

Sede Guanacaste
Ing. Luis Delgado Lobo MAE

- El Método Símplex desarrollado por George B. Dantzig en 1947 permite encontrar, si existe, el punto o los puntos donde se optimiza una función objetivo lineal restringida a un conjunto de ecuaciones o inecuaciones también lineales.
- Este conjunto restricción forma una figura geométrica denominada Símplex, misma que le da el nombre al método. En el caso de unicidad, el punto óptimo solución del problema siempre se encuentra en un punto esquina de la figura.
- Los puntos esquinas siempre coinciden con el punto intersección de dos o más restricciones, sin embargo no es recíproco, pueden existir intersecciones que no sean punto esquina de la figura.
- El Método Símplex lo que hace es visitar puntos esquinas determinando si en cada caso se obtiene o no el óptimo de la función objetivo en ese punto.

Pasos

- Procedimiento
 - Exprese el modelo matemático en la forma estándar
 - Elabore la tabla inicial del simplex
 - Determine la variable no básica que entra
 - Determine la variable que sale
 - Aplicación del método Gauss-Jordan (o de operaciones sobre renglones
 - Prueba de Optimalidad

Ejemplo

- Max $Z = 3x_1 + 2x_2$
- S.a.

$$2x_1 + x_2 \le 18$$

 $2x_1 + 3x_2 \le 42$
 $3x_1 + x_2 \le 24$
 $x_1, x_2 \ge 0$

Ejemplo modelo preparado en forma estándar

• Max
$$Z - 3x_1 - 2x_2 = 0$$

• S.a.

$$2x_1 + x_2 + x_3 = 18$$

$$2x_1 + 3x_2 + x_4 = 42$$

$$3x_1 + x_2 + x_5 = 24$$

$$x_1, x_2, x_3, x_4, x_5 \ge 0$$

1. Forma estandar

Paso 2,3 y 4

Método Simplex

Tabla 11.Variable que entra

Variable			Lado				
Básica		X ₁	X ₂	X ₃	X ₄	X ₅	Derecho
Z	-	-3	-2	0	0	0	0
X ₃		2	1	1	0	0	18
X ₄		2	3	0	1	0	42
X ₅		3	1	0	0	1	24

2. Variable que sale



Variable Básica		Coeficiente de					
	X ₁	X ₂	X ₃	X ₄	X ₅	Derecho	
Z	-3	-2	0	0	0	0	
X ₃	2	1	1	0	0	18	
X ₄	2	3	0	1	0	42	
X ₅	3	1	0	0	1	24	

3*f4+f1	
-2*f4+f2	
-2*f4+f3	
1/3*f4	

Variable Básica		Coeficiente de						
	X ₁	X ₂	X ₃	X ₄	X ₅	Derecho		
Z	0	-1	0	0	1	24		
X ₃	0	1/3	1	0	-2/3	2		
X_4	0	7/3	0	1	-2/3	26		
X ₁	1	1/3	0	0	1/3	8		

Tabla 21.Variable que entra

Variable Básica		Lado Derecho				
Dasica	X ₁	X ₂	X ₃	X ₄	X ₅	Derecho
Z	0	-1	0	0	1	24
X ₃	0	1/3	1	0	-2/3	2
X ₄	0	7/3	0	1	-2/3	26
X ₁	1	1/3	0	0	1/3	8

2. Variable que sale

Variable Básica		Lado				
	X ₁	X ₂	X ₃	X ₄	X ₅	Derecho
Z	0	-1	0	0	1	24
X ₃	0	1/3	1	0	-2/3	2
X_4	0	7/3	0	1	-2/3	26
X ₁	1	1/3	0	0	1/3	8

f2+f1	→
3*f2	
-7/3*f2+f3	→
-1/3*f2+f4	→

Variable Básica		Lado				
	X ₁	X ₂	X ₃	X ₄	X ₅	Derecho
Z	0	0	3	0	-1	30
X ₂	0	1	3	0	-2	6
X ₄	0	0	-7	1	4	12
X ₁	1	0	-1	0	1	6

Tabla 3

1. Variable que entra

Variable Básica		Lado Derecho				
Dasica	X ₁	X ₂	X ₃	X ₄	X ₅	Derecho
Z	0	0	3	0	-1	30
X ₂	0	1	3	0	-2	6
X ₄	0	0	-7	1	4	12
X ₁	1	0	-1	0	1	6

2. Variable que sale

$$6/1 = 6$$

Variable Básica		Lado				
	X ₁	X ₂	X ₃	X ₄	X ₅	Derecho
Z	0	0	3	0	-1	30
X ₂	0	1	3	0	-2	6
X_4	0	0	-7	1	4	12
X ₁	1	0	-1	0	1	6

f3+f1	
2*f3+f2	
1/4*f3	
-f3+f4	

Variable		Coeficiente de						
Básica	X ₁	X ₂	X ₃	X ₄	X ₅	Derecho		
Z	0	0	5/4	1/4	0	33		
X ₂	0	1	-1/2	1/2	0	12		
X ₅	0	0	-7/4	1/4	1	3		
X ₁	1	0	3/4	-1/4	0	3		

Tabla 4

Variabl e Básica	Coeficiente de					Lado
	X ₁	X ₂	Х3	X ₄	X ₅	Derecho
Z	0	0	5/4	1/4	0	33
X ₂	0	1	-1/2	1/2	0	12
X ₅	0	0	-7/4	1/4	1	3
X ₁	1	0	3/4	-1/4	0	3

Interpretación geométrica del método simplex

