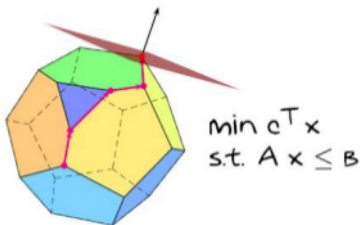


Linear and Discrete Optimization

La méthode du simplexe

George Dantzig

- ▶ Sommets adjacents
- ▶ Idée fondamentale de l'algorithme du simplexe

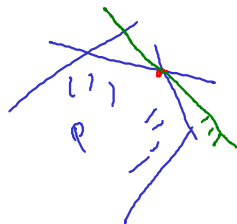


Récapitulation

$$\begin{aligned} \max c^T x \\ Ax \leq b \end{aligned}$$

$$x \in \mathbb{R}^n$$

$$A \in \mathbb{R}^{m \times n}$$



Supposons $\text{rank}(A) = n$

$x^* \in P$ sommet $(\Leftrightarrow) \exists B \subseteq \{1, \dots, m\}$

f.g. • A_B est inversible

• $A_B^{-1} \cdot b_B = x^*$

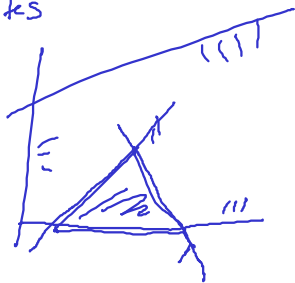
Sommets adjacents

Deux sommets distincts x_1 et x_2 de $P = \{x \in \mathbb{R}^n : Ax \leq b\}$ sont *adjacents*, s'il existe $n - 1$ inégalités de $Ax \leq b$ qui sont *linéairement indépendantes* et actives aussi bien à x_1 qu'à x_2 .

$$\left. \begin{array}{l} a_1^T x \leq b_1 \\ \vdots \\ a_k^T x \leq b_k \end{array} \right\}$$

sont linéairement indép.

Si a_1, \dots, a_k sont linéairement indépendantes

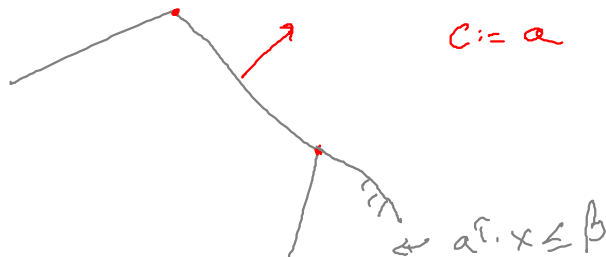
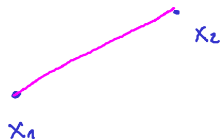


Sommets adjacents

Théorème

$x_1 \neq x_2 \in P$ sont adjacents si et seulement s'il existe $c \in \mathbb{R}^n$ de telle façon que l'ensemble des solutions optimales de $\max\{c^T x : x \in P\}$ soit $\{\lambda x_1 + (1 - \lambda)x_2 : \lambda \in \mathbb{R}, 0 \leq \lambda \leq 1\}$.

un segment



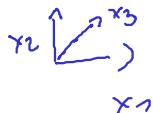
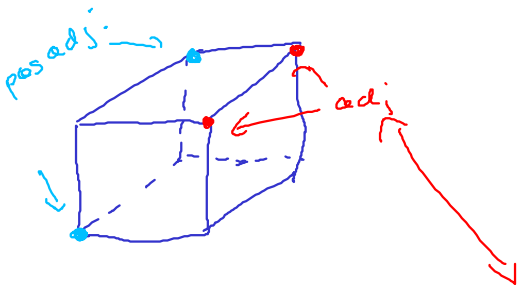
$$c = a$$



Quiz

$$P = \{x \in \mathbb{R}^3 : 0 \leq x \leq 1\}$$

Quelles paires de sommets de P sont adjacentes?



$$x_1 \geq 0$$

$$x_2 \geq 0$$

$$x_3 \geq 0$$

$$x_1 \leq 1$$

$$x_2 \leq 1$$

$$x_3 \leq 1$$

$$\left. \begin{array}{l} x_1 \leq 1 \\ x_2 \leq 1 \end{array} \right\}$$

Algorithme du simplexe

George Dantzig (1914 - 2005)

Idée fondamentale:

Commencer par le sommet x^*

while x^* n'est pas optimal

Trouver un sommet x' adjacent à x^* avec $c^T x' > c^T x^*$
Réactualiser $x^* := x'$

ou affirmer que PL n'est pas borné.

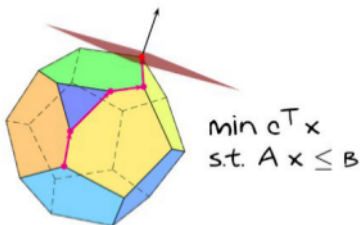
$\begin{pmatrix} m \\ n \end{pmatrix}$ sommets.

Comment voir?

