

Leçon 219: Extremums: existence, caractérisation, recherche, exemple et applications  
 Développements: gradient à pas optimal (thm 18) / extréma liés (thm 27 et 28)

References

- [Rau] Rausière
- [Av] Avez
- [T] Todjichev
- [Be] Beck, Malik, Peyré
- [Dem] Demainly
- [Gau] Gaudon
- [FG] Franciney, Giannela, Nicolas An 4
- [Qua] Quarteroni
- [BR] Brazis
- [Lau] Laudenbach

voir Tommelet pour les demos et pour ptie compacts

on peut ajouter coercive  $\Rightarrow$  admet un minimum et atteint et Weierstrass pour compacts

I-Introduction

[Rau]

**Def 1:** Soit  $E$  un espace vectoriel norme,  $A \in E$  et  $f: A \rightarrow \mathbb{R}$ . On dit que  $f$  présente un minimum relatif en  $a \in A$  si il existe un voisinage ouvert de  $a$  tel que  $f(a) \leq f(x)$   $\forall x \in U \cap A$ . On dit que  $f$  présente un minimum global en  $a$  si  $\forall x \in A, f(a) \leq f(x)$ . Dans les cas le minimum est dit strict si l'inégalité est stricte. Sa définition correspondantes pour les maximums s'en déduisent en inversant le sens des inégalités  
 ex:  $f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^2$  a un minimum global strict en 0

[Rau]

**II - Les cas particuliers des espaces compacts**  
**Prop 3** Soit  $(E, d)$  un espace métrique compact et  $f: E \rightarrow \mathbb{R}$  continue: alors  $f$  est bornée et atteint ses bornes.

[Gau]

**Application 4** Soit  $(E, d)$  un espace métrique KLE compact et  $F, G$  bornés dans  $E$ . Alors  $\exists h, g \in K \times F$  tel que  $d(h, g) = d(F, K)$

[Dem]

**Application 5** Pour  $a, b \in \mathbb{R}$ ,  $a < b$ , on munit  $\mathcal{C}([a, b])$  de la norme uniforme. Alors pour  $f \in \mathcal{C}([a, b])$  et  $n \in \mathbb{N}$ ,  $\exists f_n \in \mathcal{P}_n(\mathbb{R})$  telle que  $\|f - f_n\| = \inf_{p \in \mathcal{P}_n(\mathbb{R})} \|f - p\|$

[Rau]

III - Critères différentiels

**Théorème 6** Soit  $U$  un ouvert de  $\mathbb{R}^n$ ,  $f: U \rightarrow \mathbb{R}$  alors:

(1) Si  $f$  admet en  $a$  un extremum local et que  $f$  est différentiable en  $a$ , alors  $D_a f = 0$

(2) Si  $f$  admet en  $a$  un extremum local et que  $f$  est 2 fois différentiable en  $a$ , alors  $D_a^2 f = 0$  et  $D_a^2 f$  est une forme quadratique positive

(3) Si  $f$  est 2 fois différentiable en  $a$ , que  $D_a f = 0$  et que  $D_a^2 f$  est définie positive alors  $f$  admet un minimum local strict en  $a$

**Exemple 7** - Il doit être ouvert:  $\mathcal{C}^1(\mathbb{R})$  n'est pas ouvert dans  $\mathbb{R}$  et  $f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$  admet son maximum en 1 mais  $f'(1) \neq 0$   
 $x \rightarrow x^2$  est un contre exemple à la réciproque de (1) et de (2) et  $x \rightarrow xy$  un contre exemple à celle de (3)

**Exemple 7 bis:** Soit  $A = \begin{pmatrix} x & y \\ z & t \end{pmatrix} \in M_2(\mathbb{R})$  et soit  $f: M_2(\mathbb{R}) \rightarrow \mathbb{R}$  une fonction de classe  $C^2$  et  $a \in U$  tq  $D_a f = 0$  et

$$x = \frac{\partial^2 f}{\partial x^2}(a), z = \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y}(a), t = \frac{\partial^2 f}{\partial y^2}(a)$$

alors  $\frac{\partial^2 f}{\partial x^2}(a) > 0$  et  $x > 0$ ,  $f$  admet un minimum relatif en  $a$

- si  $\frac{\partial^2 f}{\partial x^2}(a) > 0$  et  $x < 0$ ,  $f$  admet un maximum relatif en  $a$

- si  $\frac{\partial^2 f}{\partial x^2}(a) < 0$   $f$  n'a pas d'extremum en  $a$

- si  $\frac{\partial^2 f}{\partial x^2}(a) = 0$  on ne peut pas conclure sur l'existence ou non d'un extremum relatif en  $a$ .

