

# Optimisation Globale à Base de Particules & Formalisation

Gaëtan Serré  
Journée Maths en Herbe  
*21 January 2026*



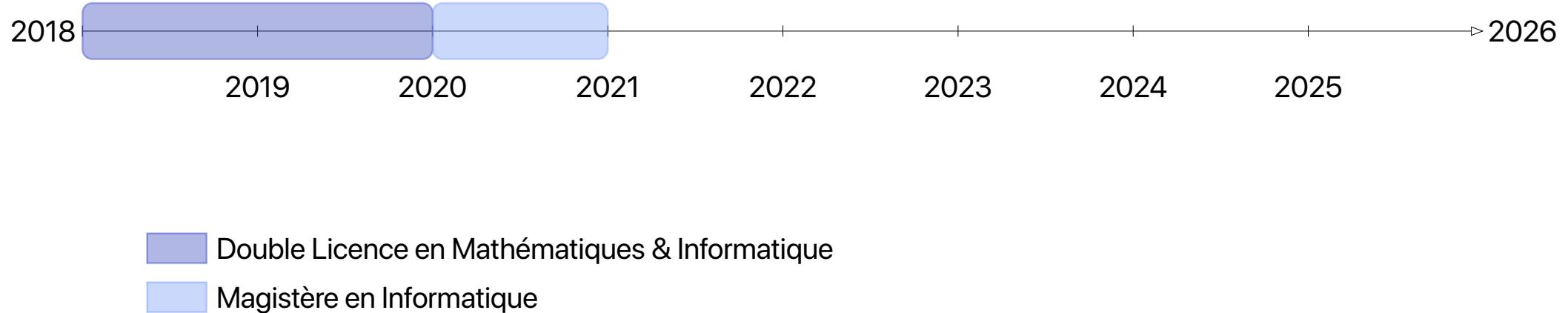
# Parcours



 Double Licence en Mathématiques & Informatique

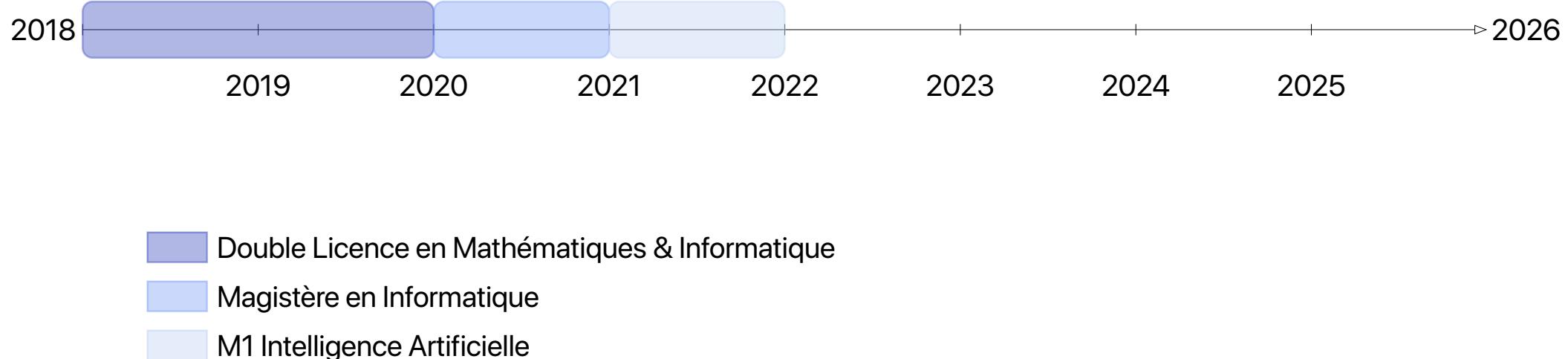


# Parcours



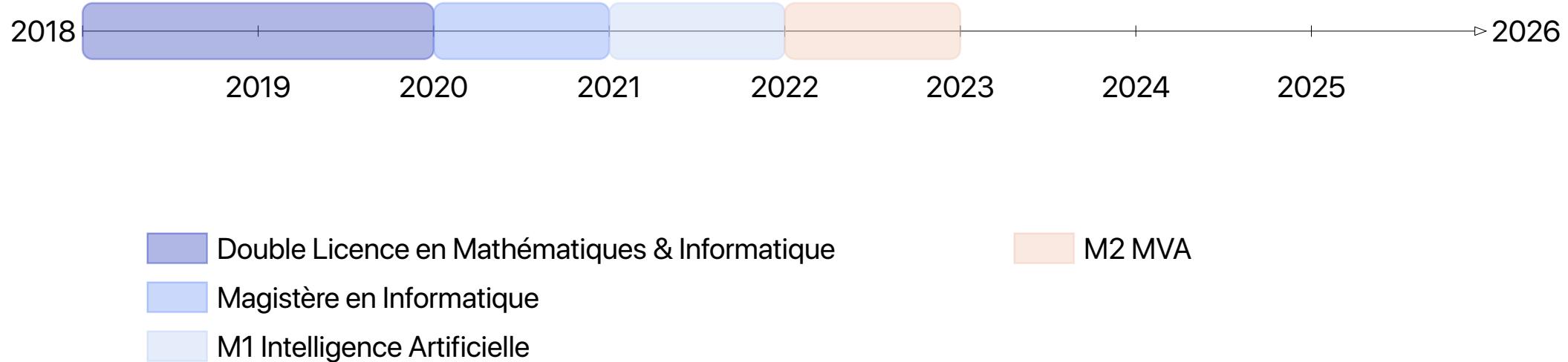


# Parcours



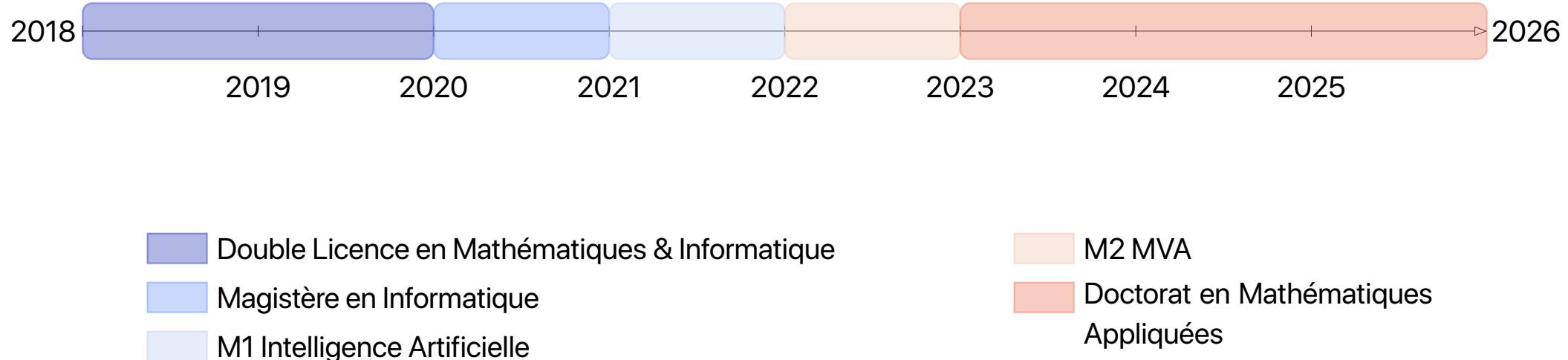


# Parcours





# Parcours





# Optimisation Globale

*Définition classique*

## Définition – Optimisation globale

Étant donné un ensemble compact  $\Omega \subset \mathbb{R}^d$  et une fonction continue  $f : \Omega \rightarrow \mathbb{R}$ , le but de tout algorithme d'optimisation globale est de trouver un point  $x^* \in \Omega$  tel que

