

Exercice 1 (LP)

Soit $c \in \mathbb{R}^d$, $b \in \mathbb{R}^n$ et $A \in \mathbb{R}^{n \times d}$. On considère les deux problèmes d'optimisation suivants :

$\begin{aligned} \min_x & c^T x \\ \text{s.c. } & \begin{cases} Ax = b \\ -x \leq 0 \end{cases} \end{aligned} \quad (P)$	$\begin{aligned} \max_y & b^T y \\ \text{s.c. } & A^T y \leq c \end{aligned} \quad (D).$
--	--

①

le problème dual de (P)

④ $\mathcal{L} : \mathbb{R}^d \times \mathbb{R}^d \times \mathbb{R}^n \longrightarrow \mathbb{R}$
 $(x, \lambda, \nu) \longmapsto c^T x + \nu^T (Ax - b) - \lambda^T x$

$$\begin{aligned} \mathcal{L}(x, \lambda, \nu) &= (c^T + \nu^T A - \lambda^T) x - \nu^T b \\ &= (c + A^T \nu - \lambda)^T x - \nu^T b \end{aligned}$$

$$g(\lambda, \nu) = \begin{cases} -b^T \nu & \text{si } c + A^T \nu - \lambda = 0 \\ -\infty & \text{sinon.} \end{cases}$$

Le problème dual est donné par :

$$\begin{aligned} \max_{\nu, \lambda} & -b^T \nu \\ \text{s.c. } & \begin{cases} c + A^T \nu - \lambda = 0 \\ \lambda \geq 0 \end{cases} \end{aligned} \quad \Leftrightarrow \quad \begin{aligned} \max_{\nu} & -b^T \nu \\ \text{s.c. } & A^T \nu + c \geq 0 \end{aligned}$$

⑦ Simplification

En remplaçant \rightarrow par ν , on a

$$\begin{aligned} \max_{\nu} & -b^T \nu \\ \text{s.c. } & A^T \nu + c \geq 0 \end{aligned} \quad \Leftrightarrow \quad \begin{aligned} \max_{\nu} & b^T \nu \\ \text{s.c. } & -A^T \nu + c \geq 0 \end{aligned} \quad \Leftrightarrow \quad \begin{aligned} \max_{\nu} & b^T \nu \\ \text{s.c. } & A^T \nu \leq c \end{aligned} \quad (D).$$

Donc le dual de (P) est (D)

②

Le problème dual de (D).

$$\begin{aligned} \max_y & b^T y \\ \text{s.c. } & A^T y \leq c \end{aligned} \quad \Leftrightarrow \quad \begin{aligned} \min_y & -b^T y \\ \text{s.c. } & A^T y - c \leq 0 \end{aligned}$$

$$\mathcal{L}(y, \lambda) : \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^d \longrightarrow \mathbb{R}$$

$$(y, \lambda) \longmapsto -b^T y + \lambda^T (A^T y - c)$$

$$\begin{aligned} \mathcal{L}(y, \lambda) &= (\lambda^T A^T - b^T) y - \lambda^T c \\ &= (A \lambda - b)^T y - c^T \lambda \end{aligned}$$

$$g(\lambda) = \begin{cases} -c^T \lambda & \text{si } A \lambda - b = 0 \\ -\infty & \text{sinon.} \end{cases}$$

Le problème dual est donné par :

$$\begin{aligned} \max_{\lambda} & -c^T \lambda \\ \text{s.c. } & \begin{cases} A \lambda = b \\ \lambda \geq 0 \end{cases} \end{aligned} \quad \Leftrightarrow \quad \begin{aligned} \min_{\lambda} & c^T \lambda \\ \text{s.c. } & \begin{cases} A \lambda = b \\ \lambda \geq 0 \end{cases} \end{aligned} \quad (P)$$

Donc le dual de (D) est (P)

(3) Montrer que le problème est auto-Dual (Self-Dual)

$$\begin{aligned} \mathcal{L} : \mathbb{R}^d \times \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^d \times \mathbb{R}^d \times \mathbb{R}^n &\longrightarrow \mathbb{R} \\ (x, y, \lambda_1, \lambda_2, \nu) &\longmapsto c^T x - b^T y - \lambda_1^T x + \lambda_2^T (A^T y - c) + \nu^T (Ax - b) \\ \mathcal{L}(x, y, \lambda_1, \lambda_2, \nu) &= (c - \lambda_1 + A^T \nu)^T x + (A \lambda_2 - b)^T y - c^T \lambda_2 - b^T \nu \end{aligned}$$