[Rau]

[Gau]

[Ex 8]

Exemple 8  $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$   
 $(x, y) \mapsto x^2 - y^2 + y^4/4$   
admet un minimum local strict  
(qui est même global) en  $(0, \sqrt{2})$  et  
en  $(0, -\sqrt{2})$  mais le point  $(0, 0)$  n'est  
pas un extremum local.

### IV - Les cas particuliers des fonctions convexes

[Ex 9]

Def 9 Soit  $E$  un espace vectoriel et  
 $C$  un convexe de  $E$ .  $f: C \rightarrow \mathbb{R}$  est  
dite convexe si  $\forall (a, b) \in C, \forall \lambda \in [0, 1]$   
 $f(\lambda a + (1-\lambda)b) \leq \lambda f(a) + (1-\lambda)f(b)$   
Exemple 10.  $x \mapsto x^2$  et  $x \mapsto -\ln|x|$   
sont convexes sur  $\mathbb{R}$ .

[Ex 11]

Prop 11 Soit  $C$  un convexe non vide  
et  $f$  convexe sur  $C$ . alors  
(1) les conditions (1) et (2) du théorème  
6 sont également suffisantes à  
l'existence d'un minimum local.  
(2) L'ensemble des points réalisant  
le minimum est un convexe.  
(3) si  $f$  est strictement convexe alors  
il existe au plus un point  $\bar{x} \in C$   
minimisant  $f$  sur  $C$ .

Def 12 Soit  $E$  un espace vectoriel  
normé et  $f: E \rightarrow \mathbb{R}$ .  $f$  est dite  
convexe si  
 $f(\lambda x + (1-\lambda)y) \leq \lambda f(x) + (1-\lambda)f(y)$

après cela compacte

[Ex 13]

Prop 13 Soit  $E$  espace vectoriel de dimension  
finie et  $f: E \rightarrow \mathbb{R}$  continue. Soit  
 $C$  un fermé de  $E$ . Si  $f$  est convexe  
alors  $f$  est minorée sur  $C$  et atteint  
son minimum.

Exemple 14 Si  $(E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$  est un espace  
euclidien de dimension  $n$ ,  $b$  un  
vecteur de  $E$  et  $\alpha \in \mathbb{R}$  tel  $\langle b, b \rangle = \alpha$   
alors l'application symétrique définie  
positif  $f: E \rightarrow \mathbb{R}$   
 $f(x) = \langle \alpha x, x \rangle + \langle b, x \rangle$   
admet comme unique point de  
minimum sur  $E$  le point  $\bar{x} = -\alpha^{-1}b$ .

Def 15 Soit  $\phi \in \mathcal{C}^1(\mathbb{R}^d, \mathbb{R})$  et  $\alpha > 0$ .  
 $\phi$  est dite  $\alpha$ -convexe si  $\forall x, y \in \mathbb{R}^d$   
 $\forall \lambda \in ]0, 1[$   
 $\phi(\lambda x + (1-\lambda)y) \leq \lambda \phi(x) + (1-\lambda)\phi(y)$   
 $- \alpha \lambda(1-\lambda)\|x-y\|^2$

[CT] ou qu'on dit

Prop 16  $\phi \in \mathcal{C}^1(\mathbb{R}^d, \mathbb{R})$ , on a équiva-  
lence entre  
(1)  $\phi$  est  $\alpha$ -convexe  
(2)  $\forall (x, y) \in \mathbb{R}^d \times \mathbb{R}^d$   
 $\phi(y) \geq \phi(x) + \langle \nabla \phi(x), y-x \rangle + \frac{\alpha}{2}\|y-x\|^2$

[CT] Remarque. Une fonction  $\alpha$ -convexe est  
en particulier strictement convexe.

[Ex 18]

V - Optimisation numérique  
Thm 18 Soit  $\phi \in \mathcal{C}^1(\mathbb{R}^d, \mathbb{R})$  une  
fonction  $\alpha$ -convexe.  $\phi$  admet  
un minimum (local et global)  
atteint en  $x^*$ .

$\forall x_0 \in \mathbb{R}^d$  fixé, on considère la  
suite  $x_{n+1} = x_n + h_n \nabla \phi(x_n)$  où  
 $h_n = 0$  si  $x_n = x^*$  et  $h_n$  est tel  
que  $\phi(x_n + h_n \nabla \phi(x_n)) = \min_{\lambda \in ]0, 1[} \phi(x_n + \lambda \nabla \phi(x_n))$   
Alors  $\forall x_0 \in \mathbb{R}^d$ , cette suite est  
bien définie et converge vers  $x^*$   
voir figure 1.

Application 19 La méthode du gradient  
a pas optimal si  $\alpha$  est trop petit. On peut être  
affaibli pour approcher la solution  
utilisée pour approcher  $A \bar{x} = b$  pour  $A \in \text{Sym}^+(n, \mathbb{R})$ .

