Chapitre 3 Programmation linéaire en nombres entiers

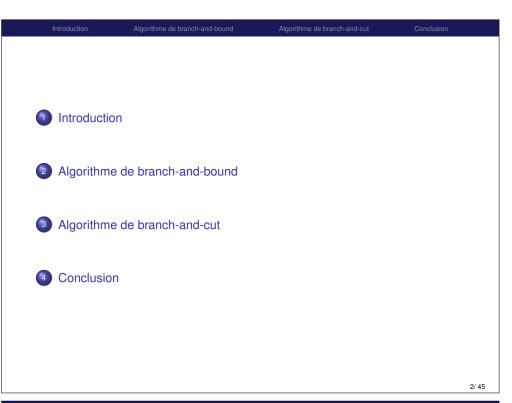
Cours RO202

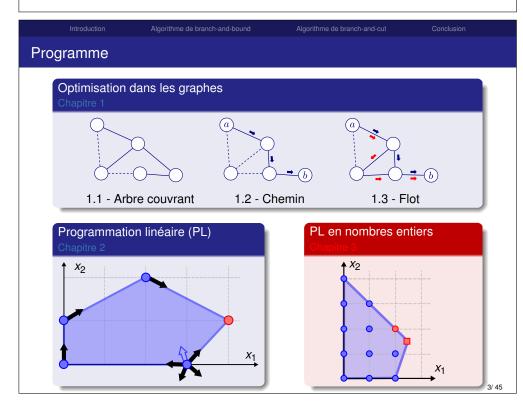
Zacharie ALES (zacharie.ales@ensta.fr)

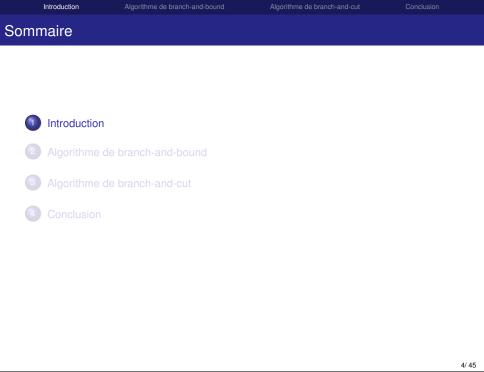
Adapté de cours de Marie-Christine Costa, Alain Faye et Sourour Elloumi



Créé le 21/01/2018 Modifié le 7/12/2021 (v







Introduction Algorithme de branch-and-bound Algorithme de branch-and-cut Conclusion

Définition - PLNE (Programmation Linéaire en Nombres Entiers)

Programmation linéaire où certaines variables doivent prendre des valeurs entières

Définitions - Types de PLNE

- pure : variables entières uniquement
- mixte : variables entières et continues
- 0-1 ou binaire : variables $\in \{0, 1\}$

5/ 45

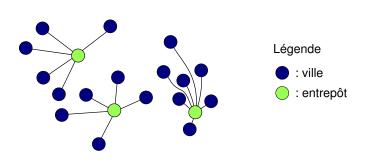
Exemple 1

Exemple 1

Exemple 1

Solution optimale continue (x,y) = (1.95, 4.92) z = 5.06Solution optimale entière (x,y) = (5,0) z = 5PL et PLNE sont très différentes! (impossible d'arrondir)

Introduction Algorithme de branch-and-bound Algorithme Exemple 2 : Localisation d'entrepôts

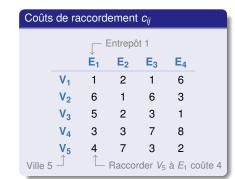


Problème

Où et combien placer d'entrepôts pour servir toutes les villes à çoût minimal?

Construction d'entrepôt et raccordement

Exemple 2 : Localisation d'entrepôts



Coûts d'installation f_i des entrepôts

E ₁	E_2	E ₃	E_4	
15	20	7	11	

Objectif

Introduction

Raccorder toutes les villes en minimisant les coûts de raccordement et d'installation

Quiz!