Donc :

$$g(\lambda_1, \lambda_2, \nu) = \begin{cases} -c^T \lambda_2 - b^T \nu & \text{si } A^T \nu + c - \lambda_1 = 0 \text{ et } A \lambda_2 - b = 0 \\ -\infty & \text{sinon.} \end{cases}$$

Le dual est donné par :

$$\begin{aligned} \max_{\lambda_1, \lambda_2, \nu} & -c^T \lambda_2 - b^T \nu \\ \text{s.c.} & \begin{cases} A^T \nu + c - \lambda_1 = 0 \\ A \lambda_2 - b = 0 \\ \lambda_1 \geq 0, \lambda_2 \geq 0 \end{cases} \iff \max_{\lambda_2, \nu} \begin{cases} -c^T \lambda_2 - b^T \nu \\ A \lambda_2 = b \\ A^T \nu + c \geq 0 \\ \lambda_2 \geq 0 \end{cases} \quad (K) \end{aligned}$$

Comme $\nu \in \mathbb{R}^n$, on peut remplacer ν par $-\nu$ dans (K) et on obtient :

$$\begin{aligned} \max_{\lambda_2, \nu} & -c^T \lambda_2 + b^T \nu \\ \text{s.c.} & \begin{cases} A \lambda_2 = b \\ -A^T \nu + c \geq 0 \\ \lambda_2 \geq 0 \end{cases} \iff \min_{\lambda_2, \nu} \begin{cases} c^T \lambda_2 - b^T \nu \\ A \lambda_2 = b \\ A^T \nu - c \leq 0 \\ \lambda_2 \geq 0 \end{cases} \end{aligned}$$

Et on obtient encore le problème de départ.

(4)

* Pour montrer le premier point, il suffit de montrer que (x^*, y^*) est une solution optimale du problème (Self-Dual) si et seulement si x^* est une solution optimale de (P) et y^* est une solution optimale de (D).

→ Soient x^* et y^* respectivement des solutions optimales de (P) et (D).

Posons $A_1 = \{x \in \mathbb{R}^d \mid Ax = b, x \geq 0\}$, $A_2 = \{y \in \mathbb{R}^n \mid A^T y \leq c\}$.

on a :

$$\begin{cases} x^* \in A_1 \\ \text{et} \\ c^T x^* \leq c^T x, \forall x \in A_1 \end{cases} \quad \text{et} \quad \begin{cases} y^* \in A_2 \\ \text{et} \\ b^T y^* \geq b^T y, \forall y \in A_2 \end{cases}$$

$$\Rightarrow \begin{cases} (x^*, y^*) \in A_1 \times A_2 \\ c^T x^* - b^T y^* \leq c^T x - b^T y \quad \forall (x, y) \in A_1 \times A_2 \end{cases}$$

Donc (x^*, y^*) est une solution optimale de (Self-Dual).

← Soit (x^*, y^*) une solution optimale de (Self-Dual)

Supposons par absurde que x^* n'est pas une solution optimale (P) ou que y^* n'est pas une solution optimale (D). Sans nuire à la généralité supposons que x^* ne soit pas une solution de (P). Soit x_1^* une solution optimale de (P).

$$\text{mai.} \begin{cases} x_1^*, x^* \in A_1 \\ \text{et} \\ c^T x_1^* < c^T x^* \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} c^T x_1^* - b^T y^* < c^T x^* - b^T y^* \text{ ce qui contredit le fait que } (x^*, y^*) \\ (x_1^*, y^*) \in A_1 \times A_2 \text{ une solution optimale de (Self-Dual)} \end{cases}$$

* Montrons que la valeur optimale de (Self-Dual) est exactement 0.

(D) est un problème convexe (la fonction et les contraintes sont linéaires). Comme le problème (Self-Dual) est soluble et borné (par hypothèse), (D) est également soluble et borné.