$\bar{x}$  de  $A \bar{x} = b$  pour  $A \in \text{Sym}^+(n, \mathbb{R})$ .  
Cela revient à trouver le minimum  
de  $f$  dans l'exemple 14 si on  
définit  $A$  comme la matrice de  $\alpha$   
alors une bxe quelconque  $\alpha$   
obtient la suite  
 $x_{n+1} = x_n + h_n \nabla \phi(x_n)$

où  $h_n = \frac{\langle \nabla \phi(x_n), \nabla \phi(x_n) \rangle}{\langle A \nabla \phi(x_n), \nabla \phi(x_n) \rangle}$   
et  $x_n \rightarrow \bar{x}$   
 $n \rightarrow +\infty$

[FC]

[Gau]

## III - Optimisation sous contrainte

[Lam] Def 20 SC  $\mathbb{R}^n$  est une sous variété de dimension  $m$  si  $\forall a \in S, \exists$  un voisinage ouvert  $U$  de  $a$  dans  $\mathbb{R}^n$ , un ouvert  $V$  de  $\mathbb{R}^m$  et un difféomorphisme  $f: U \rightarrow V$  tel que  $f(U \cap S) = V \cap \mathbb{R}^m \times \{0\}^m$

[Lam] voir figures 2

[Lam] Exemple 21  $U \subset \mathbb{R}^m$  ouvert,  $f: U \rightarrow \mathbb{R}^p$   $g(y) = 1(x, y) \in \mathbb{R}^m \times \mathbb{R}^p$  ceux et  $y = f(x)$  est une sous variété de dimension  $m$  de  $\mathbb{R}^{m+p}$

[Lam] Def 22  $f: U \rightarrow \mathbb{R}^p$  une fonction  $C^\infty$ , avec  $U \subset \mathbb{R}^n$  un ouvert, est appelée submersion si  $\forall x \in U$   $D_x f$  est de rang  $p$  (ie surjective)

[Lam] Prop 23  $SC \mathbb{R}^n$  est une sous variété de dimension  $m \Leftrightarrow \forall a \in S, \exists U$  de voisinage ouvert de  $a$  dans  $\mathbb{R}^n$  et une submersion  $f: U \rightarrow \mathbb{R}^{n-m}$  telle que  $f^{-1}(\{0\}) = S \cap U$ .

[Lam] Exemple 22 de  $\mathbb{R}^3$  est une sous variété de dimension 2

[Lam] Exemple 23 On la note  $S_8$  voir figures 3

[Lam]  $S_n(\mathbb{R})$  est une sous variété de dimension  $n-1$  de  $M_n(\mathbb{R})$

[Lam] Def 23 Soit  $SC \mathbb{R}^n$  une sous variété mes On appelle plan tangent à  $S$  au point  $m$  l'ensemble

[Lam]  $T_m H = \{v \in \mathbb{R}^n, \exists I$  intervalle ouvert contenant  $0$  et  $\gamma$  différentiable  $I \rightarrow \mathbb{R}^n$  tels que  $\gamma(t) \in H \forall t \in I, \gamma(0) = m$  et  $\gamma'(0) = v\}$

[Lam] Prop 24 La définition précédente est équivalente à :

[Lam]  $T_m S = \ker D_m f$  où  $f$  est la submersion définie, on propose d'él 23.

[Lam] Exemple 25  $F_n S_n(\mathbb{R}) = \{H \in M_n(\mathbb{R}) : \text{Tr}(H) = 0\}$

[Lam]  $T_{0,0,0} S_8 = \{(h, h, h) \in \mathbb{R}^3 : h_1 = 0\}$  voir figures 3

[Lam] Def 26 Soit  $H$  une sous variété de  $\mathbb{R}^n$   $U \subset \mathbb{R}^n$  un ouvert contenant  $H$ . On dit que  $f: U \rightarrow \mathbb{R}$  présente un extremum relatif lié en  $m \in U$  si la restriction de  $f$  à  $H$  présente un extremum relatif en  $m$ .

[Lam] Prop 27 Pour qu'une fonction  $f$  admette un extremum lié en  $m$  sur  $H$ , il faut que  $D_m f|_{T_m H} = 0$

[Lam] Thm 28 Soit  $U$  un ouvert de  $\mathbb{R}^n, g_1, \dots, g_r$  des fonctions de classe  $C^1$  définies sur  $U$ , à valeurs réelles et dont les différentielles sont linéairement indépendantes. On sait que  $f: g_1, \dots, g_r$  est une sous variété  $H$  de  $\mathbb{R}^n$ . Soit

[Lam]  $J: U \rightarrow \mathbb{R}$  différentiable, pour que  $f$  présente un extremum lié en  $m \in U$  sur  $H$  il faut qu'il existe  $\lambda_1, \dots, \lambda_r$  constantes telles que  $D_m f = \sum \lambda_i D_m g_i$

