

# Optimisation et réseaux de neurones

23 février 2024



---

---

# Table des matières

<b>1 Fonctions de plusieurs variables et optimisation</b>	<b>5</b>
I Définition et exemples . . . . .	5
1 Définition . . . . .	5
2 Deux variables . . . . .	6
3 Trois variables . . . . .	6
4 $n$ variables . . . . .	7
II Graphe . . . . .	7
1 Définition . . . . .	7
2 Tranches . . . . .	9
3 Minimum, maximum . . . . .	11
4 Recherche élémentaire d'un minimum . . . . .	14
III Lignes de niveau . . . . .	16
1 Définition . . . . .	16
2 Exemples . . . . .	18
3 Surfaces quadratiques . . . . .	19
4 Régression linéaire . . . . .	24
IV Dérivées partielles . . . . .	26
1 Définition . . . . .	26
2 Calculs . . . . .	26
3 Interprétation géométrique . . . . .	27
V Gradient . . . . .	28
1 Définition . . . . .	28
2 Tangentes aux lignes de niveau . . . . .	29
3 Lignes de plus forte pente . . . . .	31
4 Dérivée directionnelle . . . . .	31
5 Surface de niveau . . . . .	33
6 Calcul approché . . . . .	34
7 Minimum et maximum . . . . .	35
<b>2 Réseaux de neurones</b>	<b>41</b>
I Perceptron . . . . .	41
1 Perceptron linéaire . . . . .	41
<b>A Compétences attendues à l'issue de ce cours</b>	<b>47</b>



# Fonctions de plusieurs variables et optimisation

De nombreux phénomènes dépendent de plusieurs paramètres, par exemple le volume d'un gaz dépend de la température et de la pression ; l'altitude  $z$  d'un terrain dépend des coordonnées  $(x, y)$  du lieu.

Dans les réseaux de neurones, les fonctions de plusieurs variables interviennent de deux manières :

- lors de l'utilisation d'un réseau. C'est la partie la plus facile et la plus fréquente. On utilise un réseau déjà bien paramétré pour répondre à une question (Est-ce une photo de chat ? Tourner à droite ou à gauche ? Quel pion déplacer au prochain coup ?). La réponse est un calcul direct obtenu en évaluant une fonction de plusieurs variables.
- lors de la paramétrisation du réseau. C'est la partie difficile et le but de ce cours. Quels paramètres choisir pour définir ce réseau afin qu'il réponde au problème ? Ces paramètres seront choisis comme minimum d'une fonction de plusieurs variables. Une des difficultés est qu'il peut y avoir des milliers de paramètres à gérer.

## I- Définition et exemples

### 1. Définition

Nous allons étudier les fonctions de deux variables, mais aussi de trois variables et plus généralement de  $n$  variables. Ces fonctions sont donc de la forme

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

où  $n$  est un entier naturel supérieur ou égal à 1.

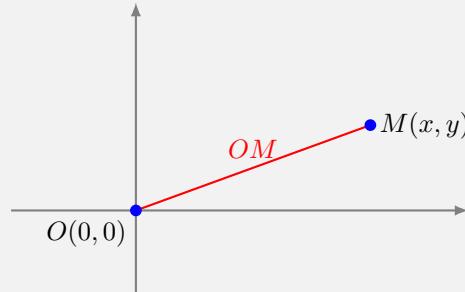
Un élément de l'ensemble de départ est un vecteur de type  $x = (x_1, \dots, x_n)$ . À chacun de ces vecteurs,  $f$  associe un nombre réel  $f(x_1, \dots, x_n)$ . On pourrait aussi limiter l'ensemble de départ à une partie  $E$  de  $\mathbb{R}^n$ .

## 2. Deux variables

Lorsque  $n = 2$ , on préfère noter les variables  $(x, y)$  plutôt que  $(x_1, x_2)$ . Voici quelques exemples.

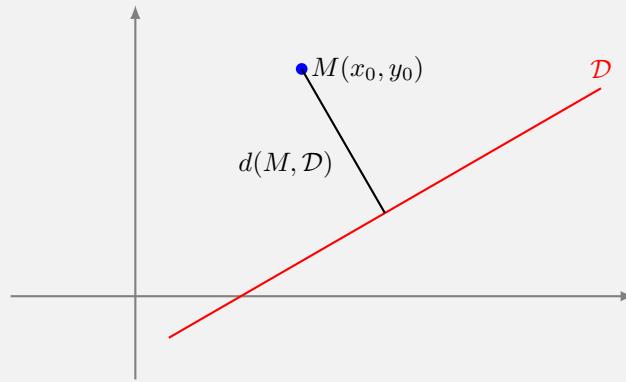
### Exemple 2.1

- $f(x, y) = 2x + 3y^2 + 1$ .
- $f(x, y) = \cos(xy)$ .
- $f(x, y) = \sqrt{x^2 + y^2}$ .  $f$  renvoie la distance entre un point  $M(x, y)$  et l'origine  $O(0, 0)$ .



- L'équation physique  $PV = nRT$  implique  $T = \frac{1}{nR}PV$  : la température d'un gaz s'exprime en fonction de son volume et de la pression ( $n$  et  $R$  sont des constantes).
- La distance entre une droite fixée  $\mathcal{D}$  d'équation  $ax + by + c = 0$  et un point  $M(x_0, y_0)$  est donnée par une fonction de deux variables :

$$d(x_0, y_0) = d(M, \mathcal{D}) = \frac{|ax_0 + by_0 + c|}{\sqrt{a^2 + b^2}}.$$

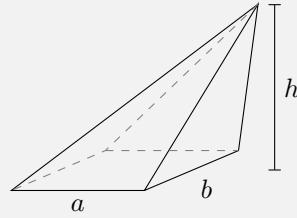


## 3. Trois variables

### Exemple 3.1

1.  $f(x, y, z) = ax + by + cz + d$ . Cette fonction  $f$  est une fonction affine ( $a, b, c, d$  sont des constantes).
2.  $f(x, y, z) = x^2 + y^2 + z^2$  qui donne la distance au carré entre un point  $M(x, y, z)$  et l'origine  $O(0, 0, 0)$ .
3. Le volume d'un cône à base rectangulaire dépend des longueurs des côtés  $a$  et  $b$  de la base et de la hauteur  $h$  :

$$V = f(a, b, h) = \frac{1}{3}abh.$$



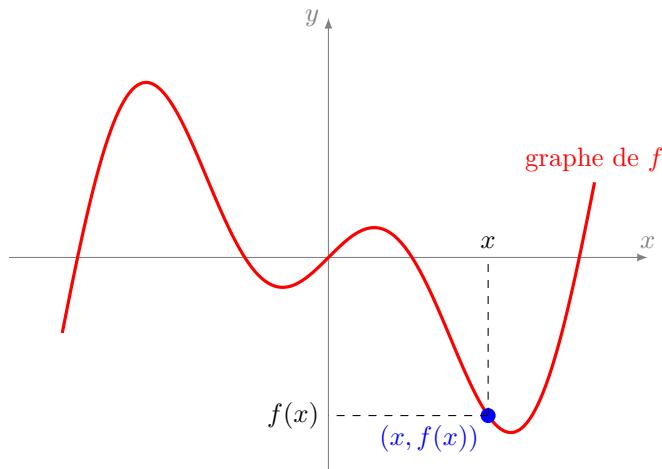
#### 4. $n$ variables

##### Exemple 4.1

1.  $f(x_1, \dots, x_n) = a_1x_1 + \dots + a_nx_n + a_0$  une fonction affine (les  $a_i$  sont des constantes).
2.  $f(x_1, \dots, x_n) = \sqrt{(x_1 - a_1)^2 + \dots + (x_n - a_n)^2}$  exprime la distance entre les points  $M(x_1, \dots, x_n)$  et  $A(a_1, \dots, a_n)$  dans  $\mathbb{R}^n$ .

## II- Graphe

Le cas le plus simple, et déjà connu, est celui des fonctions d'une seule variable  $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ . C'est l'ensemble de tous les points du plan de la forme  $(x, f(x))$ . Voici le graphe de la fonction  $x \mapsto x \cos x$ .



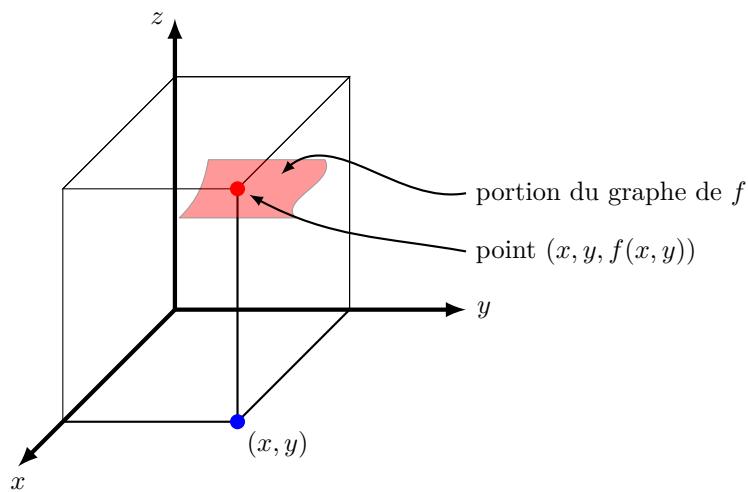
#### 1. Définition

##### Définition II.1

Le **graphe**  $\mathcal{G}_f$  d'une fonction de deux variables  $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$  est l'ensemble des points de  $\mathbb{R}^3$  ayant pour coordonnées  $(x, y, f(x, y))$ , pour  $(x, y)$  parcourant  $\mathbb{R}^2$ . Le graphe est donc :

$$\mathcal{G}_f = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid (x, y) \in \mathbb{R}^2 \text{ et } z = f(x, y)\}.$$

Dans le cas de deux variables, le graphe d'une fonction est une surface tracée dans l'espace.



### Exemple 1.1

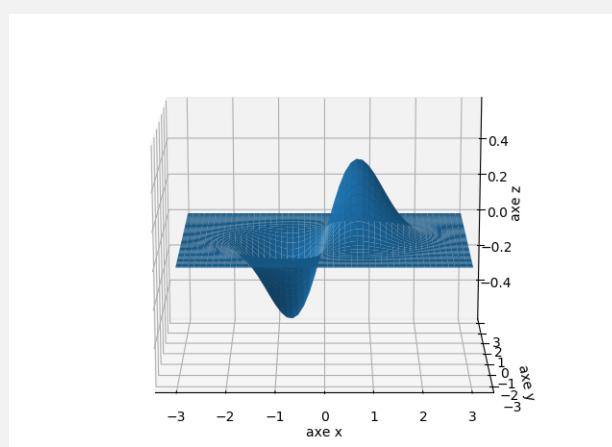
On souhaite tracer le graphe de la fonction définie par :

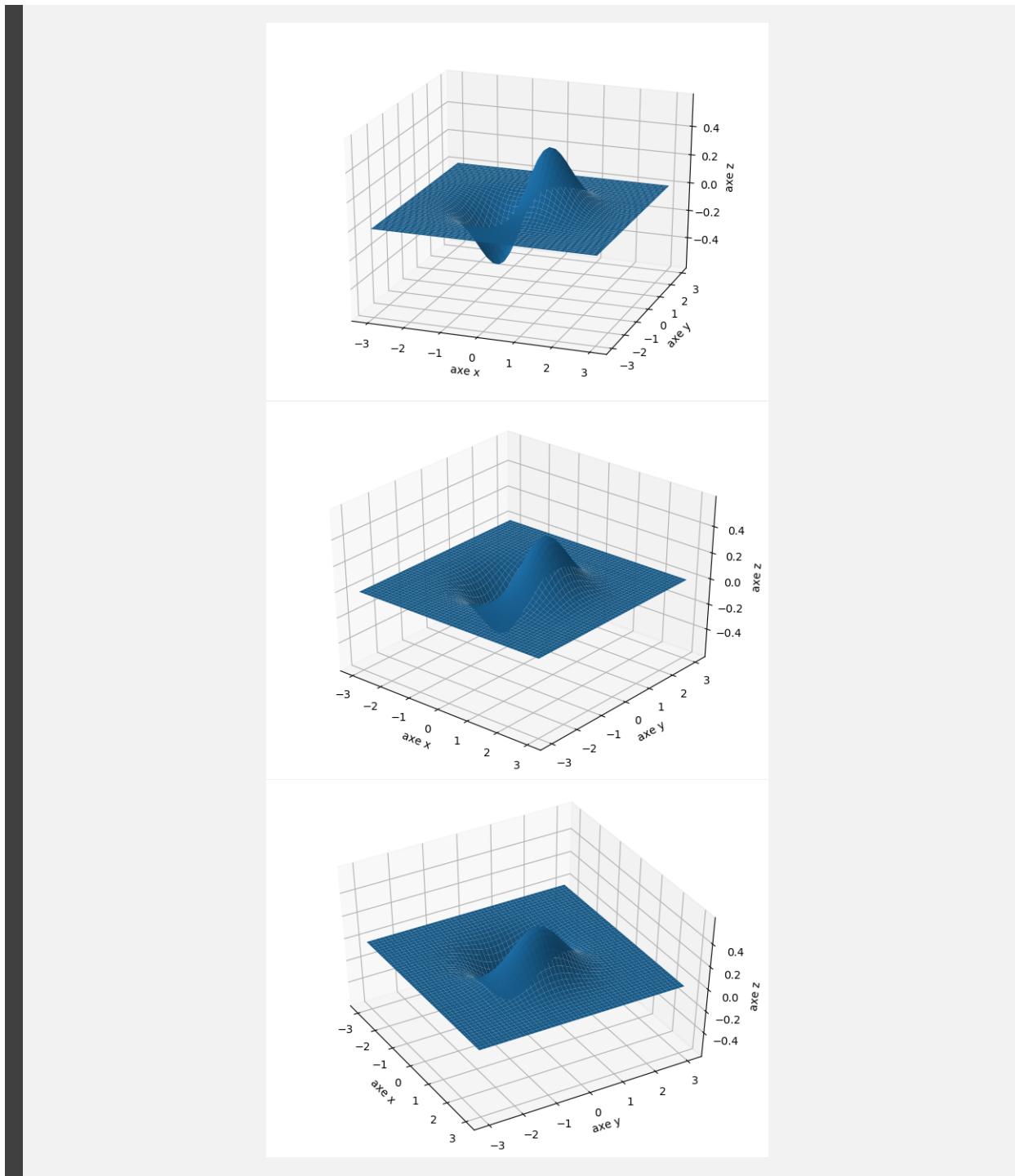
$$f(x, y) = xe^{-x^2-y^2}.$$

On commence par tracer quelques points à la main :

- si  $(x, y) = (0, 0)$  alors  $f(x, y) = f(0, 0) = 0$  donc le point de coordonnées  $(0, 0, 0)$  appartient au graphe.
- Comme  $f(1, 0) = 1/e$  alors le point de coordonnées  $(1, 0, 1/e)$  appartient au graphe.
- Pour n'importe quel  $y$ , on a  $f(0, y) = 0$  donc la droite de l'espace d'équation  $(x = 0 \text{ et } z = 0)$  est incluse dans le graphe.
- Notons  $r = \sqrt{x^2 + y^2}$  la distance entre le point de coordonnées  $(x, y)$  et l'origine  $(0, 0)$  alors on a la formule  $f(x, y) = xe^{-r^2}$ . Pour un point éloigné de l'origine,  $r$  est grand, donc  $e^{-r^2}$  est très petit, et  $f(x, y)$  est très proche de 0.

Voici différentes vues de ce graphe.





## 2. Tranches

Afin de tracer le graphe d'une fonction de deux variables, on peut découper la surface en « tranches ». On fixe par exemple une valeur  $y_0$  et on trace dans le plan ( $xOz$ ) le graphe de la fonction d'une variable

$$f|_{y_0} : x \mapsto f(x, y_0).$$

Géométriquement, cela revient à tracer l'intersection du graphe de  $f$  et du plan d'équation ( $y = y_0$ ). On recommence pour plusieurs valeurs de  $y_0$ , ce qui nous donne des tranches du graphe de  $f$  et nous donne une bonne idée du graphe complet de  $f$ .

