

# Cours 12 : Optimisation non linéaire sous contraintes

Christophe Gonzales

LIP6 – Université Paris 6, France

# Problème à résoudre

## *Optimisation sous contraintes*

- $f : \mathbb{R}^n \mapsto \mathbb{R}$  fonction à minimiser
- $S \subseteq \mathbb{R}^n$
- Problème d'optimisation :  $\min_{x \in S} f(x)$

# Problème à résoudre

## *Optimisation sous contraintes*

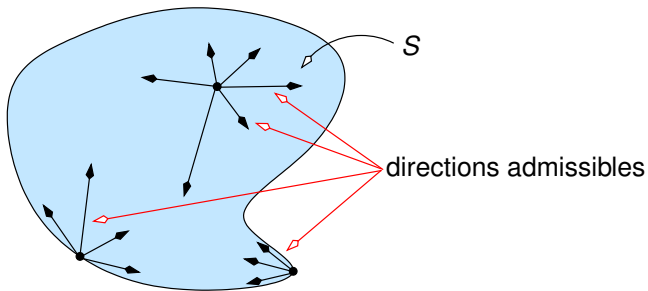
- $f : \mathbb{R}^n \mapsto \mathbb{R}$  fonction à minimiser
- $S \subseteq \mathbb{R}^n$
- Problème d'optimisation :  $\min_{x \in S} f(x)$

	$f$	$S$
prog linéaire	linéaire	polyèdre convexe
prog quadratique	forme quadratique semi définie positive	polyèdre convexe
prog convexe	convexe	ensemble convexe
prog non linéaire	quelconque	ensemble quelconque

# Directions admissibles

## *Définition d'une direction admissible*

- Soit  $f : \mathbb{R}^n \mapsto \mathbb{R}$ ,  $S \subseteq \mathbb{R}^n$ ,  $x \in S$
- $d =$  direction admissible si  $\exists \bar{\lambda} > 0$  t.q. :  
 $x + \lambda d \in S \quad \forall 0 \leq \lambda \leq \bar{\lambda}$



## *Proposition 1*

- $f : \mathbb{R}^n \mapsto \mathbb{R}$  de classe  $C^1$
  - $\hat{x}$  minimum local de  $f$  sur  $S$
- $\implies \forall$  direction admissible  $d$  en  $\hat{x}$ , on a  $\vec{\nabla} f(\hat{x})^T d \geq 0$

## Proposition 1

- $f : \mathbb{R}^n \mapsto \mathbb{R}$  de classe  $C^1$
  - $\hat{x}$  minimum local de  $f$  sur  $S$
- $\implies \forall$  direction admissible  $d$  en  $\hat{x}$ , on a  $\vec{\nabla}f(\hat{x})^T d \geq 0$

## Corollaire

- $f : \mathbb{R}^n \mapsto \mathbb{R}$  de classe  $C^1$
- une condition nécessaire pour que  $\hat{x} \in S$  soit minimum local de  $f$  est que  $\vec{\nabla}f(\hat{x})^T d \geq 0, \forall$  direction admissible  $d$  en  $\hat{x}$

Démonstration de la proposition :

$d$  direction admissible en  $\hat{x} \implies \exists \bar{\lambda} > 0$  t.q.  $\hat{x} + \lambda d \in \mathcal{S}, \forall 0 \leq \lambda \leq \bar{\lambda}$

### Démonstration de la proposition :

$d$  direction admissible en  $\hat{x} \implies \exists \bar{\lambda} > 0$  t.q.  $\hat{x} + \lambda d \in S, \forall 0 \leq \lambda \leq \bar{\lambda}$

Soit  $g(\lambda) = f(\hat{x} + \lambda d)$

hypothèses  $\implies g$  : minimum local en  $\lambda = 0$

développement limité :  $g(\lambda) = g(0) + \lambda g'(0) + o(\lambda)$



### Démonstration de la proposition :

$d$  direction admissible en  $\hat{x} \implies \exists \bar{\lambda} > 0$  t.q.  $\hat{x} + \lambda d \in S, \forall 0 \leq \lambda \leq \bar{\lambda}$

Soit  $g(\lambda) = f(\hat{x} + \lambda d)$

hypothèses  $\implies g$  : minimum local en  $\lambda = 0$

développement limité :  $g(\lambda) = g(0) + \lambda g'(0) + o(\lambda)$

si  $g'(0) < 0$  alors, pour  $\lambda$  petit,  $\lambda g'(0) + o(\lambda) < 0$

### Démonstration de la proposition :

$d$  direction admissible en  $\hat{x} \implies \exists \bar{\lambda} > 0$  t.q.  $\hat{x} + \lambda d \in S, \forall 0 \leq \lambda \leq \bar{\lambda}$

Soit  $g(\lambda) = f(\hat{x} + \lambda d)$

hypothèses  $\implies g$  : minimum local en  $\lambda = 0$

développement limité :  $g(\lambda) = g(0) + \lambda g'(0) + o(\lambda)$

si  $g'(0) < 0$  alors, pour  $\lambda$  petit,  $\lambda g'(0) + o(\lambda) < 0$

$\implies g(\lambda) < g(0) \implies$  impossible :  $g(0)$  minimum local

### Démonstration de la proposition :

$d$  direction admissible en  $\hat{x} \implies \exists \bar{\lambda} > 0$  t.q.  $\hat{x} + \lambda d \in S, \forall 0 \leq \lambda \leq \bar{\lambda}$

Soit  $g(\lambda) = f(\hat{x} + \lambda d)$

hypothèses  $\implies g$  : minimum local en  $\lambda = 0$

développement limité :  $g(\lambda) = g(0) + \lambda g'(0) + o(\lambda)$

si  $g'(0) < 0$  alors, pour  $\lambda$  petit,  $\lambda g'(0) + o(\lambda) < 0$

$\implies g(\lambda) < g(0) \implies$  impossible :  $g(0)$  minimum local

$\implies g'(0) \geq 0$ . Or  $g'(\lambda) = \vec{\nabla} f(\hat{x} + \lambda d)^T d$

et donc  $\vec{\nabla} f(\hat{x})^T d \geq 0$

## *Cas particulier d'ensemble $S$*

- $S = \{x : g_i(x) \leq 0, i = 1, \dots, m\}$
- $g_i : \mathbb{R}^n \mapsto \mathbb{R}$  de classe  $C^1$

