4TC-IAT, Optimisation combinatoire

Tristan Roussillon

INSA Lyon, TC

2023

Problème d'optimisation combinatoire

$$(P) \begin{cases} \min f(s) \text{ tel que} : \\ s \in S \text{ et } A(s) \end{cases}$$

- > S est un ensemble discret fini de solutions,
- ▶ $f: S \mapsto \mathbb{R}$ est la fonction objectif,
- $ightharpoonup A: S \mapsto \{ vrai, faux \}$ est le critère d'acceptation d'une solution.

Ensemble des solutions acceptables

L'ensemble des solutions acceptables n'est généralement pas décrit par une liste exhaustive, car

- il peut être difficile ou long de décider si une solution est acceptable ou non,
- et la liste pourrait être si longue qu'elle soit impossible à compléter en un temps raisonnable.

Elle est plus souvent décrite implicitement par des propriétés.

De nombreux problèmes se ramènent à un problème d'optimisation combinatoire

- problème d'affectation (assignment problem)
- problème de coloration (graph coloring)
- problème des surveillants de musée (art gallery problem)
- problème du sac à dos (knapsack problem)
- problème du voyageur de commerce (travelling salesman problem)
- problème de séquençage de tâches (job sequencing)

Ex. 1 : problème d'affectation

- ▶ 4 ouvriers $\{1, 2, 3, 4\}$ et 4 tâches $\{1, 2, 3, 4\}$
- ▶ 1 matrice de coût $C := \begin{pmatrix} 8 & 3 & 1 & 5 \\ 11 & 7 & 1 & 6 \\ 7 & 8 & 6 & 8 \\ 11 & 6 & 4 & 9 \end{pmatrix}$

par ex. affecter l'ouvrier 4 à la tâche 3 coûte $c_{4,3}=4$

Trouver l'affectation de coût minimal par ex. l'identité a un coût de 8 + 7 + 6 + 9 = 30.

Ex. 1 : problème d'affectation

$$(Aff)$$
 $\begin{cases} \min f(s) \text{ tel que :} \\ s \in S \end{cases}$

- \triangleright S est l'ensemble des permutations de (1,2,3,4).
- ▶ $f: S \mapsto \mathbb{R}$ est définie telle que, $\forall s \in S$, $f(s) = \sum_{i=1}^4 c_{k,t_k}$, où $s = (t_1, t_2, t_3, t_4)$.

C'est un problème facile car

- toutes les solutions sont acceptables,
- ightharpoonup il n'y a que 4! = 24 solutions possibles.

Ex. 1 : problème d'affectation

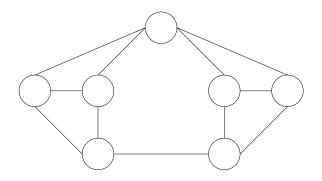
S'il y a n ouvriers et n tâches, il y a n! solutions possibles.

Par ex. si n=23, $n!\approx 5\cdot 10^{22}$, alors qu'une année ne compte qu'environ $3,16\cdot 10^{13}$ microsecondes.

Heureusement, il existe des algorithmes plus efficaces que la recherche exhaustive :

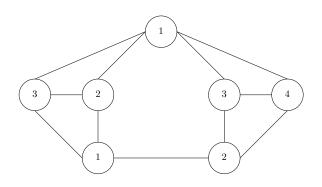
- ▶ algorithme hongrois en $O(n^3)$,
- algorithme des enchères,
- push-relabel, preflow-push, . . .

Ex. 2 : coloration de graphe



- ► Soit le graphe ci-dessus (graphe de Moser).
- ► Trouver sa coloration avec le plus petit nombre de couleurs.

Ex. 2 : coloration de graphe



- ► Soit le graphe ci-dessus (graphe de Moser).
- ► Trouver sa coloration avec le plus petit nombre de couleurs.

Ex. 2 : coloration de graphe

$$(Col)$$
 $\begin{cases} \min f(s) \text{ tel que :} \\ s \in S \text{ et } A(s) \end{cases}$

- ► S est l'ensemble des associations noeuds/couleurs,
- ▶ $\forall s \in S$, A(s) si pour toute arête, les couleurs, selon s, des noeuds reliés par l'arête sont différentes,
- ▶ $f: S \mapsto \mathbb{R}$ est définie telle que, $\forall s \in S$, f(s) est le nombre de couleurs présentes dans s.

