A inversa: Simplex & Dualidade

Alexandre Checoli Choueiri

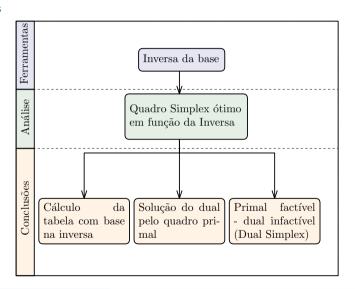
06/11/2022

Conteúdo

- 1 A inversa da base
- 2 Quadro Simplex ótimo e a Inversa
- 3 Retomando o quadro ótimo com a inversa da base
- 4 Conclusão

Objetivos

Ferramentas e objetivos



A inversa da base

Importância

A inversa

A matriz inversa possui importantes propriedades, que a tornam muito útil na resolução de sistemas lineares. Como o método Simplex nada mais é do que um sistema de equações lineares, a inversa também desempenha um importante papel no algoritmo. Mas **onde ela está? Como a encontramos?** Primeiro veremos algumas propriedades da inversa e como ela se relaciona com sistemas de equações lineares.

Definição

1. Seja **A** uma matriz quadrada mxm. A matriz dita inversa de **A** (\mathbf{A}^{-1}) é tal que:

$$\mathbf{A} \cdot \mathbf{A}^{-1} = \mathbf{I}$$

2. Em que \mathbf{I} é a matriz identidade (matriz mxm), sendo os elementos da diagonal principal = 1 e todos os outros 0.

Definição

Seja

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 10 & 2 \end{bmatrix}$$

Definição

Seja

Temos que:

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 10 & 2 \end{bmatrix}$$

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

Definição

Seja

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 10 & 2 \end{bmatrix}$$

Temos que:

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

Pois

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} 1 & 10 \\ 0 & 2 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 1 & -5 \\ 0 & 1/2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} = \mathbf{I}$$

Seu papel em sistemas lineares

Considere o sistema linear:

$$\begin{cases} 10x_1 + x_2 &= 60\\ 2x_1 &= 6 \end{cases}$$

Seu papel em sistemas lineares

Considere o sistema linear:

$$\begin{cases} 10x_1 + x_2 &= 60\\ 2x_1 &= 6 \end{cases}$$

Podemos escreve-lo em notação matricial como:

$$\begin{bmatrix} 10 & 1 \\ 2 & 0 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 60 \\ 6 \end{bmatrix}$$

Seu papel em sistemas lineares

Considere o sistema linear:

$$\begin{cases} 10x_1 + x_2 &= 60\\ 2x_1 &= 6 \end{cases}$$

Podemos escreve-lo em notação matricial como:

$$\begin{bmatrix} 10 & 1 \\ 2 & 0 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 60 \\ 6 \end{bmatrix}$$

Dando nome aos dados, ficamos com:

$$\underbrace{\begin{bmatrix} 10 & 1 \\ 2 & 0 \end{bmatrix}}_{\mathbf{A}} \cdot \underbrace{\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}}_{\mathbf{x}} = \underbrace{\begin{bmatrix} 60 \\ 6 \end{bmatrix}}_{\mathbf{b}}$$

Seu papel em sistemas lineares

Podemos trabalhar com o novo sistema em notação matricial:

$$\mathbf{A}\cdot\mathbf{x}=\mathbf{b}$$

Seu papel em sistemas lineares

Podemos trabalhar com o novo sistema em notação matricial:

$$\mathbf{A} \cdot \mathbf{x} = \mathbf{b}$$

Multiplicando ambos os lados pela inversa \mathbf{A}^{-1}

Seu papel em sistemas lineares

Podemos trabalhar com o novo sistema em notação matricial:

$$\mathbf{A} \cdot \mathbf{x} = \mathbf{b}$$

Multiplicando ambos os lados pela inversa \mathbf{A}^{-1}

$$\underbrace{\mathbf{A}^{-1} \cdot \mathbf{A}}_{\mathbf{A}} \cdot \mathbf{x} = \mathbf{A}^{-1} \cdot \mathbf{b} :$$

Seu papel em sistemas lineares

Podemos trabalhar com o novo sistema em notação matricial:

$$\mathbf{A} \cdot \mathbf{x} = \mathbf{b}$$

Multiplicando ambos os lados pela inversa \mathbf{A}^{-1}

$$\underbrace{\mathbf{A}^{-1} \cdot \mathbf{A}}_{\mathbf{I}} \cdot \mathbf{x} = \mathbf{A}^{-1} \cdot \mathbf{b} :$$

Ficamos então com:

$$\mathbf{I} \cdot \mathbf{x} = \mathbf{A}^{-1} \cdot \mathbf{b}$$
:

Seu papel em sistemas lineares

Ou ainda:

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = \mathbf{A}^{-1} \cdot \begin{bmatrix} 60 \\ 6 \end{bmatrix}$$

Ou seja: se encontrarmos a inversa da matriz de coeficientes de um sistema de equações lineares, podemos usá-la para encontrar a solução do mesmo.

Exemplo

Considerando o sistema:

$$\underbrace{\begin{bmatrix} 10 & 1 \\ 2 & 0 \end{bmatrix}}_{\mathbf{A}} \cdot \underbrace{\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}}_{\mathbf{x}} = \underbrace{\begin{bmatrix} 60 \\ 6 \end{bmatrix}}_{\mathbf{b}}$$

Exemplo

Considerando o sistema:

$$\underbrace{\begin{bmatrix} 10 & 1 \\ 2 & 0 \end{bmatrix}}_{\mathbf{A}} \cdot \underbrace{\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}}_{\mathbf{x}} = \underbrace{\begin{bmatrix} 60 \\ 6 \end{bmatrix}}_{\mathbf{b}}$$

Encontramos A^{-1} :

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

Exemplo

Considerando o sistema:

$$\underbrace{\begin{bmatrix} 10 & 1 \\ 2 & 0 \end{bmatrix}}_{\mathbf{A}} \cdot \underbrace{\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}}_{\mathbf{x}} = \underbrace{\begin{bmatrix} 60 \\ 6 \end{bmatrix}}_{\mathbf{b}}$$

Encontramos A^{-1} :

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

Assim, obtemos a solução do sistema por meio de:

