

# Lema de Farkas e desigualdades lineares

Marina Andretta

ICMC-USP

30 de outubro de 2016

Baseado no livro Introduction to Linear Optimization, de D. Bertsimas e J. N. Tsitsiklis.

Suponha que desejamos determinar se um determinado sistema linear de inequações é inviável.

Vamos ver agora, usando teoria de dualidade, que a inviabilidade de um sistema linear de inequações é equivalente à viabilidade de um outro sistema linear de inequações relacionado.

Este último sistema pode ser interpretado como um **certificado de inviabilidade** do primeiro sistema.

# Lema de Farkas

Considere um conjunto de restrições na forma padrão  $Ax = b$  e  $x \geq 0$ .  
Suponha que existe um vetor  $p$  tal que  $p^T A \geq 0^T$  e  $p^T b < 0$ .

Então, para todo  $x \geq 0$ , temos que  $p^T Ax \geq 0^T$  e, como  $p^T b < 0$ , temos  $p^T Ax \neq p^T b$ .

Assim, concluímos que  $Ax \neq b$  para todo  $x \geq 0$ .

Isso mostra que, se conseguirmos encontrar um vetor  $p$  que satisfaz  $p^T A \geq 0^T$  e  $p^T b < 0$ , as restrições no formato padrão não podem ter uma solução viável.

**Teorema 1 (Lema de Farkas).** *Sejam  $A$  uma matriz de dimensão  $m \times n$  e  $b \in \mathbb{R}^m$ . Então vale exatamente uma das alternativas a seguir:*

- (a) *Existe  $x \geq 0$  tal que  $Ax = b$ .*
- (b) *Existe algum vetor  $p$  tal que  $p^T A \geq 0^T$  e  $p^T b < 0$ .*

# Prova do Teorema 1

**Prova:** Primeiramente, vamos mostrar que (a)  $\Rightarrow$  negação de (b), ou seja, se existe um  $x \geq 0$  tal que  $Ax = b$  então não existe um vetor  $p$  tal que  $p^T A \geq 0^T$  e  $p^T b < 0$ .

Se existe um  $x \geq 0$  que satisfaz  $Ax = b$  e existe um  $p$  que satisfaz  $p^T A \geq 0^T$ , temos que  $p^T b = p^T Ax \geq 0$ . Ou seja, tal  $p$  não satisfaz  $p^T b < 0$ .

# Prova do Teorema 1

Agora vamos mostrar que a negação de (a)  $\Rightarrow$  (b), ou seja, se não existe um vetor  $x \geq 0$  tal que  $Ax = b$  então existe algum  $p$  tal que  $p^T A \geq 0^T$  e  $p^T b < 0$ .

Suponha que não exista um vetor  $x \geq 0$  que satisfaça  $Ax = b$ . Considere o par de problemas

$$\begin{array}{l|l} \text{maximizar} & 0^T x \\ \text{sujeita a} & Ax = b, \\ & x \geq 0, \end{array} \quad \left| \quad \begin{array}{l} \text{minimizar} & p^T b \\ \text{sujeita a} & p^T A \geq 0^T. \end{array} \right.$$

Note que o problema da esquerda é o dual do problema da direita.

# Prova do Teorema 1

Como o problema da esquerda é inviável, temos que o problema da direita ou é ilimitado (ou seja, o custo ótimo é  $-\infty$ ) ou é inviável.

Como  $p = 0$  é uma solução viável para este problema, temos que ele é ilimitado.

