

Analyse des Données (Méthodes Factorielles)

Feuille de travaux Dirigés n° 1

Notions : Distance, projection et dérivation matricielle.

Exercice 1

(i) Calculer les longueurs (pour la métrique euclidienne dite la métrique usuelle) des vecteurs suivants et le cosinus des angles entre ces vecteurs pris deux à deux.

$$x_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}, \quad x_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix}, \quad x_3 = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \\ 3 \end{bmatrix}, \quad x_4 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 3 \\ -2 \end{bmatrix}$$

(ii) Déterminer les valeurs α telles que les vecteurs suivants soient normés (de norme 1)

$$y_1 = \begin{bmatrix} \alpha \\ 2\alpha \\ 3\alpha \end{bmatrix}, \quad y_2 = \begin{bmatrix} \alpha \\ -\alpha \\ \alpha \\ 2\alpha \end{bmatrix}, \quad y_3 = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 3\alpha \\ 4\alpha \\ 12\alpha \end{bmatrix}$$

(iii) Déterminer la valeur α telle que les vecteurs $\begin{bmatrix} 1 \\ 3 \\ 5 \\ 7 \end{bmatrix}$ et $\begin{bmatrix} 7 \\ 4 \\ 6 \\ \alpha \end{bmatrix}$ soient orthogonaux

(iv) Déterminer α, β , et γ tels que le vecteur $\begin{bmatrix} \alpha \\ \beta \\ \gamma \\ 1 \\ 2 \end{bmatrix}$ soit orthogonal à chacun des vecteurs

$$\begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \\ 3 \\ 4 \end{bmatrix} \quad \begin{bmatrix} 4 \\ 3 \\ 2 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} \quad \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

Exercice 2

Soient $X = \begin{bmatrix} 2 \\ 3 \end{bmatrix}$ et $Y = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix}$ deux vecteurs de \mathbb{R}^2 muni de la métrique $M = \begin{bmatrix} 3 & 0 \\ 0 & 4 \end{bmatrix}$

et Δ_u la droite passant par l'origine et engendrée par le vecteur $u = \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \end{bmatrix}$

- (i) Calculer les longueurs pour la métrique M des vecteur X et Y.
- (ii) Calculer le cosinus de l'angle (X,Y)
- (iii) Calculer $\text{Pr}_{\Delta_u}(X)$ et $\text{Pr}_{\Delta_u}(Y)$

Exercice 3

Dans tout ce qui suit \mathbb{R}^p ($p > 1$) est muni de la métrique usuelle $M = I_p$ de produit scalaire noté $\langle \cdot, \cdot \rangle$

A) On considère une droite Δ_u passant par l'origine de \mathbb{R}^p et engendrée par un vecteur u .

- (i) Caractériser les éléments de cette droite.
- (ii) Soit $x \in \mathbb{R}^p$, calculer $\text{Pr}_{\Delta_u}(x)$ projection I_p -orthogonale de x sur Δ_u .
- (iii) Que devient $\text{Pr}_{\Delta_u}(x)$ lorsque u est unitaire.

B) Soit le sous-espace vectoriel C engendré par les deux vecteurs $u_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ \cdot \\ \cdot \\ 1 \end{bmatrix}$ et $u_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \\ \cdot \\ \cdot \\ p \end{bmatrix}$

de \mathbb{R}^p

- (i) Caractériser les éléments de C.
- (ii) Calculer $\langle u_1, u_1 \rangle$, $\langle u_2, u_1 \rangle$ et $\langle u_2, u_2 \rangle$
- (iii) Soit $y \in \mathbb{R}^p$, déterminer $Pr_C(y)$ Projection I_p -orthogonale de y sur C.

