

On suppose acquis la recherche des points stationnaires du programme  $\max_{x,y} f(x,y) \text{ s.c. } g(x,y) \geq 0$  lorsque la contrainte est saturée. Ce TD permet d'étudier sérieusement les conditions selon lesquelles on pourra conclure que le/les points stationnaires calculés sont ou non les solutions du programme d'optimisation.

<p><b>Critère f et g, fonctions concaves</b> Etant donné <math>(x,y)</math> un point stationnaire du programme <math>\max_{x,y} f(x,y) \text{ s.c. } g(x,y) \geq 0</math> qui sature la contrainte (<math>g(x,y) &gt; 0</math>), alors si <math>f</math> et <math>g</math> sont concaves, c'est une solution du programme.</p> <p>Plus précisément, étant donné <math>f</math> et <math>g</math> concaves, alors, <math>(x^*, y^*)</math> intérieur au domaine maximise <math>f(x,y)</math> s.c. <math>g(x,y) \geq 0</math> <u>si et seulement si</u> <math>(x^*, y^*)</math> est stationnaire.</p>	<p><b>Critère f fonction quasi-concave et <math>g \geq 0</math> ensemble convexe</b> Etant donné <math>(x,y)</math> un point stationnaire du programme <math>\max_{x,y} f(x,y) \text{ s.c. } g(x,y) \geq 0</math> qui sature la contrainte (<math>g(x,y) &gt; 0</math>), alors si <math>f</math> est quasiconcave et si l'ensemble <math>\{g(x,y) \geq 0\}</math> est convexe, c'est une solution du programme.</p> <p>Plus précisément, étant donné <math>f</math> <i>quasiconcave</i>, si l'ensemble <math>g(x,y) \geq 0</math> est convexe, alors <math>(x^*, y^*)</math> intérieur au domaine maximise <math>f(x,y)</math> s.c. <math>g(x,y) = 0</math> <u>si et seulement si</u> <math>(x^*, y^*)</math> est stationnaire.</p>	<p><b>Critère f et g fonctions quasi-concaves et existence d'un hyperplan qui sépare f et g</b> Etant donné deux fonctions <math>f</math> et <math>g</math> quasi-concaves, on dit que <math>(x^*, y^*)</math> maximise <math>f(x,y)</math> s.c. <math>g(x,y) \geq 0</math> <u>si et seulement si</u> il existe un vecteur <math>(p_x, p_y)</math> tels que</p> <p style="text-align: center;"><math>(x^*, y^*)</math> maximise <math>p_x x + p_y y</math> sous la contrainte <math>g(x,y) \geq 0</math>  <math>(x^*, y^*)</math> minimise <math>p_x x + p_y y</math> sous la contrainte <math>f(x,y) \geq f(x^*, y^*)</math></p> <p><b>Autres critères</b> Dans tous les autres cas, on doit raisonner « à la main » pour comprendre pourquoi la solution des FOCS est bien ou non la solution du programme étudié.</p>
<p>Une fonction <math>f</math> est concave si ses deux dérivées secondes sont négatives et si le déterminant de la matrice Hessienne est positif ou nul. Formellement</p> <p><math>f_{11} \leq 0 \quad f_{22} \leq 0 \quad \text{et} \quad f_{11}f_{22} - (f_{12})^2 \geq 0</math></p>	<p>Une fonction <math>f</math> est quasi-concave si les ensembles de points tels que <math>f</math> conduise à une valeur supérieur à un certain seuil, type <math>f \geq \alpha</math> soit convexe. Un jeu de conditions suffisantes pour avoir une fonction quasi-concave quand <math>f_1 \geq 0</math> et <math>f_2 \geq 0</math> est</p> <p><math>f_{11} \leq 0 \quad f_{22} \leq 0 \quad \text{et} \quad f_{12} \geq 0</math></p>	<p>Un ensemble <math>g \geq 0</math> est convexe dès lors que si l'on prend deux points vérifiant <math>g \geq 0</math> alors tous les points du segments entre ces deux points vérifient la même propriété <math>g \geq 0</math>. Formellement,</p> <p><math>(g(x) \geq 0, g(y) \geq 0) \Rightarrow g(\lambda x + (1-\lambda)y) \geq 0 \quad [\forall \lambda \in [0, 1]]</math></p>

## 1 Un même programme, formulé différemment, qui a les mêmes solutions

On considère les programmes suivants, apparemment différents, mais dont on montre qu'ils conduisent aux mêmes solutions, avec des méthodes qui pourraient être différentes

$$\begin{array}{ccc}
 A = \text{Max}_{x_1, x_2 > 0} & \sqrt{x_1} + \sqrt{x_2} & B = \text{Max}_{x_1, x_2 > 0} & \sqrt{x_1} + \sqrt{x_2} & C = \text{Max}_{x_1, x_2 > 0} & \sqrt{x_1} + \sqrt{x_2} \\
 \text{s.c.} & (12 - 2x_1 - 3x_2)^{\frac{1}{2}} \geq 0 & \text{s.c.} & 12 - 2x_1 - 3x_2 \geq 0 & \text{s.c.} & (12 - 2x_1 - 3x_2)^2 \geq 0
 \end{array}$$

- 1) Montrer que les trois programmes sont identiques et en déduire que les solutions recherchées sont les mêmes.
- 2) Montrer que la contrainte de ces programmes est saturée et que ces programmes ont les mêmes points stationnaires.
- 3) Rechercher les points stationnaires des programme A, B, C [On supposera établi le résultat de la question précédente]
- 4) Résoudre la programme A par le critère f et g fonctions concaves
- 5) Résoudre la programme B par le critère f, fonction quasi-concave et  $g \geq 0$  ensemble convexe
- 6) Remarquer que les programmes A et C sont aussi résolus par le critère f fonction quasi-concave et  $g \geq 0$  ensemble convexe.

## 2 Coût d'une firme utilisant plusieurs inputs

On considère dans une première partie une firme qui produit avec la technologie  $y = \sqrt{K}\sqrt{L}$ . On supposant que le coût du travail est  $w$ , que le coût du capital est  $k$ .

- 1) Définir et calculer la fonction de coût  $C(y)$ . Comme pour le faire, vous avez défini la fonction  $C(y)$  par un programme d'optimisation, n'oubliez pas en le résolvant de vérifier en particulier les conditions secondes.

On considère dans une seconde partie une firme qui produit avec la technologie  $y = K^{1/3}L^{1/3}T^{1/3}$ ,  $T$  désignant dans une économie agricole la terre. On notera  $\ell$  le coût de la terre ( $\ell$  pour loyer).

- 2) Calculer la fonction de coût  $C(y)$ . On vérifiera si nécessaire les conditions secondes, en admettant pour tout  $\alpha \in [0, 1], x \in \mathbb{R}_+$  que  $\alpha x + (1-\alpha)\frac{1}{x} \geq 2\sqrt{\alpha(1-\alpha)}$ , et que pour tout  $\alpha \in [0, 1] \alpha^3 + (1-\alpha)^3 + 6(\alpha)^{3/2}(1-\alpha)^{3/2} \geq 1$ .