Linear and Discrete Optimization

La méthode du simplexe

- ▶ Bases et dégénérescence
- ▶ passer à un meilleur voisin



Bases

Un sous-ensemble $B \subseteq \{1, \dots, m\}$ des indices de lignes avec $|B| = n$ et A_B inversible est appelé une *base (d'indices)* du PL.

Si en plus $A_B^{-1}b_B$ est admissible, B est appelé une *base admissible*.



$x^* \in P$ est sommet

$\Leftrightarrow \exists B \subseteq \{1, \dots, m\}$ base

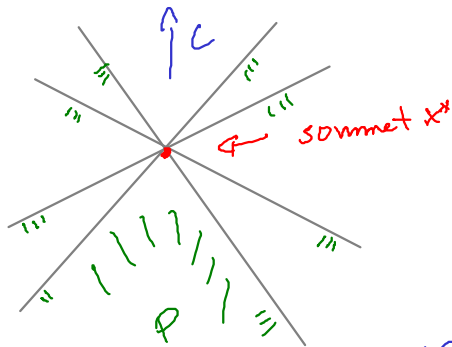
$$\text{t.q. } A_B^{-1} b_B = x^*$$

Sommets et bases

$f: \text{Bases} \rightarrow \text{Sommets}$
 $f(B) = A_B^{-1} \cdot b$

Un sommet $x^* \in P$ est représenté par une base B .

Un sommet x^* peut être représenté par plusieurs bases.



Nombre de bases
représentant x^*

$$\binom{4}{2} = \frac{4!}{2!2!} = 6.$$

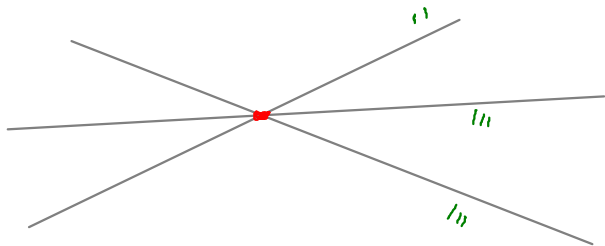
$$\max c^T \cdot x$$

$$Ax \leq b, x \in \mathbb{R}^2$$

Dégénérescence

Un programme linéaire $\max\{c^T x : x \in \mathbb{R}^n, Ax \leq b\}$ est **dégénéré** s'il existe $x^* \in \mathbb{R}^n$ de telle manière qu'il y a plus de n contraintes de $Ax \leq b$ qui sont actives à x^* .

p. être
pas admissible



PL. pas dég. alors f est inversible. inj. sur.

Bases optimales

Une base B est appelée *optimale* si elle est admissible et l'unique $\hat{\lambda} \in \mathbb{R}^m$ avec

$$\hat{\lambda}^T A = c^T \quad \text{and} \quad \hat{\lambda}_i = 0, \quad i \notin B$$

satisfait $\hat{\lambda} \geq 0$.

Théorème

Si B est une base optimale, $x^* = A_B^{-1} b_B$ est une solution optimale de PL.

Dém :

$$\begin{array}{l} a_1^T \cdot x \leq b_1 \quad (*x_1) \\ \vdots \\ a_m^T \cdot x \leq b_m \quad (*x_m) \end{array} \quad \Rightarrow$$

$$\underbrace{\lambda^T \cdot A}_{c^T} x \leq \underbrace{\lambda^T \cdot b}_{c^T \cdot x^*} \quad \text{est valide PL.}$$

$$\lambda^T \cdot A = c^T$$

$$\lambda^T \cdot b = \lambda_B^T \cdot b_B = \lambda_B^T \cdot A_B \cdot x^* = \lambda^T \cdot A \cdot x^* = c^T \cdot x^*$$

$$\lambda_B^T \cdot A_B = c^T \Leftrightarrow \lambda_B^T = c^T A_B^{-1}$$

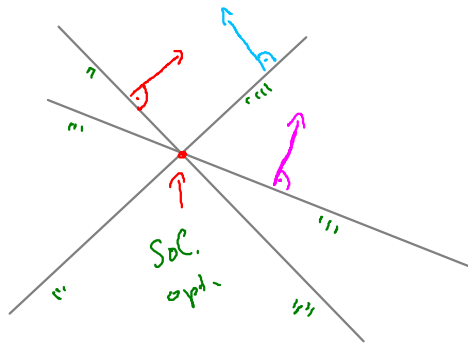
$$\lambda^T \cdot A = c^T$$

$$\lambda \rightarrow \lambda_B$$

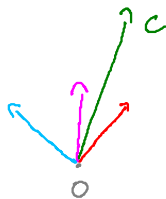
$$\rightarrow \lambda_{\bar{B}}$$

Quiz

Quelles bases sont optimales?



base non-optimale



$C^T x$

Le cas non-dégénéré

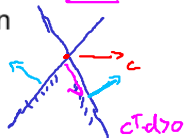
$\max c^T x \quad Ax \leq b$

$\begin{cases} \xrightarrow{A_B} \underline{A_B x \leq b_B} & \text{actives à } x^* \\ \xrightarrow{A_{\bar{B}}} \underline{A_{\bar{B}} x \leq b_{\bar{B}}} & \text{in-actives à } x^* \end{cases}$

Théorème

Supposons que PL est non-dégénéré et B est admissible mais pas une base optimale, alors $x^* = A_B^{-1} b_B$ n'est pas une solution optimale.

