

# Optimisation Convexe : Algorithmes et Applications en Apprentissage

**Exercice 1.** 1. Prouver que si  $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}_+$  est une fonction convexe et  $g : \mathbb{R}_+ \rightarrow \mathbb{R}$  est une fonction convexe croissante, alors  $g \circ f$  est convexe.

2. Prouver que la fonction  $h : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$  ci-dessous est convexe. Est-elle strictement convexe ?

$$h(x, y, z) := \frac{x^2 + y^2 + z^2}{2} + \sqrt{x^2 + y^2 + z^2} - \sin(\sqrt{x^2 + y^2 + z^2})$$

3. Déterminer le sous-différentiel  $\partial h$  en tout point de  $\mathbb{R}^3$ . En quels points  $h$  est-elle différentiable ?

4. Déterminer également le sous-différentiel de la fonction  $\tilde{h}$  définie par  $\tilde{h}(x, y, z) := h(x, y, z) + |x|$ .

**Exercice 2.** Considérer les ensembles

$$A = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : |x + y| \leq 1\} \quad \text{et} \quad B = \overline{B(0, 1)} = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : x^2 + y^2 \leq 1\}.$$

1. Dessiner  $A$ ,  $B$  et  $A \cap B$ .  $A$  et  $B$  sont-ils convexes ?

2. Écrire une formule pour la projection sur  $A \cap B$ , du type  $P_{A \cap B}(x, y) = \dots$ , en distinguant éventuellement des cas (il suffit de la justifier avec un dessin).

3. Lesquelles des relations suivantes sont-elles vraies ?

$$P_{A \cap B} = P_A \circ P_B, \quad P_A \circ P_B = P_B \circ P_A, \quad P_{A \cap B} = P_{A \cap B} \circ P_B.$$

**Exercice 3.** Considérer la fonction  $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$  donnée par

$$f(x, y) := x^2 - 2x + |x - 1|^3 + \frac{y^4}{4} + \frac{y^3}{3} + \frac{y^2}{2} + y.$$

1. Prouver que  $f$  est une fonction convexe. Écrire sa matrice Hessienne. Dire si  $f$  est elliptique.

2. Dire si  $\nabla f$  est Lipschitzien sur  $B_2 = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : x^2 + y^2 \leq 4\}$  et donner une estimation (même grossière) de sa constante de Lipschitz  $M$ .

3. Déterminer  $\min\{f(x, y) : (x, y) \in \mathbb{R}^2\}$ .

4. Prouver que  $\min\{f(x, y) : (x, y) \in B_1\}$  existe, où  $B_1 = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : x^2 + y^2 \leq 1\}$ .

5. Suggérer un algorithme pour approcher la solution du problème de minimisation de  $f$  sur  $B_1$ , en donner sa description explicite (des formules explicites pour  $x_{k+1}$  et  $y_{k+1}$  et, s'il y a des paramètres à choisir, en donner une valeur admissible) et justifier sa convergence.

**Exercice 4.** Donner une formule pour l'opérateur proximal de la fonction  $g : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$  définie par  $g(x) = \frac{2}{3}|x|^{3/2}$  ainsi que pour la fonction  $G : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$  définie par  $G(x) = \|x\|_{3/2}^{3/2}$ .

**Exercice 5.** Soit  $P_{g, \tau}$  l'opérateur proximal associé à une fonction convexe  $g : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$  telle que  $g$  et  $\nabla g$  sont Lipschitziens. Prouver

$$|P_{g, \tau}[y] - (y - \tau \nabla g(y))| \leq C\tau^2.$$

Si  $g \in C^2$  avec dérivées secondes Lipschitziennes, prouver

$$|P_{g, \tau}[y] - (y - \tau \nabla g(y) + \tau^2 D^2 g(y) \nabla g(y))| \leq C\tau^3.$$

**Exercice 6** (Algorithme du gradient à pas optimal). Soit  $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$  une fonction convexe  $C^1$  et strictement convexe. On définit une suite  $(x_k)_k$  comme suit

$$x_{k+1} = \operatorname{argmin}\{f(x) : x \in x_k + \mathbb{R} \nabla f(x_k)\}.$$

1. Prouver que le point  $x_{k+1}$  est bien défini et il est de la forme  $x_k - t \nabla f(x_k)$  pour  $t \geq 0$ .

2. Prouver que la suite satisfait  $\nabla f(x_{k+1}) \cdot \nabla f(x_k) = 0$  pour tout  $k$  ainsi que  $f(x_{k+1}) \leq f(x_k)$ .