$$x^* \in \operatorname{argmin}_{x \in \Omega} f(x).$$



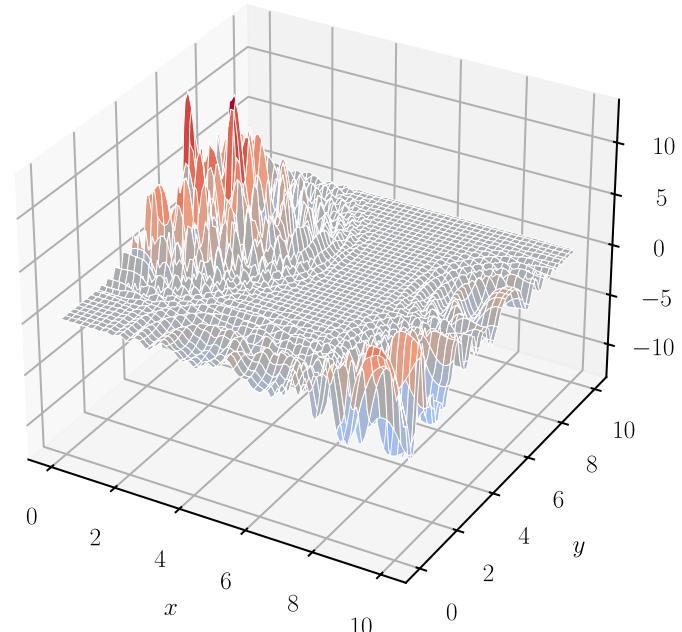
# Optimisation Globale

*Définition classique*

## Définition – Optimisation globale

Étant donné un ensemble compact  $\Omega \subset \mathbb{R}^d$  et une fonction continue  $f : \Omega \rightarrow \mathbb{R}$ , le but de tout algorithme d'optimisation globale est de trouver un point  $x^* \in \Omega$  tel que

$$x^* \in \operatorname{argmin}_{x \in \Omega} f(x).$$



Exemple d'une fonction multimodale



# Optimisation Globale

*Lien avec l'échantillonnage*

L'optimisation globale peut être vue comme un problème d'échantillonnage ([Hwang, 1980](#); [Kirkpatrick et al., 1983](#)).



# Optimisation Globale

*Lien avec l'échantillonnage*

L'optimisation globale peut être vue comme un problème d'échantillonnage ([Hwang, 1980](#); [Kirkpatrick et al., 1983](#)).

Boltzmann<sub>*f*</sub>( $\kappa$ ) a la densité suivante :

$$\rho_\kappa(x) = \frac{\exp(-\kappa f(x))}{\int_{\Omega} \exp(-\kappa f(y)) \, dy}.$$



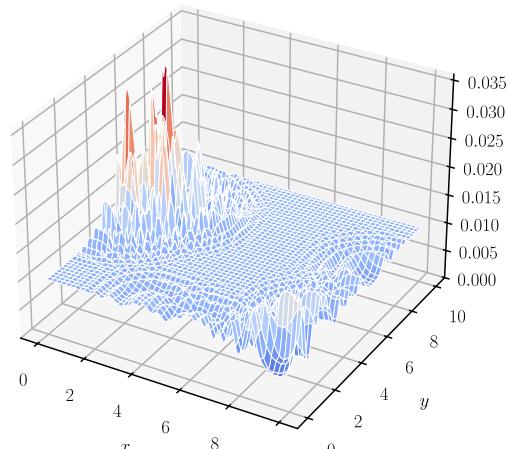
# Optimisation Globale

*Lien avec l'échantillonnage*

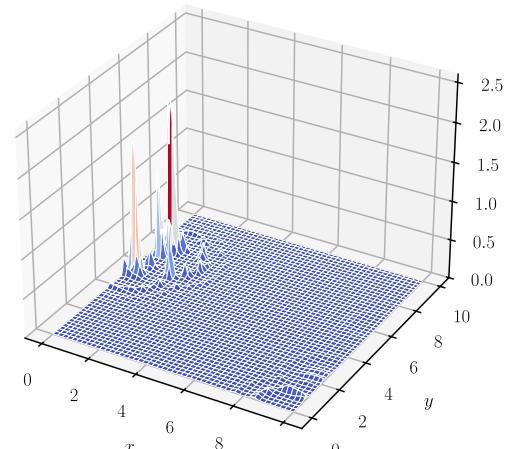
L'optimisation globale peut être vue comme un problème d'échantillonnage (Hwang, 1980; Kirkpatrick et al., 1983).

