PROGRAMAÇÃO LINEAR UERJ/2024

02 - Método Simplex

Rodrigo Madureira rodrigo.madureira@ime.uerj.br IME-UERJ

Sumário

- 1 Método Simplex Abordagem matricial
- 2 Algoritmo Simplex
- 3 Exemplo Abordagem matricial
- 4 Simplex Abordagem em tableau

Problema de maximização - Forma canônica

$$\begin{array}{ll}
\text{max} & z = cx \\
\text{s.a.} & \\
Ax \le b \\
x \ge 0,
\end{array}$$

onde:

$$c = [c_1 \quad c_2 \quad \cdots \quad c_n]; \quad x = [x_1 \quad x_2 \quad \cdots \quad x_n]^T;$$

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} \end{bmatrix}; b = \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \cdots \\ b_m \end{bmatrix}.$$

Problema de maximização - Forma padrão

Restrições (\leq) passam a ser restrições (=).

$$\begin{array}{lll} \max & z = & C_N x_N \, + \, C_B x_B \\ \text{s.a.} & & \\ & N x_N \, + & B x_B = b \\ & x_N \, \, , & x_B \geq 0 \end{array}$$

s.a. A'x' = b $x' \ge 0$

 $\max z = c'x'$

onde:

$$c' = \begin{bmatrix} c_{1} & c_{2} & \cdots & c_{n} & 0 & 0 & \cdots & 0 \end{bmatrix};$$

$$x' = \begin{bmatrix} x_{1} & x_{2} & \cdots & x_{n} & s_{1} & s_{2} & \cdots & s_{m} \end{bmatrix}^{T};$$

$$A' = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} & 0 & \cdots & 0 \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} & 0 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} & 0 & 0 & \cdots & 1 \end{bmatrix}; b = \begin{bmatrix} b_{1} & b_{2} & \cdots & b_{m} \\ b_{2} & \cdots & b_{m} \end{bmatrix}.$$

Problema de maximização - Algoritmo Simplex

No início do algoritmo Simplex, fixamos:

$$x_N = 0 = \begin{bmatrix} 0 & 0 & \cdots & 0 \end{bmatrix}_{1 \times n}^T$$

e consequentemente,

$$x_{B} = \begin{bmatrix} s_{1} & s_{2} & \cdots & s_{m} \end{bmatrix}^{\mathsf{T}}$$

Também no início do algoritmo, B = I.

Além disso, sabemos das restrições do problema que:

$$N x_N + B x_B = b$$

Multiplicando à esquerda por B^{-1} , obtemos:

$$B^{-1}N \ x_N + \underbrace{B^{-1}B}_{I} \ x_B = B^{-1}b \Rightarrow x_B = \underbrace{B^{-1}b}_{\bar{x}_B} - B^{-1}N \ x_N$$

Como fixamos $x_N = 0$, então

$$\Rightarrow x_{\rm B} = \bar{x}_{\rm B} = {\rm B}^{-1}{\rm b}$$

No início do algoritmo, B=I, e temos também que

$$\bar{\mathbf{x}}_{\mathrm{B}} = \mathrm{I}^{-1}\mathbf{b} \Rightarrow \bar{\mathbf{x}}_{\mathrm{B}} = \mathbf{b}$$

Ou seja,
$$\bar{\mathbf{x}}_{\mathrm{B}} = \begin{bmatrix} s_1 & s_2 & \cdots & s_m \end{bmatrix}^\mathsf{T} = \begin{bmatrix} b_1 & b_2 & \cdots & b_m \end{bmatrix}^\mathsf{T}$$
.

Agora, vamos expressar a função objetivo z em termos das variáveis não básicas x_N .

