

FEUILLE D'EXERCICES N°10

Théorème de KARUSH–KUHN–TUCKER

Démonstrations de cours

Les exercices de cette section **ne seront pas** traités en TD, les corrigés se trouvant dans le polycopié. Les exercices marqués ♣ sont exigibles au partiel et à l'examen.

♣ Exercice 1 – Condition d'indépendance linéaire

Module B5 – Théorème 1

Soit $U \subset E$ un ouvert. Soit $f : U \rightarrow \mathbb{R}$, $g_i : U \rightarrow \mathbb{R}$ avec $i \in \llbracket 1; p \rrbracket$ et $h_1 : U \rightarrow \mathbb{R}$ des fonctions \mathcal{C}^1 . On considère le problème d'optimisation sous contraintes suivant

$$\text{Minimiser } f(x) \text{ sous les contraintes } \begin{cases} g_i(x) = 0 & \text{pour } i \in \llbracket 1; p \rrbracket \\ h_1(x) \leq 0 \end{cases} \quad (\mathcal{P}_c)$$

- (a) Justifier que l'ensemble admissible est fermé.
 (b) On suppose que h_1 est nul. En utilisant le théorème des extrema liés, montrer que, si $x^* \in U$ est une solution de (\mathcal{P}_c) et que les $\nabla g_i(x^*)$ forment une famille libre, alors il existe p réels $\lambda_1, \dots, \lambda_p$ tels que

$$\nabla f(x^*) + \sum_{i=1}^p \lambda_i \nabla g_i(x^*) = 0$$

- (c) Justifier que (\mathcal{P}_c) est équivalent au problème

$$\text{Minimiser } F(x, \varepsilon) = f(x) \text{ sous les contraintes } \begin{cases} \tilde{g}_i(x, \varepsilon) = g_i(x) = 0 & \text{pour } i \in \llbracket 1; p \rrbracket \\ \tilde{g}_{p+1}(x, \varepsilon) = h_1(x) + \varepsilon^2 = 0 \end{cases} \quad (\mathcal{P}'_c)$$

dans le sens où x^* est solution de (\mathcal{P}_c) si et seulement si $(x^*, \pm \sqrt{-h_1(x^*)})$ est solution de (\mathcal{P}'_c) .

- (d) Montrer que les vecteurs $\nabla \tilde{g}_i(x, \varepsilon)$ pour $i \in \llbracket 1; p+1 \rrbracket$ forment une famille libre si

- les vecteurs $\nabla g_i(x)$ pour $i \in \llbracket 1; p \rrbracket$ forment une famille libre et $\varepsilon \neq 0$
- ou les vecteurs $\nabla g_i(x)$ pour $i \in \llbracket 1; p \rrbracket$ et $\nabla h_1(x)$ forment une famille libre.

Vérifier que pour tout (x, ε) admissible pour (\mathcal{P}'_c) , on a $\varepsilon \neq 0$ si et seulement si $h_1(x) < 0$.

- (e) En déduire que, si x^* est une solution de (\mathcal{P}'_c) et que

- les vecteurs $\nabla g_i(x^*)$ pour $i \in \llbracket 1; p \rrbracket$ forment une famille libre et $h_1(x^*) < 0$
- ou les vecteurs $\nabla g_i(x^*)$ pour $i \in \llbracket 1; p \rrbracket$ et $\nabla h_1(x^*)$ forment une famille libre

alors il existe $p+1$ réels $\lambda_1, \dots, \lambda_p$ et μ tels que

$$\nabla f(x^*) + \sum_{i=1}^p \lambda_i \nabla g_i(x^*) + \mu \nabla h_1(x^*) = 0 \quad \text{et} \quad \mu h_1(x^*) = 0$$

