Programmation Linéaire Introduction

Fabian Bastin
fabian.bastin@umontreal.ca
Université de Montréal — CIRRELT — IVADO — Fin-ML





Objectifs du cours

- 1. Bases de la programmation mathématique :
 - objectif, contraintes;
 - solution(s) réalisable(s);
 - solution(s) optimale(s), valeur optimale.
- Comprendre les principes de base de la programmation linéaire (PL), et de ses méthodes de résolution. La méthode du simplexe sera étudiée avec un niveau élevé de détails.
- 3. Comprendre la notion de dualité.
- 4. Principes de base des méthodes de points intérieurs.
- 5. Introduction à la programmation en nombres entiers.
- 6. Aspects numériques de la PL (utilisation de Julia).

Ouvrages de références

- Luenberger et Ye, Linear and Nonlinear Programming, 5e édition, Springer, 2021, https://link.springer.com/ book/10.1007/978-3-030-85450-8
- Chan, Batson, Dang, Applied Integer Programming: Modeling and Solution, Wiley, 2011, https://onlinelibrary.wiley. com/doi/book/10.1002/9781118166000

Modalités

Évaluations :

- 4 devoirs, 10% chaque;
- Examen intra : 25%, une page de notes autorisée;
- Examen final : 35%, deux pages de notes autorisées.

Le règlement sur le plagiat sera de stricte application!

Démonstrateur : Pierre Borie ¡pierre.borie@umontreal.ca¿

- Notebooks: https://github.com/fbastin/optim;
- Slides: https://github.com/fbastin/LP_Introduction;
- Canal discord: https://discord.gg/KSjzR2ht4f.

PL: forme standard

$$\min_{\mathbf{x}} z = c_1 x_1 + c_2 x_2 + \ldots + c_n x_n$$
sujet à $a_{11} x_1 + a_{12} x_2 + \ldots + a_{1n} x_n = b_1$

$$a_{21} x_1 + a_{22} x_2 + \ldots + a_{2n} x_n = b_2$$

$$\vdots$$

$$a_{m1} x_1 + a_{m2} x_2 + \ldots + a_{mn} x_n = b_m$$

$$x_1 \ge 0, \ x_2 \ge 0, \ldots, x_n \ge 0$$

Ecriture matricielle

$$\min_{\mathbf{x}} \ z = \mathbf{c}^T \mathbf{x}$$
 sujet à $\mathbf{A}\mathbf{x} = \mathbf{b}$
$$\mathbf{x} \ge 0$$

Retour à la forme standard

Variables d'écart

$$a_{j1}x_1 + a_{j2}x_2 + \ldots + a_{jn}x_n \le b_j$$

 $\to a_{j1}x_1 + a_{j2}x_2 + \ldots + a_{jn}x_n + s_j = b_j$

Variables de surplus

$$a_{j1}x_1 + a_{j2}x_2 + \ldots + a_{jn}x_n \ge b_j$$

 $\to a_{j1}x_1 + a_{j2}x_2 + \ldots + a_{jn}x_n - u_j = b_j$

Retour à la forme standard (suite)

Variables libres

 x_i non contraint : $x_i \ge 0$

Première approche : décomposition

$$x_j=s_j-u_j,\quad s_j\geq 0,\ u_j\geq 0.$$

Deuxième approache : substitution

Supposons $a_{kj} \neq 0$

$$x_{j} = \frac{b_{k}}{a_{kj}} - \frac{a_{k1}}{a_{kj}} x_{1} - \frac{a_{k2}}{a_{kj}} x_{2} - \ldots - \frac{a_{k,j-1}}{a_{kj}} x_{j-1} - \frac{a_{k,j+1}}{a_{kj}} x_{j+1} - \ldots - \frac{a_{kn}}{a_{kj}} x_{n}.$$

On remplace dans les autres contraintes.

Maximisation vs minimisation

Le problème

$$\max_{\mathbf{x}} \mathbf{c}^T \mathbf{x}$$
 sujet à $\mathbf{A}\mathbf{x} = \mathbf{b}$
$$\mathbf{x} \ge 0$$

est équivalent à

$$-\min_{\mathbf{x}} - \mathbf{c}^T x$$

sujet à $\mathbf{A}x = \mathbf{b}$
 $\mathbf{x} \ge 0$

Réalisabilité – optimalité

x est une solution réalisable si Ax = b et $x \ge 0$.

x est une solution optimale si x est réalisable et il n'existe pas de de x' réalisable tel que $c^Tx' < c^Tx$.