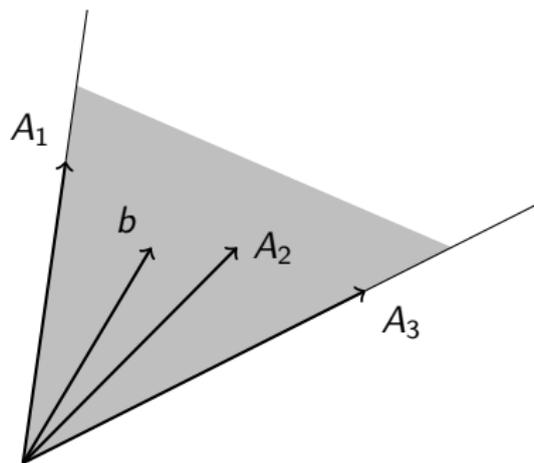
Portanto, existe um  $p$  que é viável, ou seja,  $p^T A \geq 0^T$ , que tem custo negativo, ou seja,  $p^T b < 0$ .  $\square$

Vejamos uma interpretação geométrica para o Lema de Farkas.

Sejam  $A_1, \dots, A_n$  as colunas da matriz  $A$ . Note que  $Ax = \sum_{i=1}^n A_i x_i$ .

Assim, a existência de um vetor  $x \geq 0$  que satisfaz  $Ax = b$  é o mesmo que dizer que  $b$  deve pertencer ao conjunto  $C$  de todas as combinações lineares não-negativas dos vetores  $A_1, \dots, A_n$ .

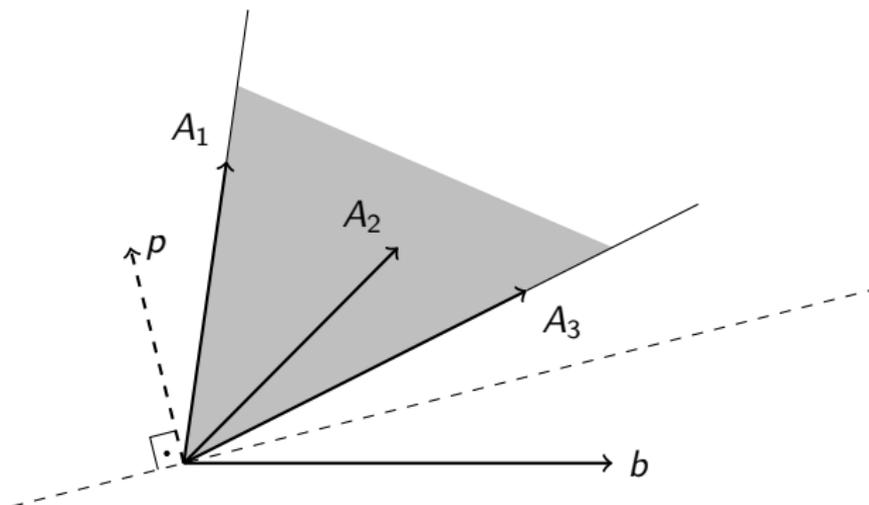
# Lema de Farkas



Se  $b$  não pertence a este conjunto  $C$  (ou seja, quando a alternativa (a) do Lema de Farkas não vale), esperamos, intuitivamente, ser capazes de encontrar um vetor  $p$  e um hiperplano associado  $\{z \mid p^T z = 0\}$  tal que  $b$  fique de um lado deste hiperplano e  $C$  fique do outro lado.

Neste caso, temos  $p^T b < 0$  e  $p^T A_i \geq 0$  para todo  $i$ . Ou, equivalentemente,  $p^T A \geq 0^T$ . Ou seja, a alternativa (b) do Lema de Farkas vale.

# Lema de Farkas



O Lema de Farkas é mais antigo do que o desenvolvimento da programação linear, mas a teoria de dualidade faz com que sua prova seja mais simples.

É possível fazer uma demonstração alternativa, baseada nos argumentos geométricos que acabamos de ver.

O corolário a seguir apresenta uma afirmação equivalente ao Lema de Farkas que às vezes é mais conveniente.

