

2.3 Méthode de Newton dans \mathbb{R}^n

2.3.1 Construction et convergence de la méthode

On a vu ci-dessus comment se construit la méthode de Newton à partir du point fixe de monotonie en dimension $n = 1$. On va maintenant étudier cette méthode dans le cas n quelconque. Soient $g \in C^1(\mathbb{R}^n, \mathbb{R}^n)$ et $\bar{x} \in \mathbb{R}^n$ tels que $g(\bar{x}) = 0$.

On généralise la méthode vue en 1D en remplaçant dans (2.10) la dérivée $g'(x^{(k)})$ par la matrice jacobienne de g au point $x^{(k)}$, qu'on note $Dg(x^{(k)})$. La méthode s'écrit :

$$\begin{cases} \mathbf{x}^{(0)} \in \mathbb{R}^n \\ Dg(\mathbf{x}^{(k)})(\mathbf{x}^{(k+1)} - \mathbf{x}^{(k)}) = -g(\mathbf{x}^{(k)}), \forall k \geq 0. \end{cases} \quad (2.20)$$

Pour chaque $k \in \mathbb{N}$, il faut donc effectuer les opérations suivantes :

1. Calcul de $Dg(\mathbf{x}^{(k)})$,
2. Résolution du système linéaire $Dg(\mathbf{x}^{(k)})(\mathbf{x}^{(k+1)} - \mathbf{x}^{(k)}) = -g(\mathbf{x}^{(k)})$.

Remarque 2.18. Si la fonction g dont on cherche un zéro est linéaire, i.e. si g est définie par $g(\mathbf{x}) = A\mathbf{x} - b$ avec $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ et $b \in \mathbb{R}^n$, alors la méthode de Newton revient à résoudre le système linéaire $A\mathbf{x} = b$. En effet $Dg(\mathbf{x}^{(k)}) = A$ et donc (2.20) s'écrit $A\mathbf{x}^{(k+1)} = b$.

Pour assurer la convergence et la qualité de la méthode, on va chercher maintenant à répondre aux questions suivantes :

1. la suite $(\mathbf{x}^{(k)})_n$ est-elle bien définie ? A-t-on $Dg(\mathbf{x}^{(k)})$ inversible ?
2. A-t-on convergence $\mathbf{x}^{(k)} \rightarrow \bar{x}$ quand $k \rightarrow +\infty$?
3. La convergence est-elle au moins quadratique ?

Théorème 2.19 (Convergence de la méthode de Newton, $g \in C^2$). Soient $g \in C^2(\mathbb{R}^n, \mathbb{R}^n)$ et $\bar{x} \in \mathbb{R}^n$ tels que $g(\bar{x}) = 0$. On munit \mathbb{R}^n d'une norme $\|\cdot\|$. On suppose que $Dg(\bar{x})$ est inversible. Alors la méthode de Newton converge localement, et la convergence est au moins quadratique. Plus précisément, il existe $b > 0$, et $\beta > 0$ tels que

1. si $\mathbf{x}^{(0)} \in B(\bar{x}, b) = \{\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n, \|\mathbf{x} - \bar{x}\| < b\}$ alors la suite $(\mathbf{x}^{(k)})_{k \in \mathbb{N}}$ est bien définie par (2.20) et $\mathbf{x}^{(k)} \in B(\bar{x}, b)$ pour tout $n \in \mathbb{N}$,
2. si $\mathbf{x}^{(0)} \in B(\bar{x}, b)$ et si la suite $(\mathbf{x}^{(k)})_{k \in \mathbb{N}}$ est définie par (2.20) alors $\mathbf{x}^{(k)} \rightarrow \bar{x}$ quand $n \rightarrow +\infty$,
3. si $\mathbf{x}^{(0)} \in B(\bar{x}, b)$ et si la suite $(\mathbf{x}^{(k)})_{k \in \mathbb{N}}$ est définie par (2.20) alors $\|\mathbf{x}^{(k+1)} - \bar{x}\| \leq \beta \|\mathbf{x}^{(k)} - \bar{x}\|^2 \forall k \in \mathbb{N}$.

