

PARTIE IV-C

MAXIMISATION-DERIVATION

1 Recherche des extrema

- **Exemple de la cartouche de chasse**
- **Extremum d'une fonction**

2 Dérivation

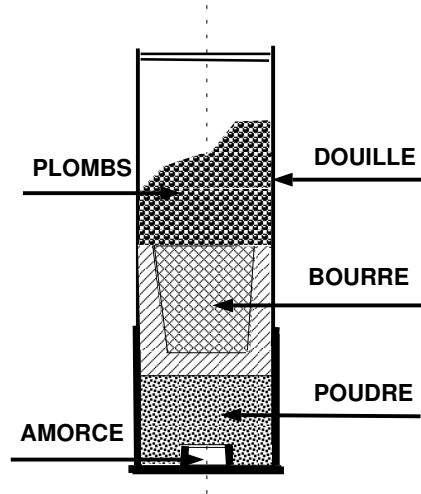
- **Dérivée première**
- **Exemple**
- **Dérivée seconde**

3 Recherche des extrema

- **Maximisation du quotient de 2 formes quadratiques**
- **Maximisation d'une forme quadratique**

1 Recherche des extrema

Exemple de la cartouche de chasse



Cartouche de chasse

Variables considérées :

- hauteur de poudre
- hauteur de bourre
- vitesse des plombs à 30 mètres

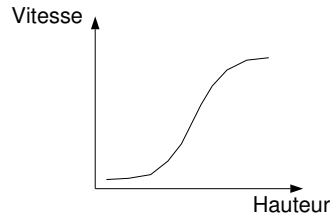
Problème pour le fabricant :

- maximiser la vitesse des plombs à 30 mètres

1 Recherche des extrema

Exemple de la cartouche de chasse

- Pour la hauteur de poudre (h_p) puis la hauteur de la bourre (h_b) prise séparément on sait faire. On a une courbe du type :



$$V = f(h_p) \quad \text{ou} \quad V = g(h_b)$$

Au delà d'une certaine hauteur, ...

“tout pète à la figure”

- Or ce que l'on veut, c'est maximiser la vitesse en fonction de h_p et h_b simultanément. Soit :

$$V = F(h_p, h_b)$$

$$F : \mathbb{R}^2 \longrightarrow \mathbb{R}$$

$$H = \begin{bmatrix} h_p \\ h_b \end{bmatrix} \longrightarrow V = F(H) = F(h_p, h_b)$$

On veut $\max(V)$ en fonction de H .

Extremum d'une fonction

$$f : \mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{R}$$

- Calcul de $f'(x)$

f admet un extremum en $x_0 \iff f'(x_0) = 0$

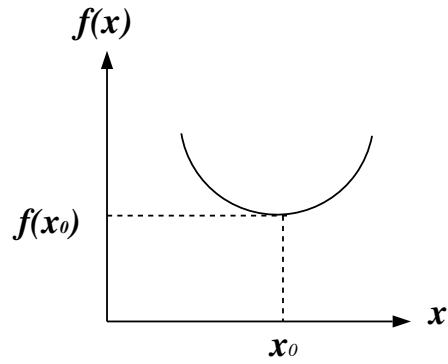
- Calcul de $f''(x)$

$$\begin{cases} f(x_0) \text{ est minimum si } f''(x_0) > 0 \\ f(x_0) \text{ est maximum si } f''(x_0) < 0 \end{cases}$$

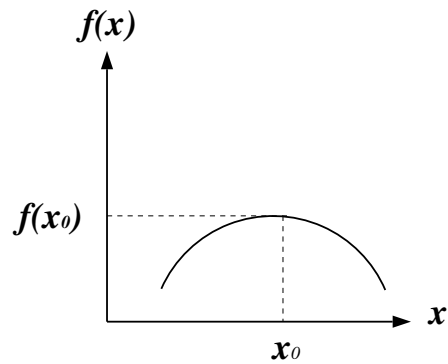
- Pour une fonction $F : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ on applique la même méthode.

Extremum d'une fonction

$f(x_0)$ est un minimum si $f''(x_0) > 0$



$f(x_0)$ est un maximum si $f''(x_0) < 0$



2 Dérivation

Dérivée première

$$f : \mathbb{R}^n \longrightarrow \mathbf{R}$$

$$X = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} \longrightarrow f(X)$$

$$= \frac{\partial f(X)}{\partial X} = \begin{bmatrix} \frac{\partial f(X)}{\partial x_1} \\ \frac{\partial f(X)}{\partial x_2} \\ \vdots \\ \frac{\partial f(X)}{\partial x_n} \end{bmatrix}$$

2 Dérivation

Dérivée première

(cf. paragraphe 5.2)

