

①

Corrigé type ADD

Ex:1 (05 points)

- 1/ - Dans le cas où on observe des variables 01 quantitatives avec des unités de mesure différentes
 - Il faut centrer et réduire le tableau X 01

2/ - on a $C^1 = X' M U_1 = X' U_1$ $M = I_p$

$$X' X C^1 = X' X X' U_1, \quad K = \frac{1}{n} X X', \quad D_p = \frac{1}{n} I_n$$

$$= X' n V U_1 \quad V M U_1 = V U_1 = \frac{1}{n} U_1$$

$$= n X' \lambda_1 U_1$$

$$= n \lambda_1 X' U_1$$

$$= n \lambda_1 C^1$$

Donc $\frac{1}{n} X' X C^1 = \lambda_1 C^1$ 01,5

- C^1 : est un vecteur de \mathbb{R}^n qui contient les coordonnées de projections des individus sur l'axe ΔU_1 . 0,5

- $\|C^1\|_p = \sqrt{\text{Var}(C^1)} = \sqrt{\lambda_1}$. 01

Exercice:2 (15 points)

$$X = \begin{pmatrix} -2 & -1 & 2 & 1 \\ 3 & 1 & -1 & -3 \\ -1 & 0 & 1 & 2 \end{pmatrix} \begin{matrix} \rightarrow \text{Service} \\ \rightarrow \text{Qualité} \\ \rightarrow \text{Prix} \end{matrix} \quad \begin{matrix} n = 4 \\ p = 3 \\ (p \leq n) \end{matrix}$$

1/ $\bar{x}^j = \sum_{i=1}^n p_i x_{ij}$ $M = I_3$ $D_p = \frac{1}{4} I_4$ 01

$$\bar{x}^1 = \frac{1}{4} (-2 - 1 + 2 + 1) = 0$$

$$\bar{x}^2 = \frac{1}{4} (3 + 1 - 1 - 3) = 0$$

et $\bar{x} = \frac{1}{4} (-1 + 0 - 1 + 2) = 0$

$g = O_{\mathbb{R}^3}$ coïncide avec

② l'origine de $\mathbb{R}^3 \rightarrow$ le tableau X est centré
 $X_c = X$.

$$\begin{aligned} 2/ \text{cov}(x^1, x^1) &\stackrel{\text{def}}{=} \langle x^1 - \bar{x}^1 \mathbb{1}, x^1 - \bar{x}^1 \mathbb{1} \rangle_{D_p} \\ &= \frac{1}{n} \langle x^1, x^1 \rangle \\ &= \|x^1\|_{D_p}^2 = \frac{1}{4} \left((-2)^2 + (-1)^2 + 2^2 + 1^2 \right) \\ &= \frac{10}{4} = 5/2 \quad \underline{0,5} \end{aligned}$$

• $\text{cov}(x^1, x^1) = \text{Var}(x^1)$
 $= \|x^1\|_{D_p}$ est la norme de la première variable x^1 de \mathbb{R}^n . 0,5

De même : $\text{cov}(x^1, x^2) = \langle x^1, x^2 \rangle_{D_p}$ $\hat{x}^1 = \bar{x}^2 = 0$

$$\begin{aligned} &= \frac{1}{4} (-2, -1, 2, 1) \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \\ -1 \\ -3 \end{pmatrix} \quad D_p = \frac{1}{n} I_n \\ &= \frac{1}{n} x^{1'} \cdot x^2 \\ &= -\frac{12}{4} = -3 \quad (\text{le p.s entre les deux premières variables}) \quad \underline{0,5} \end{aligned}$$

et ainsi de suite

• $V = X D_p X' = \frac{1}{n} X X'$

$$\begin{aligned} &= \frac{1}{4} \begin{pmatrix} -2 & -1 & 2 & 1 \\ 3 & 1 & -1 & -3 \\ -1 & 0 & -1 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -2 & 3 & -1 \\ -1 & 1 & 0 \\ 2 & -1 & -1 \\ 1 & -3 & 2 \end{pmatrix} \\ &= \frac{1}{4} \begin{pmatrix} 10 & -12 & 2 \\ -12 & 20 & -8 \\ 2 & -8 & 6 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

$$\begin{pmatrix} 5/2 & -3 & 1/2 \\ -3 & 5 & -2 \\ 1/2 & -2 & 3/2 \end{pmatrix} = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 5 & -6 & 1 \\ -6 & 10 & -4 \\ 1 & -4 & 3 \end{pmatrix}_{3 \times 3}$$

symétrique
0,5

③ - $R = D_{1/2} \cdot V \cdot D_{1/2}$ ou $D_{1/2} = \begin{pmatrix} 1/\sigma_1 & 0 & 0 \\ 0 & 1/\sigma_2 & 0 \\ 0 & 0 & 1/\sigma_3 \end{pmatrix}$