Sabemos das restrições do problema que:

$$N x_N + B x_B = b$$

Multiplicando à esquerda por B^{-1} , obtemos:

$$B^{-1}N \ x_N + \underbrace{B^{-1}B}_{I} \ x_B = B^{-1}b \Rightarrow x_B = B^{-1}b - B^{-1}N \ x_N$$

Substituindo x_B na função z, obtemos:

$$z = C_N x_N + C_B(B^{-1}b - B^{-1}N x_N) \Rightarrow z = C_B \underbrace{B^{-1}b}_{\bar{x}_B + \Box} - \underbrace{(C_BB^{-1}N - C_N)}_{\bar{x}_B + \Box} x_N$$

Denotando $\bar{z} = C_B \bar{x}_B$ e $z_N = C_B B^{-1} N$, obtemos:

$$\Rightarrow z = \bar{z} - (z_N - C_N) x_N$$
 ,

onde \bar{z} é o valor atual da função objetivo z.

Podemos reescrever z_N como:

$$\begin{split} z_N &= C_B B^{-1} N \\ &= C_B B^{-1} \left[\begin{array}{cccc} \alpha_{11} & \alpha_{12} & \cdots & \alpha_{1n} \\ \alpha_{21} & \alpha_{22} & \cdots & \alpha_{2n} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ \alpha_{m1} & \alpha_{m2} & \cdots & \alpha_{mn} \end{array} \right] \\ &= C_B B^{-1} \left[\begin{array}{cccc} | & | & \cdots & | \\ \alpha_1 & \alpha_2 & \cdots & \alpha_n \\ | & | & \cdots & | \end{array} \right] \\ &= \left[\begin{array}{cccc} C_B B^{-1} \alpha_1 & C_B B^{-1} \alpha_2 & \cdots & C_B B^{-1} \alpha_n \end{array} \right] = \left[\begin{array}{cccc} z_1 & z_2 & \cdots & z_n \end{array} \right] \end{split}$$

Como $c_N = \begin{bmatrix} c_1 & c_2 & \cdots & c_n \end{bmatrix}$, então:

$$(z_N - C_N)x_N$$

$$= \left(\left[\begin{array}{cccc} C_B B^{-1} a_1 & C_B B^{-1} a_2 & \cdots & C_B B^{-1} a_n \end{array} \right] - \left[\begin{array}{cccc} c_1 & c_2 & \cdots & c_n \end{array} \right] \right) \left[\begin{array}{cccc} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{array} \right]$$

$$= \left(\left[\begin{array}{cccc} C_{B}B^{-1}\alpha_{1} - c_{1} & C_{B}B^{-1}\alpha_{2} - c_{2} & \cdots & C_{B}B^{-1}\alpha_{n} - c_{n} \end{array} \right] \right) \begin{bmatrix} x_{1} \\ x_{2} \\ \vdots \\ x_{n} \end{bmatrix}$$

$$= (C_B B^{-1} a_1 - c_1) x_1 + (C_B B^{-1} a_2 - c_2) x_2 + \dots + (C_B B^{-1} a_n - c_n) x_n$$

$$= \sum_{j \in I_N} (C_B B^{-1} a_j - c_j) x_j = \sum_{j \in I_N} (z_j - c_j) x_j,$$

onde I_N é o conjunto dos índices das variáveis não básicas.

Assim,

$$\Rightarrow z = \bar{z} - \sum_{j \in I_N} (z_j - c_j) x_j,$$

e podemos reescrever o problema de maximização na forma padrão como:

$$\max \quad z = \bar{z} - (z_N - c_N)x_N = \bar{z} - \sum_{j \in I_N} (z_j - c_j)x_j$$
s.a.
$$x_B = \bar{x}_B - B^{-1}Nx_N$$
$$x_N , x_B > 0$$

Devemos analisar a subtração $(z_j - c_j)$, pois é através dela que vamos obter o critério de entrada de uma nova variável na base.

Num problema de maximização:

• Se $(z_j-c_j)<0$, há contribuição para aumentar \bar{z} (valor atual) na função objetivo z, o que é desejado.

Então, o critério de entrada na base é:

Para cada variável não básica x_j , calcularemos $(z_j - c_j)$.

- Caso haja mais de uma variável não básica x_j com $(z_j c_j) < 0$, entrará na base a que tiver o menor valor de $(z_j c_j)$.
- Caso $(z_j c_j) \ge 0$ para todas as variáveis, teremos que a solução atual é ótima e podemos parar o algoritmo.

