## Simplex revisado

Alexandre Checoli Choueiri

03/09/2023

- Onde estamos
- 2 Retomando o quadro genérico
- 3 Motivação: qual o problema do Simplex?
- 4 Simplex Revisado
- 5 Cálculo da nova inversa a partir da anterior
- **6** Exercícios

Onde estamos

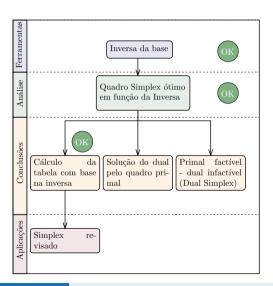
#### **Objetivos**

Ferramentas e objetivos

Com as conclusões que chegamos em relação ao cálculo da tabela Simplex com base na inversa, estamos aptos a entender uma aplicação direta dos conceitos: o algoritmo Simplex Revisado (ou simplex por multiplicadores).

## **Objetivos**

#### Ferramentas e objetivos



Como vimos, em função de uma base (B), podemos recuperar todos os valores de uma tabela Simplex, usando as fórmulas genéricas:

$\mathbf{x}_{B}$	$x_N$	-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	$B^{-1}N$	${\sf B}^{-1}{\sf b}$

Embora as fórmulas estejam escritas com as variáveis **básicas** e **não básicas** de forma separada, elas funcionam para quaisquer valores. Lembrando que um modelo de PL na forma padrão é:

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

Embora as fórmulas estejam escritas com as variáveis **básicas** e **não básicas** de forma separada, elas funcionam para quaisquer valores. Lembrando que um modelo de PL na forma padrão é:

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

Seja

 $\begin{cases} A_i : & \text{Coluna } i \text{ da matriz A} \\ c_i : & \text{Elemento } i \text{ do vetor c} \end{cases}$ 

$\mathbf{x}_{B}$	$x_N$	-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	$B^{-1}N$	$\mathbf{B}^{-1}\mathbf{b}$

Para atualizarmos a coluna  $A_i$  (novo valor  $\overline{A}_i$ ), e o valor de  $c_i$  (novo valor  $\overline{c}_i$ ) usamos as seguintes fórmulas:

$$\overline{c}_i^T = \mathbf{c}_i^T - \mathbf{c}_B^T \mathbf{B}^{-1} \mathbf{A}_i$$

$$\overline{A}_i = \mathbf{B}^{-1} \mathbf{A}_i$$

**OBS:** Essa atualização pode ser feita com mais de uma coluna ao mesmo tempo, bastando substituir  $A_i$  e  $c_i$  pelo conjunto de colunas e valores que serão atualizados.

**EXEMPLO** Considere o modelo de PL na forma padrão e a sua tabela final a seguir:

	$x_1$	$x_2$	$x_3$	$x_4$	$x_5$	-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

**EXEMPLO** Considere o modelo de PL na forma padrão e a sua tabela final a seguir:

	$x_1$	$x_2$	$x_3$	$x_4$	$x_5$	-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

Suponha que queiramos encontrar os valores atualizados (da tabela final) de  $c^T = [c_3, c_4, c_5] = [3/2, 0, 1/2]$ , sabendo que a base tem  $[x_1, x_4, x_2]$ .

**EXEMPLO** Considere o modelo de PL na forma padrão e a sua tabela final a seguir:

	$x_1$	$x_2$	$x_3$	$x_4$	$x_5$	-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

Suponha que queiramos encontrar os valores atualizados (da tabela final) de  $c^T = [c_3, c_4, c_5] = [3/2, 0, 1/2]$ , sabendo que a base tem  $[x_1, x_4, x_2]$ . Podemos usar a fórmula:

$$\overline{c}_i = \mathbf{c}_i^T - \mathbf{c}_B^T \mathbf{B}^{-1} \mathbf{A}_i$$

1. 
$$c_i^T = [0, 0, 0]$$

1. 
$$c_i^T = [0, 0, 0]$$

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

1. 
$$c_i^T = [0, 0, 0]$$

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

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

#### **EXEMPLO** Coletando os dados:

1. 
$$c_i^T = [0, 0, 0]$$

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

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

4.

