

Td1 Corrigée

Solution 1 On a

$$\begin{aligned} f(x+h) &= \frac{1}{2}(x+h)^T A(x+h) - (x+h)^T b \\ &= \frac{1}{2}x^T Ax + \frac{1}{2}h^T Ah + \frac{1}{2}x^T Ah + \frac{1}{2}h^T Ax - (x+h)^T b \\ &= f(x) + (Ax-b)^T h + \frac{1}{2}h^T Ah. \end{aligned}$$

De plus,

$$\begin{aligned} 0 &\leq \frac{|h^T Ah|}{\|h\|_2} \leq \frac{\|h^2\| \|A\|_2}{\|h\|_2} = \|A\|_2 \|h\|_2, \\ \text{donc } \lim_{\|h\|_2 \rightarrow 0} \frac{|h^T Ah|}{\|h\|_2} &= 0 \end{aligned}$$

ce qui montre que $h^T Ah = o(\|h\|_2)$

Solution 2 On résout :

$$\nabla J(x,y) = 0 \Leftrightarrow \begin{cases} -3y^2 + 2x = 0 \\ 4y^3 - 6xy = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x = \frac{3}{2}y^2 \\ y^3 = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x = 0 \\ y = 0 \end{cases}$$

2. Soit $t \in \mathbb{R}$. On a $J(td_1, td_2) = t^4 d_2^4 - 3t^3 d_1 d_2^2 + t^2 d_1^2$.

Supposons $d_1 \neq 0$. Puisque

$$\psi'(t) = 4t^3 d_2^4 - 9t^2 d_1 d_2^2 + 2d_1^2 t \text{ et } \psi''(t) = 12t^2 d_2^4 - 18t d_1 d_2^2 + 2d_1^2,$$

on a $\psi'(0) = 0$ et $\psi''(0) = 2d_1^2 > 0$, donc 0 est un minimum local de ψ . Si $d_1 = 0$ et $d_2 \neq 0$, alors $J(0, td_2) = t^4 d_2^4$ et 0 est un minimum local de ψ . Enfin, le cas $d = 0$ est trivial. La conclusion attendue s'ensuit.

3. Soit $(x,y) \in \mathbb{R}^2$ tel que $x = y^2$. Alors, $J(x,y) = -y^4$ et il est alors clair que $J(x,y) < J(0,0)$ si $x = y^2$ et y est suffisamment proche de 0. Par conséquent, 0 est un max local de la restriction de J à cette parabole.

4. On a $\text{Hess}J(x,y) = \begin{pmatrix} 2 & -6y \\ -6y & 12y^2 - 6x \end{pmatrix}$ et $\text{Hess}J(0,0) = \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$.

Puisqu'une valeur propre de la hessienne en $(0,0)$ est nulle, on ne peut rien conclure de ce calcul. En revanche, les deux questions précédentes prouvent que $(0,0)$ est un point selle de J .

Solution 3 La fonction f est dérivable dans \mathbb{R}^2 car composition de fonctions dérivables. Les

dérivées partielles

$$\nabla f(x, y) = (\partial_x f(x, y), \partial_y f(x, y)) = (e^{xy} + xye^{xy}, x^2 e^{xy})$$

sont elles-mêmes dérivables dans \mathbb{R}^2 car composition de fonctions dérivables. La fonction f est de classe C_1 sur \mathbb{R}^2 et donc elle est différentiable dans \mathbb{R}^2 . En particulier elle est différentiable au point $(1, 0)$. Dès que la fonction est différentiable, elle admet une linéarisation au voisinage de $(1, 0)$

$$\begin{aligned} f(x, y) &= f(1, 0) + (x-1)\partial_x f(1, 0) + y\partial_y f(1, 0) + o\left(\sqrt{(x-1)^2 + y^2}\right), \\ f(x, y) &= 1 + (x-1) + y + o\left(\sqrt{(x-1)^2 + y^2}\right) = x + y + o\left(\sqrt{(x-1)^2 + y^2}\right) \end{aligned}$$