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1/2 \\ 1 & -5 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 60 \\ 6 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 \\ 30 \end{bmatrix}$$

Exemplo

Considerando o sistema:

$$\underbrace{\begin{bmatrix} 10 & 1 \\ 2 & 0 \end{bmatrix}}_{\mathbf{A}} \cdot \underbrace{\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}}_{\mathbf{x}} = \underbrace{\begin{bmatrix} 60 \\ 6 \end{bmatrix}}_{\mathbf{b}}$$

Encontramos A^{-1} :

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

Assim, obtemos a solução do sistema por meio de:

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1/2 \\ 1 & -5 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 60 \\ 6 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 \\ 30 \end{bmatrix}$$

Com solução:

$$\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 \\ 30 \end{bmatrix}$$

Para encontrar a inversa da matriz \mathbf{A} , criamos uma matriz identidade de mesma dimensão de \mathbf{A} e as colocamos uma ao lado da outra. Em seguida aplicamos todas as operações para transformar \mathbf{A} em \mathbf{I} . Ao final, a matriz \mathbf{I} se transforma na \mathbf{A}^{-1} . Ou seja:

$$\mathbf{A}|\mathbf{I} o \mathbf{I}|\mathbf{A}^{-1}$$

Considere

$$A = \begin{bmatrix} 10 & 1 \\ 2 & 0 \end{bmatrix}$$

Adicionando a identidade:

$$\mathbf{A}|\mathbf{I} = \left[\begin{array}{ccc} 10 & 1 & 1 & 0 \\ 2 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right]$$

Método

Adicionando a identidade:

$$\mathbf{A}|\mathbf{I} = \left[\begin{array}{ccc|c} 10 & 1 & 1 & 0 \\ 2 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right]$$

Agora aplicamos as operações para transformar ${f A}
ightarrow {f I}$

■
$$L_1 \to L_1/10$$

$$\left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 1/10 & 1/10 & 0 \\ 2 & 0 & 0 & 1 \end{array}\right]$$

Método

$$L_2 \to L_2 - 2L_1$$

$$\left[\begin{array}{ccc|c}
1 & 1/10 & 1/10 & 0 \\
0 & -2/10 & -2/10 & 1
\end{array}\right]$$

Método

$$L_2 \to L_2 - 2L_1$$

$$\left[\begin{array}{ccc|c}
1 & 1/10 & 1/10 & 0 \\
0 & -2/10 & -2/10 & 1
\end{array}\right]$$

$$L_2 \to L_2/(-2/10)$$

$$\left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 1/10 & 1/10 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & -5 \end{array}\right]$$

Método

$$L_2 \to L_2 - 2L_1$$

$$\left[\begin{array}{ccc|c}
1 & 1/10 & 1/10 & 0 \\
0 & -2/10 & -2/10 & 1
\end{array}\right]$$

$$L_2 \to L_2/(-2/10)$$

$$\left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 1/10 & 1/10 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & -5 \end{array}\right]$$

$$L_1 \to L_1 - 1/10L_2$$

$$\left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & 0 & 1/2 \\ 0 & 1 & 1 & -5 \end{array}\right]$$

Ou seja, encontramos a inversa:

$$\mathbf{I}|\mathbf{A}^{-1} = \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & 0 & 1/2 \\ 0 & 1 & 1 & -5 \end{array} \right]$$

De forma que que inversa fica:

$$\mathbf{A}^{-1} = \left[\begin{array}{cc} 0 & 1/2 \\ 1 & -5 \end{array} \right]$$

E o que tudo isso tem a ver com o método **Simplex**?

A inversa no quadro Simplex

Considere o seguinte modelo de PL:

$$\max z = x_1 + 2x_2$$

$$x_1 + x_2 \le 6$$

$$x_1 - x_2 \le 4$$

$$-x_1 + x_2 \le 4$$

$$x_1, x_2 \ge 0$$

A inversa no quadro Simplex

Na forma padrão, temos (min z e inserindo variáveis de folga).

A inversa no quadro Simplex

	x_1	x_2	x_3	x_4	x_5	-z
VB	-1	-2	0	0	0	0
x_3	1	1	1	0	0	6
x_4	1	-1	0	1	0	4
x_5	-1	1	0	0	1	4

Colocando os dados em forma tabular:

A inversa no quadro Simplex

	x_1	x_2	x_3	x_4	x_5	-Z
VB	-1	-2	0	0	0	0
x_3	1	1	1	0	0	6
x_4	1	-1	0	1	0	4
x_5	-1	1	0	0	1	4

Note que temos uma matriz identidade (I) logo no inicio do quadro (isso **sempre** vai ocorrer, seja com variáveis normais ou artificias).

A inversa no quadro Simplex

	x_1	x_2	x_3	x_4	x_5	-Z
VB	-1	-2	0	0	0	0
x_3	1	1	1	0	0	6
x_4	1	-1	0	1	0	4
x_5	-1	1	0	0	1	4

Note também que x_3 , x_4 e x_5 são as variáveis básicas da solução inicial.

A inversa no quadro Simplex

Seja ${\bf B}$ a submatriz composta pelas colunas das variáveis básicas (da tabela original) percebemos que a submatriz referente às colunas das variáveis de folga na tabela atualizada é de fato a inversa dessa submatriz (nesse caso isso é óbvio, pois ${\bf B}={\bf I}$, de forma que ${\bf B}^{-1}={\bf I}$).

