

I - Convexité d'une fonction, d'un ensemble

Soient E un $\mathbb{R}$ -espace vectoriel, A une partie non vide de E , et $f: A \rightarrow \mathbb{R}$.

Def 1: Pour $(a, b) \in E^2$, on note $[a, b] = \{\lambda a + (1-\lambda)b : \lambda \in [0, 1]\} = [b, a]$.
On dit que A est convexe si $\forall (a, b) \in A^2, [a, b] \subseteq A$.

Ex 2:
 • Un espace vectoriel est convexe.
 • Une boule est convexe.
 • Les convexes de $\mathbb{R}$ sont les intervalles.

On suppose désormais A convexe.

Def 3: On dit que f est convexe si:
 $\forall (a, b) \in A^2, \forall \lambda \in [0, 1], f(\lambda a + (1-\lambda)b) \leq \lambda f(a) + (1-\lambda)f(b)$.

On dit que f est strictement convexe si:

$$\forall (a, b) \in A^2, \forall \lambda \in]0, 1[, a \neq b \Rightarrow f(\lambda a + (1-\lambda)b) < \lambda f(a) + (1-\lambda)f(b).$$

Prop 4: Si f est convexe, alors: $\forall (a_1, \dots, a_n) \in A^n, \forall (\alpha_1, \dots, \alpha_n) \in A^n$,
 $\sum_{i=1}^n \alpha_i = 1 \Rightarrow f(\sum_{i=1}^n \alpha_i a_i) \leq \sum_{i=1}^n \alpha_i f(a_i)$.

Prop 4: f est convexe si, et seulement si son épigraphe $\{(x, y) \in A \times \mathbb{R} \mid y \geq f(x)\}$ est convexe.

Thm 5: Soit I un intervalle de $\mathbb{R}$, soit $f: I \rightarrow \mathbb{R}$. Sont équivalentes:

- f est convexe
- $\forall a \in I, x \mapsto \frac{f(x) - f(a)}{x - a}$ est croissante sur $I \setminus \{a\}$
- $\forall (a, b, c) \in I^3, a < b < c \Rightarrow \frac{f(b) - f(a)}{b - a} \leq \frac{f(c) - f(a)}{c - a} \leq \frac{f(c) - f(b)}{c - b}$
- (Si f est dérivable) $\forall a \in I, \forall x \in I, f(x) \geq f(a) + f'(a)(x - a)$
- (Si f est dérivable) f' est croissante sur I
- (Si f est deux fois dérivable) $f'' \geq 0$ sur I

Ex 6: Fonctions usuelles convexes: $\exp, -\ln, \forall n \in \mathbb{N}, \text{id}_{\mathbb{R}}^{2n}, -\sqrt{\cdot}, -\sin|_{[0, \frac{\pi}{2}]}$.

Thm 7: Soit U un ouvert convexe de $\mathbb{R}^n$, soit $f: U \rightarrow \mathbb{R}$ de classe C^1 . Les assertions suivantes sont équivalentes:

- f est convexe
- $\forall (u, v) \in U^2, f(u) - f(v) \geq df(u)(v - u)$
- $\forall (u, v) \in U^2, \langle \nabla f(u) - \nabla f(v) \mid u - v \rangle \geq 0$
- (Si f est de classe C^2) $\forall (u, v) \in U^2, \langle \nabla^2 f(u) v \mid v \rangle \geq 0$

Thm 8 (de BOHR-MOLLERUP): Γ est l'unique fonction définie sur $\mathbb{R}^{++}$ telle que $\ln \circ \Gamma$ est convexe, $\forall x > 0, \Gamma(x+1) = x\Gamma(x)$ et
 $\forall x > 0, \Gamma(x) = \lim_{n \rightarrow +\infty} \frac{n^n x^n}{n! (x+1) \dots (x+n)}$.

DEV 1

II - Inégalités découlant de la convexitéA - Inégalités pour des familles de réelles

Ex 9: $\forall x \in \mathbb{R}, e^x \geq 1+x$. Application: lemme de BOREL-CANTELLI.

