

# 1 Fonctions quadratiques

---

## 1.1 Forme générale

$$f(x) = \frac{1}{2}x^T Ax + b^T x + c$$

- $A$  : matrice symétrique ( $n \times n$ )
- $b$  : vecteur ( $n \times 1$ )
- $c$  : constante

### 1.1.1 Exemple

$$f(x, y) = \frac{3}{2}x^2 + y^2 - x + 2xy - 2y + \frac{5}{2}$$

Écriture matricielle :

$$f(x, y) = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} x & y \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 3 & 2 \\ 2 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} -1 & -2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} + \frac{5}{2}$$

## 1.2 Gradient

$$\nabla f(x) = Ax + b$$

**Exemple :** Si  $f(x, y) = \frac{3}{2}x^2 + y^2 - x + 2xy - 2y + \frac{5}{2}$

$$\nabla f = \begin{pmatrix} 3x + 2y - 1 \\ 2x + 2y - 2 \end{pmatrix}$$

## 1.3 Hessienne (constante pour les quadratiques)

$$H_f = A$$

## 1.4 Convexité

- **A définie positive** (toutes valeurs propres  $> 0$ )  $\Rightarrow f$  strictement convexe
- **A semi-définie positive** (toutes valeurs propres  $\geq 0$ )  $\Rightarrow f$  convexe

### 1.4.1 Test rapide pour matrices $2 \times 2$

Pour  $A = \begin{pmatrix} a & b \\ b & d \end{pmatrix}$  :

- **Définie positive**  $\Leftrightarrow a > 0$  ET  $\det(A) = ad - b^2 > 0$
- **Semi-définie positive**  $\Leftrightarrow a \geq 0$  ET  $\det(A) \geq 0$

## 1.5 Minimum global

Pour une fonction quadratique strictement convexe :

$$\nabla f(x^*) = 0 \Leftrightarrow Ax^* + b = 0 \Leftrightarrow x^* = -A^{-1}b$$

### 1.5.1 Exemple complet

$$f(x, y) = \frac{3}{2}x^2 + y^2 - x + 2xy - 2y + \frac{5}{2}$$

1. Vérifier convexité :

$$A = \begin{pmatrix} 3 & 2 \\ 2 & 2 \end{pmatrix}, \quad \det(A - \lambda I) = \lambda^2 - 5\lambda + 2$$

$$\lambda_{1,2} = \frac{5 \pm \sqrt{17}}{2} \quad (\text{toutes deux } > 0) \quad \checkmark$$

2. Trouver le minimum :

$$\nabla f = 0 \Leftrightarrow \begin{cases} 3x + 2y - 1 = 0 \\ 2x + 2y - 2 = 0 \end{cases} \Leftrightarrow x = -1, y = 2$$

\*\*3. Calculer  $f(x^*)$  :\*\*

$$f(-1, 2) = \frac{3}{2} + 4 - 4 + 1 - 4 + \frac{5}{2} = 1$$


---

## 2 Convexité en plusieurs variables

### 2.1 Test via la Hessienne

#### 2.1.1 Matrice Hessienne

$$H_f = \begin{pmatrix} f_{xx} & f_{xy} \\ f_{xy} & f_{yy} \end{pmatrix}$$

#### 2.1.2 Critères de convexité

- **H définie positive** ( $\det(H) > 0$  ET  $f_{xx} > 0$ )  $\Rightarrow$  strictement convexe
- **H semi-définie positive** ( $\det(H) \geq 0$  ET  $f_{xx} \geq 0$ )  $\Rightarrow$  convexe

#### 2.1.3 Exemple : $g(x, y) = x^2 + y^2 + xy$

$$H_g = \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 2 \end{pmatrix}$$

$$\det(H - \lambda I) = (2 - \lambda)^2 - 1 = (1 - \lambda)(3 - \lambda)$$

Valeurs propres :  $\lambda_1 = 1 > 0$ ,  $\lambda_2 = 3 > 0 \Rightarrow$  strictement convexe