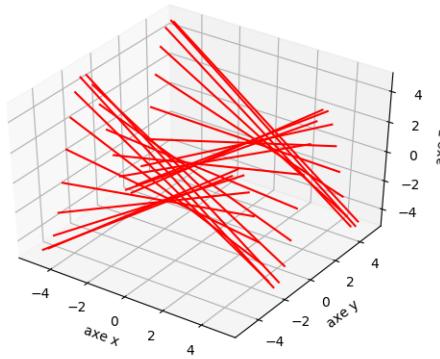
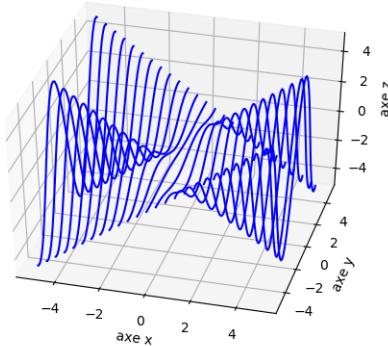
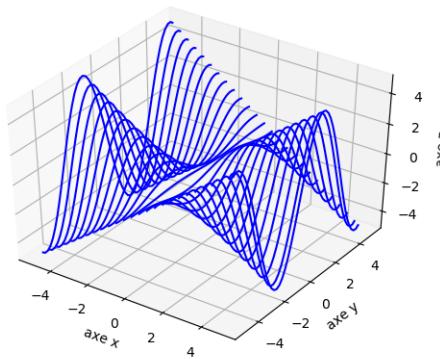
On peut faire le même travail en fixant des valeurs  $x_0$  avec les fonctions :

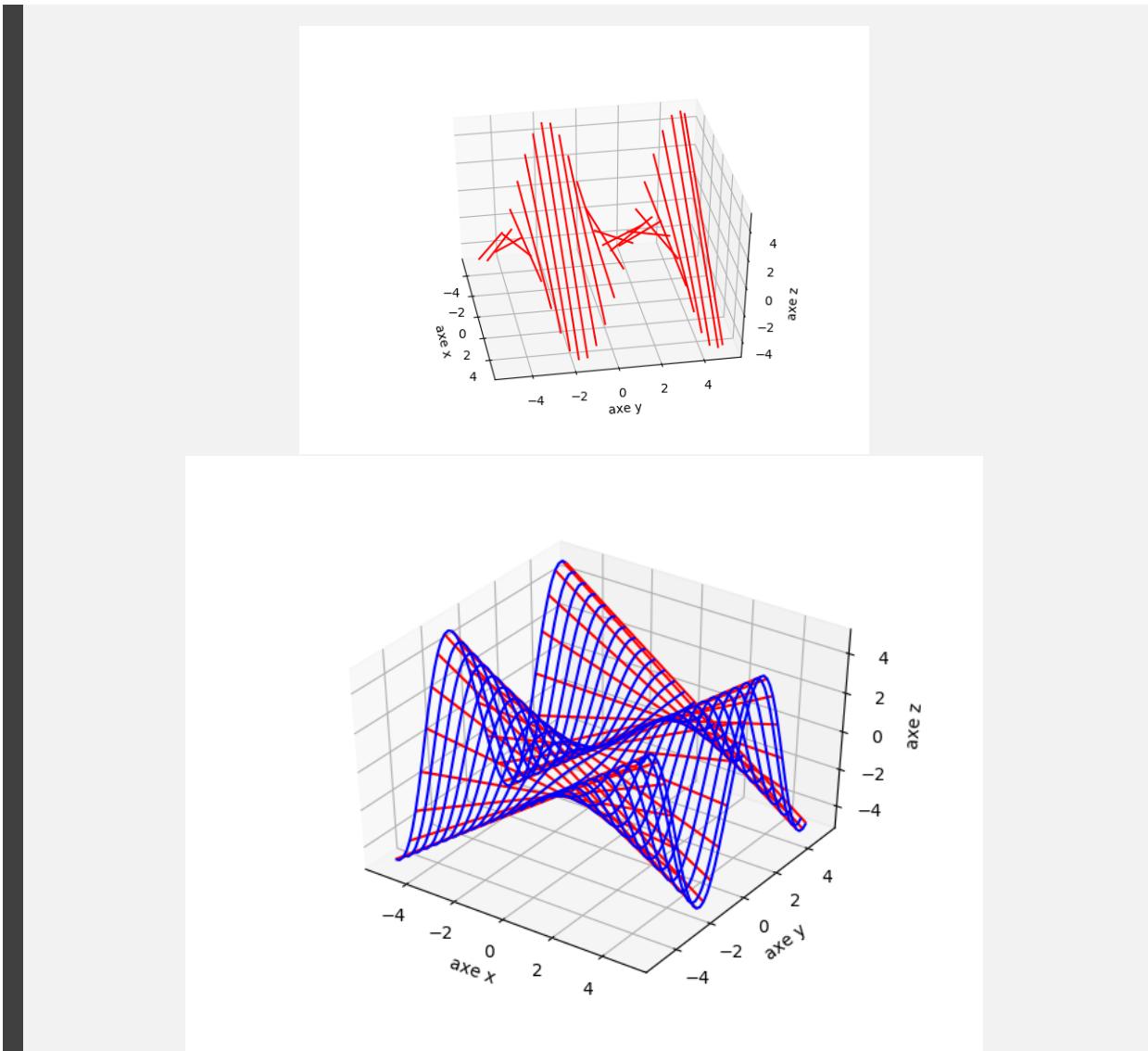
$$f|_{x_0} : y \mapsto f(x_0, y).$$

**Exemple 2.1**

On souhaite tracer le graphe de la fonction définie par :

$$f(x, y) = x \sin(y).$$





En haut les tranches pour lesquelles  $x$  est constant (deux points de vue), au milieu les tranches pour lesquelles  $y$  est constant (deux points de vue). Lorsque l'on rassemble les tranches (à  $x$  constant et à  $y$  constant), on reconstitue la surface (dernière figure).

### 3. Minimum, maximum

Pour des fonctions de deux variables (ou plus) il existe une notion de minimum et de maximum.

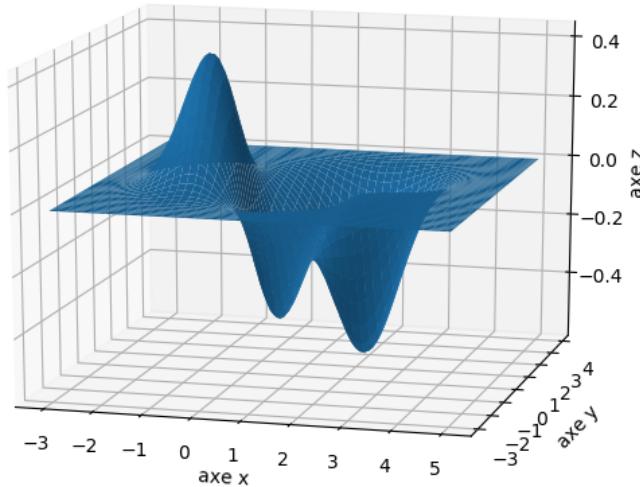
#### Définition II.2

Soit  $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$  une fonction.

- $f$  atteint un **minimum global** en  $(x_0, y_0) \in \mathbb{R}^2$  si pour tout  $(x, y) \in \mathbb{R}^2$ , on a  $f(x, y) \geq f(x_0, y_0)$ .
- $f$  atteint un **minimum local** en  $(x_0, y_0) \in \mathbb{R}^2$  si il existe un intervalle ouvert  $I$  contenant  $x_0$  et un intervalle ouvert  $J$  contenant  $y_0$  tels que pour tout  $(x, y) \in I \times J$ , on a  $f(x, y) \geq f(x_0, y_0)$ .

### Exemple 3.1

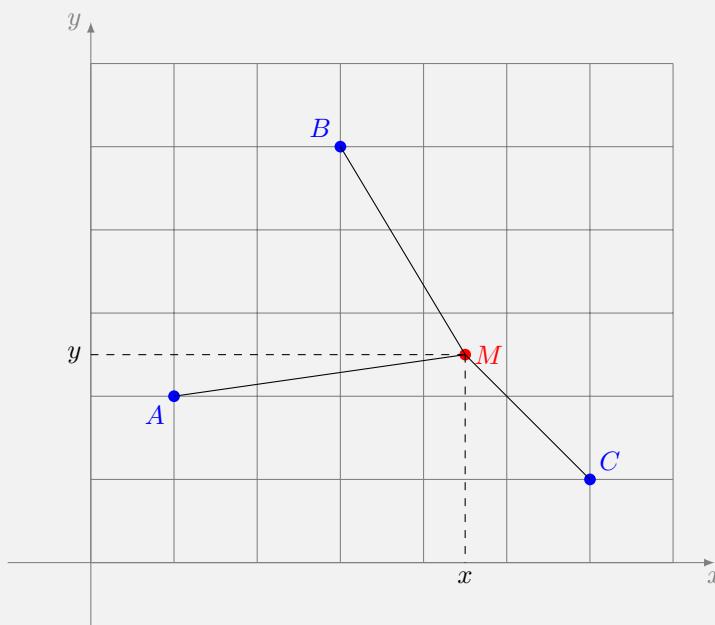
Voici l'exemple d'une fonction qui admet deux minimums locaux. L'un est aussi un minimum global. Elle admet un maximum local qui est aussi global.



Trouver les bons paramètres d'un réseau de neurones nous amènera à trouver le minimum d'une fonction de plusieurs (et même de centaines de) variables. Voyons un exemple en deux variables.

### Exemple 3.2

Étant donnés trois points  $A(1, 2)$ ,  $B(3, 5)$  et  $C(6, 1)$ , il s'agit de trouver un point  $M(x, y)$  qui « approche au mieux » ces trois points. Il faut expliciter une fonction à minimiser pour définir correctement le problème. Nous décidons de prendre la somme des carrés des distances.



Il s'agit donc de minimiser la fonction  $f$  suivante, qui correspond à une fonction distance

(aussi appelée fonction erreur ou bien fonction coût) :

$$f(x, y) = MA^2 + MB^2 + MC^2 = (x - 1)^2 + (y - 2)^2 + (x - 3)^2 + (y - 5)^2 + (x - 6)^2 + (y - 1)^2.$$

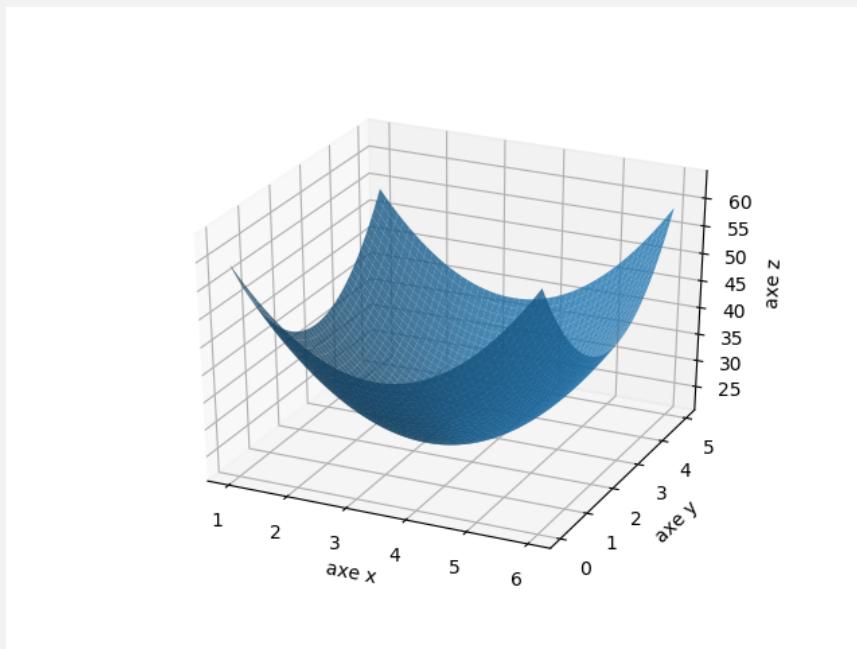
En développant on trouve :

$$f(x, y) = 3x^2 + 3y^2 - 20x - 16y + 76.$$

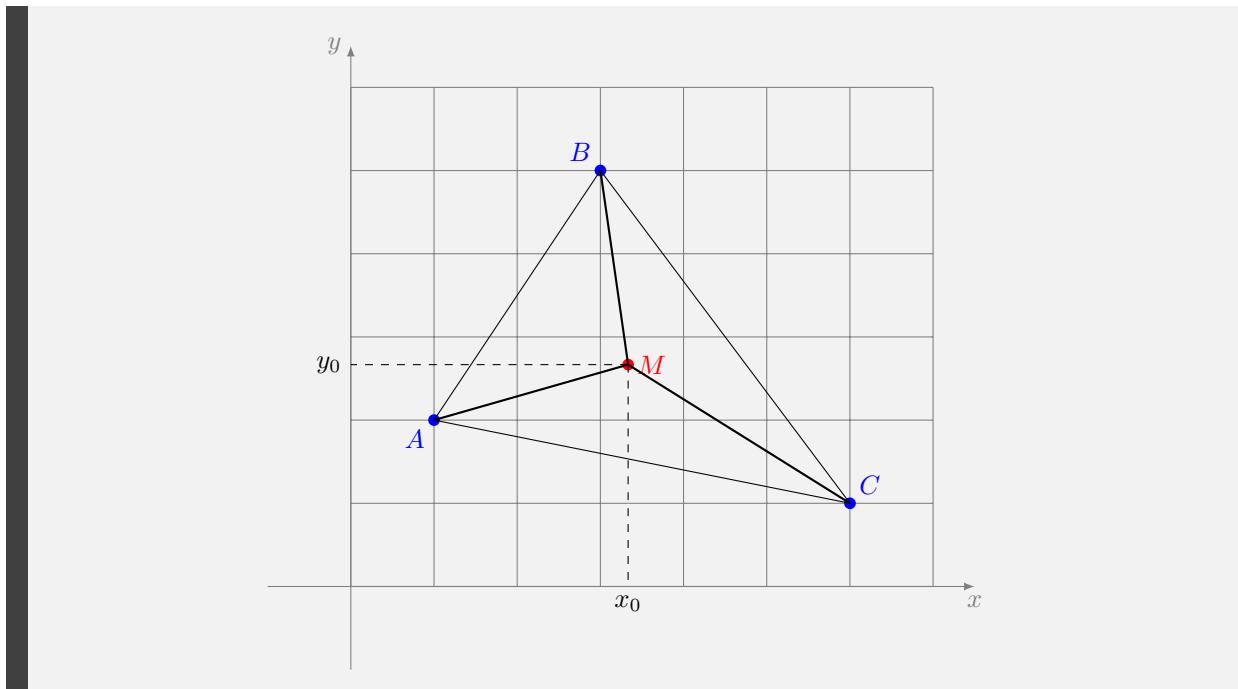
Le graphe de  $f$  nous suggère qu'il existe un unique minimum qui est le minimum global de  $f$ . Par recherche graphique ou par les méthodes décrites dans la section suivante, on trouverait une solution approchée. En fait la solution géométrique exacte est l'isobarycentre des points (autrement dit le centre de gravité du triangle  $ABC$ ), ainsi :

$$(x_0, y_0) = \left( \frac{10}{3}, \frac{8}{3} \right) \simeq (3.33, 2.66)$$

pour lequel  $f$  atteint son minimum  $z_0 = f(x_0, y_0) = \frac{64}{3} \simeq 21.33$ .



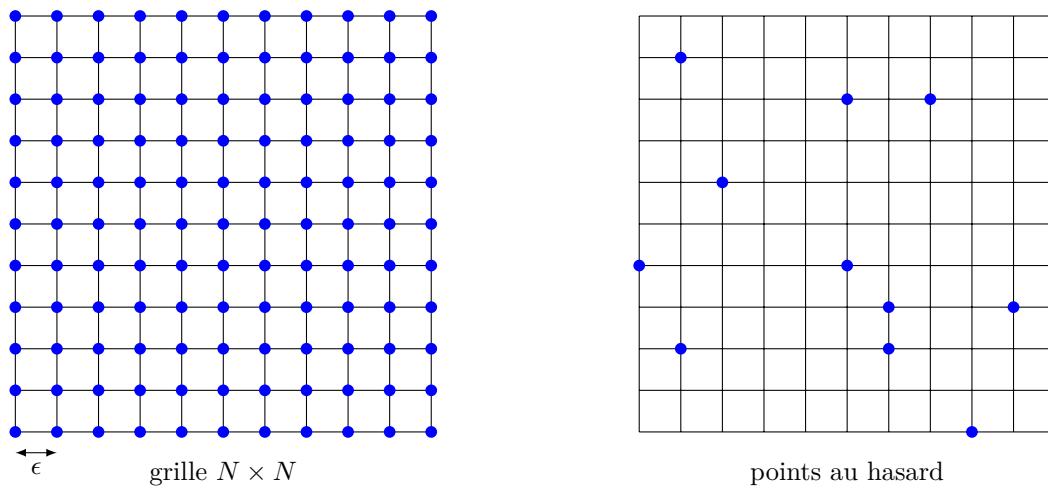
Le point qui convient le mieux à notre problème et en lequel notre fonction distance est minimale est donc le point de coordonnées  $(\frac{10}{3}, \frac{8}{3})$ . Attention, un autre choix de la fonction distance  $f$  pourrait conduire à une autre solution (voir l'exemple de la prochaine section).



#### 4. Recherche élémentaire d'un minimum

Voici trois techniques pour trouver les valeurs approchées des coordonnées du point en lequel une fonction de plusieurs variables atteint son minimum. Ces techniques sont valables quelque soit le nombre de variables même si ici elles ne sont décrites que dans le cas de deux variables.

