

Método Simplex en *Optimización de Problemas de Producción*

Equipo Docente:

Fernando Islas - Carlos Testuri

Colaboran:

Héctor Cancela - Antonio Mauttone - Pedro Piñeyro

Depto. Investigación Operativa. Instituto de Computación.
Facultad de Ingeniería. UdelaR

2023

- Fundamentos del método Simplex: formulación, soluciones factibles, básicas y óptimas.
- Interpretación geométrica.
- Algoritmo del método Simplex. multiplicadores Simplex, precios sombra y nociones de dualidad.

- Formulación **estándar** de un problema de programación lineal (PL):

$$\left\{ \begin{array}{ll} \text{mín} & c^T x \\ \text{s.a} & Ax = b \\ & x \geq 0 \end{array} \right.$$

- c y x vectores en \mathbb{R}^n .
- Matriz A en $\mathbb{R}^{m,n}$ de rango m con $m \leq n$.
- Formulaciones con desigualdades \leq, \geq .

- **Soluciones factibles:** los $x \in \mathbb{R}^n$ que cumplen las restricciones definen la *región factible*.
- **Soluciones óptimas:** Aquellas soluciones factibles x^* para las cuales $c^T x^* \leq c^T x$, para cualquier x de la región factible.
- El conjunto de soluciones factibles forman un **politopo convexo** en \mathbb{R}^n (en R^3 es un poliedro y en R^2 es un polígono).

- **Teorema Fundamental de la Programación Lineal**

Si un problema de PL tiene solución óptima finita, entonces existe una solución óptima que está en un vértice del politopo convexo.

- En el caso de que haya más de una solución óptima, entonces hay infinitas soluciones óptimas.

- Los vértices de la región factible se denominan **soluciones básicas factibles** (BFS por sus siglas en inglés), debido a que se pueden obtener a partir de una base de la matriz de restricciones.
- Las BFS son aquellas soluciones factibles x que se pueden representar como un conjunto de columnas linealmente independiente de la matriz A .

- Formulación estándar de un PL para BFS:

$$\left\{ \begin{array}{l} \text{mín } z \\ \text{s.a} \quad Bx_B + Nx_N \quad = b \\ \quad \quad c_B^T x_B + c_N^T x_N - z \quad = 0 \\ \quad \quad x_B \geq 0, x_N = 0 \end{array} \right.$$

- $B \in \mathcal{M}_{m \times m}$ no singular ($\exists B^{-1} : B^{-1}B = I$)
- $N \in \mathcal{M}_{m \times (n-m)}$
- $x_B \in \mathbb{R}^m, x_N \in \mathbb{R}^{n-m}$

- Formulación canónica

$$\left\{ \begin{array}{l} \text{mín } z \\ \text{s.a} \quad Ix_B + B^{-1}Nx_N \\ \quad (c_N^T - c_B^T B^{-1}N)x_N - z \\ \quad x_B \geq 0, x_N = 0 \end{array} \right. \quad \begin{array}{l} = B^{-1}b \\ = -c_B^T B^{-1}b \end{array}$$

- Tableau inicial con variables artificiales:

x_B	x_N	y	LD
B	N	I	b
c_B^T	c_N^T	0	0

- Tableau final con base B óptima:

x_B	x_N	y	LD
I	$B^{-1}N$	B^{-1}	$B^{-1}b$
0	$c_N^T - c_B^T B^{-1}N$	$-c_B^T B^{-1}$	$-c_B^T B^{-1}b$

- **Idea del algoritmo:** comenzando en una BFS, recorrer las BFS adyacentes una a la vez, hasta que se cumpla una de las condiciones de finalización: se encontró una solución óptima o bien el problema es no acotado.
- **Observación 1:** Hay una cantidad finita de soluciones básicas factibles (vértices del politopo convexo que forma la región factible).
- **Observación 2:** El valor de la función objetivo en cada paso es mejor o igual que en el paso anterior.

- Para cada matriz básica \mathbf{B} , la solución básica factible correspondiente esta dada por:

$$x_B = B^{-1}b \geq 0, \quad x_N = 0$$

- Para la solución óptima se cumple que (caso min.):

$$\bar{c}_B^T = 0, \quad \bar{c}_N^T = c_N^T - pN = c_N^T - c_B^T B^{-1}N \geq 0$$

con \bar{c} el vector de **costos reducidos** y p los **multiplicadores del simplex** o **precios sombra**.

- **Entra** a la base alguna variable no básica x_{N_k} para la que se cumple que:

$$\bar{c}_{N_k} < 0$$

- **Sale** la variable básica x_{B_i} para la cual se cumple que:

$$\min_i \left\{ \frac{\bar{b}_i}{\bar{a}_{ik}}, \bar{a}_{ik} > 0 \right\} \text{ con } \bar{A} = B^{-1}N.$$

- En nuevo valor objetivo se reduce en $\bar{c}_{N_k}x_{N_k} < 0$.
- Si no existe un $\bar{a}_{ik} > 0$ el problema es no acotado.

Algoritmo del Método Simplex

- 1 Determinar una BFS inicial (Fase 1)¹
- 2 Si todos los costos reducidos son no negativos: FIN.
- 3 Determinar variable no básica k que entra a la base.
- 4 Si no existe $\bar{a}_{ik} > 0$, entonces el problema es no acotado: FIN.
- 5 Determinar variable básica que sale de la base.
- 6 Actualizar la tabla mediante pivoteo.
- 7 Volver a 2.

¹Considera el problema auxiliar de minimizar la suma de las variables artificiales. Si el valor óptimo es 0, se pasa a fase 2. En caso contrario, el problema no tiene solución factible.