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

Temos que a inversa da base é:

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

Temos que a inversa da base é:

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

Assim:

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

Temos que a inversa da base é:

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

Assim:

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

**EXEMPLO** Considere o modelo de PL e a sua tabela final a seguir:

	$x_1$	$x_2$	$x_3$	$x_4$	$x_5$	-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

Suponha que agora queremos encontrar as colunas da matriz referentes às variáveis  $x_3$  e  $x_4$ , ou seja  $A_3$  e  $A_4$ .

**EXEMPLO** Considere o modelo de PL e a sua tabela final a seguir:

	$x_1$	$x_2$	$x_3$	$x_4$	$x_5$	-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

Suponha que agora queremos encontrar as colunas da matriz referentes às variáveis  $x_3$  e  $x_4$ , ou seja  $A_3$  e  $A_4$ . Podemos usar a fórmula:

$$\overline{A}_i = \mathbf{B}^{-1} \mathbf{A}_i$$

#### **EXEMPLO** Coletando os dados:

1

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

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

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

Portanto:

Portanto:

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

Motivação: qual o problema do Simplex?

Considerando o seguinte quadro inicial Simplex:

VB	$x_1$	$x_2$	$x_3$	$x_4$	$x_5$	b
	-100	-150	0	0	0	0
$x_3$	2	3	1	0	0	120
$x_4$	1	0	0	1	0	40
$x_5$	0	1	0	0	1	30

Considerando o seguinte quadro inicial Simplex:

VB	$x_1$	$x_2$	$x_3$	$x_4$	$x_5$	b
	-100	-150	0	0	0	0
$x_3$	2	3	1	0	0	120
$x_4$	1	0	0	1	0	40
$x_5$	0	1	0	0	1	30

Na primeira iteração **olhamos para a linha**  $c^T$  para encontrar o mínimo, para  $A_2$  e b para fazer a razão.

Considerando o seguinte quadro inicial Simplex:

VB	$x_1$	$x_2$	$x_3$	$x_4$	$x_5$	b
	-100	-150	0	0	0	0
$x_3$	2	3	1	0	0	120
$x_4$	1	0	0	1	0	40
$x_5$	0	1	0	0	1	30

Na primeira iteração **olhamos para a linha**  $c^T$  para encontrar o mínimo, para  $A_2$  e b para fazer a razão. Em seguida realizamos o pivoteamento, e **todos os elementos da tabela** são alterados:

$$\begin{cases} c^T : n \\ A : mxn \\ b^T : m \end{cases}, Total = (n+1)(m+1)$$

$$z : 1$$

A tabela atualizada fica da seguinte forma:

VB	$x_1$	$x_2$	$x_3$	$x_4$	$x_5$	b
	-100	0	0	0	150	4500
$x_3$	2	0	1	0	-3	30
$x_4$	1	0	0	1	0	40
$x_2$	0	1	0	0	1	30

A tabela atualizada fica da seguinte forma:

VB	$x_1$	$x_2$	$x_3$	$x_4$	$x_5$	b
	-100	0	0	0	150	4500
$x_3$	2	0	1	0	-3	30
$x_4$	1	0	0	1	0	40
$x_2$	0	1	0	0	1	30

Novamente **olhamos para a linha c^T** para encontrar o mínimo, para  $A_1$  e b para fazer a razão.

A tabela atualizada fica da seguinte forma:

VB	$x_1$	$x_2$	$x_3$	$x_4$	$x_5$	b
	-100	0	0	0	150	4500
$x_3$	2	0	1	0	-3	30
$x_4$	1	0	0	1	0	40
$x_2$	0	1	0	0	1	30

Novamente **olhamos para a linha**  $c^T$  para encontrar o mínimo, para  $A_1$  e b para fazer a razão. Embora tenhamos atualizado **toda** a tabela na iteração passada, nenhum dos valores em vermelho foi usado nessa iteração!