Indication:

$$\sum_{i=1}^p i^2 = \frac{p(p+1)(2p+1)}{6}$$

Rappels sur les notions de dérivation matricielles: Soit $A_{n \times p} = [a_{ij}]$

1. Dérivée d'une matrice par rapport à une variable:

$\frac{dA}{dt}$ est une matrice $n \times p$ d'éléments $\frac{da_{ij}}{dt}$. A peut être un vecteur

2. Dérivée d'une fonction par rapport à une matrice:

Soit u une fonction des a_{ij}

$\frac{du}{dA}$ est une matrice $n \times p$ d'éléments $\frac{\partial u}{\partial a_{ij}}$. A peut être un vecteur

Application

Exercice 4

(1) Soit $X = \begin{bmatrix} 2t \\ \ln(2t-1) \\ \cos 3t \sin 2t \end{bmatrix}$

a) Calculer $V = \frac{dX}{dt}$, $\gamma = \frac{dV}{dt}$

b) Donner une signification de V et γ lorsque X désigne les coordonnées d'un mobile.

(2) Soit $Y = \begin{bmatrix} x & 2x^3 & 3x^{-4} \\ \exp x & \sin x & \ln x \end{bmatrix}$; $X = \begin{bmatrix} x_{11} & x_{12} \\ x_{21} & x_{22} \\ x_{31} & x_{32} \end{bmatrix}$ et $y = x_{11}x_{22} - x_{31}x_{12}$. Calculer

$\frac{dY}{dx}$ et $\frac{dy}{dX}$

$$(3) \text{ Soit } A_{n \times 1} = \begin{bmatrix} a_1 \\ a_2 \\ \vdots \\ a_n \end{bmatrix} \text{ et } x_{n \times 1} = \begin{bmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} \quad u = \sum_{i=1}^n a_i x_i. \text{ Calculer } \frac{du}{dx} \text{ et d\'eduire que}$$

$$\frac{dA'x}{dx} = \frac{dx'A}{dx} = A$$

Exercice 5

Formulaire

D\'emontrer et v\'erifier sur des exemples simples.

$$\begin{aligned} \frac{dx'My}{dM} &= xy' & \text{o\`u } & x_{n \times 1}, y_{p \times 1} \text{ et } M_{n \times p} \\ \frac{dy'x}{dx} &= \frac{dx'y}{dx} & \text{o\`u } & x_{n \times 1} \text{ et } y_{n \times 1} \\ \frac{dx'My}{dM'} &= yx' \\ \frac{dx'Mx}{dx} &= Mx + M'x & \text{o\`u } & M_{n \times n} \text{ et } x_{n \times 1} \\ \frac{dMN}{dt} &= M \frac{dN}{dt} + \frac{dM}{dt} N & \text{o\`u } & M_{n \times p} \text{ et } N_{p \times q} \\ \frac{dM^{-1}}{dt} &= -M^{-1} \frac{dM}{dt} M^{-1} & \text{o\`u } & M_{n \times n} \\ \frac{dx'M^{-1}x}{dM} &= -(M^{-1})'xx'(M^{-1})' & \text{o\`u } & M_{n \times n} \text{ et } x_{n \times 1} \\ \frac{dtr(MN)}{dM} &= N' & & M_{n \times p} \text{ et } N_{p \times n} \end{aligned}$$

DEVOIR A remettre.

Exercice avec **correction d\'etaill\'ee**.

On se place dans un espace euclidien.

$$X_{n,p} = \begin{bmatrix} -1 & 1 & 1 \\ 1 & -1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} \text{ avec } n = 4 \text{ et } p = 3$$

Partie A

Avec poids **uniformes**.

- (i) Présenter nuage de \mathcal{I} noté $\mathcal{N}(\mathcal{I})$ et calculer g
- (ii) calculer XC la matrice centrée
- (iii) Donner V la matrice variance covariance et déduire sa trace.
- (iv) Calculer I_g l'inertie au point g dit inertie globale et comparer avec trace de V notée $\text{tr}(V)$

Partie B

Avec poids non uniformes

$$\text{Soit la matrice des poids } N = \begin{bmatrix} \frac{1}{8} & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \frac{2}{8} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \frac{4}{8} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & \frac{1}{8} \end{bmatrix} = \frac{1}{8} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 4 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