## *Cas particulier d'ensemble $S$*

- $S = \{x : g_i(x) \leq 0, i = 1, \dots, m\}$

- $g_i : \mathbb{R}^n \mapsto \mathbb{R}$  de classe  $C^1$

- $x^*$  : point quelconque de  $S$

- contrainte serrée = contrainte telle que  $g_i(x^*) = 0$

## *Cas particulier d'ensemble $S$*

- $S = \{x : g_i(x) \leq 0, i = 1, \dots, m\}$

- $g_i : \mathbb{R}^n \mapsto \mathbb{R}$  de classe  $C^1$

- $x^*$  : point quelconque de  $S$

- contrainte serrée = contrainte telle que  $g_i(x^*) = 0$

- $I(x^*) = \{\text{indices } i \text{ t.q. } g_i(x^*) = 0\}$   
= \{\text{indices des contraintes serrées}\}

## *Cas particulier d'ensemble $S$*

- $S = \{x : g_i(x) \leq 0, i = 1, \dots, m\}$

- $g_i : \mathbb{R}^n \mapsto \mathbb{R}$  de classe  $C^1$

- $x^*$  : point quelconque de  $S$

- contrainte serrée = contrainte telle que  $g_i(x^*) = 0$

- $I(x^*) = \{\text{indices } i \text{ t.q. } g_i(x^*) = 0\}$   
= \{\text{indices des contraintes serrées}\}

- $D(x^*) = \{d : \vec{\nabla} g_i(x^*)^T d \leq 0, i \in I(x^*)\}$   
 $\implies$  direction admissible en  $x^* \in D(x^*)$

# Conditions de Kuhn et Tucker (1/4)

## Cas particulier d'ensemble $S$

- $S = \{x : g_i(x) \leq 0, i = 1, \dots, m\}$

- $g_i : \mathbb{R}^n \mapsto \mathbb{R}$  de classe  $C^1$

- $x^*$  : point quelconque de  $S$

- contrainte serrée = contrainte telle que  $g_i(x^*) = 0$

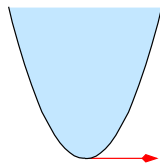
- $I(x^*) = \{\text{indices } i \text{ t.q. } g_i(x^*) = 0\}$   
= \{\text{indices des contraintes serrées}\}

- $D(x^*) = \{d : \vec{\nabla} g_i(x^*)^T d \leq 0, i \in I(x^*)\}$   
 $\implies$  direction admissible en  $x^* \in D(x^*)$



l'inverse n'est pas forcément vrai :

$$S = \{x : x_1^2 - x_2 \leq 0\}$$



$$D(0) = \{(d_1, d_2) : d_2 \geq 0\}$$

$$\implies d = (1, 0) \in D(0)$$



## Conditions de Kuhn et Tucker (2/4)

$\hat{x}$  = minimum local de  $f$  sur  $S$

$$I(\hat{x}) = \{i_1, \dots, i_k\}$$

Supp que  $D(\hat{x}) = \{\text{toutes les directions admissibles en } \hat{x}\}$

## Conditions de Kuhn et Tucker (2/4)

$\hat{x}$  = minimum local de  $f$  sur  $S$

$$I(\hat{x}) = \{i_1, \dots, i_k\}$$

Supp que  $D(\hat{x}) = \{\text{toutes les directions admissibles en } \hat{x}\}$

Soit  $\bar{A}$  = matrice des  $-\vec{\nabla} g_i(\hat{x})$ ,  $i \in I(\hat{x})$

$$\bar{A} = \begin{bmatrix} -\frac{\partial g_{i_1}}{\partial x_1}(\hat{x}) & -\frac{\partial g_{i_2}}{\partial x_1}(\hat{x}) & \dots & -\frac{\partial g_{i_k}}{\partial x_1}(\hat{x}) \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ -\frac{\partial g_{i_1}}{\partial x_n}(\hat{x}) & -\frac{\partial g_{i_2}}{\partial x_n}(\hat{x}) & \dots & -\frac{\partial g_{i_k}}{\partial x_n}(\hat{x}) \end{bmatrix}$$

## Conditions de Kuhn et Tucker (2/4)

$\hat{x}$  = minimum local de  $f$  sur  $S$

$$I(\hat{x}) = \{i_1, \dots, i_k\}$$

Supp que  $D(\hat{x}) = \{\text{toutes les directions admissibles en } \hat{x}\}$

Soit  $\bar{A}$  = matrice des  $-\vec{\nabla} g_i(\hat{x})$ ,  $i \in I(\hat{x})$

$$\bar{A} = \begin{bmatrix} -\frac{\partial g_{i_1}}{\partial x_1}(\hat{x}) & -\frac{\partial g_{i_2}}{\partial x_1}(\hat{x}) & \dots & -\frac{\partial g_{i_k}}{\partial x_1}(\hat{x}) \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ -\frac{\partial g_{i_1}}{\partial x_n}(\hat{x}) & -\frac{\partial g_{i_2}}{\partial x_n}(\hat{x}) & \dots & -\frac{\partial g_{i_k}}{\partial x_n}(\hat{x}) \end{bmatrix}$$

Rappel Proposition 1 :

$\hat{x}$  minimum local  $\implies \forall$  direction admissible  $d$  en  $\hat{x}$ ,  $\vec{\nabla} f(\hat{x})^T d \geq 0$

$\implies$  le système  $d^T \bar{A} \geq 0$ ,  $\vec{\nabla} f(\hat{x})^T d < 0$  n'a pas de solution

## *Rappel : Lemme de Farkas*

- $A$  une matrice  $m \times n$
- $c$  un vecteur de taille  $n$
- les deux énoncés suivants sont équivalents :
  - 1  $Ax \geq 0 \implies c^T x \geq 0$
  - 2 il existe  $v \geq 0$  tel que  $v^T A = c^T$

## Rappel : Lemme de Farkas

- $A$  une matrice  $m \times n$
- $c$  un vecteur de taille  $n$
- les deux énoncés suivants sont équivalents :
  - 1  $Ax \geq 0 \implies c^T x \geq 0$
  - 2 il existe  $v \geq 0$  tel que  $v^T A = c^T$

le système  $d^T \bar{A} \geq 0, \vec{\nabla} f(\hat{x})^T d < 0$  n'a pas de solution

$\implies (d^T \bar{A} \geq 0 \implies \vec{\nabla} f(\hat{x})^T d \geq 0)$

## Rappel : Lemme de Farkas

- $A$  une matrice  $m \times n$
- $c$  un vecteur de taille  $n$
- les deux énoncés suivants sont équivalents :
  - 1  $Ax \geq 0 \implies c^T x \geq 0$
  - 2 il existe  $v \geq 0$  tel que  $v^T A = c^T$

le système  $d^T \bar{A} \geq 0, \vec{\nabla} f(\hat{x})^T d < 0$  n'a pas de solution

$$\implies (d^T \bar{A} \geq 0 \implies \vec{\nabla} f(\hat{x})^T d \geq 0)$$

$$\implies \exists \text{ vecteur } \lambda \geq 0 \text{ tel que } \bar{A}\lambda = \vec{\nabla} f(\hat{x})$$

$$\implies \vec{\nabla} f(\hat{x}) = \sum_{i \in I(\hat{x})} -\lambda_i \vec{\nabla} g_i(\hat{x}) \implies \vec{\nabla} f(\hat{x}) + \sum_{i \in I(\hat{x})} \lambda_i \vec{\nabla} g_i(\hat{x}) = 0$$

