

Corrigés concernant les Pseudo-solutions

Des questions de cours qui serviront dans la suite

1 norme et produit scalaire

$$(u|v) = (\|u + v\|^2 - \|u\|^2 - \|v\|^2)/2$$

2 espace euclidien et composantes

$$(x|y) = {}^tXY \quad \|x\|^2 = {}^tXX \quad \|x\| = \sqrt{{}^tXX}$$

A trois systèmes sans solutions

1 ré-écritures

a

$$(R) : \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} (u) = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 4 \end{pmatrix} \quad (S) : \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 1 \\ 1 & 0 \\ 2 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -0.9 \\ 3.2 \\ 1.1 \\ 4.1 \end{pmatrix}$$
$$(T) : \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 8 & 8 & 8 \\ 4 & 4 & 4 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 8.1 \\ 4.2 \end{pmatrix}$$

b A_R est de rang 1, A_S de rang 2 (colonnes non liées), A_T est de rang 1 (espace des colonnes $\mathbb{R} \begin{pmatrix} 1 \\ 8 \\ 4 \end{pmatrix}$)

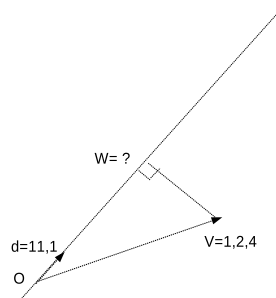
2 généralités

a Si u est solution de (R) alors les lignes 1 et 2 donnent $1=2$ Agaga

b Si α, β est solution de (S) la ligne 3 donne $\alpha=1.1$, la ligne 2 donne alors $\beta=2.1$, enfin la ligne 1 dit $-1=-0.9$ Agaga

c Si x, y, z est solution de (T) la ligne 1 reportée dans la ligne 2 dit $8=8.1$ Agaga

3 le système (R) fait tout comprendre



a L'image de $u \rightarrow \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ (u) est une droite Δ de l'espace, le point $\begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 4 \end{pmatrix}$ n'est pas sur Δ on va donc

le projeter orthogonalement : $\vec{w} = \frac{\langle \vec{v} | \vec{d} \rangle \vec{d}}{\|\vec{d}\|^2} = \frac{\langle \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 4 \end{pmatrix} | \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \rangle \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}}{1+1+1}$, on obtient $\vec{w} = \frac{7}{3} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$

b la distance au carré est $(u-1)^2 + (u-2)^2 + (u-4)^2$ trinôme dont l'unique minimum est pour $u = 7/3$

4 généralités concernant A , tAA , leurs noyaux et leurs images

a quand $X \in \ker(A)$, $AX = 0$ donc ${}^tAAX = 0$

b quand $Y = {}^tAAX$, alors $Y = {}^tAZ$ pour $Z = AX$

c on part de ${}^tAAX = 0$ par produit à gauche ${}^tX{}^tAAX = 0$ soit ${}^t(AX)(AX) = 0$, $\|AX\| = 0$ soit $AX=0$

d par le b) on a déjà une inclusion, pour avoir l'égalité il suffit donc de l'égalité des dimensions. Mais $\ker(A) = \ker({}^tAA)$ donne $\dim(\ker(A)) = \dim(\ker({}^tAA))$

Maintenant A et tAA ont même source, on utilise $\text{rang}(f) = \dim(\text{Im}(f)) - \dim(\ker(f))$, et on a $\text{rang}(A) = \text{rang}({}^tAA)$ ZUT on voulait tA mais CHIC A et tA ont même rang, c'est donc bien gagné

5 la théorie

a \Rightarrow Pour tous les λ et H on prend $X = X_0 + \lambda H$ notre hypothèse dit $\|A.X - B\|^2 \geq \|A.X_0 - B\|^2$, c'est la conclusion