#### Conclusão

Percebemos então que ao usarmos o Simplex por quadros, muitos valores são atualizados e não são utilizados nas iterações seguintes. Esse fato justifica uma utilização mais inteligente do Simplex, pelo algoritmo chamado **Simplex Revisado**.

**OBS:** O modelo resolvido nesta apresentação é o mesmo do resolvido em "Simplex Fase II". Compare os dois métodos e veja que os resultados são os mesmos.

Simplex Revisado

#### Simplex Revisado

#### **IDEIA GERAL**

O Simplex revisado parte do pressuposto de que, se sabemos qual é a base ( $\bf B$ ), então é possível calcular a sua inversa  $B^{-1}$ , e consequentemente fazer uso das fórmulas genéricas para recuperar o quadro Simplex. Com isso, ao invés de atualizar o quadro todo a toda iteração, simplesmente geramos as informações relevantes a medida que precisamos delas.

Exemplo

VB	$x_1$	$x_2$	$x_3$	$x_4$	$x_5$	b
	-100	-150	0	0	0	0
$x_3$	2	3	1	0	0	120
$x_4$	1	0	0	1	0	40
$x_5$	0	1	0	0	1	30

Seja o quadro inicial como mostrado acima. Temos que inicialmente  $x_B^T=[x_3,x_4,x_5]$ , e a base é  $B=[A_3A_4A_5]$ . Na primeira iteração nada é alterado, pois já temos todos os dados, assim:

Exemplo

VB	$x_1$	$x_2$	$x_3$	$x_4$	$x_5$	b
	-100	-150	0	0	0	0
$x_3$	2	3	1	0	0	120
$x_4$	1	0	0	1	0	40
$x_5$	0	1	0	0	1	30

Seja o quadro inicial como mostrado acima. Temos que inicialmente  $x_B^T = [x_3, x_4, x_5]$ , e a base é  $B = [A_3A_4A_5]$ . Na primeira iteração nada é alterado, pois já temos todos os dados, assim:

$$\begin{cases} x_2 \text{ entra na base} \\ x_5 \text{ sai da base} \end{cases}$$

### Exemplo

VB	$x_1$	$x_2$	$x_3$	$x_4$	$x_5$	b
	-100	-150	0	0	0	0
$x_3$	2	3	1	0	0	120
$x_4$	1	0	0	1	0	40
$x_2$	0	1	0	0	1	30

Assim, temos que  $x_B^T = [x_3, x_4, x_2]$ , e a **nova base** é  $B = [A_3 A_4 A_2]$ , ou seja:

$$\mathbf{B} = \left[ \begin{array}{rrr} 1 & 0 & 3 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{array} \right]$$

Exemplo

VB	$x_1$	$x_2$	$x_3$	$x_4$	$x_5$	b
	-100	-150	0	0	0	0
$x_3$	2	3	1	0	0	120
$x_4$	1	0	0	1	0	40
$x_2$	0	1	0	0	1	30

Assim, temos que  $x_B^T = [x_3, x_4, x_2]$ , e a **nova base** é  $B = [A_3 A_4 A_2]$ , ou seja:

$$\mathbf{B} = \left[ \begin{array}{ccc} 1 & 0 & 3 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{array} \right]$$

Para sabermos se o algoritmo pode parar, devemos calcular os valores de  $c^T$  atualizados pela fórmula  $\bar{c}_i^T = \mathbf{c}_i^T - \mathbf{c}_B^T \mathbf{B}^{-1} \mathbf{A}_i$ 

Exemplo

VB	$x_1$	$x_2$	$x_3$	$x_4$	$x_5$	b
	-100	-150	0	0	0	0
$x_3$	2	3	1	0	0	120
$x_4$	1	0	0	1	0	40
$x_2$	0	1	0	0	1	30

Para isso, precisamos então de  $B^{-1}$ ,  $c_B^T$ ,  $c_i^T$  e  $A_i$ .

