

Chapitre 3

Méthode du simplexe : un aperçu par l'exemple

Considérons le problème d'optimisation linéaire :

$$\begin{array}{ll} \text{maximiser} & z = 5x_1 + 4x_2 + 3x_3 \\ \text{sous les contraintes} & \begin{array}{ll} 2x_1 + 3x_2 + x_3 \leq 5, \\ 4x_1 + x_2 + 2x_3 \leq 11, \\ 3x_1 + 4x_2 + 2x_3 \leq 8, \\ x_1, x_2, x_3 \geq 0. \end{array} \end{array} \quad (3.1)$$

Afin de se ramener à un système d'équations plutôt que d'inéquations, on introduit les *variables d'écart* x_4, x_5, x_6 et l'on écrit le problème ci-dessus sous la forme

$$\begin{array}{ll} x_4 = & 5 - 2x_1 - 3x_2 - x_3, \\ x_5 = & 11 - 4x_1 - x_2 - 2x_3, \\ x_6 = & 8 - 3x_1 - 4x_2 - 2x_3, \\ z = & 5x_1 + 4x_2 + 3x_3, \end{array} \quad (3.2)$$

avec pour but de maximiser z sous les contraintes additionnelles $x_i \geq 0$, ($i = 1, \dots, 6$). Il est aisé (et recommandé) de vérifier que si $(x_1, x_2, x_3, x_4, x_5, x_6)$ est une solution optimale de ce dernier problème, alors les (x_1, x_2, x_3) correspondants constituent une solution optimale du problème (3.1). Inversement, si (x_1, x_2, x_3) est une solution optimale de (3.1), alors $(x_1, x_2, x_3, 5 - 2x_1 - 3x_2 - x_3, 11 - 4x_1 - x_2 - 2x_3, 8 - 3x_1 - 4x_2 - 2x_3)$ constitue une solution optimale de (3.2).

Le système (3.2) possède la solution (non optimale) $(0, 0, 0, 5, 11, 8)$ (l'usage est d'appeler *solution réalisable* tout choix de variables satisfaisant à l'ensemble des contraintes (cfr. le chapitre suivant)).

On observe que dans l'expression $z = 5x_1 + 4x_2 + 3x_3$, une augmentation de x_1 entraîne une augmentation de z . L'idée première est alors d'augmenter x_1 autant que possible (sans modifier ni x_2 ni x_3) tant qu'aucune des variables d'écart x_4, x_5 ou x_6 ne devient négative. Le choix maximal est donc $x_1 = \min(5/2, 11/4, 8/3) = 5/2$, lorsque x_4 devient nulle, et qui fait passer à la solution réalisable $(5/2, 0, 0, 0, 3, 1/2)$.

On réécrit le système (3.2) en exprimant cette fois (x_1, x_5, x_6) (ainsi que z) en termes