BANQUE COMMUNE D'EPREUVES

CODE EPREUVE :
280
HEC_M1_S

Concepteur : H.E.C.

OPTION SCIENTIFIQUE

MATHEMATIQUES I

Mercredi 30 avril 2008, de 8 h. à 12 h.

La présentation, la lisibilité, l'orthographe, la qualité de la rédaction, la clarté et la précision des raisonnements entreront pour une part importante dans l'appréciation des copies.
Les candidats sont invités à encadrer dans la mesure du possible les résultats de leurs calculs.
Ils ne doivent faire usage d'aucun document : **l'utilisation de toute calculatrice et de tout matériel électronique est interdite.**
Seule l'utilisation d'une règle graduée est autorisée.

Dans tout le problème, n et p désignent deux entiers vérifiant $1 \leqslant p \leqslant n$. On note $\mathcal{M}_{n,p}(\mathbb{R})$ l'espace vectoriel des matrices à n lignes et p colonnes, à coefficients réels. La transposée d'une matrice A de $\mathcal{M}_{n,p}(\mathbb{R})$ est notée ${}^tA$. Lorsqu'une matrice A est inversible, on note A^{-1} son inverse.
Dans tout le problème, on identifie les deux espaces vectoriels $\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$ (respectivement $\mathcal{M}_{p,1}(\mathbb{R})$) et $\mathbb{R}^n$ (resp. $\mathbb{R}^p$), c'est-à-dire qu'on identifie un vecteur (point) de $\mathbb{R}^n$ (resp. $\mathbb{R}^p$) avec le vecteur-colonne de ses coordonnées dans la base canonique de $\mathbb{R}^n$ (resp. $\mathbb{R}^p$).
On munit $\mathbb{R}^n$ (resp. $\mathbb{R}^p$) de sa structure euclidienne canonique, et pour tous vecteurs u et v de $\mathbb{R}^n$ (resp. $\mathbb{R}^p$), on note $\langle u, v\rangle = {}^tuv$ leur produit scalaire, et $||u||$ la norme de u associée.

Pour tout i de $[\![1, n]\!]$, on note f_i une fonction définie sur $\mathbb{R}^p$ à valeurs réelles, et de classe C^2 sur $\mathbb{R}^p$. Soit F la fonction définie sur $\mathbb{R}^p$, à valeurs réelles, par : $F(x_1, x_2, \ldots, x_p) = \dfrac{1}{2}\displaystyle\sum_{i=1}^{n}[f_i(x_1, x_2, \ldots, x_p)]^2$.

Autrement dit, si $X = (x_1, \ldots, x_p)$ est un point de $\mathbb{R}^p$, on a : $F(X) = \dfrac{1}{2}\displaystyle\sum_{i=1}^{n} f_i^2(X) = \dfrac{1}{2}||f(X)||^2$, en notant $f(X)$ le vecteur $(f_1(X), \ldots, f_n(X))$.

Le problème a pour objet l'étude de quelques aspects mathématiques liés à la recherche du minimum de la fonction F.

Partie I. Gradient et hessienne

Pour tout point $X = (x_1, x_2, \ldots, x_p)$ de $\mathbb{R}^p$, on rappelle que :

- le *gradient* de F au point X, noté $\nabla F(X)$, est le vecteur de $\mathbb{R}^p$ suivant :

$$\nabla F(X) = \Big(\frac{\partial F}{\partial x_1}(X), \ldots, \frac{\partial F}{\partial x_p}(X)\Big)$$

- la *matrice hessienne* de F au point X, notée $\nabla^2 F(X)$, est la matrice symétrique de $\mathcal{M}_p(\mathbb{R})$ suivante :

$$\nabla^2 F(X) = \left(\frac{\partial^2 F}{\partial x_k \partial x_j}(X)\right)_{1\leqslant k,j\leqslant p}$$

Pour tout point $X = (x_1, \dots, x_p)$ de $\mathbb{R}^p$, on note $J(X)$ la matrice de $\mathcal{M}_{n,p}(\mathbb{R})$ définie par :

$$J(X) = \left(\frac{\partial f_i}{\partial x_j}(X)\right)_{\substack{1\leqslant i\leqslant n\\ 1\leqslant j\leqslant p}}$$

dans laquelle i désigne l'indice de ligne et j l'indice de colonne. On pose : $G(X) = {}^tJ(X)J(X)$.

