

Algorithme du simplexe sous forme matricielle

Notations

- Soit un problème sous forme canonique matricielle à $n + m$ variables et m contraintes :

$$\begin{cases} \max z = c \cdot x \\ Ax = b \\ x \geq 0 \end{cases}$$

où x, c, A, b matrices réelles de dimensions

$$x : (n + m, 1), c : (1, n + m), A : (m, n + m), b : (m, 1).$$

- Si $I \subset \{1, \dots, n + m\}$ les matrices c_I, A_I (resp. x_I) sont obtenus en ne gardant que les indices des colonnes (resp. lignes) qui sont dans I . On note B pour A_B .
- $B \subset \{1, \dots, n + m\}$ est une base si $|B| = m$ et $B = A_B$ inversible.

Initialisation

Trouver une base réalisable. Eventuellement à partir de la solution nulle du problème sous forme standard si elle est réalisable ($b \geq 0$) : base $B = \{n + 1, \dots, n + m\}$ qui donne $x_B^* = b$, sinon résoudre le problème auxiliaire associé. Dans tous les cas, calculer x_B^* .

Etape du simplexe

- Dictionnaire associé à la base B :

$x_B = x_B^* - \frac{B^{-1}A_N x_N}{c_N - c_B B^{-1}A_N x_N}$	avec $x_B^* = B^{-1}b$
$z = c_B x_B^* +$	

- ◊ La solution de base associée est donnée par $x_N = 0$ et $x_B = x_B^*$;
- ◊ la base est réalisable si $x_B^* \geq 0$;
- ◊ la valeur objectif associée est $z_B^* = c_B x_B^*$.

• Recherche d'une variable entrante x_{j_0} .

1. Calculer $y := c_B B^{-1}$ en résolvant le système $yB = c_B$.
2. Calculer les coefficients de x_j dans z pour $j \in N$: $c_j - y \cdot a_j$:
 - ◊ choisir une variable entrante j_0 parmi les j tels que $c_j - y \cdot a_j > 0$;
 - ◊ s'il n'en existe pas, la base est optimale.

• Recherche d'une variable sortante x_{i_0} .

3. Calculer $d := B^{-1}a_{j_0}$ en résolvant $Bd = a_{j_0}$.
 - ◊ $-d$ est la colonne des coefficients de x_j dans le dictionnaire.
4. Trouver la valeur maximale t_{\max} de t telle que $x_B^* - t \cdot d \geq 0$.
 - ◊ choisir i_0 parmi les i tels que $x_i^* - t_{\max} d_i = 0$;
 - ◊ si $t_{\max} = +\infty$ le problème est non borné.

• Mise à jour.

5. La nouvelle base est $B \leftarrow B \setminus \{i_0\} \cup \{j_0\}$. Mettre à jour x_B^* :
 - ◊ remplacer x_B^* par $x_B^* - t_{\max} \cdot d$ sur les coordonnées $i \neq i_0$;
 - ◊ remplacer dans x_B^* la valeur de $x_{i_0}^*$ par la nouvelle valeur de $x_{j_0}^* = t_{\max}$.