

Rapport ACP

```

np.random.seed(42)

n = 100 # nombre d'individus

X1 = np.random.normal(10, 2, n) # variable 1
X2 = 0.5 * X1 + np.random.normal(0, 1, n) # variable 2 corrélée à X1
X3 = np.random.normal(50, 10, n) # variable 3
X4 = 0.3 * X3 + np.random.normal(0, 5, n) # variable 4 corrélée à X3
X5 = np.random.normal(0, 1, n) # variable 5 peu corrélée

data = pd.DataFrame({
    "X1": X1,
    "X2": X2,
    "X3": X3,
    "X4": X4,
    "X5": X5
})

data.head() #lire les 5 premiere lignes du tableau

```

✓ 0.0s Python

	X1	X2	X3	X4	X5
0	10.993428	4.081343	53.577874	11.928387	-1.594428
1	9.723471	4.441090	55.607845	13.881448	-0.599375
2	11.295377	5.304974	60.830512	21.985622	0.005244
3	13.046060	5.720753	60.538021	21.213257	0.046981

Ce code sert à **générer un jeu de données artificiel** avec des **corrélations contrôlées**, très utile pour s'entraîner à l'ACP.(creation des 100 individus , les 5 variables

```

scaler = StandardScaler() #centre reduit les donnees
X_norm = scaler.fit_transform(data) #normalisation des donnees (fit : calcule les moyennes et écarts-types de la data)

print("Moyennes après normalisation :", X_norm.mean(axis=0)) #axis=0 pour les colonnes
print("Variances après normalisation :", X_norm.var(axis=0, ddof=1)) #ddof=1 pour échantillon

```

✓ 0.0s Python

Moyennes après normalisation : [-1.69309011e-16 1.97619698e-16 5.30686606e-16 -7.32747196e-17 -8.88178420e-18]

Variances après normalisation : [1.01010101 1.01010101 1.01010101 1.01010101 1.01010101]

Ce code sert à **centrer et réduire** ton jeu de données avant de faire une ACP.

```

pca = PCA() #initialisation de l'objet PCA de sklearn sans limiter le nombre de composantes
X_pca = pca.fit_transform(X_norm) #application de l'ACP sur les données normalisées

eigenvalues = pca.explained_variance_ #valeurs propres λ1, λ2, ...
explained_var_ratio = pca.explained_variance_ratio_ #pourcentages d'inertie expliquée : λ / somme(λ)=5
cum_explained = np.cumsum(explained_var_ratio) #inertie cumulée : somme des pourcentages d'inertie expliquée

print("Valeurs propres :", eigenvalues)
print("Pourcentages d'inertie expliquée :", explained_var_ratio)
print("Inertie cumulée :", cum_explained)

```

✓ 0.0s Python

Valeurs propres : [1.77419543 1.5285879 1.05583206 0.35191844 0.33997121]

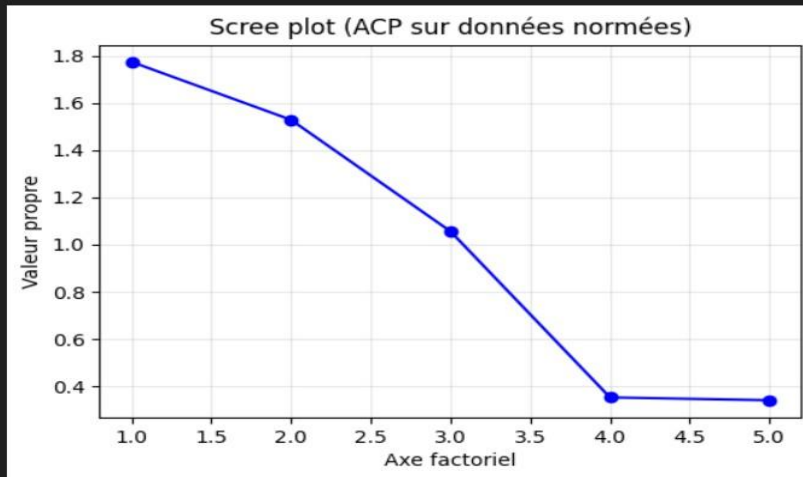
Pourcentages d'inertie expliquée : [0.3512907 0.3026604 0.20905475 0.06967985 0.0673143]

Inertie cumulée : [0.3512907 0.6539511 0.86300585 0.9326857 1.]

Ce code sert à calculer les **valeurs propres** , **pourcentages d'inertie expliquée** , **L'inertie cumulée**

```
plt.figure(figsize=(6,4)) #taille de la figure
plt.plot(range(1, len(eigenvalues)+1), eigenvalues, 'o-', color='blue') #trace des valeurs propres
plt.xlabel("Axe factoriel")
plt.ylabel("Valeur propre")
plt.title("Scree plot (ACP sur données normées)")
plt.grid(alpha=0.3)
plt.show()
```

