

## Travaux pratiques

### TP1 : Méthode de gradient projeté

I- Écrire une fonction Python  $\text{DGPFK}(f, P_K, X_0, \tau, N_{max}, \varepsilon)$  qui renvoie la valeur de  $X_n$  générée par la méthode de résolution.

Argument	Description
$f$	Fonction à optimiser
$X_0$	Valeur initiale
$P_K$	Opérateur de projection sur $K$
$\tau$	Pas de l'algorithme
$N_{max}$	Nombre maximal d'itérations
$\varepsilon$	Précision

II- *Etude numérique* : Soient

$$f(x, y) = x^2 + y^2; \quad K = \{(x, y) \in \mathbb{R} \times \mathbb{R} / x + y = 1\}.$$

- 1) Montrer que  $f$  admet une seule solution seul un point minimum  $X^*$  sur  $K$ .
- 2) Montrer par le théorème de Lagrange que le problème de minimisation admet une seule solution  $X^* = \left(\frac{1}{2}, \frac{1}{2}\right)^t$ .
- 3) Vérifier que l'opérateur de projection orthogonal  $P_K$  est bien défini, puis déterminer le.
- 4) Montrer que l'algorithme du gradient à pas fixe avec projection appliqué à notre problème converge en précisant des bons choix théoriques du pas
- 5) Implémentation :

- Tracer les lignes de niveau de  $f$  dans le rectangle  $[-3, 3] \times [-3, 3]$ .
- Implémenter la méthode de gradient à pas fixe avec projection pour résoudre le problème  $\arg \min_{x \in K} f(x)$ .
- Proposer au moins deux critères d'arrêt pour l'algorithme et discuter de leur pertinence.
- Tracer graphiquement les itérées de la méthode de gradient à pas fixe avec différents points initiaux et valeurs du pas.
- Interpréter les résultats.

- 6) Discuter les résultats numériques si on remplace  $f$  par  $h(x, y) = \frac{1}{2}x^2 + \frac{1}{2}\beta y^2$  (où  $\beta > 1$ ) selon les valeurs du  $\beta$

## TP 2 : Méthode de pénalisation

I- Écrire une fonction Python `PENALISATION( $f, g, X_0, \tau, N, \mathcal{N}, \lambda, \varepsilon$ )` qui résout le problème de minimisation en renvoyant la valeur de  $X_n$  générée par la méthode de pénalisation

Argument	Description
$f$	Fonction objectif à minimiser
$g$	Fonction de contrainte
$X_0$	Valeur initiale
$\tau$	Pas de l'algorithme
$N_{max}$	Nombre maximal d'itérations
$\mathcal{N}$	fonction de pénalisation extérieure
$\lambda$	Paramètre de pénalisation
$\varepsilon$	Précision

II- Réalisez une étude numérique similaire à celle effectuée dans le TP1, appliquée au même problème traité. Cette étude devra inclure :

- Une analyse de la méthode choisie.
- L'évaluation des performances numériques en fonction des paramètres (comme le pas de l'algorithme, la précision, etc.).
- Une comparaison des résultats avec les théories précédemment abordées, accompagnée de graphiques ou de tableaux.

## TP3 : Méthode d'Uzawa (Méthode des multiplicateurs de Lagrange)

I- Écrire une fonction Python `UZWA( $f, g, X_0, \tau, N, \varepsilon$ )` qui résout un problème d'optimisation différentiable de sous contrainte, en renvoyant la valeur de  $X_n$  générée par la méthode d'UZwa

Argument	Description
$f$	Fonction objectif à minimiser
$g$	Fonction de contrainte
$X_0$	Valeur initiale
$\tau$	Pas de l'algorithme
$N_{max}$	Nombre maximal d'itérations
$\varepsilon$	Précision

II- Réalisez une étude numérique similaire à celle effectuée dans le TP1, appliquée au même problème traité. Cette étude devra inclure :

- Une analyse de la méthode choisie.
- L'évaluation des performances numériques en fonction des paramètres (comme le pas de l'algorithme, la précision, etc.).
- Une comparaison des résultats avec les théories précédemment abordées, accompagnée de graphiques ou de tableaux.