

# Recherche Opérationnelle

## Chapitre 2 : Programmation linéaire

### (Partie 2 : Un problème d'optimisation linéaire en dimension supérieure)

Julian Tugaut

*Vendredi 13 Novembre 2015*

- 1 Problème de transport
- 2 Méthode du simplexe : un aperçu par l'exemple
- 3 Méthode du simplexe sous forme de tableau

- 1 Problème de transport
- 2 Méthode du simplexe : un aperçu par l'exemple
- 3 Méthode du simplexe sous forme de tableau

# Problème de transport - 1

Notre fabricant d'automobiles possède trois chaînes de montage  $M_1$ ,  $M_2$  et  $M_3$  tandis que son stock d'acier provient de deux aciéries  $A_1$  et  $A_2$ . Les coûts de transport d'une unité d'acier d'une aciérie vers une usine de montage sont donnés par le tableau suivant :

	$M_1$	$M_2$	$M_3$
$A_1$	9	16	28
$A_2$	14	29	19

## Problème de transport - 2

Les besoins de production des chaînes de montage diffèrent :

$M_1$	142
$M_2$	266
$M_3$	192

De même les capacités de production des aciéries sont différentes :

$A_1$	206
$A_2$	394

## Problème de transport - 3

Il s'agit pour le fabricant de déterminer le plan de transport des unités d'acier produites vers les chaînes de montage afin de minimiser le coût total de transport. Pour  $i \in \llbracket 1; 2 \rrbracket$  et  $j \in \llbracket 1; 3 \rrbracket$ , on note  $x_{i,j}$  le nombre d'unités d'acier acheminées depuis l'aciérie  $A_i$  vers la chaîne de montage  $M_j$ . Le problème de transport optimal peut alors s'écrire :

$$\begin{aligned} \text{min. } T = & 9x_{1,1} + 16x_{1,2} + 28x_{1,3} + 14x_{2,1} + 29x_{2,2} + 19x_{2,3} \\ \text{sous} \quad & x_{1,1} + x_{1,2} + x_{1,3} \leq 206 \\ & x_{2,1} + x_{2,2} + x_{2,3} \leq 394 \\ & x_{1,1} + x_{2,1} \geq 142 \\ & x_{1,2} + x_{2,2} \geq 266 \\ & x_{1,3} + x_{2,3} \geq 192 \\ & x_{1,1}, x_{1,2}, x_{1,3}, x_{2,1}, x_{2,2}, x_{2,3} \geq 0 \end{aligned}$$

## Problème de transport - 4

Nous verrons par la suite qu'il est possible de traiter un tel problème de manière systématique, par le biais d'une réduction à une forme standard suivie d'un algorithme qui porte le nom de méthode du simplexe. Toutefois, dans ce cas précis, cela nous mènerait à des manipulations trop fastidieuses pour être réalisées sans l'aide d'un ordinateur. À sa place, nous allons procéder à un certain nombre de remarques ad hoc qui vont nous permettre de poursuivre les calculs à la main.

## Problème de transport - 5

La remarque principale ici est que dans la mesure où la somme des capacités de productions des aciéries ( $206 + 394 = 600$ ) est égale à la somme des besoins de production des trois chaînes de montage ( $142 + 266 + 192 = 600$ ), chacune des cinq premières inégalités dans le problème d'optimisation ci-dessus doit nécessairement être une égalité. Si on omet momentanément de s'occuper des contraintes  $x_{ij} \geq 0$ , les contraintes restantes se réduisent à un système de cinq équations à six inconnues, que nous pouvons tenter de résoudre par la méthode du pivot de Gauss.



