

RASCUNHO SOLUÇÕES P2

$$\textcircled{*} \quad A\bar{x} = \bar{d} \\ \bar{x} \geq \bar{0}$$

$$\textcircled{**} \quad \min L^T \bar{w} \\ \text{s.t. } (A^T \mid Id) \begin{pmatrix} \bar{x} \\ \bar{w} \end{pmatrix}^T = \bar{d} \\ \bar{x}, \bar{w} \geq \bar{0}$$

- \bar{x} sol. viável de $\textcircled{*} \Rightarrow (\bar{x}^T \mid \bar{0})^T$ sol. viável de $\textcircled{**}$
com valor 0. Como $\bar{w} \geq \bar{0}$
essa solução é ótima

- $\textcircled{**}$ tem sol. ótima \Rightarrow tem solução viável básica ótima
digamos $\bar{z}^* = (\bar{x}^* \mid \bar{0})$

B dado pelo j tal que $\bar{z}^{*j} > 0$ define colunas l.i.
de $(A^T \mid Id)$, portanto de A , logo \bar{x}^* é básica.

- Pela contrapositiva: PPL não tem valor ótimo $> 0 \Rightarrow$

$\textcircled{*}$ tem solução viável

Da hipótese, não tem valor ótimo ou valor ótimo = 0

\textcircled{A}

\textcircled{B}

Caso B: solução ótima $(\bar{x}^*, \bar{w}^*) = (\bar{x}^*, \bar{0})$ t.g. $A\bar{x}^* + \bar{0} = \bar{d}$
portanto \bar{x}^* é viável de $\textcircled{*}$

Caso A: Em $A\bar{x} = \bar{d}$ podemos considerar $\bar{d} \geq 0$
(simplesmente $\times (-1)$ as equações com $d_i < 0$)

De $A\bar{x} + \bar{w} = \bar{d}$ temos $\begin{pmatrix} \bar{x} \\ \bar{w} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \bar{0} \\ \bar{d} \end{pmatrix}$ é uma solução

viável, como a função objetivo é limitada (≥ 0)

o PPL tem valor ótimo, logo o caso A não ocorre

(NOTAÇÃO SEGUE SLIDES)

$$\max \bar{c}^T \bar{x} \quad ; \quad A\bar{x} = \bar{d} \quad ; \quad \bar{x} \geq 0$$

$$B = \{k_1, \dots, k_n\} \quad N = \{l_1, \dots, l_m\}$$

Se define base entre $\bar{x} = (\bar{x}_B \bar{x}_N)^T$ com $\bar{x}_B = \boxed{A_B^{-1} \bar{d} - A_B^{-1} A_N \bar{x}_N}$ *

Se $\bar{x}_N = 0$, \bar{x} é viável básica logo $\bar{p} := A_B^{-1} \bar{d} \geq 0$

Se $\bar{x}_N \geq 0$ e tal que $\bar{x}_B \geq 0$, \bar{x} é viável

Nas linhas de *

$$x_{k_i} = (A_B^{-1} \bar{d})_i - (A_B^{-1} A_N)_i x_{l_j}$$

$$= p_i - \sum_j q_{ij} x_{l_j}$$

Fazendo

$$x_{l_j} = 0 \quad \forall j \neq t \quad \text{e} \quad x_{l_t} = \alpha \Rightarrow$$

$$x_{k_i} = p_i + (-q_{it}) \alpha$$

por hipótese $(-q_{it}) > 0$ portanto $x_{k_i} > 0$ e

$$\tilde{x} = \begin{pmatrix} x_{k_1} \\ \vdots \\ x_{k_n} \\ x_{l_1} \\ \vdots \\ x_{l_m} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} p_1 \\ \vdots \\ p_n \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} -q_{1t} \alpha \\ \vdots \\ -q_{nt} \alpha \\ 0 \\ \vdots \\ \alpha \end{pmatrix} \geq 0, \text{ logo viável.}$$

$$\bar{c}^T \tilde{x} = \bar{c}_B^T \bar{p} + (\bar{c}_N^T - \bar{c}_B^T \bar{q}) \tilde{x} = \bar{c}_B^T \bar{p} + (\bar{c}_N^T - \bar{c}_B^T \bar{q}) \begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ \alpha \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$= \bar{c}_B^T \bar{p} + \left[(\bar{c}_N^T)_{l_t} - (\bar{c}_B^T \bar{q})_{l_t} \right] \cdot \alpha = \bar{c}_B^T \bar{p} + r_{l_t} \cdot \alpha$$

$\rightarrow \infty$ quando $\alpha \rightarrow \infty$ pois $\alpha > 0$

Se $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ é convexa, $C = \{x: f(x) \leq c\}$ convexa:

$\forall x, y \in C, \forall \lambda \in [0, 1], \lambda x + (1-\lambda)y \in C$?

$$\begin{aligned} f(\lambda x + (1-\lambda)y) &\leq \lambda f(x) + (1-\lambda)f(y) && [f \text{ convexa}] \\ &\leq \lambda c + (1-\lambda)c && [x \in C] \\ &= c \end{aligned}$$

portanto $\lambda x + (1-\lambda)y \in C$. *

→

$$C = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2: y > ax^2 + bx + c\}$$

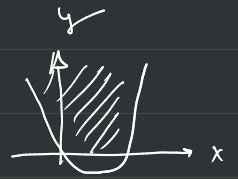
convexa?

$$(x, y), (z, w) \in C, \lambda \in [0, 1]$$

$$\lambda(x, y) + (1-\lambda)(z, w) = (\lambda x + (1-\lambda)z, \lambda y + (1-\lambda)w)$$

$$\begin{aligned} \lambda y + (1-\lambda)w &> \lambda(ax^2 + bx + c) + (1-\lambda)(az^2 + bz + c) \\ &= a(\lambda x^2 + (1-\lambda)z^2) + b(\lambda x + (1-\lambda)z) + c \\ &> a(\lambda x + (1-\lambda)z)^2 + b(\lambda x + (1-\lambda)z) + c \end{aligned}$$

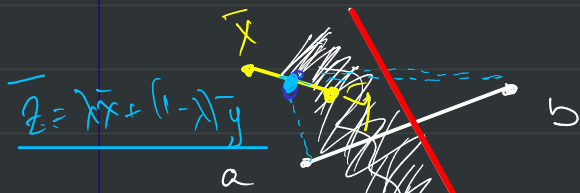
$$\therefore \lambda(x, y) + (1-\lambda)(z, w) \in C$$



$$C = \{ \bar{x} \in \mathbb{R}^2 : d(\bar{x}, \bar{a}) \leq d(\bar{x}, \bar{b}) \}$$

$d \equiv \text{distância}$

$$\forall \bar{x}, \bar{y} \in C, \quad \lambda \bar{x} + (1-\lambda) \bar{y} \in C ?$$



\leftarrow pontos + próximos de a
 \leftarrow mediatriz = pontos que equidistam de a, b

C é um espaço, portanto convexo. Dem:

Desigualdade TRIANGULAR :

$$d(\bar{z}, \bar{a}) \leq \overset{1^\circ}{d(\bar{a}, \bar{b})} + \overset{2^\circ}{d(\bar{b}, \bar{z})}$$

portanto $d(\bar{z}, \bar{a}) \leq d(\bar{z}, \bar{b})$