\Leftarrow Pour un X je prend $\lambda = 1$ et $h = X - X_0$, on a bien la conclusion

b on développe le carré

$$\|(A.X_0 - B) + \lambda AH\|^2 = \|(A.X_0 - B)\|^2 + 2\lambda \langle A.X_0 - B | AH \rangle + \lambda^2 \|AH\|^2$$

il reste à enlever le $\|(A.X_0 - B)\|^2$ des deux côtés de l'inégalité

c étant > 0 on simplifie par λ , il reste $\langle A.X_0 - B | AH \rangle \geq -\lambda/2 \|AH\|^2$ comme c'est "pour tout λ " on renomme λ notre λ

d de c) à d) : comme $\langle A.X_0 - B | AH \rangle \geq -\lambda \|AH\|^2$ il est encore \geq leur limite qui est 0

de d) à c) tout s'enchaîne : $\langle A.X_0 - B | AH \rangle \geq 0 \geq -\lambda \|AH\|^2$

e comme c'est positif pour tout H , c'est positif pour H et pour $-H$ donc ${}^tH^tA(A.X_0 - B) = 0$, donc ${}^tA(A.X_0 - B)$ est orthogonal à tous les vecteurs, donc à lui même, donc il est nul

f on développe et on fait passer tAB à droite

6 Application à l'exemple (S)

$$\mathbf{a} \quad A = \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 1 \\ 1 & 0 \\ 2 & 1 \end{pmatrix} \quad B = \begin{pmatrix} -0.9 \\ 3.2 \\ 1.1 \\ 4.1 \end{pmatrix} \quad {}^tAA = \begin{pmatrix} 7 & 2 \\ 2 & 3 \end{pmatrix} \quad {}^tAB = \begin{pmatrix} 11.6 \\ 8.2 \end{pmatrix} \text{ il reste à résoudre } {}^tAAx_0 = {}^tAB$$

pour avoir $x_0 = \frac{1}{17} \begin{pmatrix} 18.4 \\ 34.2 \end{pmatrix}$

b

i je nomme A_1 et A_2 les deux colonnes de A , et je les orthonormalise : A_1 donne $A_1/\|A_1\| = A_1/\sqrt{7} = e_1$ puis A_2 donne $A_2 - \langle A_2|e_1 \rangle e_1 = A_2 - (2/7)A_1 = \varepsilon_2$ (on normera à la fin seulement)

ii B se projette en $B' = \langle B|e_1 \rangle e_1 + \langle B|\varepsilon_2 \rangle \varepsilon_2/\|\varepsilon_2\|^2$ soit $\frac{92}{85}A_1 + \frac{171}{85}A_2 \dots$ et on retrouve les 18.4/17 et 34.2/17 vus au § précédent

c

i $D_S(\alpha, \beta) = (\alpha - \beta + 0.9)^2 + (\alpha + \beta - 3.2)^2 + (\alpha - 1.1)^2 + (2\alpha + \beta - 4.1)^2$

ii $\frac{\partial D_S(\alpha, \beta)}{\partial \alpha}$ vaut $4\alpha + 4\beta - 23.2$ $\frac{\partial D_S(\alpha, \beta)}{\partial \beta}$ vaut $4\alpha + 6\beta - 16.4$, la résolution du système formé par ces deux annulations donne $\alpha = 92/85$ et $\beta = 171/85$ (c'est bien pareil)

7 Application à l'exemple (T)

a ${}^tA_T A_T = \begin{pmatrix} 81 & 81 & 81 \\ 81 & 81 & 81 \\ 81 & 81 & 81 \end{pmatrix}$ et ${}^tA_T B_T = \frac{413}{5} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$. Les solutions du système $81 \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \frac{413}{5} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ sont la solution particulière $SP = \begin{pmatrix} 413/405 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ et on a une base du noyau formée de $BN = \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$

b reprendre directement :

i l'espace des colonnes de A_T est de dimension 1, une base orthogonale (pas b.o.n) en est $\begin{pmatrix} 1 \\ 8 \\ 4 \end{pmatrix}$

ii $B_T = \begin{pmatrix} 1 \\ 8.1 \\ 4.2 \end{pmatrix}$ se projette en $\frac{\langle B_T|A_T \rangle}{\langle A_T|A_T \rangle} A_T$ sur cet espace, cela vaut $\frac{82.6}{81} \begin{pmatrix} 1 \\ 8 \\ 4 \end{pmatrix}$ et ce vecteur est (entre autres) image de $\frac{413}{405} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ ($82.6/81 = 413/405$) et le noyau est inchangé