3. Prouver  $|\nabla f(x_{k+1})| \leq |\nabla f(x_{k+1}) - \nabla f(x_k)|$ .

4. Si  $f$  est elliptique ( $D^2 f \geq \alpha I$ ) prouver que l'on a  $f(x_k) \geq f(x_{k+1}) + \frac{\alpha}{2}|x_{k+1} - x_k|^2$ . En déduire  $\lim_k |x_{k+1} - x_k| = 0$ .

5. Si  $\nabla f$  est  $L$ -Lipschitzien prouver  $|\nabla f(x_{k+1})| \leq L|x_{k+1} - x_k|$ .

6. Conclure que, si  $f$  est elliptique et  $\nabla f$  est  $L$ -Lipschitzien, la suite converge vers l'unique point de minimum de  $f$ . Cela peut-il s'étendre au cas  $f$  elliptique et  $C^1$  (sans supposer  $\nabla f \in \text{Lip}$ ) ?

# Optimisation Convexe : Algorithmes et Applications en Apprentissage

**Exercice 7.** Soit  $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$  la fonction définie par  $f(x) = e^x$ . Trouver  $f^*$ .

**Exercice 8.** Étant donné une fonction  $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$  et un vecteur  $v \in \mathbb{R}^n$  soit  $g : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$  définie par  $g(x) = f(x) - v \cdot x$ . Calculer  $g^*$  en termes de  $f^*$  et  $v$ .

**Exercice 9.** Considérer le problème d'optimisation suivant : étant donnés  $N, M$  deux entiers naturels, des valeurs  $c_{ij} \in \mathbb{R}$  ainsi que des nombres  $\mu_i > 0$  et  $\nu_j > 0$  pour  $i = 1, \dots, N$  et  $j = 1, \dots, M$ , trouver la matrice  $\gamma = (\gamma_{ij})_{ij}$  avec coordonnées non-négatives, satisfaisant  $\sum_j \gamma_{ij} = \mu_i$  et  $\sum_j \gamma_{ij} = \nu_j$  pour tout  $i, j$  et minimisant  $\sum_{ij} \gamma_{ij} c_{ij}$ . Trouver son problème dual.

**Exercice 10.** Trouver le problème dual du problème de minisation suivant

$$\min \left\{ \frac{1}{p} |x|^p - c \cdot x : x \in \mathbb{R}^n, a \cdot x = t \right\},$$

où  $p > 1$  est un exposant donné,  $a$  et  $c$  sont deux vecteurs fixés de  $\mathbb{R}^n$ ,  $t$  est un réel donné, et  $|x|$  représente la norme euclidienne du vecteur  $x$ .

**Exercice 11.** Considérons l'ensemble  $K = \{(x_1, \dots, x_n) \in \mathbb{R}^n : |x_1|^3 + \dots + |x_n|^3 \leq 1\}$  et  $p = (p_1, \dots, p_n) \notin K$  un point à l'extérieur de  $K$ . Décrire de manière détaillée et explicite au moins une méthode numérique pour calculer la projection de  $p$  sur  $K$  et justifier sa convergence.

Cette projection pourrait se configurer comme un problème d'optimisation d'une fonction convexe (la distance à  $p$ , ou le carré de cette distance) sous contrainte convexe ( $K$  étant convexe). Pourquoi ne serait-il pas raisonnable *du tout* de considérer un algorithme de gradient projeté pour répondre à la question précédente ?

**Exercice 12.** Étant donnée une fonction  $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$  elliptique et telle que  $\nabla f$  est Lipschitzien, considérer un algorithme de gradient stochastique

$$x_{k+1} = x_k - \eta_k v_k$$

pour une suite de variables aléatoires  $v_k$  telles que  $\mathbb{E}[v_k | x_k] = \nabla f(x_k)$  et  $\mathbb{E}[|v_k - \nabla f(x_k)|^2] \leq \sigma^2$ . En choisissant  $\eta_k = \frac{1}{k+1}$  et en appelant  $\bar{x}$  le point de minimum de  $f$ , prouver que l'on a

$$\mathbb{E}[|x_k - \bar{x}|^2] \leq C \frac{\log(k+1)}{k+1} \rightarrow 0.$$

**Exercice 13.** Définissons une fonction  $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$  comme suit : on prend  $n$  dés à six faces et on appelle  $d_i \in \{1, \dots, 6\}$  le résultat de chaque dé, et pour chaque  $x = (x_1, \dots, x_n)$  on définit  $f(x)$  comme la valeur attendue de  $\prod_{i=1}^n d_i^{x_i}$ . Décrire en pratique comment mettre en oeuvre un algorithme de gradient stochastique pour minimiser  $f$  ou  $f + g$ , où  $g$  est une fonction de régularisation/pénalisation portant sur le vecteur  $x$  (par exemple  $g(x) = \|x\|_2^2$ ).