

## M1 : Optimisation

### TD 4

1. Rappeler le principe de la méthode du gradient à pas variable ainsi que l'énoncé du théorème vu en cours assurant la convergence de la méthode.

On considère la fonctionnelle  $J$  définie sur  $\mathbb{R}^n$  par

$$J(v) = \frac{1}{2}(Av, v)_2 - (b, v)_2$$

où  $(., .)_2$  représente le produit scalaire de  $\mathbb{R}^n$ ,  $A \in M_n(\mathbb{R})$  symétrique et définie positive et  $b$  un vecteur de  $\mathbb{R}^n$ .

2. Montrer que la méthode du gradient à pas variable converge dans le cas de la fonctionnelle quadratique ci-dessus si le paramètre  $\rho_k$  satisfait la condition

$$\rho_k \in [a, b] \subset ]0, \frac{2\lambda_1}{\lambda_n^2}[. \quad (1)$$

où  $\lambda_1$  et  $\lambda_n$  désignent les valeurs propres extrêmes de la matrice  $A$ .

3. Soit  $(u_n)$  la suite introduite dans la méthode du gradient à pas variable et  $u$  le point en lequel  $J$  atteint son minimum.

Montrer que

$$\|u_{n+1} - u\| \leq \|Id - \rho_k A\|_2 \|u_n - u\|,$$

puis justifier que

$$\|Id - \rho_k\|_2 = \max\{|1 - \rho_k \lambda_1|; |1 - \rho_k \lambda_n|\}.$$

4. Étudier la fonction  $\rho \mapsto \max\{|1 - \rho \lambda_1|; |1 - \rho \lambda_n|\}$  sur un intervalle convenable, puis montrer que l'on peut améliorer (1) en choisissant

$$\rho_k \in [a, \tilde{b}] \subset ]0, \frac{2}{\lambda_n}[.$$

5. Déterminer la valeur optimale du paramètre  $\rho$ .

### Exercice 2

On considère la fonctionnelle  $J$  définie en (1). On note par  $\bar{x}$  l'unique solution du problème  $Ax = b$ . On pose  $\|x\|_A = \sqrt{(Ax, x)}$ .

Dans la suite, on note par  $\lambda_1, \dots, \lambda_n$  les valeurs propres de  $A$  classées dans l'ordre croissant.

On pose  $K(A) := \frac{\lambda_n}{\lambda_1}$ .

1. Soit  $K$  un sous-ensemble convexe fermé de  $\mathbb{R}^n$ . Montrer que les deux problèmes  $\inf\{J(x), x \in K\}$  et  $\inf\{\|\bar{x} - x\|_A; x \in K\}$  ont même solution.

Soient  $x_0 \in \mathbb{R}^n$  et  $k \in \mathbb{N}^*$ . On pose  $r_0 = b - Ax_0$  et  $K_k := x_0 + \text{vect}\{r_0, Ar_0, \dots, A^{k-1}r_0\}$ .

2 a. On considère le problème

$$\inf\{J(x), x \in K_k\}$$

Montrer qu'il existe un unique  $x_k \in K_k$  tel que

$$J(x_k) = \inf\{J(x), x \in K_k\}$$

2. b. Montrer que

$$\|x_k - \bar{x}\|_A = \inf\{\|P(A)(x_0 - \bar{x})\|_A, P \in \mathbb{R}_k[X], P(0) = 1\}.$$

3. Établir que

$$\|x_k - \bar{x}\|_A \leq \max_{\lambda \in \sigma(A)} |P(\lambda)| \|x_0 - \bar{x}\|_A, \quad \forall P \in \mathbb{R}_k[X], P(0) = 1$$

4. Montrer que

$$x_n = \bar{x}.$$

Pour  $x \in [-1, 1]$  et  $k \in \mathbb{N}$ , on pose

$$T_k(x) = \cos(k \arccos(x)).$$

Pour  $k \geq 1$ , on rappelle que  $T_k$  est un polynôme de degrés  $k$  dont le monôme de plus haut degré est  $2^{k-1}$ . Pour  $x \geq 1$  et  $k \in \mathbb{N}$ , on considère

$$T_k(x) := \frac{1}{2} \left( (x + \sqrt{x^2 - 1})^k + (x - \sqrt{x^2 - 1})^k \right).$$

5. Pour  $x \in [\lambda_1, \lambda_n]$ , on pose

$$Q_k(x) = \frac{T_k\left(\frac{\lambda_n + \lambda_1 - 2x}{\lambda_n - \lambda_1}\right)}{T_k\left(\frac{\lambda_n + \lambda_1}{\lambda_n - \lambda_1}\right)}.$$

Montrer que  $Q_k$  est bien défini, puis établir l'inégalité

$$T_k\left(\frac{\lambda_n + \lambda_1}{\lambda_n - \lambda_1}\right) \geq \frac{(\sqrt{K(A)} + 1)^k}{(\sqrt{K(A)} - 1)^k}.$$

6. En déduire que si  $x \in [\lambda_1, \lambda_n]$ , on a

$$|Q_k(x)| \leq 2 \frac{(\sqrt{K(A)} - 1)^k}{(\sqrt{K(A)} + 1)^k},$$

puis que

$$\|x_k - \bar{x}\|_A \leq 2 \frac{(\sqrt{K(A)} - 1)^k}{(\sqrt{K(A)} + 1)^k} \|x_0 - \bar{x}\|_A.$$

7. Commenter le résultat obtenu à la question 6.