



## Chapitre 4 : Dualité en programmation linéaire

J.-F. Scheid

2011–2012

1

### Plan du chapitre

- ① Introduction et définitions
- ② Propriétés et Théorèmes de dualité
- ③ Conditions d'optimalité primal-dual (COPD)

2

## I. Introduction et définitions

### Problème du production.

Deux produits  $P_1$  et  $P_2$  fabriqués en quantité  $x_1$  et  $x_2$ , nécessitant trois ressources disponibles en quantités données. L'entreprise cherche à maximiser le bénéfice total provenant de la vente des 2 produits.

$$\begin{aligned} \max_{(x_1, x_2)} [F(x_1, x_2) = 6x_1 + 4x_2] . \\ \begin{cases} 3x_1 + 9x_2 \leq 81 \\ 4x_1 + 5x_2 \leq 55 \\ 2x_1 + x_2 \leq 20 \\ x_1, x_2 \geq 0 \end{cases} \end{aligned}$$

3

Supposons à présent qu'un acheteur se présente pour acheter toutes les ressources de l'entreprise. Il propose à l'entreprise les prix unitaires  $y_1$ ,  $y_2$ ,  $y_3$  pour chacune des ressources.

- L'entreprise acceptera de lui vendre toutes ses ressources uniquement si elle obtient pour chaque produit un prix de vente au moins égal au profit qu'elle ferait en vendant ses produits.
- De son côté, l'acheteur cherche à minimiser ses dépenses.

Quels prix unitaires  $y_1$ ,  $y_2$ ,  $y_3$  l'acheteur doit-il proposer à l'entreprise en question pour qu'elle accepte de vendre toutes ses ressources ?

▮▮▮▮ *Programme linéaire.*

$$\begin{aligned} \min_{(y_1, y_2, y_3)} [G(y_1, y_2, y_3) = 81y_1 + 55y_2 + 20y_3] \\ \begin{cases} 3y_1 + 4y_2 + 2y_3 \geq 6 \\ 9y_1 + 5y_2 + 1y_3 \geq 4 \\ y_1, y_2, y_3 \geq 0 \end{cases} \end{aligned}$$

4

Matrice  $A$  de taille  $m \times n$   
Vecteurs  $\mathbf{c} \in \mathbb{R}^n$  et  $\mathbf{b} \in \mathbb{R}^m$ .

### Définition (problème dual)

Au programme linéaire primal

$$(PL) \quad \begin{aligned} & \max_{\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n} [F(\mathbf{x}) = \mathbf{c}^\top \mathbf{x}] \\ & \begin{cases} A\mathbf{x} \leq \mathbf{b} \\ \mathbf{x} \geq 0 \end{cases} \end{aligned}$$

on associe le programme linéaire dual

$$(PLD) \quad \begin{aligned} & \min_{\mathbf{y} \in \mathbb{R}^m} [G(\mathbf{y}) = \mathbf{b}^\top \mathbf{y}] \\ & \begin{cases} A^\top \mathbf{y} \geq \mathbf{c} \\ \mathbf{y} \geq 0 \end{cases} \end{aligned}$$

5

Définition générale de la dualité quand le problème primal est sous forme *canonique mixte*

Primal

Dual

$$\begin{aligned} \max_{\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n} [F(\mathbf{x}) = \mathbf{c}^\top \mathbf{x}] & \quad \min_{\mathbf{y} \in \mathbb{R}^m} [G(\mathbf{y}) = \mathbf{b}^\top \mathbf{y}] \\ \forall i \in I_1, \sum_{j=1}^n a_{ij}x_j \leq b_i & \quad \leftrightarrow \quad \forall i \in I_1, y_i \geq 0 \\ \forall i \in I_2, \sum_{j=1}^n a_{ij}x_j = b_i & \quad \leftrightarrow \quad \forall i \in I_2, y_i \text{ de signe quelconque} \\ \forall j \in J_1, x_j \geq 0 & \quad \leftrightarrow \quad \forall j \in J_1, \sum_{i=1}^m a_{ij}y_i \geq c_j \\ \forall j \in J_2, x_j \text{ de signe quelconque} & \quad \leftrightarrow \quad \forall j \in J_2, \sum_{i=1}^m a_{ij}y_i = c_j \end{aligned}$$