- Empíricamente el algoritmo termina en promedio en una cantidad de pasos (pivoteos) que está entre m y $3m$ iteraciones, con m la cantidad de restricciones.
- El orden del algoritmo en el peor caso es no polinomial.
- Existen implementaciones más eficientes computacionalmente, como por ejemplo la de Simplex Revisado.

- Para todo problema PL P se puede definir otro problema de PL D que se llama **problema Dual**. El original se denomina **Primal**.
- **Teorema:** Si P tiene solución óptima, entonces D tiene solución óptima y el valor óptimo de ambos coincide.
- El tableau final del Método Simplex aplicado al problema primal P nos da también la solución del problema dual D .

- Primal:

$$(P) \begin{cases} \text{mín } c^T x \\ Ax = b \\ x \geq 0 \end{cases}$$

- Dual:

$$(D) \begin{cases} \text{máx } \lambda^T b \\ \lambda^T A \leq c^T \\ \lambda \in \mathbb{R}^n \end{cases}$$

- $\lambda^T = c_B^T B^{-1}$ es solución óptima del problema D , con \mathbf{B} la matriz básica óptima del problema P .

$$\lambda^T A = [\lambda^T B, \lambda^T N] = [c_B^T, c_B^T B^{-1} N] \leq [c_B^T, c_N^T] = c^T$$

$$\lambda^T b = c_B^T B^{-1} b = c_B^T x_B$$

- $p = c_B^T B^{-1}$ son los Multiplicadores Simplex que aparecen en la última fila del tableau final del algoritmo del Método Simplex.

Método Simplex: Ejemplo

- Una empresa produce 3 tipos de productos x , y , z para los cuales necesita 2 tipos de recursos b_1 y b_2 de acuerdo a la siguiente tabla:

	x	y	z	Máx.
b_1	1/2	2	1	24
b_2	1	2	4	60
Precio	6	14	13	

- La empresa desea maximizar la venta de los productos cumpliendo con las restricciones de los recursos con los que dispone.

Método Simplex: Ejemplo

$$(P) \left\{ \begin{array}{ll} \text{máx} & 6x + 14y + 13z \\ \text{sujeto a:} & \\ & \frac{1}{2}x + 2y + z \leq 24 \\ & x + 2y + 4z \leq 60 \\ & x, y, z \geq 0 \end{array} \right.$$

Método Simplex: Ejemplo

$$(P') \left\{ \begin{array}{l} \text{mín} \quad -6x - 14y - 13z \\ \text{sujeto a:} \\ \frac{1}{2}x + 2y + z + s_1 = 24 \\ x + 2y + 4z + s_2 = 60 \\ x, y, z, s_1, s_2 \geq 0 \end{array} \right.$$

Método Simplex: Ejemplo

- Tableau #1

x	y	z	s_1	s_2	LD	
1/2	2	1	1	0	24	
1	2	4	0	1	60	
-6	-14	-13	0	0	0	F II
-3/2	-4	-5	0	0	-84	F I

↑
entra

sale
↓

Método Simplex: Ejemplo

- Tableau #2

sale
↓

x	y	z	s_1	s_2	LD	
1/4	3/2	0	1	-1/4	9	
1/4	1/2	1	0	1/4	15	
-11/4	-15/2	0	0	13/4	195	F II
-1/4	-3/2	0	0	5/4	-9	F I

↑
entra

Método Simplex: Ejemplo

- Tableau #3

sale
↓

x	y	z	s_1	s_2	LD	
$\frac{1}{6}$	1	0	$\frac{2}{3}$	$-\frac{1}{6}$	6	
$\frac{1}{6}$	0	1	$-\frac{1}{3}$	$\frac{1}{3}$	12	
$-\frac{3}{2}$	0	0	5	2	240	F II
0	0	0	1	1	0	F I

↑
entra

- Tableau #4

x	y	z	s_1	s_2	LD
1	6	0	4	-1	36
0	-1	1	-1	1/2	6
0	9	0	11	1/2	294

- Todos los costos reducidos son no negativos: FIN

Método Simplex: Ejemplo

$$(D) \left\{ \begin{array}{ll} \text{máx} & 24\lambda_1 + 60\lambda_2 \\ \text{sujeto a:} & \\ & \frac{1}{2}\lambda_1 + \lambda_2 \leq -6 \\ & 2\lambda_1 + 2\lambda_2 \leq -14 \\ & \lambda_1 + 4\lambda_2 \leq -13 \\ & \lambda_1, \lambda_2 \in \mathbb{R} \end{array} \right.$$

$$B = \begin{pmatrix} 1/2 & 1 \\ 1 & 4 \end{pmatrix} \quad B^{-1} = \begin{pmatrix} 4 & -1 \\ -1 & 1/2 \end{pmatrix}$$

$$c_B^T = (-6 \quad -13)$$

$$p = c_B^T B^{-1} = (-11 \quad -1/2) = \lambda^T$$

Método Simplex: Ejemplo

- Los Multiplicadores Simplex se pueden interpretar como el valor asignado a los recursos. Por eso se denominan también **precios sombra**.
- El precio sombra es el precio máximo que la empresa debería pagar por su correspondiente recursos.
- Por cada nueva unidad de recurso, el valor óptimo mejora según los **costos marginales** de cada nueva unidad.
- En el ejemplo anterior, el costo marginal del recurso b_1 es de 11 unidades y el del recurso b_2 es de $1/2$ unidades.

- “Linear Programming and Extensions”, G.B. Dantzig, Princeton University Press, 1963.
- “Programación Lineal y No Lineal”, David G. Luenberger, Addison-Wesley Ed., 2da edición.
- “Linear Programming”, Katta G. Murty, Wiley Ed., 1era edición.
- “Applied Mathematical Programming”, Bradley, Hax and Magnati, Addison-Wesley Ed., disponible en <http://web.mit.edu/15.053/www/>