Les écarts types sont $\sigma_1 = \sqrt{5}$, $\sigma_2 = \sqrt{5}$, $\sigma_3 = \sqrt{3}$

$$D_{1/2} = \begin{pmatrix} \sqrt{2}/5 & 0 & 0 \\ 0 & 1/\sqrt{5} & 0 \\ 0 & 0 & \sqrt{2}/3 \end{pmatrix}$$

Après calcul

$$R = \begin{pmatrix} 1 & -\frac{3\sqrt{2}}{5} & \frac{\sqrt{15}}{15} \\ -\frac{3\sqrt{2}}{5} & 1 & -2\frac{\sqrt{30}}{15} \\ \frac{\sqrt{15}}{15} & -2\frac{\sqrt{30}}{15} & 1 \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} 1 & -6/\sqrt{50} & 1/\sqrt{15} \\ -6/\sqrt{50} & 1 & -4/\sqrt{30} \\ 1/\sqrt{15} & -4/\sqrt{30} & 1 \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow R = \begin{pmatrix} 1 & -0,85 & 0,26 \\ -0,85 & 1 & -0,73 \\ 0,26 & -0,73 & 1 \end{pmatrix}$$

0,5

- On travaille sur la matrice de variances-covariances (tableau initial non réduit) 0,5

- Si elle admet une valeur propre nulle, alors son déterminant doit être nul car $[\det V = \lambda_1 \times \lambda_2 \times \lambda_3]$

ou $[\det(V - \lambda I_p) = 0, \text{ où } \lambda = 0] \Rightarrow [\det V = 0]$

$$\det V = \frac{1}{2^3} \{ 5[30 - 16] + 6(-18 + 4) + 1(24 - 10) \}$$

$$= \frac{1}{2^3} \{ 70 - 84 + 14 \} = 0 \quad \underline{01}$$

• Cela implique qu'il existe une combinaison linéaire entre

④ variables initiales dans la tableau x. 0,5

En effet, on peut bénéficier facilement de $x^3 = -(x^1 + x^2)$

* Ceci indique aussi qu'il n'est pas nécessaire de mesurer l'une des trois variables i.e. deux suffisent puisque l'on peut reconstituer la troisième à l'aide des deux autres.

• on donne $\lambda_1 = 61/8$, $\text{Tr}(V) = \sum_{j=1}^3 \lambda_j = \lambda_1 + \lambda_2 + \lambda_3$

$$\frac{I_g}{9} = \text{Tr}(V) = \frac{1}{2} (5 + 10 + 3) = 9 \rightarrow \lambda_2 = 9 - \frac{61}{8} = \frac{72 - 61}{8} = \frac{11}{8}$$

$$\lambda_1 = \frac{61}{8} > \lambda_2 = \frac{11}{8} > \lambda_3 = 0$$

$$P(\Delta u_1) = \frac{I_{\Delta u_1}^L}{I_g} = \frac{61}{8} \times \frac{1}{9} \approx 0,85 \quad (\text{soit } 85\%)$$

$$P(\Delta u_2) = \frac{I_{\Delta u_2}^L}{I_g} = \frac{11}{8} \times \frac{1}{9} \approx 0,15 \quad (\text{soit } 15\%)$$

$$\text{Plan } \Delta u_1 \oplus \Delta u_2 \Rightarrow \text{Part}(P) = \text{Part}(\Delta u_1) + \text{Part}(\Delta u_2) \approx 100\% \quad \underline{0,1}$$

On retient deux axes pour une représentation parfaite 100%. 0,5

$$C^1 = X^1 \cdot u_1 = \begin{pmatrix} -2 & 3 & -1 \\ -1 & 1 & 0 \\ 2 & -1 & -1 \\ 1 & -3 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1/2 \\ -4/5 \\ 3/10 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 - \frac{12}{5} - \frac{3}{10} \\ -\frac{4}{5} - \frac{4}{5} \\ 1 + \frac{4}{5} - \frac{3}{10} \\ \frac{1}{2} + \frac{12}{5} + \frac{6}{10} \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} -\frac{37}{10} \\ -\frac{13}{5} \\ \frac{15}{10} \\ \frac{38}{10} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -3,7 \\ -1,3 \\ 1,5 \\ 3,8 \end{pmatrix}$$

0,2

$$C^2 = X' Y_2 = \begin{pmatrix} -2 & 3 & -1 \\ -1 & 1 & 0 \\ 2 & -1 & -1 \\ 1 & -3 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0,65 \\ 0,11 \\ -0,75 \end{pmatrix} \quad (5)$$