7

### Programme linéaire primal

$$(PL) \quad \begin{aligned} & \max_{\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n} [F(\mathbf{x}) = \mathbf{c}^\top \mathbf{x}] \\ & \begin{cases} A\mathbf{x} \leq \mathbf{b} \\ \mathbf{x} \geq 0 \end{cases} \end{aligned}$$

### Programme linéaire dual

$$(PLD) \quad \begin{aligned} & \min_{\mathbf{y} \in \mathbb{R}^m} [G(\mathbf{y}) = \mathbf{b}^\top \mathbf{y}] \\ & \begin{cases} A^\top \mathbf{y} \geq \mathbf{c} \\ \mathbf{y} \geq 0 \end{cases} \end{aligned}$$

### Comparaison primal/dual.

Primal

Dual

|                                       |                   |                                       |
|---------------------------------------|-------------------|---------------------------------------|
| $\max(F)$                             | $\leftrightarrow$ | $\min(G)$                             |
| coefficient $\mathbf{c}$ de $F$       | $\leftrightarrow$ | second membre $\mathbf{c}$            |
| second membre $\mathbf{b}$            | $\leftrightarrow$ | coefficient $\mathbf{b}$ de $G$       |
| $m$ contraintes inégalités ( $\leq$ ) | $\leftrightarrow$ | $m$ contraintes de positivité         |
| $n$ contraintes de positivité         | $\leftrightarrow$ | $n$ contraintes inégalités ( $\geq$ ) |

6

## II. Propriétés - Théorèmes de dualité

### Proposition

Le dual du dual est le primal.

*Preuve.* Dual d'un (PL) sous forme canonique pure :

$$(PLD) \quad \begin{aligned} & \min_{\mathbf{y}} [G(\mathbf{y}) = \mathbf{b}^\top \mathbf{y}] \\ & \begin{cases} A^\top \mathbf{y} \geq \mathbf{c} \\ \mathbf{y} \geq 0 \end{cases} \end{aligned} \quad \Leftrightarrow \quad \begin{aligned} & \max_{\mathbf{y}} [-G(\mathbf{y}) = (-\mathbf{b})^\top \mathbf{y}] \\ & \begin{cases} -A^\top \mathbf{y} \leq -\mathbf{c} \\ \mathbf{y} \geq 0 \end{cases} \end{aligned}$$

On prend le dual du dual :

$$\begin{aligned} & \min_{\mathbf{x}} [(-\mathbf{c})^\top \mathbf{x}] \\ & \begin{cases} (-A^\top)^\top \mathbf{x} \geq (-\mathbf{b})^\top \\ \mathbf{x} \geq 0 \end{cases} \end{aligned} \quad \Leftrightarrow \quad \begin{aligned} & \max_{\mathbf{x}} [\mathbf{c}^\top \mathbf{x}] \\ & \begin{cases} A\mathbf{x} \leq \mathbf{b} \\ \mathbf{x} \geq 0 \end{cases} \end{aligned} \quad (PL)$$

□

8

## Théorèmes de dualité

### Théorème 1. THÉORÈME FAIBLE DE DUALITÉ

Soit  $\mathbf{x}$  une solution réalisable d'un (PL) sous forme canonique mixte et  $\mathbf{y}$  une solution réalisable du problème dual (PLD). Alors :

- ①  $F(\mathbf{x}) \leq G(\mathbf{y})$
- ② Si  $F(\mathbf{x}) = G(\mathbf{y})$  alors  $\mathbf{x}$  et  $\mathbf{y}$  sont des solutions optimales de (PL) et (PLD) respectivement.

