REPRESENTAÇÃO E SOLUÇÃO GRÁFICA

DCE692 - Pesquisa Operacional

Atualizado em: 26 de agosto de 2023

Iago Carvalho

Departamento de Ciência da Computação



MÉTODO GRÁFICO

O método gráfico é eficiente para resolver pequenos problemas de otimização

- Duas variáveis
- O Pequeno número de restrições

Necessário conhecimentos básicos em geometria analítica

- Equação geral da reta
- Interseção entre retas

EQUAÇÃO GERAL DA RETA

A equação geral de uma reta pode ser representada por

$$ax + by + c = 0,$$

onde a, b e c são constantes. Além disso, x e y são valores que não podem ser simultanemente nulos.

Também podemos representar uma reta utilizando sua equação reduzida ou segmentária

Estas duas formas não nos serão úteis aqui

3

ENCONTRANDO A EQUAÇÃO GERAL DA RETA

De forma genérica, podemos dizer que uma reta é definida por dois únicos pontos

- Podemos utilizar desta propriedade para encontrar sua equação geral
- Utilização de determinante

Seja
$$A = (x_a, y_a)$$
 e $B = (x_b, y_b)$ dois pontos

Seja
$$C = (x, y)$$
 um terceiro ponto genérico

$$\begin{vmatrix} x & y & 1 \\ x_a & y_a & 1 \\ x_b & y_b & 1 \end{vmatrix} = 0$$

Pode-se encontrar a equação geral da reta resolvendo o determinante ao lado

4

COMO RESOLVER UM DETERMINANTE

Nós vamos **sempre** lidar com matrizes 3x3.

Podemos utilizar três bons métodos para obter o determinante destas matrizes

- Expansão de Laplace
- Regra de Sarrus
- Calculadora científica

Além destes três, existem diversos outros métodos na literatura

O Qualquer método válido pode ser utilizado

EXPANSÃO DE LAPLACE

A Expansão de Laplace computa o determinante de uma matriz utilizando os determinantes de suas sub-matrizes, conhecidas como *minors*.

$$\begin{vmatrix} a & b & c \\ d & e & f \\ g & h & i \end{vmatrix} = a \begin{vmatrix} e & f \\ h & i \end{vmatrix} - b \begin{vmatrix} d & f \\ g & i \end{vmatrix} + c \begin{vmatrix} d & e \\ g & h \end{vmatrix}$$

Basta resolver os pequenos determinantes das *minors* e você terá o resultado do determinante

6

EXPANSÃO DE LAPLACE - EXEMPLO

$$\begin{vmatrix} x & y & 1 \\ 2 & 3 & 1 \\ 4 & 9 & 1 \end{vmatrix} = x \begin{vmatrix} 3 & 1 \\ 9 & 1 \end{vmatrix} - y \begin{vmatrix} 2 & 1 \\ 4 & 1 \end{vmatrix} + 1 \begin{vmatrix} 2 & 3 \\ 4 & 9 \end{vmatrix} =$$
$$x(3-9) - y(2-4) + 1(18-12) =$$

$$-6x + 2y + 6 = 0.$$

Caso necessário, podemos computar a equação reduzida da reta isolando o termo y:

$$y = 3x - 3$$

7

REGRA DE SARRUS

A Regra de Sarrus é uma técnica mnemônica para auxiliar na resolução de determinantes de matrizes 3x3

Ela pode ser realizada em três passos

- 1. Expansão (vertical ou horizontal) da matriz original
- 2. Multiplicação de suas diagonais
- 3. Resolução do cálculo obtido

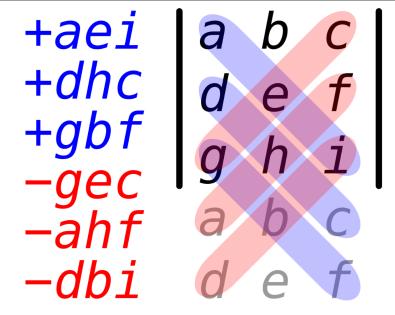
REGRA DE SARRUS

$$\begin{vmatrix} a & b & c \\ d & e & f \\ g & h & i \end{vmatrix} = aei + dhc + gbf - gec - ahf - dbi$$

O determinante acima pode ser obtido fazendo a expansão abaixo e multiplicando as diagonais

9

REGRA DE SARRUS



REGRA DE SARRUS - EXEMPLO

$$\begin{vmatrix} x & y & 1 \\ 2 & 3 & 1 \\ 4 & 9 & 1 \end{vmatrix} = 3x + 18 + 4y - 12 - 9x - 2y = -6x + 2y + 6 = 0.$$

$$\begin{vmatrix} x & y & 1 \\ 2 & 3 & 1 \end{vmatrix}$$

INTERSEÇÃO DE RETAS

Para obtermos a interseção entre duas retas, basta resolver um sistema linear dado por suas duas equações gerais

Considere as retas

$$-6x+2y+6=0$$

$$3x+y+1=0$$

$$\bigcirc 3x + y + 1 = 0$$

Podemos montar o seguinte sistema de equações lineares

$$\begin{cases} -6x + 2y + 6 = 0 \\ 3x + y + 1 = 0 \end{cases}$$

INTERSEÇÃO DE RETAS

Resolvendo o sistema de equações do slide anterior pelo método da adição, temos

$$\begin{cases}
-6x + 2y + 6 &= 0 \\
3x + y + 1 &= 0
\end{cases} (*2)$$

$$\begin{cases}
-6x + 2y + 6 &= 0 \\
6x + 2y + 2 &= 0
\end{cases}$$

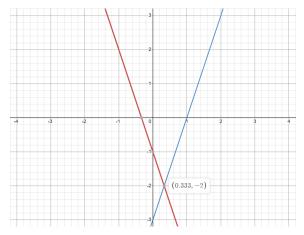
$$4y + 8 = 0$$

$$y = -2$$

INTERSEÇÃO DE RETAS

Substituindo y=-2 na equação 3x+y+1=0, temos que 3x-2+1=0. Então, 3x-1=0, o que implica que $x=\frac{1}{3}$

