

Analyses de la décision

Cours 3 - Kuhn, Tucker, Marshall, Hicks

Motivation: On a vu dans le cours no. 2 comment le problème de maximisation de l'utilité se traduisait en un problème dit "d'optimisation" :

$$\left\{ \begin{array}{l} u(x_1, x_2) \rightarrow \max \\ x_1 \geq 0, x_2 \geq 0 \\ p_1 \cdot x_1 + p_2 \cdot x_2 \leq n \end{array} \right.$$

Le problème dont la fonction coût, à maximiser, et l'utilité d'une consommatrice (c'est ainsi que les préférences de celle-ci sont modélisés), comportent des contraintes :

- le choix / la décision de la consommatrice est modélisé par les quantités des biens ① et ② qu'elle souhaite acheter : ces quantités sont positives (.chat et non vente);
- le budget de cette consommatrice est borné par son revenu, $n > 0$ (fixé) ; les prix des biens ① et ② étant également fixés, la contrainte de budget s'écrit

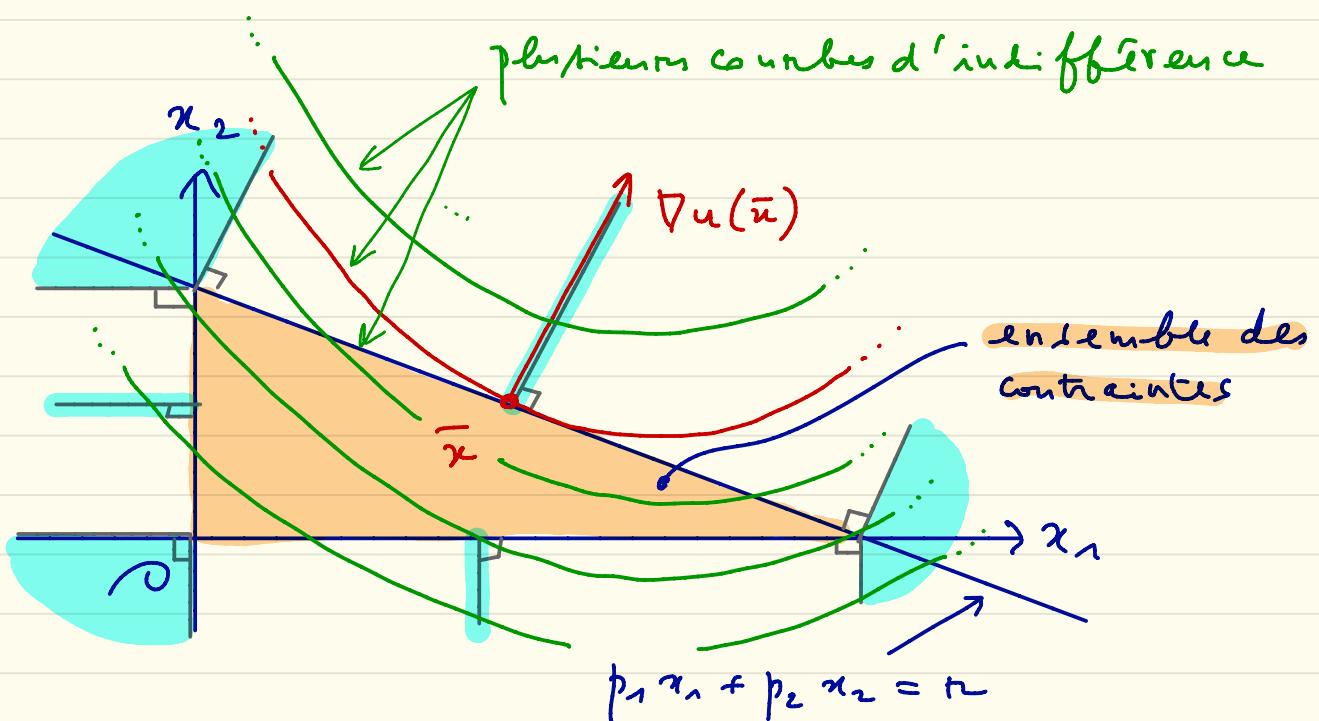
$$p_1 \cdot x_1 + p_2 \cdot x_2 \leq n$$

où p_1 et p_2 sont strictement positifs.