Ex 10: $\forall x > 0, \ln(1+x) \leq x$. Application: [redacted]

Ex 11: $\forall x \in [0, \frac{\pi}{2}], \sin(x) \geq \frac{2}{\pi} x$. Application: [redacted]

Prop 12 (inégalité arithmético-géométrique):

$$\forall n \in \mathbb{N}^*, \forall (a_1, \dots, a_n) \in (\mathbb{R}^{++})^n, \sqrt[n]{a_1 \dots a_n} \leq \frac{a_1 + \dots + a_n}{n}$$

(Application: [redacted])

Prop 13 (inégalité de HÖLDER): $\forall (a_1, \dots, a_n) \in (\mathbb{R}^{++})^n, \forall (b_1, \dots, b_n) \in (\mathbb{R}^{++})^n$,
 $\forall (p, q) \in (\mathbb{R}^{++})^2, \frac{1}{p} + \frac{1}{q} \Rightarrow \sum_{i=1}^n a_i b_i \leq \left(\sum_{i=1}^n a_i^p\right)^{\frac{1}{p}} \left(\sum_{i=1}^n b_i^q\right)^{\frac{1}{q}}$.

(Application: [redacted])

B - Inégalités en théorie de l'intégration

Soient $(\Omega, \mathcal{A}, \mu)$ un espace mesuré et $(p, q) \in [1, +\infty]^2$ tel que $\frac{1}{p} + \frac{1}{q} = 1$.

[BP]
159

Thm 14 (inégalité de HÖLDER):

$$\forall f \in L^p(\Omega, \mathcal{A}, \mu), \forall g \in L^q(\Omega, \mathcal{A}, \mu), \quad \|fg\|_1 \leq \|f\|_p \|g\|_q$$

Cor 15: Si $\mu(\Omega) < +\infty$, alors $\forall p' > p, L^{p'} \subseteq L^p$

[BP]
132

Thm 16 (inégalité de JENSEN): Si $\mu(\Omega) = 1$, alors pour toute $\varphi: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ convexe, pour tout $f \in L^1(\Omega, \mathcal{A}, \mu)$, $\varphi(\int_{\Omega} f d\mu) \leq \int_{\Omega} \varphi \circ f d\mu$.

[CR]
56

Appl 17: Loi des grands nombres, cas L^1 .

III - Convexité et optimisation...

A - ... dans un espace de Hilbert: la projection sur un convexe fermé et ses conséquences

Soient $(\mathcal{H}, \langle \cdot | \cdot \rangle)$ un espace de Hilbert, $C \subseteq \mathcal{H}$ un convexe non vide fermé, et F un sous-espace vectoriel de $\mathcal{H}$.

[HL]
31

Thm 18 (de projection sur un convexe fermé): **FIGURE 1** **DEV 2**

$$\forall x \in \mathcal{H}, \exists ! P_C(x) \in C: \|x - P_C(x)\| = d(x, C) =: \inf_{y \in C} \|x - y\|$$

De plus, $P_C(x)$ est caractérisé par $\forall y \in C, \operatorname{Re}(\langle x - P_C(x) | x - y \rangle) \leq 0$

Dans le cas de F , le projeté $P_F(x)$ est caractérisé par $P_F(x) \in F$ et $x - P_F(x) \in F^\perp$.

[HL]
32-33

Cor 19: P_C est 1-lipschitzienne, P_F est un projecteur orthogonal de norme 1.

Cex 20: C'est faux si $\mathcal{H}$ est seulement de Banach: dans $(\mathbb{R}^2, \|\cdot\|_\infty)$, tous

les $(x, 0), -1 \leq x \leq 1$ réalisent $d(\cdot, \operatorname{Vect}(\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}))$.

Cor 21: $\mathcal{H} = F \oplus F^\perp$ (et $\mathcal{H} = \overline{F} \oplus F^\perp$ si F n'est pas supposé fermé).