Exercice 2 – Positivité de μ

Module B5 – Théorème 1

On reprend les notations de l'**Exercice 1**. On suppose que x^* est une solution de (\mathcal{P}'_c) tel que $h_1(x^*) = 0$ et que les vecteurs $\nabla g_i(x^*)$ pour $i \in \llbracket 1; p \rrbracket$ et $\nabla h_1(x^*)$ forment une famille libre. On pose

$$\varphi_0 : \begin{cases} U & \rightarrow \mathbb{R}^{p+1} \\ x & \mapsto (g_1(x), \dots, g_p(x), h_1(x)) \end{cases} \quad \text{et} \quad \varphi : \begin{cases} U & \rightarrow \mathbb{R}^p \\ x & \mapsto (g_1(x), \dots, g_p(x)) \end{cases}$$

- (a) En observant que $\varphi_0^{-1}(\{0\})$ et $\varphi^{-1}(\{0\})$ sont des sous-variétés, de dimension qu'on précisera, montrer que

$$\dim \ker d_{x^*} \varphi = \dim \ker d_{x^*} \varphi_0 + 1$$

En déduire qu'il existe un vecteur $v \in \mathbb{R}^n$ non nul tel que $v \in \ker d_{x^*} \varphi \setminus \ker d_{x^*} \varphi_0$.

- (b) Justifier que $\forall i \in \llbracket 1; p \rrbracket, \quad \langle \nabla g_i(x^*), v \rangle = 0 \quad \text{et} \quad \langle \nabla h_1(x^*), v \rangle \neq 0$
- (c) En déduire que $\langle \nabla f(x^*), v \rangle = -\mu \langle \nabla h_1(x^*), v \rangle$
- (d) Justifier que v est un vecteur tangent à la sous-variété $\varphi^{-1}(\{0\})$ en x^* . En déduire qu'il existe $\gamma :]-\delta; \delta[\rightarrow \mathcal{U}$ telle que
- $$\forall t \in]-\delta; \delta[, \quad \begin{cases} \forall i \in \mathcal{I}_{x^*}, & g_i(\gamma(t)) = 0, \\ \forall j \in \mathcal{J}_{x^*} \setminus \{j_0\}, & h_j(\gamma(t)) = 0 \end{cases}$$
- et telle que $(\gamma(0), \gamma'(0)) = (x^*, v)$.
- (e) Montrer que, pour t voisin de 0, $h_1(\gamma(t)) = t \langle \nabla h_1(x^*), v \rangle + o(|t|)$
En déduire que $h_1(\gamma(t))$ change de signe en 0 et que $h_1(\gamma(t)) \neq 0$ pour $t \neq 0$ voisin de 0.
- (f) Montrer que, pour t voisin de 0,
- $$f(\gamma(t)) = f(x^*) - t \mu \langle \nabla h_1(x^*), v \rangle + o(|t|)$$
- (g) On suppose que $\langle \nabla h_1(x^*), v \rangle < 0$. Montrer que $h_1(\gamma(t)) < 0$ pour $t > 0$ voisin de 0. En déduire que $\gamma(t)$ est admissible pour le problème (\mathcal{P}_c) pour de tels t . Justifier alors que $f(\gamma(t)) \geq f(x^*)$. En déduire que $\mu \langle \nabla h_1(x^*), v \rangle \leq 0$, puis que $\mu \geq 0$.
- (h) On suppose que $\langle \nabla h_1(x^*), v \rangle > 0$. En remplaçant v par $-v$ dans les questions précédentes, prouver que $\mu \geq 0$.

♣ Exercice 3 – CS d'optimalité dans le cas convexe

Module B5 – Théorème 2

Soit $U \subset E$ un ouvert. Soit $f : U \rightarrow \mathbb{R}$ et $h_j : U \rightarrow \mathbb{R}, j \in \llbracket 1; q \rrbracket$ des fonctions **convexes** différentiables et $g_i : U \rightarrow \mathbb{R}, i \in \llbracket 1; p \rrbracket$ des fonctions **affines**. On considère le problème d'optimisation sous contraintes suivant

$$\text{Minimiser } f(x) \text{ sous les contraintes } \begin{cases} g_i(x) = 0 & \text{pour } i \in \llbracket 1; p \rrbracket \\ h_1(x) \leq 0 \end{cases} \quad (\mathcal{P}_c)$$