$\lambda^T \cdot A = c^T, \lambda_j = 0 \forall j \notin B, \underline{\lambda_i < 0}$ pour un $i \in B$



$d \in \mathbb{R}^n$: $A_B \lambda_i d = 0, a_i^T \cdot d = -1$ (A_B - non-sing)

$$c^T \cdot d = \lambda_B^T \cdot A_B \cdot d = \underbrace{\lambda_i}_{< 0} \cdot (-1) > 0$$

$\exists \varepsilon > 0$ tel que $x^* + \varepsilon \cdot d$ est admissible

$$A_B (x^* + \varepsilon \cdot d) \leq A_B \cdot x^* + \varepsilon \cdot \underbrace{A_B \cdot d}_{\leq 0} \leq b_B$$

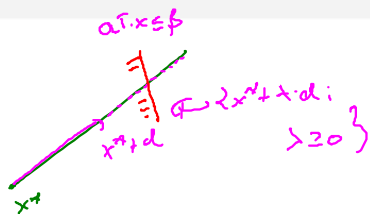
$\Rightarrow c^T \cdot (x^* + \varepsilon \cdot d) > c^T \cdot x^* \quad (\varepsilon > 0) \quad x^* \text{ n'est pas } \overset{\text{opt.}}{\text{pos.}}$

Passer à un meilleur voisin

PL. non-conv.

- ▶ B n'est pas une base optimale
- ▶ $x^* = A_B^{-1} b_B$ correspondant à une solution basique admissible
- ▶ $\bar{a}_i < 0$ pour quelque $i \in B$
- ▶ $\underline{a}_j^T d = 0, j \in B \setminus \{i\}$
 $\underline{a}_i^T d = -1$
- ▶ $\underline{c}^T d > 0$
- ▶ il existe $\varepsilon > 0$ tel que $x^* + \varepsilon d$ est admissible

Question: De quelle grandeur ε peut être?



$$a^T \cdot d > 0$$

$$K \subseteq \{1, \dots, m\}$$

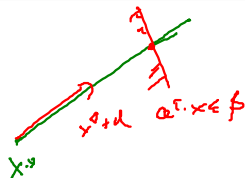
$$K = \{k \mid a_k^T \cdot d > 0\}$$

CAS 1: $K = \emptyset \Rightarrow$ PL. non-conv.

CAS 2: $K \neq \emptyset$

Passer à un meilleur voisin

- ▶ B n'est pas une base optimale
- ▶ $x^* = A_B^{-1} b_B$ correspondant à une solution basique admissible
- ▶ $\bar{a}_i < 0$ pour quelque $i \in B$
- ▶ $a_j^T d = 0, j \in B \setminus \{i\}$
 $a_i^T d = -1$
- ▶ $c^T d > 0$
- ▶ il existe $\varepsilon > 0$ tel que $x^* + \varepsilon d$ est admissible



$$a_i^T (x^* + \lambda \cdot d) = \beta$$

$$\lambda = \frac{\beta - a_i^T \cdot x^*}{\frac{a_i^T \cdot d}{\lambda}}$$

λ_{\min} : $\min_{\lambda \in \mathbb{R}} \frac{b_0 - a_i^T \cdot x^*}{a_i^T \cdot d}$

Nouvelle Base $B \setminus \{i\} \cup \{e^*\} = B'$

Question: De quelle grandeur ε peut être?

Passer à un meilleur voisin

- ▶ B n'est pas une base optimale
- ▶ $x^* = A_B^{-1} b_B$ correspondant à une solution basique admissible
- ▶ $\bar{b}_i < 0$ pour quelque $i \in B$
- ▶ $a_j^T d = 0, j \in B \setminus \{i\}$
 $a_i^T d = -1$
- ▶ $c^T d > 0$
- ▶ il existe $\varepsilon > 0$ tel que $x^* + \varepsilon d$ est admissible

Question: De quelle grandeur ε peut être?

min: $\min_{x \in K} b_0 - a_0^T x^*$
Nouvelle Base $B' = (B \setminus \{i\}) \cup \{k^*\} = B'$

B' est une base.

Autrement $a_{i^*}^T$ est comb. linéaire des $a_j^T, j \in B \setminus \{i\}$
pas possible p.c.

$a_j^T d, j \in B \setminus \{i\}$

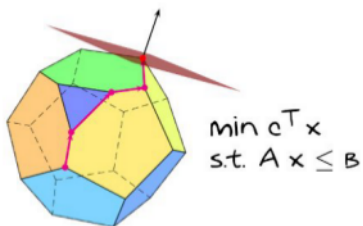
$a_{i^*}^T d > 0$ alors $a_{i^*}^T \neq d$

B' est base admissible adjacente à B .

