

# Optimisation - Résumé

October 18, 2023

THEVENET Louis

## Table des matières

1. Rappels .....	1
1.1. Différentielle d'une composée .....	1
1.2. Gradient .....	1
1.3. Un autre truc .....	2
1.4. Convexité .....	2
2. Définitions .....	3
3. Existence de solutions .....	3
3.1. Problème avec contraintes $C$ .....	3
3.2. Cas convexe .....	3
4. Condition nécessaire et suffisante .....	4
4.1. Premier ordre .....	4
4.1.1. Cas sans contrainte .....	4
4.1.2. Cas $f$ convexe sur $C$ .....	4
4.2. Second ordre .....	4
4.2.1. Condition nécessaire .....	4
4.2.2. Condition suffisante .....	5
Bibliographie .....	5

## 1. Rappels

### 1.1. Différentielle d'une composée

**Théorème 1.1.1:**  $f, g$  telles que  $g \circ f$  soit dérivable en  $x \in \Omega$ , on a :

$$\forall h \in E, (g \circ f)'(x) \cdot h = g'(f(x)) \times (f'(x) \cdot h)$$

### 1.2. Gradient

**Définition 1.2.1:**  $a \in \Omega$ ,  $f : \Omega \subset \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$  doublement dérivable sur  $\Omega$ :

$$\nabla f(a) = \begin{pmatrix} \frac{\partial f}{\partial x_1}(a) \\ \vdots \\ \frac{\partial f}{\partial x_n}(a) \end{pmatrix}$$

$$\nabla^2 f(a) = \begin{pmatrix} \frac{\partial^2 f}{\partial x_1^2}(a) & \frac{\partial^2 f}{\partial x_1 \partial x_2}(a) & \dots & \frac{\partial^2 f}{\partial x_1 \partial x_n}(a) \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial^2 f}{\partial x_n \partial x_1}(a) & \frac{\partial^2 f}{\partial x_n \partial x_2}(a) & \dots & \frac{\partial^2 f}{\partial x_n^2}(a) \end{pmatrix}$$

Voir[1]

### 1.3. Un autre truc

**Proposition 1.3.1:**

$$\forall h = \begin{pmatrix} h_1 \\ \vdots \\ h_n \end{pmatrix} \in \mathbb{R}_n : f'(a) \cdot h = \sum_{k=1}^n \frac{\partial f}{\partial x_k}(a) \cdot h_k$$

$$k = f'(a) \cdot h \Leftrightarrow \begin{pmatrix} k_1 \\ k_2 \\ \vdots \\ k_p \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x_1}(a) & \frac{\partial f_1}{\partial x_2}(a) & \dots & \frac{\partial f_1}{\partial x_n}(a) \\ \frac{\partial f_2}{\partial x_1}(a) & \frac{\partial f_2}{\partial x_2}(a) & \dots & \frac{\partial f_2}{\partial x_n}(a) \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial f_p}{\partial x_1}(a) & \frac{\partial f_p}{\partial x_2}(a) & \dots & \frac{\partial f_p}{\partial x_n}(a) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} h_1 \\ h_2 \\ \vdots \\ h_n \end{pmatrix}$$

### 1.4. Convexité

**Théorème 1.4.1:**  $f$  dérivable sur  $D_0 \subset \Omega$  un convexe :

$$f \text{ est convexe} \Leftrightarrow \forall x, y \in D_0, f(y) - f(x) \geq f'(x)(y - x)$$

$$f \text{ est strictement convexe} \Leftrightarrow \forall x, y \in D_0, x \neq y, f(y) - f(x) > f'(x)(y - x)$$

$$f \text{ est uniformément convexe} \Leftrightarrow \forall x, y \in D_0, f(y) - f(x) \geq f'(x)(y - x) + c\|y - x\|_E^2$$

$$f \text{ est convexe} \Leftrightarrow \forall x \in D_0 : f''(x) \text{ est semi-définie postive}$$

$$\Leftrightarrow \forall x \in D_0 : \nabla^2 f(x) \text{ semi-def. pos.}$$

$$\forall x \in D_0 : f''(x) \text{ ou } \nabla^2 f(x) \text{ est définie postive} \Rightarrow f \text{ est strictement convexe}$$

