

Université de Nantes
Master informatique parcours “Optimisation en Recherche Opérationnelle”

Installer JULIA, GLPK, JuMP sur MacOSX pour la résolution de LP/MIP

Xavier Gandibleux

November 13, 2016

Contents

1	Installation	2
1.1	Installer JULIA	2
1.2	Installer GLPK	2
1.3	Installer JuMP pour GLPK, ainsi que le wrapper GLPKMathProgInterface . .	2
2	Utiliser JuMP avec GLPK et GNUMATHPROG	3
2.1	Packages à invoquer à chaque nouvelle session	3
2.2	Sélectionner le solveur pour le modèle à résoudre	3
2.3	Exemple d'un LP : problème basique à 2 variables	3
2.4	Exemple d'un IP : problème de sac-à-dos (01UKP)	4
3	Visualisation des solutions	5
3.1	Script de visualisation des valeurs des solutions z_{Inf} , z_{Sup} , z_{Opt} , $z(x)$	5
4	Liens utiles	7

Chapter 1

Installation

Marche à suivre validée sur MacOSX :

1.1 Installer JULIA

Récupérer JULIA :

<http://julialang.org/downloads/>

1.2 Installer GLPK

Récupérer GLPK :

<http://www.gnu.org/software/glpk/#downloading>

Installer sur MacOSX :

<http://hichenwang.blogspot.fr/2011/08/fw-installing-glpk-on-mac.html>

1.3 Installer JuMP pour GLPK, ainsi que le wrapper GLPKMathProgInterface

Mise à jour si nécessaire des packages de votre distribution

```
Pkg.update()
```

Ajouter le package JuMP (à faire une et une seule fois)

```
Pkg.add("JuMP")
```

Ajouter le package GLPKMathProgInterface (à faire une et une seule fois)

```
Pkg.add("GLPKMathProgInterface")
```

Ajouter le package GLPK (à faire une et une seule fois)

```
Pkg.add("GLPK")
```

Chapter 2

Utiliser JuMP avec GLPK et GNUMathprog

2.1 Packages à invoquer à chaque nouvelle session

Invoquer l'utilisation de JuMP
`using JuMP`

Invoquer l'utilisation de GLPKMathProgInterface
`using GLPKMathProgInterface`

Invoquer l'utilisation de GLPK
`using GLPK`

2.2 Sélectionner le solveur pour le modèle à résoudre

```
# LP
solver=GLPKSolverLP()
```

```
# MIP
solver=GLPKSolverMIP()
```

2.3 Exemple d'un LP : problème basique à 2 variables

```
mBasique = Model(solver=GLPKSolverLP())

# --- Indices, donnees, variables ---
@variable(mBasique, xA >= 0)
@variable(mBasique, xB >= 0)

# --- Modèle à résoudre, résolution ---
@setObjective(mBasique, Max, xA + xB)
@addConstraint(mBasique, 2*xA - xB <= 8)
```

```

@addConstraint(mBasique, -xA + 5xB <= 5)
println("Probleme a resoudre :")
print(mBasique)
status = solve(mBasique)

# --- Extraction des résultats ---
println("z = ", getObjectivValue(mBasique))
println("xA = ", getValue(xA))
println("xB = ", getValue(xB))

```

2.4 Exemple d'un IP : problème de sac-à-dos (01UKP)

```

mKnapsack = Model(solver=GLPKSolverMIP())

# --- Indices, donnees, variables ---
@variable(mKnapsack, x[1:7], Bin)
profit = [ 112, 90, 15, 12, 12, 9, 26]
poids = [ 16, 15, 3, 3, 4, 3, 13 ]
capacite = 35

# --- Modèle à résoudre, résolution ---
@objective(mKnapsack, Max, dot(profit, x))
@constraint(mKnapsack, dot(poids, x) <= capacite)
status = solve(mKnapsack)

# Extraction des résultats ---
println("z = : ", getObjectivValue(mKnapsack))
for i = 1:5
    println("x[$i] = ", getValue(x[i]))
end