Cette linéarisation est valide localement, au voisinage du point $(1, 0)$, et pas dans tout \mathbb{R}^2 ! Pour approcher la valeur $f(1.1, -0.1)$ on calcule:

$$f(1.1, -0.1) \approx 1.1 - 0.1 \approx 1$$

Solution 4

$$d(xy^2 e^{xy}) = \frac{\partial(xy^2 e^{xy})}{\partial x} dx + \frac{\partial(xy^2 e^{xy})}{\partial y} dy$$

ou en passant par la règle de Leibniz

$$d(xy^2 e^{xy}) = (y^2 + xy^3) e^{xy} dx + (2xy + x^2 y^2) e^{xy} dy$$

Si on pose $h(u, v) = (v, uv^2) = (x, y)$ c. à d. $x = v$ et $y = uv^2$, on a $G = f \circ h$ et donc

$$\begin{aligned} \frac{\partial G(u, v)}{\partial u} &= \frac{\partial f}{\partial x}(u, v) \frac{\partial x}{\partial u}(u, v) + \frac{\partial f}{\partial y}(u, v) \frac{\partial y}{\partial u}(u, v) \\ &= 2vuv^2 \cdot 0 + (v^2 - 2uv^2) v^2 \\ &= (1 - 2u) v^4 \\ \frac{\partial G(u, v)}{\partial v} &= \frac{\partial f}{\partial x}(u, v) \frac{\partial x}{\partial v}(u, v) + \frac{\partial f}{\partial y}(u, v) \frac{\partial y}{\partial v}(u, v) \\ &= 2vuv^2 \cdot 1 + (v^2 - 2uv^2) \cdot 2uv \\ &= 4uv^2(v - u) \end{aligned}$$

Si on pose $\gamma(t) = (t^2, 3t) = (x, y)$, c. à d. $\begin{cases} x = t^2 \\ y = 3t \end{cases}$, on a $H = f \circ \gamma$ et donc

$$\begin{aligned} \frac{dH(t)}{dt} &= \frac{d(f \circ \gamma)}{dt}(t) = \frac{\partial f}{\partial x}(t^2, 3t) \dot{x}(t) + \frac{\partial f}{\partial y}(t^2, 3t) \dot{y}(t) \\ &= 2t^2 \cdot 3t \cdot 2t + (t^4 - 6t) \cdot 3 \\ &= 24t^4 - 18t \end{aligned}$$

On veut calculer les dérivées de $g \circ f$, donc on applique la règle de la chaîne:

1-

$$\begin{aligned}\frac{\partial g(xy^2)}{\partial x} &= g'(xy^2) \frac{\partial(xy^2)}{\partial x} \\ &= \sqrt{xy^2} y^2 \\ \frac{\partial g(xy^2)}{\partial y} &= g'(xy^2) \frac{\partial(xy^2)}{\partial y} \\ &= \sqrt{xy^2} (x^2 - 2xy)\end{aligned}$$

2- Soit $(x, y) = h(u, v) = (x(u, v), y(u, v))$

$$J_{h(u,v)} = \begin{pmatrix} \frac{\partial x}{\partial u} & \frac{\partial x}{\partial v} \\ \frac{\partial y}{\partial u} & \frac{\partial y}{\partial v} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ v^2 & 2uv \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned}\frac{\partial k}{\partial u}(u, v) &= \frac{\partial f}{\partial x}(h(u, v)) \frac{\partial x}{\partial u}(u, v) + \frac{\partial f}{\partial y}(h(u, v)) \frac{\partial y}{\partial u}(u, v) \\ &= y(u, v)^2 \cdot 0 + 2x(u, v) y(u, v) v^2 \\ \frac{\partial k}{\partial v}(u, v) &= \frac{\partial f}{\partial x}(h(u, v)) \frac{\partial x}{\partial v}(u, v) + \frac{\partial f}{\partial y}(h(u, v)) \frac{\partial y}{\partial v}(u, v) \\ &= y(u, v)^2 \cdot 1 + 2x(u, v) y(u, v) 2uv\end{aligned}$$

3- En alternative, on peut passer par les matrices Jacobiennes.