Boltzmann  $f(\kappa)$  a la densité suivante :

$$\rho_\kappa(x) = \frac{\exp(-\kappa f(x))}{\int_{\Omega} \exp(-\kappa f(y)) \, dy}.$$



$\rho_{0.1}$



$\rho_{0.5}$

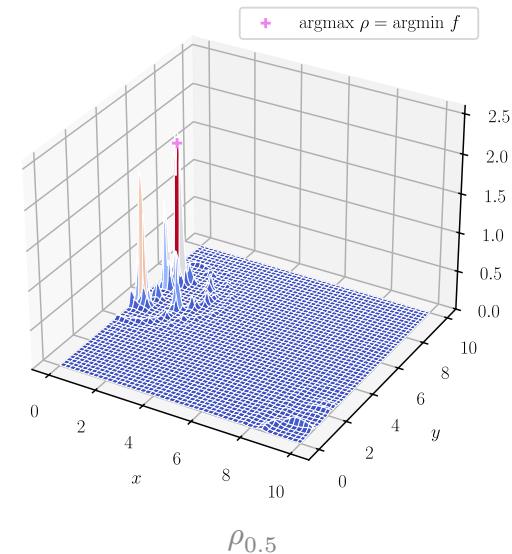
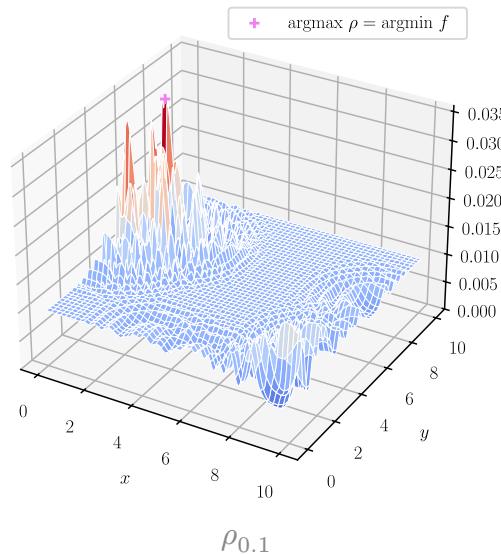


# Optimisation Globale

*Lien avec l'échantillonnage*

L'optimisation globale peut être vue comme un problème d'échantillonnage (Hwang, 1980; Kirkpatrick et al., 1983).

La limite de Boltzmann  $f(\kappa)$  quand  $\kappa \rightarrow \infty$  est supportée par l'ensemble des minimiseurs de  $f$ .





# Systèmes de particules

*Une approche moderne de l'optimisation globale*

Concevoir des systèmes de particules en interaction qui se comportent asymptotiquement comme la distribution de Boltzmann (ex. [Pinna et al. \(2017\)](#); [Serré et al. \(2025\)](#)).



# Systèmes de particules

*Une approche moderne de l'optimisation globale*

Concevoir des systèmes de particules en interaction qui se comportent asymptotiquement comme la distribution de Boltzmann (ex. [Pinna et al. \(2017\)](#); [Serré et al. \(2025\)](#)).

$$\mathrm{d}X_t^i = \left[ \frac{1}{N} \sum_{j=1}^N -\kappa(X_t^i, X_t^j) k \nabla f(X_t^j) + \nabla_{X_t^j} \kappa(X_t^i, X_t^j) \right] \mathrm{d}t$$

où  $\kappa$  est un noyau symétrique défini positif  
 $k$  est un paramètre de température

