

### 5.3 PROGRAMMATION PARAMÉTRIQUE

En utilisant les observations faites à la section 5.2, nous pouvons résoudre des problèmes de P.L. dont les données  $\mathbf{A}$ ,  $\mathbf{b}$  ou  $\mathbf{c}$  dépendent linéairement d'un paramètre  $t$ . Notre but est de déterminer comment la valeur optimum de la fonction objectif varie lorsque le paramètre  $t$  prend diverses valeurs. Examinons pour cela le problème suivant :

$$\begin{array}{ll} \max & z = \mathbf{c}\mathbf{x} \\ \text{s.c.} & \mathbf{A}\mathbf{x} = \mathbf{b} + t\mathbf{b}' \\ & \mathbf{x} \geq \mathbf{0} \end{array} \quad (5.6)$$

où  $\mathbf{A}$ ,  $\mathbf{c}$ ,  $\mathbf{b}$ ,  $\mathbf{b}'$  sont fixés et  $t$  est un paramètre. Si  $t$  est fixé, le problème (5.6) est un problème de P.L. et nous noterons  $z^*(t)$  la valeur maximum de  $z$ .

#### Propriété 5.3.1

*L'ensemble des valeurs de  $t$  pour lesquelles le problème (5.6) a des solutions admissibles est un intervalle  $[a, b]$  (avec des bornes finies ou infinies).*

PREUVE

$\{(\mathbf{x}, t) | \mathbf{A}\mathbf{x} - t\mathbf{b}' = \mathbf{b}; \mathbf{x} \geq \mathbf{0}\}$  est un polyèdre de  $\mathbb{R}^{n+1}$  (si  $\mathbf{A}$  a  $n$  colonnes). Sa projection sur l'axe de  $t$  est donc un intervalle.  $\square$

#### Propriété 5.3.2

*Si pour une valeur  $t_0 \in [a, b]$ , le problème (5.6) a une solution optimale finie, alors il en est de même pour tout  $t \in [a, b]$ .*

PREUVE

Le dual de (5.6) a alors aussi une solution optimale finie par le théorème de dualité. Or les contraintes du dual sont  $\lambda\mathbf{A} \geq \mathbf{c}$ ,  $\lambda$  quelconque. Elles ne dépendent pas de la valeur de  $t$ . Ainsi le dual a toujours des solutions admissibles ; pour tout  $t \in [a, b]$ , le problème (5.6) et son dual auront des solutions admissibles. D'après le théorème de dualité, cela signifie que les deux problèmes auront des solutions optimales finies pour tout  $t \in [a, b]$ .  $\square$

#### Propriété 5.3.3

*$z^*(t)$  est une fonction concave linéaire par morceaux de  $t$ .*

PREUVE

Soit  $I$  un intervalle de variation de  $t$  pour lequel  $\mathbf{B}$  est une base optimale. Alors  $z^*(t) = \mathbf{c}\mathbf{x} = \mathbf{c}_B\mathbf{B}^{-1}(\mathbf{b} + t\mathbf{b}') + \mathbf{c}_N\mathbf{x}_N$  est une fonction linéaire de  $t$  sur l'intervalle  $I$ . Il n'y a qu'un nombre fini d'intervalles  $I$  puisqu'il n'y a qu'un nombre

fini de bases. Pour montrer que  $z^*(t)$  est concave, considérons deux valeurs  $t', t''$  de  $t$  correspondant à des solutions optimales  $\mathbf{x}', \mathbf{x}''$  de (5.6). Formons la combinaison convexe  $\mathbf{x} = \lambda\mathbf{x}' + (1-\lambda)\mathbf{x}''$  ( $0 \leq \lambda \leq 1$ ). Alors pour  $t = \lambda t' + (1-\lambda)t''$ ,  $\mathbf{x}$  est une solution admissible de (5.6). D'où  $z^*(t) \geq \mathbf{c}\mathbf{x}$ , c'est-à-dire  $z^*(\lambda t' + (1-\lambda)t'') \geq \lambda\mathbf{c}\mathbf{x}' + (1-\lambda)\mathbf{c}\mathbf{x}'' = \lambda z^*(t') + (1-\lambda)z^*(t'')$ .  $\square$

Nous décrirons directement sur un exemple une méthode de détermination de la fonction  $z^*(t)$ .

#### EXEMPLE

Considérons le problème de P.L. avec paramètre  $t$

$$\begin{array}{rcll} \max z = 2x_1 + 3x_2 & & & \\ \text{s.c.} & x_1 - 2x_2 + x_3 & = 7 + t & \\ & 2x_1 + x_2 + x_4 & = 10 - t & \\ & -x_1 + x_2 + x_5 & = 3 + 2t & \\ & x_i & \geq 0 & \\ & & i = 1, \dots, 5 & \end{array} \quad (5.7)$$

Nous avons le tableau suivant si l'on choisit pour base la matrice  $\mathbf{B} = (\mathbf{a}^3, \mathbf{a}^4, \mathbf{a}^5)$  :

$$\begin{array}{r} z = \\ x_3 = \\ x_4 = \\ x_5 = \end{array} \begin{array}{c} -x_1 \quad -x_2 \\ \begin{array}{|ccc|} \hline 0 & -2 & -3 \\ \hline 7+t & 1 & -2 \\ \hline 10-t & 2 & \boxed{1} \\ \hline 3+2t & -1 & 1 \\ \hline \end{array} \end{array}$$