Falta verificar ainda: qual variável será escolhida para sair da base?

Sabemos do sistema de equações das restrições do PPL que:

$$Nx_N + Bx_B = b \Rightarrow x_B = \underbrace{B^{-1}b}_{\bar{x}_B} - B^{-1}Nx_N \Rightarrow x_B = \bar{x}_B - B^{-1}Nx_N \ ,$$

onde \bar{x}_B é a solução básica atual.

Então, podemos reescrever essa equação como:

$$\begin{bmatrix} x_{B_1} \\ x_{B_2} \\ \vdots \\ x_{B_m} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x_{B_1} \\ \bar{x}_{B_2} \\ \vdots \\ \bar{x}_{B_m} \end{bmatrix} - B^{-1} N \begin{bmatrix} x_{N_1} \\ x_{N_2} \\ \vdots \\ x_{N_n} \end{bmatrix}$$

$$= \begin{bmatrix} \bar{x}_{B_1} \\ \bar{x}_{B_2} \\ \vdots \\ \bar{x}_{B_m} \end{bmatrix} - B^{-1} \begin{bmatrix} | & | & | & | \\ a_1 & a_2 & \cdots & a_n \\ | & | & | & | \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_{N_1} \\ x_{N_2} \\ \vdots \\ x_{N_n} \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} x_{B_{1}} \\ x_{B_{2}} \\ \vdots \\ x_{B_{m}} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \bar{x}_{B_{1}} \\ \bar{x}_{B_{2}} \\ \vdots \\ \bar{x}_{B_{m}} \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} B^{-1}a_{1} & B^{-1}a_{2} & \cdots & B^{-1}a_{n} \\ & B^{-1}a_{1} & B^{-1}a_{2} & \cdots & B^{-1}a_{n} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_{N_{1}} \\ x_{N_{2}} \\ \vdots \\ x_{N_{n}} \end{bmatrix}$$

$$= \begin{bmatrix} \bar{x}_{B_{1}} \\ \bar{x}_{B_{2}} \\ \vdots \\ \bar{x}_{B_{m}} \end{bmatrix} - \left(\begin{bmatrix} B^{-1}a_{1} \\ A^{-1}a_{1} \end{bmatrix} x_{N_{1}} + \begin{bmatrix} B^{-1}a_{2} \\ A^{-1}a_{2} \end{bmatrix} x_{N_{2}} + \cdots + \begin{bmatrix} B^{-1}a_{n} \\ A^{-1}a_{n} \end{bmatrix} x_{N_{n}} \right)$$

Denotando o vetor coluna $B^{-1}a_k = y_k$, temos:

$$\begin{bmatrix} x_{B_1} \\ x_{B_2} \\ \vdots \\ x_{B_m} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \bar{x}_{B_1} \\ \bar{x}_{B_2} \\ \vdots \\ \bar{x}_{B_m} \end{bmatrix} - \left(\begin{bmatrix} | \\ y_1 \\ | \end{bmatrix} x_{N_1} + \begin{bmatrix} | \\ y_2 \\ | \end{bmatrix} x_{N_2} + \dots + \begin{bmatrix} | \\ y_n \\ | \end{bmatrix} x_{N_n} \right)$$

Suponha que a variável que tenha entrado na base foi $x_{N_k} = x_k$.

Se x_k vai entrar na base, então vai deixar de ser nula.

Além disso, as demais variáveis $x_{N_1}, x_{N_2}, \cdots, x_{N_{k-1}}, x_{N_{k+1}}, \cdots, x_{N_n}$ continuam nulas, pois continuam fora da base.