On a défini la courbe d'indifférence (de niveau d'utilité u_0) comme le sous-ensemble de $X = \mathbb{R}_+^2$ (ensemble des choix $x_1, x_2 \geq 0$)

$$\{(x_1, x_2) \in X = \mathbb{R}_+^2 \mid u(x_1, x_2) = u_0\}$$

et on montre que, si $\bar{x} = (\bar{x}_1, \bar{x}_2) \in X$ est un choix optimal (il un choix qui maximise l'utilité tout en respectant la contrainte de budget), on doit avoir (condition "nécessaire") la situation géométrique ci-dessous :



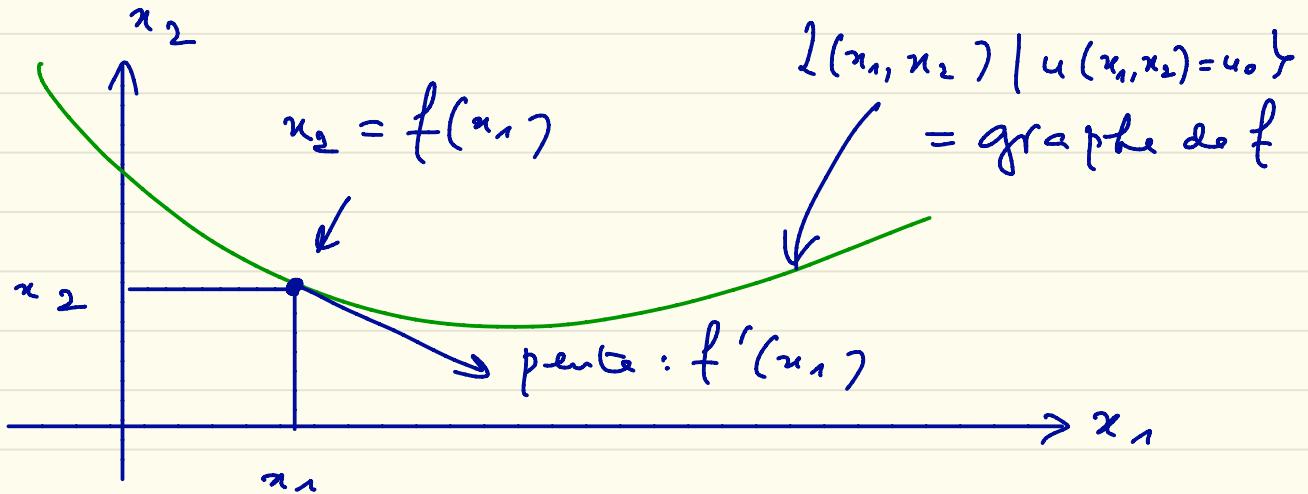
Le gradient $Du(\bar{x}) = \left[\begin{array}{c} \frac{\partial u}{\partial x_1}(\bar{x}) \\ \frac{\partial u}{\partial x_2}(\bar{x}) \end{array} \right]$ de l'utilité à l'optimum dit appartient à l'ensemble des directions (en bleu sur le schéma) qui forment un angle obtus ($\geq 90^\circ$) avec les directions qui, partant de \bar{x} , font "rester dans les contraintes".

Le but de cette séance est de donner une version algébrique de cette condition géométrique à l'aide de la notion de "multiplicités de Lagrange". Donnons au préalable quelques définitions complémentaires relatives à l'utilité.

Soit $(x_1^*, x_2^*) \in X = \mathbb{R}_+^2$; notons $u_* := u(x_1^*, x_2^*)$ l'utilité de ce choix. Si $\frac{\partial u}{\partial x_2}(x_1^*, x_2^*) \neq 0$, il existe une fonction f , définie pour x_1 assez proche de x_1^* , telle que "localement", la courbe d'indifférence de niveau u_* est le graphe de f :

$$u(x_1, x_2) = u_* \iff x_2 = f(x_1).$$

On va faire dans la suite l'hypothèse que cette représentation est "globale" et que, thus, on peut trouver une telle fonction f (elle dépend de u_* — cf. Exo 4, Th 2) de même régularité que u (dérivable sur \mathbb{R} si u est dérivable sur \mathbb{R}^2 , etc.)



Déf. ($TMS = \text{Taux Marginal de Substitution}$):

Si $(x_1, x_2) \in X$, on appelle taux marginal de substitution, et on note

$TMS_{12}(u_1, x_2)$, l'opposé de la pente de la tangente en (x_1, x_2) à la courbe d'indifférence passant par ce point:

$$TMS_{12}(u_1, x_2) = -\cancel{f'(x_1)}$$

où f paramétrise la courbe d'indifférence de niveau $u(x_1, x_2)$.