## 2. Définitions

**Définition 2.1:** Problème d'optimisation avec contraintes  $C$

On cherche à minimiser une fonctionnelle  $f$  sur un ensemble  $C \subset \mathbb{R}^n$ , on note ce problème :

$$(P) \begin{cases} \min(f(x)) \\ x \in C \subset \mathbb{R}^n \end{cases}$$

Le problème est

- Non différentiable si  $f$  est non dérivable
- Convexe si  $f$  et  $C$  sont convexes

**Définition 2.2:** Problème aux moindres carrés

C'est un problème d'optimisation **sans contrainte** où  $f$  est de la forme suivante :

$$f(\beta) = \frac{1}{2} \|r(\beta)\|^2 = \frac{1}{2} (r(\beta) | r(\beta)) = \frac{1}{2} \sum_{i=1}^n r_i^2(\beta)$$

Le problème est dit **aux moindres carrés linéaires** si  $r$  est affine :

$$r : \begin{cases} \mathbb{R}^p \longrightarrow \mathbb{R}^n \\ \beta \mapsto y - X\beta \end{cases}$$

où  $X$  est de taille  $(n, p)$  et  $y \in \mathbb{R}^n$

## 3. Existence de solutions

### 3.1. Problème avec contraintes $C$

**Théorème 3.1.1:** Soit  $(P)$  un problème d'opti. sous contraintes  $C$

- $(P)$  admet une solution si
  - Si  $f$  est continue
  - $C$  est un compact non vide
- $(P)$  admet une solution si
  - $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$  continue et **0-coercive**
  - $C$  est un fermé non vide

### 3.2. Cas convexe

**Théorème 3.2.1:** Ici  $C$  est un convexe de  $E$  EVN

- il existe au plus une solution si
  - $f$  est **strictement** convexe à valeurs réelles
- tout minimum local sur  $C$  est global sur  $C$  si
  - $f$  est convexe à valeurs réelles

## 4. Condition nécessaire et suffisante

### 4.1. Premier ordre

#### 4.1.1. Cas sans contrainte

**Proposition 4.1.1.1:**

Si

- $f$  à valeurs réelles, définie sur un ouvert
- $x^*$  minimum local de  $f$
- $f$  dérivable en  $x^*$ .

Alors  $f'(x^*) = 0$

#### 4.1.2. Cas $f$ convexe sur $C$

**Proposition 4.1.2.1:**

- $\forall y \in C, f'(x^*)(y - x) \geq 0$  si
  - $f$  définie sur un ouvert convexe  $C$
  - $x^*$  minimum local sur  $C$
  - $f$  dérivable en  $x^*$
- Si  $f$  est dérivable en tout point de  $C$ , ces conditions sont **équivalentes** :
  1.  $x^*$  minimum local sur  $C$
  2.  $x^*$  minimum global sur  $C$
  3.  $\forall y \in C, f'(x^*)(y - x) \geq 0$

### 4.2. Second ordre

#### 4.2.1. Condition nécessaire

**Théorème 4.2.1.1 :**

- $x^*$  minimum local de  $f$
- $f$  deux fois dérivable en  $x^*$ .

Alors  $f''(x^*)$  est **semi-définie positive**

**4.2.2. Condition suffisante**

**Théorème 4.2.2.1 :**

- Si
  - $x^*$  point critique de  $f$
  - $f$  deux fois dérivable en  $x^*$
  - $f''(x^*)$  uniformément définie positive

Alors  $x^*$  est un **minimum local** de  $f$

- Si
  - $f$  deux fois dérivable sur  $\Omega$  et  $\exists B(x^*, \eta) \mid f''(x)$  est **semi-définie positive**
  - $f'(x^*) = 0$

Alors  $x^*$  est un **minimum local** de  $f$

## Bibliographie

- [1] Carmen Cincotti, “La jacobienne contre l'hessienne contre le gradient,” 2022. [Online]. Available: <https://carmencincotti.com/fr/2022-08-15/la-jacobienne-contre-la-hessienne-contre-le-gradient/>