# Projet ECMA 2022-2023

## Rym Ben Maktouf

## Ahmed Belmabrouk

## 3 janvier 2023

## Table des matières

1	Contexte	2
2	Modélisation Papier	2
3	Résolution Numérique	5
4	Annexe	8

### 1 Contexte

Le but de ce projet est l'étude d'un problème de partitionnement robuste. L'objectif du problème statique consiste à partitionner les sommets du graphe en au plus K parties de poids inférieur ou égal à B, de façon a minimiser les distances des arêtes à l'intérieur des parties. Alors que pour le problème robuste les distances sont dotées d'incertitude; On considère la possibilité que les valeurs choisies pour les distances soient sous-évaluées. On propose de résoudre ce par problème :

- 1. par un algorithme de plans coupants;
- 2. par un algorithme de branch-and-cut (via un LazyCallback);
- 3. par dualisation;
- 4. par une heuristique ou la résolution d'une formulation non compacte.

### 2 Modélisation Papier

1. Modélisation statique compacte :

$$min_{z,x} \sum_{ij \in E} l_{ij} x_{ij}$$

sous les contraintes:

$$\begin{aligned} x_{ij} + z_i^k - z_j^k &\leq 1 & \forall ij \in E \ \forall k \in \{1, ...K_{max}\} & \text{(1a)} \\ x_{ij} - z_i^k + z_j^k &\leq 1 & \forall ij \in E \ \forall k \in \{1, ...K_{max}\} & \text{(1b)} \\ -x_{ij} + z_i^k + z_j^k &\leq 1 & \forall ij \in E \ \forall k \in \{1, ...K_{max}\} & \text{(1c)} \\ & \sum_{k=1}^{k_{max}} z_i^k &= 1 & \forall i \in V & \text{(1d)} \\ z_i^k &= 0 & \forall k > i, i \in V \ \forall k \in \{1, ...K_{max}\} & \text{(1f)} \\ & \sum_{i \in V} z_i^k &\geq 1 & \forall k \in \{1, ...K_{max}\} & \text{(1f)} \\ & \sum_{i \in V} w_i z_i^k &\leq B & \forall k \in \{1, ...K_{max}\} & \text{(1g)} \\ z_i^k &\in \{0, 1\} & \forall i \in V \ \forall k \in \{1, ...K_{max}\} & \text{(1h)} \\ & x_{ij} &\in \{0, 1\} & \forall ij \in E & \text{(1i)} \end{aligned}$$

#### Les variables:

- $x_{ij}$  est une variable binaire qui vaut 1 si l'arc (i,j) est choisi dans une des clusters(parties) et 0 sinon.
- $-z_i^k$  est une binaire qui vaut 1 si le noeud i est affecté au cluster k et 0 sinon pour tout noeud  $i \in V$  et  $k \in \{1..K_{max}\}.$

### Les contraintes:

- Les contraintes (1a)(1b)(1c) : contraintes liantes entre les variables x et z.
- Les contraintes (1d): chaque noeud i est dans exactement un cluster.
- Les contraintes (1e) : chaque noeud ne peut pas être dans un cluster d'indice plus grand que i.
- Les contraintes (1f) : chaque cluster est non vide.
- Les contraintes (1g) : Contraintes de poids sur les sommets de chaque cluster .
- Les contraintes (1h)(1i): Contraintes de variables binaires
- 2. Modèle du problème robuste :

$$\min_{z,x} \, \max_{l^1_{ij} \in U^1} \sum_{ij \in E} l^1_{ij} x_{ij}$$

sous les contraintes :