 \bigcirc O ponto de interseção é $(\frac{1}{3}, -2)$





MODELO DE PROGRAMAÇÃO LINEAR

Veja o modelo de programação linear abaixo. Vamos encontrar sua solução ótima utilizando o método de resolução gráfica

min
$$3x_1 + 2, 5x_2$$

 $4x_1 + 5x_2 \le 800$
 $x_1 + x_2 \ge 170$
 $4x_1 + 6x_2 \ge 170$
 $x_1 \ge 60$
 $x_2 \ge 80$

Primeiro passo: Considerar as restrições como igualdades

$$4x_1 + 5x_2 = 800$$

$$x_1 + x_2 = 170$$

$$4x_1 + 6x_2 = 170$$

$$x_1 = 60$$

$$x_2 = 80$$

$$4x_1 + 5x_2 = 800$$

Se
$$y = 0$$
: $4x_1 = 800$

$$x_1 = 200$$

Se
$$x = 0$$
: $5x_2 = 800$

$$x_2 = 160$$

$$4x_1 + 5x_2 = 800$$

Se
$$y = 0$$
: $4x_1 = 800$

$$x_1 = 200$$

Se
$$x = 0$$
: $5x_2 = 800$

$$x_2 = 160$$

$$x_1 + x_2 = 170$$

Se
$$y = 0$$
: $x_1 = 170$

Se
$$x = 0$$
: $x_2 = 170$

$$4x_1 + 5x_2 = 800$$

Se
$$y = 0$$
: $4x_1 = 800$

$$x_1 = 200$$

Se
$$x = 0$$
: $5x_2 = 800$

$$x_2 = 160$$

$$x_1 + x_2 = 170$$

Se
$$y = 0$$
: $x_1 = 170$

Se
$$x = 0$$
: $x_2 = 170$

$$4x_1 + 6x_2 = 170$$

Se
$$y = 0$$
: $4x_1 = 170$

$$x_1 = 42,5$$

Se
$$x = 0$$
: $6x_2 = 170$

$$x_2 = 28,3$$

$$4x_1 + 5x_2 = 800$$

Se
$$y = 0$$
: $4x_1 = 800$

$$x_1 = 200$$

Se
$$x = 0$$
: $5x_2 = 800$

$$x_2 = 160$$

$$x_1 + x_2 = 170$$

Se
$$y = 0$$
: $x_1 = 170$

Se
$$x = 0$$
: $x_2 = 170$

$$4x_1 + 6x_2 = 170$$

Se
$$y = 0$$
: $4x_1 = 170$

$$x_1 = 42,5$$

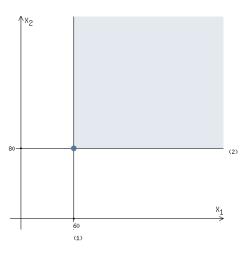
Se
$$x = 0$$
: $6x_2 = 170$

$$x_2 = 28,3$$

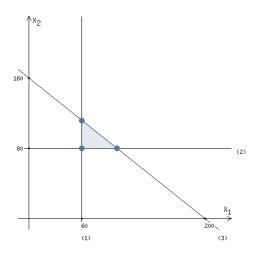
$$x_1 = 60$$

$$x_2 = 80$$

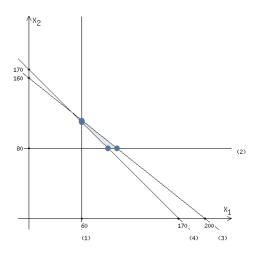
Vamos plotar os limites inferiores das variáveis



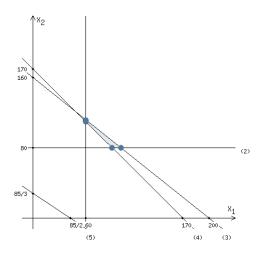
Agora, vamos adicionar a restrição $4x_1 + 5x_2 \le 800$



Também temos que adicionar a restrição $x_1 + x_2 \ge 170$



Por fim, falta a restrição $4x_1 + 6x_2 \ge 170$



PONTO ÓTIMO

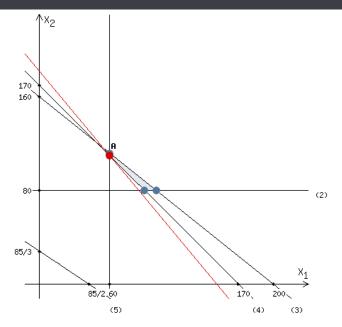
Nosso gráfico resultante tem 4 vértices

O Temos que escolher aquele que induz o melhor valor da função objetivo min $3x_1+2,5x_2$

Podemos imaginar uma linha construída pela equação $3x_1+2,5x_2=0$

- Como esta é uma função de minimização, nós movemos a linha sempre para baixo no gráfico
- O último ponto que ela toca é o valor ótimo da função objetivo

PONTO ÓTIMO



PONTO ÓTIMO

Alternativamente, também podemos computar o valor de todos os vértices do gráfico

Interseção de retas

Substituir todos os pontos na função objetivo

 O ponto ótimo é aquele que melhor otimiza a função objetivo

Em nosso caso, o ponto ótimo é (60,110)

$$3*60+2,5*110=455$$