### Exemplo

Temos que:

$$\mathbf{B}^{-1} = \left[ egin{array}{ccc} 1 & 0 & -3 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{array} 
ight], \mathbf{c}_B^T = \left[ egin{array}{ccc} 0 & 0 & -150 \end{array} 
ight], \mathbf{c}_i^T = \left[ egin{array}{ccc} -100 & 0 \end{array} 
ight] \mathbf{A}_i = \left[ egin{array}{ccc} 2 & 0 \\ 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{array} 
ight]$$

### Exemplo

Temos que:

$$\mathbf{B}^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & -3 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}, \mathbf{c}_B^T = \begin{bmatrix} 0 & 0 & -150 \end{bmatrix}, \mathbf{c}_i^T = \begin{bmatrix} -100 & 0 \end{bmatrix} \mathbf{A}_i = \begin{bmatrix} 2 & 0 \\ 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Portanto

$$\overline{c}_i^T = [\overline{c}_1, \overline{c}_5] = \mathbf{c}_i^T - \mathbf{c}_B^T \mathbf{B}^{-1} \mathbf{A}_i$$

$$\overline{c}_i^T = \begin{bmatrix} -100 & 0 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 0 & 0 & -150 \end{bmatrix} \begin{vmatrix} 1 & 0 & -3 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{vmatrix} \begin{vmatrix} 2 & 0 \\ 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{vmatrix} = [-100, 150]$$

### Exemplo

Assim, sabemos que o novo vetor  $c^T$  fica:

$$c^T = [-100, 0, 0, 0, 150]$$

Como existe  $c_i < 0$  o algoritmo deve continuar, e portanto selecionamos a variável  $x_1$  para entrar na base (min  $c_i^T$ ).

### Exemplo

Assim, sabemos que o novo vetor  $c^T$  fica:

$$c^T = [-100, 0, 0, 0, 150]$$

Como existe  $c_i < 0$  o algoritmo deve continuar, e portanto selecionamos a variável  $x_1$  para entrar na base (min  $c_i^T$ ).

O próximo passo é a seleção da variável que sai da base, pela razão  $b/A_i$ , de forma que precisamos encontrar os valores atualizados de  $A_1$  e b. Novamente usamos as fórmulas genéricas:

$$\overline{b} = B^{-1}b$$

$$\overline{A}_i = \mathbf{B}^{-1} \mathbf{A}_i$$

### Exemplo

Temos então que:

$$\bar{b} = B^{-1}b = \begin{bmatrix} 1 & 0 & -3 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 120 \\ 40 \\ 30 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 30 \\ 40 \\ 30 \end{bmatrix}$$

е

$$\overline{A}_i = \mathbf{B}^{-1} \mathbf{A}_i = \begin{bmatrix} 1 & 0 & -3 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}$$

#### Exemplo

Temos então que:

$$\bar{b} = B^{-1}b = \begin{bmatrix} 1 & 0 & -3 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 120 \\ 40 \\ 30 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 30 \\ 40 \\ 30 \end{bmatrix}$$

е

$$\overline{A}_i = \mathbf{B}^{-1} \mathbf{A}_i = \left[ egin{array}{ccc} 1 & 0 & -3 \ 0 & 1 & 0 \ 0 & 0 & 1 \end{array} \right] \left[ egin{array}{c} 2 \ 1 \ 0 \end{array} \right] = \left[ egin{array}{c} 2 \ 1 \ 0 \end{array} \right]$$

Agora, com os valores atualizados podemos determinar a variável que **sai da base**, pelo  $min\{b/A_i\}$ . Temos que minimo = 30/2 = 15, na primeira linha. A primeira linha tinha a variável  $x_3$  como básica, portanto:

$$\begin{cases} x_1 \text{ entra na base} \\ x_3 \text{ sai da base} \end{cases}$$

