

1 O que sabemos fazer

O **algoritmo** Simplex requer uma solução básica factível para que possa ser iniciado. Quando temos um modelo somente com restrições do tipo \leq , sempre é possível criar uma SBF no início.

Considere o seguinte modelo de PL:

$$\begin{aligned}\max z &= 5x_1 + 2x_2 \\ 10x_1 + 12x_2 &\leq 60 \\ 2x_1 + x_2 &\leq 6 \\ x_1, x_2 &\geq 0\end{aligned}$$

Na forma padrão, temos (min z e inserindo variáveis de folga).

$$\begin{aligned}\min z &= -5x_1 - 2x_2 \\ 10x_1 + 12x_2 + x_3 &= 60 \\ 2x_1 + x_2 + x_4 &= 6\end{aligned}$$

Colocando os dados em forma tabular:

| | x_1 | x_2 | x_3 | x_4 | $-z$ |
|-------|-------|-------|-------|-------|------|
| VB | -5 | -2 | 0 | 0 | 0 |
| x_3 | 10 | 12 | 1 | 0 | 60 |
| x_4 | 2 | 1 | 0 | 1 | 6 |

Como temos 2 restrições, a presença de uma matriz identidade ($\mathbf{I}_{2 \times 2}$) já fornece uma solução básica factível (lembre-se de que os coef. da função objetivo também devem ser zerados nas colunas das variáveis básicas).

| | x_1 | x_2 | x_3 | x_4 | $-z$ |
|-------|-------|-------|-------|-------|------|
| VB | -5 | -2 | 0 | 0 | 0 |
| x_3 | 10 | 12 | 1 | 0 | 60 |
| x_4 | 2 | 1 | 0 | 1 | 6 |

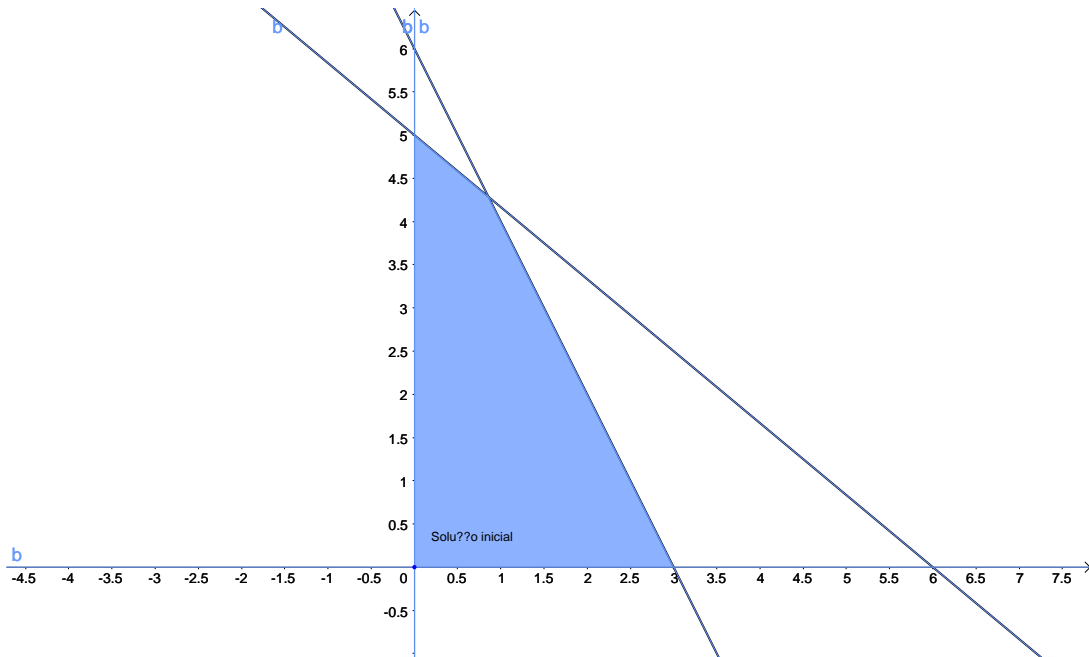
Temos a solução $x_B^T = (x_3, x_4) = (60, 6)$ e $x_N^T = (x_1, x_2) = (0, 0)$

De forma que o sistema é **canônico**, e equivalente ao mostrado abaixo, em que a solução é trivial.