Une coloration s est une association noeuds/couleurs telle que A(s).

Il est très difficile d'énumérer l'ensemble des colorations.

Complexité des problèmes de coloration de graphe

Il y a trois problèmes associés :

- \triangleright décision : existe-t-il une coloration en k couleurs?
- recherche : exhiber une telle coloration.
- ightharpoonup optimisation : trouver la coloration avec le plus petit k.

Pour k > 2,

- ▶ il n'y a pas d'algorithmes connus pour résoudre ces problèmes en temps polynomial.
- Le problème de décision est dans la classe NP (NP-complet).

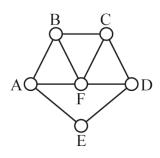
Intermède



Alain Hertz, L'agrapheur, Intrigues policières à saveur mathématique, Presses internationales Polytechnique, 2010, 258 pp.

Intermède

			5	7		6
3		1	A	В	9	F
					5	C
1	9	5	Е		4	D
			3			7
			6			
			7			1
						3



Les cases A, B, C, F ne peuvent recevoir que 2, 4, ou 8; Les cases E et D, que 2 ou 8.

Peut-on affecter un seul chiffre aux cases A et C?

Sommaire

Algorithme glouton

Programmation dyamique

Branch and bound

Conclusion

Principe de l'algorithme glouton

Réaliser un choix localement optimal à chaque étape en espérant atteindre l'optimal global à la fin.

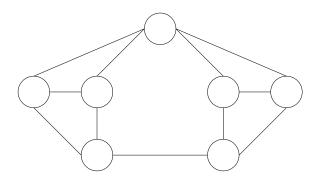
La plupart du temps, on n'atteint pas l'optimum global, mais pour certains problèmes si et pour d'autres, on peut garantir une certaine proximité.

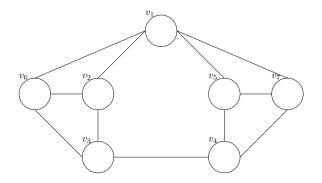
L'algorithme est souvent facile à implémenter et s'exécute souvent rapidemment.

Résolution gloutonne du problème d'affectation

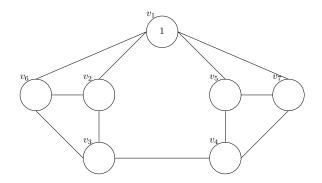
$$C := \left(\begin{array}{cccc} 8 & 3 & 1 & 5 \\ 11 & 7 & 1 & 6 \\ 7 & 8 & 6 & 8 \\ 11 & 6 & 4 & 9 \end{array}\right)$$

- on traite les ouvriers dans un certain ordre;
- pour chaque ouvrier, on lui affecte la tâche encore disponible de moindre coût.
- $ightharpoonup c_{1.4} = 1$, $c_{2.4} = 6$, $c_{3.2} = 8$, $c_{4.1} = 11$.
- ightharpoonup coût total : 1 + 6 + 8 + 11 = 26. Optimal?

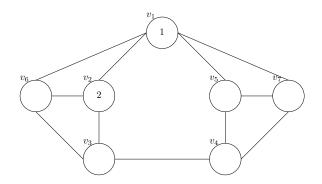




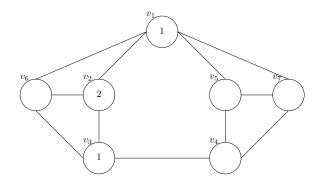
on traite les noeuds dans un certain ordre;



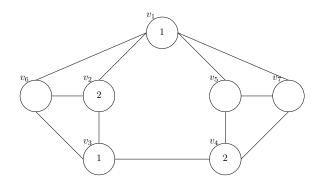
- on traite les noeuds dans un certain ordre;
- pour chaque noeud, on lui affecte la couleur possible de plus petit indice.



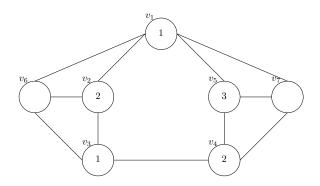
- on traite les noeuds dans un certain ordre;
- pour chaque noeud, on lui affecte la couleur possible de plus petit indice.



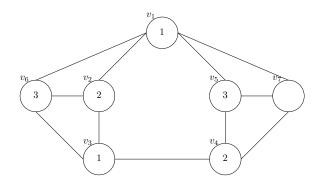
- on traite les noeuds dans un certain ordre;
- pour chaque noeud, on lui affecte la couleur possible de plus petit indice.



