

Optimisation – Corrigé 6

Exercice 1 Lemme de Farkas. Démontrons la contraposée. Si \mathbf{u} ne peut pas s'écrire comme $\sum_{i \in A} \lambda_i \mathbf{v}_i$ avec les $\lambda_i > 0$, alors :

$$\{\mathbf{u}\} \cap \left\{ \sum_{i \in A} \lambda_i \mathbf{v}_i \mid \lambda_i > 0 \right\} = \emptyset$$

Nous savons que $C = \left\{ \sum_{i \in A} \lambda_i \mathbf{v}_i \mid \lambda_i > 0 \right\}$ est un convexe. Notons P_C l'opérateur de projection sur ce convexe. Posons $\mathbf{s} = P_C(\mathbf{u}) - \mathbf{u}$. Nous souhaitons démontrer que \mathbf{s} appartient à S . Par les propriétés de la projection sur un convexe, pour tout \mathbf{w} dans C , $\mathbf{s} \cdot (\mathbf{w} - P_C(\mathbf{u})) \geq 0$. Donc en particulier comme $\mathbf{v}_i + P_C(\mathbf{u})$ appartient à C , nous avons $\mathbf{s} \cdot \mathbf{v}_i \geq 0$ pour tout i dans A . Il nous reste à calculer

$$\begin{aligned} \mathbf{u} \cdot \mathbf{s} &= (\mathbf{u} - P_C(\mathbf{u})) \cdot \mathbf{s} + P_C(\mathbf{u}) \cdot \mathbf{s} \\ &= -\|\mathbf{s}\|^2 - (\mathbf{0} - P_C(\mathbf{u})) \cdot \mathbf{s} \\ &\leq -\|\mathbf{s}\|^2 \\ &\leq 0. \end{aligned}$$

Donc, l'ensemble S

$$S = \{\mathbf{s} \mid \mathbf{s}^T \mathbf{u} < 0 \text{ et } \mathbf{s}^T \mathbf{v}_i \geq 0 \forall i \in A\}$$

est différent du vide.

L'implication, $\mathbf{u} = \sum \lambda_i \mathbf{v}_i$ avec $\lambda_i \geq 0$ implique $S = \emptyset$ est évidente.

Exercice 2 Résoudre le sous-problème de trust-region pour le modèle linéaire.

Premièrement le gradient de m_{lin} est toujours \mathbf{d} donc si \mathbf{d} est non nul, le minimum est toujours atteint sur la frontière. On cherche donc à minimiser $y_0 + R(\mathbf{d}, \mathbf{u})$ en ayant posé $\mathbf{u} = \frac{\mathbf{x} - \mathbf{x}_0}{R}$ avec \mathbf{u} sur la sphère unité. On cherche donc \mathbf{u} dans la sphère unité minimisant (\mathbf{d}, \mathbf{u}) Par Cauchy Schwarz, cela implique $\mathbf{u} = -\frac{\mathbf{d}}{\|\mathbf{d}\|}$. Donc $\mathbf{x}_{min} = \mathbf{x} - R \frac{\mathbf{d}}{\|\mathbf{d}\|}$.

Exercice 3 Implémenter la méthode de trust region avec un modèle linéaire avec solution exacte du sous-problème.

```

function [x,xk,Rk]=TrustRegionLinear(f,fp,x0,tol,maxiter,R0,rs,rv,gi,gd)
% TRUSTREGIONLINEAR trust region method with linear model
% [x,xk,Rk]=TrustRegionLinear(f,fp,x0,tol,maxiter,r0,rs,rv,gi,gd)
% finds an approximate minimum of the function f with gradient fp,
% starting at the initial guess x0. The remaining parameters are
% optional and default values are used if they are omitted. xk
% contains all the iterates of the method and rk the trust region
% radii of all iterations.

if nargin<10, gd=0.5; end;
if nargin<9, gi=2; end;
if nargin<8, rv=0.9; end;
if nargin<7, rs=0.1; end;
if nargin<6, R0=1; end;
if nargin<5, maxiter=100; end;
if nargin<4, tol=1e-6; end;

x=x0;
xk=x0;
R=R0;
Rk=R0;
p=-feval(fp,x);
k=0;
while norm(p)>tol & k<maxiter
    s=R*p/norm(p);
    r=(feval(f,x)-feval(f,x+s))/(s'*p);
    if r>=rs
        x=x+s;
        p=-feval(fp,x);
        if r>-rv
            R=gi*R;
        end
    else
        R=gd*R;
    end
    k=k+1;
    xk(:,k+1)=x;
    Rk(:,k+1)=R;
end;

```

Dans les exercices d'implémentation

- Afin de préserver l'uniformité des interfaces et permettre le remplacement transparent d'une implémentation par une autre, l'en-tête fourni doit impérativement être respecté et reproduit dans le code. Vous pouvez copier-coller depuis le PDF disponible sur la page web.
- Les programmes et les résultats doivent être rendus imprimés.

Evaluation du cours d'optimisation

- Les exercices : Les séries d'exercices rendues en retard seront comptées comme non rendues (*i.e.*, note 1 sur 6) dans le calcul de la note finale.
- Un examen oral durant la session d'examens sur le cours.

La note finale est de : $\frac{1}{5}$ (exercices.) + $\frac{4}{5}$ (note examen oral).

Assistant : Kévin Santugini

Email : Kevin.Santugini@math.unige.ch

Page web : <http://www.unige.ch/~santugin/index.php?page=enseignement>