Remarque: comme précédemment indiqué, une telle fonction f existe au voisinage de x_1 dès que $\frac{\partial u}{\partial x_2}(x_1, x_2) \neq 0$. On fait cette

hypothèse, et on suppose en outre que u est dérivable, ce qui garantit que f l'est aussi. C'est le théorème (fondamental !) des "fonctions implicites" qui est à l'œuvre ici.

Prop.: $TMS_{12}(u_1, x_2) = \frac{\frac{\partial u}{\partial x_1}(x_1, x_2)}{\frac{\partial u}{\partial x_2}(x_1, x_2)}$

Dém.: par définition de la courbe d'indifférence passant par le point $(x_1^*, x_2^*) \in X$, on a $u(x_1, f(x_1)) = \text{cte} = u(x_1^*, x_2^*)$

$$\Rightarrow \frac{d}{dx_1}(u(x_1, f(x_1))) = 0$$

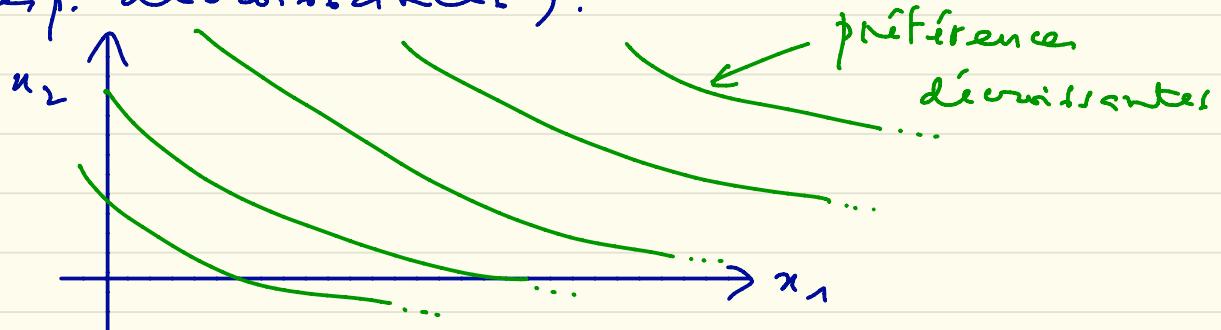
$$\Rightarrow 0 = \frac{\partial u}{\partial x_1}(x_1, f(x_1)) + \frac{\partial u}{\partial x_2}(x_1, f(x_1)) \cdot f'(x_1)$$

$$\Rightarrow f'(x_1) = -\left(\frac{\partial u}{\partial x_2}(x_1, f(x_1))\right)^{-1} \cdot \frac{\partial u}{\partial x_1}(x_1, f(x_1)),$$

$$\text{de sorte que } T M_{x_1, x_2} (x_1^*, x_2^*) = \left(\frac{\partial u}{\partial x_2} (x_1^*, x_2^*) \right)^{-1} \cdot \frac{\partial u}{\partial x_1} (x_1^*, x_2^*)$$

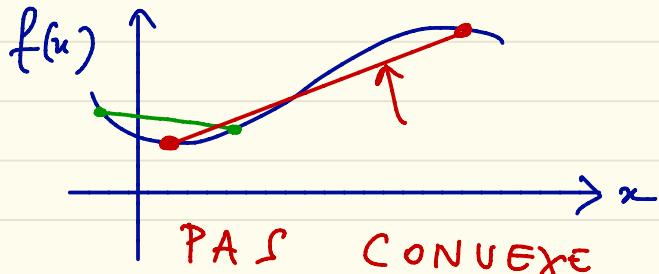
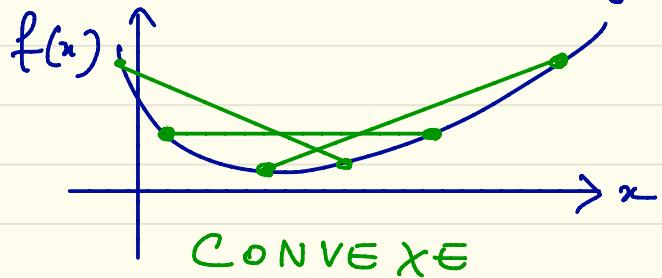
en appliquant le résultat au point $(x_1^*, x_2^*) = (x_i^*, f(x_i^*))$. \square

Déf.: les préférences modélisées par l'utilité u sont dites croissantes (resp. décroissantes) lorsque les courbes d'indifférence (quel que soit le niveau d'utilité) sont croissantes (resp. décroissantes).