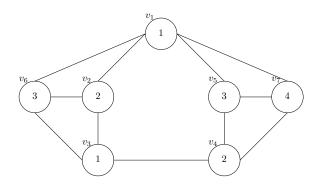
- on traite les noeuds dans un certain ordre;
- pour chaque noeud, on lui affecte la couleur possible de plus petit indice.



- on traite les noeuds dans un certain ordre;
- pour chaque noeud, on lui affecte la couleur possible de plus petit indice.



- on traite les noeuds dans un certain ordre;
- pour chaque noeud, on lui affecte la couleur possible de plus petit indice.



- on traite les noeuds dans un certain ordre;
- pour chaque noeud, on lui affecte la couleur possible de plus petit indice.
- ► 4 couleurs au total. Optimal?

Ordres possibles

- random : noeuds triés aléatoirement.
- largest first : noeuds triés par ordre de degré non croissant.
- > smallest last : L'ordre v_1, v_2, \ldots, v_n est tel que v_i a le plus petit degré dans le graphe ne contenant plus que les sommets v_1, v_2, \ldots, v_i .
- ► DSATUR : l'ordre est construit en choisissant à chaque étape le noeud v qui maximise la saturation (nombre de couleurs différentes déjà affectées aux voisins).

Programmation dynamique

Il s'agit de décomposer le problème en sous-problèmes, puis résoudre les sous-problèmes, des plus petits aux plus grands en stockant les résultats intermédiaires.

Cette approche est théorisée et nommée "programmation dynamique" (pour faire bien) par Richard Bellman dans les années cinquantes. Il repose sur la simple observation qu'un chemin optimal est formé de sous-chemins optimaux.

Retour sur le problème d'affectation

Il y a 4 ouvriers et tâches. Pour $k \le 4$,

$$(Aff_k) \left\{ \begin{array}{c} \min \ f_k(s) \ \text{tel que} : \\ s \in S_k \end{array} \right.$$

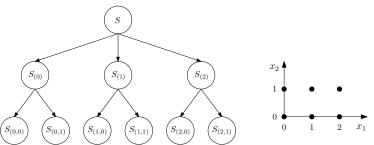
- \triangleright S_k est l'ensemble des arrangements de k tâches parmi 4.
- ▶ $f_k : S_k \mapsto \mathbb{R}$ est le coût de l'affectation de k tâches aux k premiers ouvriers.

Formule de récurrence

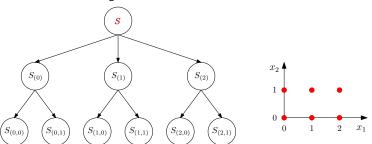
$$\min_{s \in S_k} f_k(s) = c_k + \min_{s' \in S_{k-1}} f_{k-1}(s'),$$

où on note c_k le coût minimal d'affectation à l'ouvrier k de l'une des tâches non présentes dans la solution s.

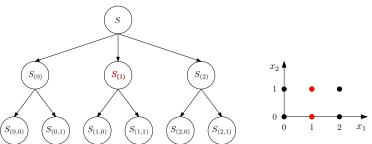
- $ightharpoonup S\supseteq X$ est un ensemble de vecteurs possibles
- On partitionne S en sous-ensembles $S_{(v)} := \{(x_1, \dots, x_n) \in S \mid x_1 = v\}$ selon les valeurs prises par x_1
- ightharpoonup Pareil selon x_2 et ainsi de suite.



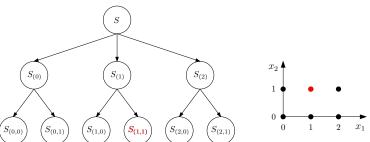
- $ightharpoonup S\supseteq X$ est un ensemble de vecteurs possibles
- On partitionne S en sous-ensembles $S_{(v)} := \{(x_1, \dots, x_n) \in S \mid x_1 = v\}$ selon les valeurs prises par x_1
- ightharpoonup Pareil selon x_2 et ainsi de suite.



- $ightharpoonup S\supseteq X$ est un ensemble de vecteurs possibles
- On partitionne S en sous-ensembles $S_{(v)} := \{(x_1, \dots, x_n) \in S \mid x_1 = v\}$ selon les valeurs prises par x_1
- ightharpoonup Pareil selon x_2 et ainsi de suite.