Assim, fazendo $x_{N_k}=x_k$ e $x_{N_1}=x_{N_2}=\cdots=x_{N_{k-1}}=x_{N_{k+1}}=\cdots=x_{N_n}=0$ na equação anterior, obtemos:

$$\begin{bmatrix} x_{B_1} \\ x_{B_2} \\ \vdots \\ x_{B_m} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \bar{x}_{B_1} \\ \bar{x}_{B_2} \\ \vdots \\ \bar{x}_{B_m} \end{bmatrix} - \left(\begin{bmatrix} 1 \\ y_1 \\ 1 \end{bmatrix} 0 + \begin{bmatrix} 1 \\ y_2 \\ 1 \end{bmatrix} 0 + \dots + \begin{bmatrix} 1 \\ y_{k-1} \\ 1 \end{bmatrix} 0 + \dots + \begin{bmatrix} 1 \\ y_k \\ 1 \end{bmatrix} x_k + \begin{bmatrix} 1 \\ y_{k+1} \\ 1 \end{bmatrix} 0 + \dots + \begin{bmatrix} 1 \\ y_n \\ 1 \end{bmatrix} 0 \right)$$

$$\begin{bmatrix} x_{B_1} \\ x_{B_2} \\ \vdots \\ x_{B_m} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \bar{x}_{B_1} \\ \bar{x}_{B_2} \\ \vdots \\ \bar{x}_{B_m} \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} | \\ y_k \\ | \end{bmatrix} x_k = \begin{bmatrix} \bar{x}_{B_1} \\ \bar{x}_{B_2} \\ \vdots \\ \bar{x}_{B_m} \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} y_{1k} \\ y_{2k} \\ \vdots \\ y_{mk} \end{bmatrix} x_k$$

Como devemos satisfazer as condições de não negatividade ($x_B \ge 0$), então:

$$x_{B_i} \geq 0 \Rightarrow \bar{x}_{B_i} - y_{ik} x_k \geq 0 \Rightarrow x_k \leq \frac{\bar{x}_{B_i}}{y_{ik}}, \ \forall i = 1, 2, \cdots, m.$$

Note que se $y_{ik} \leq 0$ e, como já sabemos que $\bar{x}_{B_i} > 0$, então neste caso, $x_k \leq 0$ e isso violaria a restrição de não negatividade.

Satisfazendo a condição $y_{ik}>0$, temos que escolher para sair da base a variável x_{B_i} que limita mais o crescimento de x_k . Ou seja, deve sair da base a variável x_{B_i} cujo índice i se relacione ao $\min\left\{\frac{\bar{x}_{B_i}}{y_{ik}}, i=1,2,\cdots,m; y_{ik}>0\right\}_{\mathbb{R}^n}$

Problema de maximização - Algoritmo Simplex

- Passo 1: Encontre uma solução básica viável inicial para o problema.
- **Passo 2:** Calcule os $z_j c_j$ das variáveis não básicas da solução atual. Caso $z_j c_j > 0$ para todas as variáveis não básicas, pare, pois a solução atual é ótima. Senão, vá para o Passo 3.
- **Passo 3:** Caso haja mais de um $z_j c_j > 0$, uma regra razoável é escolher a variável associada ao maior $z_j c_j$ a entrar na base. Vá para o Passo 4.
- Passo 4: Encontre a variável x_{B_r} que deixará a base relacionada à linha r tal que: $\min\left\{\frac{\bar{x}_{B_r}}{y_{rk}}, r=1,2,\cdots,m;\ y_{rk}>0\right\}$. Se $y_{rk}<0, \forall r=1,2,\cdots,m$, então pare, pois a solução é ilimitada.
- Passo 5: Encontre a nova base inserindo a coluna relativa à variável x_j , escolhida no Passo 3, no lugar da coluna da variável x_{B_τ} , definida no Passo 4. Calcule a nova B^{-1} e, então, a nova solução solução básica viável $\bar{x}_B = B^{-1}b$. Volte para o Passo 2.

