## Modélisation Papier

## Antonio Tavares, Julien Dallot

1<sup>er</sup> janvier 2022

1. Voici le problème statique  $(\mathcal{P})$ :

. Voici le problème statique 
$$(\mathcal{P})$$
: 
$$\begin{cases} & \min\limits_{x} & \sum\limits_{ij \in A} d_{ij} \ x_{ij} \\ & \text{s.c.} \end{cases}$$
 (1) (limite sur les sommets empruntés) 
$$(\mathcal{P}) \begin{cases} & \sum\limits_{ij \in A} p_{i}x_{ij} \ + \ p_{t} & \leq S \\ & \sum\limits_{ij \in A} p_{i}x_{ij} \ + \ p_{t} & \leq S \end{cases}$$
 (1) (limite sur les sommets empruntés) 
$$\sum\limits_{j \in \delta^{+}(i)} x_{ji} \ - \sum\limits_{j \in \delta^{-}(i)} x_{ij} \ = 0 \quad \forall i \in V \setminus \{s,t\} \ (2) \qquad \text{(conservation du flot)}$$
 (2) 
$$\sum\limits_{j \in \delta^{+}(i)} x_{sj} \ = 1 \qquad \qquad \text{(3)} \qquad \text{(un seul arc sortant de } s)$$
 (3) Modélisation du problème robuste  $(\mathcal{P}_{r})$ :

2. Modélisation du problème robuste  $(\mathcal{P}_r)$ :

$$(\mathcal{P}_r) \begin{cases} \min \max_{x = \delta^1} & \sum_{ij \in A} d_{ij} \left(1 + \delta^1_{ij}\right) x_{ij} \\ \text{s.c.} \end{cases} \\ \sum_{ij \in A} p_i \, x_{ij} + \max_{\delta^2} \left\{ \delta^2_t \hat{p}_t + \sum_{ij \in A} \delta^2_i \, \hat{p}_i \, x_{ij} \right\} & \leq S - p_t \\ \sum_{j \in \delta^+(i)} x_{ji} - \sum_{j \in \delta^-(i)} x_{ij} & = 0 \quad \forall i \in V \setminus \{s, t\} \quad (2_{robuste}) \\ \sum_{j \in \delta^-(s)} x_{sj} & = 1 \quad (3_{robuste}) \end{cases}$$

$$\sum_{j \in \delta^+(t)} x_{jt} & = 1 \quad (4_{robuste})$$
Pécclution para plans connects et Lagri Callbergh, On récomprise d'abord la problème reports et la problème rep

3. Résolution par plans coupants et LazyCallback. On réexprime d'abord le problème robuste avec les ensembles  $\mathcal{U}^{1*}$  et  $\mathcal{U}^{2*}$ .

$$\begin{cases} \min\limits_{\substack{z\\ \text{s.c.}}} z\\ \sup\limits_{ij\in A} d^1_{ij}\,x_{ij} & \leq z \quad \forall d^1\in\mathcal{U}^{1*} \qquad (0)\\ \sum\limits_{ij\in A} p^2_ix_{ij} + p^2_t & \leq S \quad \forall p^2\in\mathcal{U}^{2*} \qquad (1_{robuste})\\ \sum\limits_{j\in\delta^+(i)} x_{ji} - \sum\limits_{j\in\delta^-(i)} x_{ij} & = 0 \quad \forall i\in V\setminus\{s,t\} \quad (2_{robuste})\\ \sum\limits_{j\in\delta^-(s)} x_{sj} & = 1 \qquad \qquad (3_{robuste})\\ \sum\limits_{j\in\delta^+(t)} x_{jt} & = 1 \qquad \qquad (4_{robuste}) \end{cases}$$
 (Je sais pas encore quels ensembles  $\mathcal{U}^{1*}$  et  $\mathcal{U}^{2*}$  choisir au début, deux sous ensembles aléatoires et petits de  $\mathcal{U}^1$  et  $\mathcal{U}^2$ ?)

aléatoires et petits de  $\mathcal{U}^1$  et  $\mathcal{U}^2$ ?)