- $ightharpoonup S\supseteq X$ est un ensemble de vecteurs possibles
- On partitionne S en sous-ensembles $S_{(v)} := \{(x_1, \dots, x_n) \in S \mid x_1 = v\}$ selon les valeurs prises par x_1
- ightharpoonup Pareil selon x_2 et ainsi de suite.



Principe d'évaluation

- ▶ fonction d'évaluation e: pour tout ensemble T descendant de S, on choisit e telle que $e(T) \leq \min_{x \in T} f(x)$
- lacktriangle si on connait une solution $ar x\in S$ et qu'au noeud T on a

$$f(\bar{x}) < e(T) \le \min_{x \in T} f(x)$$

alors T ne contient aucune solution optimale et ses descendants ne seront pas énumérés

Séparation-évaluation

On résoud (exactement) de nombreux problèmes en combinant ces deux principes (*Branch and Bound*).

Il y a d'innombrables variantes selon :

- la fonction d'évaluation
- le choix du noeud à explorer (et donc de la valeur à fixer)
- le choix de la variable à partir de laquelle on partitionne le noeud choisi

Exemple d'un problème d'affectation

- ▶ 4 ouvriers $\{1, 2, 3, 4\}$ et 4 tâches $\{1, 2, 3, 4\}$
- ▶ 1 matrice de coût $C := \begin{pmatrix} 8 & 3 & 1 & 5 \\ 11 & 7 & 1 & 6 \\ 7 & 8 & 6 & 8 \\ 11 & 6 & 4 & 9 \end{pmatrix}$

par ex. affecter l'ouvrier 4 à la tâche 3 coûte $c_{4,3}=4$

► Trouver l'affectation de coût minimal

Exemple d'un problème d'affectation

- On peut noter les inconnues et contraintes $x^T = (x_1, x_2, x_3, x_4)$, telles que $\forall i \in \{1, 2, 3, 4\}, x_i \in \{1, 2, 3, 4\}$ (x_i contient le numéro de tâche affectée à l'ouvrier i).
- Pour exprimer la fonction objectif, on peut écrire pour tout i $x_i := \sum_{j=1}^4 j d_{i,j} = d_{i,1} + 2d_{i,2} + 3d_{i,3} + 4d_{i,4}$ $(d_{i,j} = 1 \text{ si la tâche } j \text{ est affectée à l'ouvrier } i, d_{i,j} = 0 \text{ sinon}).$
- Le problème s'exprime donc comme un (PNE)

$$\begin{cases} \min \sum_{i,j} c_{i,j} d_{i,j} \text{ tel que :} \\ \forall i \in \{1,2,3,4\}, \ x_i \in \{1,2,3,4\} \text{ et } x_i = \sum_{j=1}^4 j d_{i,j} \end{cases}$$

Résolution par séparation-évaluation

- ensemble des affectations possibles : S(|S| = 4! = 24)
- ► fonction d'évaluation e : on somme les coûts minimaux des tâches non affectées, aux coûts des tâches déjà affectées
- choix de l'ouvrier selon lequel on sépare : arbitraire
- choix de la tâche à fixer en priorité : celle qui minimise e

$$\left(\begin{array}{ccccc}
8 & 3 & 1 & 5 \\
11 & 7 & 1 & 6 \\
7 & 8 & 6 & 8 \\
11 & 6 & 4 & 9
\end{array}\right)$$

$$e(S) = (7+3+1+5) = 16$$

- ► ⇒ 16 minorant du coût minimum
- choix de l'ouvrier : 1
- choix de la tâche à affecter...

ouvrier 1
$$\leftarrow$$
 tâche 1
$$\begin{pmatrix}
8 & 3 & 1 & 5 \\
11 & 7 & 1 & 6 \\
7 & 8 & 6 & 8 \\
11 & 6 & 4 & 9
\end{pmatrix}$$

$$e(S_{(1)}) = 8 + (6 + 1 + 6) = 21$$

ouvrier 1
$$\leftarrow$$
 tâche 2
$$\begin{pmatrix}
8 & 3 & 1 & 5 \\
11 & 7 & 1 & 6 \\
7 & 8 & 6 & 8 \\
11 & 6 & 4 & 0
\end{pmatrix}$$

