



INSTITUTO
SUPERIOR
TÉCNICO

PROGRAMAÇÃO NÃO LINEAR

Ricardo Bento Afonso N°51571

Rubén Ruiz Holgado N°64643



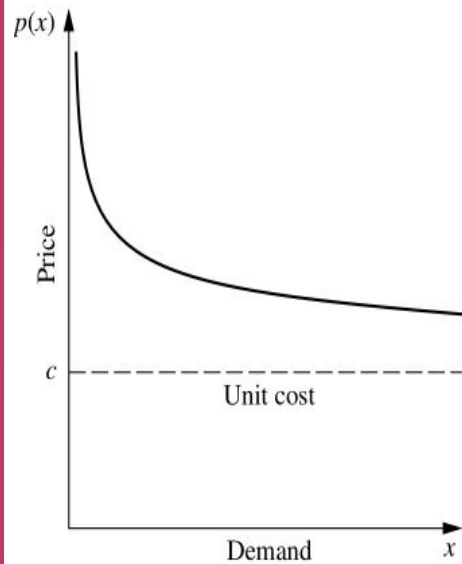
PROGRAMAÇÃO NÃO LINEAR

- Programação não linear para que serve?
- A programação linear tem a função objectivo e os constrangimentos lineares.
- O que nem sempre acontece na realidade, o que nos leva a recorrer à programação não linear, para problemas em que as variáveis ou a função de custo não variam linearmente.
- A formulação dos problemas de programação não linear:
Achar $\mathbf{x} = (x_1, x_2, \dots, x_n)$ para
Maximizar $f(\mathbf{x})$
Sujeito a
 $g_i(\mathbf{x}) \leq b_i$, para $i = 1, 2, \dots, m$
e $\mathbf{x} \geq 0$

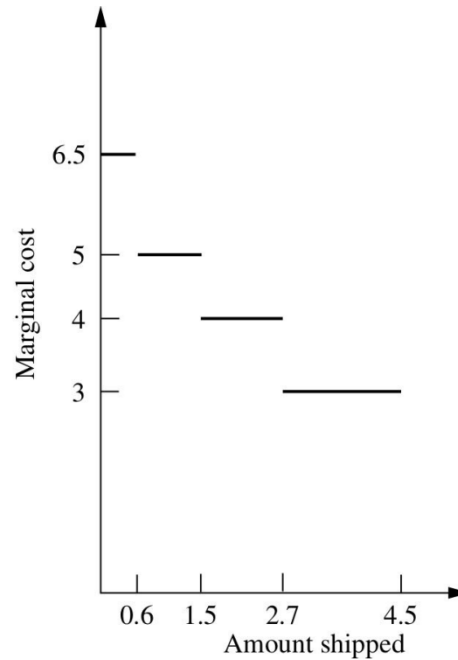
PROGRAMAÇÃO NÃO LINEAR

Exemplos:

Lei da oferta e da procura



Custo Marginal



Custo de envio

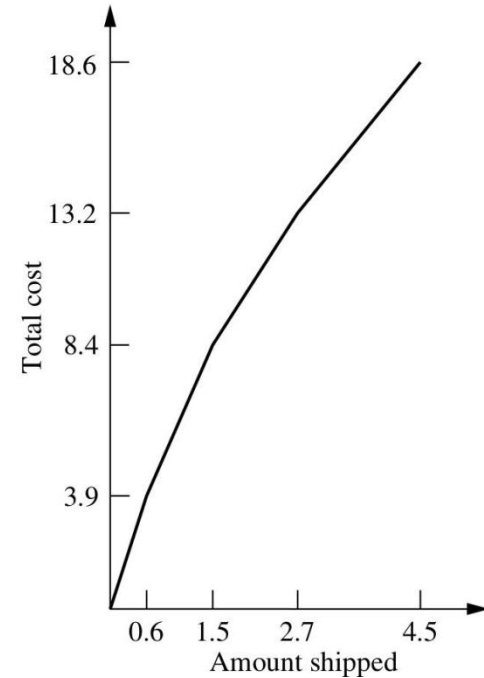


ILUSTRAÇÃO GRÁFICA

Exemplo: Problema da Wyndor Glass Co. com um
constrangimento não linear