| | x_1 | x_2 | x_3 | x_4 | $-z$ |
|-------|-------|-------|-------|-------|------|
| VB | -5 | -2 | 0 | 0 | 0 |
| x_3 | 10 | 12 | 1 | 0 | 60 |
| x_4 | 2 | 1 | 0 | 1 | 6 |

| | x_3 | x_4 | $-z$ |
|-------|-------|-------|------|
| VB | 0 | 0 | 0 |
| x_3 | 1 | 0 | 60 |
| x_4 | 0 | 1 | 6 |

Podemos ver graficamente que a solução básica $x_B^T = (x_3, x_4) = (60, 6)$ e $x_N^T = (x_1, x_2) = (0, 0)$ é factível.



Mas o que acontece quando temos restrições do tipo " \geq " ou " $=$ " no modelo? Considere o modelo abaixo.

$$\begin{aligned} \max z &= x_1 + x_2 \\ 4x_1 + 2x_2 &\geq 20 \\ x_1 &\leq 9 \\ x_2 &\leq 11 \\ x_1, x_2 &\geq 0 \end{aligned}$$

2 O que não sabemos fazer

Na forma padrão, temos:

$$\begin{aligned} \min z &= -x_1 + -x_2 \\ 4x_1 + 2x_2 - x_3 &= 20 \\ x_1 + x_4 &= 9 \\ x_2 + x_5 &= 11 \end{aligned} \tag{1}$$

Na forma tabular:

| | x_1 | x_2 | x_3 | x_4 | x_5 | $-z$ |
|-------|-------|-------|-------|-------|-------|------|
| VB | -1 | -1 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| ??? | 4 | 2 | -1 | 0 | 0 | 20 |
| x_4 | 1 | 0 | 0 | 1 | 0 | 9 |
| x_5 | 0 | 1 | 0 | 0 | 1 | 11 |

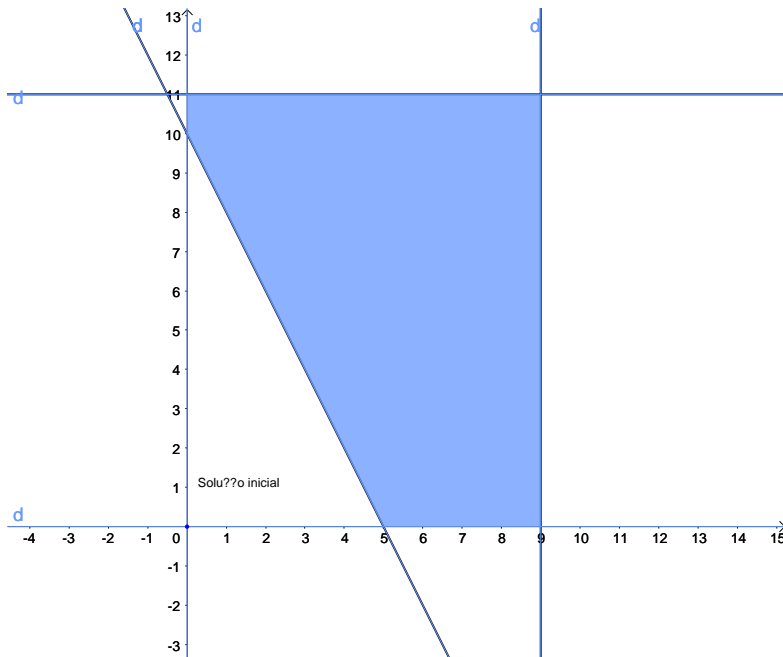
Note que com esse modelo, a sol. básica formada pelas variáveis de folgas/excessos **não é factível**, devido a negatividade de x_3 na linha 2.

| | x_1 | x_2 | x_3 | x_4 | x_5 | $-z$ |
|-------|-------|-------|-------|-------|-------|------|
| VB | -1 | -1 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| ??? | 4 | 2 | -1 | 0 | 0 | 20 |
| x_4 | 1 | 0 | 0 | 1 | 0 | 9 |
| x_5 | 0 | 1 | 0 | 0 | 1 | 11 |

Essa solução implicaria $x_B^T = (x_3, x_4, x_5) = (-20, 9, 11)$, com $x_3 < 0 \rightarrow$ **infactível**