# Problème de transport - 6

On réécrit le sous-système des contraintes d'égalité sous la forme (on choisit l'ordre des équations afin de faciliter le pivot de Gauss) :

$$\begin{array}{rclclclclcl}
 x_{1,1} & & & & + & x_{2,1} & & & = & 142 \\
 & x_{1,2} & & & & + & x_{2,2} & & = & 266 \\
 & & x_{1,3} & & & & + & x_{2,3} & = & 192 \\
 x_{1,1} & + & x_{1,2} & + & x_{1,3} & & & & = & 206 \\
 & & & & x_{2,1} & + & x_{2,2} & + & x_{2,3} & = & 394
 \end{array}$$

# Problème de transport - 7

Sous forme matricielle :

1	0	0	1	0	0	142
0	1	0	0	1	0	266
0	0	1	0	0	1	192
1	1	1	0	0	0	206
0	0	0	1	1	1	394

# Problème de transport - 8

Ce qui donne

1	0	0	1	0	0	142
0	1	0	0	1	0	266
0	0	1	0	0	1	192
0	1	1	-1	0	0	64
0	0	0	1	1	1	394

# Problème de transport - 9

puis

<span style="border: 1px solid black; padding: 2px;">1</span>	0	0	1	0	0	142
0	<span style="border: 1px solid black; padding: 2px;">1</span>	0	0	1	0	266
0	0	<span style="border: 1px solid black; padding: 2px;">1</span>	0	0	1	192
0	0	1	-1	-1	0	-202
0	0	0	1	1	1	394

# Problème de transport - 10

puis

<span style="border: 1px solid black; padding: 2px;">1</span>	0	0	1	0	0	142
0	<span style="border: 1px solid black; padding: 2px;">1</span>	0	0	1	0	266
0	0	<span style="border: 1px solid black; padding: 2px;">1</span>	0	0	1	192
0	0	0	-1	-1	-1	-394
0	0	0	1	1	1	394

# Problème de transport - 11

Les deux dernières lignes sont similaires. On peut donc en enlever une :

1	0	0	0	-1	-1	-252
0	1	0	0	1	0	266
0	0	1	0	0	1	192
0	0	0	1	1	1	394

## Problème de transport - 12

Les variables  $x_{2,2}$  et  $x_{2,3}$  sont libres. On en déduit :

$$x_{2,1} = 394 - x_{2,2} - x_{2,3}$$

$$x_{1,3} = 192 - x_{2,3}$$

$$x_{1,2} = 266 - x_{2,2}$$

$$x_{1,1} = -252 + x_{2,2} + x_{2,3} .$$

On exprime ensuite le coût  $T$  uniquement en termes des variables libres  $x_{2,2}$  et  $x_{2,3}$  :

$$\begin{aligned} T &= 9(-252 + x_{2,2} + x_{2,3}) + 16(266 - x_{2,2}) + 28(192 - x_{2,3}) \\ &\quad + 14(394 - x_{2,2} - x_{2,3}) + 29x_{2,2} + 19x_{2,3} \\ &= 8x_{2,2} - 14x_{2,3} + 12\,880 . \end{aligned}$$

## Problème de transport - 13

Afin de minimiser  $T$ , il est donc opportun de choisir  $x_{2,3}$  le plus grand possible et  $x_{2,2}$  le plus petit possible. C'est à ce niveau qu'il nous est nécessaire de faire réapparaître les contraintes de positivité sans lesquelles  $T$  pourrait être rendu aussi négatif que souhaité.

En examinant les équations plus haut, on se convainc assez rapidement que le meilleur choix est obtenu en prenant  $x_{2,3} = 192$  (afin de satisfaire mais de saturer la contrainte  $x_{1,3} \geq 0$ ) et ensuite  $x_{2,2} = 60$  (afin de satisfaire mais de saturer la contrainte  $x_{1,1} \geq 0$ ). On propose alors la solution suivante :

$$x_{1,1} = 0, \quad x_{1,2} = 206, \quad x_{1,3} = 0, \quad x_{2,1} = 142, \quad x_{2,2} = 60, \quad x_{2,3} = 192,$$



## Problème de transport - 14

comme candidat à être le transport optimal. Pour vérifier notre intuition, on choisit d'exprimer le coût total  $T$  uniquement en termes des variables  $x_{1,1}$  et  $x_{1,3}$  ce qui donne l'expression :

$$\begin{aligned} T &= 8x_{2,2} - 14x_{2,3} + 12\,880 \\ &= 8(60 + x_{1,1} + x_{1,3}) - 14(192 - x_{1,3}) + 12\,880 \\ &= 8x_{1,1} + 22x_{1,3} + 10\,672. \end{aligned}$$

Comme  $x_{1,1} \geq 0$  et  $x_{1,3} \geq 0$  par contrainte, on a nécessairement  $T \geq 10\,672$  quel que soit le choix des autres variables satisfaisant l'ensemble des contraintes. Par ailleurs, le choix proposé précédemment fournit  $T = 10\,672$  et satisfait à l'ensemble des contraintes. Il s'agit donc effectivement de la solution optimale.

