

Rapport du TP n°= 1

Théorie de programmation et graphes orientés

Thème :

Problème du sac à dos (Programmation dynamique)

Réalisé par :

- BOUTIBA Karim
- REMIL Youcef
- ✓ **Option : SIQ**
- ✓ **Groupe : 2**

Proposé par :

- Mr HADIM Boukhalfa

Promotion : 2018/2019

1. Problème du sac à dos :

1.1 Contexte du problème :

le problème du sac à dos, noté également KP (en anglais, Knapsack problem) est un problème d'optimisation combinatoire. Il modélise une situation analogue au remplissage d'un sac à dos, ne pouvant supporter plus d'un certain poids, avec tout ou partie d'un ensemble donné d'objets ayant chacun un poids et une valeur. Les objets mis dans le sac à dos doivent maximiser la valeur totale, sans dépasser le poids maximum.

1.2 Enoncé mathématique :

On dispose de n objets de poids positifs p_1, p_2, \dots, p_n et de bénéfices positifs b_1, b_2, \dots, b_n . Notre sac à dos a une capacité maximale en poids de P . Le but est de maximiser $\sum_{i=1}^n x_i b_i$ tel que $\sum_{i=1}^n x_i p_i \leq P$ et $x_i \in \{0,1\}$

1.3 Procédé d'exploration systématique :

Cet examen systématique peut être réalisé à l'aide d'un arbre d'exploration binaire (les triangles représentent des sous-arbres).

L'arbre se décrit en descendant depuis le sommet jusqu'au bas des triangles (les feuilles de l'arbre). Chaque case correspond à un unique parcours possible. En suivant les indications portées le long des arêtes de l'arbre, à chaque parcours correspond une suite de valeurs pour x_1, x_2, \dots, x_n formant un vecteur contenu. Il est alors possible de reporter dans chaque case la valeur totale et le poids total du contenu correspondant. Il ne reste plus qu'à éliminer les cases qui ne satisfont pas la contrainte, et à choisir parmi celles qui restent celle (ou une de celles) qui donne la plus grande valeur à la fonction objectif.

À chaque fois qu'un objet est ajouté à la liste des objets disponibles, un niveau s'ajoute à l'arbre d'exploration binaire, et le nombre de cases est multiplié par 2. L'exploration de l'arbre et le remplissage des cases ont donc un coût qui **croît exponentiellement** avec le nombre n d'objets.

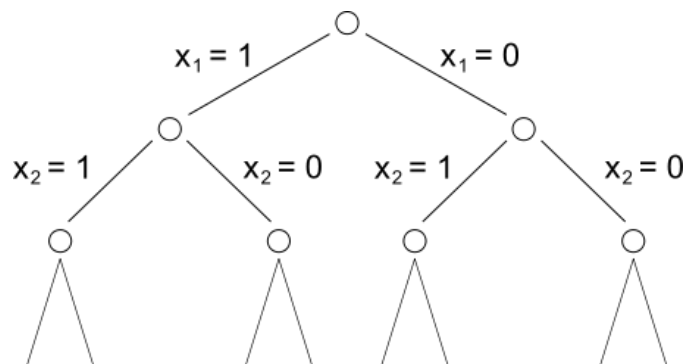


Figure 1 : Arbre d'exploration binaire

1.3.1 Inconvénient :

Cette approche suggère un algorithme avec une complexité $O(2^n)$, ce qui est généralement déconseillé parce qu'il est à la fois lent et consomme beaucoup d'espace mémoire.

1.4 L'objectif :

L'objectif de ce TP dans le cadre du module théorie du programmation et graphes orientés (TPGO) est de trouver un algorithme de résolution du problème de sac à dos de manière à ce que la complexité de l'algorithme doit être polynomiale $O(n^k)$ à l'aide de la programmation dynamique.

2. Programmation dynamique :

La **programmation dynamique** est un paradigme de programmation, c'est-à-dire une façon particulière d'appréhender un problème algorithmique donné.

C'est une méthode utile pour obtenir une solution exacte à un problème algorithmique, là où une solution « classique » se trouve être trop complexe, c'est-à-dire trop peu efficace. On parle alors d'**optimisation combinatoire**.

L'efficacité de cette méthode repose sur le principe d'optimalité énoncé par le mathématicien Richard Bellman : « *toute politique optimale est composée de sous-politiques optimales* »

Autrement dit, elle consiste à résoudre un problème en le décomposant en sous-problèmes puis à résoudre les sous-problèmes, des plus petits aux plus grands en stockant les résultats intermédiaires. Elle a d'emblée connu un grand succès, car de nombreuses fonctions économiques de l'industrie étaient de ce type, comme la conduite et l'optimisation de procédés chimiques, ou la gestion de stocks.

2.1 Principe d'optimalité de Bellman :

La programmation dynamique est fondée sur le principe d'optimalité de Bellman :

Soit f une fonction réelle de x et $y = (y_1, y_2, \dots, y_n)$

Si f est décomposable sous la forme : $f(x) = f_1(x, f_2(y))$

Alors, on a :

$$Opt_{xy} f(x, y) = Opt_x \{ f_1(x, Opt_y \{ f_2(y) \}) \}$$

Où Opt représente Min ou Max .