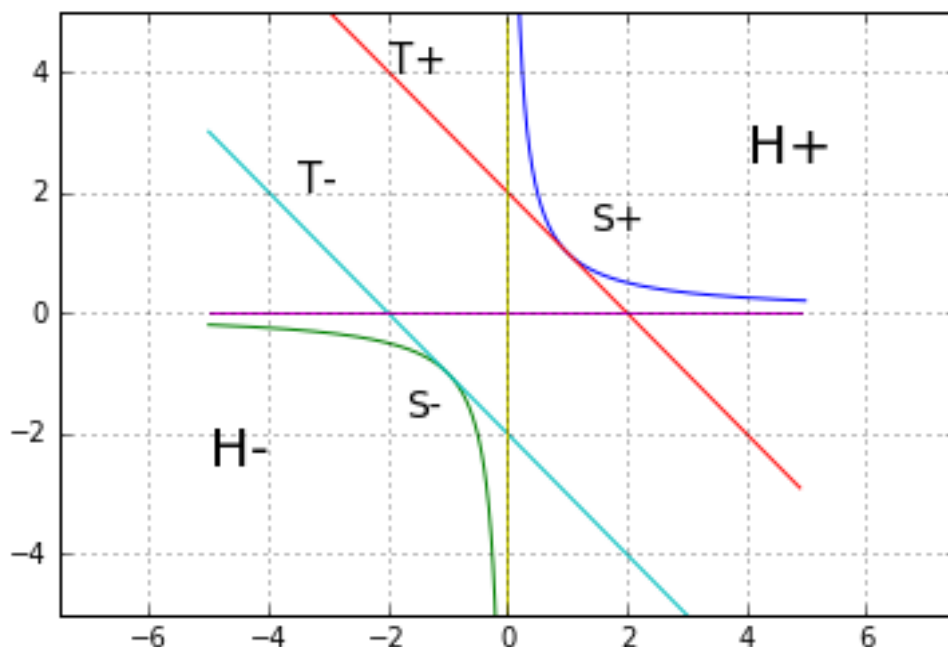
c on avait un problème à UNE variable : $x+y+z$

d

i $(x + y + z - 1)^2 + (8x + 8y + 8z - 8.1)^2 + (4x + 4y + 4z - 4.2)^2 = D_T$

ii $\frac{\partial D_T(x,y,z)}{\partial x} = 2[(x + y + z - 1) + 8(8x + 8y + 8z - 8.1) + 4(4x + 4y + 4z - 4.2)]$ (les deux autres sont identiques), on ne peut avoir de minimum qu'en des M avec $(x + y + z)81 = (1 + 8 \times 8.1 + 4 \times 4.2)$: on retrouve 82.6/81

B les courbes planes disjointes



1 de la géométrie

La dérivée seconde de $x \rightarrow 1/x$ est positive sur \mathbb{R}_+^* : la branche H+ est convexe. Les théorèmes généraux sur la convexité que H+ est toute entière au dessus de ses tangentes : en particulier H+ est contenue dans le demi-plan au dessus de T+. De même H- est en dessous de T-. Les demi plans T+ plus et T-moins sont distant d'au moins $2\sqrt{2}$ et cette distance est atteinte par les choix de S+ et S-

2 des calculs

a $\vec{V}(a) = (1, \frac{-1}{a^2})$ et $\vec{V}(b) = (1, \frac{-1.3}{(b+0.1)^2})$

b $\frac{\partial \overline{M(a)N(b)}^2}{\partial a} = 2\overline{M(a)N(b)} \cdot \vec{V}(a)$