### 2.2 Plan tangent

$$z = f(x_0, y_0) + f_x(x_0, y_0)(x - x_0) + f_y(x_0, y_0)(y - y_0)$$


---

### 2.2.1 Position relative

- **f convexe**  $\Rightarrow$  surface **au-dessus** du plan tangent
- **f concave**  $\Rightarrow$  surface **en dessous** du plan tangent

### 2.2.2 Exemple : $g(x, y) = \frac{e^{x+y}}{\sqrt{x+y}}$ au point (1,0)

$$g(1, 0) = e, \quad g_x(1, 0) = g_y(1, 0) = \frac{e}{2}$$

$$z = e + \frac{e}{2}(x - 1) + \frac{e}{2}y = \frac{e}{2}x + \frac{e}{2}y + \frac{e}{2}$$

Comme  $g$  est convexe, la surface est **au-dessus** du plan tangent.

## 2.3 Règles de composition

### 2.3.1 Composition avec fonction affine

- Si  $h(u)$  convexe et  $u = g(x)$  affine  $\Rightarrow h(g(x))$  convexe

### 2.3.2 Composition via logarithme

- Si  $g > 0$  et  $\ln(g)$  convexe  $\Rightarrow g$  convexe
- Car  $\ln$  strictement croissant

### 2.3.3 Exemple : $g(x, y) = \frac{e^{x+y}}{\sqrt{x+y}}$

$$\ln(g) = x + y - \frac{1}{2} \ln(x + y)$$

- $(x, y) \mapsto x + y$  est affine (donc convexe)
- $t \mapsto -\frac{1}{2} \ln(t)$  est convexe sur  $(0, +\infty)$
- Somme de fonctions convexes  $\Rightarrow \ln(g)$  convexe  $\Rightarrow \mathbf{g convexe}$

## 3 Points critiques & nature

---

### 3.1 Méthode générale

#### 3.1.1 Étape 1 : Trouver les points critiques

$$\nabla f = 0 \Leftrightarrow \begin{cases} \frac{\partial f}{\partial x} = 0 \\ \frac{\partial f}{\partial y} = 0 \end{cases}$$

#### 3.1.2 Étape 2 : Calculer la Hessienne au point critique

$$H = \begin{pmatrix} f_{xx} & f_{xy} \\ f_{xy} & f_{yy} \end{pmatrix}$$

#### 3.1.3 Étape 3 : Déterminer la nature

$$D = \det(H) = f_{xx}f_{yy} - (f_{xy})^2$$

---

Condition	Nature
$D > 0$ et $f_{xx} > 0$	<b>Minimum local</b>
$D > 0$ et $f_{xx} < 0$	<b>Maximum local</b>
$D < 0$	<b>Point selle</b>
$D = 0$	<b>Test non conclusif</b>

---

### 3.2 Exemple complet : $f(x, y) = xe^y + ye^x$

#### 3.2.1 1. Points critiques

$$\nabla f = \begin{pmatrix} e^y + ye^x \\ xe^y + e^x \end{pmatrix} = 0$$

En multipliant la 1ère par  $x$  et la 2ème par  $y$  :

$$\begin{cases} xe^y + xy e^x = 0 \\ xye^y + ye^x = 0 \end{cases} \Rightarrow xe^y = ye^x \Rightarrow \boxed{xy = 1}$$