Linear and Discrete Optimization

La méthode du simplexe

- ▶ L'algorithme du simplexe en notation de base
- ▶ Exemple



Récapitulation

Supposition: PL

$$\max\{c^T x : x \in \mathbb{R}^n, Ax \leq b\}$$

non-dégénéré

B base actuelle et $\hat{\lambda}^T \cdot A = c^T$

avec $\hat{\lambda}_i = 0, i \notin B$

- ▶ Si la base actuelle B est optimale,
 $x^* = A_B \cdot b_B$ est *une solution optimale*,
et on s'arrête
- ▶ Si $\hat{\lambda}_i < 0$, x^* n'est pas optimal
soit nous pouvons affirmer
que PL n'est pas borné,
soit i *sort* de la base

L'algorithme du simplexe en notation de base

Commencer par une base B admissible

while B n'est pas optimale

Soit $i \in B$ l'index avec $\hat{f}_i < 0$

Calculer $d \in \mathbb{R}^n$ avec $a_j^T d = 0, j \in B \setminus \{i\}$ et $a_i^T d = -1$

Déterminer $K = \{k: 1 \leq k \leq m, \underline{a_k^T d > 0}\}$

if $K = \emptyset$

affirmer que PL n'est pas borné

else

Soit $k \in K$ index où le minimum $\min_{k \in K} (b_k - a_k^T x^*) / a_k^T d$ est atteint

update $B := B \setminus \{i\} \cup \{k\}$



le cas non-dégénéré

Théorème

Si le programme linéaire est non-dégénéré, l'algorithme du simplexe se termine.

L'ensemble des sommets est fini

et, on fait du progrès chaque itération.

Exemple

$$\max c^T \cdot x \\ A \cdot x \leq b$$

PL est défini par

$$c = \begin{pmatrix} 6 \\ 14 \\ 13 \end{pmatrix}, A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 2 \\ 2 & 1 & 2 \\ 2 & 2 & 1 \\ -1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix}, b = \begin{pmatrix} 10 \\ 14 \\ 11 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

► Base de départ: $B = \{1, 2, 3\}$

$$A_B = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 2 \\ 2 & 1 & 2 \\ 2 & 2 & 1 \end{pmatrix}, b_B = \begin{pmatrix} 10 \\ 14 \\ 11 \end{pmatrix}$$

$$x = \begin{pmatrix} 4 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix}$$

► Valeur d'objectif: 63.0

$$\tilde{J}_B^T = (36/5 \quad -4/5 \quad 1/5)$$

$$\tilde{J}_B^T = c^T \cdot A_B^{-1}$$

while B n'est pas optimal

Soit $i \in B$ l'index avec $\tilde{J}_i < 0$

Calculer $d \in \mathbb{R}^n$ avec $a_j^T d = 0, j \in B \setminus \{i\}$ et $a_i^T d > 0$

Determiner $K = \{k: 1 \leq k \leq m, a_k^T d > 0\}$

if $K = \emptyset$

affirmer que PL n'est pas borné

else

Soit $k \in K$ l'index où le minimum $\min_{k \in K} (b_k - a_k^T d)$

update $B := B \setminus \{i\} \cup \{k\}$

► Quel index sort de la base B ?

2

Exemple

PL est défini par

$$c = \begin{pmatrix} 6 \\ 14 \\ 13 \end{pmatrix} A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 2 \\ 2 & 1 & 2 \\ 2 & 2 & 1 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix} b = \begin{pmatrix} 10 \\ 14 \\ 11 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

► Base de départ: $B = \{1, 2, 3\}$

$$\text{► } A_B = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 2 \\ 2 & 1 & 2 \\ 2 & 2 & 1 \end{pmatrix}, b_B = \begin{pmatrix} 10 \\ 14 \\ 11 \end{pmatrix},$$

$$x = \begin{pmatrix} 4 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix}$$

► Valeur d'objectif: 63.0

$$\text{► } \hat{J}_B^T = \begin{pmatrix} 36/5 & -4/5 & 1/5 \end{pmatrix}$$

while B n'est pas optimal

Soit $i \in B$ l'index avec $\hat{J}_i < 0$

Calculer $d \in \mathbb{R}^n$ avec $a_j^T d = 0, j \in B \setminus \{i\}$ et $a_i^T d > 0$

Determiner $K = \{k: 1 \leq k \leq m, a_k^T d > 0\}$

if $K = \emptyset$

affirmer que PL n'est pas borné

else

Soit $k \in K$ l'index où le minimum $\min_{k \in K} (b_k - a_k^T x)$

update $B := B \setminus \{i\} \cup \{k\}$

► 2 sort de B

Exemple

PL est défini par

$$c = \begin{pmatrix} 6 \\ 14 \\ 13 \end{pmatrix} A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 2 \\ 2 & 1 & 2 \\ 2 & 2 & 1 \\ -1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix} b = \begin{pmatrix} 10 \\ 14 \\ 11 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

A_B

► Base de départ: $B = \{1, 2, 3\}$

► $A_B = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 2 \\ 2 & 1 & 2 \\ 2 & 2 & 1 \end{pmatrix}, b_B = \begin{pmatrix} 10 \\ 14 \\ 11 \end{pmatrix}$

