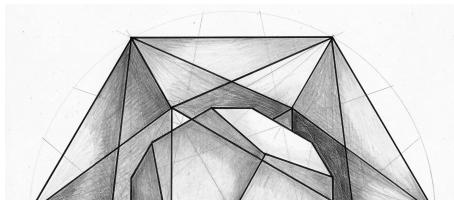


OPTIMISATION MATHÉMATIQUE : INTRODUCTION ET APPLICATION À LA GESTION DE L'EAU

UCA – Master Hydroprotech

Sophie Demassey (CMA, Mines Paris – PSL)
sophie.demassey@minesparis.psl.eu <http://sofdem.github.io/hydroprotech/>



INTRODUCTION

PROGRAMME

introduction

optimisation

1

2

GESTION DE LA QUALITÉ DE L'EAU

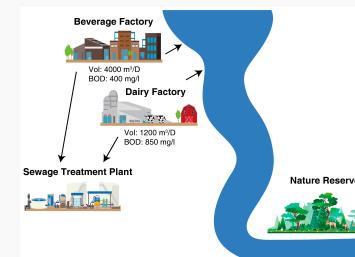


Figure 1 – dimensionner des systèmes de traitement des eaux usées à moindre coût pour respecter une limite environnementale [Zhou 2019]

3

GESTION DES BARRAGES ET CRUES

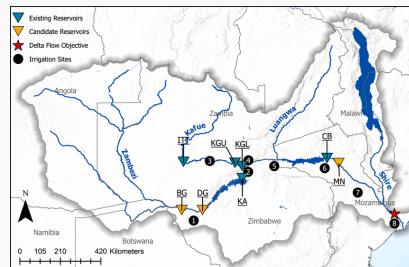


Figure 2 – planifier la construction de barrages et contrôler les débits pour minimiser les risques d'inondation en satisfaisant les besoins des différents usagers [Arnold 2023]

GESTION DES RÉSEAUX D'EAU POTABLE

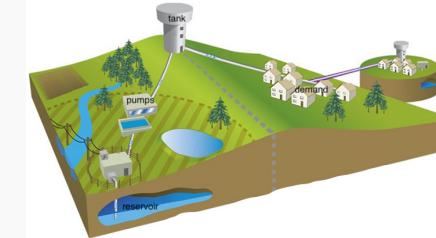


Figure 3 – dimensionner le réseau et opérer pompes et valves à moindre coût énergétique pour satisfaire la demande variable en eau potable [Bonvin 2021]

4

5

GESTION DU CAPTAGE

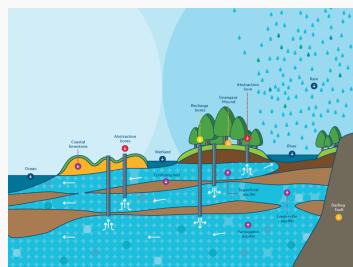


Figure 4 – positionner et dimensionner les puits et pompes pour satisfaire la demande – en qualité et quantité – et minimiser l'impact sur les aquifères – en qualité et quantité [Water Corporation]

6

GESTION DE LA PRODUCTION HYDRO-ÉLECTRIQUE

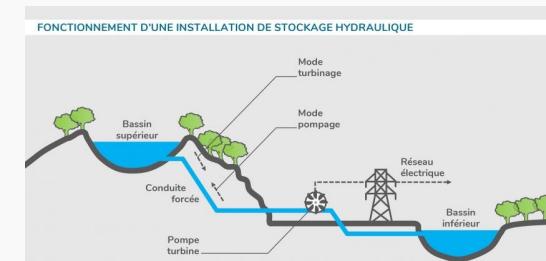


Figure 5 – opérer pompes et turbines pour maximiser la valeur de production électrique en respectant des niveaux de réservoirs

