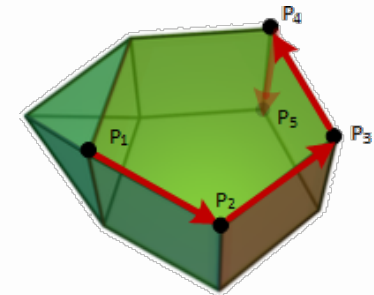
No final, retornar solução básica

$\bar{x}_i \leftarrow b_i$, se $i \in B$ (variáveis básicas - linhas matriz)

$\bar{x}_e \leftarrow 0$, se $e \in N$ (variáveis não-básicas - colunas da matriz)

Intuição:

Alternar entre formas slack



Nota: O algoritmo Simplex é dado aqui para transmitir a intuição. Não são feitos (nem avaliados) exercícios de pivotagem. Tudo o que está a cinzento é matéria não avaliada este ano !

$$\begin{array}{llllll} \text{maximizar} & 3x_1 & + & x_2 & + & 2x_3 \\ \text{sujeito a} & & & & & \\ & x_1 & + & x_2 & + & 3x_3 & \leq & 30 \\ & 2x_1 & + & 2x_2 & + & 5x_3 & \leq & 24 \\ & 4x_1 & + & x_2 & + & 2x_3 & \leq & 36 \\ & & & & & x_1, x_2, x_3 & \geq & 0 \end{array}$$

Forma Slack

$$\begin{array}{llllll} z & = & & 3x_1 & + & x_2 & + & 2x_3 \\ x_4 & = & 30 & - & x_1 & - & x_2 & - & 3x_3 \\ x_5 & = & 24 & - & 2x_1 & - & 2x_2 & - & 5x_3 \\ x_6 & = & 36 & - & 4x_1 & - & x_2 & - & 2x_3 \end{array}$$

Nota: Ilustrado com sistema de equações. Formas matricial e Tableau não abordadas.

$$\begin{aligned} z &= 3x_1 + x_2 + 2x_3 \\ x_4 &= 30 - x_1 - x_2 - 3x_3 \\ x_5 &= 24 - 2x_1 - 2x_2 - 5x_3 \\ x_6 &= 36 - 4x_1 - x_2 - 2x_3 \end{aligned}$$

Operação pivot entre x_1 e x_6

$$\begin{aligned} z &= 27 + \frac{x_2}{4} + \frac{x_3}{2} - \frac{3x_6}{4} \\ x_1 &= 9 - \frac{x_2}{4} - \frac{x_3}{2} - \frac{x_6}{4} \\ x_4 &= 21 - \frac{3x_2}{4} - \frac{5x_3}{2} + \frac{x_6}{4} \\ x_5 &= 6 - \frac{3x_2}{2} - 4x_3 + \frac{x_6}{2} \end{aligned}$$

Nota: Ilustrado com sistema de equações. Formas matricial e Tableau não abordadas.

$$\begin{aligned} z &= 27 + \frac{x_2}{4} + \frac{x_3}{2} - \frac{3x_6}{4} \\ x_1 &= 9 - \frac{x_2}{4} - \frac{x_3}{2} - \frac{x_6}{4} \\ x_4 &= 21 - \frac{3x_2}{4} - \frac{5x_3}{2} + \frac{x_6}{4} \\ x_5 &= 6 - \frac{3x_2}{2} - 4x_3 + \frac{x_6}{2} \end{aligned}$$

Operação pivot entre x_3 e x_5

$$\begin{aligned} z &= \frac{111}{4} + \frac{x_2}{16} - \frac{x_5}{8} - \frac{11x_6}{16} \\ x_1 &= \frac{33}{4} - \frac{x_2}{16} + \frac{x_5}{8} - \frac{5x_6}{16} \\ x_3 &= \frac{3}{2} - \frac{3x_2}{8} - \frac{x_5}{4} + \frac{x_6}{8} \\ x_4 &= \frac{69}{4} + \frac{3x_2}{16} + \frac{5x_5}{8} - \frac{x_6}{16} \end{aligned}$$