* $x = \begin{pmatrix} 4 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$

► Valeur d'objectif: 63.0

► $\hat{c}_B^T = (36/5 \quad -4/5 \quad 1/5)$

while B n'est pas optimal

Soit $i \in B$ l'index avec $\hat{c}_i < 0$

Calculer $d \in \mathbb{R}^n$ avec $a_j^T d = 0, j \in B \setminus \{i\}$ et $a_i^T d > 0$

Determiner $K = \{k: 1 \leq k \leq m, a_k^T d > 0\}$

if $K = \emptyset$

affirmer que PL n'est pas borné

else

Soit $k \in K$ l'index où le minimum $\min_{k \in K} (b_k - a_k^T x)$

update $B := B \setminus \{i\} \cup \{k\}$

► 2 sort de B

► $d = \begin{pmatrix} -2/5 \\ 3/5 \\ -2/5 \end{pmatrix}, A_B \cdot d = \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}$

$A_B^{-1} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} = d$

► $A \cdot d = \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 0 \\ 2/5 \\ -3/5 \\ 2/5 \end{pmatrix}$

Qu'est ce que K ? incr. sans

$b - A \cdot x^* = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ 4 \\ 3 \end{pmatrix}$

4,6

$B = \{1, 6\}$

séparateur

Exemple

PL est défini par

$$c = \begin{pmatrix} 6 \\ 14 \\ 13 \end{pmatrix} A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 2 \\ 2 & 1 & 2 \\ 2 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix} b = \begin{pmatrix} 10 \\ 14 \\ 11 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

► Base de départ: $B = \{1, 2, 3\}$

$$► A_B = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 2 \\ 2 & 1 & 2 \\ 2 & 2 & 1 \end{pmatrix}, b_B = \begin{pmatrix} 10 \\ 14 \\ 11 \end{pmatrix},$$

$$x = \begin{pmatrix} 4 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix}$$

► Valeur d'objectif: 63.0

$$► \hat{J}_B^T = \begin{pmatrix} 36/5 & -4/5 & 1/5 \end{pmatrix}$$

while B n'est pas optimal

Soit $i \in B$ l'index avec $\hat{J}_i < 0$

Calculer $d \in \mathbb{R}^n$ avec $a_j^T d = 0, j \in B \setminus \{i\}$ et $a_i^T d > 0$

Determiner $K = \{k: 1 \leq k \leq m, a_k^T d > 0\}$

if $K = \emptyset$

affirmer que PL n'est pas borné

else

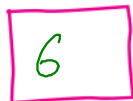
Soit $k \in K$ l'index où le minimum $\min_{k \in K} (b_k - a_k^T x)$

update $B := B \setminus \{i\} \cup \{k\}$

► 2 sort de B

► $K = \{4, 6\}$

► Quel index entre dans B ?



Exemple

PL est défini par

$$c = \begin{pmatrix} 6 \\ 14 \\ 13 \end{pmatrix} A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 2 \\ 2 & 1 & 2 \\ 2 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix} b = \begin{pmatrix} 10 \\ 14 \\ 11 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

► Base de départ: $B = \{1, 2, 3\}$

► $A_B = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 2 \\ 2 & 1 & 2 \\ 2 & 2 & 1 \end{pmatrix}, b_B = \begin{pmatrix} 10 \\ 14 \\ 11 \end{pmatrix},$

$$x = \begin{pmatrix} 4 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix}$$

► Valeur d'objectif: 63.0

► $\hat{J}_B^T = \begin{pmatrix} 36/5 & -4/5 & 1/5 \end{pmatrix}$

while B n'est pas optimal

Soit $i \in B$ l'index avec $\hat{J}_i < 0$

Calculer $d \in \mathbb{R}^n$ avec $a_j^T d = 0, j \in B \setminus \{i\}$ et $a_i^T d > 0$

Determiner $K = \{k: 1 \leq k \leq m, a_k^T d > 0\}$

if $K = \emptyset$

affirmer que PL n'est pas borné

else

Soit $k \in K$ l'index où le minimum $\min_{k \in K} (b_k - a_k^T x)$

update $B := B \setminus \{i\} \cup \{k\}$

► 2 sort de B

► $K = \{4, 6\}$

► 6 entre dans B

Exemple

PL est défini par

$$c = \begin{pmatrix} 6 \\ 14 \\ 13 \end{pmatrix} A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 2 \\ 2 & 1 & 2 \\ 2 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix} b = \begin{pmatrix} 10 \\ 14 \\ 11 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

► Base de départ: $B = \{1, 2, 3\}$

$$\text{► } A_B = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 2 \\ 2 & 1 & 2 \\ 2 & 2 & 1 \end{pmatrix}, b_B = \begin{pmatrix} 10 \\ 14 \\ 11 \end{pmatrix},$$

$$x = \begin{pmatrix} 4 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix}$$

► Valeur d'objectif: 63.0

$$\text{► } \hat{J}_B^T = \begin{pmatrix} 36/5 & -4/5 & 1/5 \end{pmatrix}$$

while B n'est pas optimal

Soit $i \in B$ l'index avec $\hat{J}_i < 0$

Calculer $d \in \mathbb{R}^n$ avec $a_j^T d = 0, j \in B \setminus \{i\}$ et $a_i^T d > 0$

Determiner $K = \{k: 1 \leq k \leq m, a_k^T d > 0\}$

if $K = \emptyset$

affirmer que PL n'est pas borné

else

Soit $k \in K$ l'index où le minimum $\min_{k \in K} (b_k - a_k^T x)$

update $B := B \setminus \{i\} \cup \{k\}$

► *2* sort de B

► $K = \{4, 6\}$

► *6* entre dans B

► *Nouvelle base*: $B = \{1, 6, 3\}$

Exemple (cont.)