7

FACETTES DE L'EAU

une **commodité** à soutirer, collecter, traiter, acheminer, distribuer, valoriser

une **ressource** à mobiliser dans la limite de disponibilité

un **environnement** à préserver

un **élément** météorologique et climatique à maîtriser

FACETTES DE LA DÉCISION

commodités: eau potable, d'irrigation, usée; eau souterraine, retenue, courante; minéraux, salinité, polluants; électricité consommée ou produite

spatialité: installation (pompe, barrage, station), réseau urbain, rivière, aquifère, bassin, région, monde

temporalité: dimensionnement et placement fixe, contrôle court et moyen terme, planification à long terme

données: connues (déterministe, fixe/dynamique) ou prédictes (stochastique, probabiliste, robuste)

8

9

TEMPORALITÉ ET PRÉCISION



- niveaux de décision : temps entre la prise de décision et la réalisation
- niveaux de précision : un temps plus court, des données plus précises, des décisions plus fiables

FACETTES DE LA DÉCISION

- commodités...
- spatialités...
- temporalités...
- données...
- **objectifs**: coûts/revenus financiers, impact environnemental, risque/satisfaction des usagers à **minimise/maximiser**

décider = optimiser

10

11

DÉCISION = OPTIMISATION

sélectionner la **meilleure** des alternatives **possibles** – les **solutions** –
au regard d'un critère quantitatif – l'**objectif**.

12

DES OBJECTIFS À OPTIMISER

temps: min durée de trajet, min retard
espace: min distance de trajet, min espace perdu
budget: min coût, max profit
biens: max production, min consommation
choix: max satisfaction
équilibre: min énergie potentielle

14

PROBLÈME DÉCISIONNEL

Comment concevoir et piloter un système/processus pour répondre à un besoin tout en **minimisant** la consommation de ressources, ou pour **maximiser** la production de biens étant donné des ressources limitées?

- décision **stratégique** (conception/long-terme) ou **opérationnelle** (pilotage/court-terme)
- système global (ex : système océanique) ou local (ex : chauffe-eau)
- connaissance imparfaite : dynamiques physiques, prévisions de consommation
- multiples paramètres et critères à prendre en compte simultanément

one person's solutions should not become another person's problem

13

SIMULER, OPTIMISER, MODÉLISER

Comment concevoir et piloter un système/processus ?

- identifier les alternatives **possibles**
- attribuer un **score** quantifiant la valeur de chaque alternative
- trouver une alternative de **plus haut** score

simulation: évalue la faisabilité et le score d'une alternative

heuristique: parcourt et évalue progressivement quelques alternatives

optimisation: parcourt et évalue (implicitelement) toutes les alternatives

optimisation

modèle représentation précise du système et du score pour **évaluer**

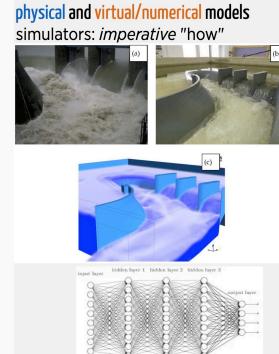
algorithme parcours rapide des alternatives à la recherche du meilleur score

15

OPTIMISATION

MODÈLES

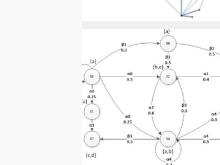
La faisabilité et la valeur d'une décision sont observées sur un modèle du système/processus (non sur le système/processus même)



assemblé par des experts ou entraîné sur des exemples (machine learning)



$$\begin{aligned} \min_{\mathbf{x}} \sum_{k=1}^K \sum_{j=1}^{n_k} d_{jk} \\ \text{s.t. } d_{jk} \geq \sum_{i=1}^K (y_{ij}^k - y_{ik}^j)^2 - \bar{d}_{jk}(1 - x_{jk}) \quad \forall j, k \\ \sum_{k=1}^K x_{jk} = 1 \quad \forall j \\ x_{jk} \in \{0,1\}, y_{ik}^j \in \mathbb{R}, d_{jk} \geq 0 \end{aligned}$$