*Preuve.* (PL) sous forme canonique pure

- ① On a  $A\mathbf{x} \leq \mathbf{b}$ ,  $\mathbf{x} \geq 0$  et  $A^\top \mathbf{y} \geq \mathbf{c}$ ,  $\mathbf{y} \geq 0$ .

$$F(\mathbf{x}) = \mathbf{c}^\top \mathbf{x} \leq (A^\top \mathbf{y})^\top \mathbf{x} = \mathbf{y}^\top \underbrace{A\mathbf{x}}_{\leq \mathbf{b}} \leq \mathbf{y}^\top \mathbf{b} = G(\mathbf{y})$$

- ② Soient  $\mathbf{x}^*$  et  $\mathbf{y}^*$  des solutions réalisables de (PL) et (PLD) telles que  $F(\mathbf{x}^*) = G(\mathbf{y}^*)$ . D'après 1., pour  $\mathbf{x}$  solution réalisable de (PL), on a  $F(\mathbf{x}) \leq G(\mathbf{y}^*) = F(\mathbf{x}^*)$  donc  $\mathbf{x}^*$  est une solution réalisable optimale. Idem pour  $\mathbf{y}^*$ . □

9

### Théorème 2. THÉORÈME FORT DE DUALITÉ

Si le problème primal (PL) admet une solution réalisable optimale  $\mathbf{x}^*$  alors le problème dual (PLD) admet lui aussi une solution réalisable optimale  $\mathbf{y}^*$  et on a

$$F(\mathbf{x}^*) = G(\mathbf{y}^*).$$

*Preuve.* On suppose (PL) mis sous forme standard.

S'il existe une solution réalisable optimale, alors il existe une **solution de base** réalisable optimale  $\mathbf{x}_{B^*} = A_{B^*}^{-1} \mathbf{b}$ . On choisit alors

$$\mathbf{y}^* = (A_{B^*}^{-1})^\top \mathbf{c}_{B^*}.$$

On montre que  $\mathbf{y}^*$  est une solution réalisable optimale pour le dual (PLD).

10

- Avec  $\mathbf{y}^* = (A_{B^*}^{-1})^\top \mathbf{c}_{B^*}$ , on a

$$A_{H^*}^\top \mathbf{y}^* = A_{H^*}^\top (A_{B^*}^{-1})^\top \mathbf{c}_{B^*} = (A_{B^*}^{-1} A_{H^*})^\top \mathbf{c}_{B^*} = \mathbf{c}_{H^*} - \mathbf{L}_{H^*}.$$

Or, à l'optimum  $\mathbf{L}_{H^*} \leq 0$  donc  $A_{H^*}^\top \mathbf{y}^* \geq \mathbf{c}_{H^*}$ . Puisque  $A_{B^*}^\top \mathbf{y}^* = \mathbf{c}_{B^*}$ , on a

$$A^\top \mathbf{y}^* \geq \mathbf{c}$$

$\mathbf{y}^*$  de signe quelconque.

i.e.  $\mathbf{y}^*$  est une solution réalisable du dual (PLD) (pas de contrainte de positivité sur les variables  $\mathbf{y}$  du dual).

$$\begin{aligned} F(\mathbf{x}^*) &= \mathbf{c}^\top \mathbf{x}^* = \mathbf{c}_{B^*}^\top A_{B^*}^{-1} \mathbf{b} \\ &= \underbrace{((A_{B^*}^{-1})^\top \mathbf{c}_{B^*})}_{\mathbf{y}^*}^\top \mathbf{b} = G(\mathbf{y}^*) \end{aligned}$$

Théorème faible de dualité  $\Rightarrow \mathbf{y}^*$  est optimal pour (PLD). □

11

## Lien primal/dual

**Rappel :** 3 cas possibles (et seulement 3) pour le problème primal (PL) :

- (1) il existe (au moins) une solution optimale.
- (2) l'ensemble  $\mathcal{D}_R$  des solutions réalisables n'est pas borné et l'optimum est infini.
- (3) pas de solution réalisable ( $\mathcal{D}_R = \emptyset$ ).