Supposons $m \le n$ et rang(\mathbf{A}) = m. Sans perte de généralité, supposons les m premières colonnes de \mathbf{A} indépendantes, et formons

$$\mathbf{A} = (\mathbf{B} \quad \mathbf{D})$$

Solution de base : $\mathbf{x} = (\mathbf{x}_b \ 0)$, avec $\mathbf{B} \mathbf{x}_b = \mathbf{b}$.

Exemple

Une compagnie produit des téléphones intelligents et des tablettes électroniques. Elle dispose à cette fin de trois usines (usine 1, usine 2, usine 3), qui ont chacune une capacité de production limitée. Les coques et modules de communication des téléphones sont produits dans l'usine 1, les coques et composantes électroniques des tablettes dans l'usine 2, et l'usine 3 produit les écrans et assemble les produits. La compagnie a décidé de mettre en place de ligne de production :

- produit 1 : un téléphone;
- produit 2 : une tablette.

Un lot de 20 unités donne lieu à un profit de \$3000 et \$5000, respectivement pour le produit 1 et le produit 2.

Exemple

	Produit 1	Produit 2	Capacité de
	Tps de prod. (h)	Tps de prod. (h)	production (h)
Usine 1	1	0	4
Usine 2	0	2	12
Usine 3	3	2	18

Chaque lot d'un produit est le résultat combiné de la production dans les trois usines. Nous souhaitons déterminer le taux de production pour chaque produit (nombre de lots par semaine) de façon à maximiser le profit total.

Les variables de décision sont

- x_1 , le nombre de lots du produit 1;
- x₂, le nombre de lots du produit 2.

La fonction objectif est le profit total, qui vaut $3x_1 + 5x_2$, en l'exprimant en miller de dollars. Nous voulons maximiser ce profit.

Exemple

En résumé, nous avons le problème d'optimisation suivant :

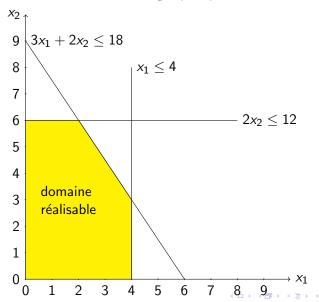
$$\max_{x} z = 3x_1 + 5x_2$$
 $t.q. x_1 \leq 4 \quad (usine 1)$
 $2x_2 \leq 12 \quad (usine 2)$
 $3x_1 + 2x_2 \leq 18 \quad (usine 3)$
 $x_1 \geq 0, x_2 \geq 0 \quad (non-négativité)$

Dans l'exemple

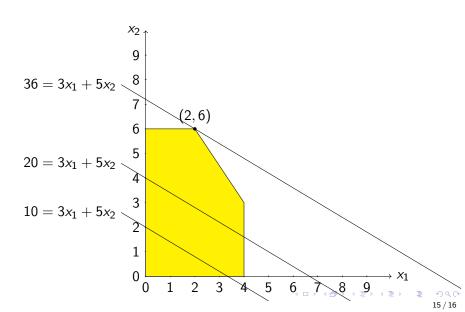
$$z = 3x_1 + 5x_2 \Leftrightarrow x_2 = -\frac{3}{5}x_1 + \frac{1}{5}z.$$

L'ordonnée à l'origine, dépendant de la valeur de z, est $\frac{1}{5}z$, et la pente vaut $-\frac{3}{5}$. Maximiser revient à augmenter z.

Solution graphique



Solution graphique



JuMP

```
JuMP: Julia for Mathematical Optimization
```

```
using JuMP
using HiGHS
m = Model(HiGHS.Optimizer)
Ovariable(m, 0 \le x \le 4)
@variable(m, 0 \le y \le 6)
@constraint(m, 3x + 2y \le 18.0)
@objective(m, Max, 3x+5y)
status = optimize!(m)
```