$$\begin{aligned} \frac{\Delta; \Gamma, \alpha}{\Delta; \Gamma, \alpha_1 \mid \Delta; \Gamma, \alpha_2} & (\alpha \text{-T}) & \frac{\Delta; \Gamma, \beta}{\Delta; \Gamma, T \mid \Delta; \Gamma, \beta_1, \beta_2} & (\beta \text{-T}) \\ \frac{\Delta; \Gamma, \neg \neg A}{\Delta; \Gamma, A} & (\neg \neg \text{-T}) & \frac{\Delta; \Gamma, A \neg A}{\Delta; \Gamma, T} & (\neg \neg \text{-T}) \\ \frac{\Delta; \alpha_1, \Gamma}{\Delta; \alpha_1, \alpha_2; \Gamma} & (\alpha \text{-D}) & \frac{\Delta; \beta_1, \Gamma}{\Delta; \beta_1; \Gamma \mid \Delta; \beta_2, \Gamma} & (\beta \text{-D}) \\ \frac{\Delta; A, \neg A; \Gamma}{\Delta; \neg A} & (\neg A \text{-D}) & \frac{\Delta; \beta_1, \Gamma}{\Delta; \beta_1; \Gamma \mid \Delta; \beta_2, \Gamma} & (\neg \neg \text{-T-intr}) \\ \Delta; \neg A & (\neg A \text{-T}) & \Delta; \Gamma & (\neg \neg \text{-T}) \end{aligned}$$

conceptual models
formulation: declarative "what"

MODÈLES D'OPTIMISATION

Un modèle d'optimisation mathématique est

une représentation implicite des solutions du problème
par des **relations** entre des **inconnues** par des **fonctions** analytiques sur des **variables**
à valeurs réelles

$$\min \{ f(x) : g_i(x) \leq 0 \forall i \in \{1, \dots, m\}, x \in \mathbb{R}^n \}$$

objectif $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$: la fonction à minimiser
contraintes $g : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$: les relations à satisfaire simultanément.

EXEMPLE 1 : MODÉLISER

dimensionnement de canalisations

choisir le diamètre des canalisations sur deux portions d'un réseau, dans un budget de 180 euros, pour maximiser le débit, sachant que :

- 1^{re} portion : diamètre maximal=40cm, coût 3 euros/cm, débit 3u/cm
- 2^{nde} portion : diamètre maximal=60cm, coût 2 euros/cm, débit 5u/cm

EXEMPLE 1 : MODÉLISER

dimensionnement de canalisations

choisir le diamètre des canalisations, dans un budget de 180 euros, pour maximiser le débit; 1ère portion : 40cm max, 3 euros/cm, débit 3u/cm; 2nde portion : 60cm max, coût 2 euros/cm, débit 5u/cm.

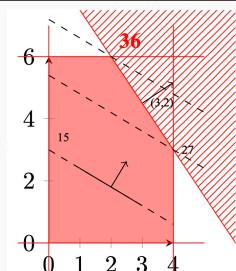
quelles sont les inconnues? l'objectif? les contraintes?

- **variables**: $(x_1, x_2) \in \mathbb{R}^2$ diamètre (en cm) des canalisations sur les deux portions
- **objectif**: maximiser le débit (en u) $3x_1 + 5x_2$
- **contraintes de dimension**: les diamètres sont limités $0 \leq x_1 \leq 40$, $0 \leq x_2 \leq 60$
- **contrainte de budget**: le coût (en euros) est limité $3x_1 + 2x_2 \leq 180$

19

EXEMPLE 1 : MODÈLE GRAPHIQUE

$$\begin{aligned} & \max 3x_1 + 5x_2 \\ \text{s.t. } & x_1 \leq 40 \\ & x_2 \leq 60 \\ & 3x_1 + 2x_2 \leq 180 \\ & x_1, x_2 \geq 0 \end{aligned}$$



