Recherche Opérationnelle 1A Programmation Linéaire Dualité

Zoltán Szigeti

Ensimag, G-SCOP

Algorithme du simplexe révisé

Rappel : Étant donnés

- un programme linéaire (P) sous forme standard,
- une base réalisable J de (P),
- et sa forme standard (P') par rapport à J:

$$(P) \begin{array}{ccc} A \cdot x = b & \hat{A} \cdot x = \hat{b} \\ x \geq 0 & x \geq 0 \\ c^T \cdot x = z(\max) & \hat{c}^T \cdot x = z(\max) - \hat{z}_0 \end{array}$$

- On a
 - $\mathbf{0} \quad \hat{b} = (A^J)^{-1} \cdot b,$

 - $\hat{c}^{T} = c^{T} c_{J}^{T} \cdot \hat{A} = c^{T} c_{J}^{T} \cdot (A^{J})^{-1} \cdot A = c^{T} \pi^{T} \cdot A,$
 - $\hat{A}^s = (A^J)^{-1} \cdot A^s,$
 - $\hat{\mathbf{z}}_0 = \mathbf{c}^T \cdot \overline{\mathbf{x}} = \mathbf{c}_J^T \cdot \overline{\mathbf{x}}_J = \mathbf{c}_J^T \cdot \hat{\mathbf{b}} = \mathbf{c}_J^T \cdot (\mathbf{A}^J)^{-1} \cdot \mathbf{b} = \boldsymbol{\pi}^T \cdot \mathbf{b}.$

Dualité

Introduction du dual

$$\begin{array}{ll}
A \cdot x \leq b \\
\text{Primal} & x \geq 0 \\
c^T \cdot x = z(\text{max})
\end{array}$$

On cherche une borne supérieure pour z(max).

Exemple

$$1x_1 + 2x_2 \le 3$$

$$3x_1 - 1x_2 \le 5$$

$$x_1, \quad x_2 \ge 0$$

$$6x_1 + 4x_2 = z(\max)$$

On essaie de borner $6x_1 + 4x_2$ par une combinaison linéaire des inégalités.

Première tentative

On voit que

$$6x_1 + 4x_2 \le 6x_1 + 5x_2 = 3(1x_1 + 2x_2) + 1(3x_1 - 1x_2) \le 3 \cdot 3 + 1 \cdot 5$$

= 14

② On sait maintenant que $z(max) \le 14$.

Deuxième tentative plus intelligente

On voit que

$$6x_1 + 4x_2 \le (y_1 + 3y_2)x_1 + (2y_1 - y_2)x_2 = y_1(1x_1 + 2x_2) + y_2(3x_1 - 1x_2)$$

$$\le y_1 \cdot 3 + y_2 \cdot 5$$

2 Pour que ce soit vrai il faut que y satisfasse :

$$6 \le y_1 + 3y_2, \ 4 \le 2y_1 - y_2, \ y_1, y_2 \ge 0.$$

- 3 On sait maintenant que $z(max) \le 3y_1 + 5y_2$.
- **9** Pour avoir la meilleure borne supérieure on minimisera $3y_1 + 5y_2$.

Définition

$$\begin{array}{lll} \text{Primal} & 1x_1 + 2x_2 \leq 3 \\ 3x_1 - 1x_2 \leq 5 \\ x_1, & x_2 \geq 0 \\ 6x_1 + 4x_2 = z(\text{max}) \end{array} \qquad \begin{array}{ll} 1y_1 + 3y_2 \geq 6 \\ 2y_1 - 1y_2 \geq 4 \\ y_1, & y_2 \geq 0 \\ 3y_1 + 5y_2 = w(\text{min}) \end{array}$$

En général (forme canonique)

$$\begin{array}{ccc} A \cdot x \leq b & & y^T \cdot A \geq c^T \\ \text{Primal} & x \geq 0 & \text{Dual} & y \geq 0 \\ c^T \cdot x = z(\text{max}) & & y^T \cdot b = w(\text{min}) \end{array}$$

Borne supérieure

- ① On essaie de borner $c^T \cdot x$ par une combinaison linéaire des inégalités. $c^T \cdot x \leq (y^T \cdot A) \cdot x = y^T \cdot (A \cdot x) \leq y^T \cdot b$.
- ② Pour que ce soit vrai il faut que y satisfasse : $c^T \le y^T \cdot A$ et $y \ge 0$.
- **3** On sait maintenant que $z(\max) \leq y^T \cdot b$.
- **9** Pour avoir la meilleure borne supérieure on minimisera $y^T \cdot b$.

Dualité

En général (forme canonique)

$$\begin{array}{ccc} A \cdot x \leq b & & y^T \cdot A \geq c^T \\ \text{Primal} & x \geq 0 & \text{Dual} & y \geq 0 \\ c^T \cdot x = z(\text{max}) & & y^T \cdot b = w(\text{min}) \end{array}$$

Théorème faible de la dualité

Pour toutes solutions réalisables \overline{x} du primal et \overline{y} du dual, on a :

$$c^T \cdot \overline{x} \leq \overline{y}^T \cdot b$$
.