Podemos ver graficamente que a solução básica $x_B^T = (x_3, x_4, x_5)$ e $x_N^T = (x_1, x_2) = (0, 0)$ não está na região factível.

| | x_1 | x_2 | x_3 | x_4 | x_5 | $-z$ |
|-------|-------|-------|-------|-------|-------|------|
| VB | -1 | -1 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| ??? | 4 | 2 | -1 | 0 | 0 | 20 |
| x_4 | 1 | 0 | 0 | 1 | 0 | 9 |
| x_5 | 0 | 1 | 0 | 0 | 1 | 11 |



3 A solu??o

?? por esse motivo que o **m??todo** Simplex ?? composto por duas fases, chamadas **Fase I** e **Fase II**. Em ambas as fases o **algoritmo** Simplex ?? usado.

1. M??todo Simplex:

- (a) **FASE I:** Verifica se o problema tem uma SBF inicial. Se n??o, tenta encontrar uma (pelo algoritmo Simplex e um modelo alterado).
- (b) **FASE II:** Com uma SBF, inicia o algoritmo Simplex no modelo original.

- Existem 2 formas de operarmos a Fase I do m??todo Simplex, a fim de encontrarmos uma SBF. O chamado **m??todo do big-M** e o **m??todo das vari??veis artificiais**.
- Como seguimos o material do criador do Simplex (George B. Dantzig), usaremos a sua sugest??o: **m??todo das vari??veis artificiais**. Por??m ambos s??o equivalentes.

Este m??todo insere novas vari??veis no modelo para artificialmente gerar uma matriz identidade nos coeficientes da matriz. Como elas n??o fazem parte do sistema, uma nova fun??o objetivo ?? inserida, que deve minimizar a soma destas vari??veis, levando o simplex a remov??-las da base.

Quando (se) isso ocorre, uma SBF é encontrada e as variáveis artificiais podem ser retiradas do sistema.

O **método das variáveis artificiais** consiste dos seguintes passos (considerando o modelo já na forma padrão):

1. Torne todo b não negativo.
2. Adicione variáveis artificiais: para cada restrição adicione uma nova variável artificial positiva.

$$x_a = (\bar{x}_{n+1}, \bar{x}_{n+2}, \dots, \bar{x}_{n+m})$$

3. Substitua a função objetivo original z pela minimização de w , que é a soma das variáveis artificiais adicionadas:

$$\min w = \sum_{j=n+1}^{n+m} \bar{x}_j$$

4. Faça as v. art. básicas (elimine os coef. das mesmas na f.o para deixar o sistema na forma canônica).
5. Aplique o método Simplex na tabela atual.

Ao fim da otimização do novo sistema, faça:

1. Se $\min w > 0$ no fim da Fase I PARE: o problema original é infactível.
2. Preparação para a Fase II:
 - (a) Se alguma variável não-básica não-artificial tem coef. > 0 na função objetivo w , elimine-as da tabela.
 - (b) Elimine da tabela **todas as variáveis artificiais não básicas**.
 - (c) Elimine a fo w e reinsira a função original z , realizando as operações para manter o sistema na forma canônica (deixando 0 todos os coef. da linha de z referentes as variáveis atualmente na base).
3. Aplique o Simplex Fase II utilizando a base atual.

Vamos executar o método das variáveis artificiais no problema anterior.

O modelo na forma padrão não possui nenhum $b < 0$

$$\begin{array}{rcl} \min z = -x_1 + -x_2 & & \\ 4x_1 + 2x_2 - x_3 & & = 20 \\ x_1 & + x_4 & = 9 \\ & x_2 & + x_5 = 11 \end{array}$$

Adicionamos a cada restrição uma variável artificial.

$$\begin{array}{rcl} \min z = -x_1 + -x_2 & & \\ 4x_1 + 2x_2 - x_3 & + \bar{x}_6 & = 20 \\ x_1 & + x_4 & + \bar{x}_7 = 9 \\ & x_2 & + x_5 & + \bar{x}_8 = 11 \end{array}$$

Adicionando a nova função objetivo w :

$$\begin{aligned} \min w = & & & + \bar{x}_6 + \bar{x}_7 + \bar{x}_8 \\ 4x_1 + 2x_2 - x_3 & & + \bar{x}_6 & = 20 \\ x_1 & + x_4 & + \bar{x}_7 & = 9 \\ & x_2 & + x_5 & + \bar{x}_8 = 11 \end{aligned}$$

