## OPTIMISATION NUMÉRIQUE

Département de Mathématiques Master Mathématiques

Optimisation Numérique

# PROGRAMMATION LINÉAIRE I

DUALITÉ

On considère le programme ( $\mathcal{L}$ )

$$(\mathcal{L}) \qquad \left\{ \begin{array}{l} \min z = c^{\top} x \\ Ax \geq b, \\ x \geq 0. \end{array} \right.$$

Ce problème sera appelé programme primal, et on lui associe le programme  $(\mathcal{D})$ 

$$(\mathcal{D}) \qquad \left\{ \begin{array}{l} \max w = b^{\top} y \\ A^{\top} y \leq c, \\ y \geq 0. \end{array} \right.$$

Le problème  $(\mathcal{D})$  est appelé programme dual de  $(\mathcal{L})$ .

#### SOMMAIRE

- DUALITÉ
- INTERPRETATION ÉCONOMIQUE
- 3 THÉORÈME DE DUALITÉ
- 4 THÉORÈME DE COMPLÉMENTARITÉ

<ロ > ∢回 > ∢回 > ∢ 直 > く 直 > り へ ⊙ Optimisation Numérique

## PROGRAMMATION LINÉAIRE I

**D**UALITÉ

#### REMARQUE

Tout programme linéaire peut se mettre sous la forme de  $(\mathcal{L})$ :

- $u \le v$  se transforme en  $-u \ge -v$ ,
- ② u = v se transforme en  $u \ge v$  et  $-u \ge -v$ ,
- la contrainte de positivité s'obtient comme pour la forme standard.

#### **EXEMPLE**

$$(\mathcal{L}) \qquad \begin{cases} \min z = -3x_1 + 2x_2 \\ x_1 \leq 4, \\ x_2 \leq 6, \\ x_1 + x_2 \leq 5, \\ x_2 \geq 1, \\ x_1, x_2 \geq 0. \end{cases} \qquad \equiv \qquad \begin{cases} \min z = -3x_1 + 2x_2 \\ -x_1 \geq -4, \\ -x_2 \geq -6, \\ -x_1 - x_2 \geq -5, \\ x_2 \geq 1, \\ x_1, x_2 \geq 0. \end{cases}$$

$$c = \begin{pmatrix} -3 & 2 \end{pmatrix}^{\mathsf{T}}, \ A = \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & -1 \\ -1 & -1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}, \ b = \begin{pmatrix} -4 \\ -6 \\ -5 \\ 1 \end{pmatrix}.$$

Optimisation Numérique

5/28

Dualité

### PROGRAMMATION LINÉAIRE I

**D**UALITÉ

#### REMARQUE

Le dual du dual  $(\mathcal{D})$  est le primal  $(\mathcal{L})$ .

Le programme ( $\mathcal{D}$ ) s'écrit

$$(\mathcal{D}) \qquad \begin{cases} \min -b^{\top} y \\ -A^{\top} y \ge -c, \\ y \ge 0. \end{cases}$$

Son dual est

$$(\mathcal{D}) \qquad \left\{ \begin{array}{l} \max - c^{\top} x \\ \left( -A^{\top} \right)^{\top} x \leq -b, \\ x \geq 0. \end{array} \right. \equiv \qquad \left\{ \begin{array}{l} \min c^{\top} x \\ Ax \geq b, \\ x \geq 0. \end{array} \right.$$

## PROGRAMMATION LINÉAIRE II

**D**UALITÉ

Son dual s'écrit

$$(\mathcal{D}) \qquad \begin{cases} \max w = -4y_1 - 6y_2 - 5y_3 + y_4 \\ -y_1 - y_3 \le -3, \\ -y_2 - y_3 + y_4 \le 2, \\ y_1, y_2, y_3, y_4 \ge 0. \end{cases}$$