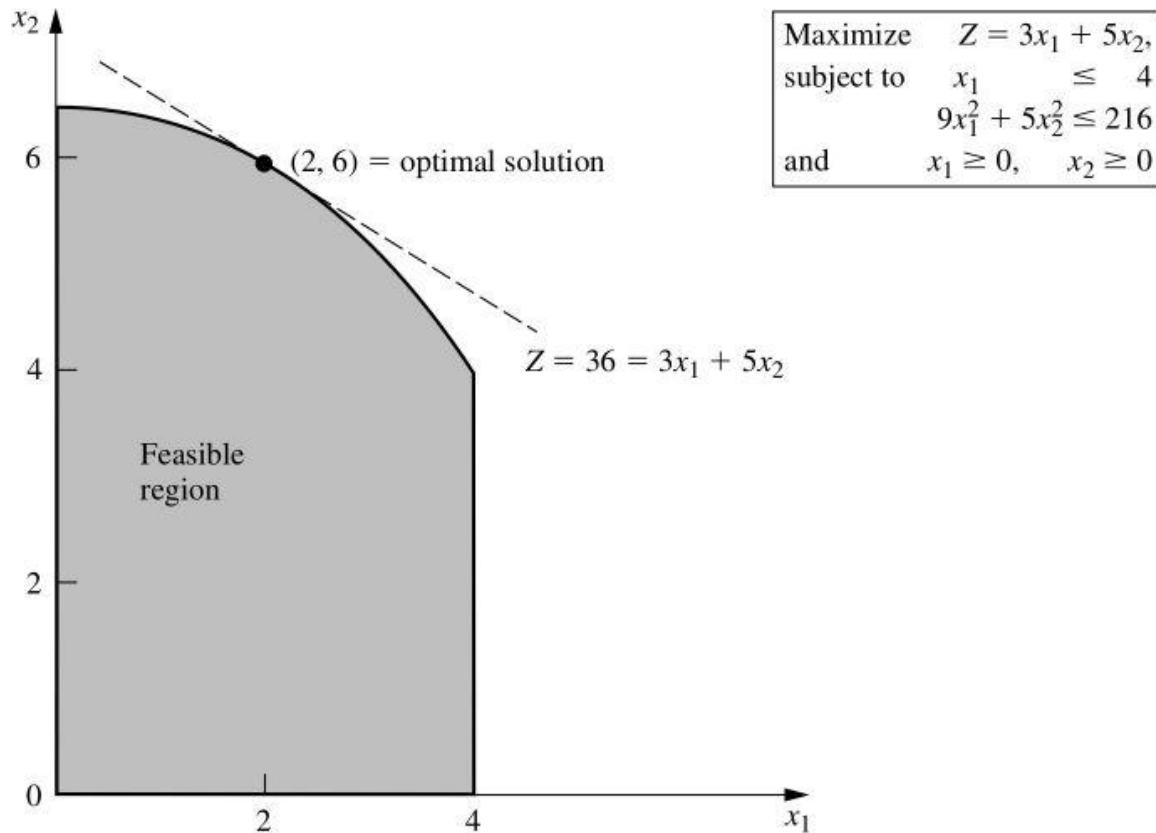


ILUSTRAÇÃO GRÁFICA

Exemplo: Problema da Wyndor Glass Co. com uma função de custo não linear

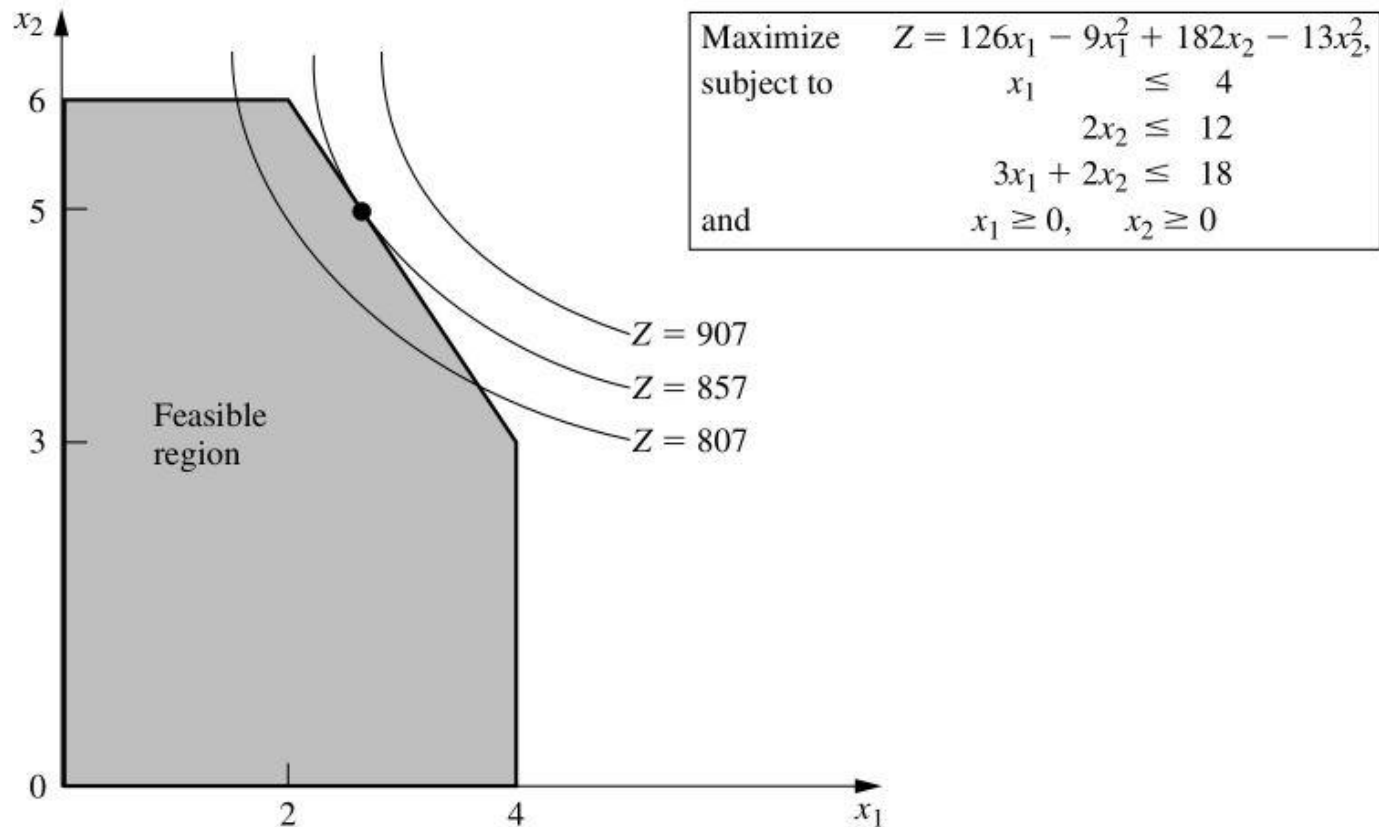
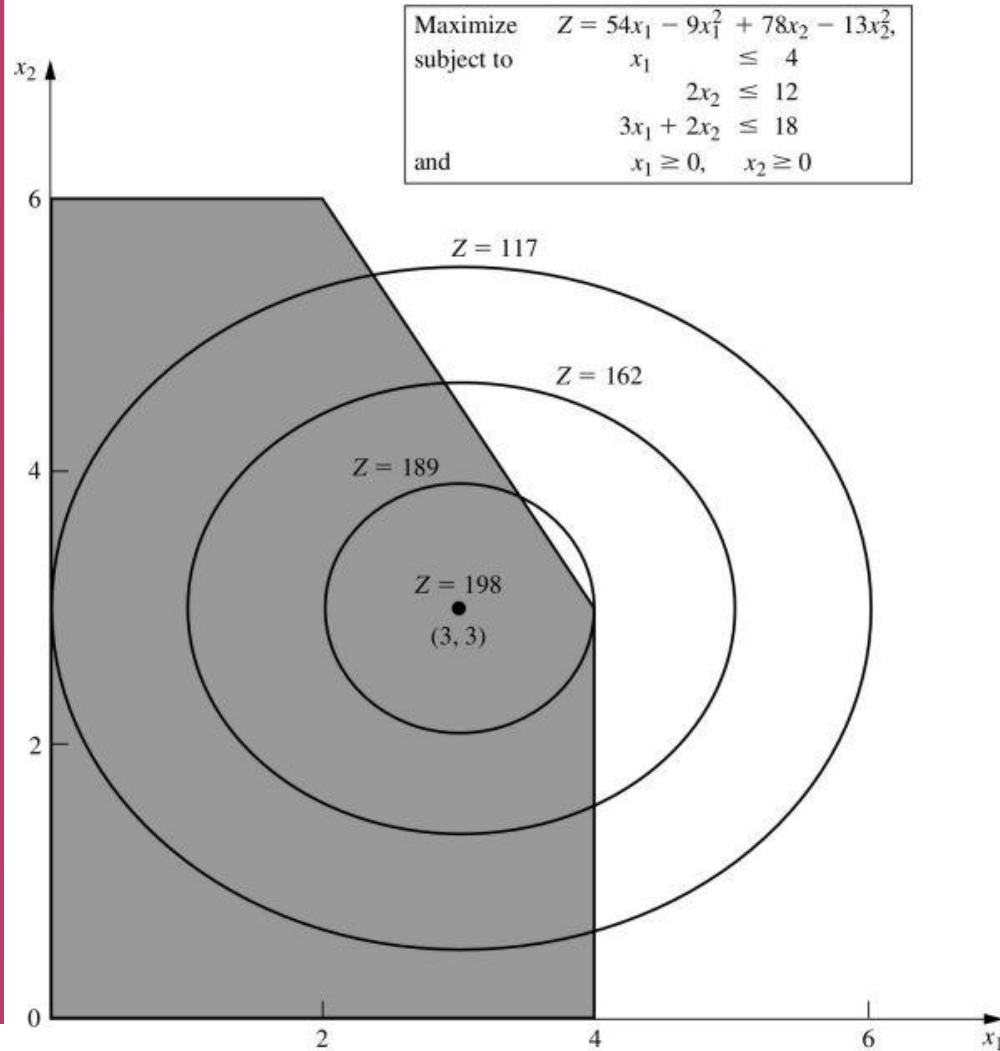