$\frac{\partial \overline{M(a)N(b)}^2}{\partial b} = 2\overline{M(a)N(b)} \cdot \vec{V}(b)$

on doit donc avoir $\begin{pmatrix} b-a \\ \frac{1.3}{b+0.1} - 0.2 - 1/a \end{pmatrix}$ orthogonal à $\begin{pmatrix} 1 \\ -1/a^2 \end{pmatrix}$ et à $\begin{pmatrix} 1 \\ -1.3/(b+0.1)^2 \end{pmatrix}$

c pour avoir nos deux orthogonalités il faut $\vec{V}(a)$ et $\vec{V}(b)$ parallèles donc $1.3 a^2 = (b+0.1)^2$ comme $a > 0$ et $b+0.1 < 0$ on tire $b = -\sqrt{1.3}a - 0.1$ que l'on reporte dans un des produits scalaires (avec $r = \sqrt{1.3}$)

$$P(a) = (1+r)a^4 + 0.1a^3 - (1+r) - 0.2a = 0$$

d (ce qui suit ne fait que traduire en preuve le graphe ...)

Pour $a \leq 0.5$ $1+r$ entre 2 et 2.2 donne les termes > 0 de P majorés par $2.2/16 + 0.1/8$ alors que le seul $-(1+r)$ est inférieur à -2

Pour $a \geq 0.5$ $P'(a)$ est 'très positif'

enfin $P(0.5) < 0$ et $P(2) > 0$: il y a une unique racine

e $P(1) < 0 < P(1.1)$

C joindre 5 points non alignés

1

a

$$d(A, D(\Omega, \vec{n})) = | \langle \vec{\Omega A} | \vec{n} \rangle | \text{ (car } \vec{n} \text{ est unitaire, c'est du cours)}$$

$$b \text{ scd}(\mathcal{M}, D(\Omega, \vec{n})) = \sum_{1 \leq k \leq 5} \langle \vec{\Omega A}_k | \vec{n} \rangle^2$$

$$c \sum_{1 \leq k \leq 5} \langle \vec{\Omega G} + \vec{GA}_k | \vec{n} \rangle^2 = \sum_{1 \leq k \leq 5} (\langle \vec{\Omega G} | \vec{n} \rangle + \langle \vec{GA}_k | \vec{n} \rangle)^2$$

soit $5 \langle \vec{\Omega G} | \vec{n} \rangle^2 + 2 \langle \vec{\Omega G} | \vec{n} \rangle \sum_{1 \leq k \leq 5} \langle \vec{GA}_k | \vec{n} \rangle + \text{scd}(\mathcal{M}, D(G, \vec{n}))$
 comme $\sum_{1 \leq k \leq 5} \vec{GA}_k$ est nul le terme central part

d le point ω et la direction imposée par \vec{n} peuvent être fixés indépendamment, on minimise $\langle \vec{\Omega G} | \vec{n} \rangle^2$ en prenant $\Omega = G$

e Si $\vec{GA}_k = x_k \vec{i} + y_k \vec{j}$ on obtient $\sum_{1 \leq k \leq 5} (\cos(\theta)x_k + \sin(\theta)y_k)^2$ que l'on développe en $\cos^2(\theta) \sum_{1 \leq k \leq 5} x_k^2 + 2\sin(\theta)\cos(\theta) \sum_{1 \leq k \leq 5} x_k y_k + \sin^2(\theta) \sum_{1 \leq k \leq 5} y_k^2 = \varphi(\theta)$

$$f \text{ je note } X = \sum x_k^2, Y = \sum y_k^2, S = \sum x_k y_k$$

pour $\cos(\theta)$ nul $\varphi(\theta)$ vaut Y , pour $\cos(\theta)$ non nul je note $t = \tan(\theta)$ et $\varphi(\theta) = X\cos^2 + 2S\sin\cos + Y\sin^2$ devient $\frac{X+2tS+t^2Y}{1+t^2}$ on dérive, on trouve deux extrémums $t_{\pm} = \frac{(X-Y) \pm \sqrt{(Y-X)^2 + 4S^2}}{-2S}$

2 l'application numérique fournit une pente t_0 vers 4.4 (et $-1/t_0$ pour l'autre)