Déf.: les préférences modélisées par l'utilité u sont dites convexes lorsque les courbes d'indifférence (quel que soit le niveau) sont convexes.

Remarques: i) une fonction $f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ est dite convexe si, quels que soient deux points $(x, f(x))$ et $(y, f(y))$ sur son graphe, le segment (ou "onde") qui relie ces points est au dessus du graphe :



Algébriquement, la condition se traduit par :

$(\forall (x, y) \in \mathbb{R}^2)(\forall \lambda \in [0, 1]) :$

Combinaison convexe
des images

$$f((1-\lambda)x + \lambda y) \leq (1-\lambda)f(x) + \lambda f(y)$$

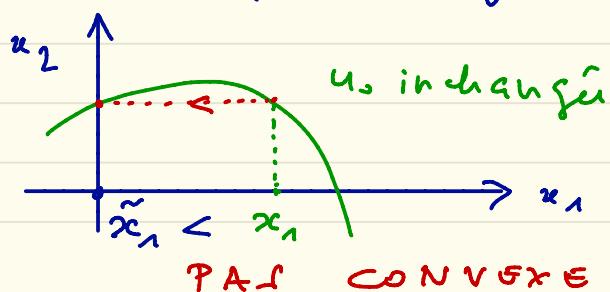
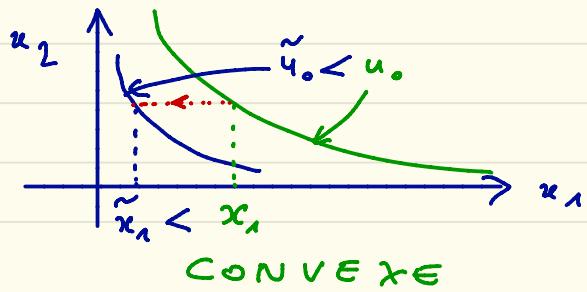
(
combinaison
convexe $\in [x, y]$
quand $\lambda \in [0, 1]$
)

image (par f)
de cette combinaison
convexe

ii) Si la fonction est dérivable, ça signifie que la pente de la tangente au graphe est croissante ; ie, si la fonction est deux fois dérivable, que la dérivée seconde (= la dérivée de la dérivée) est positive :

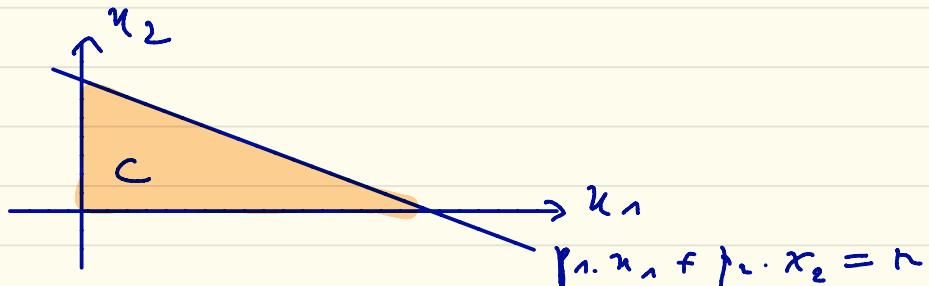
$f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$, deux fois dérivable, est convexe
ssi $(\forall x \in \mathbb{R}): f''(x) \geq 0$.

iii) En micro-économie, la convexité des préférences est une hypothèse souvent utilisée qui traduit le goût pour la diversité : un panier où les biens sont en quantités équilibrées est préféré à un panier où l'un des biens est en quantité faible.



Prop. (existence en utilité maximale) : si l'utilité est continue, le problème de maximisation de l'utilité possède (au moins) une solution.

dém. :



Comme p_1 et p_2 sont > 0 , la droite de budget intersecte $(0, u_1)$ et $(0, u_2)$, de sorte que $C = \{(u_1, u_2) \in \mathbb{R}_+^2 \mid p_1 \cdot u_1 + p_2 \cdot u_2 \leq n\}$ est borné (et fermé) : c'est un compact, donc l'utilité, si elle est continue, prend des valeurs également bornées sur ce compact et y atteint ses bornes. □

Donnons maintenant la traduction algébrique annoncée de la condition nécessaire de solution vue au cours 2.