### Exemplo

VB	$x_1$	$x_2$	$x_3$	$x_4$	$x_5$	b
	-100	-150	0	0	0	0
$x_1$	2	3	1	0	0	120
$x_4$	1	0	0	1	0	40
$x_2$	0	1	0	0	1	30

Assim, temos que  $x_B^T = [x_1, x_4, x_2]$ , e a base é  $B = [A_1 A_4 A_2]$ , ou seja:

$$\mathbf{B} = \left[ \begin{array}{ccc} 2 & 0 & 3 \\ 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{array} \right]$$

Exemplo

VB	$x_1$	$x_2$	$x_3$	$x_4$	$x_5$	b
	-100	-150	0	0	0	0
$x_1$	2	3	1	0	0	120
$x_4$	1	0	0	1	0	40
$x_2$	0	1	0	0	1	30

Assim, temos que  $x_B^T = [x_1, x_4, x_2]$ , e a base é  $B = [A_1 A_4 A_2]$ , ou seja:

$$\mathbf{B} = \left[ \begin{array}{ccc} 2 & 0 & 3 \\ 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{array} \right]$$

Para sabermos se o algoritmo pode parar, devemos calcular os valores de  $c^T$  atualizados pela fórmula  $\bar{c}_i^T = \mathbf{c}_i^T - \mathbf{c}_B^T \mathbf{B}^{-1} \mathbf{A}_i$ 

### Exemplo

VB	$x_1$	$x_2$	$x_3$	$x_4$	$x_5$	b
	-100	-150	0	0	0	0
$x_3$	2	3	1	0	0	120
$x_4$	1	0	0	1	0	40
$x_2$	0	1	0	0	1	30

Para isso, precisamos então de  $B^{-1}$ ,  $c_B^T$ ,  $c_i^T$  e  $A_i$ .

#### Exemplo

Temos que:

$$\mathbf{B}^{-1} = \begin{bmatrix} 1/2 & 0 & -3/2 \\ -1/2 & 1 & 3/2 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}, \mathbf{c}_B^T = \begin{bmatrix} -100 & 0 & -150 \end{bmatrix}, \mathbf{c}_i^T = \begin{bmatrix} 0 & 0 \end{bmatrix} \mathbf{A}_i = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

### Exemplo

Temos que:

$$\mathbf{B}^{-1} = \begin{bmatrix} 1/2 & 0 & -3/2 \\ -1/2 & 1 & 3/2 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}, \mathbf{c}_B^T = \begin{bmatrix} -100 & 0 & -150 \end{bmatrix}, \mathbf{c}_i^T = \begin{bmatrix} 0 & 0 \end{bmatrix} \mathbf{A}_i = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Portanto

$$\overline{c}_i^T = [\overline{c}_3, \overline{c}_5] = \mathbf{c}_i^T - \mathbf{c}_B^T \mathbf{B}^{-1} \mathbf{A}_i$$

$$\overline{c}_i^T = \begin{bmatrix} 0 & 0 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} -100 & 0 & -150 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1/2 & 0 & -3/2 \\ -1/2 & 1 & 3/2 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} = [50, 0]$$

### Exemplo

Assim, sabemos que o novo vetor  $c^T$  fica:

$$c^T = [0, 0, 50, 0, 0]$$

Como não existe  $c_i < 0$  o algoritmo **pode parar**, e temos a solução ótima com as variáveis básicas  $x_B^T = [x_1, x_4, x_2]$ . Agora só é necessário coletar os valores das variáveis (vetor  $\bar{b}$ ) e o **custo** da fo.