PL est défini par

$$c = \begin{pmatrix} 6 \\ 14 \\ 13 \end{pmatrix} A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 2 \\ 2 & 1 & 2 \\ 2 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix} b = \begin{pmatrix} 10 \\ 14 \\ 11 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

► Base actuelle: $B = \{1, 6, 3\}$

$$► A_B = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 2 \\ 0 & 0 & -1 \\ 2 & 2 & 1 \end{pmatrix}, b_B = \begin{pmatrix} 10 \\ 0 \\ 11 \end{pmatrix}$$

$$x = \begin{pmatrix} 1 \\ 9/2 \\ 0 \end{pmatrix}$$

► Valeur de l'objectif: 69.0

$$► \hat{J}_B^T = \begin{pmatrix} 8 & 2 & -1 \end{pmatrix}$$

while B n'est pas optimal

Soit $i \in B$ l'index avec $\hat{J}_i < 0$

Calculer $d \in \mathbb{R}^n$ avec $a_j^T d = 0$, $j \in B \setminus \{i\}$ et $a_i^T d > 0$

Déterminer $K = \{k : 1 \leq k \leq m, a_k^T d > 0\}$

if $K = \emptyset$

affirmer que PL n'est pas borné

else

Soit $k \in K$ l'index où $\min_{k \in K} (b_k - a_k^T x^*) / a_k^T d$ es

update $B := B \setminus \{i\} \cup \{k\}$

► Quel index part de B ?



Exemple (cont.)

PL est défini par

$$c = \begin{pmatrix} 6 \\ 14 \\ 13 \end{pmatrix} A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 2 \\ 2 & 1 & 2 \\ 2 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix} b = \begin{pmatrix} 10 \\ 14 \\ 11 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

► Base actuelle: $B = \{1, 6, 3\}$

$$\text{► } A_B = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 2 \\ 0 & 0 & -1 \\ 2 & 2 & 1 \end{pmatrix}, b_B = \begin{pmatrix} 10 \\ 0 \\ 11 \end{pmatrix}$$

$$x = \begin{pmatrix} 1 \\ 9/2 \\ 0 \end{pmatrix}$$

► Valeur de l'objectif: 69.0

$$\text{► } \hat{J}_B^T = \begin{pmatrix} 8 & 2 & -1 \end{pmatrix}$$

while B n'est pas optimal

Soit $i \in B$ l'index avec $\hat{J}_i < 0$

Calculer $d \in \mathbb{R}^n$ avec $a_j^T d = 0$, $j \in B \setminus \{i\}$ et $a_i^T d > 0$

Déterminer $K = \{k: 1 \leq k \leq m, a_k^T d > 0\}$

if $K = \emptyset$

affirmer que PL n'est pas borné

else

Soit $k \in K$ l'index où $\min_{k \in K} (b_k - a_k^T x^*) / a_k^T d$ es

update $B := B \setminus \{i\} \cup \{k\}$

► 3 part de B

Exemple (cont.)

PL est défini par

$$c = \begin{pmatrix} 6 \\ 14 \\ 13 \end{pmatrix} A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 2 \\ 2 & 1 & 2 \\ 2 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix} b = \begin{pmatrix} 10 \\ 14 \\ 11 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

► Base actuelle: $B = \{1, 6, 3\}$

$$► A_B = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 2 \\ 0 & 0 & -1 \\ 2 & 2 & 1 \end{pmatrix}, b_B = \begin{pmatrix} 10 \\ 0 \\ 11 \end{pmatrix}$$

$$x = \begin{pmatrix} 1 \\ 9/2 \\ 0 \end{pmatrix}$$

► Valeur de l'objectif: 69.0

$$► \hat{J}_B^T = \begin{pmatrix} 8 & 2 & -1 \end{pmatrix}$$

while B n'est pas optimal

Soit $i \in B$ l'index avec $\hat{J}_i < 0$

Calculer $d \in \mathbb{R}^n$ avec $a_j^T d = 0, j \in B \setminus \{i\}$ et $a_i^T d > 0$

Déterminer $K = \{k: 1 \leq k \leq m, a_k^T d > 0\}$

if $K = \emptyset$

affirmer que PL n'est pas borné

else

Soit $k \in K$ l'index où $\min_{k \in K} (b_k - a_k^T x^*) / a_k^T d$ es

update $B := B \setminus \{i\} \cup \{k\}$

► 3 part de B

$$► d = \begin{pmatrix} -1 \\ 1/2 \\ 0 \end{pmatrix}, A_B \cdot d = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}, A \cdot d = \begin{pmatrix} 0 \\ -3/2 \\ -1 \\ 1 \\ -1/2 \\ 0 \end{pmatrix}$$

Qu'est ce que K ? incr. sans séparateur



Exemple (cont.)