Question 1

Déterminer une contrainte permettant d'imposer que l'entrepôt 3 soit construit

Question 2

Déterminer une contrainte permettant d'assurer qu'au moins un des deux centres 1 ou 4 soit ouvert

Question 3

Déterminer des contraintes permettant d'assurer que chaque centre n'approvisionne pas plus de 5 villes

Question 4

Déterminer une contrainte permettant d'assurer que la ville numéro 2 est approvisionnée par un entrepôt d'indice impair

9/ 45

Sommaire

- Introduction
- 2 Algorithme de branch-and-bound

Algorithme de branch-and-bound

- 3 Algorithme de branch-and-cut
- Conclusion

10/45

Introducti

Algorithme de branch-and-bound

Algorithme de branch-and-cut

Conclusion

oduction Algorithme de branch-and-bound

Résolution des PL - Énumeration

Algorithme de branch-and-c

Conclusio

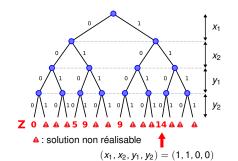
Résolution des PL - Énumeration

1ère idée : Énumération exhaustive des solutions

Exemple

max
$$z = 9x_1 + 5x_2 + 6y_1 + 4y_2$$

s.c. $y_1 + y_2 \le 1$
 $y_1 \le x_1$
 $y_2 \le x_2$
 $6x_1 + 3x_2 + 5y_1 + 2y_2 \le 10$
 $x_1, x_2, y_1, y_2 \in \{0, 1\}$



n variables binaires \rightarrow 2ⁿ cas possibles

- $n = 20 \rightarrow > 10^6 \text{ cas}$
- $n = 30 \rightarrow > 10^9 \text{ cas}$
- ...

Si 1 milliard d'opérations par secondes :

 n
 30
 40
 50
 60
 70

 Temps
 1s
 17min
 11 jours
 31 ans
 31 000 ans

Énumération de tous les cas possibles généralement impraticable

Mise en place d'une énumération "implicite"

2ème idée : Énumération implicite par encadrement de la valeur optimale

Définition - **Relaxation continue** d'un problème entier (P)

Problème obtenu lorsqu'on "oublie" le caractère entier des variables

Ex: $x \in \{1, 2, ..., n\} \rightarrow x \in [1, n]$

Intérêts

-

13/45

Exemple - Relaxation linéaire du modèle de localisation d'entrepôt minimiser z =tel que $y_i \in [0, 1]$ $x_{ii} \in [0,1] \quad \forall i,j$

Algorithme de branch-and-bound

14/45

Algorithme de branch-and-bound

Algorithme de branch-and-bound

entières (notamment Z^*)

Exemple

$$\max z = 9x_1 + 5x_2 + 6y_1 + 4y_2$$

$$y_1 + y_2 \le 1$$

$$y_1 \leq x_1$$

$$y_2 \leq x_2$$

$$6x_1 + 3x_2 + 5y_1 + 2y_2 \le 10$$

$$x_1, x_2, y_1, y_2 \in \{0, 1\}$$

Optimum continu

- $(x_1, x_2, y_1, y_2) = (\frac{5}{6}, 1, 0, 1)$
- $Z_c = \frac{33}{2}$

Conclusion

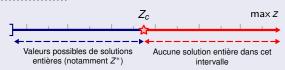
Optimum entier $\frac{33}{2}$

Relaxation continue: interprétation

Propriété générale - Relaxation continue Optimum entier -Optimum continu

● Pour un problème de maximisation : Z* ≤ Z_c

 Z_c est une de Z^*



Pour un problème de minimisation : Z* Z_c

 Z_c est une de Z^* min Z Valeurs possibles de solutions Aucune solution entière dans cet

intervalle

Quelle information nous fournit une solution réalisable entière?

Exemple

 $x_1, x_2, y_1, y_2 \in \{0, 1\}$

Solutions connues

Solution entière

- $(x_1, x_2, y_1, y_2) = (1, 0, 0, 0)$
- $Z_1 = 9$

Solution continue

- $(x_1, x_2, y_1, y_2) = (\frac{5}{6}, 1, 0, 1)$
- $Z_c = 16, 5$

Conclusion

Z* est compris entre 9 et 16,5



17/45

19/45

Propriétés générales

Solution entière Optimum entier Optimum continu

• En cas de maximisation : $\overset{\downarrow}{\mathbf{Z}_1} \leq \overset{\downarrow}{\mathbf{Z}^*} \leq \overset{\downarrow}{\mathbf{Z}_c}$

Algorithme de branch-and-bound



• En cas de minimisation : $Z_c \le Z^* \le Z_1$



18/45

Introduction

Algorithme de branch-and-bound

Algorithme de branch-and-cut

Conclusion

Int

Algorithme de branch-and-bound

Algorithme de branch-and-cu

Conclusio

Méthode de résolution de PLNE

Algorithme de branch-and-bound

Séparation et évaluation en français

Principe

- Borne inférieure et supérieure
- ٠.

Quiz!

