



**École des Ponts**

ParisTech

École des Ponts ParisTech

Mars 2018 - Avril 2018

Cours Optimisation et Contrôle

**DistribEauPti - Projet sur les réseaux de distribution d'eau**

Marc-Antoine Augé et Matthieu Roux

## Table des matières

<b>1 Séance 1 - Définition de l'oracle</b>	<b>2</b>
1.1 Calculs différentiels . . . . .	2
<b>2 Séance 2 - Comparaison des algorithmes</b>	<b>2</b>

## 1 Séance 1 - Définition de l'oracle

### 1.1 Calculs différentiels

On pose

$$F(q) = \frac{1}{3} \langle q, r \circ q \circ |q| \rangle + \langle p_r, A_r q \rangle$$

et

$$q(q_c) = q^{(0)} + Bq_c$$

On cherche à calculer  $\nabla F(q(q_c))$  et  $HF(q(q_c))$  le Hessian.

Remarquons tout d'abord que les matrices sont à coefficients réels donc transposition et adjonction sont deux opérations identiques.

Commençons par  $\nabla F(q)$  en écrivant le produit de Hadamard terme à terme et le produit scalaire sous forme de somme :

$$F(q) = \frac{1}{3} \sum_{i=1}^n q_i^2 \cdot r_i \cdot |q_i| + \langle p_r, A_r q \rangle$$

On note alors  $\epsilon_i$  le signe de  $q_i$  :

$$F(q) = \frac{1}{3} \sum_{i=1}^n \epsilon_i \cdot r_i \cdot q_i^3 + \langle p_r, A_r q \rangle$$

D'où immédiatement, étant donné que le gradient du second terme est  $A_r^T \cdot p_r$  :

$$\nabla F(q) = (\epsilon_i \cdot r_i \cdot q_i^2)_{1 \leq i \leq n} + A_r^T \cdot p_r$$

On peut le réécrire sans la notation  $\epsilon_i$  et en utilisant un produit de Hadamard :

$$\nabla F(q) = (r_i \cdot q_i \cdot |q_i|)_{1 \leq i \leq n} + A_r^T \cdot p_r = r \circ q \circ |q| + A_r^T \cdot p_r$$

Puis par composition, comme  $q(q_c) = q^{(0)} + q_c$ , on a, en notant par abus de notation :  $F(q_c) = F(q(q_c))$  :

$$\nabla F(q_c) = B^T \nabla F(q) = B^T (r \circ q \circ |q| + A_r^T \cdot p_r)$$

Pour calculer le Hessian, on a tout d'abord, en notant  $\text{diag}(X)$  la matrice diagonale possédant sur sa diagonale les coefficients de  $X$  :

$$HF(q) = 2 \cdot \text{diag}(r \circ |q|)$$

Par composition, étant donné que le  $H(q(q_c)) = 0$  :

$$HF(q_c) = HF(q(q_c)) = 2 \cdot B^T \cdot \text{diag}(r \circ |q|) \cdot B$$

## 2 Séance 2 - Comparaison des algorithmes

## Références

---

Méthode	Scilab	Pas fixe	Pas variable	Polak-Ribiere	BFGS	Newton
Itérations	-	4094	310	190	23	6
Temps CPU (s)	0	0.34375	0.15625	0.109375	0.03125	0
Critère optimal	-3.734007	-3.734007	-3.734007	-3.734007	-3.734007	-3.734007
Norme du gradient	$10^{-7}$	$10^{-6}$	$9.10^{-7}$	$7.10^{-7}$	$4.10^{-7}$	$7.85.10^{-8}$

FIGURE 1 – Comparaison des différents algorithmes