$$\begin{aligned} x_{ij} + z_i^k - z_j^k &\leq 1 & \forall ij \in E \ \forall k \in \{1, ...K_{max}\} & \text{(2a)} \\ x_{ij} - z_i^k + z_j^k &\leq 1 & \forall ij \in E \ \forall k \in \{1, ...K_{max}\} & \text{(2b)} \\ -x_{ij} + z_i^k + z_j^k &\leq 1 & \forall ij \in E \ \forall k \in \{1, ...K_{max}\} & \text{(2c)} \\ & \sum_{k=1}^{k_{max}} z_i^k &= 1 & \forall i \in V & \text{(2d)} \\ z_i^k &= 0 & \forall k > i, i \in V \ \forall k \in \{1, ...K_{max}\} & \text{(2e)} \\ & \sum_{i \in V} z_i^k &\geq 1 & \forall k \in \{1, ...K_{max}\} & \text{(2f)} \\ \sum_{i \in V} w_i^k z_i^k &\leq B & \forall k \in \{1, ...K_{max}\} & w_i^k \in U^k & \text{(2g)} \\ z_i^k &\in \{0, 1\} & \forall i \in V \ \forall k \in \{1, ...K_{max}\} & \text{(2h)} \\ & x_{ij} &\in \{0, 1\} & \forall ij \in E & \text{(2i)} \end{aligned}$$

Toutes les contraintes sont statiques car elles ne font pas intervenir la donnée incertaine : le temps minimal de déplacement entre deux villes.

- 3. Résolution par plans coupants et LazyCallback:
  - (a) Le modèle du problème robuste est équivalent au modèle suivant :

$$min_z z$$

sous les contraintes:

$$x_{ij} + z_i^k - z_j^k \le 1 \qquad \forall ij \in E \ \forall k \in \{1, ...K_{max}\} \qquad \text{(3a)}$$

$$x_{ij} - z_i^k + z_j^k \le 1 \qquad \forall ij \in E \ \forall k \in \{1, ...K_{max}\} \qquad \text{(3b)}$$

$$-x_{ij} + z_i^k + z_j^k \le 1 \qquad \forall ij \in E \ \forall k \in \{1, ...K_{max}\} \qquad \text{(3c)}$$

$$\sum_{k=1}^{k_{max}} z_i^k = 1 \qquad \forall i \in V \qquad \text{(3d)}$$

$$z_i^k = 0 \qquad \forall k > i, i \in V \ \forall k \in \{1, ...K_{max}\} \qquad \text{(3e)}$$

$$\sum_{i \in V} z_i^k \ge 1 \qquad \forall k \in \{1, ...K_{max}\} \qquad \text{(3f)}$$

$$\sum_{i \in V} w_i^k z_i^k \le B \qquad \forall k \in \{1, ...K_{max}\} \qquad \text{(3f)}$$

$$\sum_{i \in V} w_i^k z_i^k \le B \qquad \forall k \in \{1, ...K_{max}\} \qquad \text{(3h)}$$

$$x_{ij} \in \{0, 1\} \qquad \forall i \in V \ \forall k \in \{1, ...K_{max}\} \qquad \text{(3h)}$$

$$x_{ij} \in \{0, 1\} \qquad \forall ij \in E \qquad \text{(3i)}$$

$$z \ge \sum_{ij \in E} l_{ij}^1 x_{ij} \qquad \forall ij \in E \qquad \text{(3j)}$$
La robustesse n'apparaît plus dans l'objectif mais dans la contrainte (3j) dans ce modèle.

- (b) On peut définir  $U^{0*}$  (resp  $U^{k*}$ ) comme étant l'ensemble des distances initiales proposées (resp l'ensemble des poids initiaux ) dans le modèle statique et on a  $l_{ij}^0 = l_{ij}$  pour tout  $l_{ij}^0$  dans  $U^{0*}$  (resp on a  $w_i^k = w_i$ pour tout  $w_i^k$  dans  $U^{k*}$ ).
- (c) Le sous-problème lié à  $U^{0*}$  :

$$\max_{l_{ij}^0 \in U^0} \sum_{ij \in E} l_{ij}^0 x_{ij}^*$$

avec  $x^*$  la solution optimale du problème maître.