SBS



# Systèmes de particules

*Une approche moderne de l'optimisation globale*

Concevoir des systèmes de particules en interaction qui se comportent asymptotiquement comme la distribution de Boltzmann (ex. [Pinna et al. \(2017\)](#); [Serré et al. \(2025\)](#)).

$$\mathrm{d}X_t^i = \left[ \frac{1}{N} \sum_{j=1}^N -\kappa(X_t^i, X_t^j) k \nabla f(X_t^j) + \nabla_{X_t^j} \kappa(X_t^i, X_t^j) \right] \mathrm{d}t$$

où  $\kappa$  est un noyau symétrique défini positif  
 $k$  est un paramètre de température

SBS

$$\mathrm{d}X_t^i = -\lambda(X_t^i - v_f) \mathrm{d}t + \gamma \|X_t^i - v_f\|_2 \mathrm{d}B_t^i$$
$$\text{où } v_f = \frac{\sum_{i=1}^N X_t^i e^{-\alpha f(X_t^i)}}{\sum_{i=1}^N e^{-\alpha f(X_t^i)}}$$

$\lambda, \gamma, \alpha$  sont des paramètres positifs

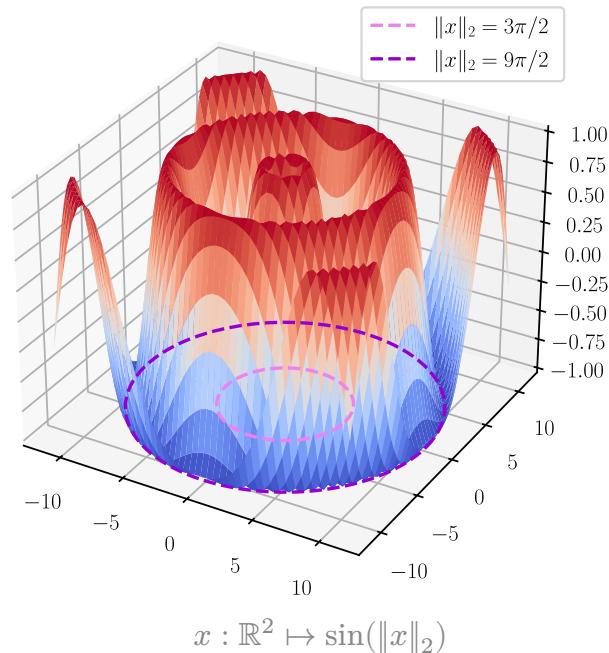
CBO



# Systèmes de particules

*Une approche moderne de l'optimisation globale*

Nous pouvons visualiser le champ vectoriel associé à ces systèmes de particules :