Le dual de (D) est (P), en utilisant la propriété de dualité forte du programme linéaire (D), on a :

Comme x^* est solution de (D), (i.e. $p^* = c^T x^*$) et que y^* est la solution de son dual (i.e. $d^* = b^T y^*$),

$$p^* = d^* \iff c^T x^* = b^T y^* \iff \underline{\underline{c^T x^* - b^T y^* = 0}}$$

Exercice 2

Soit $A \in \mathbb{R}^{n \times d}$ et $b \in \mathbb{R}^n$, on considère le problème:

$$\min_x \|Ax - b\|_2^2 + \|x\|_1 \quad (\text{RLS})$$

1. Calcul du conjugué de la fonction $x \mapsto \|x\|_1$ (note f^*)

Soit $y \in \mathbb{R}^d$.

⊕ S'il existe $j \in \{1, \dots, d\}$ tel que $y_j > 1$, en choisissant x de la forme $x_j = t$ et $x_i = 0$ pour $i \neq j$ avec $t > 0$, on a

$$y^T x - \|x\|_1 = \sum_{i=1}^d y_i x_i - \sum_{i=1}^d |x_i| = (y_j - 1)t \xrightarrow[t \rightarrow +\infty]{} +\infty, \text{ Donc } f^*(y) = +\infty.$$

⊕ S'il existe $j \in \{1, \dots, d\}$ tel que $y_j < -1$, en choisissant x de la forme $x_j = t$ et $x_i = 0$ pour $i \neq j$ avec $t < 0$, on a

$$y^T x - \|x\|_1 = t y_j + |t| = t(y_j - 1) \xrightarrow[t \rightarrow -\infty]{} +\infty, \text{ Donc } f^*(y) = +\infty$$

< 0

⊕ Si $\|y\|_\infty = \max_{j \in \{1, \dots, d\}} |y_j| \leq 1$, on a:

$$\begin{aligned} y^T x - \|x\|_1 &= \sum_{i=1}^d x_i y_i - \sum_{i=1}^d |x_i| \\ &\leq \sum_{i=1}^d |x_i y_i| - \sum_{i=1}^d |x_i| \\ &\leq \|y\|_\infty \sum_{i=1}^d |x_i| - \sum_{i=1}^d |x_i| \\ &\leq \sum_{i=1}^d |x_i| - \sum_{i=1}^d |x_i| = 0 \end{aligned}$$

En particulier pour $x = 0_{\mathbb{R}^d}$ on obtient l'égalité. Donc $f^*(y) = 0$.

Donc le conjugué de la fonction $x \mapsto \|x\|_1$ est donné par:

$$f^*(y) = \sup_{x \in \mathbb{R}^d} (x^T y - \|x\|_1) = \begin{cases} 0 & \text{si } \|y\|_\infty \leq 1 \\ +\infty & \text{sinon} \end{cases}$$

(2)

Posons $y = Ax - b$, (RLS) devient

$$\min_{x, y} \|y\|_2^2 + \|x\|_1$$

$$\text{s.c. } y = Ax - b$$

$$\begin{aligned} \oplus \mathcal{L}(x, y, \nu) &= \|y\|_2^2 + \|x\|_1 + \nu^T (y - Ax + b) \\ &= \|y\|_2^2 + \nu^T y + \|x\|_1 - \nu^T Ax + \nu^T b \end{aligned}$$

$$\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial y} = 2y + \nu, \quad \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial y} = 0 \Rightarrow y^* = -\frac{1}{2}\nu.$$

$$\inf_y \mathcal{L}(x, y, \nu) = \mathcal{L}(x, y^*, \nu)$$

$$= \frac{1}{4} \|\nu\|_2^2 - \frac{1}{2} \nu^T \nu + \|x\|_1 - \nu^T Ax + \nu^T b$$

$$= \|x\|_1 - \nu^T Ax + \nu^T b - \frac{1}{4} \|\nu\|_2^2$$

$$g(\nu) = \inf_{x, y} \mathcal{L}(x, y, \nu) = \inf_x \mathcal{L}(x, y^*, \nu)$$

$$= \inf_x \left\{ \|x\|_1 - \nu^T Ax \right\} + \nu^T b - \frac{1}{4} \|\nu\|_2^2$$

$$= \inf_x \left\{ - \left((A^T \nu)^T x - \|x\|_1 \right) \right\} + \nu^T b - \frac{1}{4} \|\nu\|_2^2$$

$$= - \sup_x \left\{ (A^T \nu)^T x - \|x\|_1 \right\} + \nu^T b - \frac{1}{4} \|\nu\|_2^2$$

$$= -f^*(A^T \nu) + \nu^T b - \frac{1}{4} \|\nu\|_2^2$$

$$= \begin{cases} \nu^T b - \frac{1}{4} \|\nu\|_2^2 & \text{si } \|A^T \nu\|_\infty \leq 1 \\ -\infty & \text{sinon.} \end{cases}$$

$$\text{Donc } g(\nu) = \begin{cases} \nu^T b - \frac{1}{4} \|\nu\|_2^2 & \text{si } \|A^T \nu\|_\infty \leq 1 \\ -\infty & \text{sinon.} \end{cases}$$