Nota: Ilustrado com sistema de equações. Formas matricial e Tableau não abordadas.

$$\begin{aligned} z &= \frac{111}{4} + \frac{x_2}{16} - \frac{x_5}{8} - \frac{11x_6}{16} \\ x_1 &= \frac{33}{4} - \frac{x_2}{16} + \frac{x_5}{8} - \frac{5x_6}{16} \\ x_3 &= \frac{3}{2} - \frac{3x_2}{8} - \frac{x_5}{4} + \frac{x_6}{8} \\ x_4 &= \frac{69}{4} + \frac{3x_2}{16} + \frac{5x_5}{8} - \frac{x_6}{16} \end{aligned}$$

Operação pivot entre x_2 e x_3

$$\begin{aligned} z &= 28 - \frac{x_3}{6} - \frac{x_5}{3} - \frac{2x_6}{3} \\ x_1 &= 8 + \frac{x_3}{6} + \frac{x_5}{6} - \frac{x_6}{3} \\ x_2 &= 4 - \frac{8x_3}{3} - \frac{2x_5}{3} + \frac{x_6}{3} \\ x_4 &= 18 - \frac{x_3}{2} + \frac{x_5}{2} \end{aligned}$$

Nota: Ilustrado com sistema de equações. Formas matricial e Tableau não abordadas.

$$\begin{aligned} z &= 28 - \frac{x_3}{6} - \frac{x_5}{3} - \frac{2x_6}{3} \\ x_1 &= 8 + \frac{x_3}{6} + \frac{x_5}{6} - \frac{x_6}{3} \\ x_2 &= 4 - \frac{8x_3}{3} - \frac{2x_5}{3} + \frac{x_6}{3} \\ x_4 &= 18 - \frac{x_3}{2} + \frac{x_5}{2} \end{aligned}$$

Não há coeficientes positivos na função objectivo. Simplex termina.

Solução: $x_1 = 8$, $x_2 = 4$ e $x_3 = 0$. Valor função objectivo: 28.

$$\begin{aligned} \text{maximizar} \quad & 3x_1 + x_2 + 2x_3 \\ \text{sujeito a} \quad & x_1 + x_2 + 3x_3 \leq 30 \\ & 2x_1 + 2x_2 + 5x_3 \leq 24 \\ & 4x_1 + x_2 + 2x_3 \leq 36 \\ & x_1, x_2, x_3 \geq 0 \end{aligned}$$

Nota: Ilustrado com sistema de equações. Formas matricial e Tableau não abordadas.

Solução Exequível Inicial

Um programa linear pode ser exequível, mas solução básica inicial pode não ser exequível

- Seja L um programa linear na forma standard, e seja L_{aux} definido da seguinte forma:

$$\begin{aligned} &\text{maximizar} && -x_0 \\ &\text{sujeito a} && \sum_{j=1}^n a_{ij}x_j - x_0 \leq b_i \quad i = 1, 2, \dots, m \\ &&& x_j \geq 0 \quad j = 0, 1, 2, \dots, n \end{aligned}$$

- Então L é exequível se e só se o valor objectivo óptimo de L_{aux} é 0
Se L tem solução, então L_{aux} tem solução com $x_0 = 0$, o valor óptimo
Se o valor óptimo de x_0 é 0, então solução é solução para L

Solução Exequível Inicial

Se solução básica inicial for não exequível:

- A partir de L construir L_{aux}
- Determinar índice I com menor b_i
Aplicar operação pivot entre x_I e x_0
A solução básica calculada é exequível para L_{aux}
- Aplicar passos do Simplex para calcular solução óptima
Se solução óptima verifica $x_0 = 0$, retornar solução calculada, sem x_0
Caso contrário L não é exequível