# Conditions de Kuhn et Tucker (4/4)

⇒ conditions de Kuhn et Tucker (1951) :

## Conditions nécessaires d'optimalité de Kuhn et Tucker

- $f$  de classe  $C^1$
- hypothèse de qualification des contraintes :  
 $\hat{x}$  = point de  $S$  tel que  $D(\hat{x}) = \{\text{directions admissibles en } \hat{x}\}$
- alors condition nécessaire pour que  $\hat{x}$  = minimum local de  $f$  :  
 $\exists \lambda_i \geq 0, i = 1, \dots, m$ , tels que :

$$\textcircled{1} \quad \vec{\nabla} f(\hat{x}) + \sum_{i=1}^m \lambda_i \vec{\nabla} g_i(\hat{x}) = 0$$

$$\textcircled{2} \quad \lambda_i g_i(\hat{x}) = 0, \quad \forall i \in \{1, \dots, m\}$$



lorsque  $i \notin I(\hat{x})$ , il suffit de fixer  $\lambda_i = 0$



l'hypothèse de qualification des contraintes est primordiale pour le théorème de Kuhn et Tucker

Exemple :

$$S = \{x \in \mathbb{R}^2 : g_i(x) \leq 0, i = 1, 2, 3\}$$

$$g_1(x_1, x_2) = -x_1 \quad g_2(x_1, x_2) = -x_2 \quad g_3(x_1, x_2) = x_2 - (1 - x_1)^3$$





l'hypothèse de qualification des contraintes est primordiale pour le théorème de Kuhn et Tucker

Exemple :

$$S = \{x \in \mathbb{R}^2 : g_i(x) \leq 0, i = 1, 2, 3\}$$

$$g_1(x_1, x_2) = -x_1 \quad g_2(x_1, x_2) = -x_2 \quad g_3(x_1, x_2) = x_2 - (1 - x_1)^3$$

$$\text{si } f(x_1, x_2) = -x_1 \text{ alors } \hat{x} = (1, 0), I(\hat{x}) = \{2, 3\}$$



l'hypothèse de qualification des contraintes est primordiale pour le théorème de Kuhn et Tucker

Exemple :

$$S = \{x \in \mathbb{R}^2 : g_i(x) \leq 0, i = 1, 2, 3\}$$

$$g_1(x_1, x_2) = -x_1 \quad g_2(x_1, x_2) = -x_2 \quad g_3(x_1, x_2) = x_2 - (1 - x_1)^3$$

si  $f(x_1, x_2) = -x_1$  alors  $\hat{x} = (1, 0)$ ,  $I(\hat{x}) = \{2, 3\}$

$$\vec{\nabla} f(\hat{x}) = (-1, 0)$$



l'hypothèse de qualification des contraintes est primordiale pour le théorème de Kuhn et Tucker

Exemple :

$$S = \{x \in \mathbb{R}^2 : g_i(x) \leq 0, i = 1, 2, 3\}$$

$$g_1(x_1, x_2) = -x_1 \quad g_2(x_1, x_2) = -x_2 \quad g_3(x_1, x_2) = x_2 - (1 - x_1)^3$$

si  $f(x_1, x_2) = -x_1$  alors  $\hat{x} = (1, 0)$ ,  $I(\hat{x}) = \{2, 3\}$

$$\vec{\nabla} f(\hat{x}) = (-1, 0)$$

$$\lambda_2 \vec{\nabla} g_2(\hat{x}) + \lambda_3 \vec{\nabla} g_3(\hat{x}) = \lambda_2(0, 1) + \lambda_3(0, -1) = (0, \lambda_2 - \lambda_3)$$



l'hypothèse de qualification des contraintes est primordiale pour le théorème de Kuhn et Tucker

Exemple :

$$S = \{x \in \mathbb{R}^2 : g_i(x) \leq 0, i = 1, 2, 3\}$$

$$g_1(x_1, x_2) = -x_1 \quad g_2(x_1, x_2) = -x_2 \quad g_3(x_1, x_2) = x_2 - (1 - x_1)^3$$

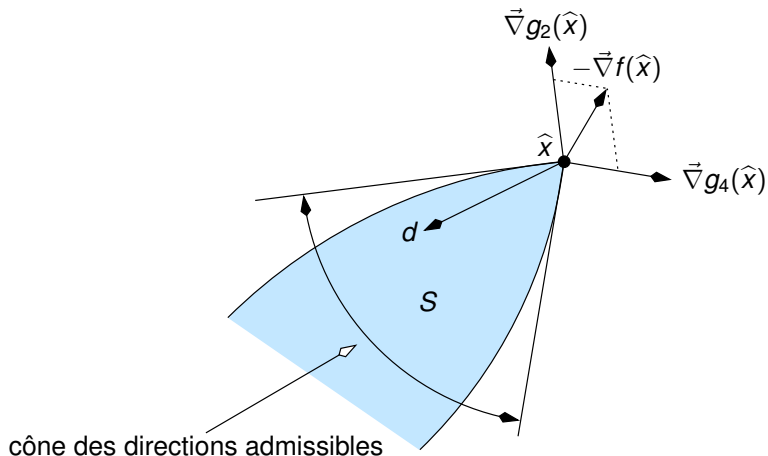
$$\text{si } f(x_1, x_2) = -x_1 \text{ alors } \hat{x} = (1, 0), I(\hat{x}) = \{2, 3\}$$

$$\vec{\nabla} f(\hat{x}) = (-1, 0)$$

$$\lambda_2 \vec{\nabla} g_2(\hat{x}) + \lambda_3 \vec{\nabla} g_3(\hat{x}) = \lambda_2(0, 1) + \lambda_3(0, -1) = (0, \lambda_2 - \lambda_3)$$

$$\implies \vec{\nabla} f(\hat{x}) \neq \lambda_2 \vec{\nabla} g_2(\hat{x}) + \lambda_3 \vec{\nabla} g_3(\hat{x})$$

# Interprétation géométrique de Kuhn et Tucker



Kuhn et Tucker :  $-\vec{\nabla}f(\hat{x}) =$  combinaison linéaire (à coeffs positifs) des  $\vec{\nabla}g_j(\hat{x})$

