
Optimisation sans contrainte : conditions d'optimalité

Michel Bierlaire

`michel.bierlaire@epfl.ch`

EPFL - Laboratoire Transport et Mobilité - ENAC

Optimisation sans contrainte : conditions d'optimalité

- Problème :

$$\min_{x \in \mathbb{R}^n} f(x)$$

- Soit x^* un minimum local
- Comment caractériser x^* ?

Conditions nécessaires

Conditions nécessaires d'optimalité Soit x^* un minimum local d'une fonction $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$. Si f est différentiable dans un voisinage ouvert V de x^* , alors,

$$\nabla f(x^*) = 0.$$

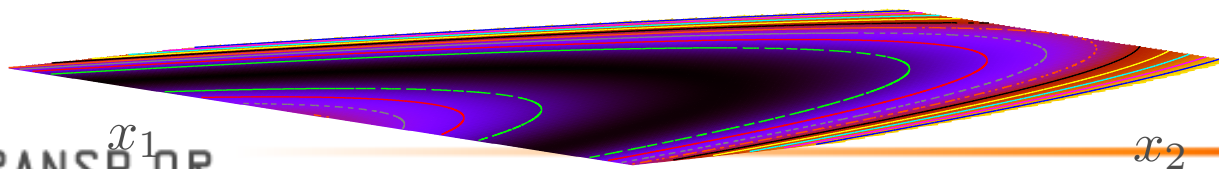
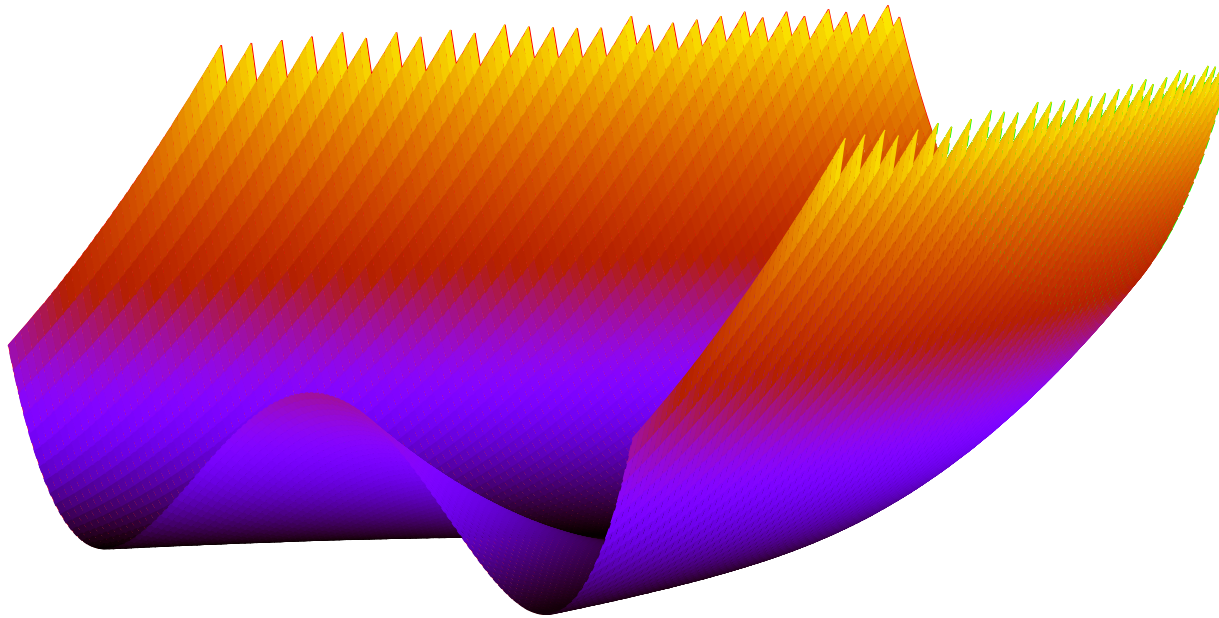
Il s'agit de la condition nécessaire du premier ordre. Si, de plus, f est deux fois différentiable sur V , alors

$$\nabla^2 f(x^*) \text{ est semi définie positive.}$$

et f est localement convexe en x^* . Il s'agit de la condition nécessaire du second ordre (p. 127).