Le problème dual est donné par:

$$\begin{aligned} \max_{\nu} \quad & \nu^T b - \frac{1}{4} \|\nu\|_2^2 \\ \text{s.c. : } & \|A^T \nu\|_\infty \leq 1 \end{aligned}$$

avec $\|y\|_\infty = \max_{j \in \{1, \dots, d\}} |y_j|$

Exercice 3

(1)

Expliquons le pourquoi résoudre (sep 2) entraîne la résolution de (sep 1).

• Soit (z^*, w^*) une solution optimale de (sep 2).

on a: $z_i^* \geq 1 - y_i (w^{*T} x_i)$ et $z_i^* \geq 0 \quad \forall i \in \{1, \dots, n\}$

Supposons qu'il existe $i \in \{1, \dots, n\}$ tel que $z_i^* > 0$ et $z_i^* > 1 - y_i (w^{*T} x_i)$.
On peut toujours choisir z_i^{**} positif et très proche de z_i^* tel que $z_i^{**} > 0$ et $z_i^{**} > z_i^* \geq 1 - y_i (w^{*T} x_i)$.

En posant $z^{**} = (z_1^*, \dots, z_{i-1}^*, z_i^{**}, z_{i+1}^*, \dots, z_n^*)$

$$\text{on a: } \begin{cases} \frac{1}{nT} M^T z^{**} + \frac{1}{2} \|w^*\|^2 = \frac{1}{nT} \sum_{j=1, j \neq i}^n z_j^* + \frac{1}{nT} z_i^{**} + \frac{1}{2} \|w^*\|^2 < \frac{1}{nT} M^T z^* + \frac{1}{2} \|w^*\|^2 \\ \text{et} \\ z_i^{**} > 0, \quad z_j^{**} \geq 1 - y_j (w^{*T} x_j) \quad \forall j \in \{1, \dots, n\} \end{cases}$$

ce qui contredit le fait que (w^*, z^*) une solution optimale de (sep 2).

Ainsi, si $z_i^* > 0$ alors $z_i^* = 1 - y_i (w^{*T} x_i)$, par conséquent,

$$z_i^* = \max(0, 1 - y_i (w^{*T} x_i)).$$

ce qui montre que (sep 2) est équivalent au problème suivant:

$$\min_w \frac{1}{nT} \sum_{i=1}^n \max(0, 1 - y_i (w^T x_i)) + \frac{1}{2} \|w\|_2^2$$

$$\Leftrightarrow \min_w \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \mathcal{L}(w, x_i, y_i) + \frac{T}{2} \|w\|_2^2 \quad (\text{car } T > 0)$$

D'où (sep 2) \Leftrightarrow (sep 1).

(2)

• Dual de (Sep. 2).

$$\begin{aligned} \mathcal{L}(z, w, \lambda, \pi) &= \frac{1}{nT} M^T z + \frac{1}{2} \|w\|_2^2 + \sum_{i=1}^n \lambda_i (1 - y_i (w^T x_i) - z_i) - \pi^T z \\ &= \frac{1}{nT} M^T z + \frac{1}{2} \|w\|_2^2 + \sum_{i=1}^n \lambda_i - \sum_{i=1}^n \lambda_i y_i (w^T x_i) - \lambda^T z - \pi^T z \\ &= \left(\frac{1}{nT} M - \lambda - \pi \right)^T z + \frac{1}{2} \|w\|_2^2 - \sum_{i=1}^n \lambda_i y_i (w^T x_i) + \sum_{i=1}^n \lambda_i \end{aligned}$$

$$\frac{\partial \mathcal{L}(z, w, \lambda, \pi)}{\partial w} = w - \sum_{i=1}^n \lambda_i y_i x_i$$

$$\frac{\partial \mathcal{L}(z, w, \lambda, \pi)}{\partial w} = 0 \Rightarrow w^* = \sum_{i=1}^n \lambda_i y_i x_i$$