Puisque

$$\begin{pmatrix} \frac{\partial f}{\partial x}(x, y) & \frac{\partial f}{\partial y}(x, y) \end{pmatrix} = (y^2 \quad 2xy)$$

Solution 5 on a

$$\begin{aligned}J_{k(u,v)} &= J_{f(h(u,v))} \cdot J_{h(u,v)} \\ &= (y(u, v)^2 \quad 2x(u, v) y(u, v)) \cdot \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ v^2 & 2uv \end{pmatrix} \\ &= (y^2 \cdot 0 + 2xy \cdot v^2 \quad y^2 \cdot 1 + 2xy \cdot 2uv) \\ &= (2v^2 x(u, v) y(u, v) \quad y(u, v)^2 + 4uvx(u, v) y(u, v))\end{aligned}$$

3- On veut calculer la dérivée de la fonction $f \circ \gamma$, donc on applique la règle de la Chaîne:

$$\begin{aligned}\frac{d(f \circ \gamma)}{dt}(t) &= \frac{df(x(t), y(t))}{dt} = \frac{\partial f}{\partial x}(x(t), y(t)) \dot{x}(t) + \frac{\partial f}{\partial y}(x(t), y(t)) \dot{y}(t) \\ &= y(t)^2 \dot{x}(t) + 2x(t) y(t) \dot{y}(t)\end{aligned}$$

Solution 6 Déterminons les points critiques de f , en tout point $x = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix}$ on

a :

$$\begin{cases} \frac{\partial f}{\partial x_1}(x, y) = x_2(1 - x_1 x_2 - 2x_1^2) e^{-x_1^2 - x_1 x_2 - x_2^2} \\ \frac{\partial f}{\partial x_2}(x, y) = x_1(1 - x_1 x_2 - 2x_2^2) e^{-x_1^2 - x_1 x_2 - x_2^2} \end{cases}$$

Le système d'équations $\frac{\partial f}{\partial x_1}(x, y) = 0$ et $\frac{\partial f}{\partial x_2}(x, y) = 0$ admet les solutions :
 $\hat{x}_{(1)} = {}^t(0, 0)$, $\hat{x}_{(2)} = {}^t(1, -1)$, $\hat{x}_{(3)} = {}^t(-1, 1)$, $\hat{x}_{(4)} = {}^t\left(\sqrt{\frac{1}{3}}, \sqrt{\frac{1}{3}}\right)$, $\hat{x}_{(5)} = {}^t\left(-\sqrt{\frac{1}{3}}, -\sqrt{\frac{1}{3}}\right)$. D'autre part, on a :

$$\frac{\partial^2 f(x_1, x_2)}{\partial x_1 \partial x_2} = \begin{pmatrix} A(x_1, x_2) & B(x_1, x_2) \\ C(x_1, x_2) & D(x_1, x_2) \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned} A(x_1, x_2) &= x_2(4x_1^3 + 4x_2x_1^2 + x_1x_2^2 - 6x_1 - 2x_2) \\ B(x_1, x_2) &= x_1(4x_2^3 + 4x_1x_2^2 + x_1^2x_2 - 2x_1 - 6x_2) \\ C(x_1, x_2) &= (1 - 2x_1^2 - 3x_1x_2 - 2x_2^2 + 2x_1^3x_2 + 5x_1^2x_2^2 + 2x_1x_2^3). \end{aligned}$$

Déterminons la nature de $\hat{x}_{(1)}$. On a :

$$\frac{\partial^2 f}{\partial x_1^2}(\hat{x}_{(1)}) = 0 \text{ et } \det(H^2 f(\hat{x}_{(1)})) = -1$$

On en déduit que $\hat{x}_{(1)} = {}^t(0, 0)$ n'est ni un minimum ni un maximum.

Déterminons la nature de ${}^t(1, -1)$. On a

$$\frac{\partial^2 f}{\partial x_1^2}(\hat{x}_{(2)}) = 3e^{-1} > 0 \text{ et } \det(H^2 f(\hat{x}_{(2)})) = \begin{vmatrix} 3e^{-1} & e^{-1} \\ e^{-1} & 3e^{-1} \end{vmatrix} = 8e^{-2}$$

On en déduit que $\hat{x}_{(2)} = {}^t(1, -1)$ est un minimum local.