A inversa no quadro Simplex

	Tab	ela or	rigina	,l		
	x_1	x_2	x_3	x_4	x_5	$-\mathbf{Z}$
$\overline{\mathrm{VB}}$	-1	-2	0	0	0	
	1	1	1	0	0	6
	1	-1	0	1	0	4
	-1	1	0	0	1	4

	Tabela atual							
	x_1	x_2	x_3	x_4	x_5	-z		
$\overline{\mathrm{VB}}$	-1	-2	0	0	0			
x_3	1	1	1	0	0	6		
x_4	1	-1	0	1	0	4		
x_5	-1	1	0	0	1	4		

A inversa no quadro Simplex

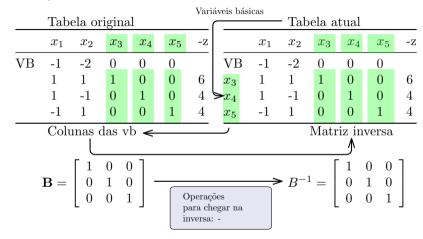
	Tab	ela oı	rigina	.1		Varı	Tabela atual						
	x_1	x_2	x_3	x_4	x_5	-z		x_1	x_2	x_3	x_4	x_5	-Z
$\overline{\mathrm{VB}}$	-1	-2	0	0	0		$\overline{ m VB}$	-1	-2	0	0	0	
	1	1	1	0	0	6	x_3	1	1	1	0	0	6
	1	-1	0	1	0	4	$> x_4$	1	-1	0	1	0	4
	-1	1	0	0	1	4	x_5	-1	1	0	0	1	4

37 1/ 1 1/1

	Tab	ela or	igina	ıl		Vari	áveis bás:	icas	- Tab	ela a	tual		
	x_1	x_2	x_3	x_4	x_5	-Z		x_1	x_2	x_3	x_4	x_5	-Z
$\overline{ m VB}$	-1	-2	0	0	0		$\overline{ m VB}$	-1	-2	0	0	0	
	1	1	1	0	0	6	x_3	1	1	1	0	0	6
	1	-1	0	1	0	4	$> x_4$	1	-1	0	1	0	4
	-1	1	0	0	1	4	x_5	-1	1	0	0	1	4
	Colı	ınas o	las v	b ←									

	Tab	ela or	igina	.1					- Tab	ela a	tual		
	x_1	x_2	x_3	x_4	x_5	$-\mathbf{Z}$		x_1	x_2	x_3	x_4	x_5	-Z
$\overline{\mathrm{VB}}$	-1	-2	0	0	0		$\overline{ m VB}$	-1	-2	0	0	0	
	1	1	1	0	0	6	x_3	1	1	1	0	0	6
	1	-1	0	1	0	4	$\Rightarrow x_4$	1	-1	0	1	0	4
	-1	1	0	0	1	4	x_5	-1	1	0	0	1	4
	Colı												

$$\mathbf{B} = \left[\begin{array}{ccc} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{array} \right]$$



A inversa no quadro Simplex

	x_1	x_2	x_3	x_4	x_5	-z
	x_1	<i>x</i> ₂	<i>w</i> 3	24	<i>w</i> ₀	
VΒ	-1	-2	0	0	0	0
x_3	1	1	1	0	0	6
x_4	1	-1	0	1	0	4
x_5	-1	1	0	0	1	4

Continuando com o Simplex, selecionamos a variável x_2 para entrar na base, e x_5 para sair, ou seja, fazemos o pivoteamento no elemento $a_{4,2}=1$.

- 1. $L_1 \leftarrow L_1 + 2L_4$
- 2. $L_2 \leftarrow L_2 L_4$
- 3. $L_3 \leftarrow L_3 + L_4$

A inversa no quadro Simplex

	x_1	x_2	x_3	x_4	x_5	-z
VB	-3	0	0	0	2	8
x_3	2	0	1	0	-1	2
x_4	0	0	0	1	1	8
x_2	-1	1	0	0	1	4

A nova tabela fica então:

A inversa no quadro Simplex

	x_1	x_2	x_3	x_4	x_5	-z
VB	-3	0	0	0	2	8
x_3	2	0	1	0	-1	2
x_4	0	0	0	1	1	8
x_2	-1	1	0	0	1	4

Com variáveis básicas x_3 , x_4 e x_2 :

	Tabela original							Tabela atual					
	x_1	x_2	x_3	x_4	x_5	$-\mathbf{Z}$		x_1	x_2	x_3	x_4	x_5	$-\mathbf{z}$
$\overline{\mathrm{VB}}$	-1	-2	0	0	0		$\overline{ m VB}$	-3	0	0	0	2	8
	1	1	1	0	0	6	x_3	2	0	1	0	-1	2
	1	-1	0	1	0	4	x_4	0	0	0	1	1	8
	-1	1	0	0	1	4	x_2	-1	1	0	0	1	4

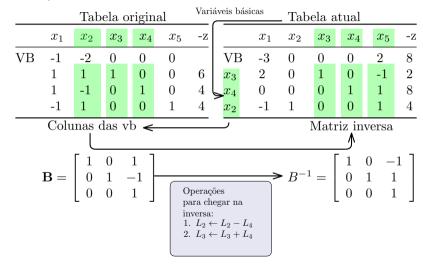
		Tab	ela o	rigina	al	Vari	áveis bás	icas	_ Tabela atual					
	x_1	x_2	x_3	x_4	x_5	-z		x_1	x_2	x_3	x_4	x_5	$-\mathbf{z}$	
$\overline{\mathrm{VB}}$	-1	-2	0	0	0		$\overline{ m VB}$	-3	0	0	0	2	8	
	1	1	1	0	0	6	x_3	2	0	1	0	-1	2	
	1	-1	0	1	0	4	$\searrow x_4$	0	0	0	1	1	8	
	-1	1	0	0	1	4	x_2	-1	1	0	0	1	4	

A inversa no quadro Simplex

		Tab	ela o	rigina	al	Vari	áveis bás	ela a	la atual				
	x_1	x_2	x_3	x_4	x_5	-Z		x_1	x_2	x_3	x_4	x_5	$-\mathbf{Z}$
$\overline{ m VB}$	-1	-2	0	0	0		$\overline{ m VB}$	-3	0	0	0	2	8
	1	1	1	0	0	6	x_3	2	0	1	0	-1	2
	1	-1	0	1	0	4	x_4	0	0	0	1	1	8
	-1	1	0	0	1	4	x_2	-1	1	0	0	1	4

Colunas das vb ←

$$\mathbf{B} = \left[\begin{array}{ccc} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 1 \end{array} \right]$$



A inversa no quadro Simplex

	x_1	x_2	x_3	x_4	x_5	-z
VB	-3	0	0	0	2	8
x_3	2	0	1	0	-1	2
x_4	0	0	0	1	1	8
x_2	-1	1	0	0	1	4

Continuando com o Simplex, selecionamos a variável x_1 para entrar na base e x_3 para sair, com elemento pivô $a_{2,1}=2$.