Atualizando a tabela Simplex:

| | x_1 | x_2 | x_3 | x_4 | x_5 | \bar{x}_6 | \bar{x}_7 | \bar{x}_8 | -w |
|----|-------|-------|-------|-------|-------|-------------|-------------|-------------|----|
| VB | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 1 | 1 | 1 | 0 |
| | 4 | 2 | -1 | 0 | 0 | 1 | 0 | 0 | 20 |
| | 1 | 0 | 0 | 1 | 0 | 0 | 1 | 0 | 9 |
| | 0 | 1 | 0 | 0 | 1 | 0 | 0 | 1 | 11 |

Para deixar na forma canônica em relação às variáveis artificiais $x_B^T = (\bar{x}_6, \bar{x}_7, \bar{x}_8)$ é necessário zerar os coeficientes delas na função objetivo (marcados com ①):

| | x_1 | x_2 | x_3 | x_4 | x_5 | \bar{x}_6 | \bar{x}_7 | \bar{x}_8 | -w |
|----|-------|-------|-------|-------|-------|-------------|-------------|-------------|----|
| VB | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | ① | ① | ① | 0 |
| | 4 | 2 | -1 | 0 | 0 | 1 | 0 | 0 | 20 |
| | 1 | 0 | 0 | 1 | 0 | 0 | 1 | 0 | 9 |
| | 0 | 1 | 0 | 0 | 1 | 0 | 0 | 1 | 11 |

Após as atualizações temos a tabela:

| | x_1 | x_2 | x_3 | x_4 | x_5 | \bar{x}_6 | \bar{x}_7 | \bar{x}_8 | -w |
|-------------|-------|-------|-------|-------|-------|-------------|-------------|-------------|-----|
| VB | -5 | -3 | 1 | -1 | -1 | 0 | 0 | 0 | -40 |
| \bar{x}_6 | 4 | 2 | -1 | 0 | 0 | 1 | 0 | 0 | 20 |
| \bar{x}_7 | 1 | 0 | 0 | 1 | 0 | 0 | 1 | 0 | 9 |
| \bar{x}_8 | 0 | 1 | 0 | 0 | 1 | 0 | 0 | 1 | 11 |

Com variáveis básicas $x_B^T = (\bar{x}_6, \bar{x}_7, \bar{x}_8) = (20, 9, 11)$ e não básicas $x_N^T = (x_1, x_2, x_3, x_4, x_5) = (0, 0, 0, 0, 0)$. De forma que podemos começar a aplicar o método Simplex.

| | x_1 | x_2 | x_3 | x_4 | x_5 | \bar{x}_6 | \bar{x}_7 | \bar{x}_8 | -w |
|-------------|-------|-------|-------|-------|-------|-------------|-------------|-------------|-----|
| VB | -5 | -3 | 1 | -1 | -1 | 0 | 0 | 0 | -40 |
| \bar{x}_6 | ④ | 2 | -1 | 0 | 0 | 1 | 0 | 0 | 20 |
| \bar{x}_7 | 1 | 0 | 0 | 1 | 0 | 0 | 1 | 0 | 9 |
| \bar{x}_8 | 0 | 1 | 0 | 0 | 1 | 0 | 0 | 1 | 11 |

Temos o elemento pivo $a_{2,1} = \textcircled{4}$. Realizando o pivoteamento da tabela:

1. $L_2 \leftarrow L_2/4$
2. $L_1 \leftarrow L_1 + 5L_2$
3. $L_3 \leftarrow L_3 - L_2$

| | x_1 | x_2 | x_3 | x_4 | x_5 | \bar{x}_6 | \bar{x}_7 | \bar{x}_8 | -w |
|-------------|-------|-------|-------|-------|-------|-------------|-------------|-------------|-----|
| VB | 0 | -1/2 | -1/4 | -1 | -1 | 5/4 | 0 | 0 | -15 |
| x_1 | 1 | 1/2 | -1/4 | 0 | 0 | 1/4 | 0 | 0 | 5 |
| \bar{x}_7 | 0 | -1/2 | 1/4 | 1 | 0 | -1/4 | 1 | 0 | 4 |
| \bar{x}_8 | 0 | 1 | 0 | 0 | 1 | 0 | 0 | 1 | 11 |

Temos a tabela atualizada com variáveis básicas $x_B^T = (x_1, \bar{x}_7, \bar{x}_8) = (5, 4, 11)$ e não básicas $x_N^T = (\bar{x}_6, x_2, x_3, x_4, x_5) = (0, 0, 0, 0, 0)$.

