TP No 1

L'objectif de ce TP est d'implémenter et de tester les algorithmes du gradient à pas constant et à pas optimal (exact ou approché). On utilisera pour cela le langage de programmation PYTHON.

Pour chacune des fonctions demandées ci-dessous, on réalisera des tests en utilisant la fonction de Rosenbrock (que l'on cherche à minimiser) :

$$f_p(X) = (X_1 - 1)^2 + p(X_1^2 - X_2)^2.$$

Pour mettre au point les diverses méthodes d'optimisation, on pourra commencer avec p=10, $X_0=(-1,1)$ et un nombre d'itérations maximum de 100. Lorsque ce sera fait, on pourra étudier l'influence du paramètre p sur le comportement des algorithmes.

Pour chacune des méthodes testées, on fera figurer sur un même graphe l'ensemble des points des suites obtenues, ainsi que les courbes d'isovaleurs de la fonction de Rosenbrock (fonctions contour et meshgrid en prenant garde de prendre un nombre suffisant d'isovaleurs).

On tracera également sur un même graphe, pour comparer les méthodes d'optimisation entre elles, l'évolution de la norme de la différence entre la solution exacte (connue ici) et les points obtenus au cours des itérations. On pourra éventuellement utiliser une échelle logarithmique (fonctions loglog ou semilogy).

- 1. Écrire trois fonctions :
 - (a) la première évalue la fonction de Rosenbrock en un point X donné. On peut imaginer une entête de fonction du genre

def Rosenbrock(X,param):

```
p = param[0]
x1 = X[0]
x2 = X[1]
```

- (b) la seconde évalue le gradient de la fonction de Rosenbrock en un point X donné;
- (c) la troisième trace les courbes d'isovaleurs de la fonction de Rosenbrock sur un pavé $[a, b] \times [c, d]$.
- 2. Écrire une fonction GPF réalisant l'algorithme du gradient à pas fixe.

On pourra utiliser pour paramètres d'entrée de cette fonction :

- nom de la fonction donnant le gradient en un point X de la fonction à minimiser,
- valeur du pas constant ρ le long du gradient,
- valeur initiale X_0 ,
- nombre maximum d'itérations,
- la liste param des paramètres de la fonction à minimiser.

Pour paramètre de sortie :

— la liste des points successifs calculés par l'algorithme.

Indication : pour la fonction de Rosenbrock, on peut commencer par $\rho = 0.01$.

- 3. Intéressons nous maintenant à l'algorithme du gradient avec une recherche linéaire inexacte de type Armijo (backtracking).
 - (a) Écrire d'abord une fonction RLA pour la recherche linéaire inexacte de type Armijo. Paramètres d'entrée :

- nom de la fonction donnant la valeur en un point X de la fonction à minimiser,
- nom de la fonction donnant le gradient en un point X de la fonction appelée en premier argument,
- valeur du point courant X,
- la direction de descente d considérée,
- valeur ρ_0 pour initier la recherche linéaire,
- la liste param des paramètres de la fonction à minimiser,
- la liste paramRL des paramètres de la recherche linéaire.

Paramètres de sortie : la valeur ρ du pas tel que

$$f(X + \rho d) \le f(X) + c_1 \rho \nabla f(X)^{\top} d.$$

(b) Écrire maintenant une fonction GRL réalisant l'algorithme du gradient avec une recherche linéaire.

Paramètres d'entrée :

- nom de la fonction donnant la valeur en un point X de la fonction à minimiser,
- nom de la fonction donnant le gradient en un point X de la fonction appelée en premier argument,
- nom de la recherche linéaire choisie.
- valeur ρ_0 pour initier la recherche linéaire,
- valeur initiale X_0 ,
- nombre maximum d'itérations,
- la liste param des paramètres de la fonction à minimiser,
- la liste paramRL des paramètres de la recherche linéaire.

Paramètres de sortie :

- la liste des points successifs calculés par l'algorithme,
- (éventuellement) la liste des valeurs optimales successives du paramètre ρ obtenues à chaque itération de l'algorithme.

Indication : pour la fonction de Rosenbrock, on peut commencer par $\rho_0 = 0.1$.

- 4. Que se passe-t-il si on utilise plutôt une recherche linéaire inexacte de type Wolfe.
 - (a) Écrire d'abord une fonction RLW pour la recherche linéaire inexacte de type Wolfe. On rappelle qu'il s'agit de chercher la valeur ρ du pas tel que

$$f(X + \rho d) \le f(X) + c_1 \rho \nabla f(X)^{\top} d$$
 et $\nabla f(X + \rho d)^{\top} d \ge c_2 \nabla f(X)^{\top} d$.

- (b) Puis comparer le comportement de GRL lorsqu'il est appelé avec RLA ou RLW.
- 5. Écrire une fonction GPE réalisant l'algorithme du gradient à pas optimal exact. Sachant que la fonction à minimiser est un polynôme, il faut donc déterminer, pour le calcul du pas optimal exact, le polynôme dérivé le long de la direction de descente, calculer ses racines réelles (fonction roots) et prendre la plus petite racine positive.

Paramètres d'entrée :

- nom de la fonction donnant le gradient en un point X d'une fonction générique,
- valeur initiale X_0 ,
- nombre maximum d'itérations,
- la liste param des paramètres (du gradient) de la fonction à minimiser.

Paramètres de sortie :

- la liste des points successifs calculés par l'algorithme,
- (éventuellement) la liste des valeurs optimales successives du paramètre ρ obtenues à chaque itération de l'algorithme.