Exemplo: Usando o algoritmo Simplex, ache a solução ótima de:

max
$$z = 18x_1 + 12x_2$$

s.a.
$$4x_1 + 5x_2 \le 20$$
$$2x_1 + x_2 \le 6$$
$$x_2 \le 2$$
$$x_1, x_2 \ge 0$$

Passando para a forma padrão, temos:

(1) Dados iniciais:

$$N = \left[\begin{array}{cc} 4 & 5 \\ 2 & 1 \\ 0 & 1 \end{array} \right]; \quad B = \left[\begin{array}{cc} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{array} \right]; \quad b = \left[\begin{array}{cc} 20 \\ 6 \\ 2 \end{array} \right]; \quad B^{-1} = \left[\begin{array}{cc} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{array} \right];$$

$$x_{N} = \begin{bmatrix} x_{1} \\ x_{2} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}; \quad x_{B} = \begin{bmatrix} s_{1} \\ s_{2} \\ s_{3} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x_{3} \\ x_{4} \\ x_{5} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 20 \\ 6 \\ 2 \end{bmatrix} = \bar{x}_{B};$$

$$c_N = \left[\begin{array}{ccc} c_1 & c_2 \end{array} \right] = \left[\begin{array}{ccc} 18 & 12 \end{array} \right]; \quad c_B = \left[\begin{array}{ccc} c_3 & c_4 & c_5 \end{array} \right] = \left[\begin{array}{ccc} 0 & 0 & 0 \end{array} \right];$$

$$ar{z} = C_B ar{x}_B = \left[egin{array}{cccc} 0 & 0 & 0 \end{array}
ight] \left[egin{array}{c} 20 \ 6 \ 2 \end{array}
ight] = 0.$$



Quem entra na base - Cálculo de $(z_{\rm N}-c_{\rm N})$ para verificar a variável que entra na base:

$$z_{N} - c_{N} = c_{B}B^{-1}N - c_{N}$$

$$= \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 4 & 5 \\ 2 & 1 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 18 & 12 \end{bmatrix}$$

$$= \begin{bmatrix} -18 & -12 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} z_{1} - c_{1} & z_{2} - c_{2} \end{bmatrix}$$

 $z_1-c_1=-18<0$ e $z_2-c_2=-12<0$ (ainda é possível maximizar a função objetivo z).

 \Rightarrow x_1 entra na base, pois $z_1 - c_1 < z_2 - c_2$.



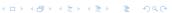
Quem sai da base - Sabemos que pelas condições de não negatividade, $x_B \geq 0$. Então:

$$\begin{aligned} x_{B} &= B^{-1}b - B^{-1}Nx_{N} = \bar{x}_{B} - B^{-1}Nx_{N} \\ \Rightarrow \begin{bmatrix} s_{1} \\ s_{2} \\ s_{3} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 20 \\ 6 \\ 2 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 4 & 5 \\ 2 & 1 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_{1} \\ 0 \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} 20 \\ 6 \\ 2 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 4 & 5 \\ 2 & 1 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_{1} \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 20 - 4x_{1} \\ 6 - 2x_{1} \\ 2 \end{bmatrix} \ge 0 \end{aligned}$$

- (1) $s_1 \ge 0 \Rightarrow 20 4x_1 \ge 0 \Rightarrow x_1 \le 20/4$;
- (2) $s_2 \ge 0 \Rightarrow 6 2x_1 \ge 0 \Rightarrow x_1 \le 6/2$;
- (3) $s_3 \ge 0 \Rightarrow 2 \ge 0$; (não limita o crescimento de x_1)

As condições (1) e (2) limitam o crescimento de x_1 , sendo que (2) limita mais.

Portanto,
$$\min\left\{\frac{20}{4}, \frac{6}{2}\right\} = \frac{6}{2} \Rightarrow s_2$$
 sai da base.



(2) x_1 entra na base, s_2 sai da base:

$$N = \left[\begin{array}{cc} 0 & 5 \\ 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{array} \right]; \quad B = \left[\begin{array}{cc} 1 & 4 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{array} \right]; \quad b = \left[\begin{array}{cc} 20 \\ 6 \\ 2 \end{array} \right]; \quad B^{-1} = \left[\begin{array}{cc} 1 & -2 & 0 \\ 0 & 0, 5 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{array} \right];$$

$$x_{N} = \begin{bmatrix} s_{2} \\ x_{2} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x_{4} \\ x_{2} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}; x_{B} = \begin{bmatrix} s_{1} \\ x_{1} \\ s_{3} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x_{3} \\ x_{1} \\ x_{5} \end{bmatrix} = B^{-1}b = \begin{bmatrix} 8 \\ 3 \\ 2 \end{bmatrix} = \bar{x}_{B}$$