### Exemplo

Assim, sabemos que o novo vetor  $c^T$  fica:

$$c^T = [0, 0, 50, 0, 0]$$

Como não existe  $c_i < 0$  o algoritmo **pode parar**, e temos a solução ótima com as variáveis básicas  $x_B^T = [x_1, x_4, x_2]$ . Agora só é necessário coletar os valores das variáveis (vetor  $\bar{b}$ ) e o **custo** da fo.

$$\bar{b} = B^{-1}b = \begin{bmatrix} 1/2 & 0 & -3/2 \\ -1/2 & 1 & 3/2 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 120 \\ 40 \\ 30 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 15 \\ 25 \\ 30 \end{bmatrix}$$

e

$$-z = -\mathbf{c}_B^T \mathbf{B}^{-1} \mathbf{b} = -\begin{bmatrix} -100 & 0 & -150 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 15 \\ 25 \\ 30 \end{bmatrix} = 6000$$

#### Conclusões

Usando o método Simplex Revisado, não precisamos atualizar toda a tabela Simplex, simplesmente os valores que são necessários naquela iteração, de forma geral (iniciando com uma base B e uma inversa  $B^{-1}$ ):

### PASSOS DO SIMPLEX REVISADO

- 1. Encontre os valores atualizados de  $A_i$  e b.
- 2. Determine a variável que entre e a que sai da base com os valores atualizados.
- 3. Atualize a base B e a inversa  $B^{-1}$
- 4. Atualize  $c_T$ , se  $c_T >= 0$  PARE. Senão volte para o passo 1.

Limitações do simplex revisado

Essa abordagem possui algumas limitações:

Limitações do simplex revisado

Essa abordagem possui algumas limitações:

1. Uma limitação do método Simplex revisado é a **determinação da inversa da base**  $B^{-1}$  a cada iteração. Isso implica o cálculo da eliminação de Gauss em uma matriz mxm a toda iteração.

### Limitações do simplex revisado

Essa abordagem possui algumas limitações:

- 1. Uma limitação do método Simplex revisado é a **determinação da inversa da base**  $B^{-1}$  a cada iteração. Isso implica o cálculo da eliminação de Gauss em uma matriz mxm a toda iteração.
- 2. Esse problema pode ser parcialmente resolvido, aproveitando a inversa de iterações antigas.

### Limitações do simplex revisado

### Essa abordagem possui algumas limitações:

- 1. Uma limitação do método Simplex revisado é a **determinação da inversa da base**  $B^{-1}$  a cada iteração. Isso implica o cálculo da eliminação de Gauss em uma matriz mxm a toda iteração.
- 2. Esse problema pode ser parcialmente resolvido, aproveitando a inversa de iterações antigas.
- 3. Note que o Simplex sempre faz a troca de uma coluna de B a cada iteração (variável que sai e que entra na base). Dessa forma, podemos usar a inversa da iteração anterior e somente atualizar com a nova coluna que deve fazer parte da nova base.

Cálculo da nova inversa a partir da anterior

#### Atualizando $B^{-1}$

Considere a primeira matriz inversa  ${\cal B}_1^{-1}$  do exemplo resolvido (a própria identidade):

$$\mathbf{B}_1^{-1} = \left[ \begin{array}{ccc} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{array} \right]$$

Para fazer a atualização da inversa, precisamos de duas informações:

- 1. A nova coluna c que deve ser inserida.
- 2. Em qual posição ela será inserida (coluna p).

### Atualizando $B^{-1}$

Considere a primeira matriz inversa  $B_1^{-1}$  do exemplo resolvido (a própria identidade):

$$\mathbf{B}_1^{-1} = \left[ \begin{array}{ccc} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{array} \right]$$

Para fazer a atualização da inversa, precisamos de duas informações:

- 1. A nova coluna c que deve ser inserida.
- 2. Em qual posição ela será inserida (coluna p).

O primeiro passo então é determinar qual é a coluna da identidade original referente ao índice p  $(I_p)$ . Em seguida, realizamos as operações na matriz  $B^{-1}$  atual, necessárias para transformar c em  $I_p$ . O resultado final é a nova matriz inversa.

