

La dualité en programmation linéaire.

Rémi Lajugie

On se place dans \mathbb{R}^n .

Définition 1 Soit A une matrice de taille $m \times n$, $b, c \in \mathbb{R}^n, c \neq 0$. On appelle programme linéaire sous forme standard le problème d'optimisation suivant :

$$\inf . \quad c^\top x \quad (1)$$

$$s.c \quad Ax = b \quad (2)$$

$$x \geq 0. \quad (3)$$

On le note (P_s) .

Définition 2 Soit A une matrice de taille $m \times n$, $b, c \in \mathbb{R}^n, c \neq 0$. On appelle programme linéaire sous inégalités le problème d'optimisation suivant :

$$\inf . \quad c^\top x \quad (4)$$

$$s.c \quad Ax \leq b. \quad (5)$$

$$(6)$$

On le note (P_i) .

Définition 3 On dit qu'un problème d'optimisation est faisable s'il existe un élément x satisfaisant les contraintes.

Définition 4 Un problème d'optimisation faisable est dit réalisable si l'infimum du problème est fini.

Proposition 1 Si un problème d'optimisation linéaire est réalisable de valeur optimale p^* alors il existe x^* tel que $c^\top x^* = p^*$.

Preuve de la proposition :

Sans perte de généralité, on peut supposer que 0 est dans l'ensemble de contraintes (quitte à changer de variable). Comme le problème est réalisable, il existe une suite minimisante $(x_i)_{i \in \mathbb{N}}$.

Cas 1 : cette suite est bornée, donc, comme l'ensemble des contraintes est fermé, à valeur dans un compact. Quitte à extraire, on peut supposer que cette suite converge, et la limite vérifie bien $c^\top x = p^*$.

Cas 2 : la suite n'est pas bornée. Comme l'ensemble des contraintes C est un convexe contenant 0, il est étoilé par rapport à 0. Donc la suite des $y_i = \frac{x_i}{\|x_i\|}$ est une suite bornée à valeur dans C qui est fermée. Quitte à extraire, on suppose que la suite des y_i converge vers y et on note $l = c^\top y$. On a alors $\|y_i\| c^\top y_i$ qui est équivalente à $\|y_i\| l$. Comme le problème est réalisable on a forcément $l = 0$. Ainsi $x^* = 0$ est optimal.

Définition 5 Soit $A \in \mathbb{R}^{m \times n}$, $B \in \mathbb{R}^{m' \times n}$, $b \in \mathbb{R}^m$, $c \in \mathbb{R}^{m'}$. On appelle fonction duale de Lagrange associée au problème $\inf_{x, Ax \leq b, Bx = c} f(x)$ la fonction à valeurs dans $\overline{\mathbb{R}}$ suivante : $g(\lambda, \mu) = \inf_{x \in \mathbb{R}^n} f(x) + \lambda^\top (Ax - b) + \mu^\top (Bx - c)$.

On appelle problème d'optimisation dual, le problème :

$$\sup g(\lambda, \mu) \tag{7}$$

$$s.c \quad \lambda \geq 0. \tag{8}$$

Exemple : La fonction duale de Lagrange du problème P_i vaut $b^\top \lambda$ si $A^\top \lambda = -c$ et $-\infty$ sinon. On appelle problème dual le problème d'optimisation

$$\sup b^\top \lambda \tag{9}$$

$$s.c \quad A^\top \lambda = -c, \tag{10}$$

$$\lambda \geq 0. \tag{11}$$

Proposition 2 Dualité faible. On a toujours $\sup_{\lambda \geq 0} g(\lambda, \mu) \leq \inf_{x, Ax \leq b, Bx = c} f(x)$.

Théorème 1 Si le problème P_i est réalisable de valeur optimale p^* , alors on a dualité forte, c'est à dire que $\exists z \in \mathbb{R}^m$ tel que la fonction duale de Lagrange $g(z) = p^*$.

Preuve

Soit x^* un point satisfaisant les contraintes qui soit optimal.

On pose alors $I = \{i \in 1, \dots, m(Ax^*)_i = b_i\}$ l'ensemble des contraintes saturées. Si cet ensemble est vide alors il existe un voisinage ouvert de x^* qui satisfait les contraintes mais alors $c^\top x^*$ est nul dans toutes les directions (vu x^* optimal, une direction de valeur non nulle donnerait une direction de montée) donc on serait dans le cas $c = 0$ que nous excluons.

On note a_i la i ème ligne de A . On pose $B = x, \exists z \geq 0, \sum_{i \in I} z_i a_i = x$.

Nous admettons que c'est un cône convexe fermé (c'est la fermeture qui n'est pas évidente mais qui peut se faire par une sorte de récurrence). *Etape 1 : on montre que $-c \in B$*

Supposons que ce ne soit pas le cas, on peut alors trouver un hyperplan séparateur strict entre $-c$ et B donc il existe α, β tels que $-c^\top \alpha + \beta < 0$ et $\forall z \in B, z^\top \alpha + \beta > 0$. Comme $0 \in B, \beta > 0$ Fixons $z \in B$, comme B est un cône, on a en fait $\forall \lambda > 0, z^\top \alpha > \beta / \lambda$ donc $z^\top \alpha \geq 0$ en passant à la limite.

Comme $\beta > 0$, il vient que $c^\top \alpha > 0$. Ainsi on peut considérer $x_\epsilon = x^* - \epsilon \alpha$. Pour $i \in I$, on remarque que $(Ax_\epsilon)_i \leq b_i$ et si $i \in I$, la contrainte n'était pas saturée, donc pour $\epsilon < \min_{i \notin I} (b_i - Ax^*)_i$ on a que la contrainte n'est pas saturée. On en déduit alors que x^* ne serait pas optimal. ce qui est contradictoire. Donc $-c \in B, -c = A^\top \lambda$ avec $\lambda \geq 0$ et $\lambda_i = 0 \forall i \notin I$.

Etape 2 : vérifions que λ convient

par définition de la saturation il vient que $\lambda^\top b = c^\top x^*$ et on voit que λ est faisable.

Références

- Boyd.
- Ciarlet.
- In your head.