Si X est un point de $\mathbb{R}^p$ vérifiant $\nabla F(X) \neq 0$, on dit qu'un vecteur h de $\mathbb{R}^p$ est *une direction de décroissance* de F en X, si on a : $\langle \nabla F(X), h\rangle < 0$.

Dans les trois exemples suivants, on suppose que p est égal à 2.

1. *Un premier exemple.*

On considère les deux fonctions f_1 et f_2 définies sur $\mathbb{R}^2$ par : $f_1(x_1,x_2) = x_1^2 + x_2 + 1$, et $f_2(x_1,x_2) = x_1 + x_2^2 + 1$.

a) Justifier que F est de classe C^2 sur $\mathbb{R}^2$. Calculer, en tout point (x_1,x_2) de $\mathbb{R}^2$, le gradient $\nabla F(x_1,x_2)$.

b) Montrer que le système d'équations qui permet de déterminer les éventuels points critiques de F, peut se mettre sous la forme suivante :

$$\begin{cases} 2x_1^3 + 2x_1x_2 + 3x_1 + x_2^2 + 1 = 0 \\ (x_1 - x_2)(2x_1^2 + 2x_1x_2 + 2x_2^2 - x_1 - x_2 + 3) = 0 \end{cases}$$

c) Établir, pour tout (x_1,x_2) de $\mathbb{R}^2$, l'inégalité : $2x_1^2 + 2x_1x_2 + 2x_2^2 - x_1 - x_2 + 3 > 0$. En déduire que l'unique point critique de F est $(-1/2, -1/2)$.

d) Déterminer, en tout point (x_1,x_2) de $\mathbb{R}^2$, la matrice hessienne $\nabla^2 F(x_1,x_2)$. En déduire que F admet un minimum local en $(-1/2,-1/2)$.

e) On note pour tout point X de $\mathbb{R}^2$, $\nabla^2 f_1(X)$ et $\nabla^2 f_2(X)$ respectivement, les matrices hessiennes de f_1 et f_2 au point X. Préciser la matrice $J(X)$. Exprimer ${}^tJ(X)f(X)$ et $G(X) + \sum_{i=1}^{2} f_i(X)\nabla^2 f_i(X)$ en fonction de $\nabla F(X)$ et $\nabla^2 F(X)$ respectivement.

2. *Un deuxième exemple.*

Soit $a = (a_1, \dots, a_n), b = (b_1, \dots, b_n)$ et $c = (c_1, \dots, c_n)$ trois vecteurs non nuls donnés de $\mathbb{R}^n$, tels que la famille (a,b) soit libre.

Pour tout i de $[\![1,n]\!]$, la fonction f_i est définie sur $\mathbb{R}^2$ par : $f_i(x_1,x_2) = a_ix_1 + b_ix_2 - c_i$.

a) Exprimer, pour tout point (x_1,x_2) de $\mathbb{R}^2$, le gradient $\nabla F(x_1,x_2)$ à l'aide de $x_1, x_2, ||a||, ||b||, \langle a,b\rangle, \langle a,c\rangle$ et $\langle b,c\rangle$.

b) Justifier l'inégalité : $||a||^2 \times ||b||^2 - \langle a,b\rangle^2 > 0$. En déduire que la fonction F possède un unique point critique $(\widehat{x_1}, \widehat{x_2})$.