$\implies -\vec{\nabla}f(\hat{x})$  forme un angle obtus avec toute direction admissible

transparents précédents :

conditions de Kuhn et Tucker = conditions nécessaires

sous certaines hypothèses de convexité : conditions suffisantes

⇒ on va s'intéresser maintenant à des propriétés de convexité

## Proposition 2

- $f$  de classe  $C^1$
- $S \subseteq \mathbb{R}^n$  : ensemble **convexe**
- $f$  convexe sur  $S \iff \forall x, y \in S :$

$$f(y) \geq f(x) + \vec{\nabla} f(x)^T (y - x)$$

Démonstration :

Supposons  $f$  convexe sur  $S$

$$\implies f(\lambda y + (1 - \lambda)x) \leq \lambda f(y) + (1 - \lambda)f(x) \quad \forall 0 \leq \lambda \leq 1$$



Démonstration :

Supposons  $f$  convexe sur  $S$

$$\implies f(\lambda y + (1 - \lambda)x) \leq \lambda f(y) + (1 - \lambda)f(x) \quad \forall 0 \leq \lambda \leq 1$$

$$\implies \forall 0 < \lambda \leq 1, \quad \frac{f(\lambda y + (1 - \lambda)x) - f(x)}{\lambda} \leq f(y) - f(x)$$

Démonstration :

Supposons  $f$  convexe sur  $S$

$$\implies f(\lambda y + (1 - \lambda)x) \leq \lambda f(y) + (1 - \lambda)f(x) \quad \forall 0 \leq \lambda \leq 1$$

$$\implies \forall 0 < \lambda \leq 1, \quad \frac{f(\lambda y + (1 - \lambda)x) - f(x)}{\lambda} \leq f(y) - f(x)$$

$$\begin{aligned} \text{Or } \lim_{\lambda \downarrow 0} \frac{f(\lambda y + (1 - \lambda)x) - f(x)}{\lambda} &= \lim_{\lambda \downarrow 0} \frac{f(x + \lambda(y - x)) - f(x)}{\lambda} \\ &= \vec{\nabla} f(x)^T (y - x) \end{aligned}$$

Démonstration :

Supposons  $f$  convexe sur  $S$

$$\implies f(\lambda y + (1 - \lambda)x) \leq \lambda f(y) + (1 - \lambda)f(x) \quad \forall 0 \leq \lambda \leq 1$$

$$\implies \forall 0 < \lambda \leq 1, \quad \frac{f(\lambda y + (1 - \lambda)x) - f(x)}{\lambda} \leq f(y) - f(x)$$

$$\begin{aligned} \text{Or } \lim_{\lambda \downarrow 0} \frac{f(\lambda y + (1 - \lambda)x) - f(x)}{\lambda} &= \lim_{\lambda \downarrow 0} \frac{f(x + \lambda(y - x)) - f(x)}{\lambda} \\ &= \vec{\nabla} f(x)^T (y - x) \end{aligned}$$

$$\implies \vec{\nabla} f(x)^T (y - x) \leq f(y) - f(x)$$

$$\implies f(y) \geq f(x) + \vec{\nabla} f(x)^T (y - x)$$

Réciproque :

$$\text{supp } f(y) \geq f(x) + \vec{\nabla} f(x)^T (y - x) \quad \forall x, y \in S$$

Réciproque :

$$\text{supp } f(y) \geq f(x) + \vec{\nabla} f(x)^T (y - x) \quad \forall x, y \in S$$

Soit 2 points  $x_1, x_2 \in S$  et  $x = \lambda x_1 + (1 - \lambda)x_2$ ,  $\lambda \in [0, 1]$

$$\implies \begin{cases} f(x_1) \geq f(x) + \vec{\nabla} f(x)^T (x_1 - x) \\ f(x_2) \geq f(x) + \vec{\nabla} f(x)^T (x_2 - x) \end{cases}$$

Réciproque :

$$\text{supp } f(y) \geq f(x) + \vec{\nabla} f(x)^T (y - x) \quad \forall x, y \in S$$

Soit 2 points  $x_1, x_2 \in S$  et  $x = \lambda x_1 + (1 - \lambda)x_2$ ,  $\lambda \in [0, 1]$

$$\implies \begin{cases} f(x_1) \geq f(x) + \vec{\nabla} f(x)^T (x_1 - x) \\ f(x_2) \geq f(x) + \vec{\nabla} f(x)^T (x_2 - x) \end{cases}$$

$$\begin{aligned} \implies \lambda f(x_1) + (1 - \lambda)f(x_2) &\geq f(x) + \vec{\nabla} f(x)^T [\lambda(x_1 - x) + (1 - \lambda)(x_2 - x)] \\ &\geq f(x) + \vec{\nabla} f(x)^T [\lambda x_1 + (1 - \lambda)x_2 - x] \\ &\geq f(x) = f(\lambda x_1 + (1 - \lambda)x_2) \end{aligned}$$

Réciproque :

$$\text{supp } f(y) \geq f(x) + \vec{\nabla} f(x)^T (y - x) \quad \forall x, y \in S$$

Soit 2 points  $x_1, x_2 \in S$  et  $x = \lambda x_1 + (1 - \lambda)x_2$ ,  $\lambda \in [0, 1]$

$$\implies \begin{cases} f(x_1) \geq f(x) + \vec{\nabla} f(x)^T (x_1 - x) \\ f(x_2) \geq f(x) + \vec{\nabla} f(x)^T (x_2 - x) \end{cases}$$

$$\begin{aligned} \implies \lambda f(x_1) + (1 - \lambda)f(x_2) &\geq f(x) + \vec{\nabla} f(x)^T [\lambda(x_1 - x) + (1 - \lambda)(x_2 - x)] \\ &\geq f(x) + \vec{\nabla} f(x)^T [\lambda x_1 + (1 - \lambda)x_2 - x] \\ &\geq f(x) = f(\lambda x_1 + (1 - \lambda)x_2) \end{aligned}$$

$\implies f$  convexe sur  $S$

## Rappel : Proposition 1 : minimum local

- $f : \mathbb{R}^n \mapsto \mathbb{R}$  de classe  $C^1$
  - $\hat{x}$  minimum local de  $f$  sur  $S$
- $\implies \forall$  direction admissible  $d$  en  $\hat{x}$ , on a  $\vec{\nabla}f(\hat{x})^T d \geq 0$

## Proposition 3 : minimum global

- $S \subseteq \mathbb{R}^n$  : ensemble **convexe**
- $f : \mathbb{R}^n \mapsto \mathbb{R}$  de classe  $C^1$  **convexe sur  $S$**
- $\hat{x}$  minimum **global** de  $f$  sur  $S \iff \forall y \in S, \vec{\nabla}f(\hat{x})^T (y - \hat{x}) \geq 0$