Soit $x^* \in U$ tel que $\forall i \in \llbracket 1; p \rrbracket, \quad g_i(x^*) = 0 \quad \text{et} \quad \forall j \in \llbracket 1; q \rrbracket, \quad h_j(x^*) \leq 0$
et tel qu'il existe $p+q$ réels $\lambda_1, \dots, \lambda_p, \mu_1, \dots, \mu_q$, appelés *multiplicateurs de LAGRANGE*, tels que

$$\nabla f(x^*) + \sum_{i=1}^p \lambda_i \nabla g_i(x^*) + \sum_{j=1}^q \mu_j \nabla h_j(x^*) = 0$$

avec $\forall j \in \llbracket 1; q \rrbracket, \quad \mu_j h_j(x^*) = 0 \quad \text{et} \quad \mu_j \geq 0$

- (a) Justifier que le problème (\mathcal{P}_c) est convexe.
- (b) Soit x un point admissible. En utilisant la convexité de f , justifier que

$$f(x) \geq f(x^*) - \sum_{i=1}^p \lambda_i \langle \nabla g_i(x^*), x - x^* \rangle - \sum_{j=1}^q \mu_j \langle \nabla h_j(x^*), x - x^* \rangle$$

- (c) Justifier que pour tout $j \in \llbracket 1; q \rrbracket$

$$0 \geq \mu_j h_j(x) \geq \mu_j h_j(x^*) + \langle \mu_j \nabla h_j(x^*), x - x^* \rangle = \langle \mu_j \nabla h_j(x^*), x - x^* \rangle$$

et que pour tout $i \in \llbracket 1; p \rrbracket$

$$0 = g_i(x) = g_i(x^*) + \langle \nabla g_i(x^*), x - x^* \rangle = \langle \nabla g_i(x^*), x - x^* \rangle$$

- (d) En déduire que $\sum_{i=1}^p \lambda_i \langle \nabla g_i(x^*), x - x^* \rangle + \sum_{j=1}^q \mu_j \langle \nabla h_j(x^*), x - x^* \rangle \leq 0$

- (e) En conclure que $f(x) \geq f(x^*)$ pour tout point admissible $x \in U$.

Exercices fondamentaux

Exercice 4 – Qualification des contraintes

Montrer que les contraintes suivantes sont qualifiées en tout point admissible au sens de l'indépendance linéaire, puis au sens de SLATER.

(a) $\mathcal{C} = \{(x, y) \in (\mathbb{R}^+)^2 \mid x + y \leq 1\}$

(c) $\mathcal{C} = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid y = x^3 \text{ et } x^2 + y^2 \leq 1\}$

(b) $\mathcal{C} = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid y \geq x^2 \text{ et } x + y \leq 1\}$

(d) $\mathcal{C} = \{x \in (\mathbb{R}^+)^n \mid \|x\|_1 = 1\}$

Exercice 5 – Conditions KKT : un premier exemple

Soit $(x_0, z_0) \in \mathbb{R}^2$. On considère le problème d'optimisation suivant :

$$\text{Minimiser } f(x, y, z) = \frac{1}{2}(x - x_0)^2 + \frac{1}{2}y^2 + \frac{1}{2}(z - z_0)^2 \text{ sous les contraintes } \begin{cases} x^2 + y^2 + z^2 \leq 1 \\ x + z = 1 \end{cases} \quad (\mathcal{P})$$

- (a) Montrer que le problème (\mathcal{P}) est convexe.
- (b) Montrer que les contraintes sont qualifiées.
- (c) Écrire le lagrangien associé au problème (\mathcal{P}) . On notera λ le multiplicateur de LAGRANGE associé à la contrainte d'égalité et μ celui associé à la contrainte d'inégalité.
- (d) Écrire les conditions de KARUSH-KUHN-TUCKER pour le problème (\mathcal{P}) . Sont-elles nécessaires ? suffisantes ?