### Théorème 3.

Etant donné un problème primal (PL) et son dual (PLD), une et une seule des trois situations suivantes a lieu

- (a) les deux problèmes possèdent chacun des solutions optimales (à l'optimum, les coûts sont égaux).
- (b) un des problèmes possède une solution réalisable avec un optimum infini, l'autre n'a pas de solution.
- (c) aucun des deux problèmes ne possède de solution réalisable.

12

Il y a donc 3 situations (au lieu de 9) qui peuvent se résumer dans le tableau suivant:

|        |                              | Dual                         |                           |                            |
|--------|------------------------------|------------------------------|---------------------------|----------------------------|
|        |                              | (1) <i>Solution optimale</i> | (2) <i>Optimum infini</i> | (3) <i>pas de solution</i> |
| Primal | (1) <i>Solution optimale</i> | (a)                          | impossible                | impossible                 |
|        | (2) <i>Optimum infini</i>    | impossible                   | impossible                | (b)                        |
|        | (3) <i>pas de solution</i>   | impossible                   | (b)                       | (c)                        |

13

### Problème primal sous forme **canonique mixte**.

$\mathbf{x}$  et  $\mathbf{y}$  sont **optimales** pour le problème primal et le problème dual respectivement **si et seulement si** on a les COPD :

$$\left\{ \begin{array}{l} \bullet \forall i \in I_1, \sum_{j=1}^n a_{ij}x_j = b_i \text{ ou } y_i = 0 \\ \bullet \forall j \in J_1, \sum_{i=1}^m a_{ij}y_i = c_j \text{ ou } x_j = 0 \end{array} \right.$$

15

## III. Conditions d'optimalité primal-dual (COPD)

☞ Cas (a) où les problèmes primal et dual possèdent chacun des solutions optimales (optimum fini).

### Théorème 4.

Soient  $\mathbf{x}$  et  $\mathbf{y}$  des solutions réalisables respectivement du problème primal (PL) et du problème dual (PLD). Alors  $\mathbf{x}$  et  $\mathbf{y}$  sont des solutions réalisables optimales si et seulement si les conditions d'optimalité primal-dual (COPD) suivantes sont vérifiées:

- Si une contrainte est satisfaite en tant qu'inégalité stricte dans (PL) (resp. (PLD)) alors la variable correspondante de (PLD) (resp. (PL)) est nulle.
- Si la valeur d'une variable dans (PL) ou (PLD) est strictement positive alors la contrainte correspondante de l'autre programme est une égalité.

14

### Preuve de la condition nécessaire du Théorème des COPD.

On suppose le problème primal (PL) mis sous forme canonique pure. Soient  $\mathbf{x}$  et  $\mathbf{y}$  des solutions réalisables *optimales* de (PL) et (PLD) respectivement :  $\mathbf{Ax} \leq \mathbf{b}$ ,  $\mathbf{x} \geq 0$  et  $\mathbf{A}^T \mathbf{y} \geq \mathbf{c}$ ,  $\mathbf{y} \geq 0$ .

Variables d'écart  $\mathbf{e}$  et  $\varepsilon$  respectivement pour (PL) et (PLD):

$$\begin{array}{ll} \mathbf{Ax} + \mathbf{e} = \mathbf{b} & \text{et} \quad \mathbf{A}^T \mathbf{y} - \varepsilon = \mathbf{c} \\ \mathbf{x} \geq 0, \mathbf{e} \geq 0 & \mathbf{y} \geq 0, \varepsilon \geq 0 \end{array}$$

$$\begin{aligned} \Rightarrow F(\mathbf{x}) &= \mathbf{c}^T \mathbf{x} = (\mathbf{A}^T \mathbf{y} - \varepsilon)^T \mathbf{x} = \mathbf{y}^T \mathbf{Ax} - \varepsilon^T \mathbf{x} \\ G(\mathbf{y}) &= \mathbf{b}^T \mathbf{y} = (\mathbf{Ax} + \mathbf{e})^T \mathbf{y} = (\mathbf{Ax})^T \mathbf{y} + \mathbf{e}^T \mathbf{y} = \mathbf{y}^T \mathbf{Ax} + \mathbf{e}^T \mathbf{y}. \end{aligned}$$