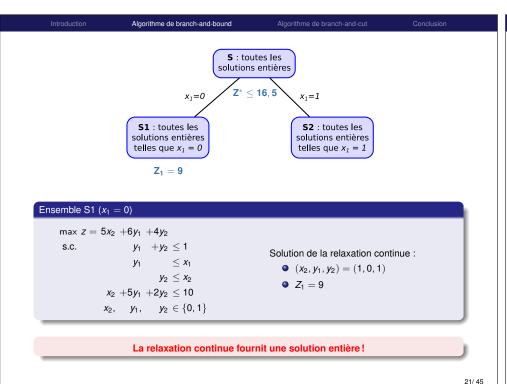
Question 6

Vous considérez un programme linéaire en nombres entiers P à 3 variables dont vous cherchez à maximiser l'objectif.

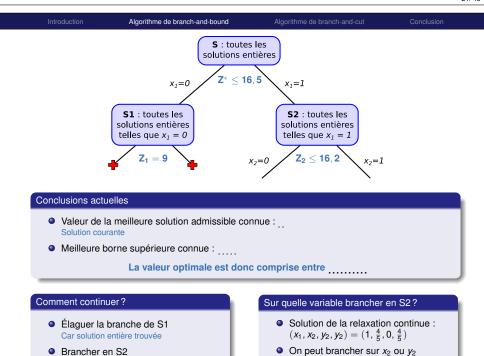
La solution optimale de la relaxation linéaire fournit un objectif de valeur z = 7 et la solution $(x_1, x_2, x_3) = (2, 8.4, 3)$.

Vous choisissez de brancher sur la variable x_2 (seul choix possible).

Quelles contraintes ajoutez-vous dans les deux branches ainsi créées?

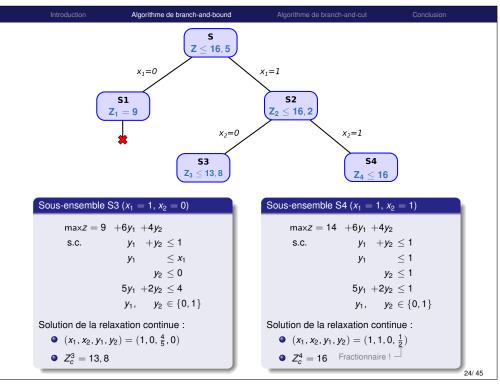


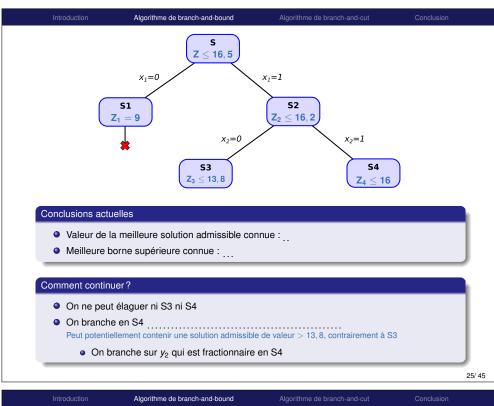
Algorithme de branch-and-bound S: toutes les solutions entières $Z^* < 16.5$ $x_1=0$ S1 : toutes les S2 : toutes les solutions entières solutions entières telles que $x_1 = 0$ telles que $x_1 = 1$ $Z_1 = 9$ $Z_2 \leq 16, 2$ Ensemble S2 ($x_1 = 1$) $\max z = 9 + 5x_2 + 6y_1 + 4y_2$ $y_1 + y_2 \le 1$ Solution de la relaxation continue : $y_1 \leq x_1$ • $(x_2, y_1, y_2) = (\frac{4}{5}, 0, \frac{4}{5})$ $y_2 \leq x_2$ • $Z_c^2 = 16, 2$ $x_2 +5y_1 +2y_2 \le 4$ $x_2, y_1, y_2 \in \{0, 1\}$ La borne supérieure est améliorée 22/45