Soit $(x^*, y^*, z^*, \lambda^*, \mu^*) \in \mathbb{R}^5$ un point qui satisfait les conditions KKT établies à la question précédente.

- (e) Justifier que $1 + 2\mu^* > 0$. En déduire que $y^* = 0$.
- (f) On suppose que $\mu^* = 0$. Montrer que, dans ce cas, $(x^*, y^*, z^*) = (x_0 - \lambda^*, 0, z_0 - \lambda^*)$. Montrer que ce point satisfait la contrainte d'égalité si et seulement si

$$\lambda^* = \frac{x_0 + z_0 - 1}{2}$$

En déduire l'expression de (x^*, y^*, z^*) en fonction de (x_0, z_0) . À quelles conditions sur (x_0, z_0) le point obtenu satisfait la contrainte d'inégalité ?

- (g) On suppose désormais que $\mu^* > 0$. En sommant deux des conditions KKT considérées, montrer que

$$(1 + 2\mu^*)(x^* + z^*) = (x_0 + z_0) - 2\lambda^*$$

En déduire que

$$1 + 2\mu^* = (x_0 + z_0) - 2\lambda^*$$

- (h) En élevant ces mêmes inégalités au carré avant de les sommer, montrer que

$$(1 + 2\mu^*)^2((x^*)^2 + (z^*)^2) = (x_0 - \lambda^*)^2 + (z_0 - \lambda^*)^2$$

En déduire que

$$((x_0 + z_0) - 2\lambda^*)^2 = (x_0 - \lambda^*)^2 + (z_0 - \lambda^*)^2$$

- (i) Résoudre l'équation du second degré en λ^* obtenue à la question précédente pour obtenir les valeurs possibles de λ^* . En déduire les valeurs associées de μ^* . À quelles conditions sur (x_0, z_0) ces dernières sont strictement positives ? Que valent dans ce cas (x^*, y^*, z^*) ?
- (j) En déduire la solution de (\mathcal{P}) .

Exercice 6 – Conditions KKT

Résoudre les problèmes d'optimisation sous contraintes suivants en suivant la démarche décrite à l'Exercice 2 :

(a) Minimiser $f(x, y, z) = x + y$ sous les contraintes $\begin{cases} 2x - y = 0 \\ x + z = 1 \end{cases} \quad (\mathcal{P}_1)$

(b) Minimiser $f(x, y) = 2x^2 + y^2$ sous les contraintes $x^2 + y^2 \leq 1 \quad (\mathcal{P}_2)$

(c) Minimiser $f(x, y) = \frac{1}{2}(x-1)^2 + \frac{1}{2}(y-1)^2$ sous les contraintes $\begin{cases} x+y=1 \\ (x, y) \in (\mathbb{R}^+)^2 \end{cases}$ (\mathcal{P}_3)

(d) Minimiser $f(x, y, z) = x + y - z$ sous les contraintes $\begin{cases} x+y+z=1 \\ (x, y, z) \in (\mathbb{R}^+)^3 \end{cases}$ (\mathcal{P}_4)

Compléments

★ Exercice 7 – Minimisation sur le simplexe

Soit $n \in \mathbb{N}^*$ et $c \in \mathbb{R}^n$. On considère le problème d'optimisation sous contraintes suivant :

$$\min_{\substack{x \in (\mathbb{R}^+)^n \\ \|x\|_1=1}} \langle c, x \rangle + D(x, x^0)$$

où, pour tout $x = (x_i)_{1 \leq i \leq n} \in (\mathbb{R}^+)^n$,

$$D(x, x^0) = \sum_{i=1}^n \left(x_i^0 - x_i - x_i \ln \frac{x_i^0}{x_i} \right) \quad \text{avec } x^0 = (x_i^0)_{1 \leq i \leq n} \in (\mathbb{R}^{+*})^n$$

- (a) Écrire le lagrangien associé à ce problème.
- (b) Résoudre ce problème à l'aide des conditions KKT.