En injectant dans la 1ère équation :

$$e^y = -ye^x \Rightarrow y = \frac{1}{x} \Rightarrow e^{1/x} = -\frac{1}{x}e^x$$

$$\Rightarrow \boxed{xe^{1/x} + e^x = 0}$$

### 3.2.2 2. Résolution de $\varphi(x) = xe^{1/x} + e^x = 0$

**Test de  $x = -1$  :**

$$\varphi(-1) = (-1)e^{-1} + e^{-1} = 0 \quad \checkmark$$

**Monotonie de  $\varphi$  pour  $x < 0$  :**

$$\varphi'(x) = e^{1/x} \left( 1 - \frac{1}{x^2} \right) + e^x$$

Pour  $x < 0 : e^{1/x} > 0, 1 - \frac{1}{x^2} < 0$  mais la somme reste  $> 0$

$\Rightarrow \varphi$  strictement croissante  $\Rightarrow$  unique solution

**Conclusion :** Point critique unique :  $\boxed{(-1, -1)}$

### 3.2.3 3. Nature du point critique

$$H = \begin{pmatrix} ye^x & e^y + e^x \\ e^y + e^x & xe^y \end{pmatrix}$$

En  $(-1, -1)$  :

$$H = \begin{pmatrix} -e^{-1} & 2e^{-1} \\ 2e^{-1} & -e^{-1} \end{pmatrix}$$

$$D = (-e^{-1})^2 - (2e^{-1})^2 = e^{-2} - 4e^{-2} = -3e^{-2} < 0$$

**Conclusion :**  $(-1, -1)$  est un **point selle**

---

## 4 Convexité (1 variable) & Jensen

---

### 4.1 Test de convexité en 1D

$$f''(x) > 0 \Rightarrow f \text{ strictement convexe}$$

$$f''(x) < 0 \Rightarrow f \text{ concave}$$

$$f''(x) = 0 \Rightarrow \text{point d'inflexion potentiel}$$

### 4.2 Inégalité de Jensen

#### 4.2.1 Pour fonction convexe

Si  $f$  convexe et  $\lambda_i \geq 0$  avec  $\sum_{i=1}^n \lambda_i = 1$  :

$$f\left(\sum_{i=1}^n \lambda_i x_i\right) \leq \sum_{i=1}^n \lambda_i f(x_i)$$

### 4.2.2 Pour fonction concave

Si  $f$  concave :

$$f\left(\sum_{i=1}^n \lambda_i x_i\right) \geq \sum_{i=1}^n \lambda_i f(x_i)$$

### 4.2.3 Cas particulier (moyenne arithmétique)

Avec  $\lambda_i = \frac{1}{n}$  :

$$f\left(\frac{1}{n} \sum_{i=1}^n x_i\right) \leq \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n f(x_i) \quad (\text{si } f \text{ convexe})$$

## 4.3 Exemple complet : $f(x) = \frac{1}{1+e^x}$

### 4.3.1 1. Domaine

$$D_f = \mathbb{R} \quad (\text{car } 1 + e^x > 0 \text{ toujours})$$

### 4.3.2 2. Convexité/Concavité

$$f'(x) = \frac{-e^x}{(1+e^x)^2}$$

$$f''(x) = \frac{-e^x(1+e^x)^2 + e^x \cdot 2(1+e^x)e^x}{(1+e^x)^4} = \frac{e^x(e^x - 1)}{(1+e^x)^3}$$

Signe de  $f''(x)$  :

$$\begin{cases} e^x - 1 > 0 \Leftrightarrow x > 0 \Rightarrow f \text{ convexe sur } ]0, +\infty[ \\ e^x - 1 < 0 \Leftrightarrow x < 0 \Rightarrow f \text{ concave sur } ]-\infty, 0[ \end{cases}$$

### 4.3.3 3. Application de Jensen

**Objectif :** Montrer que pour  $x_1, \dots, x_n \geq 1$  :

$$\frac{n}{1 + \sqrt[n]{x_1 \cdots x_n}} \leq \sum_{k=1}^n \frac{1}{1 + x_k}$$

**Démonstration :**

Posons  $y_i = \ln(x_i) \geq 0$  (car  $x_i \geq 1$ ).

