

## 219 Extremums : existence, caractérisation, recherche. Exemples et applications.

### I - Existence et unicité

**Définition 1.** Soient  $U$  un ouvert d'un espace vectoriel normé  $E$  et  $f : U \rightarrow \mathbb{R}$ .

— On dit que  $f$  admet un **maximum local** (resp. **minimum local**) en  $a \in U$  si

$$\exists r > 0 \text{ tel } \forall x \in B(a, r), f(x) \leq f(a) \text{ (resp. } f(x) \geq f(a))$$

— On dit que  $f$  admet un **extremum local** en  $a \in U$  si elle admet un minimum ou un maximum local.

[R-R]  
p. 210

### 1. Utilisation de la compacité

**Théorème 2** (Des bornes). Soient  $E$  un espace compact et  $f : E \rightarrow \mathbb{R}$  continue. Alors, il existe deux éléments  $a$  et  $b$  de  $E$  vérifiant

$$f(a) = \inf_{x \in E} f(x) \text{ et } f(b) = \sup_{x \in E} f(x)$$

[GOU20]  
p. 31

**Contre-exemple 3.** La fonction

$$\begin{array}{l} \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R} \\ x \mapsto \begin{cases} \frac{(-1)^q(q-1)}{q} & \text{si } x \in \mathbb{Q} \setminus \{0\} \text{ avec } \frac{p}{q} \text{ le représentant irréductible de } x \\ 0 & \text{sinon} \end{cases} \end{array}$$

est minorée par  $-1$ , majorée par  $1$ , mais n'atteint ses bornes sur aucun intervalle d'intérieur non vide de  $\mathbb{R}$ .

[HAU]  
p. 202

**Corollaire 4.** Soient  $(E, d)$  un espace métrique et  $K_1, K_2$  deux compacts de  $E$ . Alors,

$$\exists (x_1, x_2) \in K_1 \times K_2 \text{ tel que } d(x_1, x_2) = \inf_{(x,y) \in K_1 \times K_2} d(x, y)$$

[GOU20]  
p. 33

**Corollaire 5** (Théorème du point fixe de Picard). Soit  $(E, d)$  un espace métrique compact et  $f : E \rightarrow E$  telle que

$$\forall x, y \in E, x \neq y \implies d(f(x), f(y)) < d(x, y)$$

[ROU]  
p. 171

alors  $f$  admet un unique point fixe et pour tout  $x_0 \in E$ , la suite des itérés

$$x_{n+1} = f(x_n)$$

converge vers ce point fixe.

**Exemple 6.**  $\sin$  admet un unique point fixe sur  $[0, 1]$ .

**Contre-exemple 7.** La fonction

$$\begin{aligned} \mathbb{R} &\rightarrow \mathbb{R} \\ x &\mapsto \begin{cases} 1 & \text{si } x < 0 \\ x + \frac{1}{1+x} & \text{sinon} \end{cases} \end{aligned}$$

est continue, contractante et sans point fixe.

[GOU20]  
p. 35

**Corollaire 8** (Théorème de Heine). Une application continue sur un compact  $Y$  est uniformément continue.

p. 31

**Application 9** (Théorème de d'Alembert-Gauss). Tout polynôme non constant de  $\mathbb{C}$  admet une racine dans  $\mathbb{C}$ .

[DAN]  
p. 58

## 2. Utilisation de la convexité

Soit  $I \subseteq \mathbb{R}$  un intervalle non réduit à un point.

**Proposition 10.** Une fonction  $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$  est constante si et seulement si elle est convexe et majorée.

[ROM19-1]  
p. 234

**Contre-exemple 11.** La fonction  $f$  définie sur  $\mathbb{R}^+$  par  $f(x) = \frac{1}{1+x}$  est convexe, majorée, mais non constante.

**Proposition 12.** Si  $f : I \rightarrow \mathbb{R}$  est convexe et est dérivable en un point  $\alpha \in \overset{\circ}{I}$  tel que  $f'(\alpha) = 0$ , alors  $f$  admet un minimum global en  $\alpha$ .

**Proposition 13.** Si  $f : I \rightarrow \mathbb{R}$  est convexe et admet un minimum local, alors ce minimum est global.

### 3. Utilisation de l'holomorphie

Soient  $\Omega$  un ouvert connexe de  $\mathbb{C}$  et  $f : \Omega \rightarrow \mathbb{C}$ .

[QUE]  
p. 102

**Proposition 14** (Inégalités de Cauchy). On suppose  $f$  holomorphe au voisinage du disque  $\overline{D}(a, R)$ . On note  $c_n$  les coefficients du développement en série entière de  $f$  en  $a$ . Alors,

$$\forall n \in \mathbb{N}, \forall r \in [0, R], |c_n| \leq \frac{M(r)}{r^n}$$

où  $M(r) = \sup_{|z-a|=r} |f(z)|$ .