- Définition de la dérivée d'une application linéaire de \mathbb{R}^n dans \mathbb{R} .
- Définition du gradient :

$$\frac{\partial f(X)}{\partial X} \text{ est le gradient}$$

Exemple

Soit f une application linéaire de \mathbb{R}^3 dans \mathbb{R} :

$$f: \mathbb{R}^3 \longrightarrow \mathbb{R}$$

$$X = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} \longrightarrow f(X) = b_1 x_1 + b_2 x_2 + b_3 x_3$$

$$B = \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{bmatrix} \longrightarrow f(X) = [b_1 b_2 b_3] \cdot \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} \Leftrightarrow f(X) = B' \cdot X$$

$$\text{donc } \frac{\partial f(X)}{\partial X} = \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{bmatrix} \Leftrightarrow \boxed{\frac{\partial f(X)}{\partial X} = B}$$

Quelques dérivées premières

$$\text{Soient } X = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} \text{ et } B = \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_n \end{bmatrix}$$

- Si pour tout X $f(X) = B' \cdot X = X' \cdot B$

$$\text{alors } \frac{\partial f(X)}{\partial X} = B$$

- Si pour tout X $f(X) = \text{Constante}$

$$\text{alors } \frac{\partial f(X)}{\partial X} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{bmatrix}$$

Quelques dérivées premières

- Si pour tout X , $f(X) = \sum_{i=1}^n x_i^2 = x_1^2 + x_2^2 + \dots + x_n^2$

$$\text{soit } f(X) = [x_1 \ x_2 \ \dots \ x_n] \cdot \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} = X' \cdot X$$

$$\text{alors } \boxed{\frac{\partial f(X)}{\partial X} = \frac{\partial (X' \cdot X)}{\partial X} = 2 \cdot X}$$

Quelques dérivées premières

- Si pour tout X , $f(X) = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n a_{ij} \cdot x_i \cdot x_j$

$$\begin{aligned} f(X) &= a_{11} \cdot x_1^2 + a_{12} \cdot x_1 \cdot x_2 + \cdots + a_{1n} \cdot x_1 \cdot x_n \\ &\quad + a_{21} \cdot x_2 \cdot x_1 + a_{22} \cdot x_2^2 + \cdots + a_{2n} \cdot x_2 \cdot x_n \\ &\quad + \cdots + a_{nn} \cdot x_n^2 \end{aligned}$$

$$f(X) = [x_1 \ x_2 \ \cdots \ x_n] \cdot \underbrace{\begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \cdots & a_{nn} \end{bmatrix}}_A \cdot \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix}$$

$$\boxed{f(X) = X' \cdot A \cdot X}$$

Quelques dérivées premières

$$f(X) = X'.A.X$$

$$\text{alors } \frac{\partial f(X)}{\partial X} = \frac{\partial (X'.A.X)}{\partial X} = A.X + A'.X$$

si de plus A est symétrique : ($A = A'$)

$$\text{alors } \frac{\partial f(X)}{\partial X} = 2.A.X$$

Dérivée seconde

Quand $f(X)$ est une forme quadratique

$$f(X) = X'.A.X$$

$$\frac{\partial f(X)}{\partial X} = A.X + A'.X$$

alors $\boxed{\frac{\partial^2 f(X)}{\partial X^2} = \frac{\partial(A.X + A'.X)}{\partial X} = A' + A}$

si de plus A est symétrique, soit : $A = A'$

$$\boxed{\frac{\partial^2 f(X)}{\partial X^2} = 2.A}$$

C'est une matrice appelée :
matrice **HESSIENNE** (H)

3 Recherche des extrema

Condition nécessaire pour obtenir un maximum ou un minimum de $f(X)$ au point $X = X_0$

$$\frac{\partial f(X)}{\partial X} = 0 \text{ en ce point}$$

Condition suffisante pour avoir un :

- **1 - Maximum** : matrice hessienne évaluée en X_0 définie négative.
- **2 - Minimum** : matrice hessienne évaluée en X_0 définie positive.

Recherche des extrema

(*cf.* paragraphe 5.3)

- On résout l'équation : $\frac{\partial f(X)}{\partial X} = 0$

- On présente deux exemples de résolution.

(Les deux exemples doivent être traités car on a besoin de ces résultats par la suite).

Maximisation du quotient de 2 formes quadratiques

Soient A et B deux matrices symétriques, de même taille. On suppose que B est inversible.

Alors le rapport : $\frac{U'.A.U}{U'.B.U}$ est maximal pour U , vecteur propre de $B^{-1}A$, associé à la plus grande valeur propre λ .

λ est alors la valeur du maximum.

Maximisation du quotient de 2 formes quadratiques (*cf.* paragraphe 5.3.4)

On prend cet exemple car on l'utilise par la suite.

Remarques :

- Une matrice symétrique et réelle est :
 - Diagonalisable.
 - Ses valeurs propres sont réelles et les vecteurs propres sont orthogonaux.
- Une matrice symétrique réelle dont les valeurs propres sont positives est définie positive.
- Une matrice A est définie positive si $X'AX > 0$ quelque soit X .