DÉMONSTRATION – Montrons d'abord que la suite converge si $\mathbf{x}^{(0)}$ est suffisamment proche de \bar{x} . Pour cela on va utiliser le théorème du point fixe : soit f la fonction de \mathbb{R}^n dans \mathbb{R}^n définie par $\mathbf{x} \mapsto \mathbf{x} - (Dg(\mathbf{x}))^{-1}g(\mathbf{x})$. On a

$$Df(\bar{x}) = \text{Id} - (Dg(\bar{x}))^{-1}(Dg(\bar{x})) = 0.$$

Comme $g \in C^2(\mathbb{R}, \mathbb{R})$, la fonction f est de classe C^1 et donc par continuité de Df , il existe $b > 0$ tel que $|Df(\mathbf{x})| \leq \frac{1}{2}$ pour tout $\mathbf{x} \in B = B(\bar{x}, b)$. Si on montre que $f(B) \subset B$, alors la fonction f est strictement contractante de B dans B , et donc par le théorème du point fixe, la suite définie par (2.20) converge. Soit $\mathbf{x} = \mathbf{x}^{(k)} \in B$, et soit $\mathbf{y} = \mathbf{x}^{(k+1)} = f(\mathbf{x}^{(k)})$. Grâce au théorème des accroissements finis dans des espaces vectoriels normés⁵, on a :

$$\|\mathbf{y} - \bar{x}\| = \|f(\mathbf{x}) - f(\bar{x})\| \leq \sup_{z \in B} \|Df(z)\| \|\mathbf{x} - \bar{x}\|, \quad (2.21)$$

5. **Théorème des accroissements finis** : Soient $(E, \|\cdot\|_E)$ et $(F, \|\cdot\|_F)$ des espaces vectoriels normés, soient $h \in C^1(E, F)$ et $(\mathbf{x}, \mathbf{y}) \in E^2$. On définit $]x, y[= \{t\mathbf{x} + (1-t)\mathbf{y}, t \in]0, 1[\}$. Alors : $\|h(\mathbf{y}) - h(\mathbf{x})\| \leq \|\mathbf{y} - \mathbf{x}\| \sup_{z \in]x, y[} \|Dh(z)\|_{\mathcal{L}(E, F)}$. (On rappelle que si $T \in \mathcal{L}(E, F)$ alors $\|T\|_{\mathcal{L}(E, F)} = \sup_{\mathbf{x} \in E, \|\mathbf{x}\|_E = 1} \|T\mathbf{x}\|_F$.)

Attention piège !! : Si $\dim F > 1$, on ne peut pas dire, comme c'est le cas en dimension 1, que $\exists \xi \in]x, y[$ t.q. $h(\mathbf{y}) - h(\mathbf{x}) = Dh(\xi)(\mathbf{y} - \mathbf{x})$.

et donc

$$\|\mathbf{y} - \bar{\mathbf{x}}\| \leq \frac{1}{2} \|\mathbf{x} - \bar{\mathbf{x}}\|.$$

On en déduit que $\mathbf{y} \in B$. La suite $(\mathbf{x}^{(k)})_{k \in \mathbb{N}}$ définie par (2.20) est donc bien convergente. Pour montrer le caractère quadratique de la convergence, on applique à nouveau l'inégalité des accroissements finis, cette fois-ci à $Df(\mathbf{z})$ dans (2.21). En effet, comme par hypothèse, $Df \in C^1(\mathbb{R}^n, \mathbb{R}^n)$, on a

$$\begin{aligned} \|Df(\mathbf{z})\| &= \|Df(\mathbf{z}) - Df(\bar{\mathbf{x}})\| \\ &\leq \sup_{\xi \in B} \|Df(\xi)\| \|\mathbf{z} - \bar{\mathbf{x}}\| \end{aligned} \quad (2.22)$$

$$\leq \beta \|\mathbf{x} - \bar{\mathbf{x}}\|. \quad (2.23)$$

En reportant cette majoration de $\|Df(\mathbf{z})\|$ dans (2.21), on obtient alors (avec $\beta = \sup_{\xi \in B} \|Df(\xi)\|$) :

$$\|\mathbf{y} - \bar{\mathbf{x}}\| \leq \beta \|\mathbf{x} - \bar{\mathbf{x}}\|^2$$

ce qui donne la convergence locale au moins quadratique. \blacksquare

La condition $g \in C^2(\mathbb{R}^n, \mathbb{R}^n)$ est une condition suffisante mais non nécessaire. Si $g \in C^1(\mathbb{R}^n, \mathbb{R}^n)$, on peut encore démontrer la convergence, mais sous des hypothèses pas très faciles à vérifier en pratique :

Théorème 2.20 (Convergence de la méthode de Newton, $g \in C^1$).

