# Método Simplex Solução inicial artificial

Prof. Marcelo de Souza

55MQU – Métodos Quantitativos Universidade do Estado de Santa Catarina



# Solução básica inicial



Um solução básica inicial conveniente é  $x_i = 0$  (para toda variável i do problema original).

- Neste caso, as variáveis de folga formam a base da solução  $(s_j \neq 0)$ ;
- ► Essa solução só é viável quando todas as restrições forem do tipo ≤;

Vlétodo Simplex

# Solução básica inicial



Um solução básica inicial conveniente é  $x_i = 0$  (para toda variável i do problema original).

- Neste caso, as variáveis de folga formam a base da solução  $(s_j \neq 0)$ ;
- ► Essa solução só é viável quando todas as restrições forem do tipo ≤;

Quando há restrições ≥ ou =, recorremos a uma solução básica inicial artificial.

- 1. Introduzimos variáveis artificiais para desempenhar o papel de folgas (problema auxiliar);
- 2. Determinamos uma solução básica inicial baseado no problema auxiliar;
- 3. Descartamos as variáveis artificiais em iterações posteriores do Simplex;
- 4. Obtemos uma solução básica inicial para o problema original (se existe alguma).



Dado um problema na forma padrão:

- Para cada equação i sem uma variável de folga, adiciona uma variável artificial R<sub>i</sub>;
- Penaliza R<sub>i</sub> na função objetivo com um coeficiente M ;
- lacktriangle M deve ser suficientemente grande para que as  $R_i$  seja descartada na solução ótima.

$$M \to \begin{cases} \infty, & \text{para minimização,} \\ -\infty, & \text{para maximização.} \end{cases}$$

Se M é suficientemente grande e o modelo tem solução viável, então as variáveis artificiais são descartadas e recebem valor zero na solução ótima.



Exemplo – variáveis artificiais e programa auxiliar

minimiza 
$$z = 4x_1 + x_2$$
  
sujeito a  $3x_1 + x_2 = 3$   
 $4x_1 + 3x_2 \ge 6$   
 $x_1 + 2x_2 \le 4$   
 $x_1, x_2 \ge 0$ 



Exemplo – variáveis artificiais e programa auxiliar

minimiza 
$$z = 4x_1 + x_2$$
  
sujeito a  $3x_1 + x_2 = 3$   
 $4x_1 + 3x_2 - s_1 = 6$   
 $x_1 + 2x_2 + s_2 = 4$   
 $x_1, x_2, s_1, s_2 \ge 0$ 



Exemplo – variáveis artificiais e programa auxiliar

minimiza
 
$$z = 4x_1 + x_2$$
 minimiza
  $z = 4x_1 + x_2 + MR_1 + MR_2$ 

 sujeito a
  $3x_1 + x_2 = 3$ 
 sujeito a
  $3x_1 + x_2 + R_1 = 3$ 
 $4x_1 + 3x_2 - s_1 = 6$ 
 $4x_1 + 3x_2 - s_1 + R_2 = 6$ 
 $x_1 + 2x_2 + s_2 = 4$ 
 $x_1 + 2x_2 + s_2 = 4$ 
 $x_1, x_2, s_1, s_2 \ge 0$ 
 $x_1, x_2, s_1, R_1, R_2, s_2 \ge 0$ 

 (programa original)
 (programa auxiliar)

- R<sub>1</sub> e R<sub>2</sub> são as variáveis artificiais introduzidas, formando o programa auxiliar;
- Uma penalização M é usada na função objetivo como coeficientes de R<sub>1</sub> e R<sub>2</sub>;
   M é positivo porque o problema é de minimização.
- **Solução básica**:  $(R_1, R_2, s_2) = (3, 6, 4)$ .

