

Résumé - Ordonnancement et Programmation Linéaire

1. Problemes d'ordonnancement (PERT)

- Objectif : Minimiser la duree totale d'un projet en ordonnancant les tâches selon leurs contraintes.

- Notations :

$t(i)$: debut de la tâche i | $d(i)$: duree de la tâche i

Contraintes :

- $t(i) \geq a(i)$ (date de debut min)
- $t(j) \geq t(i) + d(i)$ (posteriorite stricte)
- $t(j) \geq t(i) + d(i) + f(i,j)$ (avec delai)
- $t(j) \geq t(i) + (i,j) \cdot d(i)$ (posteriorite partielle)
- $t(j) - t(i) \leq t_{ij}$ (continuite)

Methode PERT :

- $ES(i)$ = debut au plus tôt | $EF(i) = ES(i) + d(i)$
- $LF(i)$ = fin au plus tard | $LS(i) = LF(i) - d(i)$
- $MT(i) = LS(i) - ES(i)$ | $ML(i) = \min[ES(j) - EF(i)]$
- Tâches critiques : $ES(i) = LS(i)$

2. Programmation Lineaire - Fondamentaux

- Objectif : Maximiser ou minimiser une fonction lineaire avec des contraintes lineaires.

Forme standard :

$$\text{Max } z = c^T x$$

$$\text{Sous } Ax = b, x \geq 0$$

Formules importantes :

- Solution de base : $x_B = B^{-1} b, x_N = 0$
- Base admissible si $x_B \geq 0$

Résumé - Ordonnancement et Programmation Linéaire

- Coût réduit : $c_j = c_j - c_B^T B^{-1} A_j$
- Resolution graphique possible en 2D (\mathbb{R}^2)

3. Methode du Simplexe

Étapes :

1. Trouver solution de base realisable initiale.
2. Choisir variable entrante (plus negatif dans z).
3. Choisir variable sortante ($\min(b_i / a_{ij})$).
4. Pivoter, repeter.

Arret :

- Tous les $c_j \geq 0 \rightarrow$ optimum atteint.
- Si aucun $a_{ij} > 0$ alors probleme non borne.

Formules :

- $z = c_B^T B^{-1} b$
- Pivot : $\min(b_i / a_{ij})$

4. Phase I du Simplexe

Utilite :

- Detecter si le probleme est realisable.
- Trouver une base admissible initiale.

Methode :

- Ajouter variables artificielles t_i .
- $\min w = t_1 + t_2 + \dots + t_m$
- Si $\min w > 0 \rightarrow$ probleme irrealisable.
- Si $\min w = 0 \rightarrow$ construire base initiale pour Phase II.

Résumé - Ordonnancement et Programmation Linéaire

Nettoyage tableau :

- Retirer colonnes t_i
- Reinitialiser z : $c_j = c_j - c_B(i) * a_{ij}$