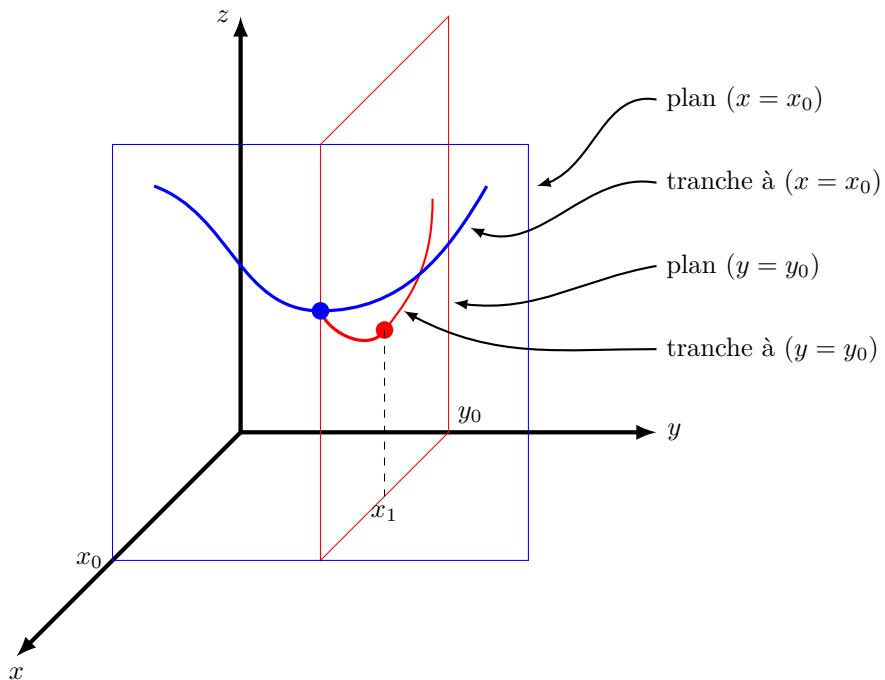
**Recherche sur une grille.** On calcule  $f(x, y)$  pour  $(x, y)$  parcourant une grille. On retient le point  $(x_0, y_0)$  en lequel  $z_0 = f(x_0, y_0)$  est le plus petit. Si on le souhaite, on peut affiner la grille autour de ce point, en diminuant le pas  $\epsilon$  pour améliorer l'approximation. C'est une technique qui demande  $N^2$  calculs pour une grille de largeur  $N$  (et même  $N^n$  pour une fonction de  $n$  variables) ce qui peut être énorme.



**Recherche au hasard.** Cela peut sembler incongru mais choisir quelques coordonnées  $(x, y)$  au hasard, calculer chaque valeur  $z = f(x, y)$  et comme auparavant retenir le point  $(x_0, y_0)$  correspondant au  $z_0$  minimal n'est pas ridicule! Un ordinateur peut tester plusieurs millions de points en quelques secondes. Bien sûr il y a de fortes chances de ne trouver qu'une solution approchée. C'est aussi une technique que l'on retrouvera plus tard : partir d'un point au hasard pour ensuite construire une suite de points convergeant vers un minimum. Et si cela n'est pas concluant, il faudra repartir d'un autre point tiré au hasard.

**Recherche par tranche.** L'idée est de se ramener à des fonctions d'une seule variable. En effet, pour les fonctions d'une variable, on sait qu'il faut chercher les minimums là où la dérivée s'annule.

On part d'une valeur  $x_0$  (au hasard!). On cherche le minimum sur la tranche  $x = x_0$ , c'est-à-dire que l'on cherche le minimum de la fonction d'une variable  $y \mapsto f(x_0, y)$ . On trouve une valeur  $y_0$  qui réalise un minimum. On change alors de direction en étudiant maintenant la tranche  $y = y_0$  (pour le  $y_0$  que l'on vient d'obtenir), on obtient l'abscisse  $x_1$  du minimum de la fonction d'une variable  $x \mapsto f(x, y_0)$ . On recommence depuis le début à partir de ce  $x_1$ . On obtient ainsi une suite de points  $(x_i, y_i)$  avec des valeurs  $z_i = f(x_i, y_i)$  de plus en plus petites. On peut espérer tendre vers un minimum.



Sur la figure ci-dessus, on part d'une tranche choisie au hasard, donnée par  $x = x_0$ . Cette tranche définit le graphe d'une fonction d'une variable. On se déplace sur cette courbe jusqu'à atteindre le minimum de cette tranche, en une valeur  $y_0$ . On considère la tranche perpendiculaire donnée par  $y = y_0$ . On se déplace sur la courbe jusqu'à atteindre le minimum de cette tranche, en une valeur  $x_1$ . On pourrait continuer avec une nouvelle tranche  $x = x_1$ , etc.

Les descriptions données ici sont assez informelles, d'une part parce qu'il est difficile d'énoncer des théorèmes qui garantissent d'atteindre un minimum local et d'autre part parce qu'aucune technique ne garantit d'atteindre un minimum global. Lorsque l'on étudiera le gradient, nous obtiendrons une méthode plus efficace.

### Exemple 4.1

On reprend le problème précédent, à savoir trouver un point  $M$  qui approche au mieux les trois points  $A$ ,  $B$  et  $C$ , mais cette fois on choisit la « vraie » distance comme fonction d'erreur :

$$g(x, y) = MA + MB + MC = \sqrt{(x - 1)^2 + (y - 2)^2} + \sqrt{(x - 3)^2 + (y - 5)^2} + \sqrt{(x - 6)^2 + (y - 1)^2}.$$

On applique ces trois techniques pour chercher le minimum de  $g$  en se limitant au carré  $[0, 6] \times [0, 6]$ .

1. Avec une grille  $N \times N$ . Par exemple pour  $N = 100$ , on évalue  $g$  en 10 000 points. On trouve  $(x_{\min}, y_{\min}) \simeq (2.91, 2.97)$  pour une valeur  $z_{\min} \simeq 7.84$ .

2. Avec un tirage aléatoire de 1000 points, on trouve par exemple :  $(x_{\min}, y_{\min}) \simeq (2.88, 2.99)$  et  $z_{\min} \simeq 7.84$ . Le résultat est similaire à la méthode précédente, bien qu'on ait effectué 10 fois moins de calculs.

3. Par les tranches. On part de la tranche ( $x = 0$ ). On pose  $x_0 = 0$ , la fonction à étudier est donc

$$g|_{x_0}(y) = \sqrt{1 + (y - 2)^2} + \sqrt{9 + (y - 5)^2} + \sqrt{36 + (y - 1)^2}.$$

C'est une fonction de la seule variable  $y$  pour laquelle on possède des techniques efficaces de recherche de minimum. On trouve que le minimum de  $g|_{x_0}$  est atteint en  $y_0 \simeq 2.45$ . On recommence avec cette fois la tranche ( $y = y_0$ ) et on cherche le minimum de la fonction  $g|_{y_0}(x) = g(x, y_0)$ . On trouve que cette fonction atteint son minimum en  $x_1 \simeq 2.84$ . On recommence ce processus jusqu'à atteindre la précision souhaitée. Ainsi en 5 étapes on obtient une valeur approchée assez précise du minimum  $(x_{\min}, y_{\min}) \simeq (2.90579, 2.98464)$  et  $z_{\min} \simeq 7.83867$ .

La première conclusion à tirer de ce qui précède est que pour résoudre un problème il faut définir correctement une fonction d'erreur, c'est-à-dire celle que l'on cherche à minimiser. La solution trouvée dépend de cette fonction d'erreur choisie. Enfin, la méthode des tranches est une méthode efficace pour trouver un minimum d'une fonction, mais nous en découvrirons une encore meilleure en utilisant le gradient.

### III- Lignes de niveau

#### 1. Définition

##### Définition III.1

Soit  $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$  une fonction de deux variables. La **ligne de niveau**  $z = c \in \mathbb{R}$  est l'ensemble de tous les points  $(x, y)$  vérifiant  $f(x, y) = c$  :

$$L_c = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid f(x, y) = c\}.$$

La ligne de niveau  $c$  est une courbe du plan  $\mathbb{R}^2$ .

On peut aussi définir une **courbe de niveau**, c'est l'ensemble des points de l'espace obtenus comme intersection du graphe  $\mathcal{G}_f$  et du plan  $z = c$  qui est horizontal et « d'altitude »  $c$ . Ce sont donc tous les points  $(x, y, f(x, y))$  avec  $f(x, y) = c$ . On obtient la courbe de niveau en translatant la ligne de niveau d'une altitude  $c$ .

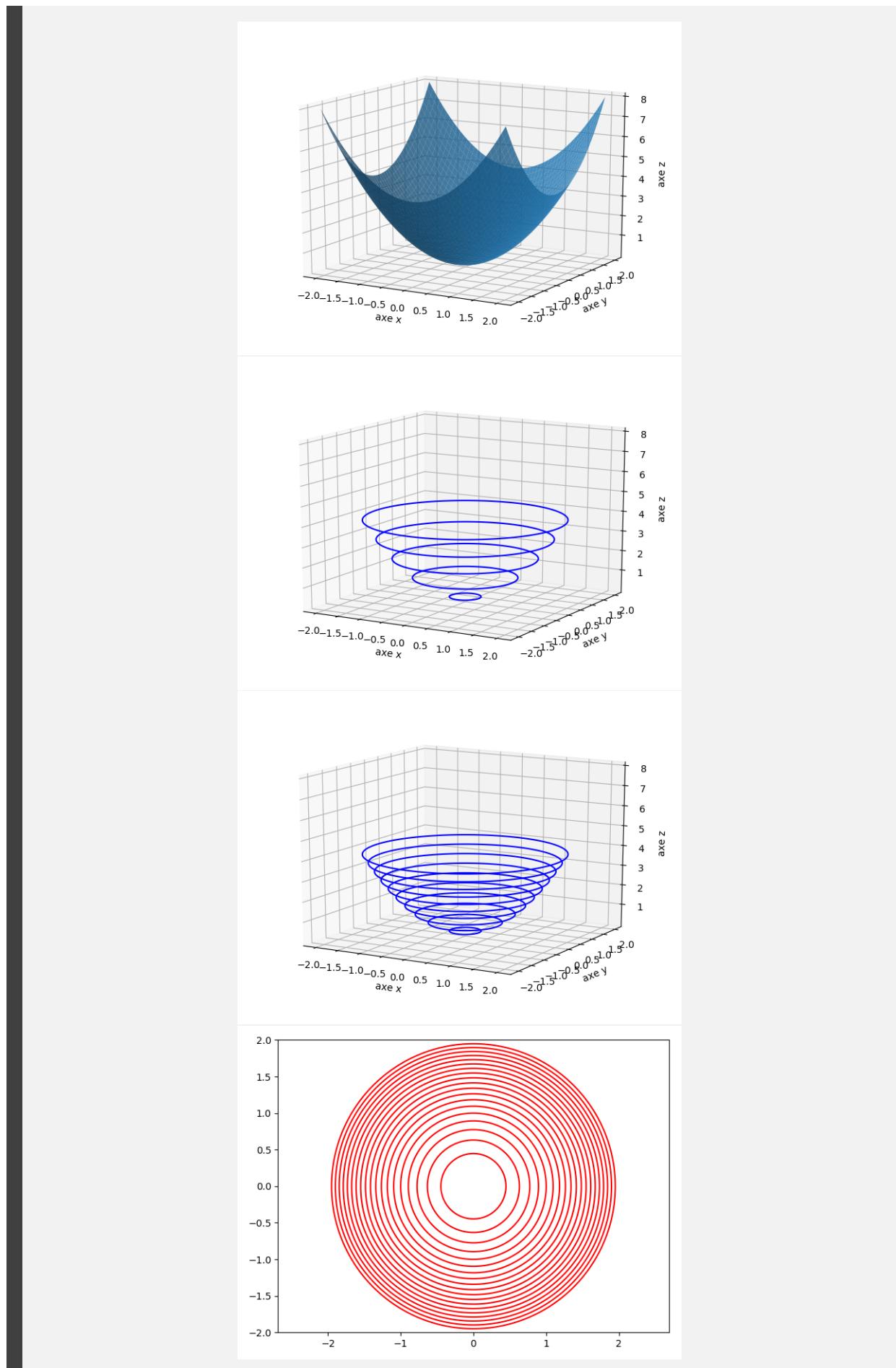
##### Exemple 1.1

Soit  $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$  définie par  $f(x, y) = x^2 + y^2$ .

- Si  $c < 0$ , la ligne de niveau  $L_c$  est vide (aucun point n'est d'altitude négative).
- Si  $c = 0$ , la ligne de niveau  $L_0$  se réduit à  $\{(0, 0)\}$ .
- Si  $c > 0$ , la ligne de niveau  $L_c$  est le cercle du plan de centre  $(0, 0)$  et de rayon  $\sqrt{c}$ . On « remonte »  $L_c$  à l'altitude  $z = c$  : la courbe de niveau est alors le cercle horizontal de l'espace de centre  $(0, 0, c)$  et de rayon  $\sqrt{c}$ .

Le graphe est alors une superposition de cercles horizontaux de l'espace de centre  $(0, 0, c)$  et de rayon  $\sqrt{c}$ ,  $c > 0$ .

Ci-dessous : (a) la surface, (b) 5 courbes de niveau, (c) 10 courbes de niveau, (d) les lignes de niveau dans le plan.



## 2. Exemples

### Exemple 2.1

Sur une carte topographique, les lignes de niveau représentent les courbes ayant la même altitude.

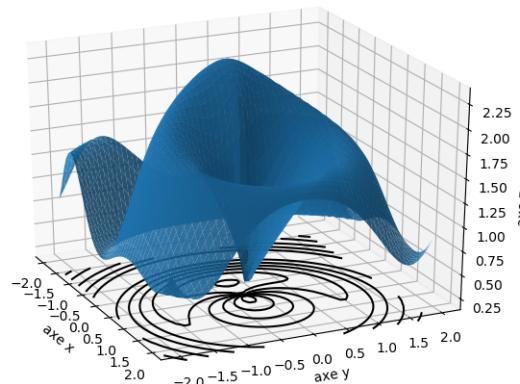


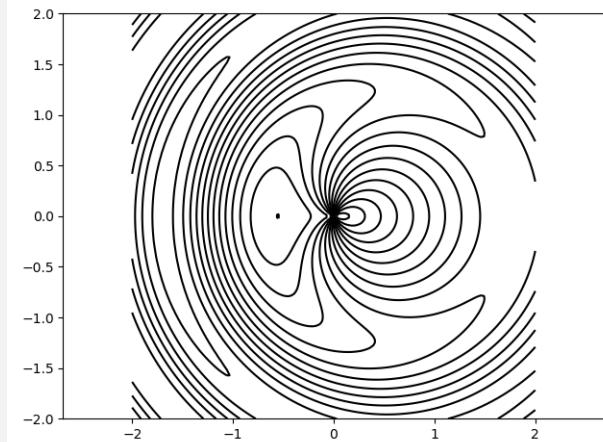
- Ici, une carte *Open Street Map* avec au centre le mont Gerbier de Jonc (source de la Loire, 1551 m).
- Les lignes de niveau correspondent à des altitudes équidistantes de 10 m (par exemple, pour  $c = 1400$ ,  $c = 1410$ ,  $c = 1420\ldots$ ).
- Lorsque les lignes de niveau sont très espacées, le terrain est plutôt plat ; lorsque les lignes sont rapprochées le terrain est pentu.
- Par définition, si on se promène en suivant une ligne de niveau, on reste toujours à la même altitude !

### Exemple 2.2

Voici le graphe et les lignes de niveau de la fonction  $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$  définie par

$$f(x, y) = \frac{\sin(r^2 - x)}{r} + 1 \quad \text{où } r = \sqrt{x^2 + y^2}.$$





### 3. Surfaces quadratiques

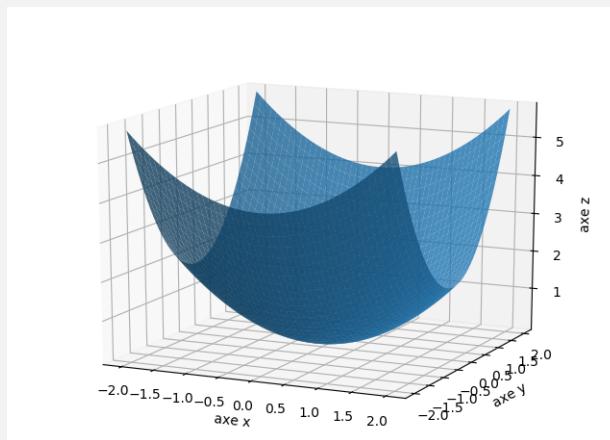
Ce sont des exemples à bien comprendre car ils seront importants pour la suite du cours.