- chaque contrainte linéaire définit un demi-plan de l'espace $(x_1, x_2) \in \mathbb{R}^2$
- les solutions réalisables sont les points du **polyèdre** ainsi défini
- chaque ligne pointillée est une droite d'équation $3x_1 + 5x_2 = p$ et contient toutes les solutions de score p
- la solution optimale est un **sommet** du polyèdre situé sur la ligne pointillée la plus haute, soit en $(x_1 = 20, x_2 = 60)$ avec $p = 360$

21

EXEMPLE 1 : MODÈLE ANALYTIQUE

- **espace des solutions**: $(x_1, x_2) \in \mathbb{R}^2$ (diamètre en cm sur les deux portions)
- **espaces réalisable**: $P = \{(x_1, x_2) \in \mathbb{R}^2 : 0 \leq x_1 \leq 40, 0 \leq x_2 \leq 60, 3x_1 + 2x_2 \leq 180\}$.
- **fonction objectif**: $f(x_1, x_2) = 3x_1 + 5x_2$

$$\begin{aligned} & \max 3x_1 + 5x_2 \\ \text{s.t. } & x_1 \leq 40 \\ & x_2 \leq 60 \\ & 3x_1 + 2x_2 \leq 180 \\ & x_1, x_2 \geq 0 \end{aligned}$$

programme mathématique

2 **variables** x_1, x_2

objectif et contraintes sont des **fonctions linéaires** en x_1 et x_2

20

PRÉCISION & APPROXIMATION

prendre une décision



résoudre un modèle

$$\min z = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n d_{ij} x_{ij}$$

$$\sum_{j=1}^n x_{ij} = 1, \quad \forall i \in N$$

$$\sum_{i=1}^n x_{ij} = 1, \quad \forall j \in N$$

problème concret \rightarrow modèle abstrait $\xrightarrow{\text{solve}}$ solution théorique \rightarrow décision pratique

réoudre un modèle \neq résoudre un problème

22

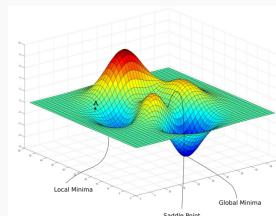
RÉSOUTRE : THÉORIE VS PRATIQUE

modèle \neq problème

- données incertaines (prédiction) et imprécises (tronquées)
- dynamiques/fonctions simplifiées
- objectif conceptuel

résoudre $\min f(x) : g(x) \leq 0$?

- tolérance de faisabilité : $g(x) \leq \epsilon$
- tolérance d'optimalité : $f(x) \leq \min f + \epsilon$
- optimum local vs global
- garantie théorique vs pratique : forte complexité, convergence lente, temps limité



algorithmes variés pour des besoins variés

23

ALGORITHMES D'OPTIMISATION

simulation: évalue la faisabilité et le score d'une solution

heuristique: parcourt et évalue progressivement quelques solutions

optimisation: parcourt et évalue (implicitement) toutes les solutions

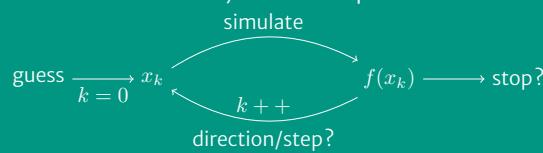
2 principes

- generate & test
- divide & conquer

GENERATE & TEST

méthodes numériques et black-box

1. évalue un candidat, 2. choix du prochain candidat



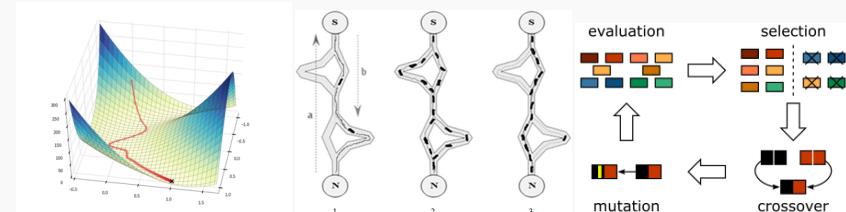
stratégies de choix: aléatoire, énumération, proximité, direction de descente,...