$$\inf_w \mathcal{L}(z, w, \lambda, \pi) = \mathcal{L}(z, w^*, \lambda, \pi)$$

$$= \left(\frac{1}{nT} M - \lambda - \pi \right)^T z + \frac{1}{2} \left\| \sum_{i=1}^n \lambda_i y_i x_i \right\|_2^2$$

$$- \sum_{i=1}^n \lambda_i y_i \left[\left(\sum_{k=1}^n \lambda_k y_k x_k \right)^T x_i \right] + \sum_{i=1}^n \lambda_i$$

$$= \left(\frac{1}{nT} M - \lambda - \pi \right)^T z - \frac{1}{2} \left\| \sum_{i=1}^n \lambda_i y_i x_i \right\|_2^2 + \sum_{i=1}^n \lambda_i$$

$$\text{D'où } g(\lambda, \pi) = \begin{cases} \sum_{i=1}^n \lambda_i - \frac{1}{2} \left\| \sum_{i=1}^n \lambda_i y_i x_i \right\|_2^2 & \text{si } \frac{1}{nT} M - \lambda - \pi = 0 \\ -\infty & \text{sinon} \end{cases}$$

$$= \begin{cases} M^T \lambda - \frac{1}{2} \left\| \sum_{i=1}^n \lambda_i y_i x_i \right\|_2^2 & \text{si } \frac{1}{nT} M - \lambda - \pi = 0 \\ -\infty & \text{sinon} \end{cases}$$

Le problème dual est donné par:

$$\max_{\lambda, \pi} M^T \lambda - \frac{1}{2} \left\| \sum_{i=1}^n \lambda_i y_i x_i \right\|_2^2$$

$$\text{s.c. } \begin{cases} \frac{1}{nT} M - \lambda - \pi = 0 \\ \pi \geq 0, \lambda \geq 0 \end{cases} \Leftrightarrow$$

$$\max_{\lambda} M^T \lambda - \frac{1}{2} \left\| \sum_{i=1}^n \lambda_i y_i x_i \right\|_2^2$$

$$\text{s.c. } \begin{cases} \frac{1}{nT} M - \lambda \geq 0 \\ \lambda \geq 0 \end{cases}$$

$$\max_{\lambda} \frac{1}{nT} M^T \lambda - \frac{1}{2} \left\| \sum_{i=1}^n \lambda_i y_i x_i \right\|_2^2$$

\Leftrightarrow

$$\text{s.c. } \begin{cases} \frac{1}{nT} - \lambda_i \geq 0 & i = 1, \dots, n \\ \lambda_i \geq 0 & i = 1, \dots, n \end{cases}$$

\Leftrightarrow

$$\begin{aligned} &\max_{\lambda} \frac{1}{nT} \sum_{i=1}^n \lambda_i - \frac{1}{2} \left\| \sum_{i=1}^n \lambda_i y_i x_i \right\|_2^2 \\ &\text{s.c. } \begin{cases} \frac{1}{nT} - \lambda_i \geq 0 & i = 1, \dots, n \\ \lambda_i \geq 0 & i = 1, \dots, n \end{cases} \end{aligned}$$

\Leftrightarrow

$$\begin{aligned} &\max_{\lambda} \frac{1}{nT} M^T \lambda - \frac{1}{2} \left\| \sum_{i=1}^n \lambda_i y_i x_i \right\|_2^2 \\ &\text{s.c. } \begin{cases} \frac{1}{nT} - \lambda_i \geq 0 & i = 1, \dots, n \\ \lambda_i \geq 0 & i = 1, \dots, n \end{cases} \end{aligned}$$

Exercice 4 (Robust linear programming)

Montrons que le problème :
$$\begin{aligned} \min_x & c^T x \\ \text{s.c.} & \sup_{a \in \mathcal{P}} a^T x \leq b \quad (D) \end{aligned} \quad (\text{avec } x \in \mathbb{R}^n \text{ et } \mathcal{P} = \{a \mid c^T a \leq d\})$$
 est équivalent au problème :

$$\begin{aligned} \min & c^T x \\ \text{s.c.} & \begin{cases} d^T z \leq b \\ c^T z = x \\ z \geq 0 \end{cases} \quad (D') \end{aligned}$$

Si $\bar{F}(x)$ est la valeur optimale du problème, $\max_{a \in \mathcal{P}} a^T x$ alors (D) est équivalent au problème :
$$\begin{aligned} \min_x & c^T x \\ \text{s.c.} & \bar{F}(x) \leq b \end{aligned}$$

