

TD2: Programmation linéaire - Propriétés des solutions

Rappel sur les solutions de base: Soit un programme linéaire (PL) sous forme standard :

$$(PL) \begin{cases} \max_{x \in \mathbb{R}^n} [F(x) = c^T x] \\ Ax = b \\ x > 0 \end{cases} \quad (1)$$

où A est une matrice de taille $m \times n$ avec $\text{rang}(A) = m \leq n$. Le vecteur c est donné dans \mathbb{R}^n et b est un vecteur de \mathbb{R}^m . La matrice A peut se décomposer, à une permutation près des colonnes, sous la forme :

$$A = (A_B | A_H), \quad (2)$$

où la matrice carrée A_B de taille $m \times m$ est *invertible*. Une *solution de base* x associée s'écrit alors:

$$x = \begin{pmatrix} x_B \\ x_H \end{pmatrix}, \text{ avec } x_H = 0. \quad (3)$$

où $x_B \in \mathbb{R}^m$ sont les *variables de base* et $x_H \in \mathbb{R}^{n-m}$ sont les *variables hors-base*.

1- Solutions de base

Soit le PL suivant:

$$\max_{x \in \mathbb{R}^3} [F(x) = 9x_1 + 5x_2 + 6x_3] \quad (4)$$

$$\begin{cases} 5x_1 + x_2 - 3x_3 \leq 9 \\ x_1 + 2x_2 + 5x_3 \leq 8 \\ x_1, x_2, x_3 \geq 0 \end{cases} \quad (5)$$

1) Ecrire le PL sous forme standard $\max_{x \in \mathbb{R}^5} F(x) = c^T x$ avec $Ax = b$, $x \geq 0$, en précisant ce que valent la matrice A et le vecteur b .

2) Déterminer plusieurs solutions de base associées à une base B . Indiquer dans chacun des cas ce que valent les matrices A_B et A_H avec les variables de base x_B et les variables hors-base x_H . Donner les composantes correspondantes c_B et c_H du vecteur c de la fonction objectif F sous la forme standard.

2- Solutions de base réalisables

1) Combien y a-t-il au plus de solutions de base réalisables pour un programme linéaire sous forme standard comportant n variables et m contraintes ?

2) Soit le P.L. suivant :

$$\max_{x \in \mathcal{D}_R} c^T x \quad (6)$$

avec

$$\mathcal{D}_R = \{x \in \mathbb{R}^2 : x_1 - x_2 \leq 5; x_2 \leq 5; x \geq 0\} \quad (7)$$

et $c = (1, 3)$.

(a) Dessiner l'ensemble \mathcal{D}_R .

(b) Mettre ce P.L. sous la forme standard : $\max_{x \in \mathbb{R}^4} c^T x$ avec $Ax = b, x \geq 0$.

(c) Déterminer toutes les solutions de base ; dessiner la projection des solutions de base réalisables dans le plan (x_1, x_2) .

3- Condition suffisante d'optimalité

Soit

$$x^* = \begin{pmatrix} x_B^* \\ x_H^* \end{pmatrix} \quad (8)$$

avec $x_H^* = 0$ une solution de base réalisable du programme linéaire (PL).

1) Pour toute solution réalisable $x \in \mathcal{D}_R$, montrer que

$$F(x) = F(x^*) + (c_H^T - c_B^T A_B^{-1} A_H) x_H \quad (9)$$

2) En déduire une condition suffisante - dite condition d'optimalité - pour que x^* soit une solution optimale.

4- Application de la condition d'optimalité

On considère le problème de maximiser $F(x_1; x_2) = 18x_1 + 23x_2$ pour $x_1; x_2 \geq 0$ soumis à la condition $2x_1 + 3x_2 \leq 3$. On notera x_3 la variable d'écart associée à la contrainte. Montrer à l'aide de l'exercice 3 et sans calculer aucune valeur de F , que $(x_1, x_2, x_3) = (3/2, 0, 0)$ est une solution optimale.

EXERCICES SUPPLÉMENTAIRES

5- Propriétés géométriques des solutions réalisables et des solutions de base

On note D_R l'ensemble des solutions réalisables de (LP). C'est-à-dire l'ensemble des vecteurs vérifiant les contraintes de (PL):

$$D_R = \{x \in \mathbb{R}^n \text{ t.q. } Ax = b \ x \geq 0.\} \quad (10)$$

On dit qu'un point $x \in D_R$ est un sommet si c'est un point extrême de D_R .

- 1) Montrer que l'ensemble D_R est convexe.
- 2) Montrer que toute solution de base réalisable est un sommet de D_R (raisonner par l'absurde).
- 3) Inversement, montrer que tout sommet x de D_R est une solution de base. *Indication*: montrer que les colonnes A^j de la matrice A pour lesquels $x_j > 0$ forment nécessairement une partie libre.
- 4) On suppose que D_R est borné et que l'optimum de F existe. Montrer que l'optimum est atteint en un sommet de D_R .

On admettra le résultat suivant (Théorème de Krein-Milman) : Si D_R est non-vidé et borné, tout point de D_R est combinaison convexe des sommets (en nombre au plus $n + 1$).

6- Un premier algorithme de résolution par exploration exhaustive

L'exercice précédent indique que si (PL) possède une solution optimale finie, elle est atteinte en un sommet de D_R . De plus, les sommets sont exactement les solutions de bases réalisables.

1) Combien D_R a-t-il au plus de sommets ?

2) Caractériser les sommets de D_R par un système linéaire à résoudre.

Un premier algorithme consiste alors à parcourir toutes les solutions de base réalisables possibles.

Pour chacune d'elles, il faut calculer la valeur de la fonction objectif F . On retient la solution optimale qui donne la valeur maximale de la fonction objectif.

3) Ecrire l'algorithme décrit ci-dessus.

4) Déterminer le coût de cet algorithme.