Exemplo - solução do programa auxiliar

minimiza 
$$z = 4x_1 + x_2 + MR_1 + MR_2$$
  
sujeito a  $3x_1 + x_2 + R_1 = 3$   
 $4x_1 + 3x_2 - s_1 + R_2 = 6$   
 $x_1 + 2x_2 + s_2 = 4$   
 $x_1, x_2, s_1, R_1, R_2, s_2 \ge 0$ 

Para resolver o programa linear:

- Opção 1: manipular a penalidade M algebricamente nas iterações do Simplex;
- ▶ **Opção 2**: atribuir a M um valor alto suficiente para que R<sub>i</sub> sejam descartadas.

Exemplo – solução do programa auxiliar

Base	$  x_1$	$\mathbf{x}_2$	$s_1$	$R_1$	$R_2$	$s_2$	Sol.
z	-4	-1	0	-100	-100	0	0
$R_1$	3	1	0	1	0	0	3
$R_2$	4	3	-1	0	1	0	3 6
$s_2$	1	2	0	0	0	1	4

minimiza 
$$z = 4x_1 + x_2 + MR_1 + MR_2$$
  
sujeito a  $3x_1 + x_2 + R_1 = 3$   
 $4x_1 + 3x_2 - s_1 + R_2 = 6$   
 $x_1 + 2x_2 + s_2 = 4$   
 $x_1, x_2, s_1, R_1, R_2, s_2 \ge 0$ 

Para resolver o programa linear:

- Opção 1: manipular a penalidade M algebricamente nas iterações do Simplex;
- ▶ **Opção 2**: atribuir a M um valor alto suficiente para que R<sub>i</sub> sejam descartadas.

Como os coeficientes de  $x_1$  e  $x_2$  são 4 e 1, respectivamente, atribuímos 100.

▶ Montamos a tabela simplex com esses valores.

Exemplo – solução do programa auxiliar

Base	$  x_1$	$x_2$	$s_1$	$R_1$	$R_2$	$s_2$	Sol.
z	-4	-1	0	-100	-100	0	0
$R_1$	3	1	0	1	0	0	3
$R_2$	4	3	-1	0	1	0	6
$s_2$	1	2	0	0	0	1	4

A linha z não está consistente: o valor de z não é zero, pois  $R_i$  têm coeficientes não zero. Para corrigir:

Nova linha z = Linha z atual + ( $M \times linha R_1 + M \times linha R_2$ )



Exemplo – solução do programa auxiliar

Base	$  x_1$	$\chi_2$	$s_1$	$R_1$	$R_2$	$s_2$	Sol.
z	696	399	-100	0	0	0	900
$R_1$	3	1	0	1	0	0	3
$R_2$	4	3	-1	0	1	0	6
$s_2$	1	2	0	0	0	1	4

#### Correção da linha z:

Linha z atual 
$$\rightarrow$$
  $\begin{pmatrix} -4 & -1 & 0 & -100 & -100 & 0 & 0 \end{pmatrix} + \\ \begin{pmatrix} 3 & 1 & 0 & 1 & 0 & 0 & 3 \end{pmatrix} \times 100 + & [linha R_1 \times M] \\ \hline \begin{pmatrix} 4 & 3 & -1 & 0 & 1 & 0 & 6 \end{pmatrix} \times 100 & [linha R_2 \times M] \\ \hline Nova linha  $z \rightarrow \overline{\begin{pmatrix} 696 & 399 & -100 & 0 & 0 & 900 \end{pmatrix}}$$ 



Exemplo – solução do programa auxiliar

Base	$  x_1$	$x_2$	$s_1$	$R_1$	$R_2$	$s_2$	Sol.
z	696	399	-100	0	0	0	900
$R_1$	3	1	0	1	0	0	3
$R_2$	4	3	-1	0	1	0	6
$s_2$	1	2	0	0	0	1	4

Procedemos com a solução do programa pelo método Simplex:

- Como trata-se de minimização, a variável entrante é a de coeficiente mais positivo: x<sub>1</sub>;
- ▶ A variável sainte é R₁, pois apresenta a menor razão não negativa (3/3 = 1);
- Prossiga com as iterações do método Simplex.



