

### UNCONSTRAINED OPTIMIZATION

**L'Objectif** de ce travail est se familiariser avec l'utilisation de Matlab pour faire du calcul symbolique i.e. calcul analytique en fonction de variables.

Pour déclarer la fonction  $f(x) = \frac{1}{2}x^2 - \sin(x)$  :

```
syms f(x) x
f(x) = (1/2) * (x^2) - sin(x)
```

Maintenant, taper :

```
f(1)
vpa(f(1), 2)
vpa(f(1), 3)
vpa(f(1), 5)
```

Comparer les résultats, que remarquer vous ?

Que fait les commandes suivantes :

```
gradient(f(x))
diff(f(x))
taylor(f(x))
taylor(f(x), x, pi/2, 'Order', 3)
```

Pour la substitution de variables (par une autre variable ou une valeur numérique), on utilise la commande « subs »

Exemples : `subs(f, x, 3)` ; ou ; `subs(f, x, y)`

Pour tracer le graphe de la fonction  $f(x)$  : `fplot(f)`

On peut manipuler la taille des axes par : `xlim([-10 10])`

`ylim([-1e3 1e3])`

## Fiche de TP n°1 UNCONSTRAINED OPTIMIZATION

Cas de fonctions à plusieurs variables :

```
subs(f(x1, x2, x3), [x1;x2;x3], [1;2;3])  
g=gradient(f(x1, x2, x3))  
fsurf(sin(x) + cos(y))  
fcontour(sin(x) + cos(y))
```

Que fait le script suivant :

```
syms x1 x2 x3 f(x1, x2, x3) alpha  
f(x1, x2, x3)=(x1-4)^4+ (x2-3)^2+ 4*(x3+5)^4  
  
x=[4; 2; -1];  
g=gradient(f(x1, x2, x3));  
grad=vpa(subs(g, [x1, x2, x3], x.'));  
  
a=0.004200;  
phi=subs(f(x1, x2, x3), [x1;x2;x3], x-alpha*grad)  
Q_1=vpa(subs(diff(phi), alpha, a));  
Q_2=vpa(subs(diff(diff(phi)), alpha, a));  
a=a-Q_1/Q_2  
x=x-a*grad
```

## Fiche de TP n°1 UNCONSTRAINED OPTIMIZATION

En se basant sur les commandes précédentes, écrire des scripts pour résoudre ce qui suit.

Résoudre par la méthode de Newton, la fonction suivante :

$$f(x) = \frac{1}{2}x^2 - \sin(x), \text{ avec } x_0 = 0.5, \text{ et la condition d'arrêt : } |x_{k+1} - x_k| < 10^{-5}$$

Résoudre par la méthode de la sécante le problème suivant :

$$\min_{\alpha > 0 \in \mathcal{R}} \phi(\alpha) = (2\alpha - 1)^2 + 4(4 - 1024\alpha)^4$$
$$\alpha_0 = 0.0042$$

Résoudre par la méthode de « Steepest Descent » le problème suivant :

$$\min_{x \in \mathcal{R}^3} f(x) = (x_1 - 4)^4 + (x_2 - 3)^2 + 4(x_3 + 5)^4$$

On donne  $x^{(0)} = [4, 2, -1]^T$

Trouver par la méthode du gradient conjugué le minimum de la fonction suivante :

$$f(x) = \frac{3}{2}x_1^2 + 2x_2^2 + \frac{3}{2}x_3^2 + x_1x_3 + 2x_2x_3 - 3x_1 - x_3$$

$$(x^{(0)} = (0, 0, 0))$$

## Fiche de TP n°1 UNCONSTRAINED OPTIMIZATION

Découvrir :

```
solve(x^4 == 1)
```

```
assume(x, 'real')  
assumeAlso( x > 0)  
assumptions(x)  
solve(x^4 == 1)
```

Simplification :

```
simplify(f(x));
```

Apply trigonometric :

```
combine(2*sin(x)*cos(x) + (1- cos(2*x))/2 + cos(x)^2, 'sincos')
```

Find the functional composition  $h(x)=f(g(x))$ .

```
h = compose(g,f,x)
```

Find the derivative of  $d/dx f(x)$ :

```
diff(f(x),x)
```

integral:

```
int(f(x),x)
```

```
int(f(x),0,1)
```

```
limit(f(x),x,pi/2, 'right')
```

```
dsolve(diff(y) == -a*y)
```

Solve the system of coupled first order ODEs

```
z = dsolve(diff(x) == y, diff(y) == -x);  
disp([z.x;z.y])
```

Find the eigenvalues of A.

```
lambda = eig(A)
```

Plot the 3D

```
fplot3(xt,yt,zt, [-10,10], '--r');
```

voir :

[Computational Mathematics in Symbolic Math Toolbox - MATLAB & Simulink Example \(mathworks.com\)](https://www.mathworks.com/help/matlab/examples/Computational-Mathematics-in-Symbolic-Math-Toolbox-MATLAB-Simulink-Example.html)