Ce qui est équivalent à :

$$\max_{\delta} \sum_{ij \in E} (l_{ij} + \delta_{ij}^{0} (\hat{\mathbf{l}}_{i} + \hat{\mathbf{l}}_{j}) x_{ij}^{*}$$

sous les contraintes:

$$\sum_{ij\in E} \delta_{ij}^0 \le L$$
$$\delta_{ij}^0 \in [0,3] \quad \forall ij \in E$$

on a  $k_{max}$  sous-problèmes liés à  $U^{k*}$ :

$$\max_{w_i^k \in U^k} \sum_{i \in V} w_i^k z_i^{*k}$$

avec  $z^*$  la solution optimale du problème maître.

Ce qui est équivalent à :

$$\max_{\delta} \sum_{i \in V} w_i^k (1 + \delta_i^k) z_i^{*k}$$

sous les contraintes :

$$\sum_{i \in V} \delta_i^k \le W$$
$$\delta_i^k \in [0, W_i] \quad \forall i \in V$$

- (d) Les conditions à satisfaire pour qu'une solution soit optimale :
  - On trouve  $Z^*$  (valeur obejetif de probleme maitre ),  $x^*$  et  $z^*$  en résolvant le problème maître.

On trouve  $\delta^{*0}$  en résolvant le sous-problème lié a  $U^{0*}$  et on trouve alors  $l^{0*}$ .

- On trouve  $\delta^{*1},...\delta^{*m}$  en résolvant les  $k_{max}$  sous-problèmes liés a  $U^{k*}$  et on trouve alors  $w^{1*},...w^{m*}$ . Il faut que  $\sum_{ij\in E} l_{ij}^{0*}x_{ij}^* \leq Z^*$  et  $\sum_{i\in V} w_i^{k*}z_i^{k*} \leq B \ \forall k\in\{1,...K_{max}\}$  pour que la solution  $(x^*,z^*)$  soit
- (e) Si on trouve que  $l^{0*}$  (et/ou  $w^{1*}$ ,... $w^{m*}$ ) est tel que  $\sum_{ij\in E} l^{0*}_{ij} x^*_{ij} > Z^*$  (et/ou  $\sum_{i\in V} w^{k*}_i z^{k*}_i > B$ ), on doit ajouter  $l^{0*}$  à  $U^{0*}$  (et/ou  $w^{k*}$  à  $U^{k*}$ ) donc la coupe qui s'ajoute est la suivante :

$$\textstyle l_{ij}^{0*} x_{ij} < z \quad (\text{et/ou} \; \textstyle \sum_{i \in V} w_i^{k*} z_i^k <= B \; \forall k \in \{1,..K_{max}\}),$$

- 4. Résolution par dualisation :
  - (a) Reformulation de l'objectif :

$$\begin{split} \min_{x,z} \max_{l_{ij}^0 \in U^0} \sum_{ij \in E} l_{ij}^0 x_{ij} \\ &= \min_{x,z} \max_{\delta_{ij}^0} \sum_{ij \in E} (l_{ij} + \delta_{ij}^0 (\hat{\mathbf{l}}_i + \hat{\mathbf{l}}_j)) x_{ij} \\ &= \min_{x,z} \sum_{ij \in E} l_{ij} x_{ij} + \min_{x,z} \max_{\delta_{ij}^0} \sum_{ij \in E} \delta_{ij}^0 (\hat{\mathbf{l}}_i + \hat{\mathbf{l}}_j) x_{ij} \end{split}$$

(b) Le problème interne est :

$$\max_{\delta} \sum_{ij \in E} \delta_{ij}^{0} (\hat{\mathbf{l}}_{i} + \hat{\mathbf{l}}_{j}) x_{ij}$$

sous les contraintes :

$$\sum_{ij\in E} \delta_{ij}^0 \le L$$
$$\delta_{ij}^0 \in [0,3] \quad \forall ij \in E$$