OBS: Note que já conseguimos remover uma variável artificial da base (removemos \bar{x}_6 e inserimos x_1).

| | x_1 | x_2 | x_3 | x_4 | x_5 | \bar{x}_6 | \bar{x}_7 | \bar{x}_8 | -w |
|-------------|-------|-------|-------|-------|-------|-------------|-------------|-------------|-----|
| VB | 0 | -1/2 | -1/4 | -1 | -1 | 5/4 | 0 | 0 | -15 |
| x_1 | 1 | 1/2 | -1/4 | 0 | 0 | 1/4 | 0 | 0 | 5 |
| \bar{x}_7 | 0 | -1/2 | 1/4 | 1 | 0 | -1/4 | 1 | 0 | 4 |
| \bar{x}_8 | 0 | 1 | 0 | 0 | 1 | 0 | 0 | 1 | 11 |

Selecionando $\min \{-\frac{1}{2}, -\frac{1}{4}, -1, -1\} = -1$ com x_4 entrando na base. **OBS:** Aqui seria possível escolher outra variável para entrar na base (x_5). Teria alguma diferença?

Selecionando $\min \{-\frac{1}{2}, -\frac{1}{4}, -1, -1\} = -1$ com x_4 entrando na base. O nosso objetivo é **remover as variáveis artificiais da base**. Selecionando tanto x_4 quanto x_5 para entrar, forçaria uma artificial a sair (\bar{x}_7 ou \bar{x}_8), de forma que podemos escolher arbitrariamente.

| | x_1 | x_2 | x_3 | x_4 | x_5 | \bar{x}_6 | \bar{x}_7 | \bar{x}_8 | -w |
|-------------|-------|-------|-------|-------------------|-------|-------------|-------------|-------------|-----|
| VB | 0 | -1/2 | -1/4 | -1 | -1 | 5/4 | 0 | 0 | -15 |
| x_1 | 1 | 1/2 | -1/4 | 0 | 0 | 1/4 | 0 | 0 | 5 |
| \bar{x}_7 | 0 | -1/2 | 1/4 | $\textcircled{1}$ | 0 | -1/4 | 1 | 0 | 4 |
| \bar{x}_8 | 0 | 1 | 0 | 0 | 1 | 0 | 0 | 1 | 11 |

Selecionando $\min \{\frac{4}{1}\} = 4$ com \bar{x}_7 saindo da base.

Temos o elemento pivo $a_{3,4} = \textcircled{1}$. Pivoteamento da tabela:

1. $L_1 \leftarrow L_1 + L_3$

Temos a tabela atualizada com a nova base $x_B^T = (x_1, x_4, \bar{x}_8) = (5, 4, 11)$ e não básicas $x_N^T = (\bar{x}_6, x_2, x_3, \bar{x}_7, x_5) = (0, 0, 0, 0, 0)$.

| | x_1 | x_2 | x_3 | x_4 | x_5 | \bar{x}_6 | \bar{x}_7 | \bar{x}_8 | -w |
|-------------|-------|-------|-------|-------|-------|-------------|-------------|-------------|-----|
| VB | 0 | -1 | 0 | 0 | -1 | 1 | 1 | 0 | -11 |
| x_1 | 1 | 1/2 | -1/4 | 0 | 0 | 1/4 | 0 | 0 | 5 |
| x_4 | 0 | -1/2 | 1/4 | 1 | 0 | -1/4 | 1 | 0 | 4 |
| \bar{x}_8 | 0 | 1 | 0 | 0 | 1 | 0 | 0 | 1 | 11 |

OBS: Note que já conseguimos remover duas variáveis artificiais da base (agora inserimos x_4).