2.2 Equation de la programmation dynamique :

Pour une séquence de décisions u_1, u_2, \dots, u_T , une séquence d'états x_1, x_2, \dots, x_T , une fonction de transition :

$$x_{k+1} = \theta_k(x_k, u_k)$$

On définit pour chaque étape une fonction de coût optimal (cas additif) :

$$F_k(x_k) = \text{Opt}_{u_k} \{f_k(x_k, u_k) + F_{k+1}(\theta_k(x_k, u_k))\}$$

3. Solution du problème du sac à dos :

3.1 Idée de résolution du problème dynamiquement :

- On note $B(k, p)$ le bénéfice maximal réalisable avec des objets $1, 2, \dots, k$ et le poids maximal P
- On a pour $k = 1$:

$$B(1, p) = \begin{cases} 0 & \text{si } P < p_1 \\ b_1 & \text{si } P \geq p_1 \end{cases}$$

- Pour $k > 1$:

$$B(k, p) = \begin{cases} B(k-1, p) & \text{si } P < p_k \\ \max(B(k-1, p), B(k-1, p - p_k) + b_k) & \text{si } P \geq p_k \end{cases}$$

3.2 Algorithme de résolution du problème :

- On définit une structure d'un objet :

```
Structure
{
    poids : entier ;
    bénéfice : entier ;
    pris : booléen ;
} Objet ;
```

- On définit les variables globales

```
poidsMax : entier ;
nbObjs : entier ;
tabObjs : tableau [nbObjs] d'Objet ;
matBenif : tableau [nbObjs] [poidsMax+1] d'entier ;
```

- La fonction qui permet de remplir la matrice et par la suite retourner le gain maximum :

```

Fonction sac_a_dos () : entier
{
    i, j, k : entier ;
    pour (i = 0 ; i <= poidsMax ; i++ )
        matBenif [o] [i] = ( i < tabObjs[o].poids() ) ? o : tabObjs[o].
        benifice() ;
    pour (k = 1 ; k < nbObjs ; k++ )
    {
        pour (i = 0 ; i <= poidsMax ; i++)
        {
            matBenif [k] [i] = ( i < tabObjs[k].poids())? matBenif[k-1][i] :
            max(matBenif [k-1] [i],matBenif [k-1] [i-tabObjs[k].poids()])
            +tabObjs[k].benifice());
        }
    }
    sac_a_dos = MatBenif [nbObjs-1] [poidsMax] ;
}

```

- La fonction qui permet de déterminer les éléments à prendre :

```

Procédure retournerElementsPris ()
{
    k = nbObjs - 1 : entier ;
    l = poidsMax : entier ;
    valeurA = 0 , valeurB = 0 : entier ;
    Tant que (k > 0)    {
        valeurA = matBenif[k][l];
        valeurB = matBenif[k-1][l];
        si (valeurA <> valeurB)
        {
            tabObjs[k].pris = vrai ;
            l = l - tabObjs[k].poids;
        }
    }
}

```

```

        sinon  tabObjs[k].pris = faux;
        k = k-1;
    }
    si (valeurB <> 0) tabObjs[o].pris = vrai ;
    sinon tabObjs[o].pris = faux ;
}

```

3.3 Jeu d'essai :

On va dérouler l'exemple suivant :

Objets	1	2	3	4	5	6	7	8
Poids	2	3	5	2	4	6	3	1
Bénéfices	5	8	14	6	13	17	10	4

On prend le poids maximum = 12

$B(k,p)$	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
$k = 1$	0	0	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5

$B(k,p)$	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
$k = 1$	0	0	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5
$k = 2$	0	0	5	8	8	13	13	13	13	13	13	13	13

$B(k,p)$	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
$k = 1$	0	0	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5
$k = 2$	0	0	5	8	8	13	13	13	13	13	13	13	13
$k = 3$	0	0	5	8	8	14	14	19	22	22	27	27	27

$B(k, p)$	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
$k = 1$	0	0	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5
$k = 2$	0	0	5	8	8	13	13	13	13	13	13	13	13
$k = 3$	0	0	5	8	8	14	14	19	22	22	27	27	27
$k = 4$	0	0	6	8	11	14	14	20	22	25	28	28	30
$k = 5$	0	0	6	8	13	14	19	21	24	27	28	33	35
$k = 6$	0	0	6	8	13	14	19	21	24	27	30	33	36
$k = 7$	0	0	6	10	13	16	19	23	24	29	31	34	37
$k = 8$	0	4	6	10	14	17	20	23	27	29	33	35	38

3.4 Présentation de l'application :

L'appli est conçue avec le langage (Java / Java Fx) :

- Le Menu principal :



- On va dérouler l'exemple précédent :

Déroulement de l'algorithme du sac à dos

Veillez introduire les données suivantes :

Le poids maximum

Le nombre d'objets

Valider

Veillez spécifier pour chaque objet les données suivantes :

Le poids

Le Benifice

Valider

La solution maximale

38

Le temps d'execution (ms)

27

La matrice des benifices

14	14	20	22	25	28	28	33
14	19	21	24	27	28	33	35
14	19	21	24	27	30	33	36
16	19	23	24	29	31	34	37
17	20	23	27	29	33	35	38

Les éléments pris

Benifice = 13) **Objet 6(Poids = 3 , Benifice = 10)** **Objet 7(Poids = 1 , Benifice = 4)**

4. Webographie :

[1]

https://fr.wikipedia.org/wiki/Programmation_dynamique#Principe

[2]

<https://openclassrooms.com/fr/courses/1164481-introduction-a-la-programmation-dynamique>

[3]

http://www.lsis.org/master/ancien_site/documents/Supports%20de%20cours_134.pdf

[4]

https://fr.wikipedia.org/wiki/Probl%C3%A8me_du_sac_%C3%A0_dos