Sur  $\mathbb{R}_+$ ,  $f$  est **convexe**. Appliquons Jensen avec  $\lambda_i = \frac{1}{n}$  :

$$f\left(\frac{1}{n} \sum_{k=1}^n y_k\right) \leq \frac{1}{n} \sum_{k=1}^n f(y_k)$$

**Membre gauche :**

$$f\left(\frac{1}{n} \sum \ln(x_k)\right) = f\left(\ln \sqrt[n]{x_1 \cdots x_n}\right) = \frac{1}{1 + \sqrt[n]{x_1 \cdots x_n}}$$

**Membre droit :**

$$\frac{1}{n} \sum f(\ln(x_k)) = \frac{1}{n} \sum \frac{1}{1 + e^{\ln(x_k)}} = \frac{1}{n} \sum \frac{1}{1 + x_k}$$

En multipliant par  $n$  :

$$\frac{n}{1 + \sqrt[n]{x_1 \cdots x_n}} \leq \sum_{k=1}^n \frac{1}{1 + x_k}$$

---

## 5 Coercivité

### 5.1 Définition

Une fonction  $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$  est **coercive** si :

$$\|x\| \rightarrow +\infty \Rightarrow f(x) \rightarrow +\infty$$

## 5.2 Méthode de vérification

Trouver une minoration du type :

$$f(x) \geq c\|x\|^2 \quad \text{avec } c > 0$$

## 5.3 Exemple : $g(x, y) = x^2 + y^2 + xy$

### 5.3.1 Méthode 1 : Minoration directe

$$g(x, y) = \left(\frac{x+y}{\sqrt{2}}\right)^2 + \frac{x^2}{2} + \frac{y^2}{2}$$

Comme tous les termes sont positifs :

$$g(x, y) \geq \frac{x^2}{2} + \frac{y^2}{2} = \frac{1}{2}(x^2 + y^2) = \frac{1}{2}\|(x, y)\|^2$$

Donc quand  $\|(x, y)\| \rightarrow +\infty$ , on a  $g(x, y) \rightarrow +\infty \Rightarrow g$  coercive

### 5.3.2 Méthode 2 : Via les valeurs propres

Si  $g(x) = \frac{1}{2}x^T Ax$  avec A définie positive :

$$\lambda_{\min}(A)\|x\|^2 \leq x^T Ax \leq \lambda_{\max}(A)\|x\|^2$$

Ici  $\lambda_{\min} = 1 > 0$  donc g est coercive.

## 5.4 Conséquence fondamentale

Coercive + Strictement convexe  $\Rightarrow$  Minimum global UNIQUE

### 5.4.1 Justification

- Coercivité  $\Rightarrow$  minimum global existe (f tend vers  $+\infty$  aux bords)

- **Stricte convexité**  $\Rightarrow$  unicité du minimum
- 

## 6 Méthodes du gradient

---

### 6.1 Principe général

Pour minimiser  $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$  :

$$X^{(k+1)} = X^{(k)} - \alpha_k \nabla f(X^{(k)})$$

où  $\alpha_k > 0$  est le **pas de descente**.

---

### 6.2 Gradient à Pas Fixe (GPF)

#### 6.2.1 Formule

$$X^{(k+1)} = X^{(k)} - \alpha \nabla f(X^{(k)})$$

avec  $\alpha > 0$  constant.

#### 6.2.2 Condition de convergence (fonctions quadratiques)

$$0 < \alpha < \frac{2}{\lambda_{\max}(A)}$$

où  $A$  est la matrice Hessienne.