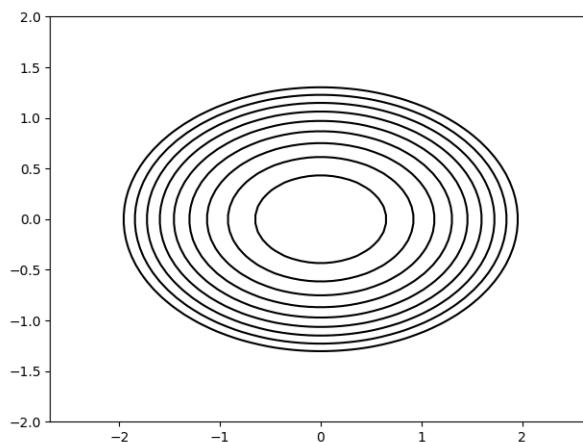
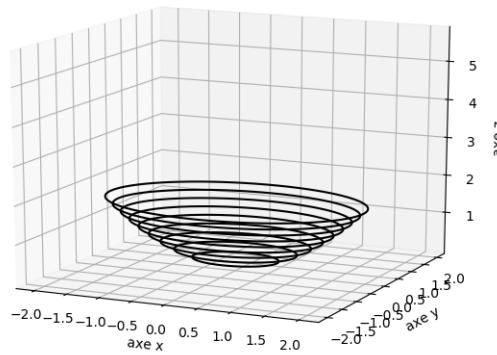
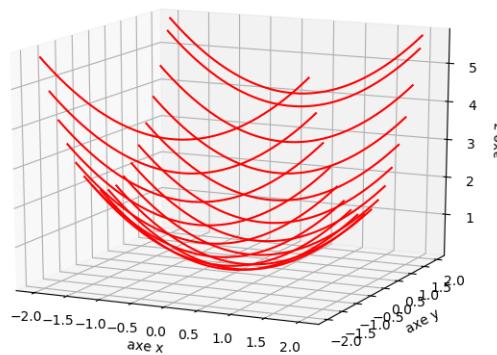
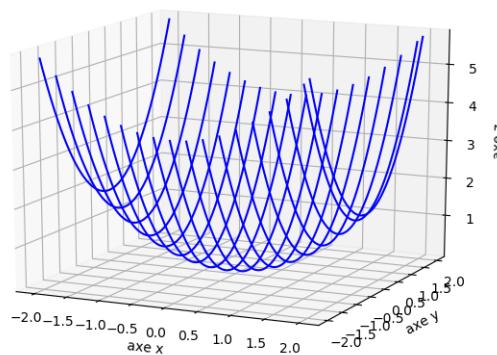
#### Exemple 3.1

$$f(x, y) = \frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} - 1$$

- Les tranches sont des paraboles.
- Les lignes de niveau sont des ellipses.
- Le graphe est donc un **paraboloïde elliptique**.

Ci-dessous : (a) la surface, (b) les tranches avec  $x$  constant, (c) les tranches avec  $y$  constant, (d) les courbes de niveau, (e) les lignes de niveau dans le plan.



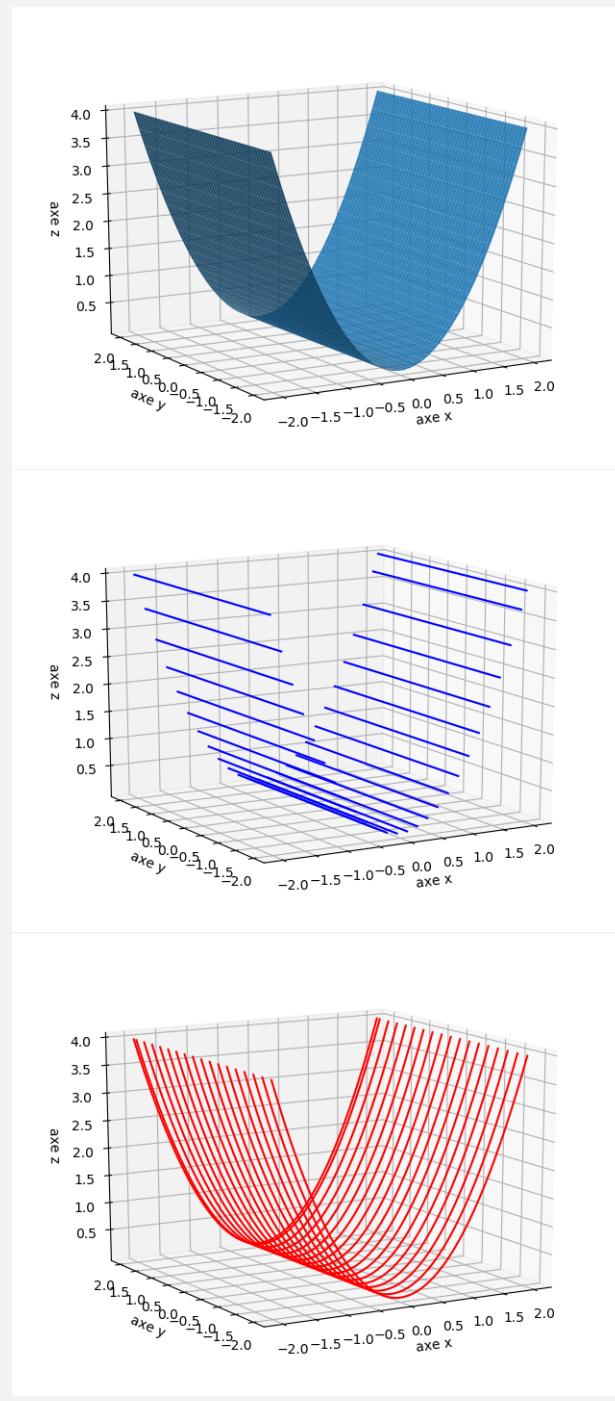


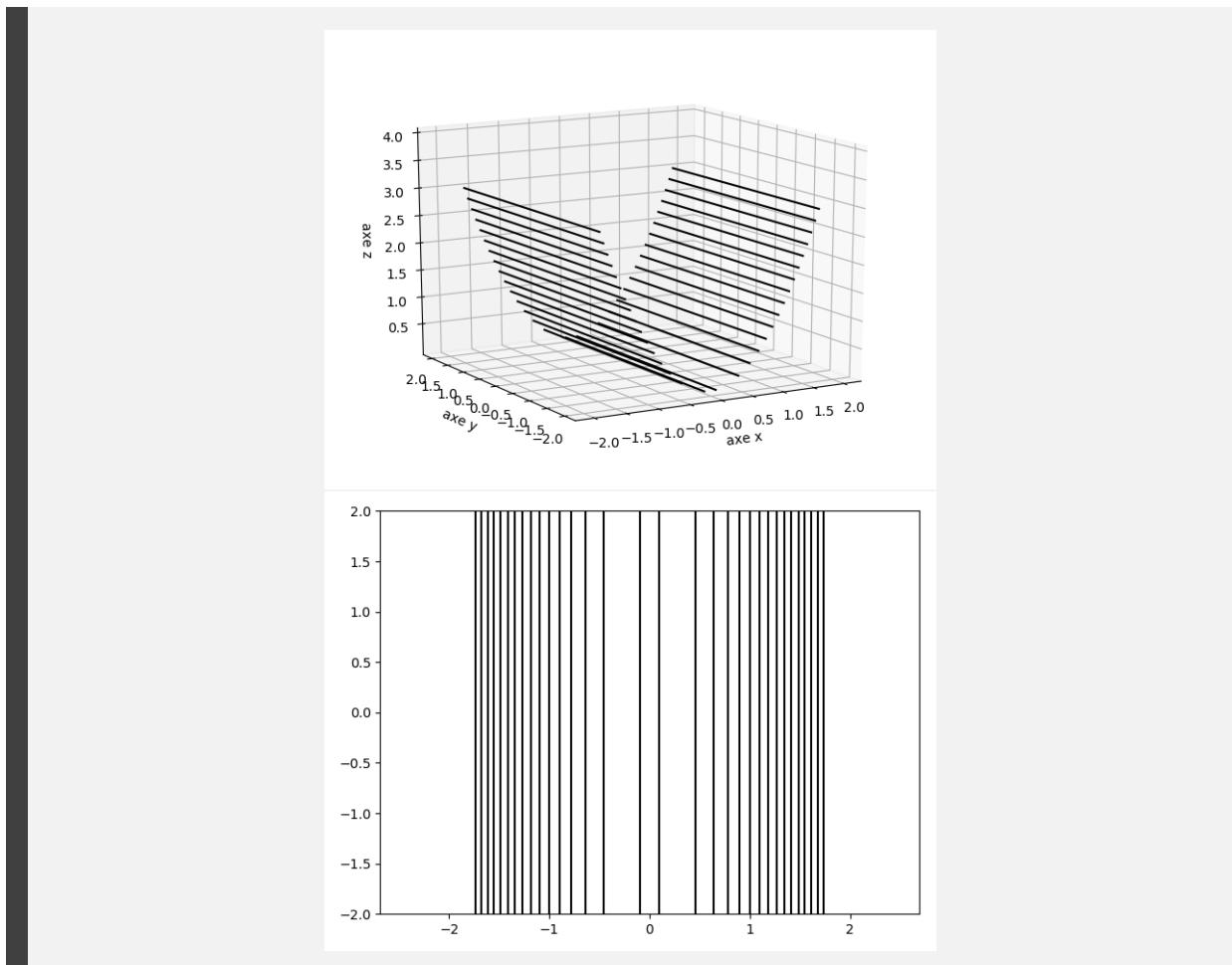
**Exemple 3.2**

$$f(x, y) = x^2$$

- Les tranches obtenues en coupant selon des plans  $y = y_0$  sont des paraboles. Dans l'autre direction, ce sont des droites.
- Les lignes de niveau sont des droites.
- Le graphe est donc un **cylindre parabolique**.

Ci-dessous : (a) la surface, (b) les tranches avec  $x$  constant, (c) les tranches avec  $y$  constant, (d) les courbes de niveau, (e) les lignes de niveau dans le plan.



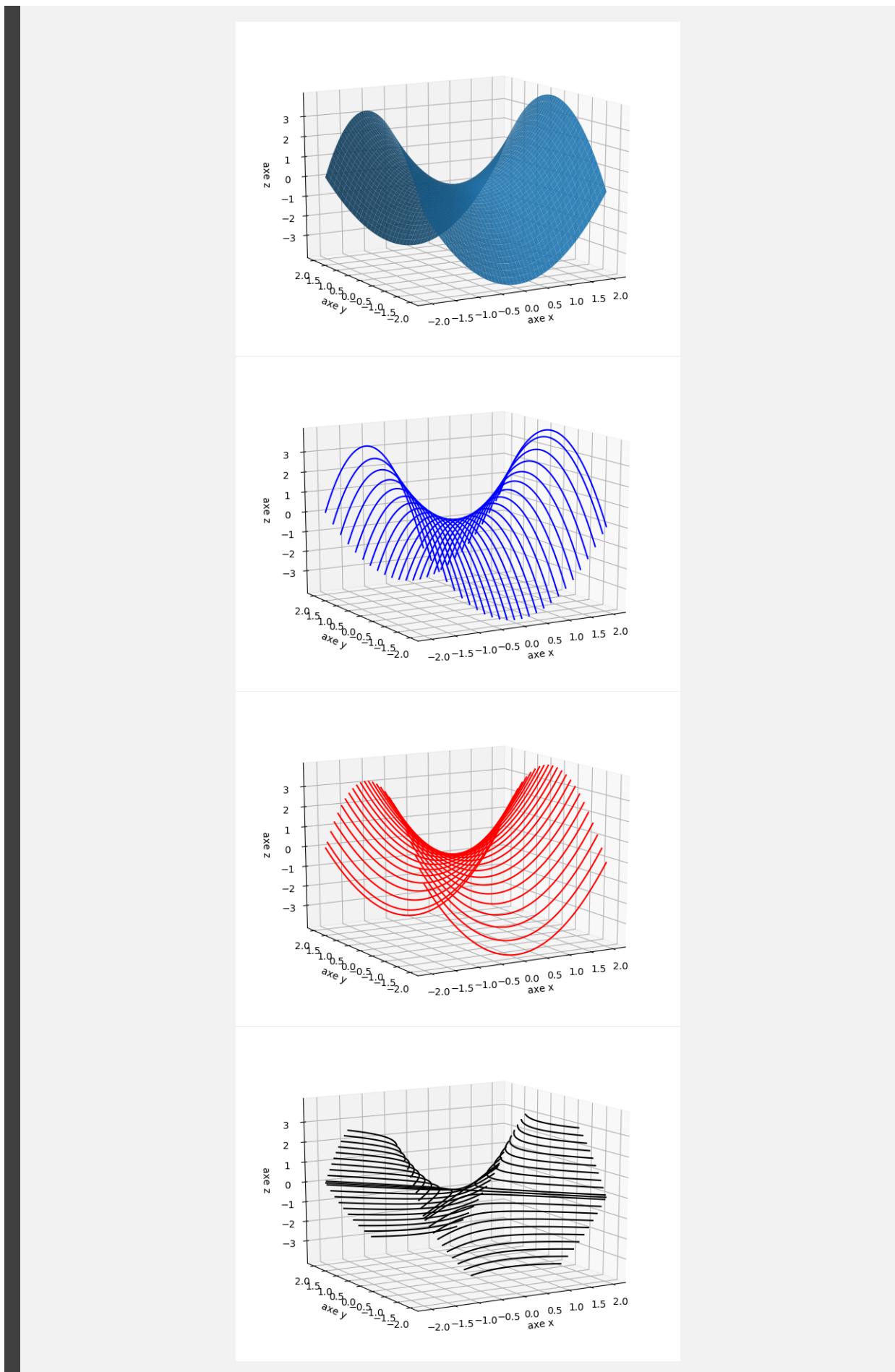


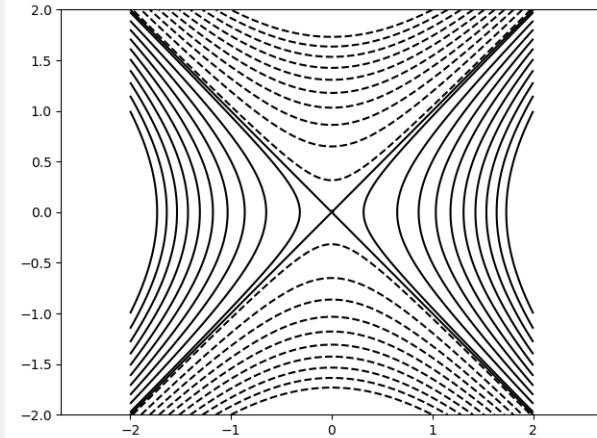
### Exemple 3.3

$$f(x, y) = x^2 - y^2$$

- Les tranches sont des paraboles, tournées vers le haut ou vers le bas selon la direction de la tranche.
- Les lignes de niveau sont des hyperboles.
- Le graphe est donc un **paraboloïde hyperbolique** que l'on appelle aussi la **selle de cheval**.
- Un autre nom pour cette surface est un **col** (en référence à un col en montagne). En effet le point  $(0, 0, 0)$ , est le point de passage le moins haut pour passer d'un versant à l'autre de la montagne.

Ci-dessous : (a) la surface, (b) les tranches avec  $x$  constant, (c) les tranches avec  $y$  constant, (d) les courbes de niveau, (e) les lignes de niveau dans le plan (en pointillé les lignes de niveau négatif).





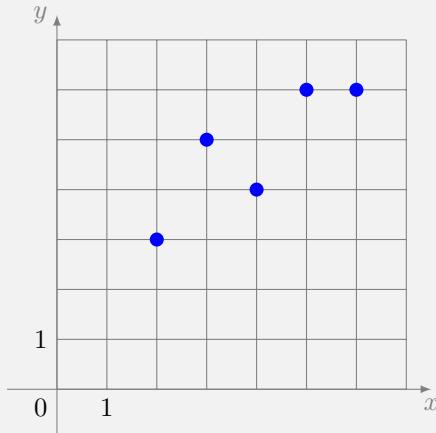
#### 4. Régression linéaire

##### Exemple 4.1

On se donne des points du plan, comme ci-dessous. On s'aperçoit qu'ils sont à peu près alignés et on souhaite trouver l'équation d'une droite :

$$y = ax + b$$

qui les approche au mieux.