Cex 22: C'est faux si F n'est pas fermé: dans $\mathcal{H} = l^2(\mathbb{N})$, pour $F = l^2(\mathbb{N})$, on a $F^\perp = \{0\}$ mais $\mathcal{H} = F \oplus \{0\} = F$.

Cor 23: $F = F^{\perp\perp}$

Pour tout sér. G de $\mathcal{H}$, $\overline{G} = \mathcal{H} \Leftrightarrow G^\perp = \{0\}$. **DEV 2**

Thm 24 (de représentation de RIESZ): $J: \mathcal{H} \rightarrow \mathcal{H}', y \mapsto \langle \cdot | y \rangle$ est un isomorphisme d'espaces de Hilbert, i.e. une isométrie linéaire surjective.

Appl 25: Pour tout $(x, y) \in \mathbb{R}^3 \times \mathbb{R}^3$, il existe un unique vecteur $x \wedge y \in \mathbb{R}^3$, appelé produit vectoriel de x et y , tel que $[x, y, \cdot] = \langle \cdot | x \wedge y \rangle$ où $[\cdot, \cdot, \cdot]$ est le produit mixte.

Soit $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ différentiable en $a \in \mathbb{R}^n$. Il existe un unique vecteur $\nabla f(a) \in \mathbb{R}^n$ appelé gradient de f en a , tel que $df(a) = \langle \cdot | \nabla f(a) \rangle$.

Def 26: Pour tout $T \in \mathcal{L}(\mathcal{H})$, il existe un unique $T^* \in \mathcal{L}(\mathcal{H})$ tel que: $\forall (x, y) \in \mathcal{H}, \langle Tx | y \rangle = \langle x | T^*y \rangle$. On l'appelle adjoint de T .

On dit que T est auto-adjoint si $T = T^*$.

B - ... des fonctions différentiables

Soient U un ouvert de $\mathbb{R}^n$, $f: U \rightarrow \mathbb{R}$ différentiable et $a \in U$.

Def 27: On dit que a est un point critique si $df(a) = 0_{\mathcal{L}(\mathbb{R}^n, \mathbb{R})}$.

Prop 28: Si f est convexe et admet un minimum local, alors c'est un minimum global. Si f est de plus strictement convexe, alors ce minimum est unique.

Ex 29: Soient $A \in S_n^{++}(\mathbb{R})$ et $b \in \mathbb{R}^n$. La solution de $Ax = b$ est le minimum global de $J: x \mapsto \frac{1}{2} \langle Ax | x \rangle - \langle b | x \rangle$.

[HL]
93

[HL]
94
93

[HL]
96

[Bu]
501

[Go]
304

[HL]
97

[Go]
385
-396

[BMP]
30

[BMP]
~30

IV - Convexité dans les espaces vectoriels normés

Soit $(E, \|\cdot\|)$ un espace vectoriel normé. Soit $f: E \rightarrow \mathbb{R}$.

[Rv]
20 Prop 30: Toute boule fermée est convexe.

[Rv]
20 Def 31: Soit $C \subseteq E$ un convexe non vide contenant 0_E .

La jauge de C est $j_C: E \rightarrow \mathbb{R}^+$
$$x \mapsto \inf \{ \lambda > 0 \mid \frac{x}{\lambda} \in C \}$$

Lemme 32: La jauge de C est bien définie sur E , et vérifie:

1. $C = \{x \in E \mid j_C(x) < 1\}$

2. $\forall x \in E, \forall \mu > 0, j_C(\mu x) = \mu j_C(x)$ (positive homogénéité)

3. $\forall (x, y) \in C^2, j_C(x+y) \leq j_C(x) + j_C(y)$ (sous-additivité)

Def 33: Soit $A \subseteq E$ non vide. On définit $\text{Conv}(A) = \bigcap_{\substack{A \subseteq C \\ C \text{ convexe}}} C$ l'enveloppe convexe de A .