- (i) Calculer g
- (ii) Calculer XC
- (iii) Calculer V

Correction de l'exercice 6

Partie A

Le nuage des individus

$$(i) \mathcal{N}(I) = \left\{ \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}; \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}; \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}; \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right\} . \text{ on a: } g_{\mathcal{N}(I)} = \frac{1}{n} X^T 1_n = \frac{1}{4} \begin{bmatrix} -1 & 1 & 1 \\ 1 & -1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}^T \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$\frac{1}{4} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{1}{4} \\ \frac{1}{4} \\ \frac{1}{2} \end{bmatrix}$$

$$(ii) \quad XC = X - 1_n * g^T = \begin{bmatrix} -1 & 1 & 1 \\ 1 & -1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \frac{1}{4} \\ \frac{1}{4} \\ \frac{1}{2} \end{bmatrix}^T = \begin{bmatrix} -\frac{5}{4} & \frac{3}{4} & \frac{1}{2} \\ \frac{3}{4} & -\frac{5}{4} & -\frac{1}{2} \\ \frac{3}{4} & -\frac{1}{4} & \frac{1}{2} \\ -\frac{1}{4} & \frac{3}{4} & -\frac{1}{2} \end{bmatrix} . \text{ i-e:}$$

$$XC = \frac{1}{4} \begin{bmatrix} -5 & 3 & 2 \\ 3 & -5 & -2 \\ 3 & -1 & 2 \\ -1 & 3 & -2 \end{bmatrix} \quad \text{Remarquer } g_{\mathcal{N}_c(I)} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$(iii) \quad V = \frac{1}{n} XC^T * XC$$

$$V = \frac{1}{64} \begin{bmatrix} -5 & 3 & 2 \\ 3 & -5 & -2 \\ 3 & -1 & 2 \\ -1 & 3 & -2 \end{bmatrix}^T \begin{bmatrix} -5 & 3 & 2 \\ 3 & -5 & -2 \\ 3 & -1 & 2 \\ -1 & 3 & -2 \end{bmatrix} = \frac{1}{64} \begin{bmatrix} 44 & -36 & -8 \\ -36 & 44 & 8 \\ -8 & 8 & 16 \end{bmatrix} = \frac{1}{16} \begin{bmatrix} 11 & -9 & -2 \\ -9 & 11 & 2 \\ -2 & 2 & 4 \end{bmatrix}.$$

$$tr(V) = \frac{1}{64}(44 + 44 + 16) = \frac{104}{64} = \frac{13}{8}$$

(iv) Calculer I_g et comparer avec $tr(V)$:

$$I_g = \frac{1}{n} \sum_i (X_i - g)^T (X_i - g) = \frac{1}{64} \left\{ \begin{array}{ccc} & -5 & -1 \\ [-5 & 3 & 2] [\begin{array}{cc} 3 & \end{array}] + \dots [-1 & 3 & -2] [\begin{array}{cc} 3 & \end{array}] \\ & 2 & -2 \end{array} \right\}$$

$$= \frac{1}{64} \{38 + 38 + 14 + 14\} = \frac{13}{8}.$$

$$I_g = tr(V) = \frac{13}{8}$$

remarque on a aussi $I_g = \sum_i \lambda_i$

$$V = \frac{1}{16} \begin{bmatrix} 11 & -9 & -2 \\ -9 & 11 & 2 \\ -2 & 2 & 4 \end{bmatrix}, \text{ eigenvalues: } \frac{1}{8}, \frac{3}{4} - \frac{3}{8}\sqrt{2}, \frac{3}{8}\sqrt{2} + \frac{3}{4}$$

où λ_i valeurs propres de V ainsi $\sum_i \lambda_i = \frac{1}{8} + \frac{3}{4} - \frac{3}{8}\sqrt{2} + \frac{3}{8}\sqrt{2} + \frac{3}{4} = \frac{13}{8}$

Partie B

$$\text{Soit } N = \begin{bmatrix} \frac{1}{8} & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \frac{2}{8} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \frac{4}{8} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & \frac{1}{8} \end{bmatrix} = \frac{1}{8} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 4 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \quad \text{la matrice des poids}$$