- 1. $L_2 \leftarrow L_2/2$
- 2. $L_1 \leftarrow L_1 + 3L_2$
- 3. $L_4 \leftarrow L_4 + L_2$

A inversa no quadro Simplex

	x_1	x_2	x_3	x_4	x_5	-Z
VB	0	0	3/2	0	1/2	11
x_1	1	0	1/2	0	-1/2	1
x_4	0	0	0	1	1	8
x_2	0	1	1/2	0	1 /2	5

A nova tabela fica então (tabela ótima):

A inversa no quadro Simplex

	x_1	x_2	x_3	x_4	x_5	-z
VB	0	0	3/2	0	1/2	11
x_1	1		1/2	0	-1/2	1
x_4	0	0	0	1	1	8
x_2	0	1	1/2	0	1 /2	5

Com variáveis básicas x_1 , x_4 e x_2 :

	Tab	ela or	rigina	.1		
	x_1	x_2	x_3	x_4	x_5	-Z
$\overline{\mathrm{VB}}$	-1	-2	0	0	0	
	1	1	1	0	0	6
	1	-1	0	1	0	$_4$
	-1	1	0	0	1	4

		Tab	ela atı	ual		
	x_1	x_2	x_3	x_4	x_5	-Z
$\overline{ m VB}$	0	0	3/2	0	1/2	11
x_1	1	0	1/2	0	-1/2	1
x_4	0	0	0	1	1	8
x_2	0	1	1/2	0	1/2	5

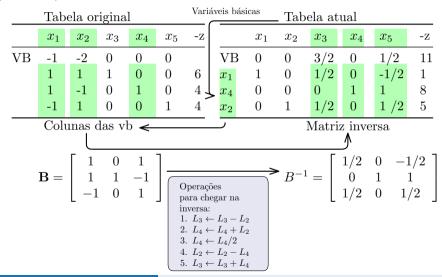
	Tabela original						áveis bási	icas	_ Tabela atual				
	x_1	x_2	x_3	x_4	x_5	-Z		x_1	x_2	x_3	x_4	x_5	-Z
$\overline{ m VB}$	-1	-2	0	0	0		$\overline{ m VB}$	0	0	3/2	0	1/2	11
	1	1	1	0	0	6	x_1	1	0	1/2	0	-1/2	1
	1	-1	0	1	0	$4 \downarrow$	x_4	0	0	0	1	1	8
	-1	1	0	0	1	4	x_2	0	1	1/2	0	1/2	5

A inversa no quadro Simplex

Tabela original							áveis bási	veis básicas Tabela atual					
	x_1	x_2	x_3	x_4	x_5	$-\mathbf{Z}$		x_1	x_2	x_3	x_4	x_5	-Z
$\overline{ m VB}$	-1	-2	0	0	0		$\overline{ m VB}$	0	0	3/2	0	1/2	11
	1	1	1	0	0	6	x_1	1	0	1/2	0	-1/2	1
	1	-1	0	1	0	4.	x_4	0	0	0	1	1	8
	-1	1	0	0	1	4	x_2	0	1	1/2	0	1/2	5

Colunas das vb ←

$$\mathbf{B} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & -1 \\ -1 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$



A inversa no quadro Simplex

Conclusão

As operações realizadas na tabela Simplex (pivoteamento), são exatamente as mesmas que realizamos para transformar uma matriz (no caso do Simplex, uma coluna por vez) na identidade. Ainda, como iniciamos a tabela com uma matriz identidade (I), sempre teremos a inversa da matriz composta pelas colunas das variáveis básicas (no problema original), na tabela atualizada, representada nas colunas que na primeira iteração formavam a identidade.

A inversa no quadro Simplex

Conclusão

As operações realizadas na tabela Simplex (pivoteamento), são exatamente as mesmas que realizamos para transformar uma matriz (no caso do Simplex, uma coluna por vez) na identidade. Ainda, como iniciamos a tabela com uma matriz identidade (I), sempre teremos a inversa da matriz composta pelas colunas das variáveis básicas (no problema original), na tabela atualizada, representada nas colunas que na primeira iteração formavam a identidade.

Atenção

Sempre teremos uma matriz identidade ao inicio do Simplex (onde a inversa fica armazenada), porém em alguns casos podemos perdê-la ao removê-la da tabela, como no caso da Fase I. A matriz identidade inicial é formada pelas variáveis artificiais, que são removidas após o fim da Fase I. Dessa forma, se a inversa precisar ser usada, **não excluir as colunas das variáveis artificiais ao fim da Fase I**.

Agora que mostramos que a inversa é usada na resolução de sistemas lineares, e que de fato ela também está presente na tabela Simplex, podemos usá-la para encontrar o quadro ótimo Simplex de forma genérica. Com esse quadro podemos confirmar três hipóteses importantíssimas a respeito da solução ótima do Simplex:

A inversa no quadro Simplex

Agora que mostramos que a inversa é usada na resolução de sistemas lineares, e que de fato ela também está presente na tabela Simplex, podemos usá-la para encontrar o quadro ótimo Simplex de forma genérica. Com esse quadro podemos confirmar três hipóteses importantíssimas a respeito da solução ótima do Simplex:

1. Podemos calcular todos os dados da tabela Simplex somente sabendo quais são as variáveis básicas (usando a inversa).

A inversa no quadro Simplex

Agora que mostramos que a inversa é usada na resolução de sistemas lineares, e que de fato ela também está presente na tabela Simplex, podemos usá-la para encontrar o quadro ótimo Simplex de forma genérica. Com esse quadro podemos confirmar três hipóteses importantíssimas a respeito da solução ótima do Simplex:

- 1. Podemos calcular todos os dados da tabela Simplex somente sabendo quais são as variáveis básicas (usando a inversa).
- 2. Sempre que encontramos a solução ótima do problema **primal**, também obtemos a solução ótima do **dual**.