Démonstration :

$\hat{x}$  minimum global de  $f \implies \hat{x}$  minimum local de  $f$

Démonstration :

$\hat{x}$  minimum global de  $f \implies \hat{x}$  minimum local de  $f$

Proposition 1  $\implies \vec{\nabla} f(\hat{x})^T d \geq 0 \quad \forall$  direction  $d$  admissible en  $\hat{x}$

## Démonstration :

$\hat{x}$  minimum global de  $f \implies \hat{x}$  minimum local de  $f$

Proposition 1  $\implies \vec{\nabla} f(\hat{x})^T d \geq 0 \quad \forall$  direction  $d$  admissible en  $\hat{x}$

$S$  convexe  $\implies (y \in S \implies (y - \hat{x})$  admissible)

$\implies \forall y \in S, \vec{\nabla} f(\hat{x})^T (y - \hat{x}) \geq 0$

## Démonstration :

$\hat{x}$  minimum global de  $f \implies \hat{x}$  minimum local de  $f$

Proposition 1  $\implies \vec{\nabla} f(\hat{x})^T d \geq 0 \quad \forall$  direction  $d$  admissible en  $\hat{x}$

$S$  convexe  $\implies (y \in S \implies (y - \hat{x})$  admissible)

$\implies \forall y \in S, \vec{\nabla} f(\hat{x})^T (y - \hat{x}) \geq 0$

Réciproque : supp que  $\vec{\nabla} f(\hat{x})^T (y - \hat{x}) \geq 0 \quad \forall y \in S$

## Démonstration :

$\hat{x}$  minimum global de  $f \implies \hat{x}$  minimum local de  $f$

Proposition 1  $\implies \vec{\nabla} f(\hat{x})^T d \geq 0 \quad \forall$  direction  $d$  admissible en  $\hat{x}$

$S$  convexe  $\implies (y \in S \implies (y - \hat{x})$  admissible)

$\implies \forall y \in S, \vec{\nabla} f(\hat{x})^T (y - \hat{x}) \geq 0$

Réciproque : supp que  $\vec{\nabla} f(\hat{x})^T (y - \hat{x}) \geq 0 \quad \forall y \in S$

$f$  convexe  $\implies f(y) \geq f(\hat{x}) + \vec{\nabla} f(\hat{x})^T (y - \hat{x})$  d'après proposition 2

## Démonstration :

$\hat{x}$  minimum global de  $f \implies \hat{x}$  minimum local de  $f$

Proposition 1  $\implies \vec{\nabla} f(\hat{x})^T d \geq 0 \quad \forall$  direction  $d$  admissible en  $\hat{x}$

$S$  convexe  $\implies (y \in S \implies (y - \hat{x})$  admissible)

$\implies \forall y \in S, \vec{\nabla} f(\hat{x})^T (y - \hat{x}) \geq 0$

Réciproque : supp que  $\vec{\nabla} f(\hat{x})^T (y - \hat{x}) \geq 0 \quad \forall y \in S$

$f$  convexe  $\implies f(y) \geq f(\hat{x}) + \vec{\nabla} f(\hat{x})^T (y - \hat{x})$  d'après proposition 2

$\implies f(y) \geq f(\hat{x})$

## Démonstration :

$\hat{x}$  minimum global de  $f \implies \hat{x}$  minimum local de  $f$

Proposition 1  $\implies \vec{\nabla} f(\hat{x})^T d \geq 0 \quad \forall$  direction  $d$  admissible en  $\hat{x}$

$S$  convexe  $\implies (y \in S \implies (y - \hat{x})$  admissible)

$\implies \forall y \in S, \vec{\nabla} f(\hat{x})^T (y - \hat{x}) \geq 0$

Réciproque : supp que  $\vec{\nabla} f(\hat{x})^T (y - \hat{x}) \geq 0 \quad \forall y \in S$

$f$  convexe  $\implies f(y) \geq f(\hat{x}) + \vec{\nabla} f(\hat{x})^T (y - \hat{x})$  d'après proposition 2

$\implies f(y) \geq f(\hat{x})$

$\implies \hat{x} =$  optimum global de  $f$  sur  $S$

## Rappel : Conditions de Kuhn et Tucker

- $f$  de classe  $C^1$
- $I(x^*) = \{\text{indices } i \text{ t.q. } g_i(x^*) = 0\}$
- $D(x^*) = \{d : \vec{\nabla} g_i(x^*)^T d \leq 0, i \in I(x^*)\}$
- $\hat{x}$  = point de  $S$  tel que  $D(\hat{x}) = \{\text{directions admissibles en } \hat{x}\}$
- alors condition nécessaire pour que  $\hat{x}$  = minimum local de  $f$  :  
 $\exists \lambda_i \geq 0, i = 1, \dots, m$ , tels que :

$$\textcircled{1} \quad \vec{\nabla} f(\hat{x}) + \sum_{i=1}^m \lambda_i \vec{\nabla} g_i(\hat{x}) = 0$$

$$\textcircled{2} \quad \lambda_i g_i(\hat{x}) = 0, \quad \forall i \in \{1, \dots, m\}$$



## Conditions suffisantes d'optimalité de Kuhn et Tucker

- $g_i$  **convexes** de classe  $C^1$ ,  $i = 1, \dots, m$
- $S = \{x : g_i(x) \leq 0, i = 1, \dots, m\}$
- $f$  de classe  $C^1$  **convexe** sur  $S$
- $\hat{x}$  = point de  $S$  tel que  $\exists \lambda_i \geq 0, i = 1, \dots, m$ , tels que :

$$\textcircled{1} \quad \vec{\nabla} f(\hat{x}) + \sum_{i=1}^m \lambda_i \vec{\nabla} g_i(\hat{x}) = 0$$

$$\textcircled{2} \quad \lambda_i g_i(\hat{x}) = 0, \quad \forall i \in \{1, \dots, m\}$$

$\implies \hat{x}$  = minimum **global** de  $f$  sur  $S$

Démonstration :

Soit  $y \in S$ ,  $y \neq \hat{x}$ . On veut montrer que  $f(y) \geq f(\hat{x})$

## Démonstration :

Soit  $y \in S$ ,  $y \neq \hat{x}$ . On veut montrer que  $f(y) \geq f(\hat{x})$

les  $g_i$  convexes  $\implies S$  convexe

$\implies \hat{d} = y - \hat{x}$  direction admissible en  $\hat{x}$

$\implies \vec{\nabla} g_i(\hat{x})^T \hat{d} \leq 0 \quad \forall i \in I(\hat{x})$