✓ 0.2s



Activer V
Accédez au

Ce code sert a trace la figure qui représente les axes factoriels par rapport leur valeurs propres déjà calcule

```
loadings = pca.components_T # (p : variable, k : axe) matrice des loadings (vecteurs propres)
sqrt_eig = np.sqrt(eigenvalues) # racines des valeurs propres
corr = loadings * sqrt_eig # calcul des corrélations entre variables et axes

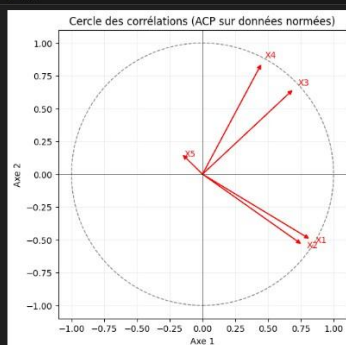
fig, ax = plt.subplots(figsize=(6,6)) # taille de la figure

# Tracé des flèches pour chaque variable
for i, var in enumerate(data.columns):
    x = corr[i, 0] # coordonnée sur le 1er axe
    y = corr[i, 1] # coordonnée sur le 2ème axe
    ax.arrow(0, 0, x, y, headwidth=0.03, head_length=0.03, fc='red', ec='red') # flèche de l'origine à (x,y)
    ax.text(x*1.1, y*1.1, var, color='red') # étiquette de la variable légèrement décalée

circle = plt.Circle((0,0), 1, color='gray', fill=False, linestyle='--') # cercle unité
ax.add_artist(circle) # ajout du cercle à la figure

ax.set_xlim(-1.1, 1.1) # limites des axes
ax.set_ylim(-1.1, 1.1) # limites des axes
ax.set_xlabel("Axe 1")
ax.set_ylabel("Axe 2")
ax.set_title("Cercle des corrélations (ACP sur données normées)")
ax.axhline(0, color='black', linewidth=0.5) # axes x=0 et y=0
ax.axvline(0, color='black', linewidth=0.5)
ax.set_aspect('equal', 'box') # aspect égal
plt.grid(alpha=0.2)
plt.show()
```

✓ 0.3s



Activer Windows

Ce code génère le **cercle des corrélations**, et **Tracé des flèches pour chaque variable** sur le plan ainsi que montre les variables les plus proche du cercle les bien corrélés.



Ce graphique représente le **nuage des individus** projetés sur les deux premiers axes de l'ACP.

```

n, p = X_norm.shape

# Contributions des individus à l'axe 1 (en %)
ctr_ind_1 = (F1**2) / (n * eigenvalues[0]) * 100
print("Contributions des 10 premiers individus à l'axe 1 :")
print(ctr_ind_1[:10])

# Qualité de représentation (cos²) sur le plan 1-2
dist2 = (X_norm**2).sum(axis=1)
cos2_1 = F1**2 / dist2
cos2_2 = F2**2 / dist2
cos2_12 = (F1**2 + F2**2) / dist2

print("cos² sur l'axe 1 (10 premiers) :", cos2_1[:10])
print("cos² sur l'axe 2 (10 premiers) :", cos2_2[:10])
print("cos² cumulés (1-2) (10 premiers) :", cos2_12[:10])

```

Contributions des 10 premiers individus à l'axe 1 :

2.34341412e-03	2.61798996e-03	1.25897694e+00	2.69501990e+00
7.41414550e-01	2.52468539e-01	6.51667636e+00	6.94894093e-01
6.27181073e-03	4.86433157e+00		

cos² sur l'axe 1 (10 premiers) :

0.00115967	0.00623936	0.74467591	0.86400866	0.46299302	0.27451535
0.78218983	0.62571647	0.01390648	0.52094671		

cos² sur l'axe 2 (10 premiers) :

0.05235222	0.02412883	0.1999885	0.00471103	0.45377927	0.37555653
0.05985728	0.30253828	0.89780676	0.38254728		

cos² cumulés (1-2) (10 premiers) :

0.05351189	0.03036819	0.94466442	0.86871969	0.91677228	0.65007188
0.84204712	0.92825475	0.91171324	0.90349399		

Les contributions (CTR) mesurent l'importance de chaque individu dans la construction d'un axe. Elles sont proportionnelles au carré de leurs coordonnées factorielles. Les \cos^2 représentent la qualité de représentation : ils indiquent la part de l'information de l'individu captée par l'axe (ou le plan). Un \cos^2 élevé signifie une bonne représentation. individus 3 avec (0,94466442) bon qit.

Exercice 1 :

1. **Nombre d'axes conservés** : les deux premiers axes.
2. **Justification** : selon la règle de Kaiser (valeurs propres > 1) et un pourcentage d'inertie cumulée proche du seuil minimal de 70 %.

Exercice 2 :

1. **Axe 1** : défini par X1 et X2, fortement corrélées et orientées positivement.
2. **Axe 2** : défini par X3 et X4, très corrélées entre elles.
3. **Description** : axe 1 = dimension X1–X2 ; axe 2 = dimension X3–X4.

Exercice 3 :

1. **Individus bien représentés** : ceux avec un \cos^2 élevé (ex : individu 3 = 0,94466442).
2. **Interprétation** : ils sont bien alignés et liée avec les variables principales des axes.
3. **Individus mal projetés** : \cos^2 faible \rightarrow proches du centre \rightarrow mal décrits par le plan (1–2).

Exercice 4 : l'ajout de X6

1. **Effet sur les valeurs propres** : l'axe 1 augmente car X6 renforce X1–X2.
2. **Interprétation des axes** : axe 1 = X1–X2–X6 ; axe 2 reste X3–X4.
3. **Cercle des corrélations** : X6 se superpose presque à X1 \rightarrow forte redondance.

Exercice 5 : ACP sans normalisation

1. **Comparaison** : l'axe 1 domine ($\approx 85\%$) car les variances sont différentes.
2. **Influence des échelles** : les grandes échelles écrasent les petites \rightarrow ACP faussée.
3. **Quand normaliser** : indispensable si les variables n'ont pas la même unité ou dispersion.