Théorème

Le dual du dual est le primal.

Démonstration (forme canonique)

$$(P) \quad \begin{array}{c} A \cdot x \leq b \\ x \geq 0 \\ c^T \cdot x = z(\max) \end{array} \qquad \rightarrow \qquad (D) \quad \begin{array}{c} y^T \cdot A \geq c^T \\ y \geq 0 \\ y^T \cdot b = w(\min) \end{array}$$

$$\uparrow \qquad \qquad \downarrow$$

$$(D') \quad \begin{array}{c} u^T \cdot (-A^T) \geq (-b^T) \\ u \geq 0 \\ u^T \cdot (-c) = w'(\min) \end{array} \qquad \leftarrow \qquad (P') \quad \begin{array}{c} (-A^T) \cdot y \leq (-c) \\ y \geq 0 \\ (-b^T) \cdot y = z'(\max) \end{array}$$

En général

$$\begin{array}{c} A_{11} \cdot x_1 \ + A_{12} \cdot x_2 \ + A_{13} \cdot x_3 \leq b_1 \\ A_{21} \cdot x_1 \ + A_{22} \cdot x_2 \ + A_{23} \cdot x_3 = b_2 \\ \\ \text{Primal} \quad A_{31} \cdot x_1 \ + A_{32} \cdot x_2 \ + A_{33} \cdot x_3 \geq b_3 \\ 0 \leq x_1, \quad \mathbb{R} \ni x_2 \quad 0 \geq x_3 \\ c_1^T \cdot x_1 \ + c_2^T \cdot x_2 \ + c_3^T \cdot x_3 = z(\text{max}) \\ \\ y_1^T \cdot A_{11} + y_2^T \cdot A_{21} + y_3^T \cdot A_{31} \geq c_1^T \\ y_1^T \cdot A_{12} + y_2^T \cdot A_{22} + y_3^T \cdot A_{32} = c_2^T \\ \text{Dual} \quad y_1^T \cdot A_{13} + y_2^T \cdot A_{23} + y_3^T \cdot A_{33} \leq c_3^T \\ y_1 \geq 0, \quad y_2 \in \mathbb{R} \quad y_3 \leq 0 \\ y_1^T \cdot b_1 \ + y_2^T \cdot b_2 \ + y_3^T \cdot b_3 \ = w(\text{min}) \end{array}$$

Z. Szigeti (Ensimag, G-SCOP)

Dualité

Théorème fort de la dualité

$$\begin{array}{ccc} A \cdot x = b & & y^T \cdot A \geq c^T \\ \text{Primal} & x \geq 0 & \text{Dual} \\ c^T \cdot x = z(\text{max}) & & y^T \cdot b = w(\text{min}) \end{array}$$

S'il existe une solution réalisable du primal et du dual, alors on a :

$$z(\max) = w(\min).$$

Théorème fort de la dualité

Démonstration (pour la forme standard)

- Par le Théorème faible de la dualité, pour toutes solutions réalisables \overline{x}' du primal et \overline{y}' du dual, on a
 - $c^T \cdot \overline{x}' \leq \overline{y}'^T \cdot b$,
 - donc $z(\max) \leq w(\min)$, et
 - en particulier z(max) est fini.
- 2 simplexe révisé s'arrête puisque $\hat{c}^T \leq 0$ avec une solution optimale \overline{x} du primal,
 - $0 \ge \hat{c}^T = c^T \pi^T \cdot A$ (par la formule du simplexe révisé)
 - \bullet π est donc une solution réalisable du dual.
- - par 1, π est une solution réalisable du dual, $c^T \cdot \overline{x} = \pi^T \cdot b$ (par la formule du simplexe révisé), \overline{x} est une solution optimale du primal.

Théorème des écarts complémentaires

Théorème (pour la forme canonique)

- ① Les solutions réalisables \overline{x} du primal et \overline{y} du dual sont optimales \iff
- O Les conditions des écarts complémentaires sont satisfaites :
 - (a) si $\overline{y}_i > 0$ alors $a_i \cdot \overline{x} = b_i \iff$ si $a_i \cdot \overline{x} < b_i$ alors $\overline{y}_i = 0 \iff$ $\overline{y}_i(a_i \cdot \overline{x} - b_i) = 0$,
 - (b) si $\overline{x}_j > 0$ alors $\overline{y}^T \cdot a^j = c_j \iff$ si $\overline{y}^T \cdot a^j > c_j$ alors $\overline{x}_j = 0 \iff$ $\overline{x}_j (\overline{y}^T \cdot a^j - c_j) = 0.$