Dualité

Optimisation Numérique

## PROGRAMMATION LINÉAIRE I

**D**UALITÉ

1er cas (contraintes mixtes): Considérons un programme linéaire de la forme suivante

$$(\mathcal{L}) \qquad \begin{cases} \min c^{\top} x \\ A_1 x \leq b_1, \\ A_2 x \geq b_2, \\ A_3 x = b_3, \\ x \geq 0. \end{cases} \equiv \qquad \begin{cases} \min c^{\top} x \\ \begin{bmatrix} -A_1 \\ A_2 \\ A_3 \\ -A_3 \end{bmatrix} x \geq \begin{bmatrix} -b_1 \\ b_2 \\ b_3 \\ -b_3 \end{bmatrix}$$

avec  $x \in \mathbb{R}^n$ ,  $c \in \mathbb{R}^n$ ;  $A_1$ ,  $A_2$  et  $A_3$  sont respectivement des matrices d'ordre  $m_1 \times n$ ,  $m_2 \times n$ ,  $m_3 \times n$ ;  $b_1 \in \mathbb{R}^{m_1}$ ,  $b_2 \in \mathbb{R}^{m_2}$  et  $b_3 \in \mathbb{R}^{m_3}$ .

## PROGRAMMATION LINÉAIRE I

**D**UALITÉ

Son dual s'écrit

$$(\mathcal{D}) \qquad \left\{ \begin{array}{ll} \max \left[ -b_1^\top & b_2^\top & b_3^\top & -b_3^\top \right] u \\ \left[ -A_1^\top & A_2^\top & A_3^\top & -A_3^\top \right] u \leq c, \\ u \geq 0. \end{array} \right.$$

On pose

$$u=\left[egin{array}{c} u_1\ u_2\ u_3\ u_4 \end{array}
ight] \quad ext{avec } u_1\in\mathbb{R}^{m_1},\ u_2\in\mathbb{R}^{m_2},\ u_3,u_4\in\mathbb{R}^{m_3}.$$

$$\left\{ \begin{array}{l} \max -b_1^\top u_1 + b_2^\top u_2 + b_3^\top u_3 - b_3^\top u_4 \\ -A_1^\top u_1 + A_2^\top u_2 + A_3^\top u_3 - A_3^\top u_4 \le c, \\ u_1, \ u_2, \ u_3, \ u_4 \ge 0. \end{array} \right.$$

()

Optimisation Numériqu

9 / 28

Dualité

## PROGRAMMATION LINÉAIRE I

**D**UALITÉ

2ème cas (contraintes de signes différentes) : Considérons maintenant un programme avec certaines variables sans contraintes de signe.

$$(\mathcal{L}) \qquad \left\{ \begin{array}{l} \min c_1^\top x_1 + c_2^\top x_2 + c_3^\top x_3 \\ A_1 x_1 + A_2 x_2 + A_3 x_3 \geq b, \\ x_1 \leq 0, \ x_2 \geq 0, \ x_3 \in \mathbb{R}^{m_3}. \end{array} \right.$$

Ce programme s'écrit de façon équivalente, en posant  $x'_1 = -x_1$  et  $x_3 = x'_3 - x''_3$ ,

$$(\mathcal{L}) \qquad \left\{ \begin{array}{l} \min -c_1^\top x_1' + c_2^\top x_2 + c_3^\top x_3' - c_3^\top x_3'' \\ -A_1 x_1' + A_2 x_2 + A_3 x_3' - A_3 x_3'' \geq b, \\ x_1', x_2, x_3', x_3'' \geq 0. \end{array} \right.$$

Dualité

## PROGRAMMATION LINÉAIRE II

DUALITÉ

En posant  $y_1 = -u_1$ ,  $y_2 = u_2$  et  $y_3 = u_3 - u_4$  le programme devient

$$\left\{ \begin{array}{l} \max b_1^\top y_1 + b_2^\top y_2 + b_3^\top y_3 \\ A_1^\top y_1 + A_2^\top y_2 + A_3^\top y_3 \leq c, \\ y_1 \leq 0, \ y_2 \geq 0, \ y_3 \in \mathbb{R}^{m_3} \text{(sans contrainte de signe)}. \end{array} \right.$$