# Problème de transport - 15

Pour terminer cet exemple par une synthèse, observons que nous sommes parvenus à réécrire le problème d'optimisation initial sous la forme d'un système linéaire augmenté de contraintes de positivités de toutes les variables. Nous avons ensuite déterminé le rang de la matrice sous-jacente et exprimé de diverses manières possibles (deux en fait) la fonction à optimiser en termes de variables libres pour ce système linéaire. Nous nous sommes arrêtés lorsque les coefficients des variables libres dans l'expression de la fonction à optimiser furent tous positifs ou nuls, et avons conclu que les évaluer à zéro fournissait une solution assurément optimale.

- 1 Problème de transport
- 2 Méthode du simplexe : un aperçu par l'exemple
- 3 Méthode du simplexe sous forme de tableau

# Simplexe - 1

Considérons le problème d'optimisation linéaire :

$$\begin{array}{ll}
 \text{maximiser} & Z := 5x_1 + 4x_2 + 3x_3 \\
 \text{sous les contraintes} & \begin{array}{l}
 2x_1 + 3x_2 + x_3 \leq 5 \\
 4x_1 + x_2 + 2x_3 \leq 11 \\
 3x_1 + 4x_2 + 2x_3 \leq 8 \\
 x_1, x_2, x_3 \geq 0
 \end{array}
 \end{array} \quad (1)$$

Afin de se ramener à un système d'équations plutôt que d'inéquations, on introduit les variables d'écart  $e_1$ ,  $e_2$  et  $e_3$  et l'on écrit le problème ci-dessus sous la forme

$$\begin{array}{rclclclcl} e_1 & = & 5 & - & 2x_1 & - & 3x_2 & - & x_3 \\ e_2 & = & 11 & - & 4x_1 & - & x_2 & - & 2x_3 \\ e_3 & = & 8 & - & 3x_1 & - & 4x_2 & - & 2x_3 \\ Z & = & & + & 5x_1 & + & 4x_2 & + & 3x_3 \end{array} \quad (2)$$

avec pour but de maximiser  $Z$  sous les contraintes additionnelles  $x_i, e_i \geq 0$  (pour tout  $i \in \llbracket 1; 3 \rrbracket$ ). Il est aisé de vérifier que si  $(x_1, x_2, x_3, e_1, e_2, e_3)$  est une solution optimale de ce dernier problème, alors  $(x_1, x_2, x_3)$  constitue une solution optimale du problème (1). Inversement, si  $(x_1, x_2, x_3)$  est une solution optimale de (1), alors  $(x_1, x_2, x_3, 5 - 2x_1 - 3x_2 - x_3, 11 - 4x_1 - x_2 - 2x_3, 8 - 3x_1 - 4x_2 - 2x_3)$  constitue une solution optimale de (2).

## Simplexe - 3

Le système (2) possède la solution (non optimale)  $(0, 0, 0, 5, 11, 8)$ .

### Définition

L'usage est d'appeler « solution réalisable » tout choix de variables satisfaisant à l'ensemble des contraintes.

On observe que dans l'expression  $Z = 5x_1 + 4x_2 + 3x_3$ , une augmentation de  $x_1$  entraîne une augmentation de  $Z$ . L'idée première est alors d'augmenter  $x_1$  autant que possible (sans modifier ni  $x_2$  ni  $x_3$ ) tant qu'aucune des variables d'écart  $e_1$ ,  $e_2$  ou  $e_3$  ne devient négative. Le choix maximal est donc  $x_1 = \min \left\{ \frac{5}{2}; \frac{11}{4}; \frac{8}{3} \right\} = \frac{5}{2}$ , lorsque  $e_1$  devient nulle et qui fait passer à la solution réalisable  $\left( \frac{5}{2}, 0, 0, 0, 3, \frac{1}{2} \right)$ .