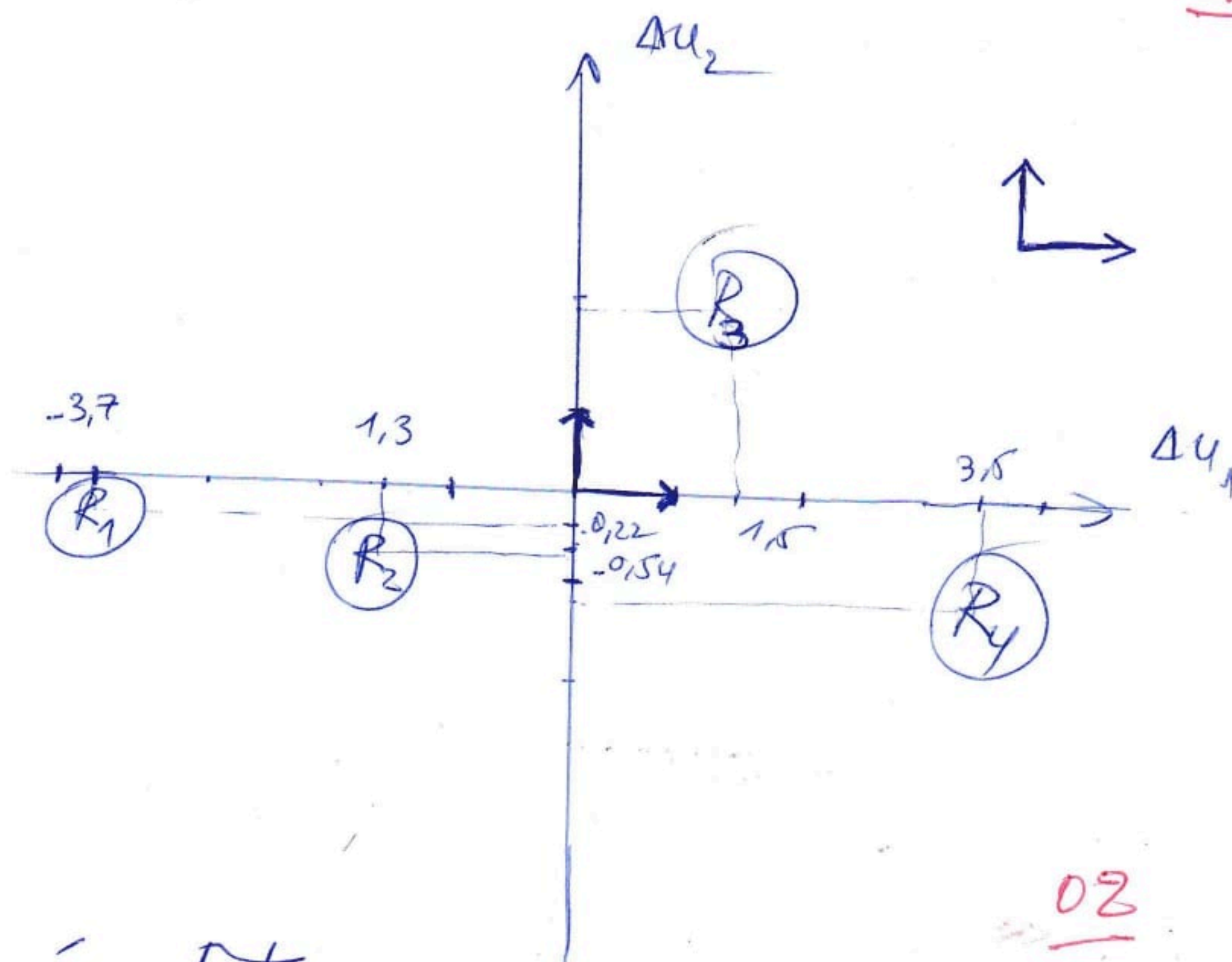
$$= \begin{pmatrix} -1,3 + 0,33 + 0,75 \\ -0,65 + 0,11 \\ 1,3 - 0,11 + 0,75 \\ 0,65 - 0,33 - 1,5 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -0,22 \\ -0,54 \\ 1,94 \\ -1,18 \end{pmatrix}$$

01

$$R_1(-3,7, -0,22), R_2(-1,3, -0,54)$$

$$R_3(1,5, 1,94), R_4(3,5, -1,18)$$

0,5



02

- La représentation
graphique des individus sur le plan
principal: $P = \Delta u_1 \oplus \Delta u_2$