PL est défini par

$$c = \begin{pmatrix} 6 \\ 14 \\ 13 \end{pmatrix} A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 2 \\ 2 & 1 & 2 \\ 2 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix} b = \begin{pmatrix} 10 \\ 14 \\ 11 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

► Base actuelle: $B = \{1, 6, 3\}$

$$► A_B = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 2 \\ 0 & 0 & -1 \\ 2 & 2 & 1 \end{pmatrix}, b_B = \begin{pmatrix} 10 \\ 0 \\ 11 \end{pmatrix}$$

$$x = \begin{pmatrix} 1 \\ 9/2 \\ 0 \end{pmatrix}$$

► Valeur de l'objectif: 69.0

$$► \hat{J}_B^T = \begin{pmatrix} 8 & 2 & -1 \end{pmatrix}$$

while B n'est pas optimal

Soit $i \in B$ l'index avec $\hat{J}_i < 0$

Calculer $d \in \mathbb{R}^n$ avec $a_j^T d = 0$, $j \in B \setminus \{i\}$ et $a_i^T d > 0$

Déterminer $K = \{k: 1 \leq k \leq m, a_k^T d > 0\}$

if $K = \emptyset$

affirmer que PL n'est pas borné

else

Soit $k \in K$ l'index où $\min_{k \in K} (b_k - a_k^T x^*) / a_k^T d$ es

update $B := B \setminus \{i\} \cup \{k\}$

► 3 part de B

► $K = \{4\}$

► Quel index entre dans B ?



Exemple (cont.)

PL est défini par

$$c = \begin{pmatrix} 6 \\ 14 \\ 13 \end{pmatrix} A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 2 \\ 2 & 1 & 2 \\ 2 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix} b = \begin{pmatrix} 10 \\ 14 \\ 11 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

► Base actuelle: $B = \{1, 6, 3\}$

► $A_B = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 2 \\ 0 & 0 & -1 \\ 2 & 2 & 1 \end{pmatrix}$, $b_B = \begin{pmatrix} 10 \\ 0 \\ 11 \end{pmatrix}$

$$x = \begin{pmatrix} 1 \\ 9/2 \\ 0 \end{pmatrix}$$

► Valeur de l'objectif: 69.0

► $\hat{J}_B^T = \begin{pmatrix} 8 & 2 & -1 \end{pmatrix}$

while B n'est pas optimal

Soit $i \in B$ l'index avec $\hat{J}_i < 0$

Calculer $d \in \mathbb{R}^n$ avec $a_j^T d = 0$, $j \in B \setminus \{i\}$ et $a_i^T d > 0$

Déterminer $K = \{k: 1 \leq k \leq m, a_k^T d > 0\}$

if $K = \emptyset$

affirmer que PL n'est pas borné

else

Soit $k \in K$ l'index où $\min_{k \in K} (b_k - a_k^T x^*) / a_k^T d$ es

update $B := B \setminus \{i\} \cup \{k\}$

► 3 part de B

► $K = \{4\}$

► 4 entre dans B

Exemple (cont.)

PL est défini par

$$c = \begin{pmatrix} 6 \\ 14 \\ 13 \end{pmatrix} A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 2 \\ 2 & 1 & 2 \\ 2 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix} b = \begin{pmatrix} 10 \\ 14 \\ 11 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

► Base actuelle: $B = \{1, 6, 3\}$

$$\text{► } A_B = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 2 \\ 0 & 0 & -1 \\ 2 & 2 & 1 \end{pmatrix}, b_B = \begin{pmatrix} 10 \\ 0 \\ 11 \end{pmatrix}$$

$$x = \begin{pmatrix} 1 \\ 9/2 \\ 0 \end{pmatrix}$$

► Valeur de l'objectif: 69.0

$$\text{► } \hat{J}_B^T = \begin{pmatrix} 8 & 2 & -1 \end{pmatrix}$$

while B n'est pas optimal

Soit $i \in B$ l'index avec $\hat{J}_i < 0$

Calculer $d \in \mathbb{R}^n$ avec $a_j^T d = 0$, $j \in B \setminus \{i\}$ et $a_i^T d > 0$

Déterminer $K = \{k: 1 \leq k \leq m, a_k^T d > 0\}$

if $K = \emptyset$

affirmer que PL n'est pas borné

else

Soit $k \in K$ l'index où $\min_{k \in K} (b_k - a_k^T x^*) / a_k^T d$ est

update $B := B \setminus \{i\} \cup \{k\}$

► **3** part de B

► $K = \{4\}$

► **4** entre dans B

► *Base nouvelle*: $B = \{1, 6, 4\}$

Exemple (cont.)