Conditions nécessaires

$$f(x_1, x_2) = 100(x_2 - x_1^2)^2 + (1 - x_1)^2$$



Conditions nécessaires

$x^* = (1, 1)$ minimum local

$$\nabla f(x_1, x_2) = \begin{pmatrix} 400x_1^3 - 400x_1x_2 + 2x_1 - 2 \\ 200x_2 - 200x_1^2 \end{pmatrix}$$

et $\nabla f(1, 1) = 0$.

$$\nabla^2 f(x_1, x_2) = \begin{pmatrix} 1200x_1^2 - 400x_2 + 2 & -400x_1 \\ -400x_1 & 200 \end{pmatrix}$$

et

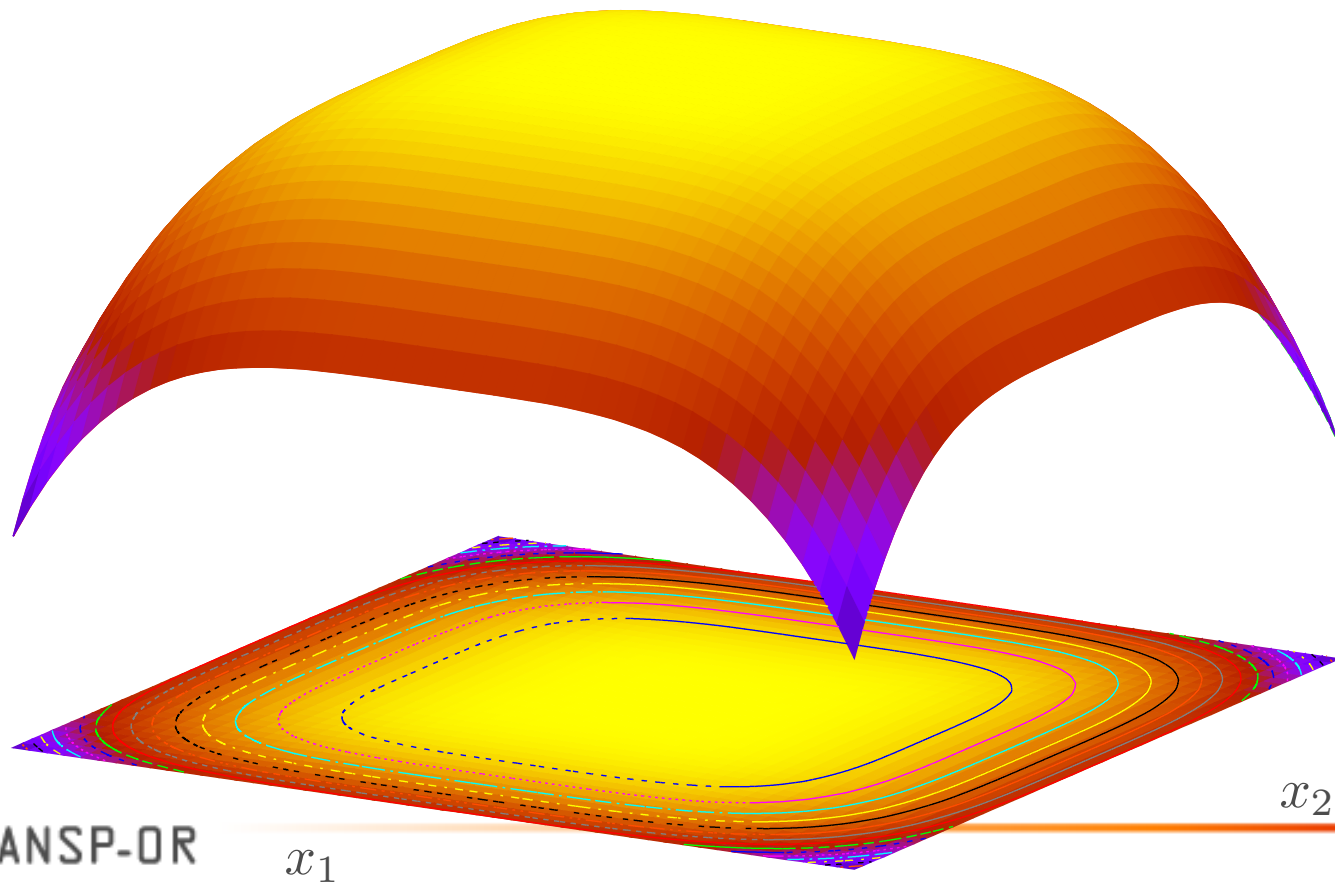
$$\nabla^2 f(1, 1) = \begin{pmatrix} 802 & -400 \\ -400 & 200 \end{pmatrix}$$