• Considérons donc le problème miroir :

$$\begin{aligned} \max_a & a^T x \\ \text{s.c.} & c^T a \leq d \end{aligned} \quad \Leftrightarrow \quad \begin{aligned} \min_a & -a^T x \\ \text{s.c.} & c^T a \leq d \end{aligned} \quad (P)$$

• Le lagrangien de (P) :

$$\begin{aligned} \mathcal{L}(a, \lambda) &= -a^T x + \lambda^T (c^T a - d) \\ &= (-x^T + \lambda^T c^T) a - \lambda^T d \\ &= (c\lambda - x)^T a - \lambda^T d \end{aligned}$$

$$g(\lambda) = \begin{cases} -\lambda^T d & \text{si } c\lambda - x = 0 \\ -\infty & \text{sinon.} \end{cases}$$

Le dual de (P) est :

$$\begin{aligned} \max & -\lambda^T d \\ \text{s.c.} & \begin{cases} c\lambda - x = 0 \\ \lambda \geq 0 \end{cases} \end{aligned} \quad \Leftrightarrow \quad \begin{aligned} \min_{\lambda} & d^T \lambda \\ \text{s.c.} & \begin{cases} c\lambda = x \\ \lambda \geq 0 \end{cases} \end{aligned} \quad \Leftrightarrow \quad \begin{aligned} \min_z & d^T z \\ \text{s.c.} & \begin{cases} cz = x \\ z \geq 0 \end{cases} \quad (P'). \end{aligned}$$

En utilisant la propriété de dualité forte du programme

linéaire (P), $\bar{F}(x)$ est la valeur optimale de (P) si et seulement si $\bar{F}(x)$ est aussi la valeur optimale de (P'). C'est-à-dire si et seulement s'il existe z tel que :

$$\bar{F}(x) = d^T z, \quad cz = x \quad \text{et} \quad z \geq 0$$

D'où (D) est équivalent à (D').

Exercice 5

$$\begin{aligned}
 \textcircled{1} \quad \mathcal{L}(x, \lambda, \nu) &= C^T x + \lambda^T (Ax - b) - \sum_{i=1}^n \nu_i x_i (1 - x_i) \\
 &= C^T x + \lambda^T (Ax - b) - \sum_{i=1}^n \nu_i x_i + \sum_{i=1}^n \nu_i x_i^2 \\
 &= C^T x + \lambda^T (Ax - b) - \nu^T x + x^T \text{diag}(\nu) x \\
 &= x^T \text{diag}(\nu) x + (C + A^T \lambda - \nu)^T x - b^T \lambda
 \end{aligned}$$

$$\frac{\partial \mathcal{L}(x, \lambda, \nu)}{\partial x} = 2 \text{diag}(\nu) x + C + A^T \lambda - \nu$$

$$\frac{\partial \mathcal{L}(x, \lambda, \nu)}{\partial x_i} = 0 \Rightarrow x_i = -\frac{1}{2} (C_i + A_i^T \lambda - \nu_i) / \nu_i \quad \text{si } \nu_i \neq 0$$

où A_i est la i -ième colonne de A .

$$\begin{aligned}
 g(\lambda, \nu) &= -b^T \lambda + \frac{1}{4} \sum_{i=1}^n \nu_i \left[(C_i + A_i^T \lambda - \nu_i) / \nu_i \right]^2 \\
 &\quad - \frac{1}{2} \sum_{i=1}^n (C_i + A_i^T \lambda - \nu_i) (C_i + A_i^T \lambda - \nu_i) / \nu_i \\
 &= -b^T \lambda + \frac{1}{4} \sum_{i=1}^n (C_i + A_i^T \lambda - \nu_i)^2 / \nu_i - \frac{1}{2} \sum_{i=1}^n (C_i + A_i^T \lambda - \nu_i)^2 / \nu_i \\
 &= -b^T \lambda - \frac{1}{4} \sum_{i=1}^n (C_i + A_i^T \lambda - \nu_i)^2 / \nu_i
 \end{aligned}$$

$$\textcircled{2} \quad \forall i \in \{1, \dots, n\} \quad \nu_i < 0, \quad \text{le } \infty = \sup_{\nu_i} g(\lambda, \nu) \leq \sup_{\nu, \lambda} g(\lambda, \nu)$$