La base  $\mathbf{B}$  ne donne pas une solution optimale. Il faut donc effectuer des opérations de pivotage. Pour obtenir un tableau associé à une base optimale, nous pouvons effectuer des opérations de pivotage en choisissant des pivots positifs dans les colonnes  $j$  telles que  $z_j - c_j < 0$  jusqu'à ce que l'on ait des valeurs non négatives dans toutes les colonnes. Ici nous obtenons après un pivotage

$$\begin{array}{r} z = \\ x_3 = \\ x_2 = \\ x_5 = \end{array} \begin{array}{c} -x_1 \quad -x_4 \\ \begin{array}{|ccc|} \hline 30-3t & 4 & 3 \\ \hline 27-t & 5 & 2 \\ \hline 10-t & 2 & 1 \\ \hline 3t-7 & \boxed{-3} & -1 \\ \hline \end{array} \end{array}$$

Cette solution est admissible et optimale si  $t$  satisfait :  $27-t \geq 0$ ,  $10-t \geq 0$ ,  $3t-7 \geq 0$ , c'est-à-dire pour  $t \in [7/3, 10]$ .

Examinons ce qui se passe si  $t > 10$ ;  $x_2$  devient négatif, la solution n'est plus admissible, mais puisque  $z_j - c_j$  reste non négatif pour toute colonne  $j$ , on

peut appliquer l'algorithme dual du simplexe et choisir un pivot négatif dans la ligne de  $x_2$  selon les règles définies dans l'algorithme dual. Ici tous les termes  $y_{ij}$  ( $j > 0$ ) de la ligne de  $x_2$  sont positifs. Ceci signifie que le dual n'a pas de solution optimale finie et donc que pour tout  $t > 10$  le problème (5.7) n'a pas de solution admissible.

Il reste à traiter le cas où  $t < 7/3$ ; dans ce cas c'est  $x_5$  qui devient négatif. Nous pouvons donc appliquer l'algorithme dual et choisir un pivot négatif dans la ligne de  $x_5$ . Nous obtenons le tableau suivant.

	$-x_5$	$-x_4$	
$z$	$\frac{62}{3}+t$	$4/3$	$5/3$
$x_3$	$\frac{46}{3}+4t$	$5/3$	$1/3$
$x_2$	$\frac{16}{3}+t$	$2/3$	$1/3$
$x_1$	$\frac{7}{3}-t$	$-1/3$	$1/3$

La solution est optimale et admissible si  $t$  satisfait :

$$\frac{46}{3} + 4t \geq 0, \quad \frac{16}{3} + t \geq 0, \quad \frac{7}{3} - t \geq 0,$$

c'est-à-dire si

$$t \in \left[ -\frac{23}{6}, \frac{7}{3} \right].$$

Que se passe-t-il si  $t < -23/6$ ?  $x_3$  deviendra négatif; nous devrions chercher un pivot négatif dans la ligne de  $x_3$ . Tous les termes  $y_{ij}$  ( $j > 0$ ) de cette ligne sont positifs. Le dual n'a pas d'optimum fini, donc le primal (5.7) n'a pas de solution admissible pour  $t < -23/6$ . Donc

$$[a, b] = \left[ -\frac{23}{6}, 10 \right].$$

La fonction  $z^*(t)$  est représentée dans la figure 5.1.

A l'aide de l'algorithme primal du simplexe, on pourrait étudier de la même manière un problème de P.L. dont la fonction objectif ferait intervenir un paramètre.

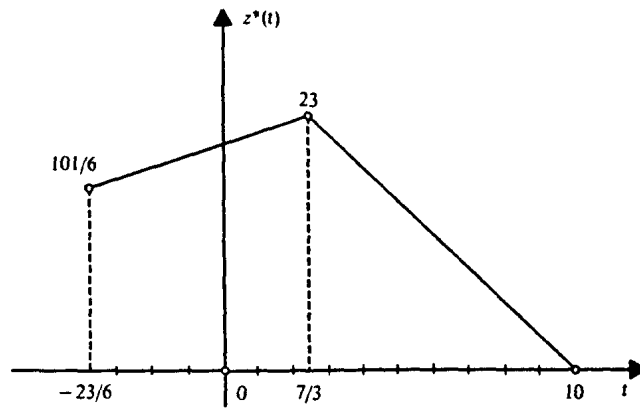


FIG. 5.1.

## 5.4 EXERCICES

## 5.4.1 Résoudre

$$\begin{array}{l}
 \max z = 2x_1 + 5x_2 \\
 \text{s.c.} \quad 6x_1 - 3x_2 \leq 7 \\
 \quad \quad 4x_1 + 5x_2 \geq 8 \\
 \quad \quad 0 \leq x_1 \leq 3 \\
 \quad \quad 0 \leq x_2 \leq 4
 \end{array}
 \left| \right.$$