Conditions nécessaires

- Valeurs propres positives : 0.39936 et 1001.6
- Mauvais conditionnement : 2508

Conditions nécessaires

$$f(x_1, x_2) = -x_1^4 - x_2^4$$



Conditions nécessaires

$x^* = (0, 0)$ vérifie les cond. néc. d'optimalité

$$\nabla f(x_1, x_2) = \begin{pmatrix} -4x_1^3 \\ -4x_2^3 \end{pmatrix}$$

et $\nabla f(0, 0) = 0$

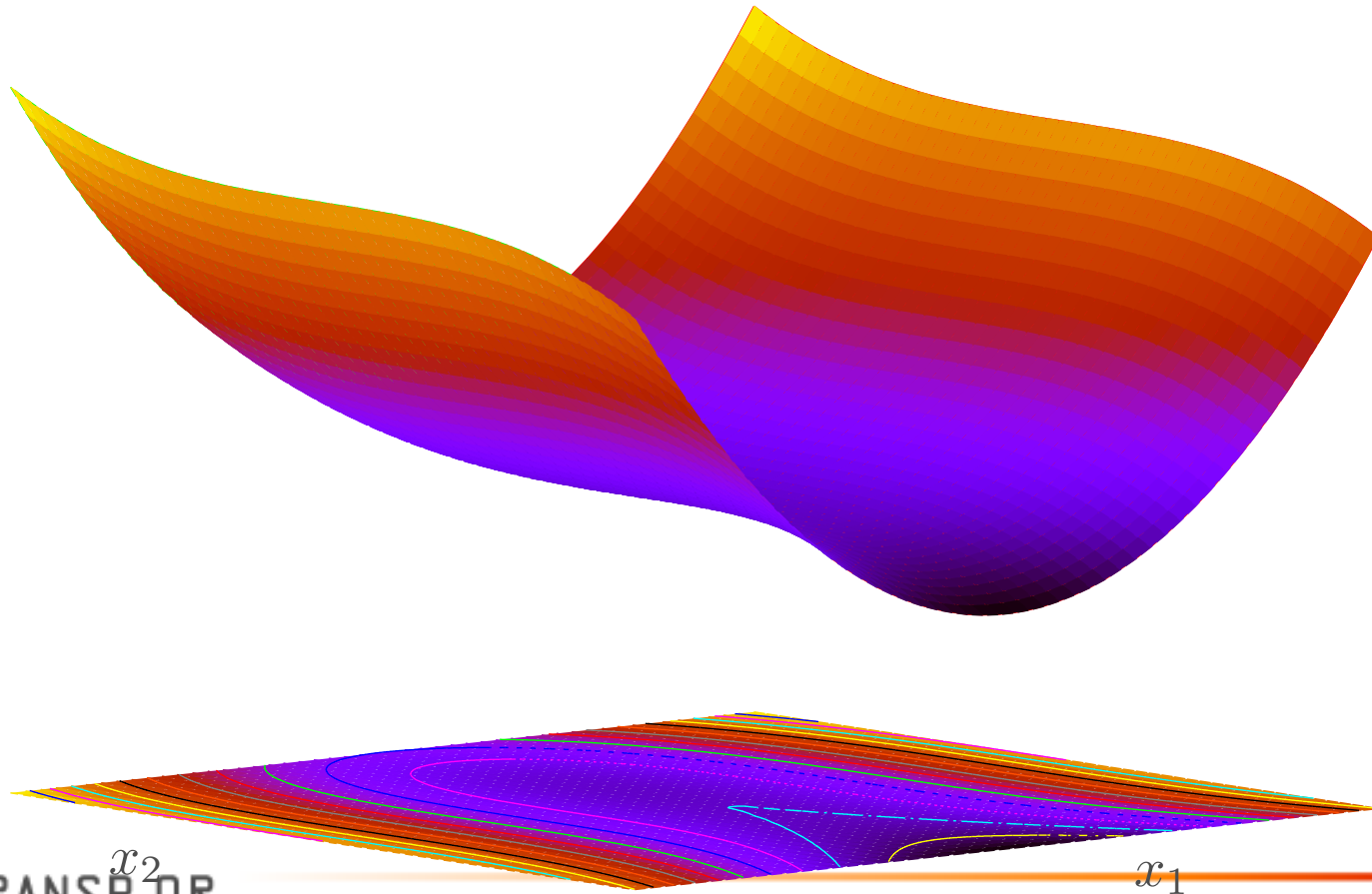
$$\nabla^2 f(x_1, x_2) = \begin{pmatrix} -12x_1^2 & 0 \\ 0 & -12x_2^2 \end{pmatrix}$$

