

CC1: optimisation

Exercice 1

On considère la matrice $A \in \mathcal{M}_3(\mathbb{R})$ et le vecteur $b \in \mathbb{R}^3$ définis par

$$A = \begin{pmatrix} 3 & 1 & 0 \\ 1 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 3 \end{pmatrix}, b = \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

1. Montrer que la fonctionnelle J telle que

$$\forall x \in \mathbb{R}^3, \quad J(x) = \frac{1}{2} \langle Ax, x \rangle - \langle b, x \rangle$$

possède un unique minimum (sans le calculer) sur l'ensemble

$$V = \{x = (x_1, x_2, x_3) \in \mathbb{R}^3, \quad x_1 \geq 0 \text{ et } x_2 + x_3 \geq 2\}$$

2. En écrivant les conditions KKT, déterminer ce minimum.

Exercice 2

1. Donner un exemple d'une fonction $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ strictement convexe et ne possédant pas de point critique.
2. Tracer quelques lignes de niveau de la fonction $f(x, y) = x^2y$
3. Soit $\beta \in]0, 1[$ et f une fonction C^1 et minorée. Montrer que si d est une direction de descente pour f en x , il existe $\alpha > 0$ tel que

$$f(x + \alpha d) = f(x) + \beta \alpha \langle d, \nabla f(x) \rangle$$

On pourra commencer par une conjecture graphique.

Exercice 3

On considère une fonction $f C^1$ de \mathbb{R}^n dans \mathbb{R} , telle que $\lim_{\|x\| \rightarrow +\infty} f(x) = +\infty$. On note g la fonction gradient de f définie de \mathbb{R}^n dans \mathbb{R}^n . On suppose que g est Lipschitzienne sur \mathbb{R}^n de rapport L .

On cherche à construire une suite $(x_k)_{k \in \mathbb{N}}$ du type

$$x_{k+1} = x_k + \alpha_k d_k$$

où d_k désigne une direction de descente (c'est à dire telle que $\langle d_k, g(x_k) \rangle < 0$) et α_k le pas dans cette direction supposé satisfaire la conditions suivante:

$$q(\alpha_k) \leq q(0) + m_1 \alpha_k q'(0) \quad \text{et} \quad q'(\alpha_k) \geq m_2 q'(0)$$

où on a noté $q(\alpha) = f(x_k + \alpha d_k)$ et où m_1 et m_2 sont deux réels tels que $0 < m_1 < m_2 < 1$.

On parle de la stratégie de recherche linéaire de Wolfe (vue en TD).

On veut montrer ici que la méthode ainsi construite satisfait la condition Z. On rappelle que la condition Z est vérifiée pour un pas de descente si on a :

$$f(x_{k+1}) \leq f(x_k) - C \|g(x_k)\|^2 \cos^2(\theta_k)$$

pour une constante $C > 0$ donnée indépendante de k et où

$$\cos(\theta_k) = \frac{-\langle d_k, g(x_k) \rangle}{\|g(x_k)\| \cdot \|d_k\|}$$

1. Montrer que

$$(1 - m_2) |\langle g(x_k), d_k \rangle| \leq \langle g(x_{k+1}) - g(x_k), d_k \rangle$$

2. En déduire que

$$(1 - m_2) \|g(x_k)\| \cos(\theta_k) \leq L \alpha_k \|d_k\|$$

3. Montrer que

$$f(x_{k+1}) \leq f(x_k) - m_1 \alpha_k \|g(x_k)\| \cdot \|d_k\| \cos(\theta_k)$$

4. Conclure et déterminer la valeur de C en fonction de L , m_1 et m_2 .