ILUSTRAÇÃO GRÁFICA

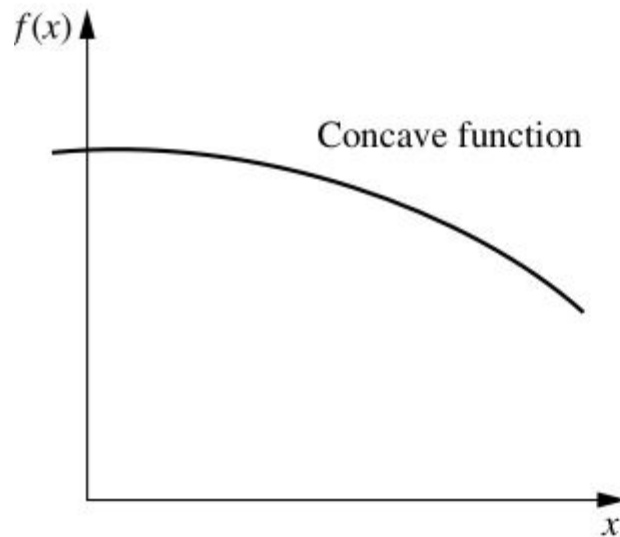


Exemplo: Problema da Wyndor Glass Co. com uma função de custo não linear diferente da anterior

FUNÇÕES CONCAVAS E CONVEXAS

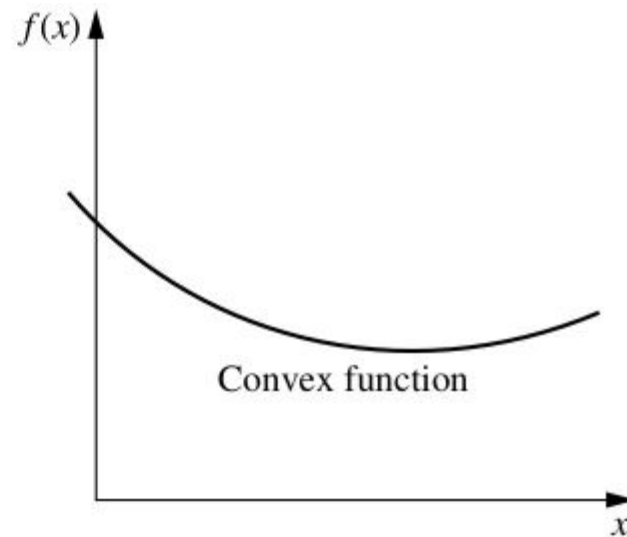
- Um máximo é global quando: $\frac{\partial^2 f(x)}{\partial x^2} \leq 0$, para todo x

Uma função com a curva para baixo, é uma função côncava (“*concave downward*”).