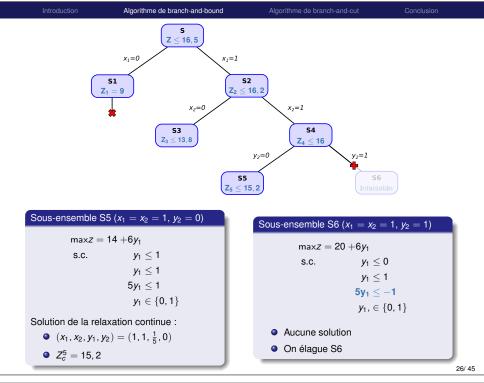


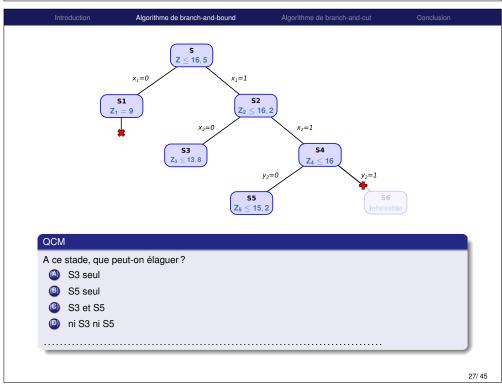
Car solution fractionnaire trouvée

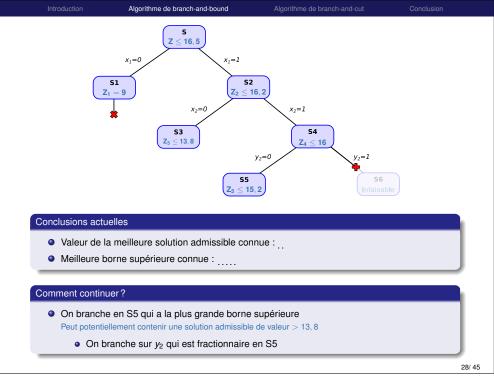
Car valeurs fractionnaires

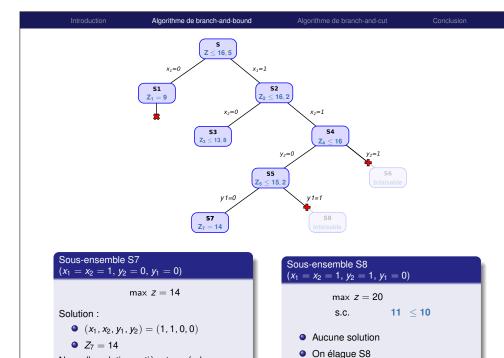




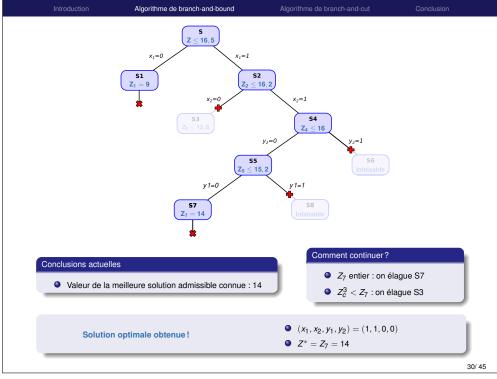






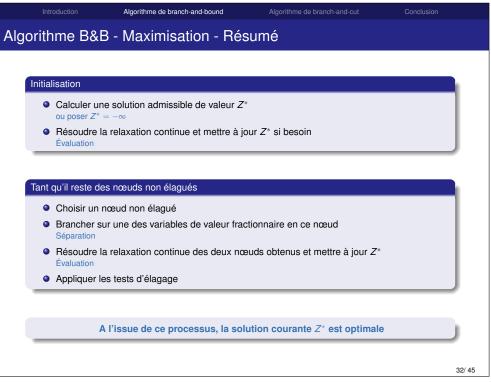


Nouvelle solution entière trouvée!



Gain par rapport à l'énumération complète
Solutions parcourues par le branch-and-bound :

| Solution | Soluti



Algorithme B&B - Maximisation - Résumé suite

Un nœud est élagué si

- Le problème devient infaisable
 - Pas de solution continue ou entière
- 2 La valeur optimale de la relaxation continue est $\leq Z^*$
- La solution de la relaxation continue est entière Attention, c'est x qui doit être entière pas Z*

La mise en place de l'algorithme nécessite de préciser

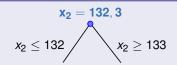
- La règle de sélection Sur quel nœud brancher?
- 2 La règle de branchement Sur quelle variable brancher?

B&B - Variables entières

Cas général des variables entières (\neq du cas 0 - 1)

- Choisir une variable de valeur fractionnaire dans la solution optimale de la relaxation continue
- Brancher sur l'arrondi supérieur et inférieur de cette valeur

Exemple



34/45

Introduction

Algorithme de branch-and-bound

Algorithme de branch-and-cut

Conclusio

33/45

Introd

Algorithme de branch-and-bound

Algorithme de branch-and-o

Conclusio

Détermination des solutions admissibles

- Souvent difficile
- Pas de méthode générale rapide
- Des algorithmes fonctionnent bien dans certains cas particuliers Par exemple si l'arrondi est toujours admissible

Problème d'efficacité

- Le nombre de nœuds explorés détermine le temps de calcul À chaque nœud, on résout un programme linéaire (continu)
- Nombre maximal de nœuds à explorer inconnu à priori
- Un PL continu se résout généralement « vite »
- Un PLNE nécessite du temps