Solução Exequível Inicial

Após a primeira aplicação de pivot, a solução básica é exequível para L_{aux}

- $e = 0$
- I tal que $b_I < b_i, i = 1, \dots, m$
 $b_I < 0$, pois solução inicial exequível se $b_i \geq 0$
- Após aplicar operação pivot tem-se:
 $x_0 = b_I/a_{I0}$
 $x_i = b_i - a_{i0}(b_I/a_{I0}), i \neq 0$
- Como $a_{i0} = -1$ para todo o i ,
 $x_0 = -b_I > 0$
 $x_i = b_i - b_I > 0$

$$\begin{aligned} &\text{maximizar} && 2x_1 - x_2 \\ &\text{sujeito a} && 2x_1 - x_2 \leq 2 \\ &&& x_1 - 5x_2 \leq -4 \\ &&& x_1, x_2 \geq 0 \end{aligned}$$

Solução básica inicial não é exequível.
Construção de Programa Linear Auxiliar.

$$\begin{aligned} &\text{maximizar} && -x_0 \\ &\text{sujeito a} && 2x_1 - x_2 - x_0 \leq 2 \\ &&& x_1 - 5x_2 - x_0 \leq -4 \\ &&& x_1, x_2, x_0 \geq 0 \end{aligned}$$

$$\begin{array}{ll} \text{maximizar} & -x_0 \\ \text{sujeito a} & \\ & 2x_1 - x_2 - x_0 \leq 2 \\ & x_1 - 5x_2 - x_0 \leq -4 \\ & x_1, x_2, x_0 \geq 0 \end{array}$$

Forma slack do Programa Linear Auxiliar.

$$\begin{array}{ll} z = & -x_0 \\ x_3 = & 2 - 2x_1 + x_2 + x_0 \\ x_4 = & -4 - x_1 + 5x_2 + x_0 \end{array}$$

$$\begin{array}{ll} z = & -x_0 \\ x_3 = & 2 - 2x_1 + x_2 + x_0 \\ x_4 = & -4 - x_1 + 5x_2 + x_0 \end{array}$$

Operação pivot entre x_0 e x_4 .

$$\begin{array}{ll} z = & -4 - x_1 + 5x_2 - x_4 \\ x_3 = & 6 - x_1 - 4x_2 + x_4 \\ x_0 = & 4 + x_1 - 5x_2 + x_4 \end{array}$$

Solução básica inicial passou a ser exequível para o programa auxiliar.
Resolver programa auxiliar usando Simplex.

Resultados Formais

Dado um programa linear (A, b, c) :

- Se o algoritmo Simplex retorna uma solução, a solução é **exequível**
- Se o algoritmo Simplex retorna "unbounded", o programa é **não limitado**
- Dado um programa linear (A, b, c) na forma standard, e B um conjunto de variáveis básicas, a forma slack é única

Resultados Formais

Variação do valor da função objectivo após pivoting:

- Pode não diminuir
 - Variável escolhida tem coeficiente positivo
 - Valor da variável é não negativo, pelo que novo valor da função de custo não pode diminuir
- Pode não aumentar
 - Degenerescência
 - Mas é sempre possível assegurar que algoritmo termina

Resultados Formais

O Simplex está em **ciclo** se existem formas slack idênticas para duas iterações do algoritmo

- Se o algoritmo Simplex não termina após C_m^{n+m} iterações, então o algoritmo está em ciclo
 - Cada conjunto B determina unicamente a forma slack
 - Existem $n + m$ variáveis e $|B| = m$
 - Número de modos de escolher B : C_m^{n+m}
 - Número de formas slack distintas: C_m^{n+m}
 - Se algoritmo executar mais de C_m^{n+m} iterações, então está em ciclo
- Eliminar ciclos:
 - **Regra de Bland**: desempates na escolha de variáveis através da escolha da variável com o menor índice

Teorema Fundamental da Programação Linear

Qualquer programa linear L na forma standard:

- Se L não é **exequível**, o algoritmo Simplex retorna “**infeasible**”
- Se L não é **limitado**, o algoritmo Simplex retorna “**unbounded**”
- Caso contrário, o algoritmo Simplex retorna uma solução óptima com um valor objectivo finito