Formalisons un peu le problème : on se donne  $N$  points  $A_i(x_i, y_i)$ ,  $i = 1, \dots, N$ . Pour une droite  $\mathcal{D}$  d'équation  $y = ax + b$ , la distance entre  $A_i$  et la droite  $\mathcal{D}$  est donnée par la formule :

$$d(A_i, \mathcal{D}) = \frac{|ax_i - y_i + b|}{\sqrt{1 + a^2}}.$$

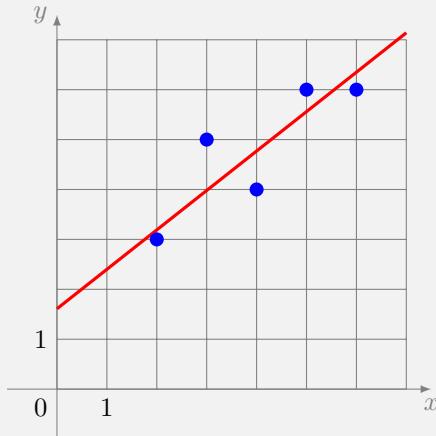
Pour se débarrasser des valeurs absolues et des racines carrées, on élève au carré et on décide que la droite qui approche au mieux tous les points  $A_i$  est la droite qui minimise la fonction

$$f(a, b) = \sum_{i=1}^N d(A_i, \mathcal{D})^2 = \frac{1}{1 + a^2} \sum_{i=1}^N (ax_i - y_i + b)^2.$$

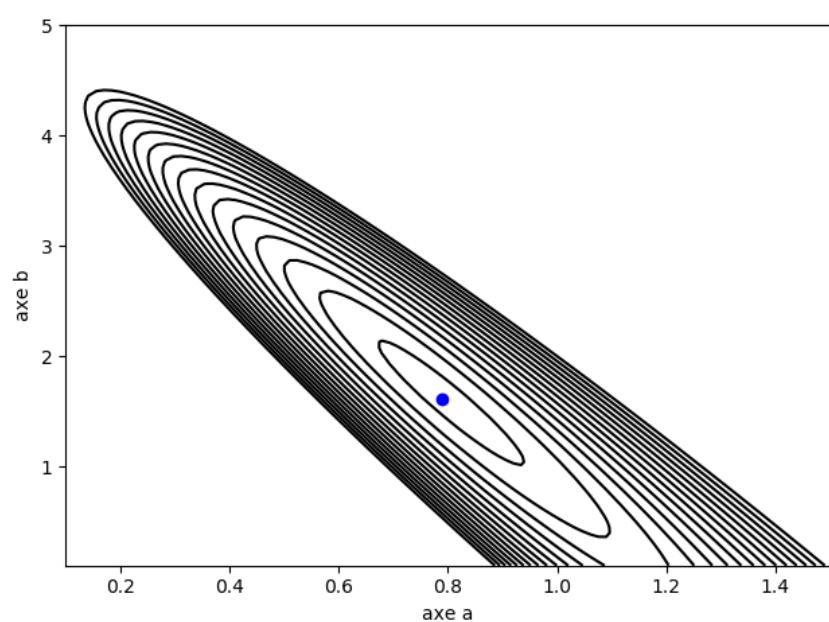
Pour les 5 points du dessin initial :  $A_1(2, 3)$ ,  $A_2(3, 5)$ ,  $A_3(4, 4)$ ,  $A_4(5, 6)$  et  $A_5(6, 6)$ , il s'agit donc de trouver  $(a, b)$  qui minimise la fonction

$$f(a, b) = \frac{1}{1 + a^2} ((2a - 3 + b)^2 + (3a - 5 + b)^2 + (4a - 4 + b)^2 + (5a - 6 + b)^2 + (6a - 6 + b)^2).$$

On trace le graphe de  $f$ , les lignes de niveau de  $f$ , et on utilise les techniques à notre disposition pour trouver qu'un minimum global est réalisé en  $(a, b) \simeq (0.8, 1.6)$ , ce qui permet de tracer une droite  $y = ax + b$  solution.



Lorsque l'on dessine les lignes de niveau, on s'aperçoit que le minimum se trouve dans une région plate et allongée. Cela signifie que, bien que le minimum  $(a_{\min}, b_{\min})$  soit unique, il existe beaucoup de  $(a, b)$  tels que  $f(a, b)$  soit proche de la valeur minimale  $f(a_{\min}, b_{\min})$ . De plus, ces points  $(a, b)$  peuvent être assez éloignés de la solution  $(a_{\min}, b_{\min})$  (par exemple tous les points de la zone ovale autour du minimum). Ce qui signifie que beaucoup de droites très différentes approchent la solution optimale.



## IV- Dérivées partielles

Pour une fonction de plusieurs variables, il existe une dérivée pour chacune des variables, qu'on appelle dérivée partielle.

### 1. Définition

#### Définition IV.1

Soit  $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ . La **dérivée partielle**  $\frac{\partial f}{\partial x}(x_0, y_0)$  de  $f$  par rapport à la variable  $x$  au point  $(x_0, y_0) \in \mathbb{R}^2$  est la dérivée en  $x_0$  de la fonction d'une variable  $x \mapsto f(x, y_0)$ .

De même  $\frac{\partial f}{\partial y}(x_0, y_0)$  est la dérivée partielle de  $f$  par rapport à la variable  $y$  au point  $(x_0, y_0)$ .

Comme d'habitude et sauf mention contraire, nous supposerons que toutes les dérivées partielles existent.

Autrement dit, en revenant à la définition de la dérivée comme une limite :

$$\frac{\partial f}{\partial x}(x_0, y_0) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(x_0 + h, y_0) - f(x_0, y_0)}{h} \quad \text{et} \quad \frac{\partial f}{\partial y}(x_0, y_0) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(x_0, y_0 + h) - f(x_0, y_0)}{h}.$$

Plus généralement, pour une fonction  $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$  de plusieurs variables,  $\frac{\partial f}{\partial x_i}(x_1, \dots, x_n)$  est la dérivée partielle de  $f$  par rapport à la variable  $x_i$  au point  $(x_1, \dots, x_n) \in \mathbb{R}^n$ . C'est la dérivée en  $x_i$  de la fonction d'une variable  $x_i \mapsto f(x_1, \dots, x_n)$  où l'on considère fixes les variables  $x_j$  pour  $j \neq i$ .

**Notations.**

$$\frac{\partial f}{\partial x}(x, y) \quad \text{et} \quad \frac{\partial f}{\partial y}(x, y)$$

sont les analogues de l'écriture  $\frac{df}{dx}(x)$  pour l'écriture de la dérivée lorsqu'il n'y a qu'une seule variable. Le symbole «  $\partial$  » se lit « d rond ». Une autre notation est  $\partial_x f(x, y)$ ,  $\partial_y f(x, y)$  ou bien encore  $f'_x(x, y)$ ,  $f'_y(x, y)$ .

### 2. Calculs

Le calcul d'une dérivée partielle n'est pas plus compliqué que le calcul d'une dérivée.

**Méthode.** Pour calculer une dérivée partielle par rapport à une variable, il suffit de dériver par rapport à cette variable en considérant les autres variables comme des constantes.

#### Exemple 2.1

Calculer les dérivées partielles de la fonction  $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$  définie par  $f(x, y) = x^2 e^{3y}$ .

*Solution.*

Pour calculer la dérivée partielle  $\frac{\partial f}{\partial x}$ , par rapport à  $x$ , on considère que  $y$  est une constante et on dérive  $x^2 e^{3y}$  comme si c'était une fonction de la variable  $x$  uniquement :

$$\frac{\partial f}{\partial x}(x, y) = 2x e^{3y}.$$

Pour l'autre dérivée  $\frac{\partial f}{\partial y}$ , on considère que  $x$  est une constante et on dérive  $x^2 e^{3y}$  comme si c'était une fonction de  $y$  :

$$\frac{\partial f}{\partial y}(x, y) = 3x^2 e^{3y}.$$

**Exemple 2.2**

Pour  $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$  définie par  $f(x, y, z) = \cos(x + y^2)e^{-z}$  on a :

$$\begin{aligned}\frac{\partial f}{\partial x}(x, y, z) &= -\sin(x + y^2)e^{-z}, \\ \frac{\partial f}{\partial y}(x, y, z) &= -2y \sin(x + y^2)e^{-z}, \\ \frac{\partial f}{\partial z}(x, y, z) &= -\cos(x + y^2)e^{-z}.\end{aligned}$$

**Exemple 2.3**

Soit  $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$  définie par  $f(x_1, \dots, x_n) = x_1^2 + x_2^2 + \dots + x_n^2$ , alors pour  $i = 1, \dots, n$  :

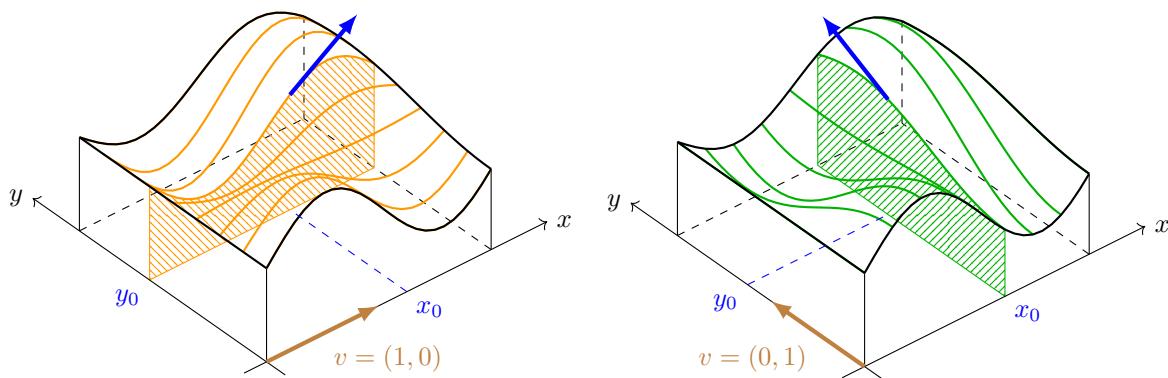
$$\frac{\partial f}{\partial x_i}(x_1, \dots, x_n) = 2x_i.$$

**3. Interprétation géométrique**

Pour une fonction d'une variable, la dérivée est la pente de la tangente au graphe de la fonction (le graphe étant alors une courbe). Pour une fonction de deux variables  $(x, y) \mapsto f(x, y)$ , les dérivées partielles indiquent les pentes au graphe de  $f$  selon certaines directions (le graphe étant ici une surface). Plus précisément :

- $\frac{\partial f}{\partial x}(x_0, y_0)$  est la pente du graphe de  $f$  en  $(x_0, y_0)$  suivant la direction de l'axe ( $Ox$ ). En effet cette pente est celle de la tangente à la courbe  $z = f(x, y_0)$  et est donnée par la dérivée de  $x \mapsto f(x, y_0)$  en  $x_0$ , c'est donc bien  $\frac{\partial f}{\partial x}(x_0, y_0)$ .
- $\frac{\partial f}{\partial y}(x_0, y_0)$  est la pente du graphe de  $f$  en  $(x_0, y_0)$  suivant la direction de l'axe ( $Oy$ ).

Sur la figure de gauche, la dérivée partielle  $\frac{\partial f}{\partial x}$  indique la pente de la tranche parallèle à l'axe ( $Ox$ ). Sur la figure de droite, la dérivée partielle  $\frac{\partial f}{\partial y}$  indique la pente de la tranche parallèle à l'axe ( $Oy$ ).



## V- Gradient

Le gradient est un vecteur dont les coordonnées sont les dérivées partielles. Il a de nombreuses applications géométriques car il donne l'équation des tangences aux courbes et surfaces de niveau. Surtout, il indique la direction dans laquelle la fonction varie le plus vite.

Le gradient est un vecteur qui remplace la notion de dérivée pour les fonctions de plusieurs variables. On sait que la dérivée permet de décider si une fonction est croissante ou décroissante. De même, le vecteur gradient indique la direction dans laquelle la fonction croît ou décroît le plus vite. Nous allons voir comment calculer de façon algorithmique le gradient grâce à la « différentiation automatique ».

### 1. Définition

#### Définition V.1

Soit  $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$  une fonction admettant des dérivées partielles. Le **gradient** de  $f$  en  $(x_0, y_0) \in \mathbb{R}^2$ , noté  $\overrightarrow{\text{grad}} f(x_0, y_0)$ , est le vecteur :

$$\overrightarrow{\text{grad}} f(x_0, y_0) = \begin{pmatrix} \frac{\partial f}{\partial x}(x_0, y_0) \\ \frac{\partial f}{\partial y}(x_0, y_0) \end{pmatrix}.$$

Les physiciens et les anglo-saxons notent souvent  $\nabla f(x, y)$  pour  $\overrightarrow{\text{grad}} f(x, y)$ . Le symbole  $\nabla$  se lit « nabla ».

Plus généralement, pour  $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ , le gradient de  $f$  en  $(x_1, \dots, x_n) \in \mathbb{R}^n$  est le vecteur :

$$\overrightarrow{\text{grad}} f(x_1, \dots, x_n) = \begin{pmatrix} \frac{\partial f}{\partial x_1}(x_1, \dots, x_n) \\ \vdots \\ \frac{\partial f}{\partial x_n}(x_1, \dots, x_n) \end{pmatrix}.$$

#### Exemple 1.1

- $f(x, y) = x^2y^3$ ,  $\overrightarrow{\text{grad}} f(x, y) = \begin{pmatrix} 2xy^3 \\ 3x^2y^2 \end{pmatrix}$ . Au point  $(x_0, y_0) = (2, 1)$ ,  $\overrightarrow{\text{grad}} f(2, 1) = \begin{pmatrix} 4 \\ 12 \end{pmatrix}$ .
- $f(x, y, z) = x^2 \sin(yz)$ ,  $\overrightarrow{\text{grad}} f(x, y, z) = \begin{pmatrix} 2x \sin(yz) \\ x^2 z \cos(yz) \\ x^2 y \cos(yz) \end{pmatrix}$ .
- $f(x_1, \dots, x_n) = x_1^2 + x_2^2 + \dots + x_n^2$ ,  $\overrightarrow{\text{grad}} f(x_1, \dots, x_n) = \begin{pmatrix} 2x_1 \\ \vdots \\ 2x_n \end{pmatrix}$ .

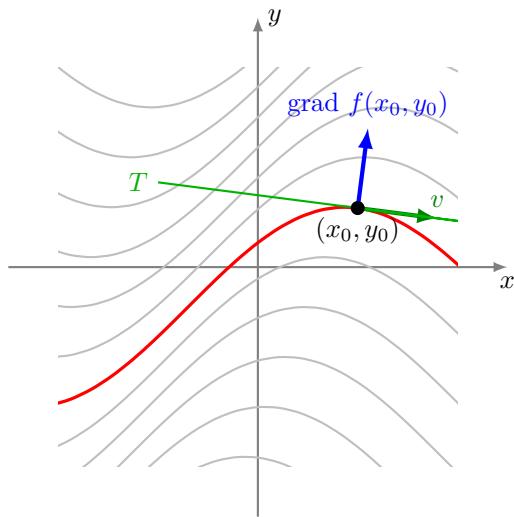
## 2. Tangentes aux lignes de niveau

Soit  $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$  une fonction différentiable. On considère les lignes de niveau  $f(x, y) = k$ .

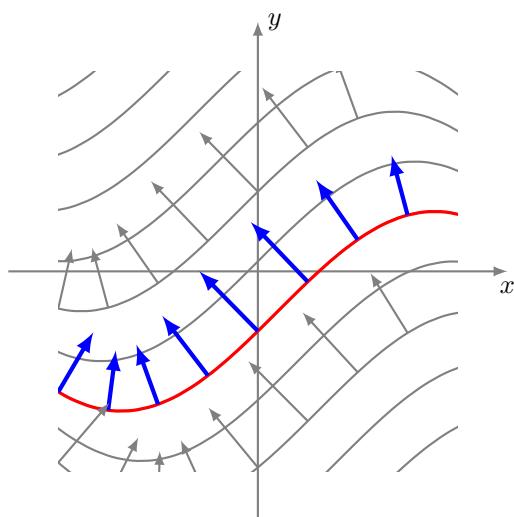
### Proposition 1.1

Le vecteur gradient  $\overrightarrow{\text{grad}} f(x_0, y_0)$  est orthogonal à la ligne de niveau de  $f$  passant au point  $(x_0, y_0)$ .

Sur ce premier dessin, sont dessinés la ligne de niveau passant par le point  $(x_0, y_0)$ , un vecteur tangent  $v$  en ce point et la tangente à la ligne de niveau. Le vecteur gradient est un vecteur du plan qui est orthogonal à la ligne de niveau en ce point.



À chaque point du plan, on peut associer un vecteur gradient. Ce vecteur gradient est orthogonal à la ligne de niveau passant par ce point. Nous verrons juste après comment savoir s'il est orienté « vers le haut » ou « vers le bas ».



Dans le cadre de notre étude, nous nous intéressons à l'équation de la tangente.

**Proposition 1.2**

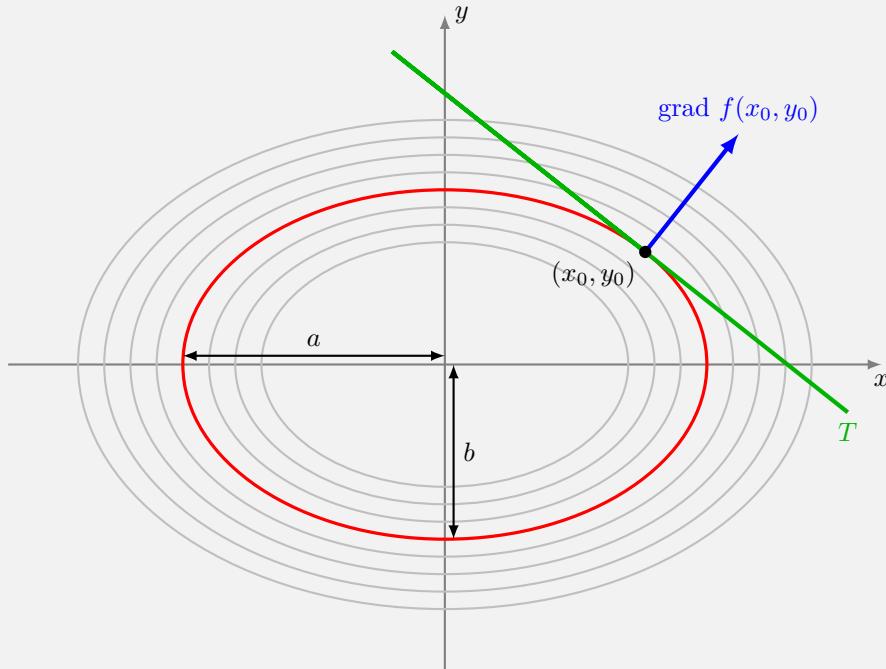
Au point  $(x_0, y_0)$ , l'équation de la tangente à la ligne de niveau de  $f$  est :

$$\frac{\partial f}{\partial x}(x_0, y_0)(x - x_0) + \frac{\partial f}{\partial y}(x_0, y_0)(y - y_0) = 0$$

pourvu que le gradient de  $f$  en ce point ne soit pas le vecteur nul.