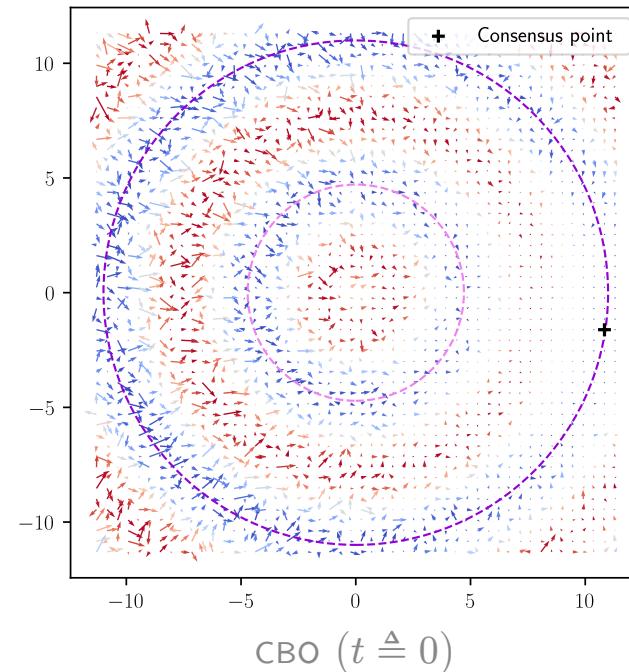
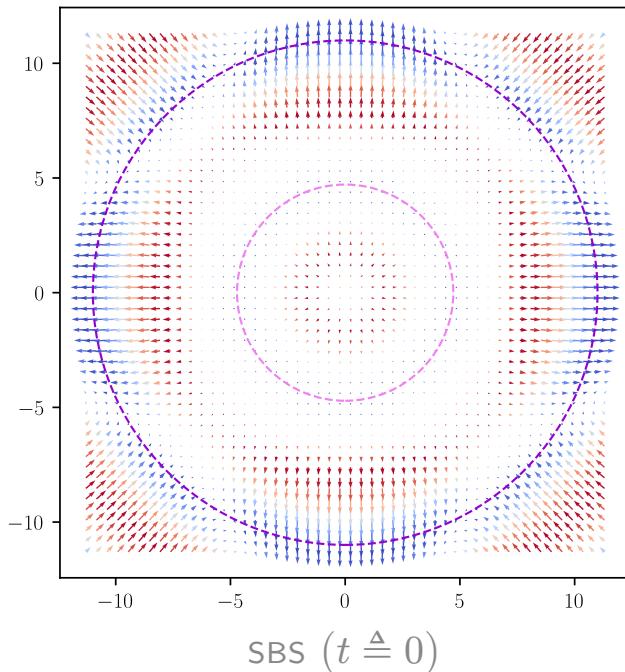




# Systèmes de particules

*Une approche moderne de l'optimisation globale*

Nous pouvons visualiser le champ vectoriel associé à ces systèmes de particules :

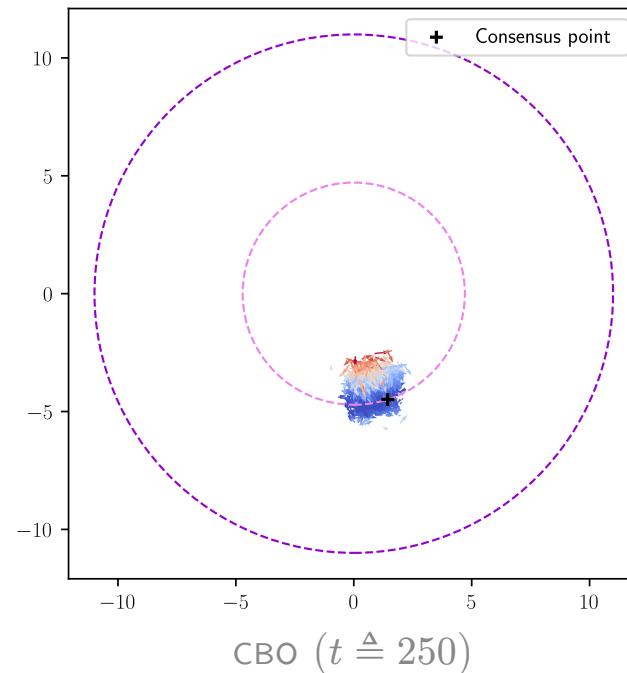
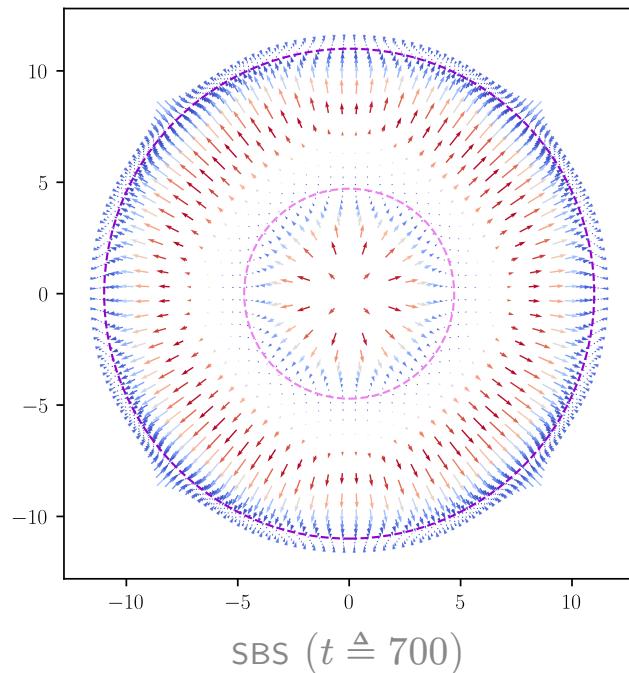