10 / 3

Dualité

## PROGRAMMATION LINÉAIRE II

**D**UALITÉ

On pose

$$x = \begin{bmatrix} x_1' \\ x_2 \\ x_3' \\ x_3'' \end{bmatrix}$$

$$(\mathcal{L}) \qquad \begin{cases} \min \begin{bmatrix} -c_1^\top & c_2^\top & c_3^\top & -c_3^\top \end{bmatrix} x \\ \begin{bmatrix} -A_1 & A_2 & A_3 & -A_3 \end{bmatrix} x \ge b, \\ x \ge 0. \end{cases}$$

Son dual est

$$(\mathcal{D}) \qquad \begin{cases} \max b^{\top} y \\ A_{1}^{\top} y \geq c_{1} \\ A_{2}^{\top} y \leq c_{2} \\ A_{3}^{\top} y = c_{3} \\ y \geq 0. \end{cases}$$

## PROGRAMMATION LINÉAIRE I

**D**UALITÉ

Primal	Dual
min	max
Second membre b	Second membre c
Objectif c	Objectif b
Contraintes A	Contraintes $A^{\top}$
Variable $i \geq 0$	Contrainte $i \leq c_i$
Variable $i \leq 0$	Contrainte $i \geq c_i$
Variable <i>i</i> sans contrainte de signe	Contrainte $i = c_i$
Contrainte $i \geq$	Variable $i \geq 0$
Contrainte $i \leq$	Variable $i \leq 0$
Contrainte <i>i</i> =	Variable <i>i</i> sans contrainte de signe

Optimisation Numérique

◆□▶ ◆□▶ ◆□▶ ◆□▶ □ り<</p>

Dualité

### PROGRAMMATION LINÉAIRE III

**D**UALITÉ

#### **EXEMPLE**

$$(\mathcal{L}) \qquad \left\{ egin{array}{l} \min z = c^{ op}x \ Ax = b, \ x \geq 0. \end{array} 
ight.$$

$$(\mathcal{D}) \qquad \left\{ \begin{array}{l} \max w = b^{\top} y \\ A^{\top} y \leq c. \end{array} \right.$$

## PROGRAMMATION LINÉAIRE II

**D**UALITÉ

#### **EXEMPLE**

$$(\mathcal{L}) \begin{cases} \min z = x_1 + 9x_2 + 5x_3 \\ 4x_1 + 6x_2 + 2x_3 \ge 6, \\ 3x_1 - 2x_2 + 3x_3 \le 1, \\ -2x_1 + 9x_2 + 8x_3 = 1, \\ x_2 \le 0, x_3 \ge 0. \end{cases}$$

$$(\mathcal{D}) \begin{cases} \max w = 6y_1 + y_2 + y_3 \\ 4y_1 + 3y_2 - 2y_3 = 1, \\ 6y_1 - 2y_2 + 9y_3 \ge 9, \\ 2y_1 + 3y_2 + 8y_3 \le 5, \\ y_1 \ge 0, \ y_2 \le 0. \end{cases}$$

Optimisation Numérique

<ロ > ←□ > ←□ > ← □ > ← □ = ・ りへの

Dualité

### PROGRAMMATION LINÉAIRE I

INTERPRÉTATION ECONOMIQUE

#### INTERPRÉTATION ÉCONOMIQUE

- Une entreprise E1 peut fabriquer *n* produits
- $\bigcirc$  des quantités  $x_i$ ,  $j = 1, \ldots, n$
- $\odot$  à partir de m ressources  $b_i$  (quantité disponible),  $i = 1, \ldots, m$
- chaque unité du produit j consomme la quantité  $a_{ii}$  de la ressource bi
- $\odot$  le profit unitaire de chaque produit j est  $c_i$
- o la quantité totale consommée du produit i est  $\sum_{i=1}^{m} a_{ij}x_{i}$
- l'entreprise doit maximiser  $\sum_{j=1}^{m} c_j x_j$  avec les contraintes que  $\sum_{i=1}^{m} a_{ij} x_i \leq b_i$ , pour  $i = 1, \ldots, m$

### PROGRAMMATION LINÉAIRE II

INTERPRÉTATION ECONOMIQUE

### L'entreprise doit résoudre

$$\begin{cases} \max \sum_{j=1}^{m} c_j x_j \\ \sum_{j=1}^{m} a_{ij} x_j \leq b_i, & i = 1, \dots, m, \\ x_j \geq 0 & j = 1, \dots, n. \end{cases} \equiv \begin{cases} \max c^\top x \\ Ax \leq b, \\ x \geq 0. \end{cases}$$

Optimisation Numérique

Interpretation économique

### PROGRAMMATION LINÉAIRE II

INTERPRÉTATION ECONOMIQUE

#### CONCLUSION

Les deux programmes à résoudre par les deux entreprises E1 et E2 sont duaux.