## Simplexe - 4

On réécrit le système (2) en exprimant cette fois  $(x_1, e_2, e_3)$  (ainsi que  $Z$ ) en termes de  $(x_2, x_3, e_1)$ , au moyen de l'équation

$$x_1 = \frac{5}{2} - \frac{3}{2}x_2 - \frac{1}{2}x_3 - \frac{1}{2}e_1.$$

## Simplexe - 5

Ceci donne, après substitutions :

$$\begin{array}{rclclclcl}
 x_1 & = & \frac{5}{2} & - & \frac{3}{2}x_2 & - & \frac{1}{2}x_3 & - & \frac{1}{2}e_1 \\
 e_2 & = & 1 & + & 5x_2 & & & + & 2e_1 \\
 e_3 & = & \frac{1}{2} & + & \frac{1}{2}x_2 & - & \frac{1}{2}x_3 & + & \frac{3}{2}e_1 \\
 Z & = & \frac{25}{2} & - & \frac{7}{2}x_2 & + & \frac{1}{2}x_3 & - & \frac{5}{2}e_1
 \end{array} \tag{3}$$



# Simplexe - 6

Cette fois, on observe que dans l'expression

$Z = \frac{25}{2} - \frac{7}{2}x_2 + \frac{1}{2}x_3 - \frac{5}{2}e_1$ , une augmentation de  $x_3$  (c'est ici le seul choix possible) entraîne une augmentation de  $Z$ . À nouveau, on augmente donc  $x_3$  autant que possible (sans modifier ni  $x_2$  ni  $e_1$ ) tant qu'aucune des variables de base  $x_1$ ,  $e_2$  ou  $e_3$  ne devient négative. Le choix maximal est donc  $x_3 = \min \left\{ \frac{5}{2}; \frac{1}{2} \right\} = 1$ , lorsque  $e_3$  devient nulle, et qui fait passer à la solution réalisable  $(2, 0, 1, 0, 1, 0)$ .

# Simplexe - 7

On réécrit le système (3) en exprimant cette fois  $(x_1, x_3, e_2)$  (ainsi que  $Z$ ) en termes de  $x_2, e_1, e_3$ , au moyen de l'équation

$$x_3 = 1 + x_2 + 3e_1 - 2e_3.$$

Ceci donne, après substitutions :

$$\begin{array}{rclclclcl} x_1 & = & 2 & - & 2x_2 & - & 2e_1 & + & e_3 \\ x_3 & = & 1 & + & x_2 & + & 3e_1 & - & 2e_3 \\ e_2 & = & 1 & + & 5x_2 & + & 2e_1 & & \\ Z & = & 13 & - & 3x_2 & - & e_1 & - & e_3. \end{array} \quad (4)$$

## Simplexe - 8

Puisque les coefficients de  $x_2$ ,  $e_1$  et  $e_3$  intervenant dans l'expression de  $Z$  ci-dessus sont tous négatifs ou nuls, on déduit que la solution réalisable

$$x_1 = 2$$

$$x_2 = 0$$

$$x_3 = 1$$

$$e_1 = 0$$

$$e_2 = 1$$

$$e_3 = 0$$

est une solution optimale pour laquelle  $Z = 13$ .

# Simplexe - 9

Plutôt que de formaliser l'algorithme du simplexe et d'en découvrir les bases théoriques, voyons une deuxième méthode pour l'aborder et qui consiste à placer les calculs en tableau (toutes les variables se retrouvent du même côté du signe de l'égalité) plutôt que sous forme de dictionnaire comme ci-dessus. L'avantage de cette deuxième façon de présenter les choses (mais qui est bien sûr équivalente à la première) est qu'elle se rapproche plus de la méthode bien connue du pivot de Gauss.