```

Chapter 3

Visualisation des solutions

3.1 Script de visualisation des valeurs des solutions z_{Inf} , z_{Sup} , z_{Opt} , $z(x)$

```
using PyPlot

# Valeur inf de la fonction
vInfFct =0
# Valeur sup de la fonction
vSupFct =10

# Parametres de l'ordonnee
ylim(-1, 1)
ycentre = 0

# Trace l'axe central
xlim(vInfFct, vSupFct)
plot([vInfFct,vSupFct], [ycentre,ycentre], "k", linewidth=0.5)
xlabel(L"$f(x)$", >"$", fontsize=15.0)

# Trace la borne primale
zInf = 2
annotate(L"$z_{Inf}$", xy = (zInf, 0.1), xytext = (zInf, 0.1), fontsize=15.0,
        color = "blue")
scatter(zInf, ycentre, c = "blue", s=100)

# Trace la borne duale
zSup = 9.1
annotate(L"$z_{Sup}$", xy = (zSup, 0.1), xytext = (zSup, 0.1), fontsize=15.0,
        color = "red")
scatter(zSup, ycentre, c = "red", s=100)

# Trace la valeur optimale
zOpt = 8.3
annotate(L"$z_{Opt}$", xy = (zOpt, 0.1), xytext = (zOpt, 0.1), fontsize=15.0,
```

```

        color = "green")
scatter(zOpt, ycentre, c = "green", s=100)

# Valeurs de z
zx = [] ; zy = []
for i = 1:10
    push!(zx, zInf + rand()*(zOpt-zInf))
    push!(zy, ycentre)
end
scatter(zx, zy, c = "yellow")

```

La figure 3.1 illustre le résultat produit par ce script :

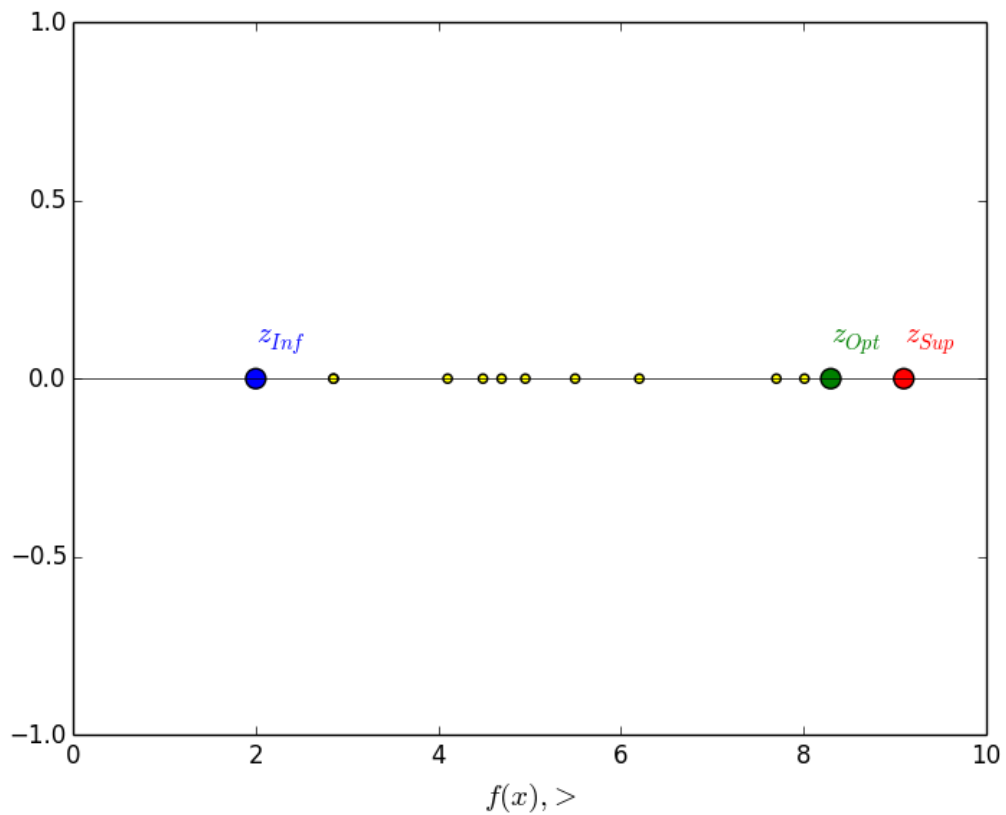


Figure 3.1: Valeurs des solutions remarquables et visitées lors de la résolution

Chapter 4

Liens utiles

<https://jump.readthedocs.io/en/latest/installation.html#getting-solvers>

<http://www.juliaopt.org/JuMP.jl/0.14/index.html>

<https://github.com/JuliaOpt/GLPK.jl>

<http://www.juliaopt.org/notebooks/Shuvomoy%20-%20Getting%20started%20with%20JuMP.html>