| | x_1 | x_2 | x_3 | x_4 | x_5 | \bar{x}_6 | \bar{x}_7 | \bar{x}_8 | -w |
|-------------|-------|-------|-------|-------|-------|-------------|-------------|-------------|-----|
| VB | 0 | -1 | 0 | 0 | -1 | 1 | 1 | 0 | -11 |
| x_1 | 1 | 1/2 | -1/4 | 0 | 0 | 1/4 | 0 | 0 | 5 |
| x_4 | 0 | -1/2 | 1/4 | 1 | 0 | -1/4 | 1 | 0 | 4 |
| \bar{x}_8 | 0 | 1 | 0 | 0 | 1 | 0 | 0 | 1 | 11 |

OBS: Novamente, aqui seria possível escolher entre x_2 e x_5 . Teria alguma diferença? Nesse caso sim! Se escolhermos x_2 , a variável que sairia da base é x_1 (uma não artificial). Já escolhendo x_5 quem sai é \bar{x}_8 (uma artificial), de forma que devemos dar preferência a escolha de x_5 .

| | x_1 | x_2 | x_3 | x_4 | x_5 | \bar{x}_6 | \bar{x}_7 | \bar{x}_8 | -w |
|-------------|-------|-------|-------|-------|-------|-------------|-------------|-------------|-----|
| VB | 0 | -1 | 0 | 0 | -1 | 1 | 1 | 0 | -11 |
| x_1 | 1 | 1/2 | -1/4 | 0 | 0 | 1/4 | 0 | 0 | 5 |
| x_4 | 0 | -1/2 | 1/4 | 1 | 0 | -1/4 | 1 | 0 | 4 |
| \bar{x}_8 | 0 | 1 | 0 | 0 | 1 | 0 | 0 | 1 | 11 |

Selecionando $\min \{ \frac{1}{1} \} = 1$ com \bar{x}_8 saindo da base.

| | x_1 | x_2 | x_3 | x_4 | x_5 | \bar{x}_6 | \bar{x}_7 | \bar{x}_8 | -w |
|-------------|-------|-------|-------|-------|-------|-------------|-------------|-------------|-----|
| VB | 0 | -1 | 0 | 0 | -1 | 1 | 1 | 0 | -11 |
| x_1 | 1 | 1/2 | -1/4 | 0 | 0 | 1/4 | 0 | 0 | 5 |
| x_4 | 0 | -1/2 | 1/4 | 1 | 0 | -1/4 | 1 | 0 | 4 |
| \bar{x}_8 | 0 | 1 | 0 | 0 | 1 | 0 | 0 | 1 | 11 |

Temos o elemento pivô $a_{4,5} = 1$. Pivoteamento da tabela:

1. $L_1 \leftarrow L_1 + L_4$

A tabela atualizada fica:

Com isso chegamos ao fim da otimização na Fase I. Agora verificamos se podemos continuar (se o problema original é factível), adaptando a tabela novamente (removendo colunas extras e trocando a função objetivo).

- Vemos que o valor $w = 0$, ou seja, o problema original é factível.
- Das variáveis não-artificiais, não básicas (x_2, x_3), nenhuma tem valor > 0 , portanto não eliminamos nenhuma.

| | x_1 | x_2 | x_3 | x_4 | x_5 | \bar{x}_6 | \bar{x}_7 | \bar{x}_8 | -w |
|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------------|-------------|-------------|----|
| VB | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 1 | 1 | 1 | 0 |
| x_1 | 1 | 1/2 | -1/4 | 0 | 0 | 1/4 | 0 | 0 | 5 |
| x_4 | 0 | -1/2 | 1/4 | 1 | 0 | -1/4 | 1 | 0 | 4 |
| x_5 | 0 | 1 | 0 | 0 | 1 | 0 | 0 | 1 | 11 |

- Todas as variáveis artificiais são não básicas, de forma que podemos remover todas essas colunas da tabela:

| | x_1 | x_2 | x_3 | x_4 | x_5 | \bar{x}_6 | \bar{x}_7 | \bar{x}_8 | -w |
|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------------|-------------|-------------|----|
| VB | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 1 | 1 | 1 | 0 |
| x_1 | 1 | 1/2 | -1/4 | 0 | 0 | 1/4 | 0 | 0 | 5 |
| x_4 | 0 | -1/2 | 1/4 | 1 | 0 | -1/4 | 1 | 0 | 4 |
| x_5 | 0 | 1 | 0 | 0 | 1 | 0 | 0 | 1 | 11 |

