

*Rappels :*

- La multiplication matricielle se note `%*%`. La transposée d'une matrice est calculée par la fonction `t()`.
- La fonction `crossprod` transpose son premier argument et le multiplie par le second : `crossprod(A,B)` est équivalent à `t(A) %*% B`. Si on a un seul argument `crossprod(A) == t(A)%*%A`. Le produit extérieur est noté `%o%`.
- Le déterminant est calculé par `det()`.
- Pour ajouter une colonne à une matrice `cbind()`.
- Pour ajouter une ligne à une matrice `rbind()`.
- La fonction `diag()` permet de construire des matrices diagonales.
- `solve(A)` inverse la matrice **A**. `chol(A)` retourne la décomposition de Cholesky d'une matrice symétrique **A**.

## Manipulations

Les exercices renvoient aux feuilles de TD 5 et 6 du cours MA3

### Exercice 1 Feuille 5

On part de la matrice

$$A = \begin{pmatrix} 5 & -7 & 3 \\ 2 & -3 & 2 \\ 2 & -5 & 4 \end{pmatrix}$$

qui représente un endomorphisme  $u$  dans la base canonique, et des vecteurs

$$f_1^T = (1 \ 1 \ 1), f_2^T = (1 \ 0 \ -1), f_3^T = (2 \ 1 \ 1)$$

1. Comment vérifier en  $\mathbb{R}$  que  $f_1, f_2, f_3$  forment une base (une famille libre) ?
2. Calculer en  $\mathbb{R}$  la matrice  $P$  de passage de la base canonique vers la base  $f_1, f_2, f_3$  et calculer son inverse.
3. Calculer en  $\mathbb{R}$  la matrice de l'endomorphisme  $u$  dans la base  $f_1, f_2, f_3$ .
4. Calculer directement  $u(f_1), u(f_2), u(f_3)$ .

### Exercice 1 Feuille 6

On pose

$$4A = \begin{pmatrix} -3 & 4 & 3 \\ 1 & 0 & 3 \\ -1 & 4 & 1 \end{pmatrix}$$

1. Déterminer en  $\mathbb{R}$  les vecteurs propres et valeurs propres de  $A$  (fonctions **eigen** et **svd**).
2. Ecrire une fonction qui calcule rapidement  $A^n$  (en prenant  $A$  et  $n$  en arguments)
3. Déterminer les vecteurs  $x \in \mathbb{R}^3$  tels que la suite  $(A^n x)_{n \geq 1}$  converge dans  $\mathbb{R}^3$ .

## Projections orthogonales

Dans cet exercice, on veut construire la matrice de la projection  $P$  sur le sous-espace engendré par les vecteurs  $\vec{u}_1, \vec{u}_2, \dots, \vec{u}_k$  de  $\mathbb{R}^p$ . On note  $Z$  la matrice dont les colonnes sont les vecteurs  $\vec{u}_i$ . On note  $E$  le sous-espace de  $\mathbb{R}^p$  engendré par les vecteurs  $\vec{u}_1, \vec{u}_2, \dots, \vec{u}_k$  et  $E^\perp$  le sous-espace orthogonal à  $E$ .

1. Vérifier que tout vecteur  $\vec{w}$  de  $\mathbb{R}^p$  se décompose de manière unique en une somme  $\vec{w}_1 + \vec{w}_2$  avec  $\vec{w}_1 \in E$  et  $\vec{w}_2 \in E^\perp$ .
2. On note  $P_E$  la fonction qui à  $\vec{w}$  fait correspondre  $\vec{w}_1$  vérifier que cette fonction est bien linéaire. Quel est son noyau ? Quelle est son image ?

3. Soit  $\vec{a}_1, \vec{a}_2, \dots, \vec{a}_r$  une base orthonormée du sous-espace engendré par  $\vec{u}_1, \vec{u}_2, \dots, \vec{u}_k$ . Vérifiez que

$$P_E = \sum_{i=1}^r \vec{a}_i \vec{a}_i^T.$$

Attention :  $\vec{a}_i \vec{a}_i^T$  désigne l'endomorphisme qui à  $\vec{v}$  fait correspondre  $(\vec{v} \cdot \vec{a}_i) \vec{a}_i$  où  $(\vec{v} \cdot \vec{a}_i)$  est le produit scalaire de  $\vec{v}$  et  $\vec{a}_i$  ( $\vec{a}_i^T \vec{v}$  est une autre manière d'écrire le produit scalaire).