(i) Calculer g

$$g = X^T * N * 1_n = \begin{bmatrix} -1 & 1 & 1 \\ 1 & -1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}^T \begin{bmatrix} \frac{1}{8} & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \frac{2}{8} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \frac{4}{8} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & \frac{1}{8} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{5}{8} \\ 0 \\ \frac{5}{8} \end{bmatrix} = \frac{5}{8} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

on a aussi $g = [\sum_i p_i X_i] = [\frac{1}{8} \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} + \frac{2}{8} \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{bmatrix} + \frac{4}{8} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} + \frac{1}{8} \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}] = \begin{bmatrix} \frac{5}{8} \\ 0 \\ \frac{5}{8} \end{bmatrix}$

(ii) Calculer XC

On a $XC = [x_{ij} - g_j]$

$$XC = X - 1_n * g^T = \begin{bmatrix} -1 & 1 & 1 \\ 1 & -1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \frac{5}{8} \\ \frac{5}{8} \\ 0 \\ \frac{5}{8} \end{bmatrix}^T = \begin{bmatrix} -\frac{13}{8} & 1 & \frac{3}{8} \\ \frac{3}{8} & -1 & -\frac{5}{8} \\ \frac{3}{8} & 0 & \frac{3}{8} \\ -\frac{5}{8} & 1 & -\frac{5}{8} \end{bmatrix} = \frac{1}{8} \begin{bmatrix} -13 & 8 & 3 \\ 3 & -8 & -5 \\ 3 & 0 & 3 \\ -5 & 8 & -5 \end{bmatrix}$$

(iii) Calculer V

$V = X^T * N * X - g * g^T$ ou bien $V = XC^T * N * XC$

$$V = \begin{bmatrix} -1 & 1 & 1 \\ 1 & -1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}^T \begin{bmatrix} \frac{1}{8} & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \frac{2}{8} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \frac{4}{8} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & \frac{1}{8} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -1 & 1 & 1 \\ 1 & -1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} \frac{5}{8} \\ 0 \\ \frac{5}{8} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \frac{5}{8} \\ 0 \\ \frac{5}{8} \end{bmatrix}^T = \begin{bmatrix} \frac{31}{64} & -\frac{3}{8} & -\frac{1}{64} \\ -\frac{3}{8} & \frac{1}{2} & \frac{1}{8} \\ -\frac{1}{64} & \frac{1}{8} & \frac{15}{64} \end{bmatrix} =$$

$$\frac{1}{64} \begin{bmatrix} 31 & -24 & -1 \\ -24 & 32 & 8 \\ -1 & 8 & 15 \end{bmatrix}$$

ou bien

$$V = \frac{1}{8*8*8} \begin{bmatrix} -13 & 8 & 3 \\ 3 & -8 & -5 \\ 3 & 0 & 3 \\ -5 & 8 & -5 \end{bmatrix}^T \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 4 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -13 & 8 & 3 \\ 3 & -8 & -5 \\ 3 & 0 & 3 \\ -5 & 8 & -5 \end{bmatrix} = \frac{1}{8*64} \begin{bmatrix} 248 & -192 & -8 \\ -192 & 256 & 64 \\ -8 & 64 & 120 \end{bmatrix} =$$

$$\begin{bmatrix} \frac{31}{64} & -\frac{3}{8} & -\frac{1}{64} \\ -\frac{3}{8} & \frac{1}{2} & \frac{1}{8} \\ -\frac{1}{64} & \frac{1}{8} & \frac{15}{64} \end{bmatrix}$$

DEVOIR

A remettre à votre enseignant personnellement, il sera noté.

Question:

Reprendre les mêmes questions avec la matrice des données.

$$X_{n,p} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ -1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \end{bmatrix} \quad n = 4 \text{ et } p = 3$$

et pour la partie B(poids non uniformes)

$$N = \frac{1}{8} \begin{bmatrix} 3 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 2 \end{bmatrix}$$