(a)

Uma função com a curva para cima, é uma função convexa (“*concave upward*”).



(b)



ÓPTIMO LOCAL GARANTIDO

- Na programação não linear sem constrangimentos e uma função objectivo côncava, o máximo local é o máximo global.
- Na programação não linear sem constrangimentos e uma função objectivo convexa, o mínimo local é o mínimo global.
- Isto também se verifica na presença de constrangimentos, se a “*feasible region*” for um conjunto convexo.
- A “*feasible region*” de um problema não linear é um conjunto convexo se todas as funções $g_i(x)$ forem convexas.



TIPOS DE PROGRAMAÇÃO NÃO LINEAR

➤ **Optimização não constrangida: sem constrangimentos.**

Maximizar $f(x)$

• Condição necessária para a solução $x^* = x$ ser óptima:

$$\frac{\partial f(x)}{\partial x_j} = 0, x = x^*, \text{ para } j = 1, 2, \dots, n$$

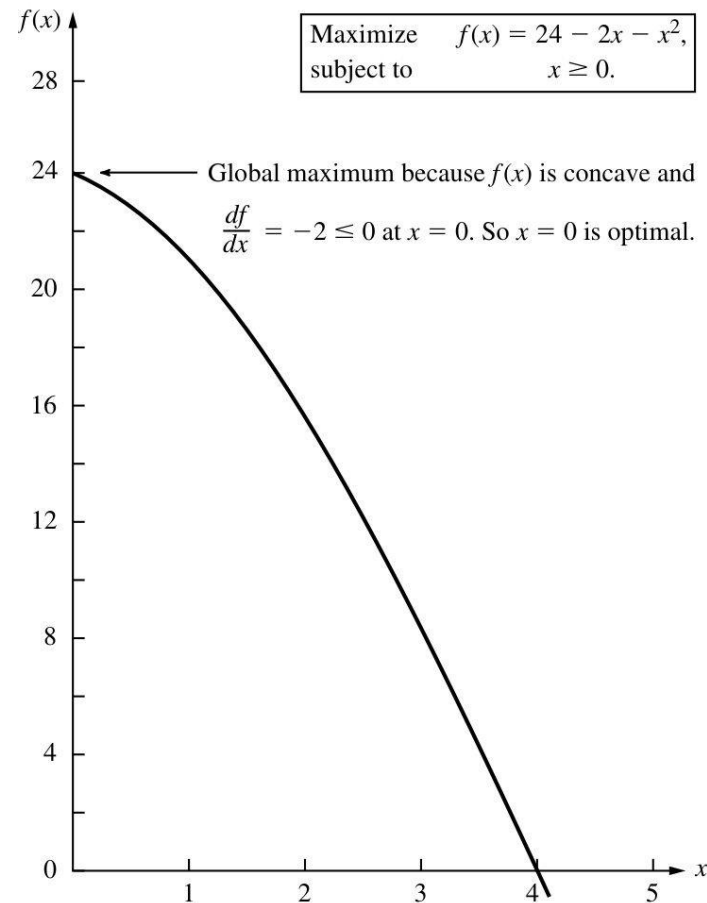
• Quando $f(x)$ é côncava esta condição é suficiente.

• Quando x_j tem um constrangimento $x_j \geq 0$, as condições suficientes alteram-se para:

$$\frac{\partial f(x)}{\partial x_j} \begin{cases} \leq 0 & , x = x^*, \text{ se } x_j^* = 0 \\ = 0 & , x = x^*, \text{ se } x_j^* > 0 \end{cases}$$

TIPOS DE PROGRAMAÇÃO NÃO LINEAR

Exemplo: para $x_j \geq 0$





TIPOS DE PROGRAMAÇÃO NÃO LINEAR

- **Optimização linearmente restrangida:** todos os restrangimentos são lineares e a função objectivo não é linear.