- 1 Problème de transport
- 2 Méthode du simplexe : un aperçu par l'exemple
- 3 Méthode du simplexe sous forme de tableau

# Simplexe - 10

Il convient de garder à l'esprit que l'algorithme qui sera présenté dans ce cours n'est pas *stricto sensu* l'algorithme du simplexe. En effet, il faudrait que l'on applique des critères pour éviter la cyclicité et pour que la vitesse soit optimale.

# Simplexe - 11

Considérons donc maintenant le problème d'optimisation linéaire

$$\begin{array}{ll}
 \text{maximiser} & Z := \\
 \text{sous les contraintes} &
 \end{array}
 \begin{array}{rclclcl}
 x_1 & + & 5x_2 & + & x_3 & & \\
 x_1 & + & 3x_2 & + & x_3 & \leq & 3 \\
 -x_1 & + & & + & 3x_3 & \leq & 2 \\
 2x_1 & + & 4x_2 & - & x_3 & \leq & 4 \\
 x_1 & + & 3x_2 & - & x_3 & \leq & 2 \\
 x_1 & , & x_2 & , & x_3 & \geq & 0
 \end{array}
 \quad (5)$$





## Simplexe - 13

On adopte alors la notation sous forme de tableau :

1	3	1	1	0	0	0	3
-1	0	3	0	1	0	0	2
2	4	-1	0	0	1	0	4
1	3	-1	0	0	0	1	2
1	5	1	0	0	0	0	0

La dernière ligne du tableau correspond à une expression possible de  $Z$  comme fonction affine des variables  $x_1, x_2, x_3, e_1, e_2, e_3, e_4$ , l'opposé du terme constant se trouvant en bas à droite du tableau. On part de la solution réalisable  $(0, 0, 0, 3, 2, 4, 2)$  et puisque le terme en  $x_1$  dans la dernière ligne du tableau est strictement positif, on va augmenter  $x_1$  (sans modifier  $x_2$  ni  $x_3$ ) jusqu'à ce que l'une des variables  $e_1, e_2, e_3, e_4$  devienne nulle. Ceci se produit pour  $x_1 = 2$  pour lequel à la fois  $e_3$  et  $e_4$  deviennent nulles. On choisit donc de faire rentrer  $x_1$  en base et de faire sortir (par exemple)  $e_3$ . Cela donne :

$$\begin{array}{ccccccc|c}
 1 & 3 & 1 & 1 & 0 & 0 & 0 & 3 \\
 -1 & 0 & 3 & 0 & 1 & 0 & 0 & 2 \\
 1 & 2 & -\frac{1}{2} & 0 & 0 & \frac{1}{2} & 0 & 2 \\
 1 & 3 & -1 & 0 & 0 & 0 & 1 & 2 \\
 \hline
 1 & 5 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0
 \end{array}$$

## Simplexe - 15

puis

$$\begin{array}{ccccccc|c}
 0 & 1 & \frac{3}{2} & 1 & 0 & -\frac{1}{2} & 0 & 1 \\
 0 & 2 & \frac{5}{2} & 0 & 1 & \frac{1}{2} & 0 & 4 \\
 1 & 2 & -\frac{1}{2} & 0 & 0 & \frac{1}{2} & 0 & 2 \\
 0 & 1 & -\frac{1}{2} & 0 & 0 & -\frac{1}{2} & 1 & 0 \\
 \hline
 0 & 3 & \frac{3}{2} & 0 & 0 & -\frac{1}{2} & 0 & -2
 \end{array}$$

et fournit une solution réalisable pour laquelle  $x_1 = 2$ ,  $e_1 = 1$ ,  $e_2 = 4$ ,  $e_4 = 0$  (et les variables hors base sont toujours nulles :  $x_2 = x_3 = e_3 = 0$ ).

