

Resumen Teoría Poliedral

def) Poliedro: Es un conjunto convexo y cerrado $P \subset \mathbb{R}^n$ representable por una cantidad finita de desigualdades lineales irrestrictas:



$$P = \{x \in \mathbb{R}^n : Ax \le b\}$$

neuson am

def) Polítopo = poliedro acotado (convexo y compacto).

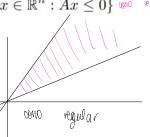
def) Vértice: solución factible que no puede ser expresada como punto intermedio de otras dos soluciones factibles distintas.

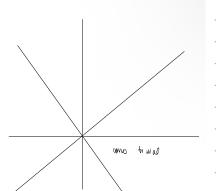
Cantidad de vértices =
$$\begin{pmatrix} m \\ n \end{pmatrix}$$

def) Cono: poliedro representable por desigualdades lineales homogéneas:



- Todo cono contiene al origen.
- El punto origen se llama cono trivial.
- Si el cono contiene un $x \neq 0$, se llama cono regular.
- Si $x \in C \Rightarrow \lambda x \in C \quad \forall \lambda \in \mathbb{R}^+$
- El único vértice posible de un cono es el origen.





teo) Se
a ${\cal P}$ un poliedro no vacío y ${\cal C}({\cal P})$ su cono recesivo. Se cumple que:

$$P$$
 es no acotado \Leftrightarrow $C(P)$ es un cono regular P es acotado \Leftrightarrow $C(P)$ es un cono trivial

teo) Un problema factible {min $c^Tx : Ax \le b$ } es no acotado \Leftrightarrow el sistema { $Ah \le 0 : c^Th < 0$ } tiene solución. h es un rayo de escape.

def) Poliedro = polítopo + cono: toda solución factible del poliedro $P x \in P$ se descompone en una suma entre un punto x_1 del polítopo asociado a P y un punto x_2 del cono C(P):

$$x = x_1 + x_2$$

¿Es el siguiente conjunto un poliedro?

$$\{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : \max[z - \min(x + 3, 2y), |2x + 3y|] \le 5\}$$

*Hint: un conjunto es un poliedro si es representable mediante restricciones lineales

$$\begin{cases} (x,y,z) \in \mathbb{R}^3 : \max \left[z - \min(x+3, ay), 12x + 3y\right] \end{cases} \leqslant \max \left[z - \min(x+3, ay), 12x + 3y\right]$$

Existencia de vértices

Teorema:

Sea $P = \{x \in R^n : Ax \le b\} \ne \emptyset$ P no tiene vértices Existe $h \neq 0$ tal que Ah = 0. (subespacio recesivo no trivial)

Corolarios:

- $P = \{x \in \mathbb{R}^n_+ : Ax \le b\} \ne \emptyset$ tiene vértices
- Si el cono recesivo C(P) es trivial (P acotado), entonces posee vértices

Considere el siguiente problema de optimización:

$$\begin{array}{ll}
\text{máx} & -3x_1 + x_2 \\
s.a & -x_1 + 3x_2 \ge -15 \\
x_2 & \ge 5 \\
-2x_1 + x_2 \le -5 \\
x_1 - x_2 \ge -10
\end{array}$$

- (i) Grafique el problema e identifique la región factible. Encuentre gráficamente la solución óptima al problema P) e indique qué restricciones son activas (en el punto óptimo).
- (ii) Represente el dominio de P como la descomposición de un cono y un polítopo, es decir, que cualquier punto perteneciente a P pueda ser escrito como la suma de un vector perteneciente al cono y un vector perteneciente al polítopo.

$$(1) - \chi_{1} + 3\chi_{2} = -15$$

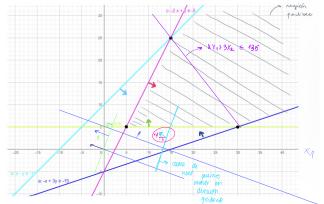
$$\chi_{1} = 0 \rightarrow \chi_{2} = -5 \quad (0, -5)$$

$$\chi_{3} = 0 \rightarrow \chi_{4} = -15 \quad (-15, 0)$$

$$\vdots \qquad \vdots \qquad \vdots \qquad \vdots$$

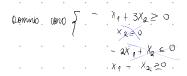
$$\vdots \qquad \vdots \qquad \vdots \qquad \vdots$$

Graficando nuestras restricciones estas quedan de la siguiente manera:

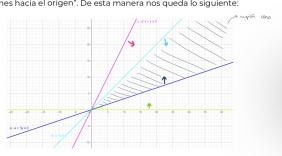


Xe= 3X4

(ii) Represente el dominio de P como la descomposición de un cono y un polítopo, es decir, que cualquier punto perteneciente a P pueda ser escrito como la suma de un vector perteneciente al cono y un vector perteneciente al polítopo.



Ahora, nos piden describir el cono. Para esto lo que hacemos es "llevar todas las restricciones hacia el origen". De esta manera nos queda lo siguiente:



Resumen Simplex

Sea el problema en forma estándar:

$$\begin{array}{ll}
\min & c^T x \\
\text{s.a.} & Ax = b \\
& x \ge 0
\end{array}$$

Su forma canónica es:

min
$$c_B^T x_B + \bar{c}_R^T x_R$$

s.a. $x_B + \bar{R} x_R = \bar{b}$
 $x_B \ge 0$

Máx - 3x + y Min 3 x - y Sia x + y + w = 3 . wonable luguns

Algoritmo Simplex Fase 2

- 1. Definir variables básicas (x_B) y variables no básicas (x_R) $\chi_{\bullet} = \lambda^{x_1} y^{y_1}$
- 2. Encontrar matrices:
 - $B = \text{constantes en restricciones junto a } x_B \quad \text{B} = \begin{bmatrix} \hat{A} & \hat{A} \\ 3 & \hat{A} \end{bmatrix}$
 - $R = \text{constantes en restricciones junto a } x_R$
 - $\bullet \ B^{-1} \qquad \Rightarrow \ \mathsf{A} = \left[\begin{smallmatrix} \cdot & \circ \\ \circ & \mathsf{4} \end{smallmatrix} \right]$
 - $\quad \blacksquare \ \bar{R} = B^{-1}R$

- 3. Criterio de factibilidad: $\bar{b}=B^{-1}b=x_B\geq 0$
- $C_{R}^{\xi} = \{0, 0\}$ $b = \begin{bmatrix} 5 \\ 3 \end{bmatrix}$
- 4. Criterio de optimalidad: $\bar{c}_R^T = c_R^T c_B^T \bar{R} \ge 0$
- 5. Criterio de entrada: entra a la base la variable con el menor costo reducido.
- 6. Criterio de salida: $\min_{\mu>0} \left\{ \frac{\bar{b}}{\mu} \right\}$, con $x_B = \bar{b} \bar{R}x_R$.

Considere el siguiente problema de optimización:

Cambiar de base & ND funcions.

Grafique el problema anteriormente descrito y analice sus soluciones básicas factibles. Luego, realize una iteración de Simplex partiendo del punto $x_1 = 4$ y $x_2 = 1$. Al realizar esta iteración, ¿Qué sucedió en el gráfico?

Propuesto: Siga desarrollando el problema hasta que encuentre la solución óptima del problema P). Indique claramente sus pasos en cada iteración del algoritmo de Simplex, e informe al final de su desarrollo cuál es el valor de las variables y de la función objetivo en el óptimo.