Th. (KKT = Karush - Kuhn - Tucker) : soit $\bar{u} \in \mathbb{R}^m$ une solution du problème d'optimisation (de minimisation) suivant :

$$\begin{cases} f(\bar{u}) \rightarrow \min \\ g_1(\bar{u}) \leq 0, \dots, g_p(\bar{u}) \leq 0 \end{cases}$$

où les fonctions $f: \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}$, $g_i: \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}$, $i=1, \dots, m$ sont continûment différentiables.

Alors, il existe $(\bar{f}_0, \bar{f}_1, \dots, \bar{f}_p) \neq (0, 0, \dots, 0)$ dans \mathbb{R}^{n+p}

tq :

i) $\nabla_{\bar{x}} L(\bar{x}, \bar{\mu}) = 0$ où L est le Lagrangien du problème,

$$L(x, \mu) := \mu_0 \cdot f(x) + \sum_{i=1}^p \mu_i \cdot g_i(x)$$

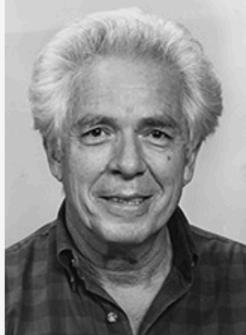
ii) $\bar{f}_0 \geq 0, \bar{f}_1 \geq 0, \dots, \bar{f}_p \geq 0$: les \bar{f}_i , appelés multiplicateurs de Lagrange, sont tous positifs; ($\bar{f}_i > 0$ ($i \neq 0$!)), combin., idem geom., $K(x_i)$)

iii) ($\forall i=1, p$): $\bar{\mu}_i \cdot g_i(\bar{x}) = 0$: complémentarité, i.e.

- si $g_i(\bar{x}) = 0$ (la contrainte $g_i(\bar{x}) \leq 0$ est dite "active")

- si $\bar{\mu}_i = 0$ (les deux pouvant être nuls simultanément).

Harold W. Kuhn



Born	July 29, 1925
	Santa Monica, California
Died	July 2, 2014 (aged 88)
	New York City, New York
Nationality	American
Alma mater	Princeton University
Known for	Hungarian method Karush–Kuhn–Tucker conditions Kuhn poker
Awards	John von Neumann Theory Prize (1980)

Albert W. Tucker



Born	Albert William Tucker 28 November 1905
	Oshawa, Ontario, Canada
Died	25 January 1995 (aged 89)
	Hightstown, New Jersey, U.S.
Nationality	Canadian American
Alma mater	University of Toronto, Princeton University
Known for	Prisoner's dilemma Karush–Kuhn–Tucker conditions Combinatorial linear algebra
Awards	John von Neumann Theory Prize (1980)

Remarques: i) en pratique, on dispose de conditions (de "qualifications des contraintes") qui garantissent que $\bar{p}_0 \neq 0 > 0$: par hypothèse générale, on pose alors $\bar{p}_0 = 1$. C'est le cas en maximisation de l'utilité: on met le problème sous la forme normale en le reformulant selon

$$\left\{ \begin{array}{l} -u(x_1, x_2) \rightarrow \min \\ -x_1 \leq 0, -x_2 \leq 0 \\ p_1 \cdot x_1 + p_2 \cdot x_2 - n \leq 0 \end{array} \right.$$

Le Lagrangien (avec $\bar{p}_0 = 1 > 0$ — les contraintes linéaires sont automatiquement qualifiées...) s'écrit :

$$L(x, \mu) = -u(x_1, x_2) + \mu_1 \cdot (-x_1) + \mu_2 \cdot (-x_2) + \mu_3 \cdot (p_1 \cdot x_1 + p_2 \cdot x_2 - n)$$

$$\text{puisque } g_1(x) = -x_1, \quad g_2(x) = -x_2 \\ g_3(x) = p_1 \cdot x_1 + p_2 \cdot x_2 - n.$$

Les conditions KKT disent qu'en \bar{x} , solution, $\exists (\bar{\mu}_1, \bar{\mu}_2, \bar{\mu}_3) \in \mathbb{R}^3$ tq :