[Lam] Application 29 Soit  $E$  un espace euclidien réel  $\geq 1$  un endomorphisme symétrique. Alors il existe une base orthonormée de  $E$  formée de vecteurs propres de  $U$

[Lam] Appl 30 : Soit  $F = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : z^2 + xy = 0$  et  $x^2 + y^2 = 1\}$  les points de  $F$  les plus proches de l'origine sont  $H = (0, 1, 0), H_2 = (0, -1, 0), H_3 = (1, 0, 0)$  et  $H_4 = (-1, 0, 0)$

[Lam] Application 31 Une jsi ne produit un  $f$  le mélange de cela et polyamide la quantité de  $f$  le produit est donnée par  $Q(x, y) = xy - x - y + 1$  où  $x$  est le poids du coton et  $y$  celui du polyamide. Si c'est le prix de celui par kg et  $p$  celui du polyamide, on peut calculer la propriété cela/ polyamide pour produire en quantité maximale à un coût donné

[Lam] III En dimension infinie : cas des espaces de Hilbert.

[Lam] Thm 32 Soit  $H$  un espace de Hilbert et  $K \subset H$  un convexe fermé non vide  $\forall f \in H, \exists!$   $u \in K$  tel que  $\|f - u\| = \min_{v \in K} \|f - v\|$  et  $u$  est caractérisé par

[Lam] Application 33 Soit  $H$  un espace de Hilbert  $H$  son dual  $\forall f \in H, \exists!$   $f \in H$  tel que  $\langle f, v \rangle = \langle f, v \rangle \forall v \in H$

[Lam] Application 34 Soit  $H$  un espace de Hilbert  $\langle f, u \rangle = \langle f, v \rangle \Leftrightarrow u = v$

[Lam] Application 35 Soit  $H$  un espace de Hilbert  $\langle f, u \rangle = \langle f, v \rangle \Leftrightarrow u = v$

[Lam] Application 36 Soit  $H$  un espace de Hilbert  $\langle f, u \rangle = \langle f, v \rangle \Leftrightarrow u = v$

[Lam] Application 37 Soit  $H$  un espace de Hilbert  $\langle f, u \rangle = \langle f, v \rangle \Leftrightarrow u = v$

[Lam] Application 38 Soit  $H$  un espace de Hilbert  $\langle f, u \rangle = \langle f, v \rangle \Leftrightarrow u = v$

[Lam] Application 39 Soit  $H$  un espace de Hilbert  $\langle f, u \rangle = \langle f, v \rangle \Leftrightarrow u = v$

[Lam] Application 40 Soit  $H$  un espace de Hilbert  $\langle f, u \rangle = \langle f, v \rangle \Leftrightarrow u = v$

[Lam] Application 41 Soit  $H$  un espace de Hilbert  $\langle f, u \rangle = \langle f, v \rangle \Leftrightarrow u = v$

[Lam] Application 42 Soit  $H$  un espace de Hilbert  $\langle f, u \rangle = \langle f, v \rangle \Leftrightarrow u = v$

[Lam] Application 43 Soit  $H$  un espace de Hilbert  $\langle f, u \rangle = \langle f, v \rangle \Leftrightarrow u = v$

[Lam] Application 44 Soit  $H$  un espace de Hilbert  $\langle f, u \rangle = \langle f, v \rangle \Leftrightarrow u = v$

[Lam] Application 45 Soit  $H$  un espace de Hilbert  $\langle f, u \rangle = \langle f, v \rangle \Leftrightarrow u = v$

[Lam] Application 46 Soit  $H$  un espace de Hilbert  $\langle f, u \rangle = \langle f, v \rangle \Leftrightarrow u = v$

[Lam] Application 47 Soit  $H$  un espace de Hilbert  $\langle f, u \rangle = \langle f, v \rangle \Leftrightarrow u = v$

[Lam] Application 48 Soit  $H$  un espace de Hilbert  $\langle f, u \rangle = \langle f, v \rangle \Leftrightarrow u = v$

[Lam] Application 49 Soit  $H$  un espace de Hilbert  $\langle f, u \rangle = \langle f, v \rangle \Leftrightarrow u = v$

[Lam] Application 50 Soit  $H$  un espace de Hilbert  $\langle f, u \rangle = \langle f, v \rangle \Leftrightarrow u = v$

[Lam] Application 51 Soit  $H$  un espace de Hilbert  $\langle f, u \rangle = \langle f, v \rangle \Leftrightarrow u = v$

[Lam] Application 52 Soit  $H$  un espace de Hilbert  $\langle f, u \rangle = \langle f, v \rangle \Leftrightarrow u = v$

[Lam] Application 53 Soit  $H$  un espace de Hilbert  $\langle f, u \rangle = \langle f, v \rangle \Leftrightarrow u = v$