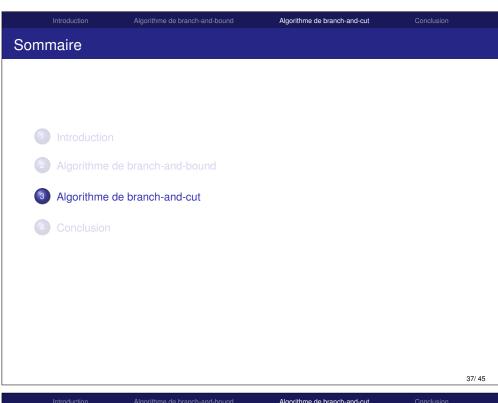
Efficacité - Exemple

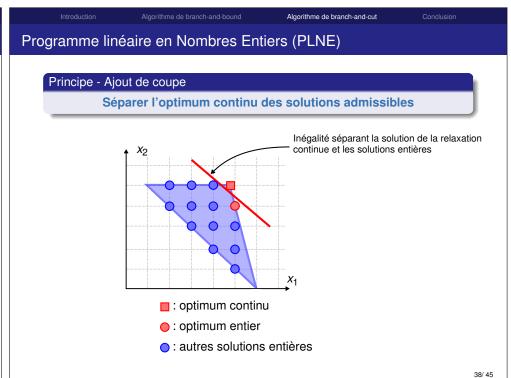
min
$$z = \sum_{j=1}^{n} c_j x_j$$

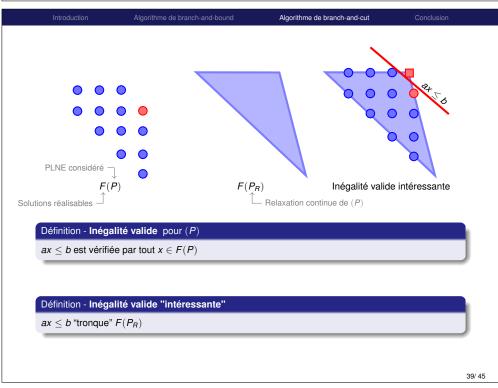
s.c. $\sum_{j=1}^{n} a_{1j} x_j \le b_1$
 $\sum_{j=1}^{n} a_{2j} x_j \le b_2$
 $x_{ii} \in \{0, 1\}$

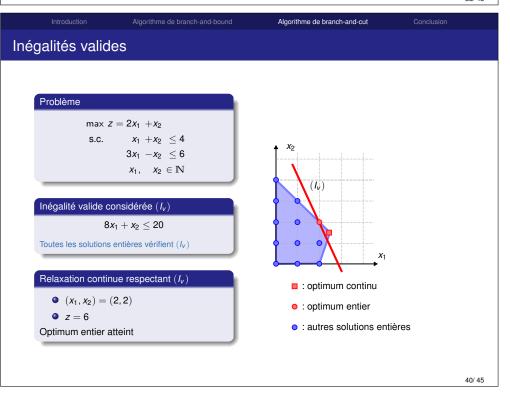
- n = 1000
- Données aléatoires
- Relaxation continue: 0.03 secondes
- Résolution en entier : 43 secondes

251402 nœuds parcourus contre ~10300 pour une énumération complète











Ajout de coupes en chaque nœud
 Meilleur borne, donc on tronque l'arbre plus facilement

En pratique

- Nombre de coupes limité en chaque nœud Économise le temps de calcul
- Possibilité de ne mettre des coupes qu'à la racine

Introduction Algorithme de branch-and-bound Algorithme de branch-and-out Conclusion

1 Introduction
2 Algorithme de branch-and-bound
3 Algorithme de branch-and-cut
4 Conclusion

Introduction Algorithme de branch-and-bound Algorithme de branch-and-cut Conclusion

Il existe divers logiciels

















Conclusion Logiciels PL et PLNE Langages de modélisation AMPL Mosel Julia/JuMP Écriture au format « mathématique » du problème Logiciels propriétaires XPRESS-MP : sociétés FICO Artelys CPLEX : société IBM (ILOG) Gurobi Versions étudiantes gratuites Taille de problèmes résolvables (variables et contraintes) Logiciels libres En continu : des centaines de milliers COIN-OR • En entier : des centaines voire des milliers GLPK Peut fortement dépendre du problème

43/45

Introduction Algorithme de branch-and-bound Algorithme de branch-and-cut Conclusion

En résumé, la PLNE

- Augmente la capacité de modélisation de la PL
- Augmente la complexité de résolution
- Résolvable par l'algorithme branch-and-bound voire branch-and-cut
- De très gros progrès depuis 30-40 ans