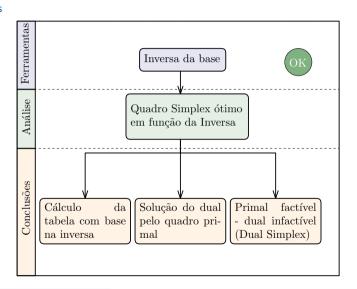
A inversa no quadro Simplex

Agora que mostramos que a inversa é usada na resolução de sistemas lineares, e que de fato ela também está presente na tabela Simplex, podemos usá-la para encontrar o quadro ótimo Simplex de forma genérica. Com esse quadro podemos confirmar três hipóteses importantíssimas a respeito da solução ótima do Simplex:

- 1. Podemos calcular todos os dados da tabela Simplex somente sabendo quais são as variáveis básicas (usando a inversa).
- 2. Sempre que encontramos a solução ótima do problema **primal**, também obtemos a solução ótima do **dual**.
- 3. Durante a resolução do primal, as soluções do dual são infactíveis e as do primal factíveis. Na otimalidade, ambas são factíveis.

Objetivos

Ferramentas e objetivos



Quadro Simplex ótimo e a Inversa

Em função da inversa

Considere o modelo de PL na forma padrão, escrito em notação matricial:

$$\begin{aligned} \min \, \mathbf{z} &= \mathbf{c}^T \mathbf{x} \\ \mathbf{A} \mathbf{x} &= \mathbf{b} \\ \mathbf{x} &\geq 0 \end{aligned}$$

Em que:

- 1. \mathbf{c}^T é o vetor dos coeficientes da função objetivo.
- 2. A é a matriz tecnológica.
- 3. **b** é o vetor dos recursos.

Em função da inversa

Por exemplo, para o seguinte modelo na forma padrão, quem seriam os termos A, c^T , b e x^T ?

Em função da inversa

Por exemplo, para o seguinte modelo na forma padrão, quem seriam os termos A, c^T , b e x^T ?

Temos que:

$$\mathbf{A} = \left[egin{array}{ccccc} 1 & 1 & 1 & 0 & 0 \ 1 & -1 & 0 & 1 & 0 \ -1 & 1 & 0 & 0 & 1 \end{array}
ight]$$
 $\mathbf{c}^T = \left[egin{array}{ccccc} -1 & -2 & 0 & 0 & 0 \end{array}
ight]$ $\mathbf{b}^T = \left[egin{array}{ccccc} 6 & 4 & 4 \end{array}
ight]$ $\mathbf{x}^T = \left[egin{array}{ccccc} x_1 & x_2 & x_3 & x_4 & x_5 \end{array}
ight]$

Em função da inversa

Dessa forma, o modelo reescrito na forma matricial fica:

$$\min \ z = \underbrace{\left[\begin{array}{ccccc} -1 & -2 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right]}_{c^T} \underbrace{\left[\begin{array}{c} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \\ x_5 \end{array} \right]}_{r}$$

$$\underbrace{\begin{bmatrix}
1 & 1 & 1 & 0 & 0 \\
1 & -1 & 0 & 1 & 0 \\
-1 & 1 & 0 & 0 & 1
\end{bmatrix}}_{A} \underbrace{\begin{bmatrix}
x_1 \\
x_2 \\
x_3 \\
x_4 \\
x_5
\end{bmatrix}}_{b} = \underbrace{\begin{bmatrix}
6 \\
4 \\
4
\end{bmatrix}}_{b}$$

Em função da inversa

Podemos reescrever o modelo separando as variáveis e coeficientes básicos, da seguinte forma:

$$\begin{aligned} \min \ \mathbf{z} &= \mathbf{c}_B^T \mathbf{x}_B + \mathbf{c}_N^T \mathbf{x}_N \\ \mathbf{B} \mathbf{x}_B &+ \mathbf{N} \mathbf{x}_N = \mathbf{b} \\ \mathbf{x} &\geq 0 \end{aligned}$$

Em que:

- 1. \mathbf{c}_B^T e \mathbf{c}_N^T são os vetores dos coeficientes das variáveis básicas e não básicas na função objetivo.
- 2. x_B e x_N são as variáveis básicas e não básicas.
- 3. B e N são as matrizes dos coeficientes referentes às variáveis básicas e não básicas.
- 4. **b** é o vetor dos recursos.

Em função da inversa

Quem são então os termos básicos ($\mathbf{c}_{B}^{T}, \mathbf{B}, x_{B}$) e não básicos ($\mathbf{c}_{N}^{T}, \mathbf{N}, x_{N}$)?

$$\min z = \left[\begin{array}{ccccc} -1 & -2 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right] \left[\begin{array}{c} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \\ x_5 \end{array} \right]$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & -1 & 0 & 1 & 0 \\ -1 & 1 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \\ x_5 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 6 \\ 4 \\ 4 \end{bmatrix}$$

Em função da inversa

Quem são então os termos básicos ($\mathbf{c}_{B}^{T}, \mathbf{B}, x_{B}$) e não básicos ($\mathbf{c}_{N}^{T}, \mathbf{N}, x_{N}$)?

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & -1 & 0 & 1 & 0 \\ -1 & 1 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \\ x_5 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 6 \\ 4 \\ 4 \end{bmatrix}$$

Em função da inversa

Dessa forma, o modelo reescrito na forma matricial fica:

$$\min \ z = \underbrace{\left[\begin{array}{ccc} 0 & 0 & 0 \end{array} \right]}_{c_B^T} \underbrace{\left[\begin{array}{c} x_3 \\ x_4 \\ x_5 \end{array} \right]}_{x_B} + \underbrace{\left[\begin{array}{c} -1 \\ -2 \end{array} \right]}_{c_N^T} \underbrace{\left[\begin{array}{c} x_1 \\ x_2 \end{array} \right]}_{x_N}$$

$$\underbrace{\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}}_{B} \underbrace{\begin{bmatrix} x_3 \\ x_4 \\ x_5 \end{bmatrix}}_{x_B} + \underbrace{\begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \\ -1 & 1 \end{bmatrix}}_{N} \underbrace{\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}}_{x_N} = \underbrace{\begin{bmatrix} 6 \\ 4 \\ 4 \end{bmatrix}}_{b}$$

Em função da inversa

Considerando então o sistema escrito com os termos básicos e não básicos separados:

$$\mathbf{min} \ \mathbf{z} = \mathbf{c}_B^T \mathbf{x}_B + \mathbf{c}_N^T \mathbf{x}_N$$
 $\mathbf{B} \mathbf{x}_B + \mathbf{N} \mathbf{x}_N = \mathbf{b}$ $\mathbf{x} \geq 0$