Théorème de la dualité forte  $\Rightarrow F(\mathbf{x}) = G(\mathbf{y})$

$$\Rightarrow \boxed{\varepsilon^T \mathbf{x} + \mathbf{e}^T \mathbf{y} = 0}.$$

16

Puisque  $\mathbf{x} \geq 0$  et  $\mathbf{y} \geq 0$ , la relation  $\varepsilon^\top \mathbf{x} + \mathbf{e}^\top \mathbf{y} = 0$  donne

$$\begin{cases} \varepsilon_i x_i = 0, & \forall i \\ e_j y_j = 0, & \forall j \end{cases}$$

$$\Rightarrow \begin{cases} \text{Si } \varepsilon_i \neq 0 \text{ alors } x_i = 0 \\ \text{Si } x_i \neq 0 \text{ alors } \varepsilon_i = 0, \end{cases} \quad \begin{cases} \text{Si } e_j \neq 0 \text{ alors } y_j = 0 \\ \text{Si } y_j \neq 0 \text{ alors } e_j = 0. \end{cases}$$

□

Réciproque (condition suffisante) à partir du Théorème faible de dualité.

17

Exemple. Problème de production

$$(PL) \quad \begin{cases} \max_{\mathbf{x}} F(\mathbf{x}) = 6x_1 + 4x_2 \\ 3x_1 + 9x_2 \leq 81 \\ 4x_1 + 5x_2 \leq 55 \\ 2x_1 + x_2 \leq 20 \\ x_1, x_2 \geq 0 \end{cases}$$

Problème dual :

$$(PLD) \quad \begin{cases} \min_{\mathbf{y}} [G(\mathbf{y}) = 81y_1 + 55y_2 + 20y_3] \\ 3y_1 + 4y_2 + 2y_3 \geq 6 \\ 9y_1 + 5y_2 + 1y_3 \geq 4 \\ y_1, y_2, y_3 \geq 0 \end{cases}$$

19

### Utilisation pratique des COPD.

Elles permettent de vérifier si une solution réalisable d'un (PL) est optimale ou non, à partir de la connaissance d'une solution optimale du problème dual.

$\mathbf{x}^*$  et  $\mathbf{y}^*$  solutions réalisables optimales de (PL) et (PLD) respectivement.

$$\begin{cases} \bullet \sum_{j=1}^n a_{ij} x_j^* < b_i \Rightarrow y_i^* = 0 \\ \bullet \sum_{i=1}^m a_{ij} y_i^* > c_j \Rightarrow x_j^* = 0 \end{cases}$$

$$\begin{cases} \bullet y_i^* > 0 \Rightarrow \sum_{j=1}^n a_{ij} x_j^* = b_i \\ \bullet x_j^* > 0 \Rightarrow \sum_{i=1}^m a_{ij} y_i^* = c_j \end{cases}$$

18

Solution optimale de (PL):

$$\begin{aligned} e_1^* = 27/2 > 0 & \xrightarrow{\text{COPD}} y_1^* = 0 \\ x_1^* = 15/2 > 0 & \xrightarrow{\text{COPD}} 3y_1^* + 4y_2^* + 2y_3^* = 6 \quad (\varepsilon_1^* = 0) \\ x_2^* = 5 > 0 & \xrightarrow{\text{COPD}} 9y_1^* + 5y_2^* + y_3^* = 4 \quad (\varepsilon_2^* = 0) \\ e_2^* = e_3^* = 0 & \end{aligned}$$

⇒ Solution optimale du problème dual

$$y_1^* = 0, \quad y_2^* = 1/3, \quad y_3^* = 7/3.$$

20