Exemplo – solução do programa auxiliar

Base	$\chi_1$	$\mathbf{x}_2$	$s_1$	$R_1$	$R_2$	$s_2 \mid So$	Base	$e \mid x_1$	$\mathbf{x}_2$	$s_1$	$R_1$	$R_2$	$s_2 \mid Sol.$
z	696	399	-100	0	0	0   90	z						
	3	1	0	1	0	0   3	$x_1$						
$R_2$	4	3	-1	0	1	0 6	$R_2$						
$s_2$	1	2	0	0	0	1 4	$s_2$						

#### Atualização da linha pivô:

Nova linha pivô = 
$$\frac{\text{linha pivô atual}}{\text{elemento pivô}}$$

#### Atualização das demais linhas:

Nova linha = linha atual – coeficiente na coluna pivô x nova linha pivô

Exemplo – solução do programa auxiliar

Base	$x_1$	$\chi_2$	$s_1$	$R_1$	$R_2$	$s_2 \mid So$	Base	$x_1$	$x_2$	$s_1$	$R_1$	$R_2$	$s_2$	Sol.
z	696	399	-100	0	0	0   900	z	0	167	-100	-232	0	0	204
$R_1$	3	1	0	1	0	0   3	$egin{array}{c} x_1 \ R_2 \ s_2 \end{array}$	1	1/3	0	1/3	0	0	1
$R_2$	4	3	-1	0	1	0 6	$R_2$	0	5/3	-1	-4/3	1	0	2
$s_2$	1	2	0	0	0	1 4	$s_2$	0	5/3	0	-1/3	0	1	3

letodo Simplex

Exemplo – solução do programa auxiliar

Base	$x_1$	$\mathbf{x}_2$	$s_1$	$R_1$	$R_2$	$s_2$	Sol.
z	696	399	-100	0	0	0	900
$R_1$	3	1	0	1	0	0	3
$R_2$	4	3	-1	0	1	0	6
$s_2$	1	2	0	0	0	1	4

Base	$x_1$	$x_2$	$s_1$	$R_1$	$R_2$	$s_2$	Sol.
z	0	167	-100	-232	0	0	204
$\chi_1$	1	1/3	0	1/3	0	0	1
$R_2$	0	5/3	-1	-4/3	1	0	2
So	0	5/3	0	-1/3	0	1	3

Base	$  x_1$	$x_2$	$s_1$	$R_1$	$R_2$	$s_2$	Sol.
z	0	0	0,2	-98,4	-100,2	0	3,6
$\chi_1$	1	0	1/5	3/5	-1/5 3/5 -1	0	3/5
$\chi_2$	0	1	-3/5	-4/5	3/5	0	6/5
<b>S</b> 2	0	0	1	1	-1	1	1

Exemplo – solução do programa auxiliar

Base	$\chi_1$	$\mathbf{x}_2$	$s_1$	$R_1$	$R_2$	$s_2$	Sol.	
z	696	399	-100	0	0	0	900	
$R_1$	3	1	0	1	0	0	3	
$R_2$	4	3	-1	0	1	0	6	
$s_2$	1	2	0	0	0	1	4	

Base	$x_1$	$\chi_2$	$s_1$	$R_1$	$R_2$	$s_2$	Sol.
z	0	167	-100	-232	0	0	204
$x_1$	1	1/3	0	1/3	0	0	1
$R_2$	0	5/3	-1	-4/3	1	0	2
$s_2$	0	5/3	0	-1/3	0	1	3

Base	$   \chi_1$	$\mathbf{x}_2$	$s_1$	$R_1$	$R_2$	$s_2$	Sol.
z	0	0	0,2	-98,4	-100,2	0	3,6
$\chi_1$	1	0	1/5	3/5	-1/5	0	3/5
$x_2$	0	1	-3/5	-4/5	$^{3}/_{5}$	0	6/5
$s_2$	0	0	1	1	-1	1	1

Base	$x_1$	$\chi_2$	$s_1$	$R_1$	$R_2$	$s_2$	Sol.
z	0	0	0	-98,6	-100	-0,2	3,4
$x_1$	1	0	0	<sup>2</sup> / <sub>5</sub> -1/ <sub>5</sub>	0	-1/5	2/5
$\begin{array}{c c} x_1 \\ x_2 \end{array}$	0	1	0	$^{-1}/_{5}$	0	$3/_{5}$	9/5
$s_1$	0	0	1	1	-1	1	

