Optimisation TD 1 Descente de gradient et méthode de Newton

C. Frindel

October 21, 2016

Le but du TP est d'implémenter et de comparer deux méthodes d'optimisation vues en cours : la descente de gradient et la méthode de Newton, toutes deux étant des méthodes dites de descente. Les fichiers surface3d_demo.py et lines3d_demo.py permettent, respectivement, de représenter une surface et une trajectoire en 3-D avec la bibliothèque matplotlib. Ils constitueront donc des outils de visualisation particulièrement adaptés à cette étude.

1 Cas 1 : Fonction convexe de \mathbb{R}^2 dans \mathbb{R}

On se propose de rechercher le minimum de la fonction $f(x,y) = (x-y)^4 + 2x^2 + y^2 - x + 2y$.

- 1. Tracer avec matplotlib la fonction et repérer le minimum global et (éventuellement) les minima locaux. S'inspirer des fonctions de démonstration fournies. Commenter.
- 2. Calculer le gradient g de la fonction f. Quelle est son expression ?
- 3. Implémenter la méthode de descente de gradient. Tester les différents critères d'arrêt vus en cours et commenter (commencer par le plus simple !).
- 4. Faire tourner l'algorithme pour le point de départ $(x_0, y_0) = (1, 1)$ et pour un pas de 0.09.
- 5. En combien d'itérations estimez-vous que l'algorithme a convergé ? Quelle est la solution renvoyée par l'algorithme et la norme L_1 du gradient pour cette solution ?
- 6. Tracer avec matplotlib la trajectoire $[x_0, x_1, \ldots, x_n]$ de l'algorithme ainsi que la fonction f. Faire varier les paramètres de l'algorithme (point de départ, critères produites.
- 7. Calculer la Hessienne de la fonction f. Quelle est son expression?
- 8. Implémenter la méthode de Newton. L'arrêt du calcul sera conditionné par les mêmes conditions définies pour la méthode de descente de gradient.
- 9. Faire tourner l'algorithme pour le point de départ $(x_0, y_0) = (1, 1)$.
- 10. En combien d'itérations converge l'algorithme ? De même, quelle est la solution renvoyée par l'algorithme et la norme L_1 du gradient pour cette solution ?
- 11. Tracer avec matplotlib la trajectoire $[x_0, x_1, \ldots, x_n]$ de l'algorithme ainsi que la fonction f. Faire varier les paramètres de l'algorithme (point de départ, critères d'arrêt, norme du pas) et étudier les trajectoires produites.
- 12. Comparer les résultats des deux méthodes.

2 Cas 2 : Fonction non convexe de \mathbb{R}^2 dans \mathbb{R}

On se propose de rechercher le minimum de la fonction $f(x,y) = x^2 - y^2$.

- 1. Tracer avec matplotlib la fonction et repérer le minimum global et (éventuellement) les minima locaux. Justifier ce que vous voyez.
- 2. Faire tourner l'algorithme de descente de gradient avec les mêmes conditions d'arrêt du calcul que précédemment. Prendre un pas de 0.01. Tester les points de départ $(x_0, y_0) = (0, 0)$ et $(x_0, y_0) = (-5, 5)$. Commenter vos résultats.
- 3. Faire tourner l'algorithme de Newton avec les mêmes conditions d'arrêt. Tester les mêmes points de départ. Commenter vos résultats.
- 4. Comparer les résultats des deux méthodes. Et expliquer pour le point de départ $(x_0, y_0) = (-5, 5)$.

3 Cas 3 : Fonction non convexe de \mathbb{R}^2 dans \mathbb{R}

On se propose finalement de rechercher le minimum de la fonction $f(x,y) = x^4 - x^3 - 20x^2 + x + 1 + y^4 - y^3 - 20y^2 + y + 1$.

- 1. Tracer avec matplotlib la fonction et repérer le minimum global et (éventuellement) les minima locaux. Justifier ce que vous voyez.
- 2. Faire tourner l'algorithme de descente de gradient avec les mêmes conditions d'arrêt du calcul que précédemment. Prendre un pas de 0.01. Tester les points de départ $(x_0, y_0) = (3, 4)$, $(x_0, y_0) = (-3, -3)$ et $(x_0, y_0) = (-4, -3)$. Commenter vos résultats.
- 3. Faire tourner l'algorithme de Newton avec les mêmes conditions d'arrêt du calcul que précédemment. Tester les mêmes points de départ. Commenter vos résultats.
- 4. Expliquer pourquoi la solution renvoyée par les deux algorithmes dépend du point de départ choisi. Quelle devrait être la solution à renvoyer dans tous les cas ?
- 5. Conclure sur les avantages/inconvénients les méthodes dites de descente.