et $\nabla^2 f(0, 0)$ est semi défini positif.

$(0, 0)$ n'est pas un minimum local

Conditions nécessaires

$$f(x_1, x_2) = 50x_1^2 - x_2^3$$



Conditions nécessaires

$x^* = (0, 0)$ vérifie les cond. néc. d'optimalité

$$\nabla f(x_1, x_2) = \begin{pmatrix} 100x_1 \\ -3x_2^2 \end{pmatrix}$$

et $\nabla f(0, 0) = 0$

$$\nabla^2 f(x_1, x_2) = \begin{pmatrix} 100 & 0 \\ 0 & -6x_2 \end{pmatrix}$$

et $\nabla^2 f(0, 0)$ est semi déf. pos.

Conditions nécessaires

- Considérons la direction $d = (0, 1)^T$ en $(0, 0)$.
- Avançons d'un pas α . On obtient

$$\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} + \alpha \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ \alpha \end{pmatrix}$$

et

$$f \begin{pmatrix} 0 \\ \alpha \end{pmatrix} = -\alpha^3 < 0 = f \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$(0, 0)$ n'est pas un minimum local

Conditions nécessaires

- Considérons la direction $d = (0, -1)^T$ en $(0, 0)$.
- Avançons d'un pas α . On obtient

$$\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} + \alpha \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ -\alpha \end{pmatrix}$$

et

$$f \begin{pmatrix} 0 \\ -\alpha \end{pmatrix} = \alpha^3 > 0 = f \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$(0, 0)$ est un point de selle

Conditions nécessaires

Point critique

Soit $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ une fonction différentiable. Tout vecteur $x \in \mathbb{R}^n$ tel que $\nabla f(x) = 0$ est appelé point critique ou point stationnaire de f

- En pratique les algorithmes cherchent les points critiques
- Ils seront conçus pour se diriger vers les minima, et pas vers les autres points critiques