Exemplo – solução do programa auxiliar

Base	$\chi_1$	$\chi_2$	$s_1$	$R_1$	$R_2$	s <sub>2</sub>	Sol.	Base	$\chi_1$	$\chi_2$	$s_1$	$R_1$	$R_2$	s <sub>2</sub>	Sol.
z	696	399	-100					z		167	-100	-232			204
$R_1$	3	1		1			3	$\chi_1$	1		0			0	1
$R_2$	4	3	-1		1		6	$R_2$			-1	-4/3	1		2
$R_1$ $R_2$ $s_2$	1	2			0	1	4	s <sub>2</sub>			0			1	3

Base	$\chi_1$	$\chi_2$	$s_1$	$R_1$	$R_2$	s <sub>2</sub>	Sol.	Base	$x_1$	$\chi_2$
Z			0,2	-98,4	-100,2		3,6	z	0	0
$\chi_1$	1		1/5					$\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ s_1 \end{bmatrix}$	1	0
$\chi_2$		1		-4/5				$\chi_2$	0	1
$s_2$			1	1	-1	1	1	$s_1$	0	0

Dase	$\lambda_1$	$\lambda_2$	81	$\kappa_1$	κ <sub>2</sub>	<b>s</b> <sub>2</sub>	301.
z	0	0	0	-98,6	-100	-0,2	3,4
$\chi_1$	1	0	0	$\frac{2}{5}$ $\frac{-1}{5}$ 1	0	-1/5	2/5
$\mathbf{x}_2$	0	1	0	$^{-1}/_{5}$	0	$^{3}/_{5}$	9/5
$x_1$ $x_2$ $s_1$	0	0	1	1	-1	1	1

Solução ótima para o programa auxiliar

Exemplo - solução inicial para o programa original

Base	$x_1$	$\mathbf{x}_2$	$s_1$	$R_1$	$R_2$	$s_2$	Sol.
z	0	0	0	-98,6	-100	-0,2	3,4
$\chi_1$	1	0	0	<sup>2</sup> / <sub>5</sub> -1/ <sub>5</sub> 1	0	-1/5	2/5
$\chi_2$	0	1	0	-1/5	0	3/5	9/5
$s_1$	0	0	1	1	-1	1	1

A solução ótima para o programa auxiliar é:

- Variáveis não básicas:  $s_2 = 0$ ;
- ▶ Variáveis básicas:  $x_1 = 2/5$ ,  $x_2 = 9/5$  e  $s_1 = 1$ .

Essa é, portanto, uma solução básica viável para o programa original.

Execute o método Simplex no programa original usando essa solução básica inicial.



Fase 1: encontrar uma solução básica viável (transformando as equações de restrição originais);

Fase 2: resolver o programa original com a solução encontrada e as restrições transformadas.



Fase 1: encontrar uma solução básica viável (transformando as equações de restrição originais);

- 1. expressar o problema na forma de equações;
- 2. adicionar as variáveis artificiais (similar ao método do M-grande);
- 3. substituir a função objetivo pela minimização de  $r = \sum R_j$ , para toda variável artificial j;
- 4. resolver o programa auxiliar resultante.
  - se o valor mínimo de r for positivo, o programa original não tem nenhuma solução viável;
  - caso contrário, procedemos à fase 2.

Fase 2: resolver o programa original com a solução encontrada e as restrições transformadas.