Em função da inversa

Considerando então o sistema escrito com os termos básicos e não básicos separados:

$$\begin{aligned} \min \mathbf{z} &= \mathbf{c}_B^T \mathbf{x}_B + \mathbf{c}_N^T \mathbf{x}_N \\ &\mathbf{B} \mathbf{x}_B + \mathbf{N} \mathbf{x}_N = \mathbf{b} \\ &\mathbf{x} \geq 0 \end{aligned}$$

Podemos reescrever o problema de forma que a função objetivo seja considerada uma restrição do sistema:

$$(-z) + \mathbf{c}_B^T \mathbf{x}_B + \mathbf{c}_N^T \mathbf{x}_N = 0$$
$$\mathbf{B} \mathbf{x}_B + \mathbf{N} \mathbf{x}_N = \mathbf{b}$$

Em função da inversa

Considerando então o sistema escrito com os termos básicos e não básicos separados:

$$\begin{aligned} \min \mathbf{z} &= \mathbf{c}_B^T \mathbf{x}_B + \mathbf{c}_N^T \mathbf{x}_N \\ &\mathbf{B} \mathbf{x}_B + \mathbf{N} \mathbf{x}_N = \mathbf{b} \\ &\mathbf{x} \geq 0 \end{aligned}$$

Podemos reescrever o problema de forma que a função objetivo seja considerada uma restrição do sistema:

$$(-z) + \mathbf{c}_B^T \mathbf{x}_B + \mathbf{c}_N^T \mathbf{x}_N = 0$$
$$\mathbf{B} \mathbf{x}_B + \mathbf{N} \mathbf{x}_N = \mathbf{b}$$

O que devemos fazer para esse sistema ser canônico em relação às variáveis básicas (x_B) ?

Em função da inversa

1 - Todas as variáveis básicas devem ter coeficiente 1 em suas linhas e zero em todas as outras.

Em função da inversa

1 - Todas as variáveis básicas devem ter coeficiente 1 em suas linhas e zero em todas as outras.

Isso é o equivalente a termos uma matriz identidade multiplicando as v. básicas, para conseguir isto, basta multiplicar a segunda equação matricial por B^{-1} , obtendo:

$$(-z) + \mathbf{c}_B^T \mathbf{x}_B + \mathbf{c}_N^T \mathbf{x}_N = 0$$

$$\mathbf{B}^{-1} \mathbf{B} \mathbf{x}_B + \mathbf{B}^{-1} \mathbf{N} \mathbf{x}_N = \mathbf{B}^{-1} \mathbf{b}$$

Em função da inversa

1 - Todas as variáveis básicas devem ter coeficiente 1 em suas linhas e zero em todas as outras.

Isso é o equivalente a termos uma matriz identidade multiplicando as v. básicas, para conseguir isto, basta multiplicar a segunda equação matricial por B^{-1} , obtendo:

$$(-z) + \mathbf{c}_B^T \mathbf{x}_B + \mathbf{c}_N^T \mathbf{x}_N = 0$$
$$\mathbf{B}^{-1} \mathbf{B} \mathbf{x}_B + \mathbf{B}^{-1} \mathbf{N} \mathbf{x}_N = \mathbf{B}^{-1} \mathbf{b}$$

Portanto:

$$(-z) + \mathbf{c}_B^T \mathbf{x}_B + \mathbf{c}_N^T \mathbf{x}_N = 0$$
$$\mathbf{I} \mathbf{x}_B + \mathbf{B}^{-1} \mathbf{N} \mathbf{x}_N = \mathbf{B}^{-1} \mathbf{b}$$

Em função da inversa

2 - Os termos na função objetivo referentes às variáveis básicas ($\mathbf{c}_B^T\mathbf{x}_B$) sejam zerados.

Em função da inversa

2 - Os termos na função objetivo referentes às variáveis básicas ($\mathbf{c}_B^T \mathbf{x}_B$) sejam zerados.

Podemos fazer isso multiplicando a linha 2 por \mathbf{c}_{B}^{T} e subtraindo da linha 1, ficamos com:

$$(-z) + \mathbf{c}_N^T - \mathbf{c}_B^T \mathbf{B}^{-1} \mathbf{N}) \mathbf{x}_N = -\mathbf{c}_B^T \mathbf{B}^{-1} \mathbf{b}$$
 $\mathbf{B}^{-1} \mathbf{N} \mathbf{x}_N = \mathbf{B}^{-1} \mathbf{b}$

Em função da inversa

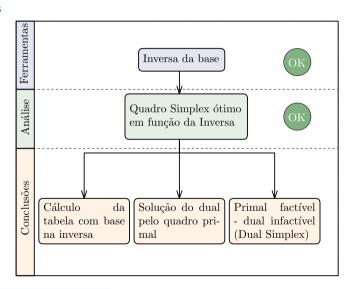
Se escrevermos na forma tabular do Simplex, temos que (omitindo a coluna -z):

\mathbf{x}_B	x_N	-z
0	$\mathbf{c}_N^T - \mathbf{c}_B^T \mathbf{B}^{-1} \mathbf{N}$ $\mathbf{B}^{-1} \mathbf{N}$	$-\mathbf{c}_B^T\mathbf{B}^{-1}\mathbf{b}$ $\mathbf{B}^{-1}\mathbf{b}$
ı	$B^{-1}N$	$\mathbf{B}^{-1}\mathbf{b}$

Ou seja, a partir de uma base (B) podemos recuperar todos os dados da tabela Simplex, considerando as variáveis x_B na base (usando a inversa \mathbf{B}^{-1})

Objetivos

Ferramentas e objetivos



Retomando o quadro ótimo com a inversa da base

Exemplo

Com a tabela genérica, temos uma forma de, a partir de uma base, recuperar todos os coeficientes da tabela Simplex para aquela determinada iteração do algoritmo. Considere o seguinte modelo na forma padrão canônica. Sabendo que a solução ótima tem variáveis x_1, x_4 e x_2 na base, quais os valores da tabela Simplex final?

Exemplo

	x_1	x_2	x_3	x_4	x_5	-Z	
VΒ	?	?	?	?	?	?	
x_1	?	?	?	?	?	?	
x_4	?	?	?	?	?	?	
x_2	?	?	?	?	?	?	