#### Atualizando $B^{-1}$

Continuando com o exemplo, na primeira iteração determinamos que  $x_2$  entra na base e  $x_5$  sai, dessa forma temos que:

$$\mathbf{B}_{1}^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} c = \begin{bmatrix} 3 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} p = 3, I_{p} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

### Atualizando $B^{-1}$

Continuando com o exemplo, na primeira iteração determinamos que  $x_2$  entra na base e  $x_5$  sai, dessa forma temos que:

$$\mathbf{B}_{1}^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} c = \begin{bmatrix} 3 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} p = 3, I_{p} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

Podemos escrever uma matriz aumentada, com todas as informações:

$$\begin{bmatrix} x_3 & x_4 & x_5 & x_2 \\ 1 & 0 & 0 & 3 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \end{bmatrix}$$

#### Atualizando $B^{-1}$

Continuando com o exemplo, na primeira iteração determinamos que  $x_2$  entra na base e  $x_5$  sai, dessa forma temos que:

$$\mathbf{B}_{1}^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} c = \begin{bmatrix} 3 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} p = 3, I_{p} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

Podemos escrever uma matriz aumentada, com todas as informações:

Agora só precisamos executar as operações em linhas para **transformar** a coluna de  $x_2$  em  $I_p$ . São elas:

1. 
$$L_1 \leftarrow L_1 - 3L_3$$

#### Atualizando $B^{-1}$

A nova matriz inversa  $B_2^{-1}$  fica:

$$\mathbf{B}_2^{-1} = \left[ \begin{array}{ccc} x_3 & x_4 & x_2 \\ 1 & 0 & -3 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{array} \right]$$

#### Atualizando $B^{-1}$

Na nova iteração, temos que  $x_1$  entra na base e  $x_3$  sai. De forma que:

$$\mathbf{B}_{2}^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & -3 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} c = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} p = 1, I_{p} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

### Atualizando $B^{-1}$

Na nova iteração, temos que  $x_1$  entra na base e  $x_3$  sai. De forma que:

$$\mathbf{B}_{2}^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & -3 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} c = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} p = 1, I_{p} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

A matriz aumentada fica:

$$\begin{bmatrix} x_3 & x_4 & x_2 & x_1 \\ 1 & 0 & -3 & 2 \\ 0 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}$$

### Atualizando $B^{-1}$

Na nova iteração, temos que  $x_1$  entra na base e  $x_3$  sai. De forma que:

$$\mathbf{B}_{2}^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & -3 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} c = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} p = 1, I_{p} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

A matriz aumentada fica:

$$\begin{bmatrix} x_3 & x_4 & x_2 & x_1 \\ 1 & 0 & -3 & 2 \\ 0 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}$$

Para transformar  $x_1$  em  $I_p$ : 1.  $L_1 \leftarrow L_1/2$ 2.  $L_2 \leftarrow L_2 - L_1$ 

1. 
$$L_1 \leftarrow L_1/2$$

2. 
$$L_2 \leftarrow L_2 - L_1$$

### Atualizando $B^{-1}$

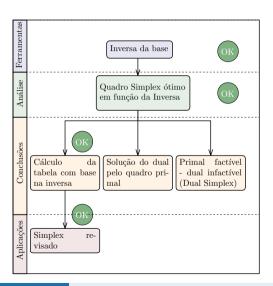
Finalmente, a última inversa  $B_3^{-1}$  fica:

$$\mathbf{B}_3^{-1} = \begin{bmatrix} 1/2 & 0 & -3/2 \\ -1/2 & 1 & 3/2 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Dessa forma, conseguimos calcular todas as matrizes inversas, usando as informações anteriormente calculadas.

# Objetivos

### Ferramentas e objetivos



# Exercícios

### Exercícios

- 1. Existe alguma desvantagem em usar o método Simplex por tabelas? Qual?
- 2. Qual é a ideia central do método Simplex revisado? Por quê ele pode ser considerado uma melhoria do método Simplex?
- 3. Existe alguma desvantagem em usar o método Simplex revisado? Como essa desvantagem pode ser sanada?