**Exemple 2.1 : Tangentes à une ellipse**

Trouver les tangentes à l'ellipse  $\mathcal{E}$  d'équation  $\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} = 1$ .



Cette ellipse  $\mathcal{E}$  est la ligne de niveau  $f(x, y) = 1$  de la fonction  $f(x, y) = \frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2}$ . Les dérivées partielles en  $(x_0, y_0)$  sont :

$$\frac{\partial f}{\partial x}(x_0, y_0) = \frac{2x_0}{a^2} \quad \text{et} \quad \frac{\partial f}{\partial y}(x_0, y_0) = \frac{2y_0}{b^2}.$$

L'équation de la tangente à l'ellipse  $\mathcal{E}$  en ce point est donc :

$$\frac{2x_0}{a^2}(x - x_0) + \frac{2y_0}{b^2}(y - y_0) = 0.$$

Mais comme  $\frac{x_0^2}{a^2} + \frac{y_0^2}{b^2} = 1$ , l'équation de la tangente se simplifie en  $\frac{x_0}{a^2}x + \frac{y_0}{b^2}y = 1$ .

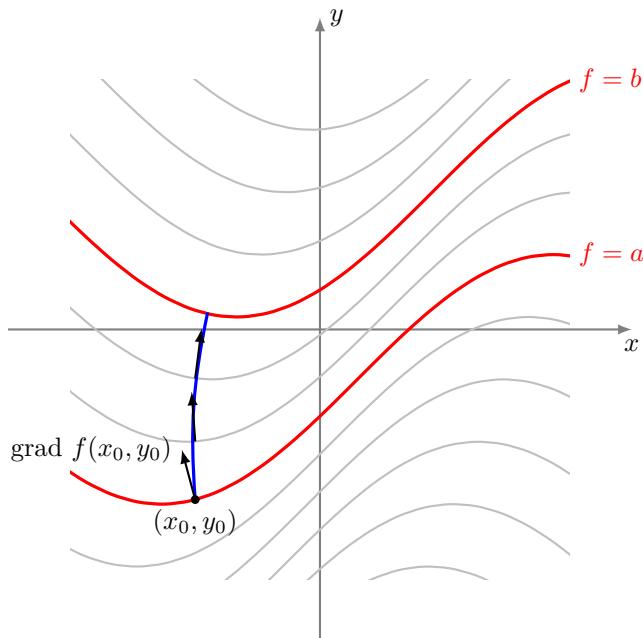
### 3. Lignes de plus forte pente

Considérons les lignes de niveau  $f(x, y) = k$  d'une fonction  $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ . On se place en un point  $(x_0, y_0)$ . On cherche dans quelle direction se déplacer pour augmenter au plus vite la valeur de  $f$ .

#### Proposition 1.3

Le vecteur gradient  $\overrightarrow{\text{grad}} f(x_0, y_0)$  indique la direction de plus grande pente à partir du point  $(x_0, y_0)$ .

Autrement dit, si l'on veut, à partir d'un point donné  $(x_0, y_0)$  de niveau  $a$ , passer au niveau  $b > a$  le plus vite possible alors il faut démarrer en suivant la direction du gradient  $\overrightarrow{\text{grad}} f(x_0, y_0)$ .



Comme illustration, un skieur de descente, voulant optimiser sa course, choisira en permanence de s'orienter suivant la plus forte pente, c'est-à-dire dans le sens opposé au gradient.

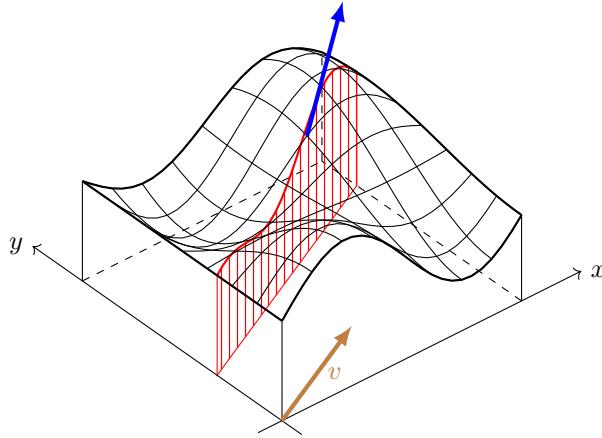
### 4. Dérivée directionnelle

Pour prouver que le gradient indique la ligne de la plus grande pente, nous avons besoin de généraliser la notion de dérivée partielle. Ce passage est plus technique et peut être ignoré en première lecture.

Soit  $v = \begin{pmatrix} h \\ k \end{pmatrix}$  un vecteur du plan. La **dérivée directionnelle** de  $f$  suivant le vecteur  $v$  en  $(x_0, y_0)$  est le nombre :

$$D_v f(x_0, y_0) = h \frac{\partial f}{\partial x}(x_0, y_0) + k \frac{\partial f}{\partial y}(x_0, y_0).$$

La dérivée directionnelle correspond à la pente de la fonction pour la tranche dirigée par le vecteur  $v$ .



Remarque : pour  $v = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$  alors  $D_v f(x_0, y_0) = \frac{\partial f}{\partial x}(x_0, y_0)$  et pour  $v = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$  alors  $D_v f(x_0, y_0) = \frac{\partial f}{\partial y}(x_0, y_0)$ .

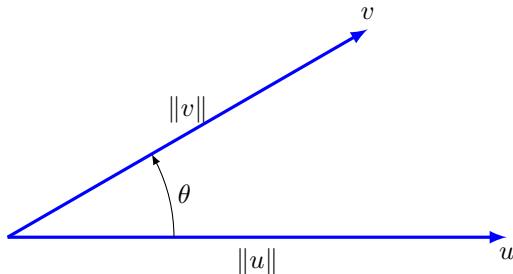
On rappelle que le **produit scalaire** de deux vecteurs  $u = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$  et  $v = \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix}$  est donné par

$$\langle u | v \rangle = xx' + yy'.$$

On sait que le produit scalaire se calcule aussi géométriquement par :

$$\langle u | v \rangle = \|u\| \cdot \|v\| \cdot \cos(\theta)$$

où  $\theta$  est l'angle entre  $u$  et  $v$ .



Ainsi, on peut réécrire la dérivée directionnelle sous la forme :

$$D_v f(x_0, y_0) = \langle \overrightarrow{\text{grad}} f(x_0, y_0) | v \rangle.$$

On peut maintenant prouver que le gradient indique la ligne de plus grande pente.

*Démonstration.* La dérivée suivant le vecteur non nul  $v$  au point  $(x_0, y_0)$  décrit la variation de  $f$  autour de ce point lorsqu'on se déplace dans la direction  $v$ . La direction selon laquelle la croissance est la plus grande est celle du gradient de  $f$ . En effet,

$$D_v f(x_0, y_0) = \langle \overrightarrow{\text{grad}} f(x_0, y_0) | v \rangle = \|\overrightarrow{\text{grad}} f(x_0, y_0)\| \cdot \|v\| \cdot \cos \theta$$

où  $\theta$  est l'angle entre le vecteur  $\overrightarrow{\text{grad}} f(x_0, y_0)$  et le vecteur  $v$ . Le maximum est atteint lorsque l'angle  $\theta = 0$ , c'est-à-dire lorsque  $v$  pointe dans la même direction que  $\overrightarrow{\text{grad}} f(x_0, y_0)$ .  $\square$

## 5. Surface de niveau

Les résultats présentés ci-dessus pour les fonctions de deux variables se généralisent aux fonctions de trois variables ou plus. Commençons avec trois variables et une fonction  $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$ . Rappelons qu'un plan de  $\mathbb{R}^3$  passant par  $(x_0, y_0, z_0)$  et de vecteur normal  $n = (a, b, c)$  a pour équation cartésienne :

$$a(x - x_0) + b(y - y_0) + c(z - z_0) = 0.$$

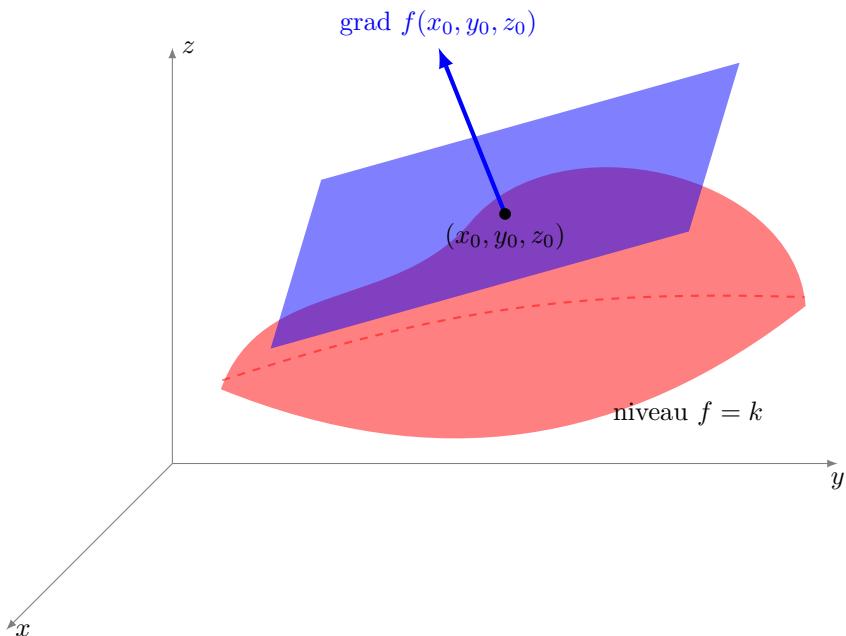
De même qu'il existe une droite tangente pour les lignes de niveau, il existe un **plan tangent** à une surface de niveau.

### Proposition 1.4

Le vecteur gradient  $\overrightarrow{\text{grad}} f(x_0, y_0, z_0)$  est orthogonal à la surface de niveau de  $f$  passant au point  $(x_0, y_0, z_0)$ . Autrement dit, l'équation du plan tangent à la surface de niveau de  $f$  en  $(x_0, y_0, z_0)$  est

$$\frac{\partial f}{\partial x}(x_0, y_0, z_0)(x - x_0) + \frac{\partial f}{\partial y}(x_0, y_0, z_0)(y - y_0) + \frac{\partial f}{\partial z}(x_0, y_0, z_0)(z - z_0) = 0$$

pourvu que le gradient de  $f$  en ce point ne soit pas le vecteur nul.



Plus généralement pour  $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ ,  $\overrightarrow{\text{grad}} f(x_1, \dots, x_n)$  est orthogonal à l'espace tangent à l'hypersurface de niveau  $f = k$  passant par le point  $(x_1, \dots, x_n) \in \mathbb{R}^n$  et ce vecteur gradient  $\overrightarrow{\text{grad}} f(x_1, \dots, x_n)$  indique la direction de plus grande pente à partir du point  $(x_1, \dots, x_n)$ .

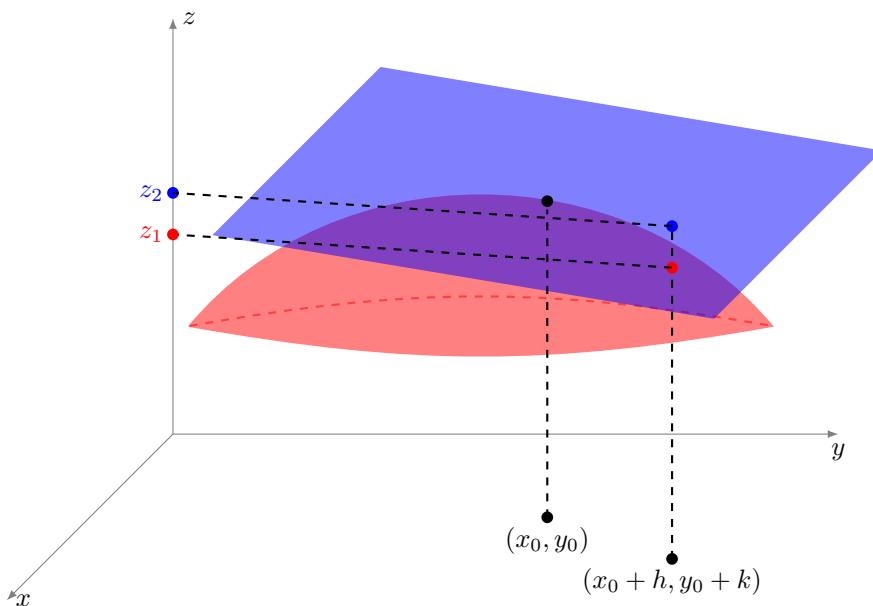
## 6. Calcul approché

Rappelez-vous que la dérivée nous a permis de faire des calculs approchés, par exemple pour estimer  $\sqrt{1.01}$  sans calculatrice (voir le chapitre « Dérivée »). Voici, en deux variables, l'analogue de la formule pour une variable :

$$f(x_0 + h, y_0 + k) \simeq f(x_0, y_0) + h \frac{\partial f}{\partial x}(x_0, y_0) + k \frac{\partial f}{\partial y}(x_0, y_0).$$

Cette approximation est valable pour  $h$  et  $k$  petits.

L'interprétation géométrique est la suivante : on approche le graphe de  $f$  en  $(x_0, y_0)$  par le plan tangent au graphe en ce point. Sur la figure ci-dessous sont représentés : le graphe de  $f$ , le plan tangent au-dessus du point  $(x_0, y_0)$ . La valeur  $z_1 = f(x_0 + h, y_0 + k)$  est la valeur exacte donnée par le point de la surface au dessus de  $(x_0 + h, y_0 + k)$ . On approche cette valeur par  $z_2 = f(x_0, y_0) + h \frac{\partial f}{\partial x}(x_0, y_0) + k \frac{\partial f}{\partial y}(x_0, y_0)$  donnée par le point du plan tangent au dessus de  $(x_0 + h, y_0 + k)$ .



### Exemple 6.1

Valeur approchée de  $f(1.002, 0.997)$  si  $f(x, y) = x^2y$ .

*Solution.* Ici  $(x_0, y_0) = (1, 1)$ ,  $h = 2 \times 10^{-3}$ ,  $k = -3 \times 10^{-3}$ ,  $\frac{\partial f}{\partial x}(x, y) = 2xy$ ,  $\frac{\partial f}{\partial y}(x, y) = x^2$ , donc  $\frac{\partial f}{\partial x}(x_0, y_0) = 2$ ,  $\frac{\partial f}{\partial y}(x_0, y_0) = 1$ . Ainsi

$$f(1 + h, 1 + k) \simeq f(1, 1) + 2h + k$$

donc

$$f(1.002, 0.997) \simeq 1 + 2 \times 2 \times 10^{-3} - 3 \times 10^{-3} \simeq 1.001.$$

Avec une calculatrice, on trouve  $f(1.002, 0.997) = 1.000992$  : l'approximation est bonne.

## 7. Minimum et maximum

### Définition V.2

Soit  $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ .

- La fonction  $f$  admet un **minimum local** en  $(x_0, y_0)$  s'il existe un disque  $D$  centré en ce point tel que

$$f(x, y) \geq f(x_0, y_0) \quad \text{pour tout } (x, y) \in D.$$

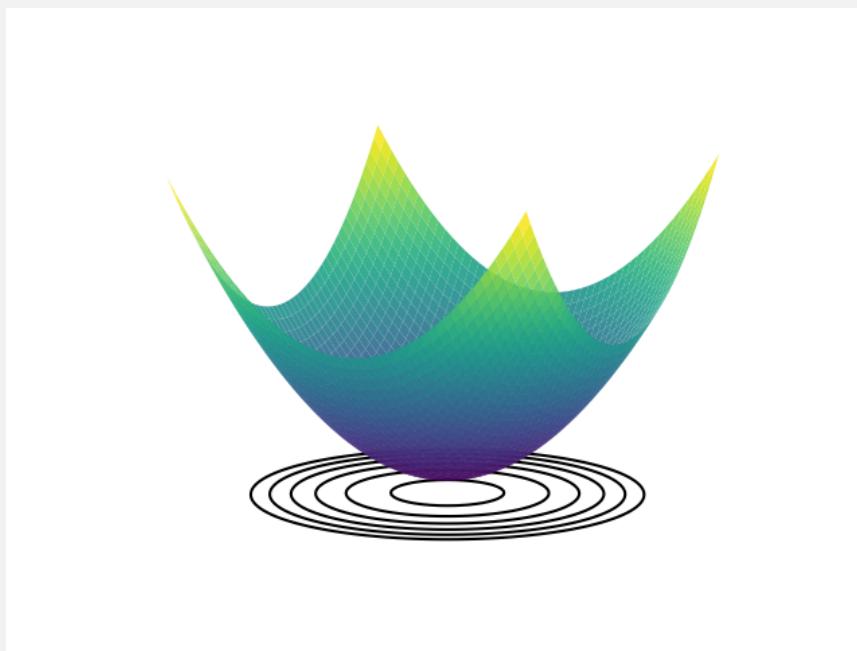
- La fonction  $f$  admet un **maximum local** en  $(x_0, y_0)$  pour lequel

$$f(x, y) \leq f(x_0, y_0) \quad \text{pour tout } (x, y) \in D.$$

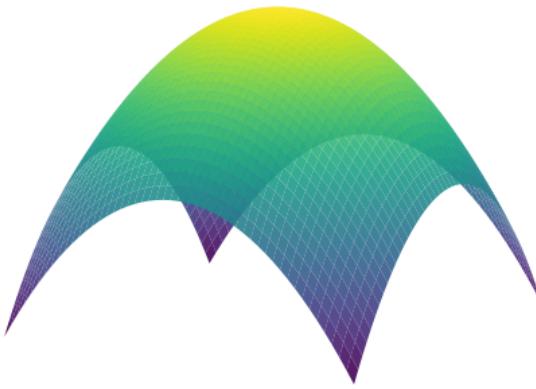
- On parle d'un **extremum local** pour un minimum ou un maximum local.

### Exemple 7.1

L'exemple type de minimum est celui de la fonction  $f(x, y) = x^2 + y^2$  en  $(0, 0)$ . Voici son graphe et ses lignes de niveau.



La fonction  $f(x, y) = -x^2 - y^2$  admet, elle, un maximum en  $(0, 0)$ .



### Proposition 1.5

Soit  $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ . Si  $f$  admet un minimum ou un maximum local en  $(x_0, y_0)$  alors le gradient est le vecteur nul en ce point, autrement dit :

$$\frac{\partial f}{\partial x}(x_0, y_0) = 0 \quad \text{et} \quad \frac{\partial f}{\partial y}(x_0, y_0) = 0.$$

*Démonstration.* Prenons le cas d'un minimum local. La fonction d'une variable  $x \mapsto f(x, y_0)$  admet aussi un minimum en  $x_0$  donc sa dérivée est nulle en  $x_0$ , c'est-à-dire  $\frac{\partial f}{\partial x}(x_0, y_0) = 0$ . De même  $y \mapsto f(x_0, y)$  admet un minimum en  $y_0$  donc  $\frac{\partial f}{\partial y}(x_0, y_0) = 0$ .  $\square$

Dans la suite du cours nous chercherons les points pour lesquels une fonction donnée présente un minimum local. D'après la proposition précédente, ces points sont à chercher parmi les points en lesquels le gradient s'annule. On dira que  $(x_0, y_0)$  est un **point critique** de  $f$  si les deux dérivées partielles  $\frac{\partial f}{\partial x}(x_0, y_0)$  et  $\frac{\partial f}{\partial y}(x_0, y_0)$  s'annulent simultanément.

### Exemple 7.2

Chercher les points en lesquels  $f(x, y) = x^2 - y^3 + xy$  peut atteindre son minimum.

**Recherche des points critiques.** On calcule

$$\frac{\partial f}{\partial x}(x, y) = 2x + y \quad \text{et} \quad \frac{\partial f}{\partial y}(x, y) = -3y^2 + x.$$

On cherche les points  $(x, y)$  en lesquels les deux dérivées partielles s'annulent. Par l'annulation de la première dérivée, on a  $2x + y = 0$  donc  $y = -2x$ . Par l'annulation de la seconde dérivée, on a  $-3y^2 + x = 0$  ce qui donne par substitution  $-12x^2 + x = 0$ , ainsi  $x(-12x + 1) = 0$ . Donc soit  $x = 0$  et alors on a  $y = 0$ , soit  $x = \frac{1}{12}$  et alors  $y = -\frac{1}{6}$ . Bilan : il y a deux points critiques :

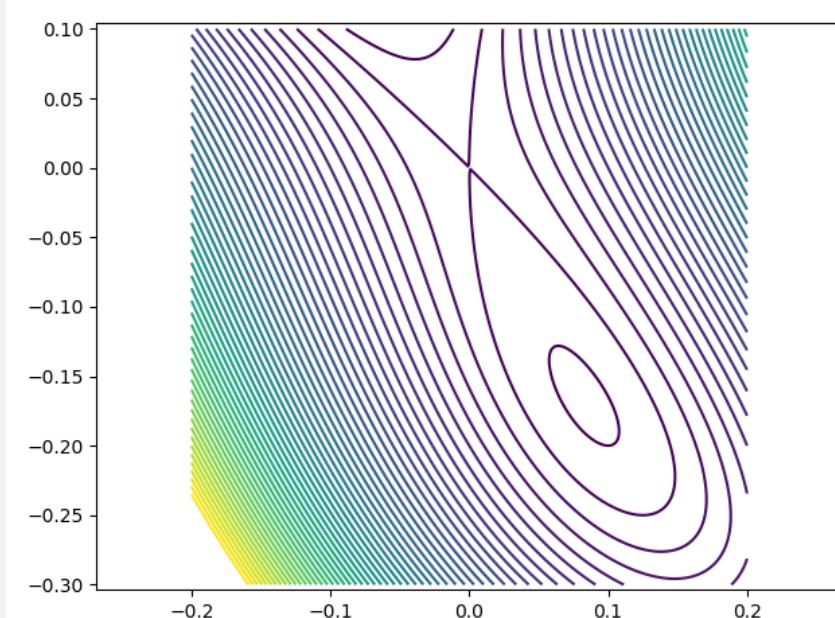
$$(0, 0) \quad \text{et} \quad \left( \frac{1}{12}, -\frac{1}{6} \right).$$

**Étude du point critique  $(0, 0)$ .** On a  $f(0, 0) = 0$  mais on remarque que  $f(0, y) = -y^3$

qui peut être négatif ou positif (selon le signe de  $y$  proche de 0), donc en  $(0, 0)$  il n'y a ni minimum ni maximum.

**Étude du point critique**  $(\frac{1}{12}, -\frac{1}{6})$ . Il existe un critère (que l'on ne décrira pas ici) qui permet de dire qu'en ce point  $f$  admet un minimum local.

Sur le dessin ci-dessous, le minimum est situé à l'intérieur du petit ovale, l'autre point critique en  $(0, 0)$  correspond à l'intersection de la ligne de niveau  $f = 0$  avec elle-même.

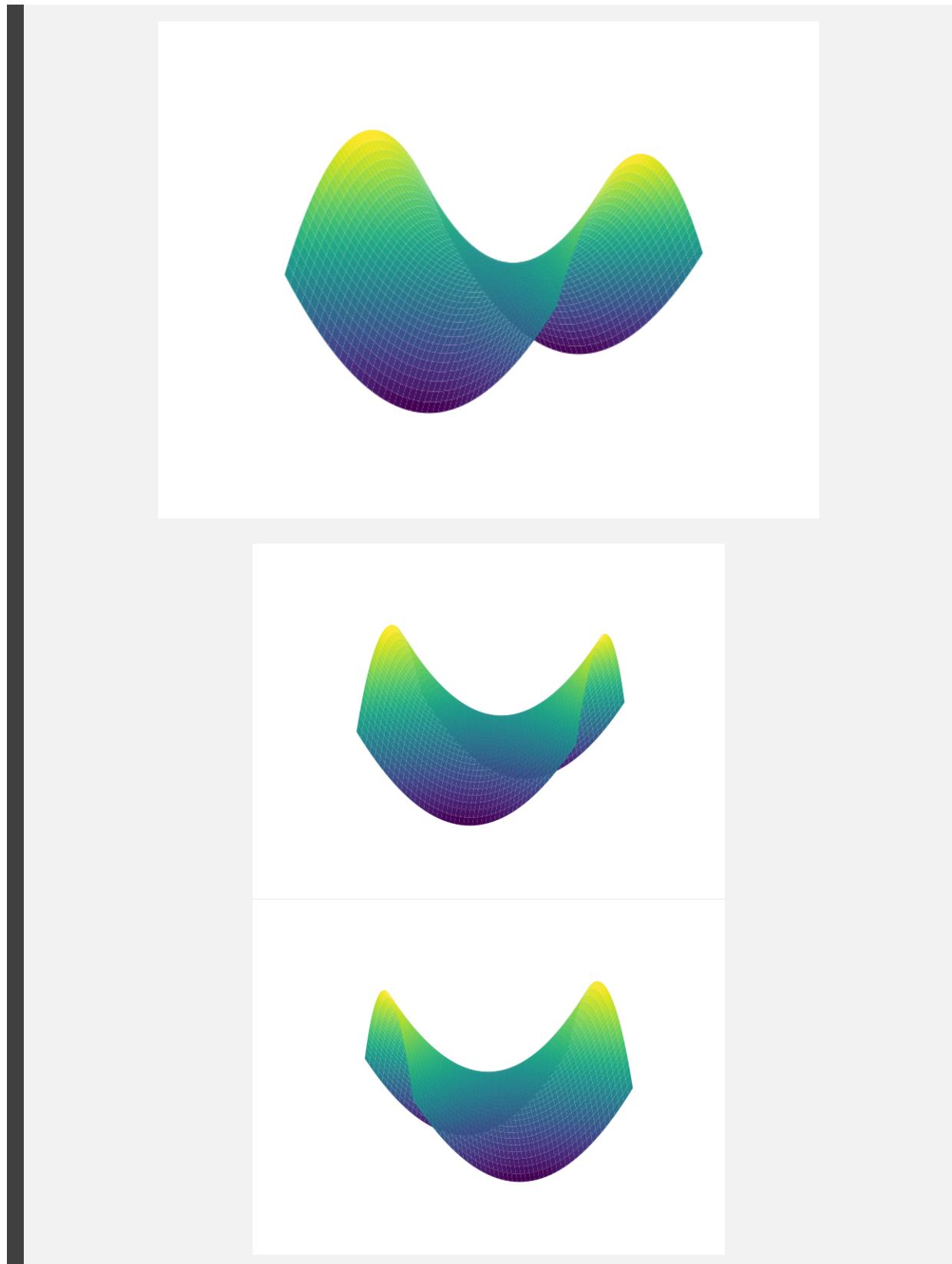


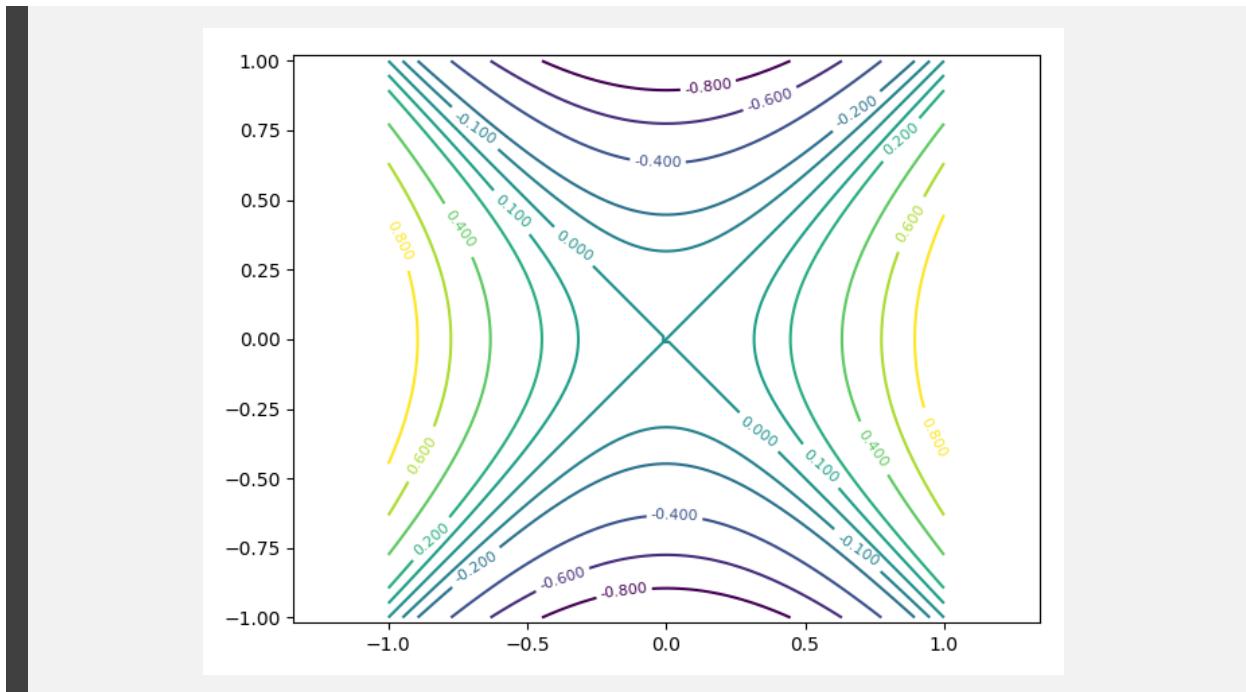
Sur l'exemple précédent, nous avons assez facilement calculé les points critiques à partir des deux équations à deux inconnues. Il faut prendre garde que ce n'est pas un système linéaire et que dans le cas d'une fonction plus compliquée il aurait été impossible de déterminer exactement les points critiques.

On note aussi dans l'exemple précédent que certains points critiques ne sont ni des maximums ni des minimums. L'exemple type, illustré ci-dessous, est celui d'un **col** appelé aussi **point-selle** en référence à sa forme de selle de cheval.

### Exemple 7.3

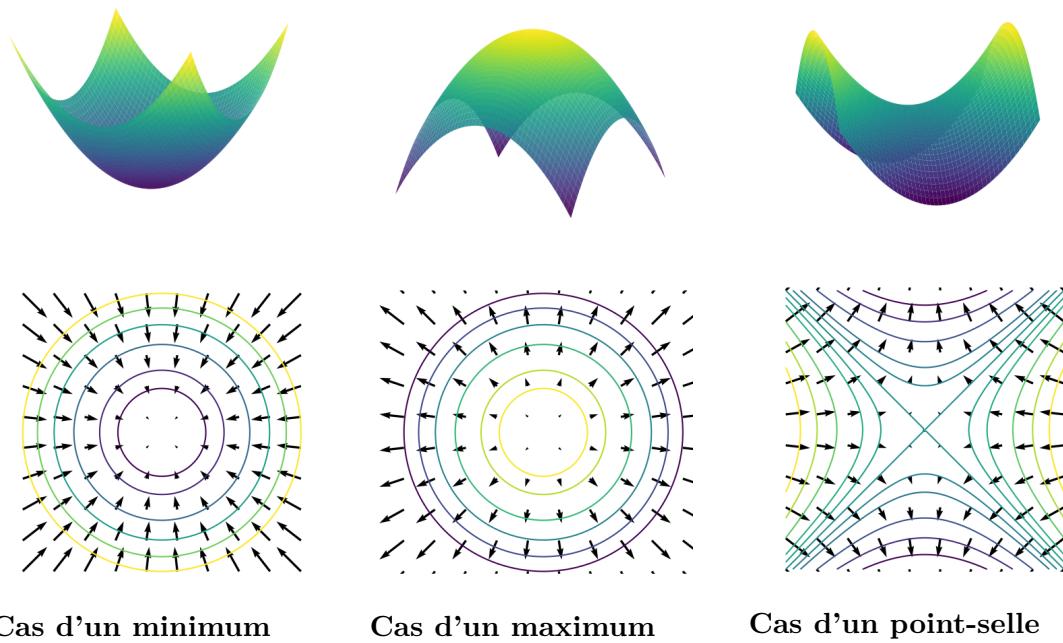
Soit  $f(x, y) = x^2 - y^2$ . Voici son graphe vu sous trois angles différents et ses lignes de niveau.





Comme il peut être difficile de calculer les points critiques de façon exacte, nous allons utiliser des méthodes numériques. L'idée qui sera détaillée dans le prochain chapitre est la suivante : comme le gradient indique la direction dans laquelle la fonction  $f$  croît le plus rapidement, nous allons suivre la direction opposée au gradient, pour laquelle  $f$  décroît le plus rapidement. Ainsi, partant d'un point  $(x_0, y_0)$  au hasard, on sait dans quelle direction se déplacer pour obtenir un nouveau point  $(x_1, y_1)$  en lequel  $f$  est plus petite. Et on recommence.