Exemplo

Coletando os dados necessários do problema original:

Exemplo

Coletando os dados necessários do problema original:

1.
$$x_B^T = (x_1, x_4, x_2)$$
 e $x_N^T = (x_3, x_5)$

Exemplo

Coletando os dados necessários do problema original:

1.
$$x_B^T = (x_1, x_4, x_2)$$
 e $x_N^T = (x_3, x_5)$

2.
$$\mathbf{c}_B^T = [-1, 0, -2] \ \mathbf{e} \ \mathbf{c}_N^T = [0, 0]$$

Exemplo

Coletando os dados necessários do problema original:

1.
$$x_B^T = (x_1, x_4, x_2) e x_N^T = (x_3, x_5)$$

2.
$$\mathbf{c}_{B}^{T} = [-1, 0, -2] \; \mathbf{e} \; \mathbf{c}_{N}^{T} = [0, 0]$$

3.

$$\mathbf{B} = \left[\begin{array}{rrr} 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & -1 \\ -1 & 0 & 1 \end{array} \right]$$

Exemplo

Coletando os dados necessários do problema original:

1.
$$x_B^T = (x_1, x_4, x_2) e x_N^T = (x_3, x_5)$$

2.
$$\mathbf{c}_B^T = [-1, 0, -2] \ \mathbf{e} \ \mathbf{c}_N^T = [0, 0]$$

3.

$$\mathbf{B} = \left[\begin{array}{rrr} 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & -1 \\ -1 & 0 & 1 \end{array} \right]$$

$$\mathbf{N} = \left[\begin{array}{cc} 1 & 0 \\ 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{array} \right]$$

Exemplo

Coletando os dados necessários do problema original:

1.
$$x_B^T=(x_1,x_4,x_2)$$
 e $x_N^T=(x_3,x_5)$
2. $\mathbf{c}_B^T=[-1,0,-2]$ e $\mathbf{c}_N^T=[0,0]$

3.

$$\mathbf{B} = \left[\begin{array}{rrr} 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & -1 \\ -1 & 0 & 1 \end{array} \right]$$

$$\mathbf{N} = \left[\begin{array}{cc} 1 & 0 \\ 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{array} \right]$$

5.
$$b^T = [6, 4, 4]$$

Exemplo

O primeiro passo é calcular a matriz inversa de B (base):

$$\mathbf{B} = \left[\begin{array}{rrr} 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & -1 \\ -1 & 0 & 1 \end{array} \right]$$

Exemplo

O primeiro passo é calcular a matriz inversa de B (base):

$$\mathbf{B} = \left[\begin{array}{rrr} 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & -1 \\ -1 & 0 & 1 \end{array} \right]$$

Assim, temos que:

$$\mathbf{B}^{-1} = \left[\begin{array}{ccc} 1/2 & 0 & -1/2 \\ 0 & 1 & 1 \\ 1/2 & 0 & 1/2 \end{array} \right]$$

Exemplo

Pela tabela, temos que:

\mathbf{x}_B	x_N	-z
0	$\mathbf{c}_N^T - \mathbf{c}_B^T \mathbf{B}^{-1} \mathbf{N} \\ \mathbf{B}^{-1} \mathbf{N}$	$-\mathbf{c}_B^T\mathbf{B}^{-1}\mathbf{b}$ $\mathbf{B}^{-1}\mathbf{b}$
I	$B^{-1}N$	$\mathbf{B}^{-1}\mathbf{b}$

Atualizando os coeficientes da função objetivo referentes às variáveis não básicas $x_N = (x_3, x_5)$:

	x_1	x_2	x_3	x_4	x_5	-Z
VB	?	?	?	?	?	?
x_1	?	?	?	?	?	?
x_4	?	?	?	?	?	?
x_2	?	?	?	?	?	?

Exemplo

Pela tabela, temos que:

\mathbf{x}_{B}	x_N	-z
0	$\mathbf{c}_N^T - \mathbf{c}_B^T \mathbf{B}^{-1} \mathbf{N}$ $\mathbf{B}^{-1} \mathbf{N}$	$-\mathbf{c}_B^T\mathbf{B}^{-1}\mathbf{b}$ $\mathbf{B}^{-1}\mathbf{b}$
ı	$B^{-1}N$	$\mathbf{B}^{-1}\mathbf{b}$

Atualizando os coeficientes da função objetivo referentes às variáveis não básicas $x_N = (x_3, x_5)$:

	x_1	x_2	x_3	x_4	x_5	-Z
VB	?	?	?	?	?	?
x_1	?	?	?	?	?	?
x_4	?	?	?	?	?	?
x_2	?	?	?	?	?	?

Quadro Simplex ótimo Exemplo

$$\mathbf{c}_N^T - \mathbf{c}_B^T \mathbf{B}^{-1} \mathbf{N}$$

Exemplo

$$\mathbf{c}_{N}^{T} - \mathbf{c}_{B}^{T} \mathbf{B}^{-1} \mathbf{N} = \underbrace{\begin{bmatrix} 0 & 0 \end{bmatrix}}_{\mathbf{c}_{N}^{T}} - \underbrace{\begin{bmatrix} -1 & 0 & -2 \end{bmatrix}}_{\mathbf{c}_{B}^{T}} \underbrace{\begin{bmatrix} 1/2 & 0 & -1/2 \\ 0 & 1 & 1 \\ 1/2 & 0 & 1/2 \end{bmatrix}}_{\mathbf{B}^{-1}} \underbrace{\begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}}_{\mathbf{N}}$$

Exemplo

$$\mathbf{c}_{N}^{T} - \mathbf{c}_{B}^{T} \mathbf{B}^{-1} \mathbf{N} = \underbrace{\begin{bmatrix} 0 & 0 \end{bmatrix}}_{\mathbf{c}_{N}^{T}} - \underbrace{\begin{bmatrix} -1 & 0 & -2 \end{bmatrix}}_{\mathbf{c}_{B}^{T}} \underbrace{\begin{bmatrix} 1/2 & 0 & -1/2 \\ 0 & 1 & 1 \\ 1/2 & 0 & 1/2 \end{bmatrix}}_{\mathbf{B}^{-1}} \underbrace{\begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}}_{\mathbf{N}} = \begin{bmatrix} 3/2 & 1/2 \end{bmatrix}$$

Quadro Simplex ótimo Exemplo

Substituindo no quadro temos:

	x_1	x_2	x_3	x_4	x_5	-z
VB	?	?	3/2	?	1/2	?
x_1	?	?	?	?	?	?
x_4	?	?	?	?	?	?
x_2	?	?	?	?	?	?