- Ficamos com:

| | x_1 | x_2 | x_3 | x_4 | x_5 | -w |
|-------|-------|-------|-------|-------|-------|----|
| VB | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| x_1 | 1 | 1/2 | -1/4 | 0 | 0 | 5 |
| x_4 | 0 | -1/2 | 1/4 | 1 | 0 | 4 |
| x_5 | 0 | 1 | 0 | 0 | 1 | 11 |

- Ao substituírmos novamente a função objetivo original ($\min z = -x_1 - x_2$), nota-se que o sistema não se mantém na forma canônica em relação às variáveis básicas.

| | x_1 | x_2 | x_3 | x_4 | x_5 | -z |
|-------|-------|-------|-------|-------|-------|----|
| VB | -1 | -1 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| x_1 | 1 | 1/2 | -1/4 | 0 | 0 | 5 |
| x_4 | 0 | -1/2 | 1/4 | 1 | 0 | 4 |
| x_5 | 0 | 1 | 0 | 0 | 1 | 11 |

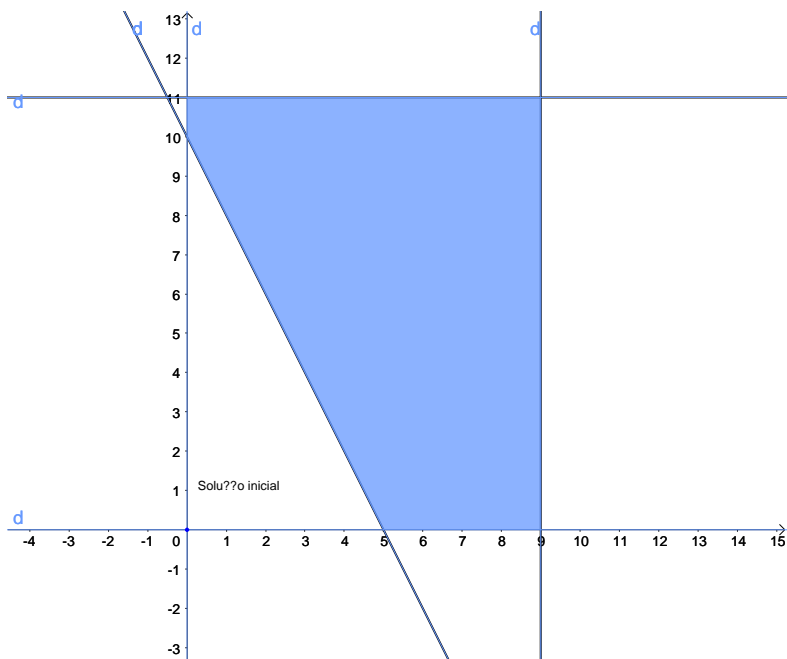
1. $L_1 \leftarrow L_1 + L_2$

A nova tabela atualizada fica:

| | x_1 | x_2 | x_3 | x_4 | x_5 | -z |
|-------|-------|-------|-------|-------|-------|----|
| VB | 0 | -1/2 | -1/4 | 0 | 0 | 5 |
| x_1 | 1 | 1/2 | -1/4 | 0 | 0 | 5 |
| x_4 | 0 | -1/2 | 1/4 | 1 | 0 | 4 |
| x_5 | 0 | 1 | 0 | 0 | 1 | 11 |

OBS: Note que conseguimos uma solução básica factível (**SBF**) somente com as variáveis originais.

Podemos verificar isso graficamente, com $x_B^T = (x_1, x_4, x_5) = (5, 4, 11)$



Aplicando o simplex:

| | x_1 | x_2 | x_3 | x_4 | x_5 | $-z$ |
|-------|-------|-------|-------|-------|-------|------|
| VB | 0 | -1/2 | -1/4 | 0 | 0 | 5 |
| x_1 | 1 | 1/2 | -1/4 | 0 | 0 | 5 |
| x_4 | 0 | -1/2 | 1/4 | 1 | 0 | 4 |
| x_5 | 0 | 1 | 0 | 0 | 1 | 11 |