- Caso especial: Programação quadrática (a função objectivo é quadrática)

- **Programação convexa:**
Para um problema de maximização:
 1. $f(x)$ é uma função côncava.
 2. Todos $g_i(x)$ são funções convexas.
 - Para um problema de minimização, $f(x)$ tem de ser uma função convexa.



TIPOS DE PROGRAMAÇÃO NÃO LINEAR

➤ **Programação separável** é um caso especial da programação convexa com uma assumpção adicional: Todos $f(x)$ e $g_i(x)$ são *funções separáveis*.

• Uma função separável é uma função onde cada elemento envolve apenas uma variável (satisfaz a assumpção de aditividade mas não de proporcionalidade).

➤ **Programação não convexa:** O óptimo local pode não ser o óptimo global.

TIPOS DE PROGRAMAÇÃO NÃO LINEAR

➤ **Programação geométrica** é aplicada a problemas de engenharia, económicos e estatísticos.

A função objectivo e constrangimentos estão na forma de:

$$g(x) = \sum_{i=1}^N c_i P_i(x), \quad \text{onde } P_i(x) = x_1^{a_{i1}} x_2^{a_{i2}} \dots x_n^{a_{in}}$$

- c_i e a_{ij} , são tipicamente constrangimentos físicos.
- Quando todos os c_i são estritamente positivos, as funções são polinómios generalizados positivos.
- Se a função objectivo for para ser minimizada, um algoritmo de programação convexa pode ser aplicado.



TIPOS DE PROGRAMAÇÃO NÃO LINEAR

➤ Programação fraccional

$$\text{Maximizar } f(x) = \frac{f_1(x)}{f_2(x)}$$

- Quando $f(x)$ está na forma de programação linear fraccional “linear fractional programming form”:

$$f(x) = \frac{cx + c_0}{dx + d_0}$$

o problema pode ser transformado num problema de programação linear.



SOLUÇÃO NUMÉRICA

❖ MÉTODO DE NEWTON

❖ MÉTODO DA BISSECÇÃO

- O método de bissecção é menos eficiente que o método de Newton, mas é mais seguro assegurar a convergência.

BISSECÇÃO

- É um algoritmo de procura de raízes que trabalha ao dividir o intervalo ao meio e seleccionando o sub-intervalo que tem a raiz.
- O método de bissecção divide o intervalo em dois, usando um terceiro ponto

$$c = (a+b) / 2$$

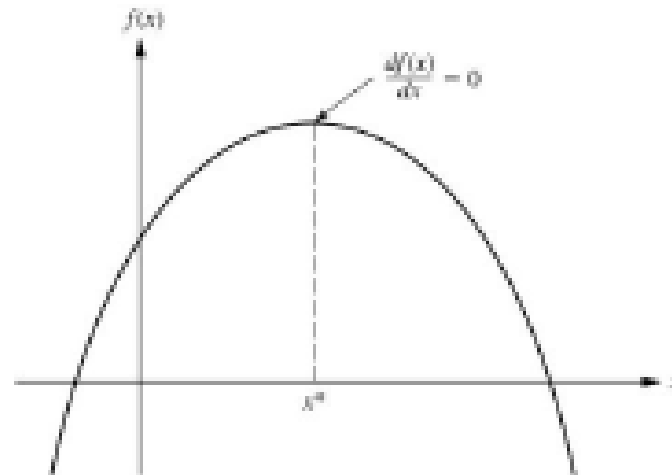
- Se f é uma função contínua no intervalo $[a, b]$ e $f(a)f(b) < 0$, então este método converge para a raiz de f .