**Corollaire 15** (Théorème de Liouville). On suppose  $f$  holomorphe sur  $\mathbb{C}$  tout entier. Si  $f$  est bornée, alors  $f$  est constante.

**Théorème 16** (Principe du maximum). On suppose  $\Omega$  borné et  $f$  holomorphe dans  $\Omega$  et continue dans  $\overline{\Omega}$ . On note  $M$  le sup de  $f$  sur la frontière (compacte) de  $\Omega$ . Alors,

p. 107

$$\forall z \in \Omega, |f(z)| \leq M$$

### 4. Utilisation de propriétés hilbertiennes

Soit  $H$  un espace de Hilbert de norme  $\|\cdot\|$  et on note  $\langle \cdot, \cdot \rangle$  le produit scalaire associé.

[LJ]  
p. 32

**Lemme 17** (Identité du parallélogramme).

$$\forall x, y \in H, \|x + y\|^2 + \|x - y\|^2 = 2(\|x\|^2 + \|y\|^2)$$

et cette identité caractérise les normes issues d'un produit scalaire.

**Théorème 18** (Projection sur un convexe fermé). Soit  $C \subseteq H$  un convexe fermé non-vidé. Alors :

$$\forall x \in H, \exists ! y \in C \text{ tel que } d(x, C) = \inf_{z \in C} \|x - z\| = d(x, y)$$

On peut donc noter  $y = P_C(x)$ , le **projeté orthogonal de  $x$  sur  $C$** . Il s'agit de l'unique point de  $C$  vérifiant

$$\forall z \in C, \langle x - P_C(x), z - P_C(x) \rangle \leq 0$$

**Théorème 19.** Si  $F$  est un sous espace vectoriel fermé dans  $H$ , alors  $P_F$  est une application linéaire continue. De plus, pour tout  $x \in H$ ,  $P_F(x)$  est l'unique point  $y \in F$  tel que  $x - y \in F^\perp$ .

[DEV]

**Application 20.** Soit  $F$  un sous-espace vectoriel de  $H$ . Alors,

$$\overline{F} = H \iff F^\perp = 0$$

**Application 21** (Théorème de représentation de Riesz).

$$\forall \varphi \in H', \exists ! y \in H, \text{ tel que } \forall x \in H, \varphi(x) = \langle x, y \rangle$$

et de plus,  $\|\varphi\| = \|y\|$ .

**Corollaire 22.**

$$\forall T \in H', \exists ! U \in H' \text{ tel que } \forall x, y \in H, \langle T(x), y \rangle = \langle x, U(y) \rangle$$

On note alors  $U = T^*$  : c'est l'**adjoint** de  $T$ . On a alors  $\|T\| = \|T^*\|$ .

## II - Extrema et calcul différentiel

Soit  $f : U \rightarrow \mathbb{R}$  différentiable en un point  $a$  de  $U$ , où  $U$  est un ouvert de  $\mathbb{R}^n$ .

### 1. Condition du premier ordre

**Définition 23.** Si  $df_a = 0$ , on dit que  $a$  est un **point critique** de  $f$ .

[R-R]  
p. 210

*Remarque 24.* Cela revient à dire que toutes les dérivées partielles de  $f$  s'annulent en  $a$ .

**Proposition 25.** Si  $f$  admet un extremum local en  $a$ , alors  $a$  est un point critique de  $f$ .

**Contre-exemple 26.**  $(x, y) \mapsto x^2 - y^2$  a un point critique en  $(0, 0)$ , mais n'a pas d'extremum en  $(0, 0)$ .

[HAU]  
p. 281

### 2. Condition du second ordre

On suppose  $f$  de classe  $\mathcal{C}^2$  sur  $U$ .

**Définition 27.** La matrice **hessienne** de  $f$  en  $a$ , notée  $\text{Hess}(f)_a$ , est définie par

$$\text{Hess}(f)_a = \left( \frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j} \right)_{i, j \in \llbracket 1, n \rrbracket}$$

[GOU20]  
p. 336

*Remarque 28.* Pour  $f$  de classe  $\mathcal{C}^2$ ,  $\text{Hess}(f)_a$  est symétrique.

**Théorème 29.** On suppose  $df_a = 0$ . Alors :

- (i) Si  $f$  admet un minimum (resp. maximum) relatif en  $a$ ,  $\text{Hess}(f)_a$  est positive (resp. négative).
- (ii) Si  $\text{Hess}(f)_a$  définit une forme quadratique définie positive (resp. définie négative),  $f$  admet un minimum (resp. maximum) relatif en  $a$ .

