
Algèbre linéaire avancée II
printemps 2024

Série 9

L'exercice marqué d'un (+) sert d'introduction à la série, tandis que celui marqué d'une (*) est plus difficile. Tous les exercices sauf celui marqué d'une (*) seront corrigés. La correction sera postée sur Moodle 2 semaines après. Les solutions des exercices (*) et (+) seront discutées dans les séances d'exercices du mardi d'après et d'avant respectivement. Un des exercices (*) sera une question ouverte de l'examen final.

Exercice 1. (+) Soit $A \in \mathbb{C}^{m \times n}$, $P \in \mathbb{C}^{m \times m}$, $D \in \mathbb{R}_+^{m \times n}$ et $Q \in \mathbb{C}^{n \times n}$ telles que

$$A = PDQ$$

est une décomposition en valeurs singulières de A . Montrer que $A^* = Q^*D^T P^*$ est une décomposition en valeurs singulières de A^* .

Exercice 2. Soient $A \in \mathbb{R}^{m \times n}$ et $b \in \mathbb{R}^m$. On considère l'application

$$f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R} : x \mapsto f(x) = \|Ax - b\|^2.$$

Calculer le gradient de f et en déduire qu'une solution optimale du problème des moindres carrés est aussi solution de l'équation $A^T A x = A^T b$.

Exercice 3. Considérer l'ensemble de points

$$M = \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 5 \\ -4 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 3 \end{pmatrix} \right\} \subseteq \mathbb{R}^2.$$

Trouver un sous-espace $H \trianglelefteq \mathbb{R}^2$ de dimension 1 atteignant

$$D := \min_{\substack{H \trianglelefteq \mathbb{R}^2 \\ \dim(H)=1}} \sum_{a \in M} \text{dist}(a, H)^2$$

et déterminer D .

en forme normale de Jordan. Déterminer les chiffres derrière les étoiles en sachant que

$$\dim(\ker(J - 2I)) = 1, \dim(\ker(J - 4I)) = 2$$

$$\dim(\ker(J - 6I)) = 3, \dim(\ker((J - 6I)^2)) = 5, \dim(\ker((J - 6I)^3)) = 6.$$

Exercice 8. Soit $A \in \mathbb{C}^{n \times n}$ et $i \in \mathbb{N}$. On suppose que $\ker(A^i) = \ker(A^{i+1}) \neq \mathbb{C}^n$. Montrer que A n'est pas une matrice nilpotente.

Donner un exemple d'une matrice $A \in \mathbb{C}^{6 \times 6}$ pour laquelle on observe une stabilisation du noyau à partir de sa troisième puissance.

Exercice 9. (*) Soient $a_1, \dots, a_m \in \mathbb{R}^n$. Pour $z \in \mathbb{R}^n$ et $v \in S^{n-1}$, on considère la droite $L_{z,v}$ définie par

$$L_{z,v} = \{z + \lambda \cdot v \mid \lambda \in \mathbb{R}\} = z + \text{span}\{v\}.$$

Soit $d(a_i, L_{z,v})$ la distance de a_i à $L_{z,v}$ pour $i = 1, \dots, m$.

- (i) Supposons que $\sum_{i=1}^m a_i = 0$. Montrer que $\sum_{i=1}^m d(a_i, L_{z,v})^2 \geq \sum_{i=1}^m d(a_i, L_{0,v})^2$ pour tout $z \in \mathbb{R}^n$.
- (ii) Conclure que, étant donnés des points a_1, \dots, a_m , on peut trouver un $z \in \mathbb{R}^n$ et $v \in S^{n-1}$ tels que

$$\sum_{i=1}^m d(a_i, L_{z,v})^2 \leq \sum_{i=1}^m d(a_i, L_{z',v'})^2,$$

pour tout $z' \in \mathbb{R}^n$ et $v' \in S^{n-1}$. En particulier :

- (a) Donner une formule pour z .
- (b) Décrire la matrice A telle qu'un vecteur propre normalisé de $A^T A$ associé à la valeur propre la plus grande est une solution pour v .