

**Examen partiel du 17 décembre 2004****1. (8 points) (Résolution approchée au sens des moindres carrés d'un système linéaire incompatible)**

Soit  $\varphi$  une application linéaire injective de  $\mathbb{R}^n$  dans  $\mathbb{R}^p$ , avec  $p > n$ , de matrice  $A$  dans les bases canoniques, et soit l'équation  $\varphi(\vec{x}) = \vec{b}$ , où  $\vec{b} \notin \text{Im } \varphi$  (NB : on a  $p > n$ , il y a donc plus d'équations que d'inconnues). On va voir qu'il existe néanmoins un unique  $\vec{x}$  de  $\mathbb{R}^n$  qui minimise  $\|\varphi(\vec{x}) - \vec{b}\|$ ; cet  $\vec{x}$  sera dit solution de l'équation  $\varphi(\vec{x}) = \vec{b}$  au sens des moindres carrés.

a/ Montrer que l'injectivité de  $\varphi$  implique que la matrice  ${}^tAA$  est une matrice  $(n, n)$  inversible (prendre  $\vec{x} \in \text{Ker } {}^tAA$  et montrer que  $\|A\vec{x}\|^2 = 0$ ; en déduire que  $\vec{x} = \vec{0}$ , et donc que  ${}^tAA$  est la matrice d'un isomorphisme de  $\mathbb{R}^n$ ).

b/ Montrer que le projeté orthogonal de  $\vec{b}$  sur  $\text{Im } \varphi$  est le vecteur  $A({}^tAA)^{-1}{}^tA\vec{b}$  (on rappelle que  $\vec{y}$  est le projeté orthogonal de  $\vec{x}$  sur  $F$  ssi i)  $\vec{y} \in F$  et ii)  $\forall \vec{z} \in F, (\vec{y} - \vec{x}) \perp \vec{z}$ ).

c/ En déduire que l'unique solution au sens des moindres carrés de l'équation  $\varphi(\vec{x}) = \vec{b}$  est le vecteur  $({}^tAA)^{-1}{}^tA\vec{b}$ .

d/ Retrouver ce résultat par le calcul différentiel en calculant le gradient de l'application

$$\vec{x} \mapsto \|\varphi(\vec{x}) - \vec{b}\|^2.$$

e/ Application : résoudre au sens des moindres carrés le système incompatible 
$$\begin{cases} x + 3y = 1 \\ 2x + 2y = 2 \\ 3x + y = -1 \end{cases}.$$

**2. (6 points) (Interprétation géométrique du gradient)**

Soit  $f$  une application de classe  $C^1$  de  $\mathbb{R}^2$  dans  $\mathbb{R}$  et soit  $(S)$  la surface de  $\mathbb{R}^3$  d'équation  $z = f(x, y)$  ( $z$  est la cote du point  $M(x, y, z)$  sur  $(S)$ ). On appelle *ligne de niveau*  $k$  sur  $(S)$  la courbe intersection de  $(S)$  avec le plan horizontal d'équation  $z = k$ ; on supposera que chaque ligne de niveau admet dans le plan  $z = k$  une paramétrisation différentiable  $t \mapsto \vec{\gamma}(t)$ , i.e. telle que  $f(x, y) = k \iff \exists t, (x, y) = \vec{\gamma}(t)$ . On appelle direction de plus grande pente (en projection sur  $\mathbb{R}^2$ ) en un point  $M_0$  de  $(S)$  la direction de vecteur  $\vec{v}$  de  $\mathbb{R}^2$  tel que la dérivée  $\frac{d}{dt}\bigg|_{t=0} f(M_0 + t\vec{v}) = \frac{d}{dt}\bigg|_{t=0} f(x_0 + tv_x, y_0 + tv_y)$  (dérivée directionnelle de direction  $\vec{v}$  de  $f$  en  $M_0$ ) soit maximale. Montrer que :

a/ le gradient de  $f$  est en tout point  $M_0(x_0, y_0, f(x_0, y_0))$  de  $(S)$  orthogonal à la ligne de niveau  $\{z = f(x_0, y_0), f(x, y) = f(x_0, y_0)\}$  sur  $(S)$  passant par  $M_0$  (i.e. orthogonal au vecteur tangent  $\vec{\gamma}'(0)$ ) si  $t \mapsto \vec{\gamma}(t)$  est une paramétrisation de la ligne de niveau  $k$  : dériver pour cela l'égalité  $f(\vec{\gamma}(t)) = k$ ;

b/ la direction de plus grande pente (en projection sur  $\mathbb{R}^2$ ) en  $M_0(x_0, y_0, f(x_0, y_0))$  sur  $(S)$  est donnée par le vecteur  $\nabla_{M_0} f$  (écrire la formule de Taylor à l'ordre 1 en  $M_0$  pour  $t \mapsto f(M_0 + t\vec{v})$  et utiliser l'inégalité de Cauchy-Schwarz : quand a-t-on égalité dans l'inégalité de Cauchy-Schwarz?).

Application : Pour la surface  $(S)$  d'équation  $z = f(x, y) = \frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2}$ , vérifier que les lignes de niveau  $z = k$  (qu'on peut paramétrer par  $x = a\sqrt{k}\cos t, y = b\sqrt{k}\sin t$ ) sont bien orthogonales au gradient de  $f$ ; le plan vertical dirigé par  $Oz$  et le gradient  $\nabla_M f$  (direction de plus grande pente en  $M$ ) coupe  $(S)$  suivant une courbe (courbe de plus grande pente passant par  $M$  sur  $(S)$ ): en donner une équation dans ce plan pour  $M(a\sqrt{k}\cos t, b\sqrt{k}\sin t, k) \in (S)$ . .../...

**3. (6 points)** Soit  $f$  de  $\mathbb{R}^2$  dans  $\mathbb{R}^2$  définie par  $f(x, y) = \left( \cos\left(\frac{x+y}{2}\right), \sin\left(\frac{x-y}{2}\right) \right)$ . Montrer que  $f$  applique le disque fermé  $\overline{D}\left(\vec{0}, \sqrt{2}\right) = \{(x, y), x^2 + y^2 \leq 2\}$  dans lui-même. Calculer la matrice jacobienne  $J$  de  $f$  et sa norme euclidienne (rappel:  $\|J\|$  est la racine carrée de la plus grande valeur propre de  ${}^t J J$ ; après avoir calculé la matrice  $J$ , on posera pour simplifier les calculs  $s = \sin\frac{x+y}{2}$  et  $c = \cos\frac{x-y}{2}$  et on vérifiera ici que  ${}^t J J$  a pour valeurs propres  $\frac{c^2}{2}$  et  $\frac{s^2}{2}$ ). En déduire, à l'aide de la formule des accroissements finis, que  $f$  est contractante de  $\overline{D}\left(\vec{0}, \sqrt{2}\right)$  dans lui-même. Montrer en particulier l'existence d'un unique point fixe pour  $f$  dans le disque  $\overline{D}\left(\vec{0}, \sqrt{2}\right)$  et en proposer un algorithme de calcul numérique par la méthode des approximations successives.

**4. (4 points)** Extrema dans  $\mathbb{R}^2$  de la fonction  $f : (x, y) \mapsto xy(2 - x - y)$  (calculer gradient et hessienne de  $f$ : on trouvera 4 points critiques pour  $f$ , parmi lesquels un seul donnera une matrice hessienne définie négative, les trois autres donnant des matrice hessiennes à valeurs propres de signes opposés).

---