$$e(S_{(1)}) = 8 + (6 + 1 + 6) = 21$$

$$e(S_{(2)}) = 3 + (7 + 1 + 6) = 17$$

$$e(S_{(1)}) = 8 + (6 + 1 + 6) = 21$$

$$e(S_{(2)}) = 3 + (7 + 1 + 6) = 17$$

$$e(S_{(3)}) = 1 + (7 + 6 + 6) = 20$$

ouvrier
$$1 \leftarrow \text{tâche } 4$$

$$\left(\begin{array}{ccccc}
8 & 3 & 1 & 5 \\
11 & 7 & 1 & 6 \\
7 & 8 & 6 & 8 \\
11 & 6 & 4 & 9
\end{array}\right)$$

$$e(S_{(1)}) = 8 + (6 + 1 + 6) = 21$$

$$e(S_{(2)}) = 3 + (7 + 1 + 6) = 17$$

$$e(S_{(3)}) = 1 + (7 + 6 + 6) = 20$$

$$e(S_{(4)}) = 5 + (7+6+1) = 19$$

ouvrier $1 \leftarrow \text{tâche } 2$

$$\left(\begin{array}{ccccc}
\emptyset & \emptyset & \cancel{1} & \cancel{5} \\
11 & 7 & 1 & 6 \\
7 & \emptyset & 6 & 8 \\
11 & \emptyset & 4 & 9
\end{array}\right)$$

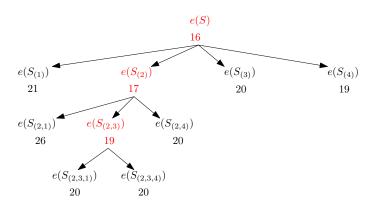
$$e(S_{(1)}) = 8 + (6 + 1 + 6) = 21$$

$$e(S_{(2)}) = 3 + (7 + 1 + 6) = 17$$

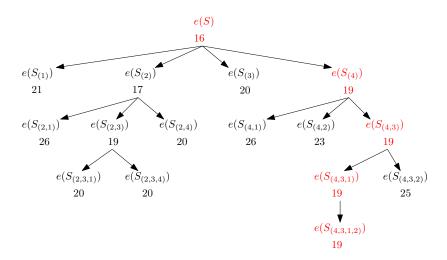
$$e(S_{(3)}) = 1 + (7 + 6 + 6) = 20$$

$$e(S_{(4)}) = 5 + (7+6+1) = 19$$

Trace sous forme arborescente



Trace sous forme arborescente



Résultat

$$e(S_{(4,3,1,2)}) = 5 + 1 + 7 + 6 = 19$$

$$\begin{pmatrix} 8 & 3 & 1 & 5 \\ 11 & 7 & 1 & 6 \\ 7 & 8 & 6 & 8 \\ 11 & 6 & 4 & 9 \end{pmatrix}$$

Minimum global

- ightharpoonup ouvrier $1 \leftarrow \text{tâche } 4$
- ▶ ouvrier 2 ← tâche 3
- ▶ ouvrier 3 ← tâche 1
- ▶ ouvrier 4 ← tâche 2

Méthodes de résolution

- recherche exhaustive (très-très petits problèmes)
- Branch and Bound (séparation-évaluation)
- relaxation continue dans certains cas particuliers
- méthode des coupes (intégrales, mixtes)
- ▶ Branch and Bound + coupes = Branch and cut
- programmation par contraintes
- méta-heuristiques : glouton, meilleur voisin, tabou, recuit-simulé, algorithme génétique, colonie de fourmis, . . .

Sommaire

Énoncé du problème

Algorithme glouton

Programmation dyamique

Branch and bound

Conclusion

Différentes classes de problèmes et d'algorithmes

$$(P) \left\{ \begin{array}{l} \min \ f(x) \ \text{tel que} : \\ g_i(x) \leq 0, \ i \in I = \{1, \dots, m\} \\ x \in S \subseteq \mathbb{R}^n \end{array} \right.$$

- ightharpoonup Optimisation continue $(S = \mathbb{R}^n)$
 - sans contrainte $(I = \emptyset)$ descente de gradient
 - ightharpoonup avec contraintes $(I \neq \emptyset)$
 - non-linéaires
 - ► linéaires simplexe, points intérieurs
- Optimisation combinatoire $(S = \mathbb{Z}^n)$ branch and bound, (meta)-heuristiques

Pour aller plus loin

- ► Théorie de la dualité de Lagrange
- Livre de référence sur les aspects théoriques de l'optimisation
- Michel Minoux, *Programmation mathématique, Théorie et algorithmes*, Lavoisier, 2eme édition, 2008, 711 pp.