MÉTODO BISSECÇÃO

$$\frac{df(x)}{dx} > 0 \quad \text{if } x < x^*,$$

$$\frac{df(x)}{dx} = 0 \quad \text{if } x = x^*,$$

$$\frac{df(x)}{dx} < 0 \quad \text{if } x > x^*.$$

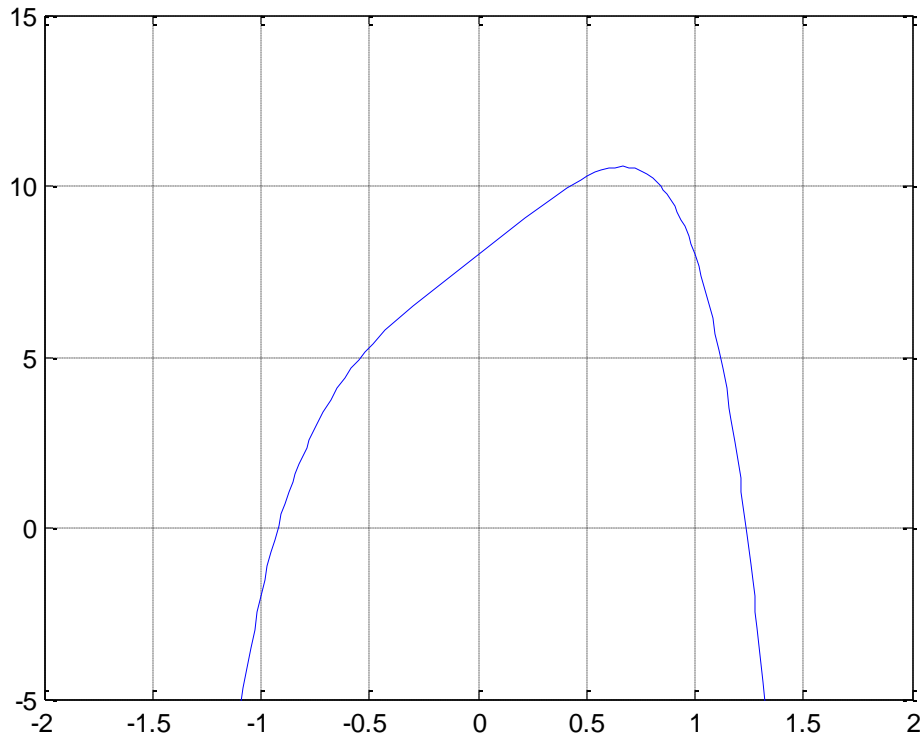


Se a derivada é positiva: x é o menor ponto de x^*
 Se a derivada é negativa: x é o maior ponto de x^*
 Se a derivada é zero: x é igual a x^*



EXEMPLO BISSECÇÃO

Maximizar : $f(x)=8+5x-3x^4-2x^6$



EXEMPLO BISSECÇÃO

Maximizar : $f(x)=8+5x-3x^4-2x^6$

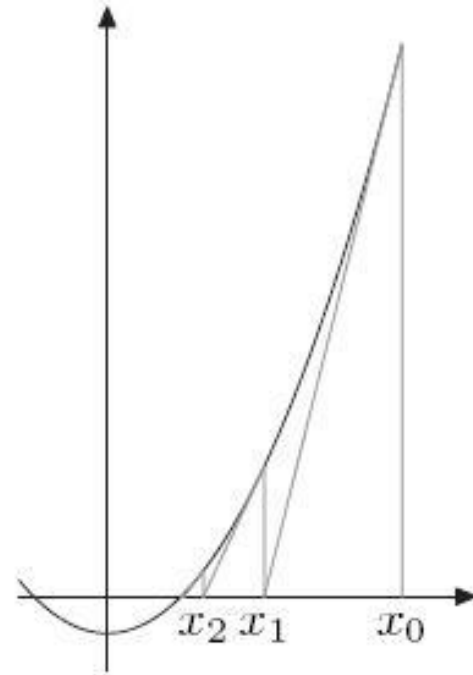
$$\frac{df(x)}{dx} = 5 - 12(x^3 + x^5) \quad \frac{d^2f(x)}{dx^2} = -12(3x^2 + 5x^4)$$

Iteração	df(x)/dx	x_{\min}	x_{\max}	Nova x'	$f(x')$	Erro
0		0	1	0,5	10,28125	-0,16357422
1	3,125	0,5	1	0,75	10,4448242	-0,10320282
2	-2,91015625	0,5	0,75	0,625	10,548027	-0,00807464
3	0,92590332	0,625	0,75	0,6875	10,5561017	-0,00898187
4	-0,74249649	0,625	0,6875	0,65625	10,5650835	0,00101368
5	0,14793217	0,65625	0,6875	0,671875	10,5640699	-0,00134745
6	-0,28248901	0,65625	0,671875	0,6640625	10,5654173	-3,9761E-05
7	-0,06367434	0,65625	0,6640625	0,66015625	10,5654571	-3,2215E-05
8	0,04301835	0,66015625	0,6640625	0,66210938	10,5654893	

$\varepsilon = 0,001$

MÉTODO NEWTON

1. Toma-se um ponto qualquer da função,
2. calcula-se a equação da tangente (derivada) da função nesse ponto,
3. calcula-se a intercepção da tangente ao eixo das abcissas,
4. calcula-se o valor da função nesse ponto,
5. e repete-se o processo, que deve tender para uma das raízes da função rapidamente.