Théorème des écarts complémentaires

Démonstration

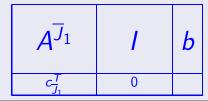
$$c^{T} \cdot \overline{x} = \sum_{\substack{\sum c_{j} \overline{x}_{j} \leq \\ \sum (\overline{y}^{T} \cdot a^{j}) \overline{x}_{j} = (\overline{y}^{T} \cdot A) \cdot \overline{x} = \overline{y}^{T} \cdot (A \cdot \overline{x}) = \sum_{\substack{\sum \overline{y}_{i} (a_{i} \cdot \overline{x}) \\ \leq \sum_{\substack{\sum \overline{y}_{i} b_{i} \\ = \overline{y}^{T} \cdot b}}}$$

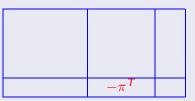
- \overline{x} et \overline{y} sont optimales \iff
- on a égalité partout ←⇒
- $c_j \overline{x}_j = (\overline{y}^T \cdot a^j) \overline{x}_j$ pour tout j et $\overline{y}_i (a_i \cdot \overline{x}) = \overline{y}_i b_i$ pour tout i
- $(\overline{y}^T \cdot a^j c_j)\overline{x}_j = 0$ pour tout j et $\overline{y}_i(a_i \cdot \overline{x} b_i) = 0$ pour tout i.

Une solution optimale du dual

Remarque

- Peut-on trouver une solution optimale du dual après l'exécution du simplexe sur le primal ?
- ② On a vu dans la démonstration du théorème fort de la dualité que si J est une base optimale du primal alors $\pi^T = c_J^T \cdot (A^J)^{-1}$ est une solution optimale du dual.
- ullet Peut-on trouver π dans le dernier tableau ?
- ① On sait que $\hat{c}^T = c^T \pi^T \cdot A$, donc $\hat{c}_{J_1}^T = c_{J_1}^T \pi^T \cdot A^{J_1} = 0 \pi^T \cdot I = -\pi^T$.





Application de la dualité : Perturbation des données

- Qu'est-ce qui se passe si l'on perturbe un peu le vecteur b?
- Peut-on dire quelque chose sur le changement de la fonction objectif?
- Le polyèdre a changé, on ne voit pas comment calculer $z_{\varepsilon}(\max)$.
- Utilisons la dualité! Le polyèdre du dual n'a pas changé.
- La solution optimale \overline{y} du (D) ne change pas pour ε petit.

Application de la dualité : Perturbation des données

• On peut calculer le changement de la fonction objectif en utilisant le théorème fort de la dualité où \overline{y} est une solution optimale du (D) et du (D_{ε}) :

$$z_{\varepsilon}(\max) = w_{\varepsilon}(\min) = (b + \varepsilon)^{T} \cdot \overline{y} = b^{T} \cdot \overline{y} + \varepsilon^{T} \cdot \overline{y}$$

$$= w(\min) + \varepsilon^{T} \cdot \overline{y}$$

$$= z(\max) + \varepsilon^{T} \cdot \overline{y}.$$

Programme Linéaire (Primal)

Le problème de trouver un couplage de cardinal maximum dans un graphe biparti G = (U, V; E) peut être écrit comme un programme linéaire.

$$\sum_{e \in \delta(w)} x(e) \leq 1 \quad \forall w \in U \cup V,$$

$$x(e) \geq 0 \quad \forall e \in E,$$

$$\sum_{e \in E} x(e) = z(\max).$$



Programme Linéaire (Primal) pour un graphe biparti G = (U, V; E)

$$\sum_{e \in \delta(w)} x(e) \leq 1 \quad \forall w \in U \cup V,$$

$$x(e) \geq 0 \quad \forall e \in E,$$

$$\sum_{e \in E} x(e) = z(\max).$$

Remarques

- **1** Le vecteur caractéristique d'un couplage de G est une solution réalisable du (P).
- ② Un point extrême du polyèdre du (P) est le vecteur caractéristique d'un couplage de G car le polyèdre du (P) est entier par la règle de Cramer et puisque chaque sous-matrice carrée de la matrice d'incidence d'un graphe biparti est de déterminant 0,1 ou −1.

Le dual du (P)

$$(D) \qquad y(u) + y(v) \geq 1 \quad \forall uv \in E,$$

$$y(w) \geq 0 \quad \forall w \in U \cup V,$$

$$\sum_{w \in U \cup V} y(w) = w(\min).$$

Remarques

- Le vecteur caractéristique d'un transversal de G est une solution réalisable du (D).
- ② Un point extrême du polyèdre du (D) est le vecteur caractéristique d'un transversal de G car le polyèdre du (D) est entier par la règle de Cramer et puisque chaque sous-matrice carrée de la matrice d'incidence d'un graphe biparti est de déterminant 0,1 ou −1.

Théorème (Kőnig)

Dans un graphe biparti,

- le cardinal maximum d'un couplage =
- la valeur optimale du (P) =
- la valeur optimale du (D) =
- le cardinal minimum d'un transversal.
 - À l'époque, la programmation linéaire n'existait pas !