E1 
$$\begin{cases} \max c^{\top} x \\ Ax \leq b, \\ x \geq 0. \end{cases}$$

E2 
$$\begin{cases} \min b^{\top} y \\ A^{\top} y \ge c \\ y \ge 0. \end{cases}$$

#### PROGRAMMATION LINÉAIRE I

INTERPRÉTATION ECONOMIQUE

- Supposons qu'une autre entreprise E2 veut racheter les ressourses  $b_i$ , i = 1, ..., m à des prix unitaires  $y_i$
- ② L'entreprise E2 doit minimiser le prix  $\sum_{i=1}^{m} b_i y_i$  à payer à l'entreprise E1
- $\odot$  l'entreprise E1 ne veut vendre les quantités  $a_{ii}$ , i = 1, ..., m, nécessaires pour la fabrication du produit j que si  $\sum_{i=1}^{m} a_{ij} y_i \ge c_i$

L'entreprise E2 doit résoudre

$$\left\{ \begin{array}{ll} \min \sum_{i=1}^m b_i y_i \\ \sum_{i=1}^m a_{ij} y_i \geq c_j, \quad j=1,\ldots,n \\ y_i \geq 0, \quad 1=1,\ldots,m. \end{array} \right. \equiv \left\{ \begin{array}{ll} \min b^\top y \\ A^\top y \geq c, \\ y \geq 0. \end{array} \right.$$

Théorème de dualité

### PROGRAMMATION LINÉAIRE I

THÉORÈME DE DUALITÉ

On considère maintenant le programme ( $\mathcal{L}$ ) sous sa forme standard

#### **THÉORÈME**

Soit x un point réalisable pour le primal  $(\mathcal{L})$ , et y un point réalisable pour le dual  $(\mathcal{D})$ . Alors  $c^{\top}x > b^{\top}y$ .

Théorème de dualité

## PROGRAMMATION LINÉAIRE I

THÉORÈME DE DUALITÉ

#### **PREUVE**

On a  $A^{\top}y \leq c$  puisque y est réalisable pour le dual. Donc  $x^{\top}A^{\top}y \leq x^{\top}c = c^{\top}x$ . D'où  $b^{\top}y \leq c^{\top}x$  puisque x est réalisable pour le primal (Ax = b et  $x \geq 0$ ).

**◆□▶◆□▶◆壹▶◆壹▶ 壹 り**90

Optimisation Numérique

21 / 28

Théorème de dualité

### PROGRAMMATION LINÉAIRE I

THÉORÈME DE DUALITÉ

#### **PREUVE**

Soit  $x^*$  une solution de base associée à la base B. Soit  $\pi = c_B^\top B^{-1}$  et  $y^* = \pi^\top$ . On va montrer que  $y^*$  est solution optimale pour  $(\mathcal{D})$ .

$$A = (B \ N) \ x = \begin{pmatrix} x_B \\ x_N \end{pmatrix} \ c = \begin{pmatrix} c_B \\ c_N \end{pmatrix}.$$

 $y^{*\top}A = c_B^\top B^{-1}A = c_B^\top B^{-1} \begin{pmatrix} B & N \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} c_B^\top & c_B^\top B^{-1}N \end{pmatrix} \leq \begin{pmatrix} c_B^\top & c_N^\top \end{pmatrix} = c^\top$ 

puisque  $\bar{c}_N = c_N^\top - c_B^\top B^{-1} N \ge 0$  (B base optimale). Donc  $A^\top y^* \le c$  et  $y^*$  est réalisable pour le dual.