Dualidade

- Conceito essencial em optimização
 - Normalmente associado com existência de algoritmos polinomiais
 - Permite provar que solução é óptima
e.g., fluxo máximo - corte mínimo
- A formulação original é conhecida como o **programa primal**
- **Programa linear dual**:

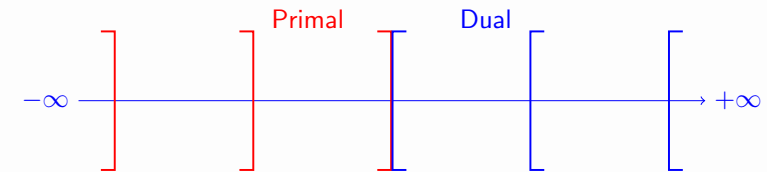
$$\begin{aligned} &\text{minimizar} && \sum_{i=1}^m b_i y_i \\ &\text{sujeito a} && \sum_{i=1}^m a_{ij} y_i \geq c_j \quad j = 1, 2, \dots, n \\ &&& y_i \geq 0 \quad i = 1, 2, \dots, m \end{aligned}$$

	Primal		Dual
Max	$6x_1 + 14x_2 + 13x_3$		min
	$\frac{1}{2}x_1 + 2x_2 + x_3 \leq 24,$		$24y_1 + 60y_2$
	$x_1 + 2x_2 + 4x_3 \leq 60,$		$\frac{1}{2}y_1 + y_2 \geq 6,$
	$x_1, x_2, x_3 \geq 0$		$2y_1 + 2y_2 \geq 14,$
			$1y_1 + 4y_2 \geq 13,$
			$y_1, y_2 \geq 0$

Seja x (y) uma qualquer solução exequível do programa primal (dual). Nestas condições:

Primal	Dual
$Ax \leq b$	$A^T y \geq c$
$\sum_{j=1}^n a_{ij} x_j \leq b_i$	$\sum_{i=1}^m a_{ij} y_i \geq c_j$
$y_i \left(\sum_{j=1}^n a_{ij} x_j \right) \leq y_i b_i$	$\left(\sum_{i=1}^m a_{ij} y_i \right) x_j \geq c_j x_j$
$\sum_{j=1}^n \left(\sum_{i=1}^m y_i a_{ij} \right) x_j \leq \sum_{i=1}^m y_i b_i$	$\sum_{j=1}^n \left(\sum_{i=1}^m a_{ij} y_i \right) x_j \geq \sum_{j=1}^n c_j x_j$
$\sum_{j=1}^n c_j x_j \leq \sum_{j=1}^n \left(\sum_{i=1}^m a_{ij} y_i \right) x_j \leq \sum_{i=1}^m y_i b_i$	

Exemplo



Dualidade Forte em Programação Linear

Seja x uma qualquer solução pelo algoritmo Simplex, e sejam N e B os conjuntos de variáveis para a forma slack final.

Seja c' o vector dos coeficientes da forma slack final e seja $y_i = -c'_{n+i}$ para $(n+i) \in N$; 0 caso contrário.

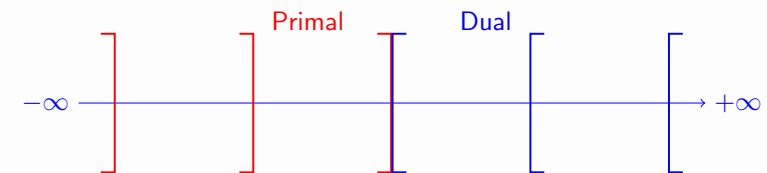
Nestas condições:

x é solução óptima para o programa primal

y é a solução óptima para o programa dual

e, $\sum_{j=1}^n c_j x_j = \sum_{i=1}^m b_i y_i$

Exemplo



Se o primal é não limitado, o dual é não exequível

Se o dual é não limitado, o primal é não exequível

Dúvidas?