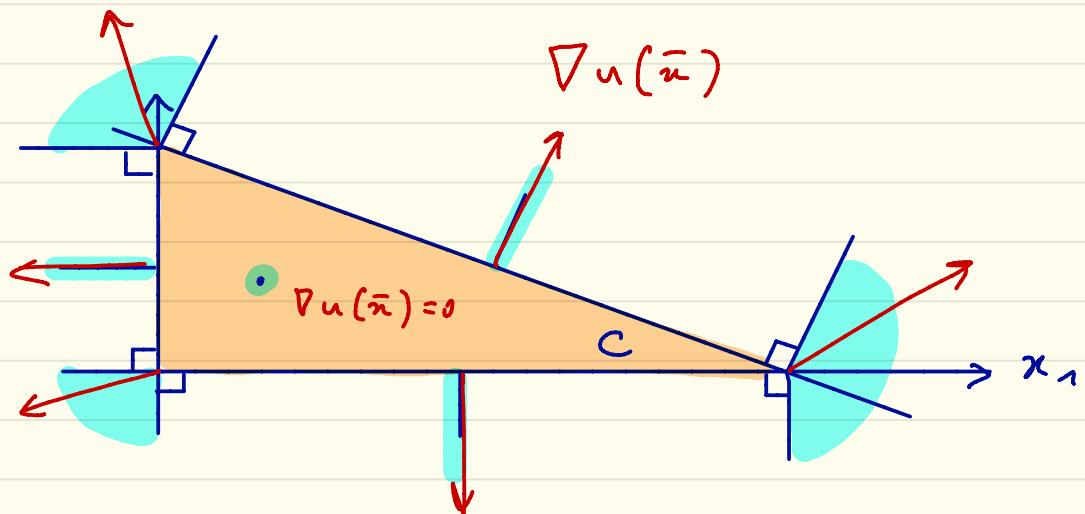
$$0 = \nabla_x L(\bar{x}, \bar{\mu}) = -\nabla u(\bar{x}_1, \bar{x}_2) + \bar{\mu}_1 \cdot \begin{bmatrix} -1 \\ 0 \end{bmatrix} + \bar{\mu}_2 \cdot \begin{bmatrix} 0 \\ -1 \end{bmatrix}$$

$$\left\{ \begin{array}{l} \bar{\mu}_1 \geq 0, \bar{\mu}_2 \geq 0, \bar{\mu}_3 \geq 0 \text{ et} \\ \bar{\mu}_1 \cdot \bar{x}_1 = 0 \quad \text{et} \quad \bar{\mu}_2 \cdot \bar{x}_2 = 0 \quad \text{et} \quad \bar{\mu}_3 \cdot (p_1 \cdot \bar{x}_1 + p_2 \cdot \bar{x}_2 - n) = 0. \end{array} \right. \quad (*)$$

La relation (*) se réécrit $\exists (\bar{F}_1, \bar{F}_2, \bar{F}_3)$ positifs tq

$$\nabla u(\bar{x}_1, \bar{x}_2) = \bar{F}_3 \cdot \begin{bmatrix} p_1 \\ p_2 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} -\bar{F}_1 \\ -\bar{F}_2 \end{bmatrix}$$

ce qui traduit exactement la condition géométrique rappelée en début de cours :



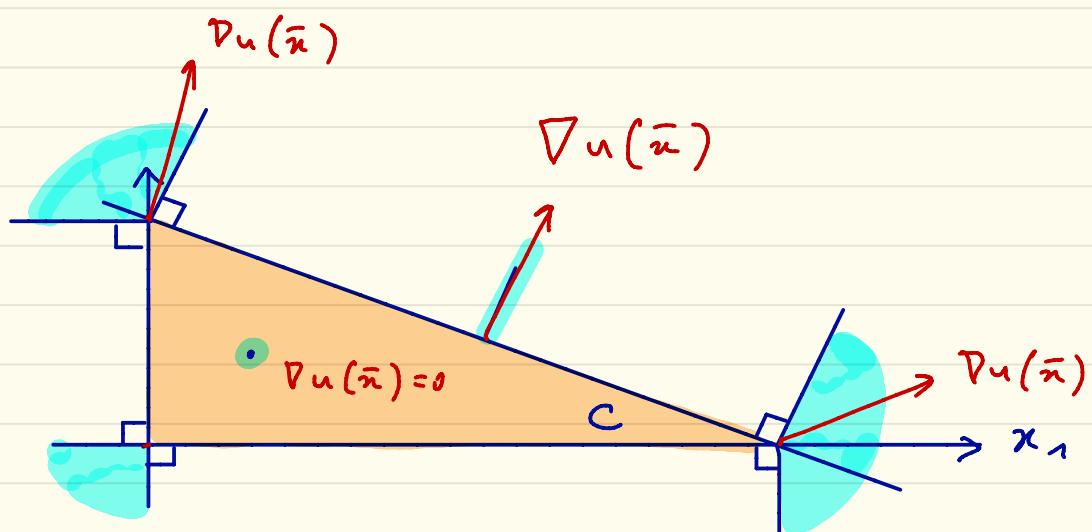
Par exemple, parmi les cas possibles :