#### 6.2.3 Exemple

$$f(x, y) = \frac{3}{2}x^2 + y^2 - x + 2xy - 2y + \frac{5}{2}$$


---

Départ :  $X^{(0)} = (0, 0)$ , Pas :  $\alpha = \frac{1}{2}$

Calcul :

$$\nabla f(0, 0) = \begin{pmatrix} -1 \\ -2 \end{pmatrix}$$

$$X^{(1)} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} - \frac{1}{2} \begin{pmatrix} -1 \\ -2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0.5 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$f(X^{(1)}) = f(0.5, 1) = 2.375$$


---

## 6.3 Gradient à Pas Optimal (GPO)

### 6.3.1 Principe

À chaque itération, on minimise :

$$\varphi(\alpha) = f(X^{(k)} - \alpha \nabla f(X^{(k)}))$$

### 6.3.2 Formule pour fonctions quadratiques

Si  $f(x) = \frac{1}{2}x^T Ax + b^T x + c$  :

$$\alpha^* = \frac{\|\nabla f(X^{(k)})\|^2}{\nabla f(X^{(k)})^T A \nabla f(X^{(k)})}$$

### 6.3.3 Exemple (suite)

---


$$\nabla f(0, 0) = \begin{pmatrix} -1 \\ -2 \end{pmatrix}, \quad w^{(0)} = -\nabla f = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix}$$


---

**Paramétrage :**

$$X(\alpha) = (0, 0) + \alpha(1, 2) = (\alpha, 2\alpha)$$

**Substitution dans f :**

$$\varphi(\alpha) = f(\alpha, 2\alpha) = \frac{3}{2}\alpha^2 + 4\alpha^2 + 4\alpha^2 - \alpha - 4\alpha + \frac{5}{2}$$

$$= \frac{19}{2}\alpha^2 - 5\alpha + \frac{5}{2}$$

**Minimisation :**

$$\varphi'(\alpha) = 19\alpha - 5 = 0 \Rightarrow \alpha^* = \frac{5}{19}$$

**Itéré optimal :**

$$X^{(1)} = \left( \frac{5}{19}, \frac{10}{19} \right)$$

$$f(X^{(1)}) = \frac{665}{361} \approx 1.8438$$


---

## 6.4 Comparaison GPF vs GPO

---

Critère	GPF	GPO
<b>Complexité</b>	Simple	Plus coûteux
<b>Convergence</b>	Linéaire	Plus rapide
<b>Exemple</b>	$f(0.5, 1) = 2.375$	$f(5/19, 10/19) \approx 1.8438$

---

**Conclusion :** GPO converge plus vite vers le minimum ( $f^* = 1$ )

---

## 7 Dérivées usuelles

---

### 7.1 Fonctions 1D

Fonction	Dérivée
$x^n$	$nx^{n-1}$
$e^x$	$e^x$
$\ln(x)$	$\frac{1}{x}$
$\sqrt{x}$	$\frac{1}{2\sqrt{x}}$
$\frac{1}{x}$	$-\frac{1}{x^2}$
$e^{ax}$	$ae^{ax}$

### 7.2 Fonctions 2D

Fonction	$\frac{\partial f}{\partial x}$	$\frac{\partial f}{\partial y}$
$x^2 + y^2$	$2x$	$2y$
$xy$	$y$	$x$
$2xy$	$2y$	$2x$
$e^{x+y}$	$e^{x+y}$	$e^{x+y}$
$\ln(x + y)$	$\frac{1}{x+y}$	$\frac{1}{x+y}$
$\frac{1}{\sqrt{x+y}}$	$-\frac{1}{2(x+y)^{3/2}}$	$-\frac{1}{2(x+y)^{3/2}}$
$xe^y$	$e^y$	$xe^y$
$ye^x$	$ye^x$	$e^x$

### 7.3 Hessienne

$$H_f = \begin{pmatrix} \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} & \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y} \\ \frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x} & \frac{\partial^2 f}{\partial y^2} \end{pmatrix}$$

