Résumé du cours d'Algorithmique et Recherche Opérationelle INFO-F310

Théo Verhelst

21 février 2017

Table des matières

1	Intr	roduction	1	
2	Pro	grammation mathématique	1	
	2.1	Définition de la programmation mathématique	1	
	2.2	Exemples de problèmes de programmation mathématique	1	
	2.3	Respect d'un nombre paramétrique de contraintes	2	

1 Introduction

Parmi les nombreux domaines compris dans l'algorithmique et la recherche opérationelle, dans le cours d'Algorithmique et Recherche Opérationelle seront abordés la programmation mathématique et les méthodes combinatoires dans les graphes.

2 Programmation mathématique

2.1 Définition de la programmation mathématique

La programmation mathématique est une modélisation de problèmes (qui peuvent provenir d'une large gamme de domaines) ainsi que leur résolution.

Définition: Un problème de programmation mathématique est défini par un tuple (z,G), où

$$z: \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}: (x_1, \dots, x_n) \mapsto f(x_1, \dots, x_n)$$

est appelée fonction économique (ou encore fonction de coût), et où

$$G = \{(g_i(x_1, \dots, x_n) \star b_i) \ \forall j \in [1, m]\}, \ \star \in \{=, \geq, \leq\}$$

sont appelées contraintes.

Notation: On notera

$$g_j(x_1,\ldots,x_n \begin{cases} \leq \\ \geq \\ = \end{cases} b_j \quad \forall j \in [1,m]$$

Définition : Résoudre un problème de programmation mathématique consiste à trouver les valeurs $x_i \ \forall i \in [1, n]$ qui maximisent, minimisent ou rapprochent le plus possible d'une valeur donnée la fonction économique z, tout en vérifiant toutes les contraintes g_j .

Définition: Quand les fonctions f et g_j sont linéaires en x_i , alors le problème est appelé problème de programmation linéaire.

2.2 Exemples de problèmes de programmation mathématique

Le problème du sac à dos Supposons que, dans l'optique d'une randonnée en montagne, l'on cherche à remplir au mieux un sac à dos avec des aliments ayant chacun un poids et une valeur énergétique, en sachant que l'on ne peut pas porter plus de 16 unités de poids :

	A	В	С
Énergie	5	4	1
Poids	4	2	1

On va représenter le problème comme suit :

$$f(x_A, x_B, x_C) = 5x_A + 4x_B + x_C$$

$$4x_A + 2x_B + x_C \le 16$$

où x_A, x_B, x_C sont le nombre de fois que l'on mettra un objet A, B ou C respectivement dans le sac. On cherche donc à maximiser f, car il faut maximiser la valeur nutritionelle totale des aliments dans le sac

C'est un problème de programmation linéaire.

Le problème du voyageur de commerce Problème bien connu, passons directement à la modélisation en programmation mathématique :

Soit n villes, posons $x_{ij} = 1$ si le voyageur va de la ville i à la ville j, $x_{ij} = 0$ sinon.

Le cout du trajet entre chaque ville est décrit par la matrice $[c_{ij}]_{i,j\in[n]^2}$ Nous cherchons à minimiser la fonction de coût

$$z = \sum_{i} \sum_{j} x_{ij} c_{ij}$$

Les contraintes sont les suivantes :

— Il faut que chaque ville soit visitée une seule fois :

$$\sum_{i} x_{ij} = 1$$

— Il faut aussi que le voyageur parte aussi de chaque ville :

$$\sum_{i} x_{ij} = 1$$

— Mais il faut également que le graphe ainsi formé soit connexe! Pour toute partition de l'ensemble V des villes en deux sous-ensembles S et \bar{S} tels que $S \cup \bar{S} = V$ et $S \cap \bar{S} = \emptyset$, il faut qu'il existe un chemin reliant S et \bar{S} :

$$\sum_{s \in S} \sum_{\bar{s} \in \bar{S}} x_{s\bar{s}} \ge 1$$

pour $x_{s\bar{s}} = x_{ij}$ si s et \bar{s} correspondent aux villes i et j respectivement.

Difficulté : L'énumération de toutes les possibilités de cette dernière contrainte prends beaucoup, beaucoup de temps. C'est ce qui explique la nature difficile de ce problème, et qui le rends impossible à résoudre en temps polynomial.

On pourrait être tenté de résoudre le problème en énumérant toutes les solutions possibles, et en prenant la meilleure. On peut trouver facilement que le nombre de solutions possibles est n!. Pour n=52 (le problème tel que posé pour visiter tous les états des États-Unis), on a à une vache près 10^{69} solutions. Leur énumération est simplement impossible, même avec le plus puissant des ordinateur connus.

2.3 Respect d'un nombre paramétrique de contraintes

On peut étendre la définition de la programmation mathématique en permettant de ne respecter qu'un nombre m' de contraintes, avec m' < m. Pour cela, introduisons m variables booléennes δ_i qui indiqueront si la contrainte i est respectée. Introduisons également un très grand nombre M, qui est beaucoup plus grand que toutes les valeurs que peuvent prendre les variables et les paramètres. On peut alors réécrire les contraintes comme suit :

$$g_i(x_1,\ldots,x_n) - b_i \begin{cases} \leq \\ \geq \\ = \end{cases} M(1 - \delta_i)$$

et rajouter la contrainte suivante :

$$\sum_{i=1}^{m} \delta_i \ge m'$$

Le problème résultant reste un problème de programmation linéaire si f et g sont des fonctions linéaires.