Donc pour avoir un problème dual dont la valeur optimale finie, il faut se restreindre aux ν tels que $\nu_i > 0 \quad \forall i = 1, \dots, n$.

$$\begin{aligned}
 \max_{\lambda, \nu} \quad & -b^T \lambda - \frac{1}{4} \sum_{i=1}^n (C_i + A_i^T \lambda - \nu_i)^2 / \nu_i \\
 \text{s.c.} \quad & \begin{cases} \lambda \geq 0 \\ \nu > 0 \end{cases} \quad (P)
 \end{aligned}$$

$$\text{on } \sup_{\nu_i > 0} \left(-\frac{(C_i + A_i^T \lambda - \nu_i)^2}{\nu_i} \right) = 4 \max \{0, C_i + A_i^T \lambda\} \quad \left(\begin{array}{l} \text{indication} \\ \text{donnée} \end{array} \right)$$

$$(P) \text{ devient : } \boxed{\begin{aligned} \max_{\lambda} \quad & -b^T \lambda + \sum_{i=1}^n \max \{0, C_i + A_i^T \lambda\} \\ \text{s.c.} \quad & \lambda \geq 0 \end{aligned}}$$

(Q)

La relaxation linéaire est donnée par :

$$\begin{aligned}
 \min_x \quad & C^T x \\
 \text{s.c.} \quad & \begin{cases} Ax \leq b \\ 0 \leq x_i \leq 1 \quad i=1, \dots, n. \end{cases}
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 \mathcal{L}(x, \lambda_1, \lambda_2, \lambda_3) &= C^T x + \lambda_1^T (Ax - b) - \lambda_2^T x + \lambda_3^T (x - M) \\
 &= (C + A^T \lambda_1 - \lambda_2 + \lambda_3)^T x - b^T \lambda_1 - M^T \lambda_3
 \end{aligned}$$

$$g(\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3) = \begin{cases} -b^T \lambda_1 - M^T \lambda_3 & \text{si } C + A^T \lambda_1 - \lambda_2 + \lambda_3 = 0 \\ -\infty & \text{sinon.} \end{cases}$$

Le problème dual est donné par :

$$\begin{aligned}
 \max \quad & -b^T \lambda_1 - M^T \lambda_3 \\
 \text{s.c.} \quad & \begin{cases} C + A^T \lambda_1 - \lambda_2 + \lambda_3 = 0 \\ \lambda_1 \geq 0, \lambda_2 \geq 0, \lambda_3 \geq 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} C + A^T \lambda_1 + \lambda_3 = \lambda_2 \\ \lambda_1 \geq 0, \lambda_2 \geq 0, \lambda_3 \geq 0 \end{cases}
 \end{aligned}$$

$$\Leftrightarrow \begin{aligned} \max_{\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3} \quad & -b^T \lambda_1 - M^T \lambda_3 \\ \text{s.c.} \quad & \begin{cases} \lambda_3 \geq -A^T \lambda_1 - C \\ \lambda_1 \geq 0, \lambda_3 \geq 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{aligned} \max_{\lambda, \mu} \quad & -b^T \lambda - M^T \mu \\ \text{s.c.} \quad & \begin{cases} \mu \geq -A^T \lambda - C \\ \mu \geq 0, \lambda \geq 0 \end{cases} \end{aligned} \end{aligned}$$

$$\Leftrightarrow \begin{aligned} \max_{\lambda, \mu} \quad & -b^T \lambda - M^T \mu \\ \text{s.c.} \quad & \begin{cases} \mu_i \geq \max \{0, -A_i^T \lambda - C_i\} \\ \lambda \geq 0 \end{cases} \end{aligned}$$

$$\Leftrightarrow \begin{aligned} \max_{\lambda, \mu} \quad & -b^T \lambda - M^T \mu \\ \text{s.c.} \quad & \begin{cases} \mu_i \geq -\min \{0, A_i^T \lambda + C_i\} \\ \lambda \geq 0 \end{cases} \end{aligned}$$

$$\Leftrightarrow \boxed{\begin{aligned} \max_{\lambda} \quad & -b^T \lambda + \sum_{i=1}^n \min \{0, A_i^T \lambda + C_i\} \\ \text{s.c.} \quad & \lambda \geq 0 \end{aligned}}$$

Comme les problèmes lagrangien relaxation et Lp relaxation ont le même dual, la borne inférieure obtenue avec les deux problèmes est la même.