**Théorème de Schwarz :** Si  $f$  est  $C^2$ , alors  $f_{xy} = f_{yx}$

---

## 8 Astuces de calcul

---

### 8.1 Valeurs propres matrice $2 \times 2$

Pour  $A = \begin{pmatrix} a & b \\ b & d \end{pmatrix}$  :

$$\det(A - \lambda I) = \lambda^2 - (a + d)\lambda + (ad - b^2) = 0$$

$$\lambda_{1,2} = \frac{(a + d) \pm \sqrt{(a + d)^2 - 4(ad - b^2)}}{2}$$

Simplification :

$$\Delta = (a + d)^2 - 4(ad - b^2) = (a - d)^2 + 4b^2$$

### 8.2 Test rapide de convexité d'un domaine

Un ensemble  $D \subset \mathbb{R}^n$  est convexe si :

$$\forall x, y \in D, \quad \forall t \in [0, 1], \quad tx + (1 - t)y \in D$$

Exemples :

- $\{(x, y) : x + y > 0\}$  est convexe (demi-plan)
- $\{(x, y) : x^2 + y^2 < 1\}$  est convexe (disque)
- $\{(x, y) : xy > 1\}$  est **non** convexe

### 8.3 Changement de variable utile

Si  $f(x, y)$  dépend de  $u = x + y$  uniquement :

---

$$\frac{\partial f}{\partial x} = \frac{\partial f}{\partial u} \cdot \frac{\partial u}{\partial x} = f'(u)$$

$$\frac{\partial f}{\partial y} = \frac{\partial f}{\partial u} \cdot \frac{\partial u}{\partial y} = f'(u)$$


---

## 9 Checklist pour les examens

### 9.1 Pour une fonction donnée

#### 9.1.1 Étape 1 : Identification

- Quadratique ? (forme  $\frac{1}{2}x^T Ax + b^T x + c$ )
- Domaine de définition ?

#### 9.1.2 Étape 2 : Propriétés

- Calculer le gradient  $\nabla f$
- Calculer la Hessienne  $H_f$
- Tester la convexité (valeurs propres ou déterminant)
- Vérifier la coercivité (si demandé)

#### 9.1.3 Étape 3 : Optimisation

- Résoudre  $\nabla f = 0$  (points critiques)
- Classifier les points (min/max/selle via  $\det(H)$ )
- Calculer  $f$  au minimum

#### 9.1.4 Étape 4 : Méthodes numériques (si demandé)

- GPF : calculer  $X^{(1)} = X^{(0)} - \alpha \nabla f(X^{(0)})$
  - GPO : minimiser  $\phi(\alpha)$  puis calculer  $X^{(1)}$
  - Comparer les valeurs  $f(X^{(1)})$
-

## 10 Erreurs classiques à éviter

---

### 10.1 Calcul

- Oublier le facteur  $\frac{1}{2}$  dans la forme quadratique
- Confondre  $f_{xy}$  et  $(f_{xy})^2$  dans le déterminant
- Ne pas vérifier que  $f_{xy} = f_{yx}$  (Schwarz)

### 10.2 Raisonnement

- Dire “ $H > 0$  donc convexe” sans vérifier toutes les valeurs propres
- Conclure “point critique = minimum” sans tester la Hessienne
- Oublier de vérifier la coercivité avant d'affirmer l'existence d'un minimum

### 10.3 Méthodologie

- Sauter l'étape “vérifier que c'est quadratique”
  - Ne pas justifier les calculs intermédiaires
  - Oublier de calculer  $f(x^*)$  à la fin
- 

## 11 Formules clés à retenir par cœur

---

$$\boxed{\nabla f = Ax + b} \quad (\text{quadratique})$$

$$\boxed{D = f_{xx}f_{yy} - (f_{xy})^2} \quad (\text{déterminant Hessienne})$$

$\boxed{\text{coercive} + \text{strictement convexe} \Rightarrow \min \text{ unique}}$

$$\boxed{\alpha^* = \frac{\|\nabla f\|^2}{\nabla f^T A \nabla f}} \quad (\text{GPO quadratique})$$


---

$$f\left(\sum \lambda_i x_i\right) \leq \sum \lambda_i f(x_i) \quad (\text{Jensen convexe})$$