

## Programmation Linéaire (PL)

### Algorithme du Simplexe (Forme matricielle)

**Entrée :** PL où toutes les contraintes fonctionnelles sont de la forme  $\leq$ .

**Sortie :** Solution optimale du PL (unique, multiple, infinie ou pas de solution).

**Début**

**Etape 1 : Initialisations.**

- Ecrire le PL dans la forme standard (en rajoutant les variables d'écart).
- Déterminer solution de base de départ en prenant comme matrice de base celle composé de vecteurs associés aux variables d'écart ;  $AX = B.X_b + E X_e = b$ , Poser  $X_e = 0$  et déterminer la solution de base qui est :  $X_b = B^{-1}b = b$  et  $Z = c_b X_b$ .
- Pour chaque variable hors base  $X_k$  Calculer  $c_j - z_j$  avec  $z_j = c_b B^{-1} A_k$ .

**Etape 2 : Recherche de la solution optimale.**

**Tant Que**  $[(\exists j \in E_e: c_j - z_j > 0)$  pour Max /  $(\exists j \in E_e: c_j - z_j < 0)$  pour Min ] **Faire**

//  $c_j - z_j$  pour les variables hors base.

Déterminer la variable entrante  $X_k$  selon le critère :

$Max\{c_j - z_j / c_j - z_j > 0\} = c_k - z_k \forall k \in E_e$  pour Max

/  $Min\{c_j - z_j / c_j - z_j < 0\} = c_k - z_k \forall k \in E_e$  pour Min

Si  $(P_i = B^{-1} A_k \leq 0)$  Alors

| **Stop**, pas de solution optimale dont la valeur de **Z** est finie

Sinon

Déterminer la nouvelle solution de base comme suit :

➤  $X_b = B^{-1}b - B^{-1}A_k X_k = \bar{b} - P_i X_k$  qui détermine la variable sortante  $X_k$  selon le

critère :  $X_k = \text{Min}_{1 \leq i \leq m} \left\{ \frac{\bar{b}_i}{P_i}, P_i > 0 \right\}$

➤  $Z' = Z + (c_k - z_k) X_k$

FSi

Pour la nouvelle base et pour chaque variable hors base  $X_i$  calculer  $c_i - z_i$ .

**FTQue**

**Si**  $[(\forall j \in E_e: c_j - z_j < 0)$  pour Max /  $(\forall j \in E_e: c_j - z_j > 0)$  pour Min ] **Alors**

| **Stop**, la solution de base actuelle est optimale et unique

Sinon

| **Stop**, la solution de base actuelle est optimale et multiple

FSi

**Fin**