$$c_N = \left[\begin{array}{ccc} c_4 & c_2 \end{array} \right] = \left[\begin{array}{ccc} 0 & 12 \end{array} \right]; \quad c_B = \left[\begin{array}{ccc} c_3 & c_1 & c_5 \end{array} \right] = \left[\begin{array}{ccc} 0 & 18 & 0 \end{array} \right];$$

$$\bar{z} = C_B \bar{x}_B = \begin{bmatrix} 0 & 18 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 8 \\ 3 \\ 2 \end{bmatrix} = 54.$$



Quem entra na base - Cálculo de $(z_{\rm N}-c_{\rm N})$ para verificar a variável que entra na base:

$$z_{N} - c_{N} = c_{B}B^{-1}N - c_{N}$$

$$= \begin{bmatrix} 0 & 18 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & -2 & 0 \\ 0 & 0, 5 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 5 \\ 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 0 & 12 \end{bmatrix}$$

$$= \begin{bmatrix} 9 & -3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} z_{4} - c_{4} & z_{2} - c_{2} \end{bmatrix}$$

 $z_2 - c_2 = -3 < 0$ (ainda é possível maximizar a função objetivo z).

 \Rightarrow χ_2 entra na base.

Quem sai da base - Sabemos que pelas condições de não negatividade, $x_B \geq 0$. Então:

$$x_{B} = B^{-1}b - B^{-1}Nx_{N} = \bar{x}_{B} - B^{-1}Nx_{N}$$

$$\Rightarrow \begin{bmatrix} s_{1} \\ x_{1} \\ s_{3} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 8 \\ 3 \\ 2 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 1 & -2 & 0 \\ 0 & 0, 5 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 5 \\ 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 \\ x_{2} \end{bmatrix}$$

$$= \begin{bmatrix} 8 \\ 3 \\ 2 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} -2 & 3 \\ 0, 5 & 0, 5 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 \\ x_{2} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 8 - 3x_{2} \\ 3 - 0, 5x_{2} \\ 2 - x_{2} \end{bmatrix} \ge 0$$

- (1) $s_1 \ge 0 \Rightarrow 8 3x_2 \ge 0 \Rightarrow x_2 \le 8/3$;
- (2) $x_1 \ge 0 \Rightarrow 3 0, 5x_2 \ge 0 \Rightarrow x_2 \le 3/0, 5;$
- $(3) \quad s_3 \geq 0 \Rightarrow 2 x_2 \geq 0 \Rightarrow x_2 \leq 2.$

As condições acima limitam o crescimento de x_2 , sendo que a condição (3) limita mais.

Portanto, $\min\left\{\frac{8}{3}, \frac{3}{0.5}, \frac{2}{1}\right\} = \frac{2}{1} = 2 \Rightarrow s_3$ sai da base.

(2) x_2 entra na base, s_3 sai da base:

$$N = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}; \quad B = \begin{bmatrix} 1 & 4 & 5 \\ 0 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}; \quad b = \begin{bmatrix} 20 \\ 6 \\ 2 \end{bmatrix}; \quad B^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & -2 & -3 \\ 0 & 0, 5 & -0, 5 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$x_{N} = \begin{bmatrix} s_{2} \\ s_{3} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x_{4} \\ x_{5} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}; x_{B} = \begin{bmatrix} s_{1} \\ x_{1} \\ x_{2} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x_{3} \\ x_{1} \\ x_{2} \end{bmatrix} = B^{-1}b = \begin{bmatrix} 2 \\ 2 \\ 2 \end{bmatrix} = \bar{x}_{B}$$

$$c_N = \left[\begin{array}{ccc} c_4 & c_5 \end{array} \right] = \left[\begin{array}{ccc} 0 & 0 \end{array} \right]; \quad c_B = \left[\begin{array}{ccc} c_3 & c_1 & c_2 \end{array} \right] = \left[\begin{array}{ccc} 0 & 18 & 12 \end{array} \right];$$

$$\bar{z} = C_B \bar{x}_B = \left[\begin{array}{ccc} 0 & 18 & 12 \end{array} \right] \left[\begin{array}{c} 2 \\ 2 \\ 2 \end{array} \right] = 60.$$