MÉTODOS DE NEWTON

Aproximação quadrática :

→ Série de Taylor truncada na segunda derivada

$$f(x_{i+1}) \approx f(x_i) + f'(x_i)(x_{i+1} - x_i) + \frac{f''(x_i)}{2}(x_{i+1} - x_i)^2$$

Maximizando:

$$f'(x_{i+1}) \approx f'(x_i) + f''(x_i)(x_{i+1} - x_i) = 0$$

$$x_{i+1} = x_i - \frac{f'(x_i)}{f''(x_i)}$$



EXEMPLO NEWTON

Maximizar : $f(x)=8+5x-3x^4-2x^6$

$$\frac{df(x)}{dx} = 5 - 12(x^3 + x^5) \quad \frac{d^2f(x)}{dx^2} = -12(3x^2 + 5x^4)$$

Iteração	x_i	$f(x_i)$	$f'(x_i)$	$f''(x_i)$	x_{i+1}
1	0,5	10,28125	3,125	-12,75	0,745098039
2	0,74509804	10,4586213	-2,71968681	-38,4790554	0,674418372
3	0,67441837	10,5632589	-0,35531104	-28,7870183	0,66207562
4	0,66207562	10,5654896	-0,00918231	-27,309123	0,661739384
5	0,66173938	10,5654912	-6,6294E-06	-27,2696972	0,661739141

$$\epsilon = 0,0000001$$



GRADIENTE

Para problemas onde não temos constrangimentos

→ Variáveis múltiplas:

$$x = (x_1, x_2, \dots, x_n)$$

Procura numérica → MÉTODO DO GRADIENTE

◉ Exemplo:

$$\text{Max } f(x, y) = 5x^2 + 5y^2 - xy - 2y$$

$$\frac{\partial f}{\partial x} = 10x - y \quad \frac{\partial f}{\partial y} = 10y - x - 2$$



EXEMPLO GRADIENTE

$$\text{Ponto do inicio : } \vec{x} = (0,0) \rightarrow \nabla f(0,0) = (0,-2)$$

$$x = 0 + t(0) = 0 \quad y = 0 + t(-2) = -2t$$

$$f(0, -2t) = 20t^2 + 4t$$

$$\frac{d}{dt}(20t^2 + 4t) = 40t + 4 = 0 \rightarrow t = -\frac{1}{10}$$

$$\rightarrow x'_{i+1} = x'_i + t\nabla f(x'_i) \rightarrow x' = (0,0) - \frac{1}{10}(0, -2) = (0, \frac{1}{5})$$



EXEMPLO GRADIENTE

$$\nabla f\left(0, \frac{1}{5}\right) = \left(-\frac{1}{5}, 0\right)$$

$$x = \left(0, \frac{1}{5}\right) + t \left(-\frac{1}{5}, 0\right) = \left(-\frac{t}{5}, \frac{1}{5}\right)$$

$$f(x'_i + t\nabla f(x'_i)) = \frac{1}{5} \left(t^2 + \frac{t}{5} - 1\right)$$

$$\frac{d}{dt} \left(\frac{1}{5} \left(t^2 + \frac{t}{5} - 1\right) \right) = \frac{1}{5} \left(2t + \frac{1}{5}\right) = 0 \rightarrow t = -\frac{1}{10}$$

$$\rightarrow x'_{i+1} = x'_i + t\nabla f(x'_i) \rightarrow x' = \left(0, \frac{1}{5}\right) - \frac{1}{10} \left(-\frac{1}{5}, 0\right) = \left(\frac{1}{50}, \frac{1}{5}\right)$$

... iterações sucessivas...



PROGRAMAÇÃO NÃO LINEAR

Fim de apresentação

Obrigado