- si la solution \bar{x} est à l'intérieur des contraintes, il n'en a
 - $\bar{x}_1 > 0, \bar{x}_2 > 0$ et $p_1 \cdot \bar{x}_1 + p_2 \cdot \bar{x}_2 < n$, aucune contrainte active

par complémentarité $\bar{F}_1 = \bar{F}_2 = \bar{F}_3 = 0$, et nécessairement $\nabla u(\bar{x}_1, \bar{x}_2) = 0$;

- si on a, $\forall x \in C$, $\frac{\partial u}{\partial x_1}(x_1, x_2) > 0$ et $\frac{\partial u}{\partial x_2}(x_1, x_2) > 0$, la situation précédente est exclue, de même que le cas $\bar{x}_1 = \bar{x}_2 = 0$;

de fait on voit que les conditions KKT impliquent dans ce cas que la contrainte de budget doit être active, les solutions "en coins" (\bar{x}_1 ou $\bar{x}_2 = 0$) n'étant pas exclues :



Dans ce cas, il suffit alors pour résoudre de maximiser la fonction

$$(++) \left\{ \begin{array}{l} \varphi(x_1) = u(x_1, \frac{1}{p_2}(n - p_1 \cdot x_1)) \\ \text{avec } x_1 \in [0, \frac{n}{p_1}] \end{array} \right.$$

puisque le bord de la contrainte sur lequel toute solution doit se trouver se paramétrise selon : $x_2 = \frac{1}{p_2}(n - p_1 \cdot x_1)$.

Le tableau des variations de φ permet donc de résoudre le problème de maximisation de l'utilité.

N.B. L'une hypothèse supplémentaire sur l'utilité, par unicité de solution.

En particulier, si une solution $\bar{x}_1 \in]0, \frac{n}{p_1}[$,
on a :

$$U'(\bar{x}_1) = 0$$

$$\Rightarrow \frac{\partial u}{\partial x_1} (\bar{x}_1, \frac{1}{p_2}(n - p_1 \cdot \bar{x}_1)) + \frac{\partial u}{\partial x_2} (\bar{x}_1, \frac{1}{p_2}(n - p_1 \cdot \bar{x}_1)) \cdot \left(-\frac{p_1}{p_2}\right) = 0$$

$$\Rightarrow \frac{\partial u}{\partial x_1} (\bar{x}_1, \bar{x}_2) / \frac{\partial u}{\partial x_2} (\bar{x}_1, \bar{x}_2) = \frac{p_1}{p_2} \text{ avec } \bar{x}_2 = \frac{1}{p_2} (n - p_1 \cdot \bar{x}_1)$$

$$\text{i.e.: } TML_{12} (\bar{x}_1, \bar{x}_2) = \frac{p_1}{p_2}.$$

Cette relation s'appelle en économie le "principe d'égalisation marginale" :

$$\frac{\partial u}{\partial x_1} (\bar{x}) / p_1 = \frac{\partial u}{\partial x_2} (\bar{x}) / p_2$$

"utilités
marginales"

Dif.: lorsque la solution du problème de maximisation de l'utilité est unique, on définit la "demande marshallienne" comme la quantité

$$\bar{x}(p_1, p_2, n) = (\bar{x}_1(p_1, p_2, n), \bar{x}_2(p_1, p_2, n))$$

qui traduit la dépendance des quantités optimales des biens (1) et (2) en leurs prix p_1 , p_2 et le revenu n .