# Systèmes de particules

*Une approche moderne de l'optimisation globale*

Nous pouvons visualiser le champ vectoriel associé à ces systèmes de particules :





# Systèmes de particules

*Abstraction commune*

« *L'abstraction [...] ne consiste pas à aller vers le plus compliqué, mais bien au contraire à aller vers le plus simple.* »

Claire Voisin, *Faire des mathématiques*



# Systèmes de particules

*Abstraction commune*

« *L'abstraction [...] ne consiste pas à aller vers le plus compliqué, mais bien au contraire à aller vers le plus simple.* »

Claire Voisin, *Faire des mathématiques*

Systèmes d'interaction de McKean-Vlasov :

$$dX_t^i = \mathbf{b}(X_t^i, \hat{\mu}_t) dt + \sigma(X_t^i, \hat{\mu}_t) dB_t^i$$

où

- $t \in \overline{\mathbb{R}}_+, i \in \llbracket 1, N \rrbracket$  ;
- $\hat{\mu}_t$  est la mesure empirique des particules au temps  $t$  ;
- $B_t^i$  sont des mouvements browniens indépendants ;
- $\mathbf{b}$  est le *drift* et  $\sigma$  est la *diffusion*.



# Travailler avec des assistants de preuve

Les assistants de preuve sont des logiciels pour écrire et prouver des énoncés mathématiques.  
(ex. Rocq, Lean, Isabelle/HOL)

## Dans quel but ?

- garantir la correction des résultats mathématiques ;
- améliorer la transparence et la reproductibilité ;
- récemment, pour construire des systèmes d'IA avec raisonnement formel (ex. Harmonic, Numina).



# Travailler avec des assistants de preuve

Les assistants de preuve sont des logiciels pour écrire et prouver des énoncés mathématiques.  
(ex. Rocq, Lean, Isabelle/HOL)

## Dans quel but ?

- garantir la correction des résultats mathématiques ;
- améliorer la transparence et la reproductibilité ;
- récemment, pour construire des systèmes d'IA avec raisonnement formel (ex. Harmonic, Numina).

**Formalisation de résultats et définitions autour de l'optimisation globale en utilisant LEAN.**



NAEI

*Un tutoriel*

LEAN (avec Mathlib), est un assistant de preuve puissant pour écrire et prouver des énoncés mathématiques :



# NAEI

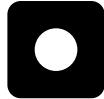
*Un tutoriel*

LEAN (avec Mathlib), est un assistant de preuve puissant pour écrire et prouver des énoncés mathématiques :

LEAN

```
import Mathlib

example : StrictMono (fun (x : ℝ) ↪ x + 1) := by
```



LEAN (avec Mathlib), est un assistant de preuve puissant pour écrire et prouver des énoncés mathématiques :

LEAN

```
import Mathlib

example : StrictMono (fun (x : ℝ) ↪ x + 1) := by
  intro x y hxy
  /-
  x y : ℝ
  hxy : x < y
  ⊢ x + 1 < y + 1
  -/
  
```



LEAN (avec Mathlib), est un assistant de preuve puissant pour écrire et prouver des énoncés mathématiques :