25

GENERATE & TEST : EXEMPLES

stratégies de choix: aléatoire, énumération, proximité, direction de descente,...

- méthodes du 1er ordre (*gradient, simplex*) : direction de descente $f'(x) < 0$
- recherche locale : choix du meilleur voisin
- algorithmes particulaires (*fourmis*) : mémoire collective
- algorithmes évolutionnaires (*génétique*) : reproduction d'une population

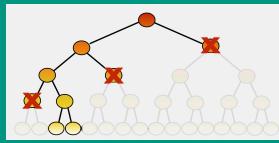


26

DIVIDE & CONQUER

principe

- séparer l'espace de recherche
- résoudre une relaxation / estimer borne
- backtracker ou continuer



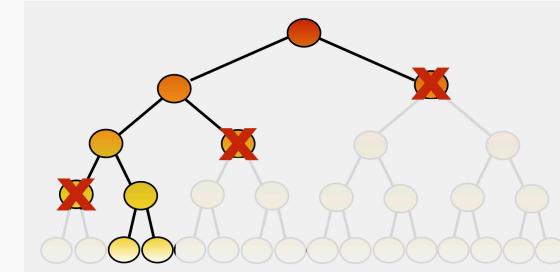
Pour un problème de minimisation :

- **relaxation** : modèle simplifié, rapide à optimiser, donne une **borne inférieure**
- une solution réalisable donne une **borne supérieure**
- certificat d'optimalité si les bornes coïncident

27

DIVIDE & CONQUER : EXEMPLES

- heuristique gloutonne : pas de backtrack
- algorithmes de graphe, programmation dynamique
- méthodes arborescentes
- branch-and-bound en optimisation combinatoire



28

EXERCICE 2 : MODÉLISER

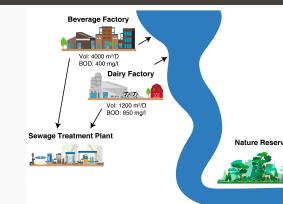
la **Demande Biochimique en O₂** mesure la pollution de l'eau en masse d'O₂ requise pour biodégrader la matière organique présente dans l'eau

traitement de l'eau [Zhou, Sustainability 2019]

Par jour, deux fermes produisent resp. 1200m^3 ($\text{DBO}=850\text{g/m}^3$) et 4000m^3 ($\text{DBO} = 400\text{g/m}^3$) d'eaux usées. Les systèmes de traitement respectifs ramènent 1 tonne DBO à 100kg et 50kg pour un coût de 400 et 500 euros. La part traitée est rejetée dans la rivière dans la limite autorisée de $\text{DBO} = 170\text{kg}$. La part non traitée a un coût d'évacuation de 0.56 et 0.25 euro par m^3 . Est-il possible de respecter la limite environnemental dans un budget journalier de 1250 euros?

29

GESTION DE LA QUALITÉ DE L'EAU



- dairy : traitée : $1\text{tonne} \rightarrow 100\text{kg DBO} = 400\text{ euros}$, évacuée : 0.56 euros/m^3
- beverage : traitée : $1\text{tonne} \rightarrow 50\text{kg DBO} = 500\text{ euros}$, évacuée : 0.25 euros/m^3
- quel volume d'eau traiter pour minimiser DBO ($\leq 170\text{kg}$) dans un budget de 1250 euros ?
- x_1, x_2 : volumes traités (en m^3)
- volumes évacués (en m^3) ? coût (en euros) ?
- volumes : $y_1 = (1200 - x_1), y_2 = (4000 - x_2)$, coût : $0.56 * y_1 + 0.25 * y_2$
- eau traitée : rejet DBO avant (en kg) ? après (en kg) ? coût (en euros) ?
- avant : $r_1 = 850 * x_1 * 10^{-3}, r_2 = 400 * x_2 * 10^{-3}$, après : $10\%r_1 + 5\%r_2$
- coût : $400 * r_1 + 500 * r_2$

30