

Université de Versailles Saint-Quentin-En-Yvelines
L3, Optimisation et Applications (LSMA651)
Année 2011-2012
Enseignants: L. Dumas, J.P. Bartier, M.Z. Dauhoo
<http://dumas.perso.math.cnrs.fr/LSMA651.html>

TD 5 : METHODES DE DESCENTE

Exercice 1.

On munit \mathbb{R}^n du produit scalaire euclidien usuel, noté $\langle \cdot, \cdot \rangle$, la norme euclidienne associée étant notée $\| \cdot \|$. Pour tout $v \in \mathbb{R}^n$, $\| v \| = \sqrt{v^T v}$ sur \mathbb{R}^n . On définit la norme d'opérateur de M comme suit:

$$\| M \| = \max_v \{ \| Mv \|, \| v \| = 1 \}.$$

Montrer que les propriétés suivantes sont équivalentes pour une matrice M symétrique ($h > 0$ est fixé):

- (a) M est inversible et $\| M^{-1} \| \leq \frac{1}{h}$
- (b) $\| Mv \| \geq h \cdot \| v \| \forall v \in \mathbb{R}^n$
- (c) $|\lambda_i(M)| \geq h$ pour toute valeur propre $\lambda_i(M)$ de M , $i = 1, \dots, n$

Exercice 2.

On suppose que f est C^2 sur \mathbb{R}^n . Montrer que

$$\forall (x, z) \in \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^n, \quad \nabla f(z) - \nabla f(x) = \int_0^1 [H(x + t(z - x))] (z - x) dt,$$

où $H(y)$ représente la matrice hessienne de f au point $y \in \mathbb{R}^n$.

Exercice 3.

Soit f C^2 sur \mathbb{R}^n et $x^* \in \mathbb{R}^n$ tel que $\nabla f(x^*) = 0$. On suppose que $H(x)$ vérifie les conditions suivantes:

- (1) il existe $h > 0$ tel que $\| H^{-1}(x^*) \| \leq \frac{1}{h}$.

(2) Il existe $\beta > 0$ et $L > 0$ tel que

$$\|H(x) - H(x^*)\| \leq L \|x - x^*\| \text{ pour tout } x \text{ vérifiant } \|x - x^*\| \leq \beta.$$

Soient $\|x - x^*\| < \gamma := \min(\beta, \frac{2h}{3L})$ et $x_N := x - H^{-1}(x)\nabla f(x)$. Montrer les inégalités suivantes:

$$(a) \|x_N - x^*\| \leq \|x - x^*\|^2 \frac{L}{2(h - L \|x - x^*\|)}.$$

$$(b) \|x_N - x^*\| \leq \|x - x^*\| < \gamma.$$

Exercice 4.

La méthode de Descente de Gradient

Soit la fonction $f(\mathbf{x})$ définie et C^1 sur \mathbb{R}^n . On sait que dans un voisinage d'un point $\mathbf{a} \in \mathbb{R}^n$, f diminue le plus rapidement si l'on passe dans la direction de la pente négative de f à \mathbf{a} , c'est à dire la direction $-\nabla f(\mathbf{a})$.

On commence avec une estimation, x_0 , pour un minimum local de f et considère la séquence x_0, x_1, x_2, \dots , où

$$\mathbf{x}_{i+1} = \mathbf{x}_i - \alpha \nabla f(\mathbf{x}_i), i = 0, 1, 2 \dots$$

tel que

$$\mathbf{f}(\mathbf{x}_0) \geq \mathbf{f}(\mathbf{x}_1) \geq \mathbf{f}(\mathbf{x}_2) \dots$$

$f(x)$ est définie comme suit:

$$\mathbf{f}(\mathbf{x}) = \frac{1}{2} \mathbf{x}^T \begin{pmatrix} 6 & -2 \\ -2 & 6 \end{pmatrix} \mathbf{x} + [-1 \quad -1] \mathbf{x}$$

.

- (i) Quel est l'unique minimum (global) x^* de f ?
- (ii) En commençant avec $\mathbf{x}_0 = [0 \ 0]^T$ et $\alpha = 0.1$, calculer les deux itérés suivants \mathbf{x}_1 et \mathbf{x}_2 .
- (iii) Trouver la taille de pas maximum (α) pour que la méthode converge vers x^* quel que soit le point x_0 .