Quem entra na base - Cálculo de $(z_{\rm N}-c_{\rm N})$ para verificar a variável que entra na base:

$$z_{N} - c_{N} = c_{B}B^{-1}N - c_{N}$$

$$= \begin{bmatrix} 0 & 18 & 12 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & -2 & -3 \\ 0 & 0,5 & -0,5 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$= \begin{bmatrix} 9 & 3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} z_{4} - c_{4} & z_{5} - c_{5} \end{bmatrix}$$

$$z_4 - c_4 = 9 > 0$$
 e $z_4 - c_4 = 3 > 0$ (fim do algoritmo).

- \Rightarrow Encontramos a solução ótima: $(x_1^*, x_2^*) = (2, 2)$
- \Rightarrow Valor máximo da função objetivo: $z^* = 60$.



Do sistema de equações lineares das restrições do PPL na forma padrão, temos:

$$Nx_N + Bx_B = b \Rightarrow B^{-1}Nx_N + B^{-1}Bx_B = B^{-1}b \Rightarrow x_B = B^{-1}b - B^{-1}Nx_N$$

A função objetivo z é dada por:

$$z = c_{\rm N} x_{\rm N} + c_{\rm B} x_{\rm B}$$

Expressando a função objetivo z em função do vetor de variáveis não básicas x_N , ao subsituir x_B em z, obtemos:

$$z = c_{N}x_{N} + c_{B}(B^{-1}b - B^{-1}Nx_{N}) \Rightarrow z = c_{B}\underbrace{B^{-1}b}_{\bar{x}_{B}} - (\underbrace{C_{B}B^{-1}N}_{z_{N}} - c_{N})x_{N}$$

$$\Rightarrow z = \bar{z} - (z_N - c_N)x_N \Rightarrow z + (z_N - c_N)x_N + 0x_B = \bar{z}$$

Além disso, no sistema de restrições inicial: $Nx_N + x_B = b$, pois B = I. Assim, o *tableau* inicial fica:

	z	x_N	χ_{B}	
z	1	$z_{N}-c_{N}$	0	\bar{z}
χ_{B}	0	N	I	Ъ

Além disso, a solução básica viável inicial é dada por:

$$\begin{aligned} x_N &= x = \begin{bmatrix} & x_1 & x_2 & \cdots & x_n \end{bmatrix}^T = \begin{bmatrix} & 0 & 0 & \cdots & 0 \end{bmatrix}^T; \\ x_B &= s = \begin{bmatrix} & s_1 & s_2 & \cdots & s_m \end{bmatrix}^T = b = \begin{bmatrix} & b_1 & b_2 & \cdots & b_m \end{bmatrix}^T \\ \text{Assim,} \end{aligned}$$

$$c_N = c = [c_1 \ c_2 \ \cdots \ c_n]; \ c_B = [0 \ 0 \ \cdots \ 0]_{1 \times m};$$

 $z_N - c_N = c_B N - c_N = -c_N; \ \bar{z} = c_B b = 0.$

Assim, o tableau inicial fica:

Seja I_N o conjunto dos índices das variáveis não básicas, que são elementos de x_N . Se $z_j-c_j<0$ para algum $j\in I_N$, devemos realizar pivotagem no *tableau*, ou seja, realizar operações elementares nas linhas do *tableau*.