[Go]
54 Thm 34 (de CARATHÉODORY): Supposons que $\dim(E) < +\infty$, posons $n = \dim(E) - 1$. Soit $A \subseteq E$ non vide. Tout élément de $\text{Conv}(A)$ s'écrit comme combinaison convexe de $n+1$ points de A .

RÉFÉRENCES

[Rv]

[HL]

[Rb]

[Go]

FIGURE 1 : Fonctions convexes, caractérisations

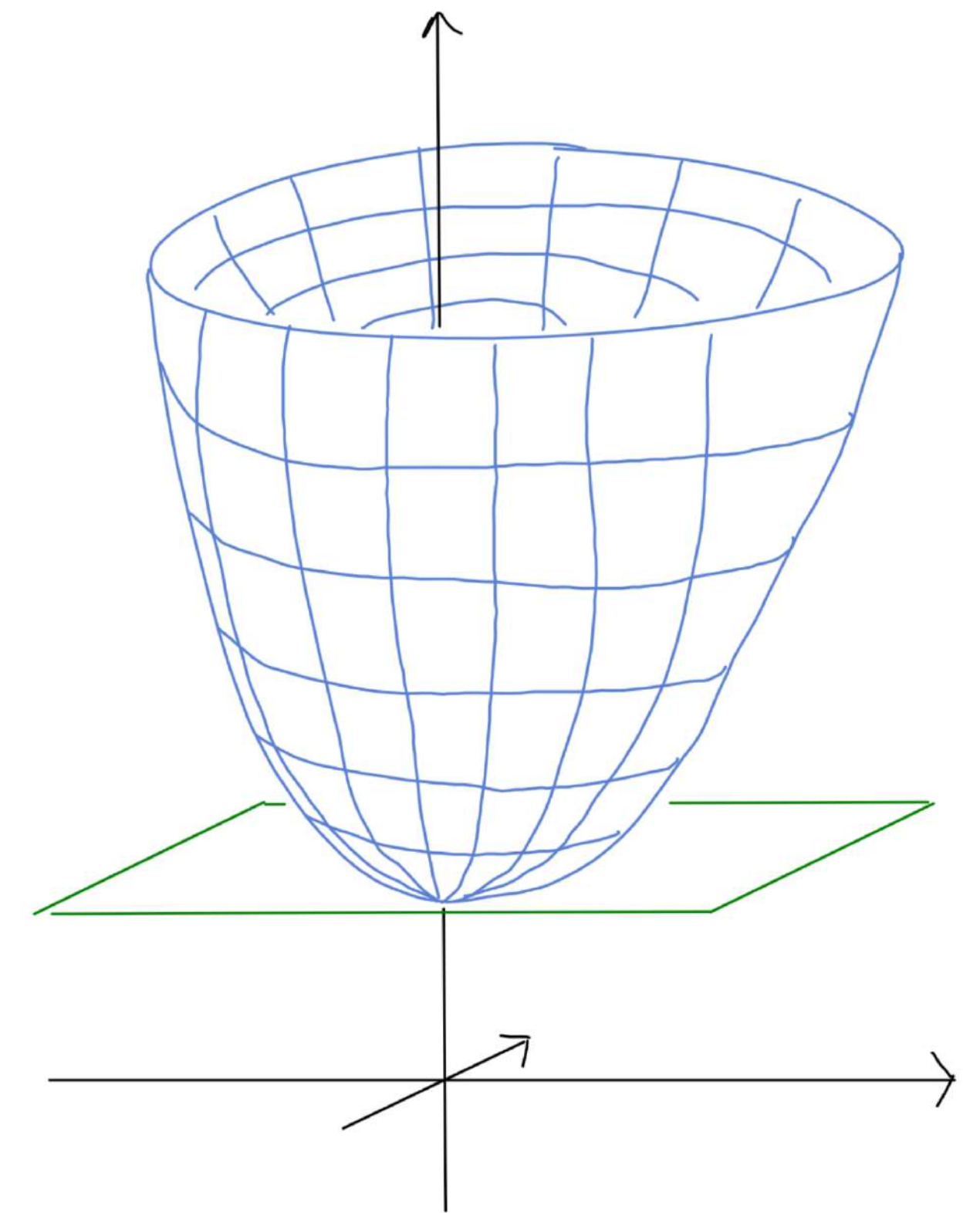
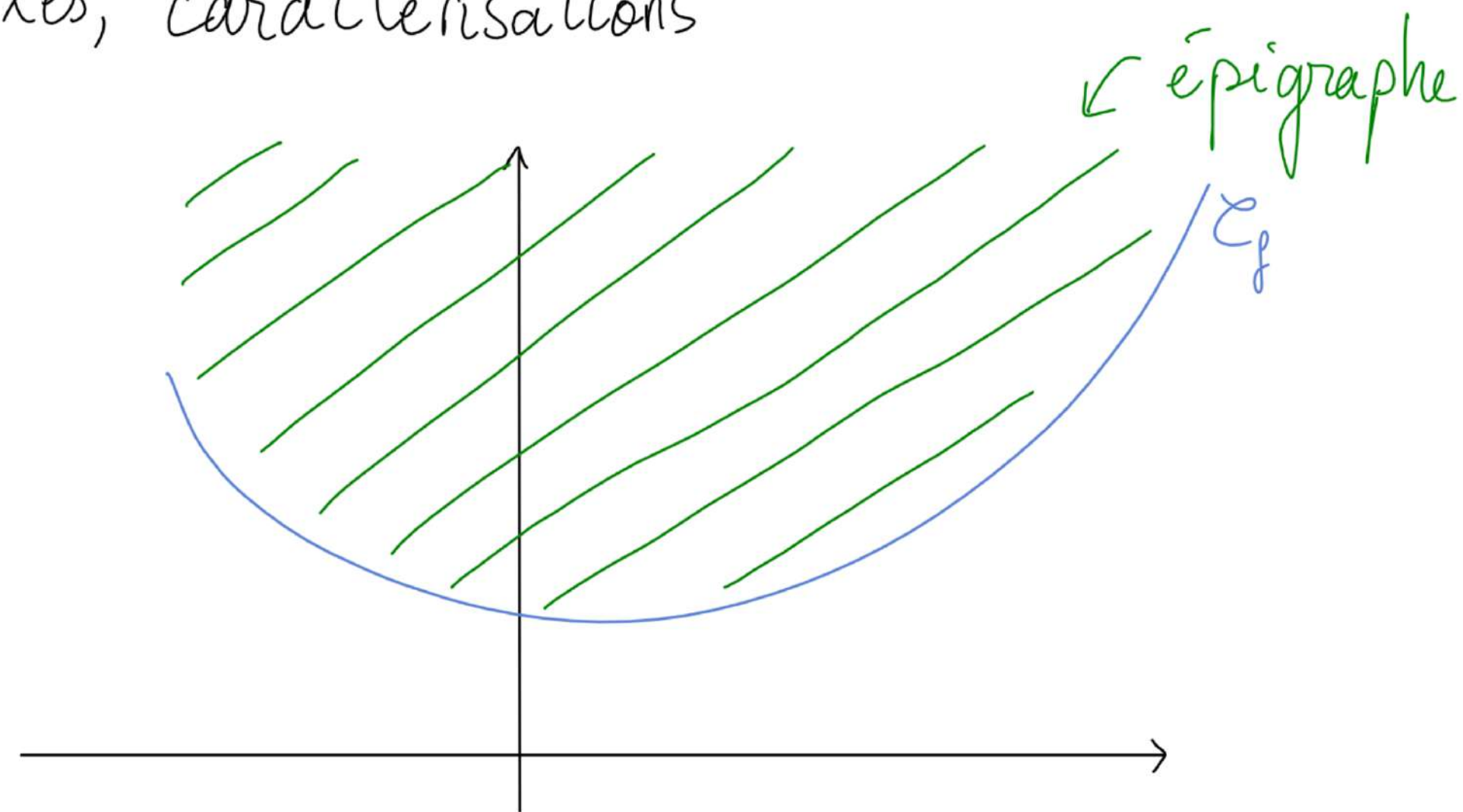
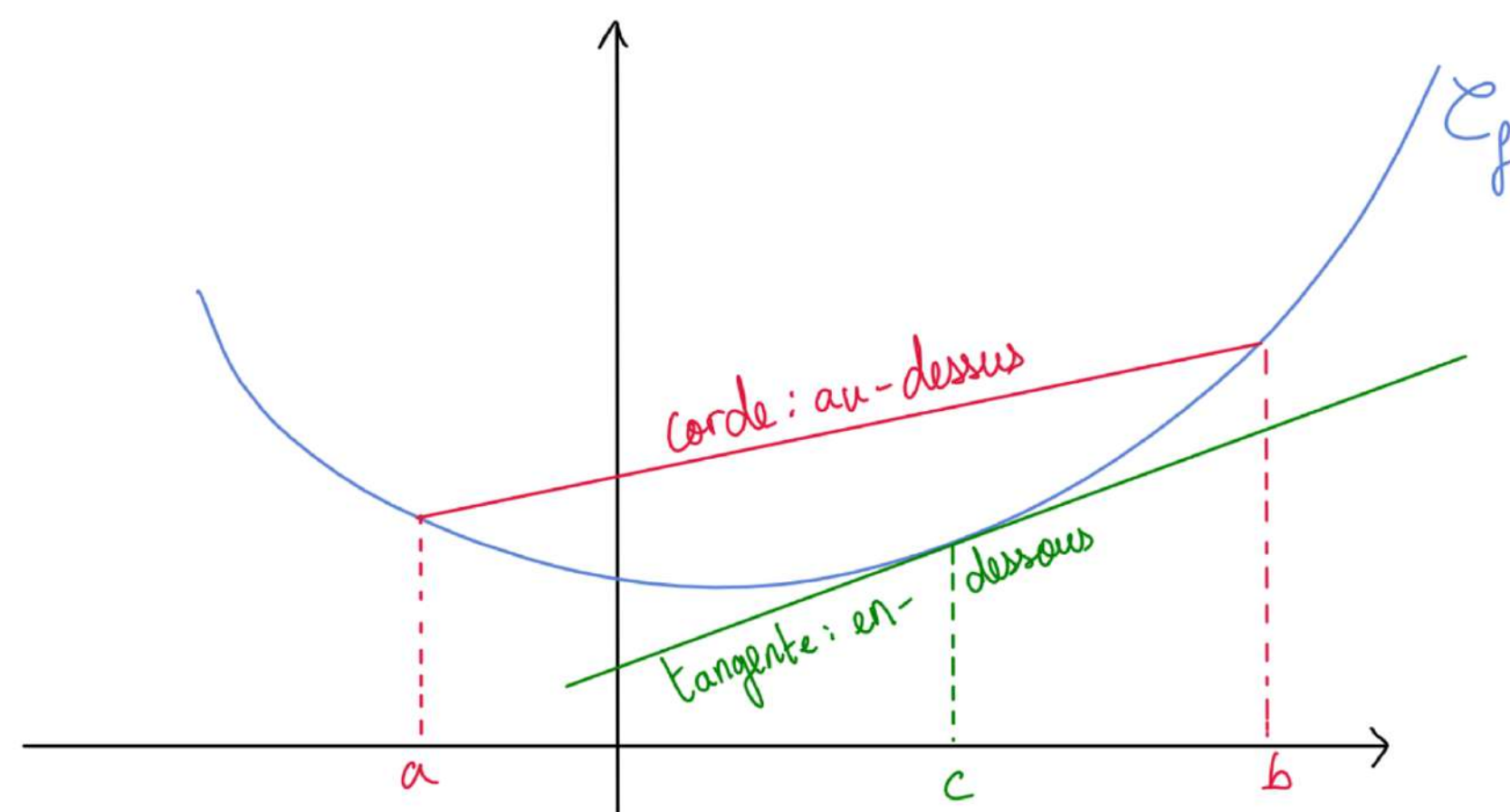