PL est défini par

$$c = \begin{pmatrix} 6 \\ 14 \\ 13 \end{pmatrix} A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 2 \\ 2 & 1 & 2 \\ 2 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix} b = \begin{pmatrix} 10 \\ 14 \\ 11 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

► Base actuelle: $B = \{1, 6, 4\}$

$$► A_B = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 2 \\ 0 & 0 & -1 \\ -1 & 0 & 0 \end{pmatrix},$$

$$b_B = \begin{pmatrix} 10 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, x = \begin{pmatrix} 0 \\ 5 \\ 0 \end{pmatrix}$$

Valeur de l'objectif: 70.0

$$► \hat{r}_B^T = \begin{pmatrix} 7 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

while B n'est pas optimal

Soit $i \in B$ l'index avec $\hat{r}_i < 0$

Calculer $d \in \mathbb{R}^n$ with $a_j^T d = 0, j \in B \setminus \{i\}$ et $a_i^T d$

Déterminer $K = \{k: 1 \leq k \leq m, a_k^T d > 0\}$

if $K = \emptyset$

affirmer que PL n'est pas borné

else

Soit $k \in K$ l'index où $\min_{k \in K} (b_k - a_k^T x^*) / a_k^T d$ es

update $B := B \setminus \{i\} \cup \{k\}$

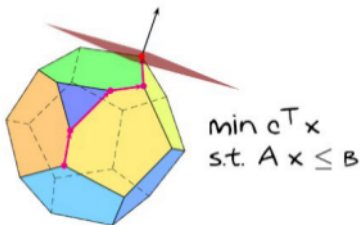
► $B = \{1, 6, 4\}$ est une *base optimale*

► $x = \begin{pmatrix} 0 \\ 5 \\ 0 \end{pmatrix}$ est une solution optimale

Linear and Discrete Optimization

La méthode du simplexe

- ▶ Le cas dégénéré
- ▶ Eviter le cyclage: la règle du pivot de Bland



L'algorithme du simplexe: la règle de Bland (Bland 1977)

L.P. dégénéré

B, B', B'', \dots



Commencer par une base admissible B

while B n'est pas optimal

Soit $i \in B$ est le plus petit index avec $\hat{a}_i < 0$

Calculer $d \in \mathbb{R}^n$ avec $a_j^T d = 0, j \in B \setminus \{i\}$ et $a_i^T d = -1$

Déterminer $K = \{k: 1 \leq k \leq m, a_k^T d > 0\}$

if $K = \emptyset$

affirmer que PL n'est pas borné

else

Soit $k \in K$ est le plus petit index où $\min_{k \in K} (b_k - a_k^T x^*) / a_k^T d$ est atte

update $B := B \setminus \{i\} \cup \{k\}$

Eviter le cyclage selon la règle de Bland

Théorème

Si la règle de Bland est appliquée, l'algorithme du simplexe se termine.

Démonstration:

B_0, B_1, B_2, \dots

Suppose qu'une base est minimisik

Soit j l'index le plus grand qui entre/sort

B_p, B_q

$0 \leq p < k$
 $0 \leq q < k$

$$\lambda^{(p)T} A = c^T, \quad c^T \cdot d^{(q)} > 0$$

$$\Rightarrow \lambda^{(p)T} \underbrace{A \cdot d^{(q)}} > 0$$

$$\Rightarrow \exists i \in \{1, \dots, m\} \quad \lambda_i^{(p)} = a_{ij}^T \cdot d^{(q)} > 0$$

Eviter le cyclage selon la règle de Bland

$$\left\{ \begin{array}{l} \lambda_i^{(p)} \\ \neq 0 \end{array} \right. = a_i^T \cdot d^{(q)} > 0$$

$$\Rightarrow i \in B^{(p)}$$

B_p \uparrow^i
 B_q \downarrow^j

CAS 1: $i > j$

$$i \in B_q, \underline{a_i^T \cdot d^{(q)}} = 0$$



$a_i^T \cdot x \leq b_i$
 action nécessairement
 pendant toutes les
 itérations.

CAS 2: $i < j$

$$\lambda_i^{(p)} \geq 0, a_i^T \cdot d^{(q)} > 0$$

$i \in K$ pas possible

CAS 3: $i = j$

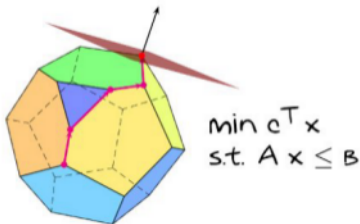
$$\lambda_i^{(p)} < 0, a_i^T \cdot d^{(q)} > 0$$



Linear and Discrete Optimization

La méthode du simplexe

- ▶ Trouver un sommet initial
- ▶ Assembler avec:
Résoudre un programme linéaire avec l'algorithme du simplexe



Trouver un sommet initial: Phase 1

Résoudre un programme linéaire avec le simplexe

- ▶ Soit $\max\{c^T x : x \in \mathbb{R}^n, Ax \leq b\}$
- ▶ Ré-Ecrire $\max\{c^T(y - z) : y, z \in \mathbb{R}^n, A(y - z) \leq b, y, z \geq 0\}$
- ▶ Trouver le sommet initial ou affirmer que le PL est inadmissible (Phase 1)
- ▶ Résoudre le PL avec la méthode du simplexe utilisant le sommet initial (Phase 2)
Résultat: Solution optimale ou affirmation que le PL n'est pas borné