**Corolário 1.** *Sejam  $A_1, \dots, A_n$  e  $b$  vetores dados e suponha que todo vetor  $p$  que satisfaz  $p^T A_i \geq 0$ ,  $i = 1, \dots, n$ , satisfaça também  $p^T b \geq 0$ .*

*Então  $b$  pode ser expresso como uma combinação linear não-negativa dos vetores  $A_1, \dots, A_n$ .*

**Teorema 2.** *Suponha que o sistema de desigualdades lineares  $Ax \leq b$  tenha pelo menos uma solução e seja  $d$  um escalar.*

*Então, as seguintes afirmações são equivalentes:*

- (a) *Toda solução viável do sistema  $Ax \leq b$  satisfaz  $c^T x \leq d$ .*
- (b) *Existe algum  $p \geq 0$  tal que  $p^T A = c^T$  e  $p^T b \leq d$ .*

## Prova do Teorema 2

**Prova:** Considere o par de problemas

$$\begin{array}{l|l} \text{maximizar} & c^T x \\ \text{sujeita a} & Ax \leq b, \end{array} \quad \begin{array}{l} \text{minimizar} & p^T b \\ \text{sujeita a} & p^T A = c^T, \\ & p \geq 0. \end{array}$$

Note que o problema da esquerda é o dual do problema da direita.

Vamos mostrar primeiro que (a)  $\Rightarrow$  (b), ou seja, se toda solução viável do sistema  $Ax \leq b$  satisfaz  $c^T x \leq d$  então existe algum  $p \geq 0$  tal que  $p^T A = c^T$  e  $p^T b \leq d$ .

## Prova do Teorema 2

Se o sistema  $Ax \leq b$  tem solução viável e se toda solução viável satisfaz  $c^T x \leq d$ , então o problema da esquerda tem solução ótima e o custo ótimo é limitado superiormente por  $d$ .

Pelo Teorema forte de dualidade (Teorema 2 da aula sobre “Teoremas de dualidade”), o problema da direita também tem solução ótima  $p$ , cujo custo é limitado superiormente por  $d$ . Esta solução ótima satisfaz  $p^T A = c^T$ ,  $p \geq 0$  e  $p^T b \leq d$ .

## Prova do Teorema 2

Agora vamos mostrar que  $(b) \Rightarrow (a)$ , ou seja, se existe algum  $p \geq 0$  tal que  $p^T A = c^T$  e  $p^T b \leq d$  então toda solução viável do sistema  $Ax \leq b$  satisfaz  $c^T x \leq d$ .

Se algum  $p$  satisfaz  $p^T A = c^T$ ,  $p \geq 0$  e  $p^T b \leq d$ , então o problema da direita tem solução viável. Então, pelo Teorema fraco de dualidade (Teorema 1 da aula sobre “Teoremas de dualidade”), toda solução viável do problema da esquerda (ou seja, todo ponto  $x$  tal que  $Ax \leq b$ ) deve satisfazer  $c^T x \leq p^T b \leq d$ .  $\square$

## Aplicação: precificação de ativos

Considere um mercado que opera em um único período e no qual  $n$  ativos são negociados.

Dependendo dos eventos que acontecem neste único período, existem  $m$  possíveis estados da natureza no fim do período.

Se investimos \$1 em um ativo  $i$  e o estado da natureza é  $s$ , recebemos um retorno de  $r_{si}$ .

Então, cada ativo  $i$  é descrito por um vetor de taxas de retorno  $(r_{1i}, \dots, r_{mi})$ .

# Aplicação: precificação de ativos

A matriz de taxas de retorno  $R \in \mathbf{R}^{m \times n}$

$$R = \begin{pmatrix} r_{11} & \dots & r_{1n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ r_{m1} & \dots & r_{mn} \end{pmatrix}$$

dá as taxas de retorno de cada um dos  $n$  ativos para cada um dos  $m$  estados da natureza.

Seja  $x_i$  a quantidade que temos do ativo  $i$ . Um portfólio de ativos é, então, um vetor  $x = (x_1, \dots, x_n)$ .

## Aplicação: precificação de ativos

As componentes de um portfólio  $x$  pode ser positivas ou negativas.