4. Calculer  $P_E^n$  pour  $n \in \mathbb{N}$ .

## Régression simple, orthogonalisation de Gram-Schmidt

Charger encore les données `whiteside` de la librairie `MASS`. `library(MASS); data(whiteside)`

*Rappels* : le procédé d'orthogonalisation de Gram-Schmidt consiste à construire une famille orthonormée  $\vec{v}_1, \dots, \vec{v}_r$  à partir d'une famille de vecteurs  $\mathcal{Q} = (\vec{u}_1, \vec{u}_2, \dots, \vec{u}_k)$  de  $\mathbb{R}^p$ . avec la garantie que le sous-espace engendré par  $\vec{v}_1, \dots, \vec{v}_r$  est identique au sous-espace engendré par  $\vec{u}_1, \vec{u}_2, \dots, \vec{u}_k$ .

La procédure est initialisée par  $\mathcal{L} \leftarrow ((1/\|\vec{u}_1\|)\vec{u}_1)$ . et  $\mathcal{Q} \leftarrow \mathcal{Q} \setminus \{\vec{u}_1\}$ .

A l'étape  $i$ ,  $\mathcal{Q} \leftarrow \mathcal{Q} \setminus \{\vec{u}_i\}$ . Si  $\vec{u}_i$  appartient au sous-espace engendré par les vecteurs de la collection courante  $\mathcal{L}$ , on passe à l'étape suivante. Sinon, on note  $\vec{w}_i$  la projection orthogonale de  $\vec{u}_i$  sur le sous-espace engendré par les vecteurs de  $\mathcal{L}$ . On met à jour  $\mathcal{L}$  :

$$\mathcal{L} \leftarrow \mathcal{L} \cup \{(1/\|\vec{u}_i - \vec{w}\|)(\vec{u}_i - \vec{w})\}.$$

1. Vérifier qu'à chaque étape,  $\mathcal{L}$  est formée par une famille orthonormée.
2. Vérifier qu'à chaque étape,  $\mathcal{L}$  engendre le sous-espace engendré par les vecteurs extraits de  $\mathcal{Q}$ .
3. Conclusion

La régression linéaire, ou plutôt la technique des moindres carrés peut-être analysée comme une mise en oeuvre du procédé de Gram-Schmidt. On note  $\vec{1}$  un vecteur colonne formé de  $n$  coordonnées égales à 1,  $\vec{x}$  le vecteur colonne à  $n$  lignes formé par les valeurs de la mesure  $X$  sur les individus de l'échantillon, et  $\vec{y}$  le vecteur colonne à  $n$  lignes formé par les valeurs de la mesure  $Y$  sur les individus de l'échantillon. Appliquez la procédure d'orthogonalisation de Gram-Schmidt à la famille  $\vec{1}, \vec{x}, \vec{y}$ .

1. Décrire la suite des vecteurs produit par le procédé de Gram-Schmidt.
2. Relier les étapes de la procédure aux résultats de la régression simple de  $Y$  par rapport à  $X$ .

## Régression multiple

Dans un problème de régression multiple on note  $Z$  le *design* (que l'on suppose de plein rang),  $Y$  la variable à expliquer et  $\theta$  le vecteur colonne des coefficients à déterminer. On cherche  $\hat{\theta} \in \mathbb{R}^p$  qui minimise  $\|Y - Z\theta\|^2$  lorsque  $\theta \in \mathbb{R}^p$ . On note  $\hat{Y}$  la projection orthogonale sur le sous-espace de  $\mathbb{R}^n$  engendré par les colonnes de  $Z$

1. Que vaut  $(Y - \hat{Y})^T Z$  ?
2. Justifiez  $\|Y - Z\theta\|^2 = \|Y - \hat{Y}\|^2 + \|\hat{Y} - Z\theta\|^2$ .
3. Justifier  $\hat{Y} = Z\hat{\theta}$
4. Montrer que  $Z(Z^T Z)^{-1} Z^T$  est bien définie.
5. Montrer que  $Z(Z^T Z)^{-1} Z^T \vec{\alpha}$  est la projection orthogonale de  $\vec{\alpha}$  sur le sous-espace engendré par les colonnes de  $Z$ .
6. Si on recentre les colonnes de  $Z$  sauf la première, change-t-on le sous-espace engendré par les colonnes ?
7. Si les colonnes de  $Z$  (sauf la première) sont centrées, comment peut-on interpréter la matrice  $Z^T Z$  ?