## Démonstration :

Soit  $y \in S$ ,  $y \neq \hat{x}$ . On veut montrer que  $f(y) \geq f(\hat{x})$

les  $g_i$  convexes  $\implies S$  convexe

$\implies \hat{d} = y - \hat{x}$  direction admissible en  $\hat{x}$

$\implies \vec{\nabla} g_i(\hat{x})^T \hat{d} \leq 0 \quad \forall i \in I(\hat{x})$

Or conditions ① et ② de Kuhn et Tucker équivalentes à :

$$\vec{\nabla} f(\hat{x})^T d \geq 0 \quad \forall \text{ direction } d \text{ telle que } \vec{\nabla} g_i(\hat{x})^T d \leq 0 \quad \forall i \in I(\hat{x})$$

## Démonstration :

Soit  $y \in S$ ,  $y \neq \hat{x}$ . On veut montrer que  $f(y) \geq f(\hat{x})$

les  $g_i$  convexes  $\implies S$  convexe

$\implies \hat{d} = y - \hat{x}$  direction admissible en  $\hat{x}$

$\implies \vec{\nabla} g_i(\hat{x})^T \hat{d} \leq 0 \quad \forall i \in I(\hat{x})$

Or conditions ① et ② de Kuhn et Tucker équivalentes à :

$\vec{\nabla} f(\hat{x})^T d \geq 0 \quad \forall$  direction  $d$  telle que  $\vec{\nabla} g_i(\hat{x})^T d \leq 0 \quad \forall i \in I(\hat{x})$

On sait que  $\hat{d}$  vérifie  $\vec{\nabla} g_i(\hat{x})^T \hat{d} \leq 0 \quad \forall i \in I(\hat{x})$

Hypothèse de la proposition  $\implies \vec{\nabla} f(\hat{x})^T \hat{d} = f(\hat{x})^T (y - \hat{x}) \geq 0$

## Démonstration :

Soit  $y \in S$ ,  $y \neq \hat{x}$ . On veut montrer que  $f(y) \geq f(\hat{x})$

les  $g_i$  convexes  $\implies S$  convexe

$\implies \hat{d} = y - \hat{x}$  direction admissible en  $\hat{x}$

$\implies \vec{\nabla} g_i(\hat{x})^T \hat{d} \leq 0 \quad \forall i \in I(\hat{x})$

Or conditions ① et ② de Kuhn et Tucker équivalentes à :

$\vec{\nabla} f(\hat{x})^T d \geq 0 \quad \forall$  direction  $d$  telle que  $\vec{\nabla} g_i(\hat{x})^T d \leq 0 \quad \forall i \in I(\hat{x})$

On sait que  $\hat{d}$  vérifie  $\vec{\nabla} g_i(\hat{x})^T \hat{d} \leq 0 \quad \forall i \in I(\hat{x})$

Hypothèse de la proposition  $\implies \vec{\nabla} f(\hat{x})^T \hat{d} = f(\hat{x})^T (y - \hat{x}) \geq 0$

Or Prop. 3 :  $\hat{x}$  minimum global de  $f \iff \forall y \in S, \vec{\nabla} f(\hat{x})^T (y - \hat{x}) \geq 0$

## Démonstration :

Soit  $y \in S$ ,  $y \neq \hat{x}$ . On veut montrer que  $f(y) \geq f(\hat{x})$

les  $g_i$  convexes  $\implies S$  convexe

$\implies \hat{d} = y - \hat{x}$  direction admissible en  $\hat{x}$

$\implies \vec{\nabla} g_i(\hat{x})^T \hat{d} \leq 0 \quad \forall i \in I(\hat{x})$

Or conditions ① et ② de Kuhn et Tucker équivalentes à :

$\vec{\nabla} f(\hat{x})^T d \geq 0 \quad \forall$  direction  $d$  telle que  $\vec{\nabla} g_i(\hat{x})^T d \leq 0 \quad \forall i \in I(\hat{x})$

On sait que  $\hat{d}$  vérifie  $\vec{\nabla} g_i(\hat{x})^T \hat{d} \leq 0 \quad \forall i \in I(\hat{x})$

Hypothèse de la proposition  $\implies \vec{\nabla} f(\hat{x})^T \hat{d} = f(\hat{x})^T (y - \hat{x}) \geq 0$

Or Prop. 3 :  $\hat{x}$  minimum global de  $f \iff \forall y \in S, \vec{\nabla} f(\hat{x})^T (y - \hat{x}) \geq 0$

$\implies \hat{x}$  minimum global de  $f$

## *Définition de la fonction de Lagrange*

- *Problème d'origine :*

$$\min f(x)$$

$$\text{s.c. } g_i(x) \leq 0, \quad i = 1, \dots, m$$

- *Fonction de Lagrange :*

$$L(x, \lambda) = f(x) + \sum_{i=1}^m \lambda_i g_i(x)$$

- $\lambda_i \geq 0$  : *multiplicateur de Lagrange*



$$\text{Fonction de Lagrange : } L(x, \lambda) = f(x) + \sum_{i=1}^m \lambda_i g_i(x)$$

## *Fonction primale / duale*

- Fonction primale :  $L^*(x) = \max_{\lambda \geq 0} L(x, \lambda)$
- Fonction duale :  $L_*(\lambda) = \min_x L(x, \lambda)$

$$\text{Fonction de Lagrange : } L(x, \lambda) = f(x) + \sum_{i=1}^m \lambda_i g_i(x)$$

## *Fonction primale / duale*

- Fonction primale :  $L^*(x) = \max_{\lambda \geq 0} L(x, \lambda)$
- Fonction duale :  $L_*(\lambda) = \min_x L(x, \lambda)$

## *Problème primal / dual*

- Problème primal :  $L^*(\hat{x}) = \min_x L^*(x) = \min_x \max_{\lambda \geq 0} L(x, \lambda)$
- Problème dual :  $L_*(\hat{\lambda}) = \max_{\lambda \geq 0} L_*(\lambda) = \max_{\lambda \geq 0} \min_x L(x, \lambda)$

$$\begin{aligned} L^*(x) &= \max_{\lambda \geq 0} L(x, \lambda) \\ &= \max_{\lambda \geq 0} \left( f(x) + \sum_{i=1}^m \lambda_i g_i(x) \right) \\ &= \begin{cases} f(x) & \text{si } g_i(x) \leq 0 \forall i \\ +\infty & \text{si } g_i(x) > 0 \text{ pour un } i \end{cases} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} L^*(x) &= \max_{\lambda \geq 0} L(x, \lambda) \\ &= \max_{\lambda \geq 0} \left( f(x) + \sum_{i=1}^m \lambda_i g_i(x) \right) \\ &= \begin{cases} f(x) & \text{si } g_i(x) \leq 0 \forall i \\ +\infty & \text{si } g_i(x) > 0 \text{ pour un } i \end{cases} \end{aligned}$$