Voltando ao exemplo anterior na forma padrão:

max
$$z = 18x_1 + 12x_2 + 0s_1 + 0s_2 + 0s_3$$

s.a.
$$4x_1 + 5x_2 + s_1 = 20$$

$$2x_1 + x_2 + s_2 = 6$$

$$x_2 + s_3 = 2$$

$$x_1, x_2, s_1, s_2, s_3 \ge 0$$

Solução básica viável inicial:

Fixamos
$$x_N = \begin{bmatrix} x_1 & x_2 \end{bmatrix}^T = \begin{bmatrix} 0 & 0 \end{bmatrix}^T$$
;

$$\Rightarrow x_B = s = \left[\begin{array}{ccc} s_1 & s_2 & s_3 \end{array}\right]^T = \left[\begin{array}{ccc} 20 & 6 & 2 \end{array}\right]^T$$

Tableau inicial:

(1)

$$B = I = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix};$$

Quem entra na base:

$$z_1 - c_1 = -18 < 0 \text{ e } z_2 - c_2 = -12 < 0$$

Como
$$z_1 - c_1 < z_2 - c_2$$
, então x_1 entra na base .

Quem sai da base:

$$a_{11} = 4 > 0$$
 (OK); $a_{21} = 2 > 0$ (OK); $a_{31} = 0$ (×).
 $\min\left\{\frac{b_1}{a_{12}}, \frac{b_2}{a_{21}}\right\} = \min\left\{\frac{20}{4}, \frac{6}{2}\right\} = \frac{6}{2} \Rightarrow s_2$ sai da base.

Tableau inicial:

(1)

Pivô: $a_{21} = 2$;

Linha do pivô: L₃;

Operações nas linhas para eliminar os elementos da coluna do pivô, diferentes do pivô:

$$L_1 \leftarrow L_1 - \left(\frac{-18}{2}\right)L_3 = L_1 + 9L_3;$$

 $L_2 \leftarrow L_2 - \left(\frac{4}{2}\right)L_3 = L_2 - 2L_3.$



(2)

Quem entra na base:

$$z_2 - c_2 = -3 < 0 \Rightarrow x_2$$
 entra na base .

Quem sai da base:

$$\begin{split} &a_{12}=3>0 \text{ (OK); } a_{22}=0,5>0 \text{ (OK); } a_{32}=1>0 \text{ (OK).} \\ &\min\left\{\frac{\bar{x}_1}{a_{12}},\frac{\bar{x}_2}{a_{22}},\frac{\bar{x}_3}{a_{32}}\right\}=\min\left\{\frac{8}{3},\frac{3}{0,5},\frac{2}{1}\right\}=\frac{2}{1} \Rightarrow s_3 \text{ sai da base.} \end{split}$$



(2)

	z	χ_1	ψx_2	s ₁	s_2	S 3		
z	1	0	-3	0	9	0	$54 = \bar{z}$	(L_1)
s ₁	0	0	3	1	-2	0	8	(L_2)
χ_1	0	1	0,5	0	0,5	0	3	(L_3)
$\Leftarrow s_3$	0	0	1	0	0	1	2	(L_4)

Pivô: $a_{32} = 1$;

Linha do pivô: L₄;

Operações nas linhas para eliminar os elementos da coluna do pivô, diferentes do pivô:

$$\begin{split} L_1 &\leftarrow L_1 - \left(\frac{-3}{1}\right) L_4 = L_1 + 3 L_4; \\ L_2 &\leftarrow L_2 - \left(\frac{3}{1}\right) L_4 = L_2 - 3 L_4; \\ L_3 &\leftarrow L_3 - \left(\frac{0,5}{1}\right) L_4 = L_3 - 0,5 L_4. \end{split}$$

(3)

$$z = \begin{bmatrix} z & x_1 & x_2 & s_1 & s_2 & s_3 \\ \hline 1 & 0 & 0 & 0 & 9 & 3 & 60 = \overline{z} \\ s_1 & 0 & 0 & 0 & 1 & -2 & -3 & 2 \\ x_1 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0,5 & -0,5 & 2 \\ x_2 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 1 & 2 \\ \end{bmatrix};$$

$$B = \begin{bmatrix} 1 & 4 & 5 \\ 0 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix};$$

 $z_i - c_i \ge 0, j = 1, 2, \dots, 5$. Logo, a solução ótima foi encontrada.

Solução ótima: $(x_1^*, x_2^*) = (2, 2)$.

Valor ótimo da função objetivo: $z^* = 60$.