Il y a deux sous problèmes à résoudre,  $(SP_0)$  et  $(SP_1)$ :

$$(SP_{0}) \begin{cases} \max_{\delta^{1}} & \sum_{ij \in A} d_{ij} \ (1 + \delta_{ij}^{1}) \ x_{ij}^{*} \\ \text{s.c} \\ & \sum_{ij \in A} \delta_{ij}^{1} \leq d_{1} \\ & \delta_{ij}^{1} \leq D_{ij} \quad \forall ij \in A \end{cases} \qquad (SP_{1}) \begin{cases} \max_{\delta^{2}} & \sum_{i \in V} (p_{i} + \delta_{i}^{2} \ \hat{p}_{i}) \ x_{ij}^{*} + p_{t} + \delta_{t}^{2} \ \hat{p}_{t} \\ \text{s.c} \\ & \sum_{i \in V} \delta_{i}^{2} \leq d_{2} \\ & \delta_{i}^{2} \leq 2 \quad \forall i \in V \end{cases}$$

avec  $x^*$  une solution courante du problème maître. Soient  $\delta^{1*}$  et  $\delta^{2*}$  des solutions optimales de  $(SP_0)$  et  $(SP_1)$ , soit  $z^*$  une solution optimale du problème maître courant. Cette solution du problème maître courant est l'optimale, ssi

$$\sum_{ij \in A} d_{ij} (1 + \delta_{ij}^1) x_{ij}^* \le z^*$$
 et 
$$\sum_{i \in V} (p_i + \delta_i^2 \hat{p}_i) x_{ij}^* + p_t + \delta_t^2 \hat{p}_t \le S$$

À chaque itération, on ajoute les contraintes suivantes. Si  $\sum_{ij\in A} d_{ij} \ (1+\delta^1_{ij}) \ x^*_{ij} > z^*$ , alors on coupe cette mauvaise solution  $x^*$  en rajoutant l'inégalité  $\sum_{ij\in A} d_{ij} \ (1+\delta^1_{ij}) \ x_{ij} \le z^*$ . De même si  $\sum_{i\in V} (p_i + \delta^2_i \ \hat{p}_i) \ x^*_{ij} + p_t + \delta^2_t \ \hat{p}_t > S$ , alors on rajoute l'inégalité  $\sum_{i\in V} (p_i + \delta^2_i \ \hat{p}_i) \ x_{ij} + \sum_{i\in V} (p_i + \delta^2_i$  $p_t + \delta_t^2$   $\hat{p}_t \leq S$ . Si aucune de ces inégalités n'est violée, alors on a trouvé l'optimale pour le problème maître.

## 4. Résolution par dualisation.

$$\left\{\begin{array}{c} \displaystyle \min_{x} \ d_{ij} \ x_{ij} \ + \\ \left\{\begin{array}{c} \displaystyle \max_{s.c} \ \sum_{ij \in A} d_{ij} \ (1+\delta_{ij}^{1}) \ x_{ij}^{*} \\ s.c \\ \left\{\begin{array}{c} \displaystyle \sum_{ij \in A} \delta_{ij}^{1} \leq d_{1} \\ \delta_{ij}^{1} \leq D_{ij} \ \forall ij \in A \\ \end{array}\right. \\ \text{s.c.} \\ \left\{\begin{array}{c} \displaystyle \sum_{ij \in A} p_{i} \ x_{ij} + \max_{\delta^{2}} \left\{\delta_{t}^{2} \hat{p}_{t} + \sum_{ij \in A} \delta_{i}^{2} \ \hat{p}_{i} \ x_{ij} \right\} \right. \\ \leq S - p_{t} \\ \left\{\begin{array}{c} \displaystyle (1_{robuste}) \\ \sum_{j \in \delta^{+}(i)} x_{ji} - \sum_{j \in \delta^{-}(i)} x_{ij} \\ \end{array}\right. \\ = 0 \ \forall i \in V \setminus \{s, t\} \ (2_{robuste}) \\ \left\{\begin{array}{c} \displaystyle \sum_{j \in \delta^{-}(s)} x_{sj} \\ j \in \delta^{-}(s) \end{array}\right. \\ \left\{\begin{array}{c} \displaystyle \sum_{j \in \delta^{+}(t)} x_{jt} \\ \end{array}\right. \\ = 1 \\ \left\{\begin{array}{c} \displaystyle (4_{robuste}) \\ \end{array}\right. \\ \left\{\begin{array}{c} \displaystyle \sum_{j \in \delta^{+}(t)} x_{jt} \\ \end{array}\right. \\ = 1 \\ \left\{\begin{array}{c} \displaystyle (4_{robuste}) \\ \end{array}\right. \\ \left\{\begin{array}{c} \displaystyle \sum_{j \in \delta^{+}(t)} x_{jt} \\ \end{array}\right. \\ \left\{\begin{array}{c} \displaystyle \sum_{j \in \delta^{+}(t)} x_{jt} \\ \end{array}\right. \\ = 1 \\ \left\{\begin{array}{c} \displaystyle (4_{robuste}) \\ \end{array}\right. \\ \left\{\begin{array}{c} \displaystyle (4_{r$$