Conditions suffisantes

Conditions suffisantes d'optimalité Soit une fonction $f : \mathbb{R}^n \longrightarrow \mathbb{R}$ deux fois différentiable dans un sous-ensemble ouvert V de \mathbb{R}^n , et soit $x^* \in V$ qui vérifie les conditions

$$\nabla f(x^*) = 0.$$

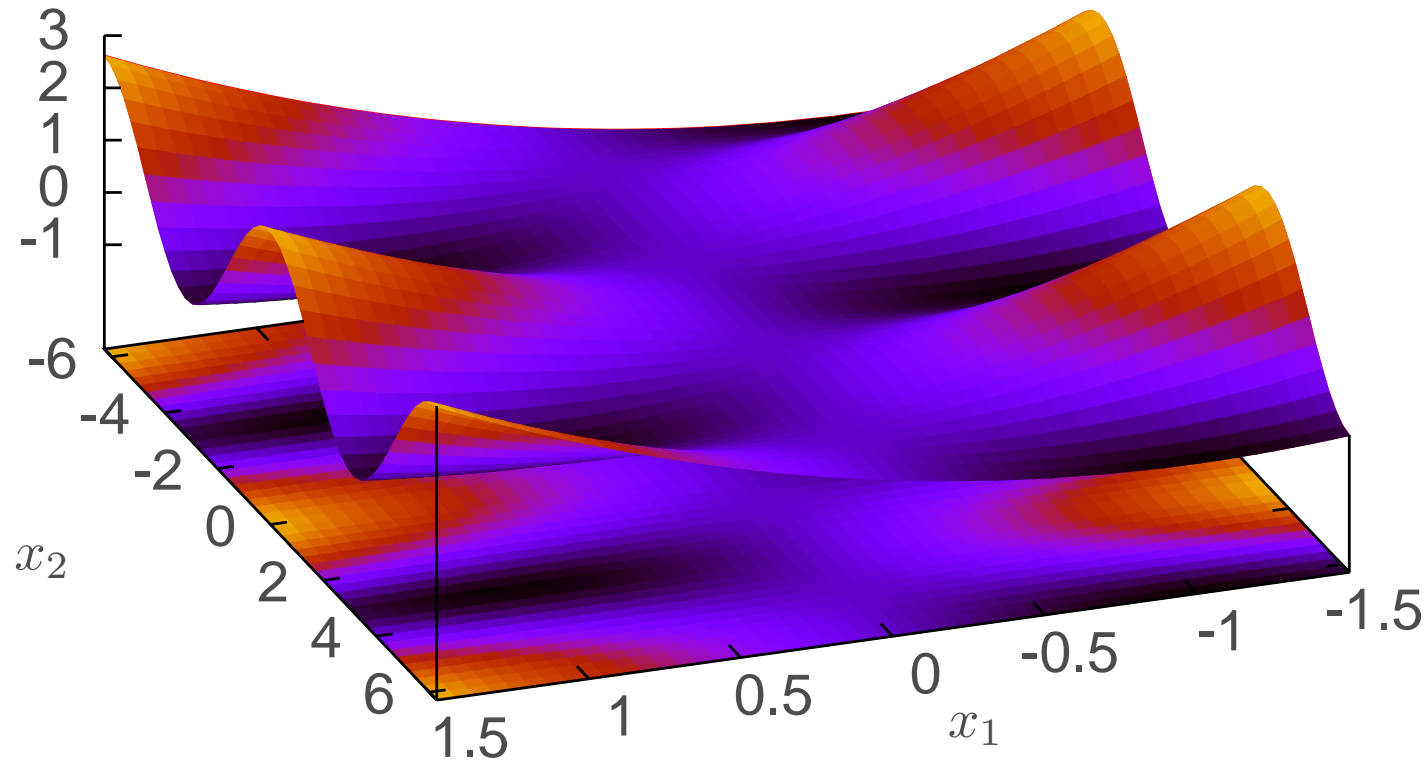
et

$\nabla^2 f(x^*)$ est définie positive.