Soient $g \in C^1(\mathbb{R}^n, \mathbb{R}^n)$ et $\bar{\mathbf{x}} \in \mathbb{R}^n$ tels que $g(\bar{\mathbf{x}}) = 0$. On munit \mathbb{R}^n d'une norme $\|\cdot\|$ et $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ de la norme induite. On suppose que $Dg(\bar{\mathbf{x}})$ est inversible. On suppose de plus qu'il existe $a, a_1, a_2 \in \mathbb{R}_+^*$ tels que :

1. si $\mathbf{x} \in B(\bar{\mathbf{x}}, a)$ alors $Dg(\mathbf{x})$ est inversible et $\|Dg(\mathbf{x})\|^{-1} \leq a_1$;
2. si $\mathbf{x}, \mathbf{y} \in B(\bar{\mathbf{x}}, a)$ alors $\|g(\mathbf{y}) - g(\mathbf{x}) - Dg(\mathbf{x})(\mathbf{y} - \mathbf{x})\| \leq a_2 \|\mathbf{y} - \mathbf{x}\|^2$.

Alors, si on pose : $b = \min\left(a, \frac{1}{a_1 a_2}\right) > 0$, $\beta = a_1 a_2$ et si $\mathbf{x}^{(0)} \in B(\bar{\mathbf{x}}, b)$, on a :

1. $(\mathbf{x}^{(k)})_{k \in \mathbb{N}}$ est bien définie par (2.20),
2. $\mathbf{x}^{(k)} \rightarrow \bar{\mathbf{x}}$ lorsque $n \rightarrow +\infty$,
3. $\|\mathbf{x}^{(k+1)} - \bar{\mathbf{x}}\| \leq \beta \|\mathbf{x}^{(k)} - \bar{\mathbf{x}}\|^2 \quad \forall k \in \mathbb{N}$.

DÉMONSTRATION – Soit $\mathbf{x}^{(0)} \in B(\bar{\mathbf{x}}, b) \subset B(\bar{\mathbf{x}}, a)$ où $b \leq a$. On va montrer par récurrence sur k que $\mathbf{x}^{(k)} \in B(\bar{\mathbf{x}}, b)$ $\forall k \in \mathbb{N}$ (et que $(\mathbf{x}^{(k)})_{k \in \mathbb{N}}$ est bien définie). L'hypothèse de récurrence est que $\mathbf{x}^{(k)}$ est bien défini, et que $\mathbf{x}^{(k)} \in B(\bar{\mathbf{x}}, b)$. On veut montrer que $\mathbf{x}^{(k+1)}$ est bien défini et $\mathbf{x}^{(k+1)} \in B(\bar{\mathbf{x}}, b)$. Comme $b \leq a$, la matrice $Dg(\mathbf{x}^{(k)})$ est inversible et $\mathbf{x}^{(k+1)}$ est donc bien défini ; on a :

$$\mathbf{x}^{(k+1)} - \mathbf{x}^{(k)} = Dg(\mathbf{x}^{(k)})^{-1}(-g(\mathbf{x}^{(k)}))$$

Pour montrer que $\mathbf{x}^{(k+1)} \in B(\bar{\mathbf{x}}, b)$ on va utiliser le fait que $b \leq \frac{1}{a_1 a_2}$. Par hypothèse, on sait que si $\mathbf{x}, \mathbf{y} \in B(\bar{\mathbf{x}}, a)$, on a

$$\|g(\mathbf{y}) - g(\mathbf{x}) - Dg(\mathbf{x})(\mathbf{y} - \mathbf{x})\| \leq a_2 \|\mathbf{y} - \mathbf{x}\|^2.$$

Prenons $\mathbf{y} = \bar{\mathbf{x}}$ et $\mathbf{x} = \mathbf{x}^{(k)} \in B(\bar{\mathbf{x}}, a)$ dans l'inégalité ci-dessus. On obtient alors :

$$\|g(\bar{\mathbf{x}}) - g(\mathbf{x}^{(k)}) - Dg(\mathbf{x}^{(k)})(\bar{\mathbf{x}} - \mathbf{x}^{(k)})\| \leq a_2 \|\bar{\mathbf{x}} - \mathbf{x}^{(k)}\|^2.$$

Comme $g(\bar{\mathbf{x}}) = 0$ et par définition de $\mathbf{x}^{(k+1)}$, on a donc :

$$\|Dg(\mathbf{x}^{(k)})(\mathbf{x}^{(k+1)} - \mathbf{x}^{(k)}) - Dg(\mathbf{x}^{(k)})(\bar{\mathbf{x}} - \mathbf{x}^{(k)})\| \leq a_2 \|\bar{\mathbf{x}} - \mathbf{x}^{(k)}\|^2,$$

et donc

$$\|Dg(\mathbf{x}^{(k)})(\mathbf{x}^{(k+1)} - \bar{\mathbf{x}})\| \leq a_2 \|\bar{\mathbf{x}} - \mathbf{x}^{(k)}\|^2. \quad (2.24)$$