Déterminons la nature de $\hat{x}_{(4)}$. On a

$$\frac{\partial^2 f}{\partial x_1^2}(\hat{x}_{(4)}) = -\frac{5e^{-1}}{3} < 0 \text{ et } \det(H^2 f(\hat{x}_{(4)})) = \begin{vmatrix} -\frac{5e^{-1}}{3} & -\frac{e^{-1}}{3} \\ -\frac{e^{-1}}{3} & -\frac{5e^{-1}}{3} \end{vmatrix} = \frac{8}{3}e^{-2}$$

On en déduit que $\hat{x}_{(4)} = {}^t\left(\sqrt{\frac{1}{3}}, \sqrt{\frac{1}{3}}\right)$ est un maximum local

Solution 7 L'ensemble S est un convexe si

$$\forall X_1, X_2 \in S, \forall \lambda \in]0, 1[\quad \lambda X_1 + (1 - \lambda) X_2 \in S.$$

Soit X_1, X_2 deux vecteurs de S_1 , alors

$$X_1 \in S_1 \Rightarrow X_1 = (x_1, y_1) \in \mathbb{R}^2 \text{ tel que } y_1 - x_1^2 \geq 0$$

$$X_2 \in S_1 \Rightarrow X_2 = (x_2, y_2) \in \mathbb{R}^2 \text{ tel que } y_2 - x_2^2 \geq 0,$$

on obtien

$$\lambda X_1 + (1 - \lambda) X_2 = \lambda(x_1, y_1) + (1 - \lambda)(x_2, y_2) = (\lambda x_1 + (1 - \lambda)x_2, \lambda y_1 + (1 - \lambda)y_2) \in \mathbb{R}^2$$

$$\begin{aligned} [\lambda y_1 + (1 - \lambda)y_2] - [\lambda x_1 + (1 - \lambda)x_2]^2 &= [\lambda y_1 + (1 - \lambda)y_2] - \left[\lambda^2 x_1^2 + (1 - \lambda)^2 x_2^2 + 2\lambda(1 - \lambda)x_1 x_2 \right] \\ &\geq [\lambda x_1^2 + (1 - \lambda)x_2^2] - \left[\lambda^2 x_1^2 + (1 - \lambda)^2 x_2^2 + 2\lambda(1 - \lambda)x_1 x_2 \right] \\ &\geq \lambda(1 - \lambda)x_1^2 + \lambda(1 - \lambda)x_2^2 - 2\lambda(1 - \lambda)x_1 x_2 \\ &= \lambda(1 - \lambda)(x_1^2 + x_2^2 - 2x_1 x_2) \\ &= \lambda(1 - \lambda)(x_1 - x_2)^2 \geq 0 \quad \forall (x_1, x_2) \in \mathbb{R}^2 \end{aligned}$$

d'où le résultat.

L'ensemble S est un convexe si $\forall (X_1, X_2) \in S, \forall \lambda \in]0, 1[$ et $\lambda X_1 + (1 - \lambda) X_2 \in S$.

Soit X_1, X_2 deux vecteurs de S_2 , alors

$X_1 \in S_2 \Rightarrow X_1 = (x_1, y_1) \in \mathbb{R}^2$ tel que $x_1 \geq 0, y_1 \geq 0, y_1 + x_1 \leq 1$

$X_2 \in S_2 \Rightarrow X_2 = (x_2, y_2) \in \mathbb{R}^2$ tel que $x_2 \geq 0, y_2 \geq 0, y_2 + x_2 \leq 1$

on obtien:

$$\lambda X_1 + (1 - \lambda) X_2 = (\lambda x_1 + (1 - \lambda) x_2, \lambda y_1 + (1 - \lambda) y_2) \in \mathbb{R}^2$$

avec $\lambda x_1 + (1 - \lambda) x_2 \geq 0$ car $x_1 \geq 0, x_2 \geq 0, \lambda \in]0, 1[,$ et $(1 - \lambda) \in]0, 1[$
de plus

$$\begin{aligned} \lambda x_1 + (1 - \lambda) x_2 + \lambda y_1 + (1 - \lambda) y_2 &= \lambda (x_1 + y_1) + (1 - \lambda) (x_2 + y_2) \leq 1 \\ &\Rightarrow \lambda X_1 + (1 - \lambda) X_2 \in S_2 \end{aligned}$$

et donc S_2 est un convexe