Maximisation du quotient de 2 formes quadratiques (*démonstration*)

Un extremum de $\frac{U'.A.U}{U'.B.U}$ s'obtient en annulant sa dérivée :

$$\frac{(U'.B.U)(2A.U) - (U'.A.U)(2B.U)}{(U'.B.U)^2}$$

$$\Rightarrow (U'.B.U).A.U = (U'.A.U).B.U$$

$$A.U = \left(\frac{U'.A.U}{U'.B.U} \right).B.U \quad (1)$$

$$B^{-1}.A.U = \underbrace{\left(\frac{U'.A.U}{U'.B.U} \right)}_{\text{valeur propre}}.U \quad (2)$$

↑ ↑ ↑
vecteur valeur vecteur
propre propre propre

Maximisation du quotient de 2 formes quadratiques (*démonstration*)

- On rappelle la formule de la dérivée d'un quotient puis on annule cette dérivée :

$$\left(\frac{U}{V}\right)' = \frac{U'V - UV'}{V^2}$$

$$\left(\frac{U}{V}\right)' = 0$$

$$\left(\frac{U'.A.U}{U'.B.U}\right) \text{ est un scalaire}$$

- (2) est obtenue à partir de (1) en multipliant par B^{-1} à gauche, dans les deux termes de l'égalité.

Maximisation du quotient de 2 formes quadratiques (*démonstration*)

$$B^{-1} \cdot A \cdot U = \underbrace{\left(\frac{U' \cdot A \cdot U}{U' \cdot B \cdot U} \right)}_{\substack{\uparrow \\ \text{valeur} \\ \text{propre}}} \cdot \underbrace{U}_{\substack{\uparrow \\ \text{vecteur} \\ \text{propre}}}$$

Donc :

- U est le vecteur propre de $B^{-1} \cdot A$ associé à la valeur propre $\frac{U' \cdot A \cdot U}{U' \cdot B \cdot U}$.
- Le maximum est donc atteint par la valeur propre maximale.
- Après avoir trouvé la valeur propre, on peut choisir un vecteur propre particulier, par exemple U tel que : $U' \cdot B \cdot U = 1$.
- Les autres sont obtenus par multiplication par un nombre quelconque.

Maximisation du quotient de 2 formes quadratiques (*démonstration*)

Remarques :

- Si U_1 réalise le maximum ($U_1' \cdot B \cdot U_1 \neq 0$)
tous les $k \cdot U_1$ ($\forall k \in \mathbb{R}$) aussi. En effet :

$$\frac{(k \cdot U_1)' A (k \cdot U_1)}{(k \cdot U_1)' B (k \cdot U_1)} = \frac{k^2 \cdot (U_1' \cdot A \cdot U_1)}{k^2 \cdot (U_1' \cdot B \cdot U_1)} = \frac{U_1' \cdot A \cdot U_1}{U_1' \cdot B \cdot U_1}$$

- Parmi tous ces vecteurs, il en existe un U_0 tel
que $U_0 \cdot B \cdot U_0 = 1$.

C'est le vecteur $U_0 = \frac{U_1}{\sqrt{U_1' \cdot B \cdot U_1}}$ car :

$$\left(\frac{U_1}{\sqrt{U_1' \cdot B \cdot U_1}} \right)' \cdot B \cdot \left(\frac{U_1}{\sqrt{U_1' \cdot B \cdot U_1}} \right) = \left(\frac{1}{\sqrt{U_1' \cdot B \cdot U_1}} \right)^2 (U_1' \cdot B \cdot U_1) = 1$$

- $U' \cdot B' \cdot U = 1$ est la condition habituellement utilisée.

Maximisation d'une forme quadratique

Maximiser $X'AX$:

- Sous la contrainte $X'X = 1$ (la norme de X est égale à 1).
- Avec A une matrice symétrique définie positive (telle que : $\langle A.X, X \rangle = X'AX > 0$).

revient à maximiser :

$$\left(\frac{X'.A.X}{X'.I.X} \right) = \left(\frac{X'.A.X}{X'.X} \right)$$

avec $B = I$ la matrice unité.

C'est le même problème que celui vu précédemment.

Maximisation d'une forme quadratique

Remarque : On passe rapidement sur la maximisation d'une forme quadratique car l'exemple (iris *setosa*) va être présenté immédiatement après.

L'intérêt de ce qui vient d'être dit réside dans le fait que l'exemple iris *setosa* est traité en utilisant la méthode des multiplicateurs de Lagrange (*cf.* paragraphe 5.3.1) et non la méthode présentée ici (*cf.* paragraphe 5.3.4).

La méthode présentée ici n'est qu'un cas particulier de la maximisation sous la contrainte $X'.X = 1$ du rapport de 2 formes quadratiques avec $B = I$.

La solution est le vecteur propre de longueur 1 ($X'.X = 1$) associé à la valeur propre maximale de $B^{-1}.A = I.A = A$.