1. $L_1 \leftarrow L_1 + L_2$
2. $L_3 \leftarrow L_3 + L_2$
3. $L_2 \leftarrow 2L_2$
4. $L_4 \leftarrow L_4 - L_2$

| | x_1 | x_2 | x_3 | x_4 | x_5 | $-z$ |
|-------|-------|-------|-------|-------|-------|------|
| VB | 1 | 0 | -1/2 | 0 | 0 | 10 |
| x_2 | 2 | 1 | -1/2 | 0 | 0 | 10 |
| x_4 | 1 | 0 | 0 | 1 | 0 | 9 |
| x_5 | -2 | 0 | 1/2 | 0 | 1 | 1 |

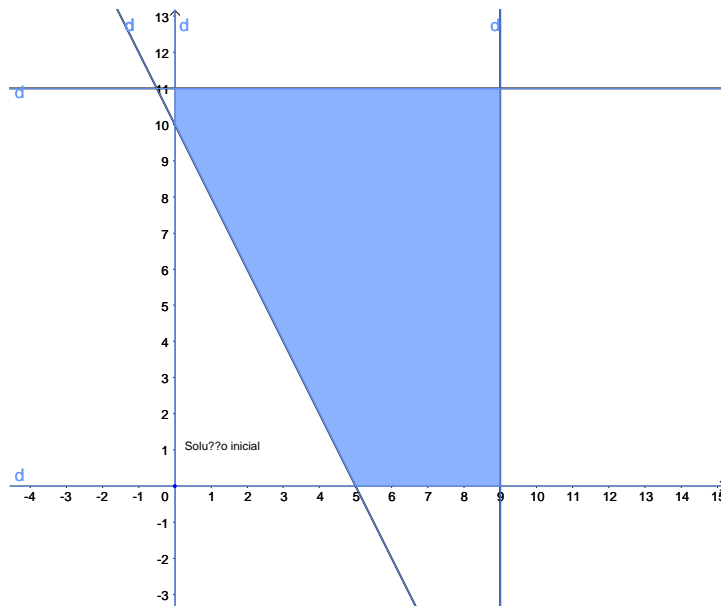
1. $L_1 \leftarrow L_1 + L_4$
2. $L_2 \leftarrow L_2 + L_4$
3. $L_4 \leftarrow 2L_4$

| | x_1 | x_2 | x_3 | x_4 | x_5 | $-z$ |
|-------|-------|-------|-------|-------|-------|------|
| VB | -1 | 0 | 0 | 0 | 1 | 11 |
| x_2 | 0 | 1 | 0 | 0 | 1 | 11 |
| x_4 | 1 | 0 | 0 | 1 | 0 | 9 |
| x_3 | -4 | 0 | 1 | 0 | 2 | 2 |

1. $L_1 \leftarrow L_1 + L_3$
2. $L_4 \leftarrow L_4 + 3L_2$

Solução ótima com $x_B^T = (x_2, x_1, x_3) = (11, 9, 38)$ e $x_N^T = (x_4, x_5) = (0, 0)$.
 Podemos verificar isso graficamente, com $x_B^T = (x_2, x_1, x_3) = (11, 9, 38)$ e $x_N^T = (x_4, x_5) = (0, 0)$.

| | x_1 | x_2 | x_3 | x_4 | x_5 | $-z$ |
|-------|-------|-------|-------|-------|-------|------|
| VB | 0 | 0 | 0 | 1 | 1 | 20 |
| x_2 | 0 | 1 | 0 | 0 | 1 | 11 |
| x_1 | 1 | 0 | 0 | 1 | 0 | 9 |
| x_3 | 0 | 0 | 1 | 4 | 2 | 38 |



4 Conclusões

1. Quando temos um modelo com restrições do tipo \geq ou $=$ não conseguimos uma solução básica factível (SBF) de forma automática (não existe uma submatriz identidade em **A**).
2. Nesses casos precisamos de um método para primeiro encontrar uma SBF, e somente em seguida aplicar o algoritmo Simplex no modelo original.
3. Essa busca por uma SBF é chamada **Fase I** do **Método Simplex**. Existem duas técnicas para aplicar a Fase I: método do Big-M e **método das variáveis artificiais** (o que usamos).
4. Após o fim da Fase 1 existem duas possibilidades:
 - (a) $w > 0 \rightarrow$ problema original **infactível**.
 - (b) $w = 0 \rightarrow$ problema original **factível**, base atual é factível para o problema original.