D'autre part,  $b^{\top}y^* = y^{*\top}b = c_B^{\top}B^{-1}b = c^{\top}x^*$ , et donc  $y^*$  est solution optimale de  $(\mathcal{D})$  d'après le théorème faible de dualité.

### PROGRAMMATION LINÉAIRE I

THÉORÈME DE DUALITÉ

#### **THÉORÈME**

Si l'un des deux programmes  $(\mathcal{L})$  et  $(\mathcal{D})$  admet une solution optimale, alors l'autre admet aussi une une solution optimale et leur valeur optimale sont égales (z = w).

Optimisation Numérique

Si l'un admet un optimum infini, alors l'autre est incompatible.

Théorème de dualité

### PROGRAMMATION LINÉAIRE II

THÉORÈME DE DUALITÉ

Supposons que  $\inf\{c^{\top}x\mid x\in X\}=-\infty$ . Alors

$$\forall M > 0 \quad \exists x_M \in X \quad \text{tel que} \quad c^\top x_M < -M.$$

Si u est réalisable pour le dual  $(\mathcal{D})$ , on doit avoir  $b^{\top}u \leq c^{\top}x_M$ , d'après le théorème de dualité faible. Et donc  $b^{\top}u < -M$  pour tout M > 0, ce qui n'est pas possible.

### PROGRAMMATION LINÉAIRE III

THÉORÈME DE DUALITÉ

#### REMARQUE

En écrivant que

$${y^*}^\top A = \begin{pmatrix} c_B^\top & c_B^\top B^{-1} N \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} c_B^\top & c_N^\top - \bar{c}_N \end{pmatrix} = c^\top - \begin{pmatrix} 0_m^\top & \bar{c}_N \end{pmatrix},$$

on aura

$$A^{ op}y^* + egin{pmatrix} 0_m \ ar{c}_N^{ op} \end{pmatrix} = c^{ op}.$$

 $\bar{c}_N^{ op}$  représente les variables d'écart pour le dual.

()

Optimisation Numérique

25 / 28

Théorème de complémentarité

### PROGRAMMATION LINÉAIRE I

THÉORÈME DE COMPLÉMENTARITÉ

#### **PREUVE**

Soit x et y tels que Ax = b,  $x \ge 0$  et  $A^{\top}y \le c$ . Si x et y sont optimales, alors  $c^{\top}x = b^{\top}y$  (Théorème de dualité). Donc  $c^{\top}x = x^{\top}c = x^{\top}A^{\top}y$ . D'où  $x^{\top}(c - A^{\top}y) = 0$ .

Inversement,  $x^{\top}(c - A^{\top}y) = 0$  entraîne que  $c^{\top}x = b^{\top}y$  et donc x est solution optimale de  $(\mathcal{L})$  et y est solution optimale de  $(\mathcal{D})$  (utiliser le théorème faible de dualité).

### PROGRAMMATION LINÉAIRE I

THÉORÈME DE COMPLÉMENTARITÉ

#### **THÉORÈME**

Soit x un vercteur réalisable pour le primal  $(\mathcal{L})$  et y un vecteur réalisable pour le dual  $(\mathcal{D})$ . Alors x et y solutions optimales, respectivement pour  $(\mathcal{L})$  et pour  $(\mathcal{D})$ , si et seulement si,  $x^{\top}(A^{\top}y-c)=0$ .

◆□▶◆□▶◆■▶◆■▶ ■ 少♀

Théorème de complémentarité

### PROGRAMMATION LINÉAIRE II

THÉORÈME DE COMPLÉMENTARITÉ

#### REMARQUE

Si on note ai la jeme colonne de A, le théorème implique que

$$x^{\top}(c - A^{\top}y) = \sum_{j=1}^{n} x_{j}(c_{j} - a_{j}^{\top}y) = 0$$

Optimisation Numérique

et par suite  $x_j(c_j - a_j^\top y) = 0$  pour tout j = 1, ..., n puisque  $x_j \ge 0$  et  $a_i^\top y \le c_j$ .

Én particulier, si  $x_j > 0$  alors la jeme contrainte du dual est saturée  $(c_j - a_i^\top y = 0)$  et si  $a_i^\top y < c_j$  alors  $x_j = 0$ .