FIGURE 2 : Projection sur un convexe fermé

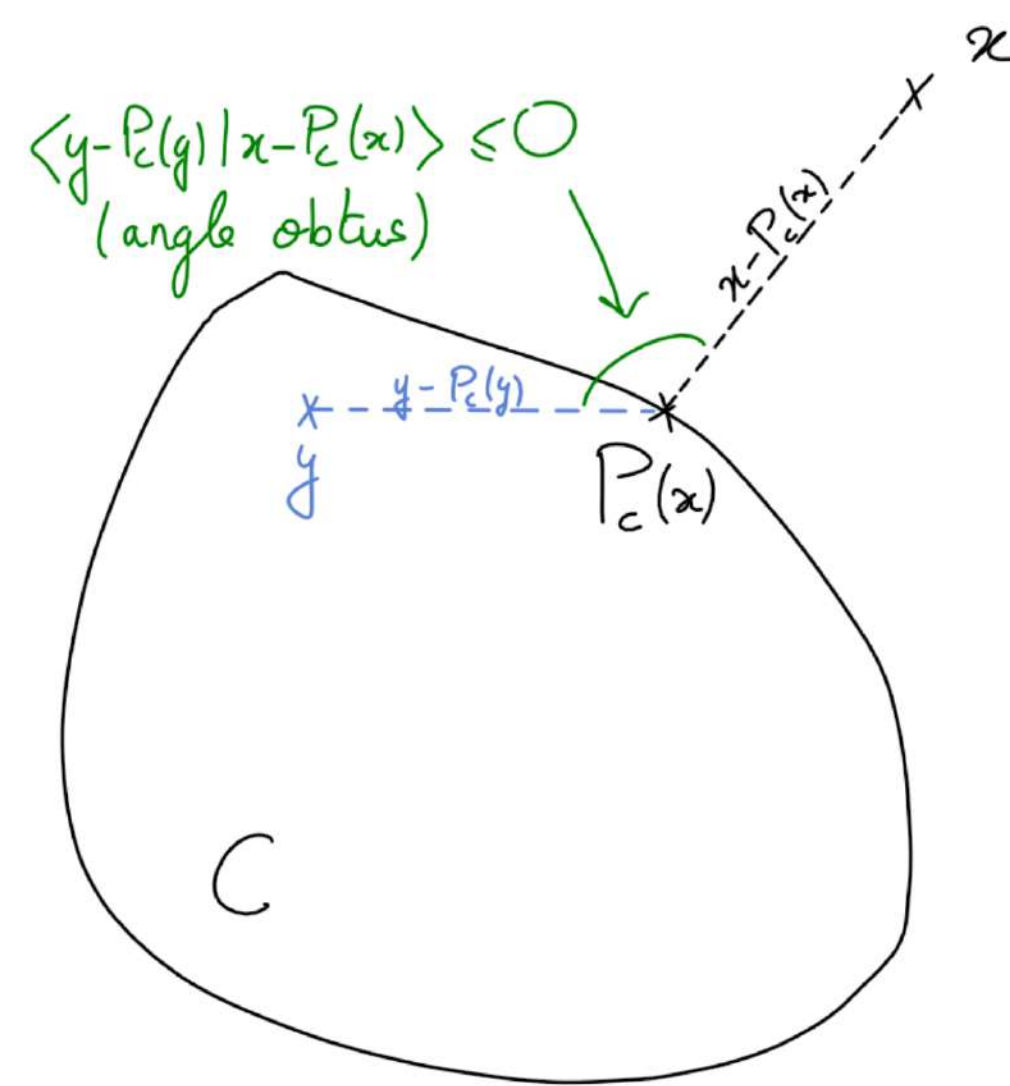


FIGURE 3 : Tangente d'un convexe