Exemplo

Pela tabela, temos que:

\mathbf{x}_B	x_N	-z
0	$\mathbf{c}_N^T - \mathbf{c}_B^T \mathbf{B}^{-1} \mathbf{N}$	$-\mathbf{c}_B^T\mathbf{B}^{-1}\mathbf{b}$ $\mathbf{B}^{-1}\mathbf{b}$
ı	$B^{-1}N$	$\mathbf{B}^{-1}\mathbf{b}$

Atualizando os coeficientes da matriz N.

x_1	x_2	x_3	x_4	x_5	-Z
?	?	3/2	?	1/2	?
?	?	?	?	?	?
?	?	?	?	?	?
?	?	?	?	?	?
	x_1 ? ? ? ? ?		? ? 3/2 ? ? ?	? ? 3/2 ? ? ? ?	? ? 3/2 ? 1/2 ? ? ? ? ?

Exemplo

$$\mathbf{B}^{-1}\mathbf{N} = \underbrace{\begin{bmatrix} 1/2 & 0 & -1/2 \\ 0 & 1 & 1 \\ 1/2 & 0 & 1/2 \end{bmatrix}}_{\mathbf{B}^{-1}} \underbrace{\begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}}_{\mathbf{N}} = \begin{bmatrix} 1/2 & -1/2 \\ 0 & 1 \\ 1/2 & 1/2 \end{bmatrix}$$

Exemplo

Substituindo no quadro temos:

	x_1	x_2	x_3	x_4	x_5	-z
VB	?	?	3/2	?	1/2	?
x_1	?	?	1/2	?	-1/2	?
x_4	?	?	0	?	1	?
x_2	?	?	1/2	?	1/2	?

Exemplo

Pela tabela, temos que:

\mathbf{x}_B	x_N	-z
0	$\mathbf{c}_N^T - \mathbf{c}_B^T \mathbf{B}^{-1} \mathbf{N} \\ \mathbf{B}^{-1} \mathbf{N}$	$-\mathbf{c}_B^T\mathbf{B}^{-1}\mathbf{b}$ $\mathbf{B}^{-1}\mathbf{b}$
- 1	$B^{-1}N$	$\mathbf{B}^{-1}\mathbf{b}$

Atualizando a matriz das variáveis básicas e os coeficientes na função objetivo (nenhum cálculo é necessário, 0 na fo e a identidade na matriz). OBS: Lembre-se que as colunas da identidade seguem a ordem das variáveis (x_1, x_4, x_2) .

	x_1	x_2	x_3	x_4	x_5	-z
VB	?	?	3/2	?	1/2	?
x_1	?	?	1/2	?	-1/2	?
x_4	?	?	0	?	1	?
x_2	?	?	1/2	?	1/2	?

Exemplo

Substituindo no quadro temos:

	x_1	x_2	x_3	x_4	x_5	-z
VB	0	0	3/2	0	1/2	?
x_1	1	0	1/2	0	-1/2	?
x_4	0	0	0	1	1	?
x_2	0	1	1/2	0	1/2	?

Exemplo

Pela tabela, temos que:

\mathbf{x}_B	x_N	-z
0	$\mathbf{c}_N^T - \mathbf{c}_B^T \mathbf{B}^{-1} \mathbf{N} \\ \mathbf{B}^{-1} \mathbf{N}$	$-\mathbf{c}_B^T\mathbf{B}^{-1}\mathbf{b}$ $\mathbf{B}^{-1}\mathbf{b}$
ı	$B^{-1}N$	$\mathbf{B}^{-1}\mathbf{b}$

Finalmente, atualizando os valores de -z e b.

	x_1	x_2	x_3	x_4	x_5	-z
VB	0	0	3/2	0	1/2	?
x_1	1	0	1/2		-1/2	?
x_4	0	0	0	1	1	?
x_2	0	1	1/2	0	1/2	?

Exemplo

$$-\mathbf{c}_{B}^{T}\mathbf{B}^{-1}\mathbf{b} = -\underbrace{\begin{bmatrix} -1 & 0 & -2 \end{bmatrix}}_{\mathbf{c}_{B}^{T}} \underbrace{\begin{bmatrix} 1/2 & 0 & -1/2 \\ 0 & 1 & 1 \\ 1/2 & 0 & 1/2 \end{bmatrix}}_{\mathbf{B}^{-1}} \underbrace{\begin{bmatrix} 6 \\ 4 \\ 4 \end{bmatrix}}_{b} = 11$$

$$\mathbf{B}^{-1}\mathbf{b} = \underbrace{\begin{bmatrix} 1/2 & 0 & -1/2 \\ 0 & 1 & 1 \\ 1/2 & 0 & 1/2 \end{bmatrix}}_{\mathbf{B}^{-1}} \underbrace{\begin{bmatrix} 6 \\ 4 \\ 4 \end{bmatrix}}_{b} = \begin{bmatrix} 1 \\ 8 \\ 5 \end{bmatrix}$$

Quadro Simplex ótimo Exemplo

Substituindo no quadro temos:

	x_1	x_2	x_3	x_4	x_5	-Z
VB	0	0	3/2	0	1/2	11
x_1	1	0	1/2	0	-1/2	1
x_4	0	0	0	1	1	8
x_2	0	1	1/2	0	1/2	5

Note que conseguimos recuperar todas as informações do quadro final, usando somente os dados iniciais e a inversa da base ótima (compare com o quadro do inicio da apresentação).

Conclusão

Conclusão

Conclusão

Com as relações matemáticas da tabela, conseguimos reconstruir o quadro Simplex referente a qualquer conjunto de variáveis básicas (com colunas = B), basta encontrarmos a inversa da base (B^{-1}).

Objetivos

Ferramentas e objetivos