## Simplexe - 16

Puisque le coefficient de  $x_2$  dans la nouvelle expression de  $Z$  est positif, on fait ensuite rentrer  $x_2$  en base, et on doit faire sortir  $e_4$ . Cela donne :

$$\begin{array}{ccccccc|c}
 0 & 0 & 2 & 1 & 0 & 0 & -1 & 1 \\
 0 & 0 & \frac{7}{2} & 0 & 1 & \frac{3}{2} & -2 & 4 \\
 1 & 0 & \frac{1}{2} & 0 & 0 & \frac{3}{2} & -2 & 2 \\
 0 & 1 & -\frac{1}{2} & 0 & 0 & -\frac{1}{2} & 1 & 0 \\
 \hline
 0 & 0 & 3 & 0 & 0 & 1 & -3 & -2
 \end{array}$$

et fournit la solution réalisable  $(2, 0, 0, 1, 4, 0, 0)$ .

## Simplexe - 17

On fait ensuite rentrer  $x_3$  en base (son coefficient dans l'expression de  $Z$  vaut maintenant 3) et on fait sortir  $e_1$  (qui s'annule lorsque  $x_3 = \frac{1}{2}$ ). Cela donne

$$\begin{array}{ccccccc|c}
 0 & 0 & 1 & \frac{1}{2} & 0 & 0 & -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\
 0 & 0 & \frac{7}{2} & 0 & 1 & \frac{3}{2} & -2 & 4 \\
 1 & 0 & \frac{1}{2} & 0 & 0 & \frac{3}{2} & -2 & 2 \\
 0 & 1 & -\frac{1}{2} & 0 & 0 & -\frac{1}{2} & 1 & 0 \\
 \hline
 0 & 0 & 3 & 0 & 0 & 1 & -3 & -2
 \end{array}$$

## Simplexe - 18

puis

$$\begin{array}{ccccccc|c}
 0 & 0 & 1 & \frac{1}{2} & 0 & 0 & -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\
 0 & 0 & 0 & -\frac{7}{4} & 1 & \frac{3}{2} & -\frac{1}{4} & \frac{9}{4} \\
 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & \frac{3}{2} & -\frac{7}{4} & \frac{7}{4} \\
 0 & 1 & 0 & \frac{1}{4} & 0 & -\frac{1}{2} & \frac{3}{4} & \frac{1}{4} \\
 \hline
 0 & 0 & 0 & -\frac{3}{2} & 0 & 1 & -\frac{3}{2} & -\frac{7}{2}
 \end{array}$$

et fournit la solution réalisable  $\left(\frac{7}{4}, \frac{1}{4}, \frac{1}{2}, 0, 0, 0, 0\right)$ .

## Simplexe - 19

On fait ensuite rentrer  $e_3$  et sortir  $x_1$  (qui s'annule en premier lorsque  $e_3 = \frac{7}{6}$ ). Cela donne

$$\begin{array}{ccccccc|c}
 0 & 0 & 1 & \frac{1}{2} & 0 & 0 & -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\
 0 & 0 & 0 & -\frac{7}{4} & 1 & \frac{3}{2} & -\frac{1}{4} & \frac{9}{4} \\
 \frac{2}{3} & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & -\frac{7}{6} & \frac{7}{6} \\
 0 & 1 & 0 & \frac{1}{4} & 0 & -\frac{1}{2} & \frac{3}{4} & \frac{1}{4} \\
 \hline
 0 & 0 & 0 & -\frac{3}{2} & 0 & 1 & -\frac{3}{2} & -\frac{7}{2}
 \end{array}$$

## Simplexe - 20

puis

$$\begin{array}{ccccccc|c}
 0 & 0 & 1 & \frac{1}{2} & 0 & 0 & -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\
 -1 & 0 & 0 & -\frac{7}{4} & 1 & 0 & \frac{3}{2} & \frac{1}{2} \\
 \frac{2}{3} & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & -\frac{7}{6} & \frac{7}{6} \\
 \frac{1}{3} & 1 & 0 & \frac{1}{4} & 0 & 0 & \frac{1}{6} & \frac{5}{6} \\
 \hline
 -\frac{2}{3} & 0 & 0 & -\frac{3}{2} & 0 & 0 & -\frac{1}{3} & -\frac{14}{3}
 \end{array}$$

et fournit finalement la solution optimale  $(0, \frac{5}{6}, \frac{1}{2}, 0, \frac{1}{2}, \frac{7}{6}, 0)$  pour laquelle  $Z = \frac{14}{3}$ .