Exemplo - programa auxiliar

minimiza 
$$z = 4x_1 + x_2$$
  
sujeito a  $3x_1 + x_2 = 3$   
 $4x_1 + 3x_2 - s_1 = 6$   
 $x_1 + 2x_2 + s_2 = 4$   
 $x_1, x_2, s_1, s_2 \ge 0$   
(programa original)

minimiza 
$$\mathbf{r} = \mathbf{R}_1 + \mathbf{R}_2$$
  
sujeito a  $3x_1 + x_2 + \mathbf{R}_1 = 3$   
 $4x_1 + 3x_2 - s_1 + \mathbf{R}_2 = 6$   
 $x_1 + 2x_2 + s_2 = 4$   
 $x_1, x_2, s_1, \mathbf{R}_1, \mathbf{R}_2, s_2 \ge 0$ 

(programa auxiliar)

- A função objetivo r é minimizada, mesmo se o programa original for de maximização;
- Não há penalização das variáveis artificiais na função objetivo;
- **Solução básica**:  $(R_1, R_2, s_2) = (3, 6, 4)$ .

Exemplo – solução do programa auxiliar

Base	$  x_1  $	$\mathbf{x}_2$	$s_1$	$R_1$	$R_2$	$s_2$	Sol.
r	0	0	0	-1	-1	0	0
$R_1$	3	1	0	1	0	0	3
$R_2$	4	3	-1	0	1	0	6
$s_2$	3 4 1	2	0	0	0	1	4

minimiza 
$$r = R_1 + R_2$$
  
sujeito a  $3x_1 + x_2 + R_1 = 3$   
 $4x_1 + 3x_2 - s_1 + R_2 = 6$   
 $x_1 + 2x_2 + s_2 = 4$   
 $x_1, x_2, s_1, R_1, R_2, s_2 \ge 0$ 

Para corrigir a inconsistência da linha r (causada por variáveis não nulas na função objetivo):

Nova linha 
$$r = \text{Linha } r$$
 atual +  $(1 \times \text{linha } R_1 + 1 \times \text{linha } R_2)$ 



Exemplo - solução do programa auxiliar

Base	$x_1$	$\mathbf{x}_2$	$s_1$	$R_1$	$R_2$	$s_2$	Sol.
r	7	4	-1	0	0	0	9
R <sub>1</sub>	3	1	0	1	0	0	3
$R_2$	4	3	-1	0	1	0	6
$s_2$	1	2	0	0	0	1	4

#### Correção da linha r:

Exemplo – solução do programa auxiliar

Base	$\chi_1$	$\chi_2$	$s_1$	$R_1$	$R_2$	$s_2$	Sol.
r	7	4	-1				9
R <sub>1</sub>	3	1		1	0		3
$R_2$	4	3	-1		1		6
R <sub>2</sub> s <sub>2</sub>	1	2			0	1	4

Base	$\mathbf{x}_1$	$x_2$	$s_1$	$R_1$	$R_2$	$s_2$	Sol.
r	0	0	0	-1	-1	0	0
$\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}$	1	0	1/5	3/5	-1/5	0 0 1	3/5
$\chi_2$	0	1	-3/ <sub>5</sub>	-4/5	3/5	0	$6/_{5}$
$s_2$	0	0	1	1	-1	1	1

Solução ótima para o programa auxiliar

Resolvendo pelo método Simplex, chegamos à solução ótima do programa auxiliar:

- Variáveis não básicas:  $s_1 = 0$ ,  $R_1 = 0$  e  $R_2 = 0$ ;
- Solução ótima:  $x_1 = 3/5$ ,  $x_2 = 6/5$ ,  $s_2 = 1$ ;
- Função objetivo: r = 0.



Exemplo – solução do programa auxiliar

Base	$  x_1$	$\chi_2$	$s_1$	$R_1$	$R_2$	$s_2$	Sol.	Base	$  x_1  $	$\chi_2$	$s_1$	$R_1$	$R_2$	$s_2$	Sol.
ŗ	7	4	-1				9	r	0	0	0	-1	-1	0	0
$R_1$	3	1		1	0		3	$\chi_1$	1	0	1/5	3/5	-1/5	0	3/5
$R_2$	4	3	-1		1		6	$\mathbf{x}_2$	0	1	-3/5	-4/5	$3/_{5}$	0	6/5
$R_1$ $R_2$ $s_2$	1	2			0	1	4	$s_2$	0	0	1	1	-1	1	1
								_	1					,	

Solução ótima para o programa auxiliar

Resolvendo pelo método Simplex, chegamos à solução ótima do programa auxiliar:

- Variáveis não básicas:  $s_1 = 0$ ,  $R_1 = 0$  e  $R_2 = 0$ ;
- Solução ótima:  $x_1 = 3/5$ ,  $x_2 = 6/5$ ,  $s_2 = 1$ ;
- Função objetivo: r = 0.