**Exemple 30.** On suppose  $df_a = 0$ . On pose  $(r, s, t) = \left( \frac{\partial^2}{\partial x_i \partial x_j} f \right)_{i+j=2}$ . Alors :

- (i) Si  $rt - s^2 > 0$  (resp.  $< 0$ ),  $f$  admet un minimum (resp. maximum) relatif en  $a$ .
- (ii) Si  $rt - s^2 < 0$  (resp.  $< 0$ ),  $f$  n'a pas d'extremum en  $a$ .
- (iii) Si  $rt - s^2 = 0$ , on ne peut rien conclure.

**Exemple 31.** La fonction  $(x, y) \mapsto x^4 + y^2 - 2(x - y)^2$  a trois points critiques qui sont des minimum locaux :  $(0, 0)$ ,  $(\sqrt{2}, -\sqrt{2})$  et  $(-\sqrt{2}, \sqrt{2})$ .

**Contre-exemple 32.**  $x \mapsto x^3$  a sa hessienne positive en 0, mais n'a pas d'extremum en 0.

### 3. Extrema liés

**Théorème 33** (Extrema liés). Soient  $f, g_1, \dots, g_r : U \rightarrow \mathbb{R}$  des fonctions de classe  $\mathcal{C}^1$ . On note  $\Gamma = \{x \in U \mid g_1(x) = \dots = g_r(x) = 0\}$ . Si  $f|_\Gamma$  admet un extremum relatif en  $a \in \Gamma$  et si les formes linéaires  $d(g_1)_a, \dots, d(g_r)_a$  sont linéairement indépendantes, alors il existe des uniques  $\lambda_1, \dots, \lambda_r$  tels que

$$df_a = \lambda_1 d(g_1)_a + \dots + \lambda_r d(g_r)_a$$

**Définition 34.** Les  $\lambda_1, \dots, \lambda_r$  du théorème précédent sont appelés **multiplicateurs de Lagrange**.

*Remarque 35.* La relation finale du Théorème 33 équivaut à

$$\bigcap_{i=1}^n \text{Ker}(d(g_i)_a) \subseteq \text{Ker}(df_a)$$

et elle exprime que  $df_a$  est nulle sur l'espace tangent à  $\Gamma$  en  $a$  (ie.  $\nabla f_a$  est orthogonal à l'espace

tangent à  $\Gamma$  en  $a$ ).

**Contre-exemple 36.** On pose  $g : (x, y) \mapsto x^3 - y^2$  et on considère  $f : (x, y) \mapsto x + y^2$ . On cherche à minimiser  $f$  sous la contrainte  $g(x, y) = 0$ .

Alors, le minimum (global) de  $f$  sous cette contrainte est atteint en  $(0, 0)$ , la différentielle de  $g$  en  $(0, 0)$  est nulle et la relation finale du Théorème 33 n'est pas vraie.

**Application 37** (Théorème spectral). Tout endomorphisme symétrique d'un espace euclidien se diagonalise dans une base orthonormée.

**Application 38.**

$$SO_n(\mathbb{R}) = \left\{ M \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R}) \mid \|M\|^2 = \inf_{P \in SL_n(\mathbb{R})} \|P\|^2 \right\}$$

où  $\|\cdot\| : M \mapsto \sqrt{\text{trace}({}^t M M)}$  (ie.  $SO_n(\mathbb{R})$  est l'ensemble des matrices de  $SL_n(\mathbb{R})$  qui minimisent la norme euclidienne canonique de  $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ ).

p. 35

**Application 39** (Inégalité arithmético-géométrique).

$$\forall (x_1, \dots, x_n) \in (\mathbb{R}^+)^n, \left( \prod_{i=1}^n x_i \right)^{\frac{1}{n}} \leq \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n x_i$$

[GOU20]  
p. 339

**Application 40** (Inégalité d'Hadamard).

$$\forall (x_1, \dots, x_n) \in \mathbb{R}^n, \det(x_1, \dots, x_n) \leq \|x_1\| \dots \|x_n\|$$

avec égalité si et seulement si  $(x_1, \dots, x_n)$  est une base orthogonale de  $\mathbb{R}^n$ .

[ROU]  
p. 409

## III - Algorithmes d'optimisation numérique

### 1. Méthode de Newton

**Théorème 41** (Méthode de Newton). Soit  $f : [c, d] \rightarrow \mathbb{R}$  une fonction de classe  $\mathcal{C}^2$  strictement croissante sur  $[c, d]$ . On considère la fonction

$$\varphi : \begin{array}{ll} [c, d] & \rightarrow \mathbb{R} \\ x & \mapsto x - \frac{f(x)}{f'(x)} \end{array}$$

(qui est bien définie car  $f' > 0$ ). Alors :

[ROU]  
p. 152

[DEV]

- (i)  $\exists! a \in [c, d]$  tel que  $f(a) = 0$ .
- (ii)  $\exists \alpha > 0$  tel que  $I = [a - \alpha, a + \alpha]$  est stable par  $\varphi$ .
- (iii) La suite  $(x_n)$  des itérés (définie par récurrence par  $x_{n+1} = \varphi(x_n)$  pour tout  $n \geq 0$ ) converge quadratiquement vers  $a$  pour tout  $x_0 \in I$ .