Um valor positivo de  $x_i$  indica que  $x_i$  unidades do ativo  $i$  foram compradas e, então, podemos receber  $r_{si}x_i$  se o estado  $s$  acontece.

Um valor negativo de  $x_i$  indica que  $|x_i|$  unidades do ativo  $i$  foram vendidas no início do período, com a promessa de serem compradas de volta no final do período. Aqui, devemos pagar  $r_{si}|x_i|$  se o estado  $s$  acontece, que é o mesmo que ter retorno de  $r_{si}x_i$ .

## Aplicação: precificação de ativos

A riqueza em um estado  $s$  que resulta de um portfólio  $x$  é dada por

$$w_s = \sum_{i=1}^n r_{si} x_i.$$

Introduzimos o vetor  $w = (w_1, \dots, w_m)$  e temos

$$w = Rx.$$

Seja  $p_i$  o preço do ativo  $i$  no início do período e seja  $p = (p_1, \dots, p_n)$  o vetor de preço dos ativos.

Então, o custo de adquirir um portfólio  $x$  é dado por  $p^T x$ .

# Aplicação: precificação de ativos

O problema central na precificação de ativos é determinar quais devem ser os preços  $p_j$ .

Para tratar deste problema, introduzimos a **condição de ausência de arbitragem**, que está por trás de muito da teoria de finanças: preços de ativos devem ser sempre tais que nenhum investidor possa garantidamente obter um retorno não-negativo de um investimento negativo.

Em outras palavras, qualquer portfólio que dê uma quantia não-negativa de retorno em todo estado da natureza deve ser valioso para investidores, então ele deve ter custo não-negativo.

Matematicamente, a condição de ausência de arbitragem pode ser expressa como

$$\text{se } Rx \geq 0, \text{ então devemos ter } p^T x \geq 0.$$

Dado um conjunto de ativos, descritos pela matriz de taxas de retorno  $R$ , apenas alguns preços  $p$  são consistentes com a condição de ausência de arbitragem.

Para saber o que caracteriza tais preços e que restrições a suposição de ausência de arbitragem impõe nos preços dos ativos, usamos o Lema de Farkas.

**Teorema 3.** *A condição de ausência de arbitragem é satisfeita se, e somente se, existe um vetor não-negativo  $q = (q_1, \dots, q_m)$  tal que o preço de cada ativo é dado por*

$$p_i = \sum_{s=1}^m q_s r_{si}.$$

## Prova do Teorema 3

**Prova:** A condição de ausência de arbitragem diz que não existe um vetor  $x$  tal que  $x^T R^T \geq 0^T$  e  $x^T p < 0$ . Note que isto é o mesmo que diz a condição (b) do Lema de Farkas (Teorema 1), trocando  $b$  por  $p$  e  $A$  por  $R^T$ .

Portanto, pelo Lema de Farkas (Teorema 1) a condição de ausência de arbitragem vale se, e somente se, existe um vetor não-negativo  $q$  tal que  $R^T q = p$ , que é a hipótese do nosso teorema.  $\square$

O Teorema 3 diz que sempre que o mercado funciona de modo eficiente o suficiente para eliminar a possibilidade de arbitragem, devem existir “preços de estados”  $q_s$  que podem ser usados para dar valor aos ativos existentes.

Intuitivamente, estabelece-se um preço  $q_s$  não-negativo para um ativo elementar que paga \$1 se o estado da natureza é  $s$ . E nada, caso contrário.

Isso requer que todo ativo seja precificado de maneira adequada, com seu valor total sendo a soma dos ativos elementares dos quais ele é composto.

Em geral, o vetor de preços de estados  $q$  não é único, a menos que o número de ativos seja igual ou maior que o número de estados.

A condição de ausência de arbitragem é muito simples, mas muito poderosa. Ela é o elemento principal por trás de muitos resultados importantes em economia.