

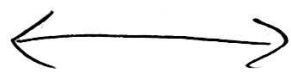
Resolução do problema Lagrangiano via método do subgradiente.

$$P: \min_x c^t x \quad \text{s.a.} \quad Ax=b, Dx \leq e, x \in \mathbb{Z}_+^m$$

$$P(u): \min_x c^t x + u^t(Ax-b) \quad \text{s.a.} \quad Dx \leq e, x \in \mathbb{Z}_+^m$$

$$L^*(u) = \min_x \{ c^t x + u^t(Ax-b) ; Dx \leq e, x \in \mathbb{Z}_+^m \}$$

$$D: \max_u L^*(u)$$



$$-\min_u -L^*(u)$$

(problema convexo como visto na teoria)

Teorema: Seja u^k e $x^k \in \underset{x}{\operatorname{argmin}} L^*(u^k)$ (2)
(isto é o mínimo em $L^*(u^k)$ é atingido em x^k). Então

$g^k = -(Ax^k - b)$
é um subgradiente de $-L^*$ em u^k .

Prova: De fato, dado u qualquer temos

$$-L^*(u^k) + (g^k)^t (u - u^k) = \underbrace{-L^*(u^k) + c^t x^k + (u^k)^t (Ax^k - b)}_{=0} - c^t x^k - u^t (Ax^k - b)$$

$\leq -L^*(u)$, dado que

$$-L^*(u) = \max_x \{-c^t x - u^t (Ax - b)\}; Dx \leq e, \quad (3)$$

$$x \in \mathbb{Z}_+^m \quad \text{e} \quad Dx^k \leq e, \quad x^k \in \mathbb{Z}_+^m. \quad \blacksquare$$

Este teorema sugere tomar

$$u^{k+1} = u^k - t_k g^k = u^k + t_k (Ax^k - b),$$

onde $t_k > 0$ é calculado por alguma das regras mencionadas anteriormente. Daqui para frente vamos usar $g^k = Ax^k - b$ e escrever

$$u^{k+1} = u^k + t_k g^k.$$

Método do subgradiente para $\max_u L^*(u)$. 4

Dados u^0 , $k \leftarrow 0$

resolva
 $P(u^k): \min_x \{c^t x + (u^k)^t (Ax - b);$
 $Dx \leq e, x \in \mathbb{Z}_+^m\}$,
obtendo x^k

$g^k = Ax^k - b$

$g^k = 0$

SIM \rightarrow PARE

$k \leftarrow k+1$

$u^{k+1} = u^k + t_k g^k$

calcule $t_k > 0$

NÃO

Observações:

15

- 1) O critério de parada $g^k = Ax^k - b = 0$ implica a viabilidade de x^k para P , já que vale sempre $Dx^k \leq e$, $x^k \in \mathbb{Z}_+^m$. Isso implica que x^k é ótimo para P (veja exercício 1 da lista). Neste caso, o limitante obtido é o próprio valor ótimo f^* de P .

2) Do contrário, se há brecha entre f^* e $\max_u L^*(u)$, então $g^k \neq 0, \forall k$. Neste caso, o método para por número máximo de iterações (a menos que outro critério seja definido).

3) Se dualizarmos $Dx \leq e$, o penalizador w deve ser ≥ 0 . No método escolhemos $w^{k+1} = \max\{0, w^k + t_k(Dx^k - e)\}$, onde o máximo é coordenada a coordenada.