**Problème primal** :  $L^*(\hat{x}) = \min_x L^*(x) \implies$  ne s'intéresser qu'aux  $x$  tels que  $g_i(x) \leq 0$

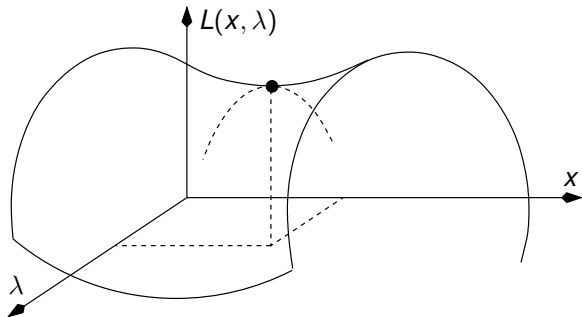
$\implies$  le problème devient alors :  $\begin{cases} \min f(x) \\ \text{s.c. } g_i(x) \leq 0, \quad i = 1, \dots, m \end{cases}$

## Définition d'un point selle

- Soit  $\bar{x} \in S$ ,  $\bar{\lambda} \geq 0$
- $(\bar{x}, \bar{\lambda})$  est un point selle de  $L(x, \lambda)$  si :

$$L(\bar{x}, \bar{\lambda}) \leq L(x, \bar{\lambda}) \quad \forall x \in S$$

$$L(\bar{x}, \lambda) \leq L(\bar{x}, \bar{\lambda}) \quad \forall \lambda \geq 0$$



## *Proposition 4 : Caractérisation d'un point Selle*

- Soit  $\bar{x} \in S$ ,  $\bar{\lambda} \geq 0$
- $(\bar{x}, \bar{\lambda})$  est un point selle de  $L(x, \lambda)$  si et seulement si :
  - 1  $L(\bar{x}, \bar{\lambda}) = \min_{x \in S} L(x, \bar{\lambda})$
  - 2  $g_i(\bar{x}) \leq 0 \forall i \in \{1, \dots, m\}$
  - 3  $\bar{\lambda}_i g_i(\bar{x}) = 0 \forall i \in \{1, \dots, m\}$

Démonstration :

$$\text{supp } (\bar{x}, \bar{\lambda}) \text{ point selle} \implies L(\bar{x}, \lambda) \leq L(\bar{x}, \bar{\lambda}) \leq L(x, \bar{\lambda}) \quad \forall x, \forall \lambda \geq 0$$

Démonstration :

$$\text{supp } (\bar{x}, \bar{\lambda}) \text{ point selle} \implies L(\bar{x}, \lambda) \leq L(\bar{x}, \bar{\lambda}) \leq L(x, \bar{\lambda}) \quad \forall x, \forall \lambda \geq 0$$

$$L(\bar{x}, \bar{\lambda}) \leq L(x, \bar{\lambda}) \quad \forall x \implies L(\bar{x}, \bar{\lambda}) = \min_x L(x, \bar{\lambda}) \implies \textcircled{1}$$



Démonstration :

$\text{supp } (\bar{x}, \bar{\lambda}) \text{ point selle} \implies L(\bar{x}, \lambda) \leq L(\bar{x}, \bar{\lambda}) \leq L(x, \bar{\lambda}) \quad \forall x, \forall \lambda \geq 0$

$L(\bar{x}, \bar{\lambda}) \leq L(x, \bar{\lambda}) \quad \forall x \implies L(\bar{x}, \bar{\lambda}) = \min_x L(x, \bar{\lambda}) \implies \bullet$

$$\begin{aligned} L(\bar{x}, \lambda) \leq L(\bar{x}, \bar{\lambda}) &\iff f(\bar{x}) + \sum_{i=1}^m \lambda_i g_i(\bar{x}) \leq f(\bar{x}) + \sum_{i=1}^m \bar{\lambda}_i g_i(\bar{x}) \\ &\iff \sum_{i=1}^m (\lambda_i - \bar{\lambda}_i) g_i(\bar{x}) \leq 0 \quad \forall \lambda \geq 0 \end{aligned}$$

Démonstration :

$\text{supp } (\bar{x}, \bar{\lambda}) \text{ point selle} \implies L(\bar{x}, \lambda) \leq L(\bar{x}, \bar{\lambda}) \leq L(x, \bar{\lambda}) \quad \forall x, \forall \lambda \geq 0$

$L(\bar{x}, \bar{\lambda}) \leq L(x, \bar{\lambda}) \quad \forall x \implies L(\bar{x}, \bar{\lambda}) = \min_x L(x, \bar{\lambda}) \implies \textcircled{1}$

$$\begin{aligned} L(\bar{x}, \lambda) \leq L(\bar{x}, \bar{\lambda}) &\iff f(\bar{x}) + \sum_{i=1}^m \lambda_i g_i(\bar{x}) \leq f(\bar{x}) + \sum_{i=1}^m \bar{\lambda}_i g_i(\bar{x}) \\ &\iff \sum_{i=1}^m (\lambda_i - \bar{\lambda}_i) g_i(\bar{x}) \leq 0 \quad \forall \lambda \geq 0 \end{aligned}$$

Si  $\exists i$  t.q.  $g_i(\bar{x}) > 0$ , alors  $\lambda_i$  suffisamment grand

$\implies \sum_{i=1}^m (\lambda_i - \bar{\lambda}_i) g_i(\bar{x}) > 0 \implies \text{impossible} \implies \textcircled{2} \text{ est vrai}$

## Caractérisation d'un point Selle (3/4)

$$L(\bar{x}, \lambda) \leq L(\bar{x}, \bar{\lambda}) \iff \sum_{i=1}^m (\lambda_i - \bar{\lambda}_i) g_i(\bar{x}) \leq 0 \quad \forall \lambda \geq 0$$

$$\lambda = 0 \implies \sum_{i=1}^m \bar{\lambda}_i g_i(\bar{x}) \geq 0$$

$$L(\bar{x}, \lambda) \leq L(\bar{x}, \bar{\lambda}) \iff \sum_{i=1}^m (\lambda_i - \bar{\lambda}_i) g_i(\bar{x}) \leq 0 \quad \forall \lambda \geq 0$$

$$\lambda = 0 \implies \sum_{i=1}^m \bar{\lambda}_i g_i(\bar{x}) \geq 0$$

$$\text{Or } \bar{\lambda} \geq 0 \text{ et } g_i(\bar{x}) \leq 0 \implies \sum_{i=1}^m \bar{\lambda}_i g_i(\bar{x}) \leq 0$$