(c) Dualisation:

$$min \ \alpha^0 L + \sum_{ij \in E} 3\beta_{ij}^0$$

sous les contraintes :

$$\alpha^{0} + \beta_{ij}^{0} \ge (\hat{\mathbf{l}}_{i} + \hat{\mathbf{l}}_{j}) x_{ij} \quad \forall ij \in E$$

$$\alpha^{0} \ge 0$$

$$\beta_{ij}^{0} \ge 0$$

(d) Reformulation des contraintes :

$$\begin{aligned} \min_{x,z} \max_{w_i^k \in U^k} \sum_{i \in V} w_i^k x_{ij} \\ &= \min_{x,z} \max_{\delta_i^k} \sum_{i \in V} w_i (1 + \delta_i^k) z_i^k \\ &= \min_{x,z} \sum_{i \in V} w_i z_i^k + \min_{x,z} \max_{\delta_i^k} \sum_{i \in V} w_i \delta_i^k z_i^k \end{aligned}$$

(e) Le problème interne est :

$$\max_{\delta_i^k} \sum_{i \in V} w_i \delta_i^k z_i^k$$

sous les contraintes :

$$\begin{array}{c} \sum_{i \in V} \delta_i^k \leq W \\ \delta_i^k \in [0, W_i] \quad \forall i \in V \end{array}$$

(f) Dualisation:

$$min \ \alpha^k W + \sum_{i \in V} W_i \beta_i^k$$

sous les contraintes :

$$\begin{array}{ll} \alpha^k + \beta^k_i \geq w_i \delta^k_i z^k_i & \forall i \in V \\ \alpha^k \geq 0 \\ \beta^k_i \geq 0 \end{array}$$

(g) On remplace les 2 min par un seul min et on obtient le probleme robuste dualisé suivant :

$$= \min_{x,z,\alpha,\beta} \sum_{ij\in E} l_{ij} x_{ij} + \alpha^0 L + \sum_{ij\in E} 3\beta_{ij}^0$$

sous les contraintes :

$$\begin{aligned} x_{ij} + z_i^k - z_j^k &\leq 1 & \forall ij \in E \ \forall k \in \{1, ..K_{max}\} \\ x_{ij} - z_i^k + z_j^k &\leq 1 & \forall ij \in E \ \forall k \in \{1, ..K_{max}\} \\ -x_{ij} + z_i^k + z_j^k &\leq 1 & \forall ij \in E \ \forall k \in \{1, ..K_{max}\} \\ & \sum_{k=1}^{k_{max}} z_i^k &= 1 & \forall i \in V \\ z_i^k &= 0 & \forall k > i, i \in V \ \forall k \in \{1, ..K_{max}\} \\ & \sum_{i \in V} z_i^k &\geq 1 & \forall k \in \{1, ..K_{max}\} \\ & \sum_{i \in V} z_i^k &\geq 1 & \forall k \in \{1, ..K_{max}\} \\ & \sum_{i \in V} w_i z_i^k + \alpha^k W + \sum_{i \in V} W_i \beta_i^k &\leq B & \forall k \in \{1, ..K_{max}\} \\ & \alpha^0 + \beta_{ij}^0 &\geq (\hat{l}_i + \hat{l}_j) x_{ij} & \forall ij \in E \\ & \alpha^0 &\geq 0 \\ & \beta_{ij}^0 &\geq 0 \\ & \alpha^k + \beta_i^k &\geq w_i \delta_i^k z_i^k & \forall i \in V \ \forall k \in \{1, ..K_{max}\} \\ & \alpha^k &\geq 0 \\ & \beta_i^k &\geq 0 \\ & z_i^k &\in \{0, 1\} & \forall i \in V \ \forall k \in \{1, ..K_{max}\} \\ & x_{ij} &\in \{0, 1\} & \forall ij \in E \end{aligned}$$