Alfred Marshall	
Born	26 July 1842 London, England
Died	13 July 1924 (aged 81) Cambridge, England
Nationality	British
Institution	St John's College, Cambridge University College, Bristol Balliol College, Oxford

Prop.: la demande marshallienne est homogène (positivement) au sens où :

$$(\forall \lambda \geq 0) : \bar{x}(\lambda p_1, \lambda p_2, \lambda r) = \bar{x}(p_1, p_2, r).$$

dém.: évident puisque $(\lambda p_1) \cdot x_1 + (\lambda p_2) \cdot x_2 \leq \lambda r$
 $\Leftrightarrow p_1 \cdot x_1 + p_2 \cdot x_2 \leq r$. □

Remarque: lorsque la demande marshallienne active ("sature") la contrainte de budget, on a :

$$p_1 \cdot \bar{x}_1(p_1, p_2, r) + p_2 \cdot \bar{x}_2(p_1, p_2, r) = r \quad ("\text{loi de Walras}")$$

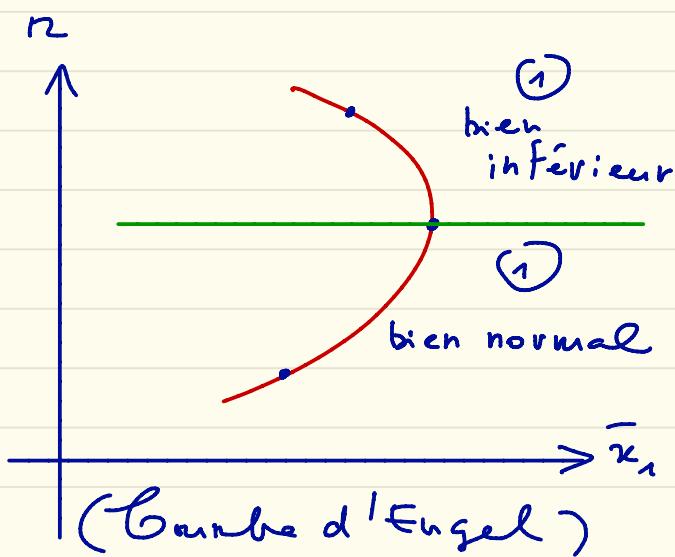
On suppose dans les définitions qui suivent que la demande marshallienne est une fonction dérivable des prix et du revenu.

Déf.: l'effet revenu du bien i ($i = 1$ ou 2) mesure la variation de la consommation optimale (marshallienne) du bien i quand le revenu varie et que les prix sont fixés : c'est la quantité

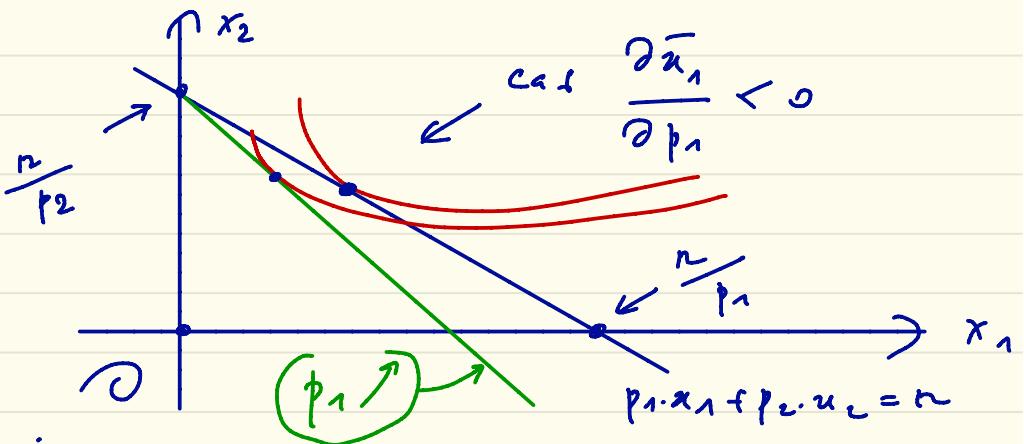
$$\frac{\partial \bar{x}_i}{\partial r} (p_1, p_2, r).$$

$\rightarrow \frac{\partial \bar{x}_i}{\partial r} \geq 0$: bien "normal"

$\rightarrow \frac{\partial \bar{x}_i}{\partial r} < 0$: bien inférieur



Dif.: l'effet prix d'un bien i ($i = 1 \text{ ou } 2$) mesure la variation de la consommation optimale (marchandises) quand le prix du bien i change, l'autre prix et le revenu étant inchangés: c'est la quantité



$$\frac{\partial \bar{x}_i}{\partial p_i}(p_1, p_2, n).$$

$\rightarrow \frac{\partial \bar{x}_i}{\partial p_i}(p_1, p_2, n) > 0$: bien "de Giffen"; la baisse du prix traduit une baisse de consommation. Ce paradoxie apparent traduit le fait que le gain de pouvoir d'achat résultant de la baisse du prix p_i est plus "utillement" mis à profit en diminuant la quantité \bar{x}_i .