Como a solução ótima tem  ${\bf r}={\bf 0},$  a fase 1 produz uma solução básica viável. Com isso, temos:

- Uma solução básica inicial para resolver o programa original;
- Restrições do programa original ajustadas para que a solução seja viável.



Exemplo – solução do programa auxiliar

minimiza 
$$z = 4x_1 + x_2$$
  
sujeito a  $x_1 + \frac{1}{5} \cdot s_1 = \frac{3}{5}$   
 $x_2 - \frac{3}{5} \cdot s_1 = \frac{6}{5}$   
 $s_1 + s_2 = 1$   
 $x_1, x_2, s_1, s_2 \ge 0$ 

Base	$  x_1$	$x_2$	$s_1$	$R_1$	$R_2$	$s_2 \mid Sol.$
r	0	0	0	-1	-1	0 0
$x_1$	1	0	1/5	3/5	-1/ <sub>5</sub> 3/ <sub>5</sub>	0   3/5 0   6/5
$x_2$	0	1	-3/5	-4/5	3/5	0 6/5
$s_2$	0	0	1	1	-1	1 1

Ajustamos o programa original com os coeficientes da solução ótima do programa auxiliar.

- A função objetivo é a mesma do programa original;
- As variáveis artificiais são eliminadas;
- As restrições são dadas pelas linhas da tabela da solução ótima do programa auxiliar.



Exemplo - solução do programa auxiliar

minimiza 
$$z = 4x_1 + x_2$$
  
sujeito a  $x_1 + \frac{1}{5} \cdot s_1 = \frac{3}{5}$   
 $x_2 - \frac{3}{5} \cdot s_1 = \frac{6}{5}$   
 $s_1 + s_2 = 1$   
 $x_1, x_2, s_1, s_2 \ge 0$ 

Base	$x_1$	$\chi_2$	$s_1$	$s_2$	Sol.
z	-4	-1	0	0	0
$\chi_1$	1	0	1/5	0	3/ <sub>5</sub> 6/ <sub>5</sub>
$\chi_2$	0	1	-3/5	0	6/5
$\mathbf{s}_2$	0	0	1	1	1

A tabela associada ao programa original ajustado (acima) possui somente as variáveis não artificiais.

ightharpoonup Como as variáveis  $x_1$  e  $x_2$  da função objetivo são não nulas, a linha z precisa ser ajustada.

Nova linha z = Linha z atual +  $(4 \times \text{linha } x_1 + 1 \times \text{linha } x_2)$ 



Exemplo – solução do programa auxiliar

minimiza 
$$z = 4x_1 + x_2$$
  
sujeito a  $x_1 + \frac{1}{5} \cdot s_1 = \frac{3}{5}$   
 $x_2 - \frac{3}{5} \cdot s_1 = \frac{6}{5}$   
 $s_1 + s_2 = 1$   
 $x_1, x_2, s_1, s_2 \ge 0$ 

Base	$x_1$	$\mathbf{x}_2$	$s_1$	$s_2$	Sol.
z	0	0	1/5	0	18/5
$\chi_1$	1	0	1/5	0	3/ <sub>5</sub> 6/ <sub>5</sub>
$\chi_2$	0	1	-3/5	0	6/5
$\mathbf{s}_2$	0	0	1	1	1

Com a tabela corrigida, use o método Simplex para encontrar a solução ótima do programa original.

- Solução ótima:  $x_1 = 2/5$ ,  $x_2 = 9/5$  e  $s_1 = 1$  ( $s_2 = 0$ );
- Função objetivo: z = 17/5.