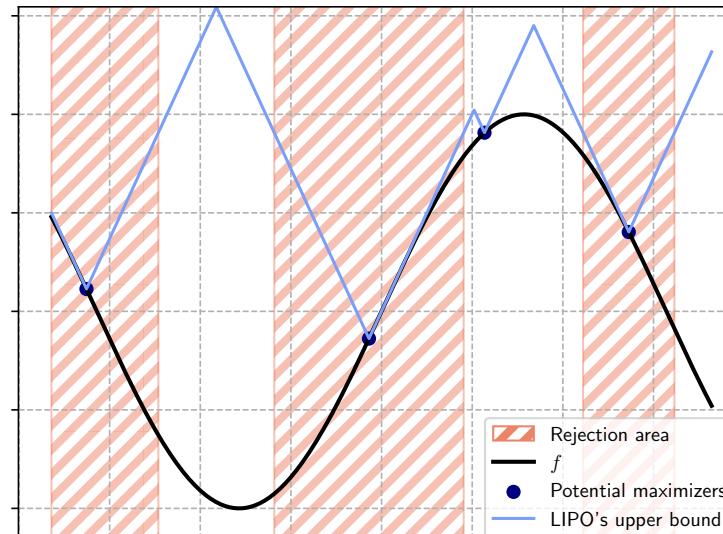
LEAN

```
import Mathlib

example : StrictMono (fun (x : ℝ) ↪ x + 1) := by
  intro x y hxy
  /-
  x y : ℝ
  hxy : x < y
  ⊢ x + 1 < y + 1
  -/
  exact (add_lt_add_iff_right 1).mpr hxy
  /-
  - add_lt_add_iff_right (a : ℝ) : x + a < y + a ↔ x < y
  -/
```



Étant donnée une fonction de Lipschitz, LIPO construit itérativement une borne supérieure pour identifier les régions où la fonction **ne peut pas** être maximisée ([Malherbe & Vayatis, 2017](#)).



Borne supérieure de LIPO après 4 itérations



Des résultats théoriques complexes sur les algorithmes d'optimisation globale peuvent être formalisés en LΞAN.

Par exemple, nous avons formalisé le résultat suivant sur l'algorithme LIPO ([Serré et al., 2024](#)) :

**Théorème** – *Probabilité de rejet de LIPO* ([Serré et al., 2024](#))

Pour toute fonction  $\kappa$ -Lipschitz  $f$  et tout  $x \in \Omega$ , soit  $\mathcal{R}(x, t)$  l'événement de rejet de  $x$  au temps  $t$ . Alors, on a :

$$\mathbb{P}(\mathcal{R}(x, t + 1)) \leq \frac{t\pi^{d/2}\Delta^d}{\kappa^d\Gamma(d/2 + 1)\lambda(\Omega)},$$

où  $\Delta \triangleq \max_{x \in \Omega} f(x) - \min_{x \in \Omega} f(x)$ .

**Merci pour votre attention !**

# Bibliographie

- Hwang, C.-R. (1980). Laplace's method revisited: weak convergence of probability measures. *The Annals of Probability*.
- Kirkpatrick, S., Gelatt Jr, C. D., & Vecchi, M. P. (1983). Optimization by Simulated Annealing. *Science*.
- Malherbe, C., & Vayatis, N. (2017). Global optimization of Lipschitz functions. *International conference on machine learning*, 2314-2323.
- Pinna, R., Totzeck, C., Tse, O., & Martin, S. (2017). A Consensus-Based Model for Global Optimization and Its Mean-Field Limit. *Mathematical Models and Methods in Applied Sciences*.
- Serré, G., Beja-Battais, P., Chirrane, S., Kalogeratos, A., & Vayatis, N. (2024). LIPO+: Frugal Global Optimization for Lipschitz Functions. *Proceedings of the 13th Hellenic Conference on Artificial Intelligence*.
- Serré, G., Kalogeratos, A., & Vayatis, N. (2025). Stein Boltzmann Sampling: A Variational Approach for Global Optimization. *Proceedings of The 28th International Conference on Artificial Intelligence and Statistics*.