Alors, x^* est un minimum local strict de f . (p. 132)

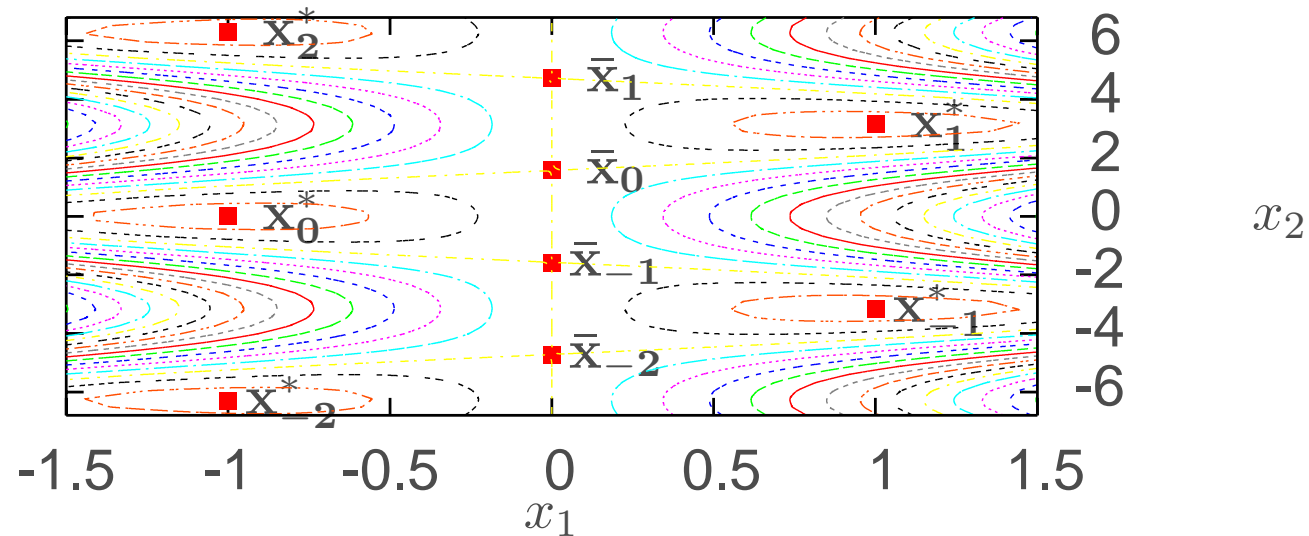
Conditions suffisantes

$$f(x_1, x_2) = \frac{1}{2}x_1^2 + x_1 \cos x_2,$$



Conditions suffisantes

$$f(x_1, x_2) = \frac{1}{2}x_1^2 + x_1 \cos x_2,$$



Utilisons les cond. d'opt. pour identifier les minima locaux

Conditions suffisantes

$$\nabla f(x_1, x_2) = \begin{pmatrix} x_1 + \cos x_2 \\ -x_1 \sin x_2 \end{pmatrix}.$$

Le gradient s'annule pour

- $x_k^* = ((-1)^{k+1}, k\pi)^T, k \in \mathbb{Z},$
- $\bar{x}_k = (0, \frac{\pi}{2} + k\pi)^T, k \in \mathbb{Z}.$

Conditions suffisantes

$$\nabla^2 f(x_1, x_2) = \begin{pmatrix} 1 & -\sin x_2 \\ -\sin x_2 & -x_1 \cos x_2 \end{pmatrix}.$$

$$\nabla^2 f(x_k^*) = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix},$$

$$\nabla^2 f(\bar{x}_k) = \begin{pmatrix} 1 & (-1)^{k+1} \\ (-1)^{k+1} & 0 \end{pmatrix}.$$

Conditions suffisantes

- x_k^* vérifie les conditions suffisantes d'optimalité pour tout k
- \bar{x}_k ne vérifie les conditions nécessaires d'optimalité pour aucun k .

Conditions suffisantes

Conditions suffisantes d'optimalité globale Soit une fonction $f : \mathbb{R}^n \longrightarrow \mathbb{R}$ deux fois différentiable dans \mathbb{R}^n , et soit $x^* \in \mathbb{R}^n$ un minimum local de f . Si f est une fonction convexe, alors x^* est un minimum global de f . Si de plus f est strictement convexe, x^* est l'unique minimum global de f . (p. 134)