Sur les trois dessins ci-dessous, on a dessiné les lignes de niveau d'une fonction  $f$  ainsi que les vecteurs  $-\text{grad } f(x, y)$ . On voit que ces vecteurs pointent bien vers le minimum (figure de gauche), s'éloignent d'un maximum (figure centrale), le cas d'un point-selle est spécial (figure de droite). Dans tous les cas, la longueur des vecteurs gradients diminue à l'approche du point critique.



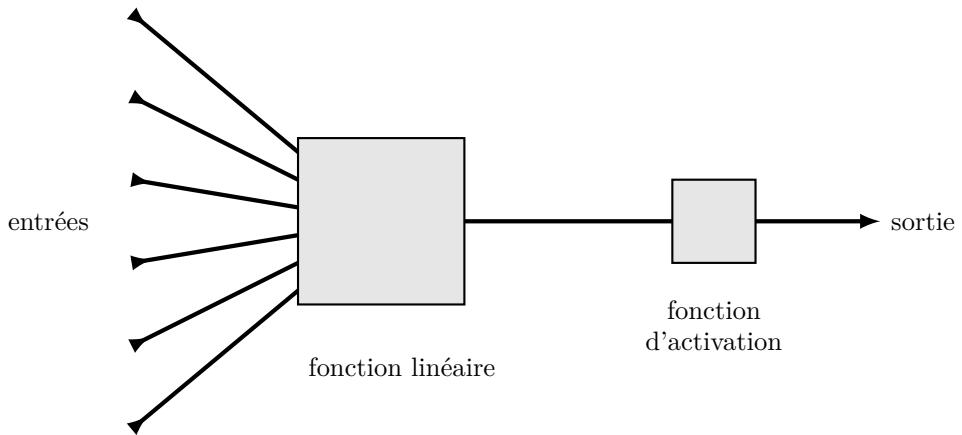


# Réseaux de neurones

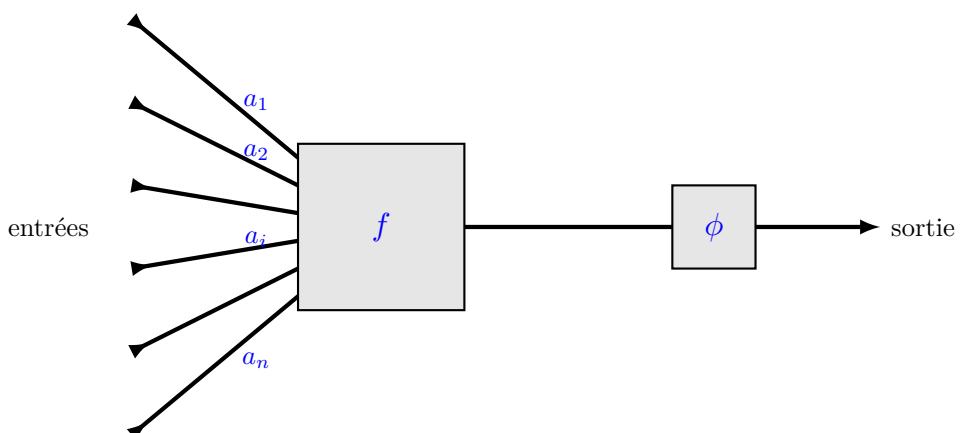
## I- Perceptron

### 1. Perceptron linéaire

Le principe du perceptron linéaire est de prendre des valeurs en entrées, de faire un calcul simple et de renvoyer une valeur en sortie. Les calculs dépendent de paramètres propres à chaque perceptron.



Le calcul effectué par un perceptron se décompose en deux phases : un calcul par une fonction linéaire  $f$ , suivi d'une fonction d'activation  $\phi$ .



Détaillons chaque phase.

- **Partie linéaire.** Le perceptron est d'abord muni de **poids**  $a_1, \dots, a_n$  qui déterminent une fonction linéaire

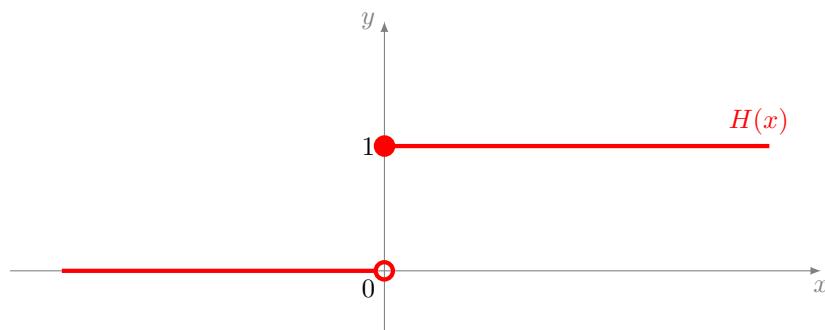
$$f(x_1, \dots, x_n) = a_1x_1 + a_2x_2 + \dots + a_nx_n.$$

- **Fonction d'activation.** La valeur renvoyée par la fonction linéaire  $f$  est ensuite composée par une fonction d'activation  $\phi$ .

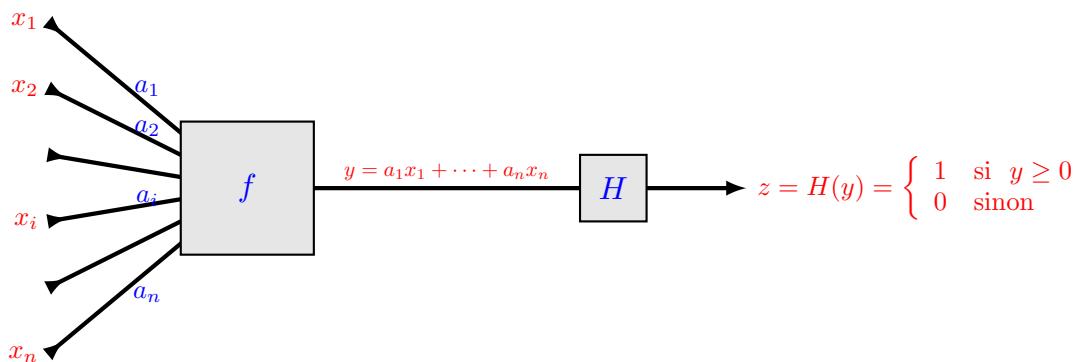
- **Sortie.** La valeur de sortie est donc  $\phi(a_1x_1 + a_2x_2 + \dots + a_nx_n)$ .

Dans ce chapitre, la fonction d'activation sera (presque) toujours la fonction marche de Heaviside :

$$\begin{cases} H(x) = 1 & \text{si } x \geq 0, \\ H(x) = 0 & \text{si } x < 0. \end{cases}$$



Voici ce que fait un perceptron linéaire de poids  $a_1, \dots, a_n$  et de fonction d'activation la fonction marche de Heaviside :

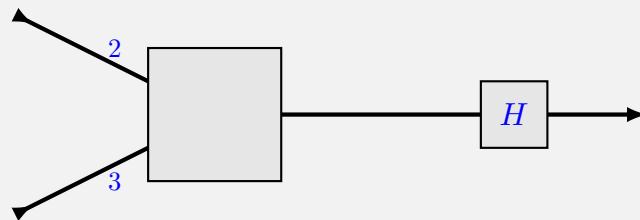


On peut donc définir ce qu'est un perceptron. Un **perceptron linéaire** à  $n$  variables et de fonction d'activation la fonction marche de Heaviside est la donnée de  $n$  coefficients réels  $a_1, \dots, a_n$  auxquels est associée la fonction  $F : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$  définie par  $F = H \circ f$ , c'est-à-dire :

$$\begin{cases} F(x_1, \dots, x_n) = 1 & \text{si } a_1x_1 + a_2x_2 + \dots + a_nx_n \geq 0, \\ F(x_1, \dots, x_n) = 0 & \text{sinon.} \end{cases}$$

### Exemple 1.1

Voici un perceptron à deux entrées. Il est défini par les poids  $a = 2$  et  $b = 3$ .



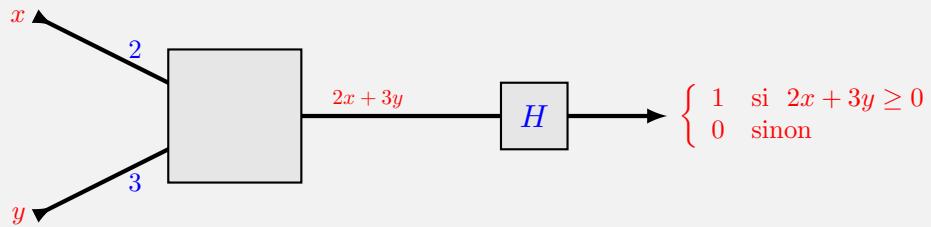
— **Formule.**

Notons  $x$  et  $y$  les deux réels en entrée. La fonction linéaire  $f$  est donc

$$f(x, y) = 2x + 3y.$$

La valeur en sortie est donc :

$$\begin{cases} F(x, y) = 1 & \text{si } 2x + 3y \geq 0 \\ F(x, y) = 0 & \text{sinon.} \end{cases}$$



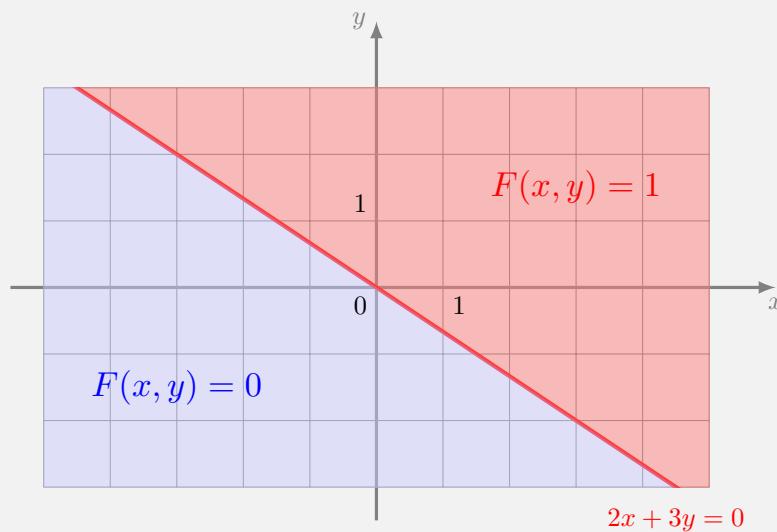
— **Évaluation.** Utilisons ce perceptron comme une fonction. Que renvoie le perceptron pour la valeur d'entrée  $(x, y) = (4, -1)$ ? On calcule  $f(x, y) = 2x + 3y = 5$ . Comme  $f(x, y) \geq 0$ , alors la valeur de sortie est donc  $F(x, y) = 1$ .

Recommençons avec  $(x, y) = (-3, 1)$ . Cette fois  $f(x, y) = -3 < 0$  donc  $F(x, y) = 0$ .

L'entrée  $(x, y) = (6, -4)$  est « à la limite » car  $f(x, y) = 0$  ( $0$  est l'abscisse critique pour la fonction marche de Heaviside). On a  $F(x, y) = 1$ .

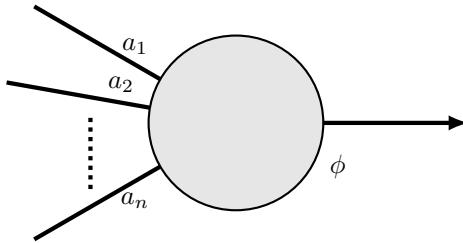
— **Valeurs de la fonction.**

La fonction  $F$  prend seulement deux valeurs :  $0$  ou  $1$ . La frontière correspond aux points  $(x, y)$  tels que  $f(x, y) = 0$ , c'est-à-dire à la droite  $2x + 3y = 0$ . Pour les points au-dessus de la droite (ou sur la droite) la fonction  $F$  prend la valeur  $1$ ; pour les points en-dessous de la droite, la fonction  $F$  vaut  $0$ .

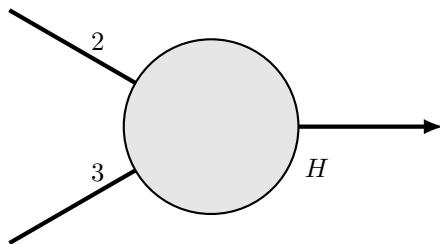


**Notation.**

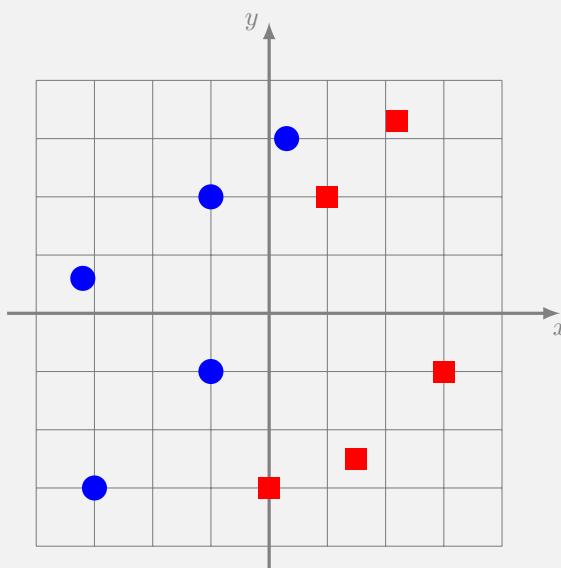
Nous représentons un perceptron par une forme plus condensée : sous la forme d'un **neurone**, avec des poids sur les arêtes d'entrées. Nous précisons en indice la fonction d'activation utilisée  $\phi$ . Si le contexte est clair cette mention est omise.



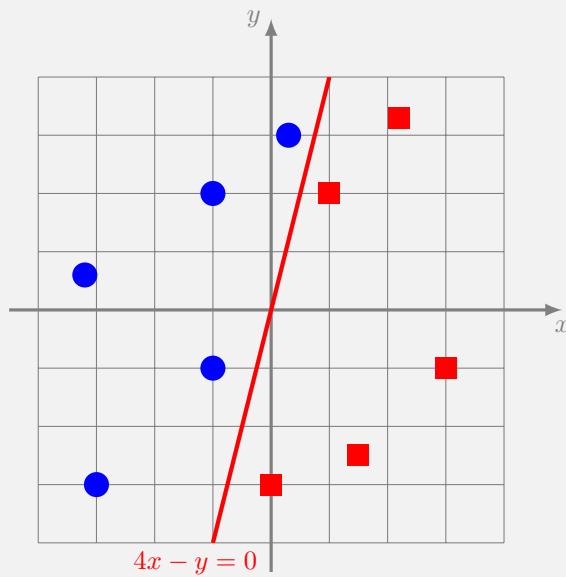
Voici le neurone à deux variables de l'exemple précédent.

**Exemple 1.2**

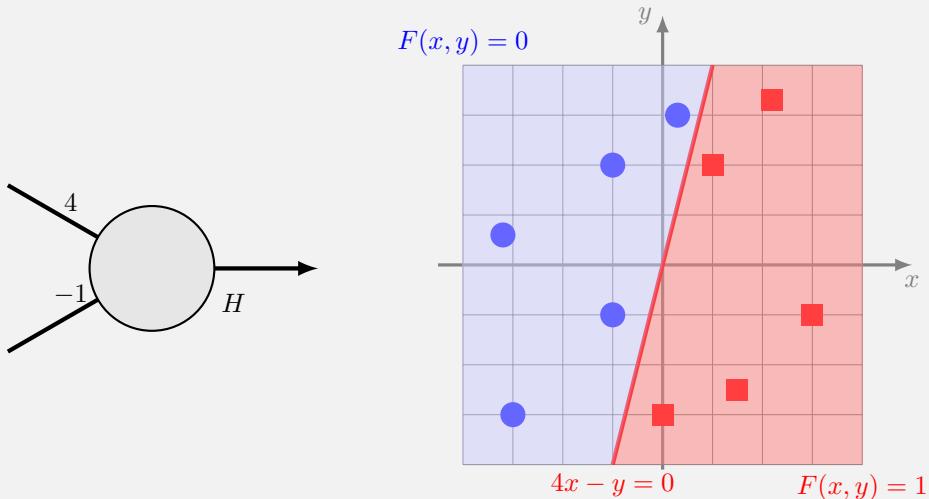
Voici deux catégories de points : des ronds bleus et des carrés rouges. Comment trouver un perceptron qui les sépare ?



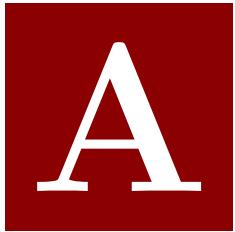
Il s'agit donc de trouver les deux poids  $a$  et  $b$  d'un perceptron, dont la fonction associée  $F$  vérifie  $F(x, y) = 1$  pour les coordonnées des carrés et  $F(x, y) = 0$  pour les ronds.



Trouvons une droite qui les sépare. Par exemple, la droite d'équation  $4x - y = 0$  sépare les ronds des carrés. On définit donc le neurone avec les poids  $a = 4$  et  $b = -1$ . Si  $(x, y)$  sont les coordonnées d'un carré alors on a bien  $F(x, y) = 1$  et pour un rond  $F(x, y) = 0$ .







---

---

## **Compétences attendues à l'issue de ce cours**