D l'intersection de deux droites (non concourantes) en dimension 3

$$1 \text{ Le système : } \begin{cases} -x + 2y = 1 \\ x - 3y + z = 2 \\ 3x + y + 2z = 4 \\ x + y + z = 2 \end{cases} \text{ impose (avec pivot en Ligne 1 et Colonne 1) } \begin{cases} -y + z = 3 \\ 7y + 2z = 7 \\ 3y + z = 3 \end{cases}$$

on prend de nouveau le pivot en Ligne 1 et Colonne 1 pour obtenir $9z=28$ et $4z=15$ qui n'a pas de solution

$$2 \text{ } D_1 \text{ contient } A_1 = \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix} \text{ et est dirigée par } \vec{d}_1 = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$D_2 \text{ contient } A_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ et est dirigée par } \vec{d}_2 = \begin{pmatrix} -1 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix}$$

3 Le parallépipède de vecteurs $\vec{A_1 A_2}, \vec{d}_1, \vec{d}_2$ peut avoir son volume calculé de deux façons : $|\text{Mixte}(\vec{A_1 A_2}, \vec{d}_1, \vec{d}_2)|$ et $\delta \cdot |\text{Aire}(\vec{d}_1, \vec{d}_2)|$ d'où δ en divisant

$$\delta = \frac{\begin{vmatrix} 2 & 2 & -1 \\ 1 & 1 & -1 \\ -3 & 1 & 2 \end{vmatrix}}{\left\| \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \wedge \begin{pmatrix} -1 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix} \right\|} = \frac{4}{\sqrt{35}}$$

$$4 \text{ } D_1 \text{ est parcouru par } M_1(u) = \begin{pmatrix} -1 + 2u \\ u \\ 3 + u \end{pmatrix}, D_2 \text{ est parcouru par } M_2(v) = \begin{pmatrix} 1 - v \\ 1 - v \\ 2v \end{pmatrix}, \text{ leur distance}$$

est $\|M_2(v) - M_1(u)\|^2 = (2 - v - 2u)^2 + (1 - v - u)^2 + (2v - 3 - u)^2 = \Delta(u, v)$. La demi-dérivée partielle en u vaut $6u + v - 2$, la demi-dérivée partielle en v vaut $u + 6v - 9$, leur annulation simultanée est un système 2×2 ayant l'unique solution $u_0 = 3/35, v_0 = 52/35$

5 Le système indiqué cherche un $M = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$ pour minimiser une chose. Le problème à traiter consistait

à chercher DEUX points $M = \begin{pmatrix} x_1 \\ y_1 \\ z_1 \end{pmatrix}$ et $M = \begin{pmatrix} x_2 \\ y_2 \\ z_2 \end{pmatrix}$ pour en minimiser une autre

par contre la recherche du minimum de $\|M_2(v) - M_1(u)\|^2$ peut se faire par la méthode "AA

6

a $d_1 \wedge d_2 = \begin{pmatrix} 3 \\ -5 \\ -1 \end{pmatrix}$

b voir A_1 et A_2 ci-dessus

c on veut $A_2 + \mu \vec{d}_2 - A_1 + \lambda \vec{d}_1$ lié avec $d_1 \wedge d_2$, cela donne un système de 3 équations aux deux inconnues λ et μ qui a comme unique solution $\lambda_0 = 3/35, \mu_0 = 52/35$

d si P_1 et P_2 sont sur D_1 et D_2 $\overrightarrow{A_1 P_1}$ (et $\overrightarrow{A_2 P_2}$) est multiple de \vec{d}_1 (et \vec{d}_2) ainsi

$$\|\overrightarrow{P_1 P_2}\|^2 = \|\overrightarrow{P_1(A_1 + \lambda_0 d_1)} + \overrightarrow{(A_1 + \lambda_0 d_1)(A_2 + \mu_0 d_2)} + \overrightarrow{(A_2 + \mu_0 d_2)P_2}\|^2$$

comme le terme central est orthogonal aux deux autres Pythagore nous dit

$$\|\overrightarrow{P_1 P_2}\|^2 = \|\overrightarrow{(A_1 + \lambda_0 d_1)(A_2 + \mu_0 d_2)}\|^2 + \text{restes des carrés}$$

et le minimum est bien réalisé par le segment de perpendiculaire commune