## Caractérisation d'un point Selle (3/4)

$$L(\bar{x}, \lambda) \leq L(\bar{x}, \bar{\lambda}) \iff \sum_{i=1}^m (\lambda_i - \bar{\lambda}_i) g_i(\bar{x}) \leq 0 \quad \forall \lambda \geq 0$$

$$\lambda = 0 \implies \sum_{i=1}^m \bar{\lambda}_i g_i(\bar{x}) \geq 0$$

$$\text{Or } \bar{\lambda} \geq 0 \text{ et } g_i(\bar{x}) \leq 0 \implies \sum_{i=1}^m \bar{\lambda}_i g_i(\bar{x}) \leq 0$$

$$\implies \sum_{i=1}^m \bar{\lambda}_i g_i(\bar{x}) = 0 \implies \bar{\lambda}_i g_i(\bar{x}) = 0 \quad \forall i \implies \textcircled{3}$$

Réciproque :

Supposons ①, ② et ③

$$\textcircled{1} \implies L(\bar{x}, \bar{\lambda}) \leq L(x, \bar{\lambda}) \quad \forall x \in S$$

Réciproque :

Supposons ①, ② et ③

$$\textcircled{1} \implies L(\bar{x}, \bar{\lambda}) \leq L(x, \bar{\lambda}) \quad \forall x \in S$$

$$\textcircled{3} \implies L(\bar{x}, \bar{\lambda}) = f(\bar{x})$$

$$L(\bar{x}, \lambda) = f(\bar{x}) + \sum_{i=1}^m \lambda_i g_i(\bar{x}) \leq f(\bar{x}) = L(\bar{x}, \bar{\lambda}) \quad \forall \lambda \geq 0$$

Réciproque :

Supposons ①, ② et ③

$$\textcircled{1} \implies L(\bar{x}, \bar{\lambda}) \leq L(x, \bar{\lambda}) \quad \forall x \in S$$

$$\textcircled{3} \implies L(\bar{x}, \bar{\lambda}) = f(\bar{x})$$

$$L(\bar{x}, \lambda) = f(\bar{x}) + \sum_{i=1}^m \lambda_i g_i(\bar{x}) \leq f(\bar{x}) = L(\bar{x}, \bar{\lambda}) \quad \forall \lambda \geq 0$$

$$\implies L(\bar{x}, \lambda) \leq L(\bar{x}, \bar{\lambda}) \leq L(x, \bar{\lambda}) \implies (\bar{x}, \bar{\lambda}) \text{ point selle}$$



## *Condition d'optimalité du point selle*

Si  $(\hat{x}, \hat{\lambda})$  point selle de la fonction de Lagrange, alors :

$$\bullet \min_x L(x, \hat{\lambda}) = L(\hat{x}, \hat{\lambda}) = \max_{\lambda \geq 0} L(\hat{x}, \lambda)$$

$$\bullet \hat{x} = \text{solution de } \begin{cases} \min f(x) \\ \text{s.c. } g_i(x) \leq 0, \quad i = 1, \dots, m \end{cases}$$

Démonstration :

$$(\hat{x}, \hat{\lambda}) \text{ point selle} \implies L(\hat{x}, \lambda) \leq L(\hat{x}, \hat{\lambda}) \leq L(x, \hat{\lambda}) \quad \forall x, \forall \lambda \geq 0$$

Démonstration :

$$(\hat{x}, \hat{\lambda}) \text{ point selle} \implies L(\hat{x}, \lambda) \leq L(\hat{x}, \hat{\lambda}) \leq L(x, \hat{\lambda}) \quad \forall x, \forall \lambda \geq 0$$

$$L(\hat{x}, \lambda) \leq L(\hat{x}, \hat{\lambda}) \quad \forall \lambda \geq 0 \implies L(\hat{x}, \hat{\lambda}) = \max_{\lambda \geq 0} L(\hat{x}, \lambda)$$

$$L(\hat{x}, \hat{\lambda}) \leq L(x, \hat{\lambda}) \quad \forall x \implies L(\hat{x}, \hat{\lambda}) = L(\hat{x}, \hat{\lambda}) = \min_x L(x, \hat{\lambda})$$

Démonstration :

$$(\hat{x}, \hat{\lambda}) \text{ point selle} \implies L(\hat{x}, \lambda) \leq L(\hat{x}, \hat{\lambda}) \leq L(x, \hat{\lambda}) \quad \forall x, \forall \lambda \geq 0$$

$$L(\hat{x}, \lambda) \leq L(\hat{x}, \hat{\lambda}) \quad \forall \lambda \geq 0 \implies L(\hat{x}, \hat{\lambda}) = \max_{\lambda \geq 0} L(\hat{x}, \lambda)$$

$$L(\hat{x}, \hat{\lambda}) \leq L(x, \hat{\lambda}) \quad \forall x \implies L(\hat{x}, \hat{\lambda}) = L(\hat{x}, \hat{\lambda}) = \min_x L(x, \hat{\lambda})$$

$$L(\hat{x}, \hat{\lambda}) \leq L(x, \hat{\lambda}) \quad \forall x \iff f(\hat{x}) + \sum_{i=1}^m \hat{\lambda}_i g_i(\hat{x}) \leq f(x) + \sum_{i=1}^m \hat{\lambda}_i g_i(x)$$

Démonstration :

$$(\hat{x}, \hat{\lambda}) \text{ point selle} \implies L(\hat{x}, \lambda) \leq L(\hat{x}, \hat{\lambda}) \leq L(x, \hat{\lambda}) \quad \forall x, \forall \lambda \geq 0$$

$$L(\hat{x}, \lambda) \leq L(\hat{x}, \hat{\lambda}) \quad \forall \lambda \geq 0 \implies L(\hat{x}, \hat{\lambda}) = \max_{\lambda \geq 0} L(\hat{x}, \lambda)$$

$$L(\hat{x}, \hat{\lambda}) \leq L(x, \hat{\lambda}) \quad \forall x \implies L(\hat{x}, \hat{\lambda}) = L(\hat{x}, \hat{\lambda}) = \min_x L(x, \hat{\lambda})$$

$$L(\hat{x}, \hat{\lambda}) \leq L(x, \hat{\lambda}) \quad \forall x \iff f(\hat{x}) + \sum_{i=1}^m \hat{\lambda}_i g_i(\hat{x}) \leq f(x) + \sum_{i=1}^m \hat{\lambda}_i g_i(x)$$

Or ③ de la proposition 4 :  $\hat{\lambda}_i g_i(\hat{x}) = 0 \quad \forall i \in \{1, \dots, m\}$

$$\implies f(\hat{x}) \leq f(x) + \sum_{i=1}^m \hat{\lambda}_i g_i(x) \leq f(x) \quad \forall x \in S$$

$\implies \hat{x} = \text{optimum global de } f \text{ sur } S$