**Corollaire 42.** En reprenant les hypothèses et notations du théorème précédent, et en supposant de plus  $f$  strictement convexe sur  $[c, d]$ , le résultat du théorème est vrai sur  $I = [a, d]$ . De plus :

- (i)  $(x_n)$  est strictement décroissante (ou constante).
- (ii)  $x_{n+1} - a \sim \frac{f''(a)}{f'(a)}(x_n - a)^2$  pour  $x_0 > a$ .

**Exemple 43.** — On fixe  $y > 0$ . En itérant la fonction  $F : x \mapsto \frac{1}{2} \left( x + \frac{y}{x} \right)$  pour un nombre de départ compris entre  $c$  et  $d$  où  $0 < c < d$  et  $c^2 < 0 < d^2$ , on peut obtenir une approximation du nombre  $\sqrt{y}$ .

— En itérant la fonction  $F : x \mapsto \frac{x^2+1}{2x-1}$  pour un nombre de départ supérieur à 2, on peut obtenir une approximation du nombre d'or  $\varphi = \frac{1+\sqrt{5}}{2}$ .

## 2. Lien avec les systèmes linéaires

**Proposition 44.** Soient  $A \in \mathcal{S}_n^{++}(\mathbb{R})$  et  $b \in \mathbb{R}^n$ . On pose  $f : x \mapsto \frac{1}{2} \langle Ax, x \rangle + \langle b, x \rangle$ . Alors, minimiser  $f$  sur  $\mathbb{R}^n$  revient à résoudre le système linéaire  $Ax = b$ .

[BMP]  
p. 24

# Bibliographie

## Objectif agrégation

[BMP]

Vincent BECK, Jérôme MALICK et Gabriel PEYRÉ. *Objectif agrégation*. 2<sup>e</sup> éd. H&K, 22 août 2005.

<https://objectifagregation.github.io>.

## Mathématiques pour l'agrégation

[DAN]

Jean-François DANTZER. *Mathématiques pour l'agrégation. Analyse et probabilités*. De Boeck Supérieur, 20 avr. 2021.

<https://www.deboecksuperieur.com/ouvrage/9782807332195-mathematiques-pour-l-agregation-analyse-et-probabilites>.

## Les maths en tête

[GOU20]

Xavier GOURDON. *Les maths en tête. Analyse*. 3<sup>e</sup> éd. Ellipses, 21 avr. 2020.

<https://www.editions-ellipses.fr/accueil/10446-les-maths-en-tete-analyse-3e-edition-9782340038561.html>.

## Les Contre-Exemples en Mathématiques

[HAU]

Bertrand HAUCHECORNE. *Les Contre-Exemples en Mathématiques*. 2<sup>e</sup> éd. Ellipses, 13 juin 2007.

<https://www.editions-ellipses.fr/accueil/5328-les-contre-exemples-en-mathematiques-9782729834180.html>.

## Cours d'analyse fonctionnelle

[LI]

Daniel LI. *Cours d'analyse fonctionnelle. avec 200 exercices corrigés*. Ellipses, 3 déc. 2013.

<https://www.editions-ellipses.fr/accueil/6558-cours-danalyse-fonctionnelle-avec-200-exercices-corriges-9782729883058.html>.

## Analyse complexe et applications

[QUE]

Martine QUEFFÉLLEC et Hervé QUEFFÉLEC. *Analyse complexe et applications. Nouveau tirage*. Calvage & Mounet, 13 mai 2017.

<http://www.calvage-et-mounet.fr/2022/05/09/analyse-complexe-et-applications/>.

## Formulaire de maths

[R-R]

Olivier RODOT et Jean-Étienne ROMBALDI. *Formulaire de maths. Avec résumés de cours*. De Boeck Supérieur, 30 août 2022.

<https://www.deboecksuperieur.com/ouvrage/9782807339880-formulaire-de-maths>.

## Éléments d'analyse réelle

[ROM19-1]

Jean-Étienne ROMBALDI. *Éléments d'analyse réelle*. 2<sup>e</sup> éd. EDP Sciences, 6 juin 2019.

<https://laboutique.edpsciences.fr/produit/1082/9782759823789/elements-d-analyse-reelle>.



François ROUVIÈRE. *Petit guide de calcul différentiel. à l'usage de la licence et de l'agrégation.* 4<sup>e</sup> éd. Cassini, 27 fév. 2015.

<https://store.cassini.fr/fr/enseignement-des-mathematiques/94-petit-guide-de-calcul-differentiel-4e-ed.html>.