Or $\mathbf{x}^{(k+1)} - \bar{\mathbf{x}} = [Dg(\mathbf{x}^{(k)})]^{-1}(Dg(\mathbf{x}^{(k)})(\mathbf{x}^{(k+1)} - \bar{\mathbf{x}}))$, et donc

$$\|\mathbf{x}^{(k+1)} - \bar{\mathbf{x}}\| \leq \|Dg(\mathbf{x}^{(k)})^{-1}\| \|Dg(\mathbf{x}^{(k)})(\mathbf{x}^{(k+1)} - \bar{\mathbf{x}})\|.$$

En utilisant (2.24), les hypothèses 1 et 2 et le fait que $\mathbf{x}^{(k)} \in B(\bar{\mathbf{x}}, b)$, on a donc

$$\|\mathbf{x}^{(k+1)} - \bar{\mathbf{x}}\| \leq a_1 a_2 \|\mathbf{x}^{(k)} - \bar{\mathbf{x}}\|^2 < a_1 a_2 b^2. \quad (2.25)$$

Or $a_1 a_2 b^2 < b$ car $b \leq \frac{1}{a_1 a_2}$. Donc $\mathbf{x}^{(k+1)} \in B(\bar{\mathbf{x}}, b)$.

On a ainsi montré par récurrence que la suite $(\mathbf{x}^{(k)})_{k \in \mathbb{N}}$ est bien définie et que $\mathbf{x}^{(k)} \in B(\bar{\mathbf{x}}, b)$ pour tout $k \geq 0$.

Pour montrer la convergence de la suite $(\mathbf{x}^{(k)})_{k \in \mathbb{N}}$ vers $\bar{\mathbf{x}}$, on repart de l'inégalité (2.25) :

$$a_1 a_2 \|\mathbf{x}^{(k+1)} - \bar{\mathbf{x}}\| \leq (a_1 a_2)^2 \|\bar{\mathbf{x}} - \mathbf{x}^{(k)}\|^2 = (a_1 a_2 \|\mathbf{x}^{(k)} - \bar{\mathbf{x}}\|)^2, \forall k \in \mathbb{N},$$

et donc par récurrence

$$a_1 a_2 \|\mathbf{x}^{(k)} - \bar{\mathbf{x}}\| \leq (a_1 a_2 \|\mathbf{x}^{(0)} - \bar{\mathbf{x}}\|)^{2^k}, \forall k \in \mathbb{N}$$

Comme $\mathbf{x}^{(0)} \in B(\bar{\mathbf{x}}, b)$ et $b \leq \frac{1}{a_1 a_2}$, on a $a_1 a_2 \|\mathbf{x}^{(0)} - \bar{\mathbf{x}}\| < 1$ et donc $\|\mathbf{x}^{(k)} - \bar{\mathbf{x}}\| \rightarrow 0$ quand $k \rightarrow +\infty$.

La convergence est au moins quadratique car l'inégalité (2.25) s'écrit :

$$\|\mathbf{x}^{(k+1)} - \bar{\mathbf{x}}\| \leq \beta \|\mathbf{x}^{(k)} - \bar{\mathbf{x}}\|^2 \text{ avec } \beta = a_1 a_2.$$

■

Le théorème 2.19 peut aussi se démontrer comme corollaire du théorème 2.20. En effet, sous les hypothèses du théorème 2.19, on peut démontrer qu'il existe $a, a_1, a_2 \in \mathbb{R}_+^*$ tels que

1. si $\mathbf{x} \in B(\bar{\mathbf{x}}, a)$ alors $Dg(\mathbf{x})$ est inversible et $\|(Dg(\mathbf{x}))^{-1}\| \leq a_1$,
2. si $\mathbf{x}, \mathbf{y} \in B(\bar{\mathbf{x}}, a)$ alors $\|g(\mathbf{y}) - g(\mathbf{x}) - Dg(\mathbf{x})(\mathbf{y} - \mathbf{x})\| \leq a_2 \|\mathbf{y} - \mathbf{x}\|^2$.

et donc appliquer le théorème 2.20, voir exercice 95 page 178.

Remarque 2.21 (Choix de l'itéré initial). *On ne sait pas bien estimer b dans le théorème 2.19, et ceci peut poser problème lors de l'implantation numérique : il faut choisir l'itéré initial $\mathbf{x}^{(0)}$ "suffisamment proche" de $\bar{\mathbf{x}}$ pour avoir convergence.*