Exprimer $\widehat{x_1}$ et $\widehat{x_2}$ en fonction de $||a||, ||b||, \langle a,b\rangle, \langle a,c\rangle$ et $\langle b,c\rangle$.

c) Calculer, en tout point (x_1,x_2) de $\mathbb{R}^2$, la matrice hessienne $\nabla^2 F(x_1,x_2)$; en déduire que F admet un minimum local en $(\widehat{x_1}, \widehat{x_2})$.

d) En utilisant la structure euclidienne de $\mathbb{R}^n$, montrer que F admet un minimum global en $(\widehat{x_1}, \widehat{x_2})$.

3. *Un troisième exemple.*

On suppose que $c_1, c_2, \dots, c_n$ sont n réels donnés non tous égaux. On note $\overline{c}$ et s^2 respectivement, la moyenne arithmétique et la variance de la série statistique $(c_i)_{1\leqslant i\leqslant n}$.

Pour tout i de $[\![1,n]\!]$, la fonction f_i est définie sur $\mathbb{R}^2$ par : $f_i(x_1,x_2) = x_1 + x_2 - c_i$.

a) Déterminer les points critiques de F.

b) Soit $(\widehat{x_1},\widehat{x_2})$ un point critique de F. Exprimer $F(\widehat{x_1},\widehat{x_2})$ en fonction de s^2. Montrer, pour tout (x_1,x_2) de $\mathbb{R}^2$, l'égalité : $F(x_1,x_2)-F(\widehat{x_1},\widehat{x_2})=\dfrac{n}{2}\big(x_1+x_2-\overline{c}\big)^2$.

c) En déduire la nature des points critiques de F. Ce résultat était-il prévisible ?

4. *Retour au cas général.*

Soit $X=(x_1,\dots,x_p)$ un point de $\mathbb{R}^p$.

a) Exprimer $\nabla F(X)$ en fonction de ${}^tJ(X)$ et de $f(X)$.

b) Pour tout i de $[\![1,n]\!]$, on note $\nabla^2 f_i(X)$ la matrice hessienne de f_i au point X.

Établir la formule : $\nabla^2 F(X)=G(X)+\displaystyle\sum_{i=1}^{n} f_i(X)\nabla^2 f_i(X)$.

Partie II. Une approximation de F

Dans cette partie, on conserve les définitions et les notations de la partie I, et on suppose que X est un vecteur fixé de $\mathbb{R}^p$ vérifiant : $\nabla F(X)\neq 0$.

Pour tout vecteur $h=(h_1,h_2,\dots,h_p)$ de $\mathbb{R}^p$, on pose : $\ell(h)=f(X)+J(X)h$ et $L(h)=\dfrac{1}{2}||\ell(h)||^2$.

1. Établir, pour tout h de $\mathbb{R}^p$, l'égalité : $L(h)=F(X)+{}^th\nabla F(X)+\dfrac{1}{2}{}^th\ G(X)h$.

2. Soit P une matrice symétrique de $\mathcal{M}_p(\mathbb{R})$.

a) Justifier que P est diagonalisable.

b) On note $\theta_1,\dots,\theta_p$ les valeurs propres de P, et on pose : $\theta=\max\limits_{1\leqslant j\leqslant p}|\theta_j|$. Montrer, pour tout vecteur h de $\mathbb{R}^p$, l'inégalité suivante : $|{}^thPh|\leqslant\theta||h||^2$.

3. a) Écrire un développement limité à l'ordre 2 de la fonction F au point X.

b) En déduire, à l'aide de la question 2.b, que l'on a : $\lim\limits_{||h||\to 0}\dfrac{F(X+h)-L(h)}{||h||}=0$.

Pour X fixé de $\mathbb{R}^p$, on dit que $L(h)$ est une approximation à l'ordre 2 de $F(X+h)$ lorsque $||h||$ tend vers 0.

4. On note : $G(X)=(g_{i,j}(X))_{1\leqslant i,j\leqslant p}$. Soit φ_1 et φ_2 deux fonctions définies sur $\mathbb{R}^p$ par : $\varphi_1(h)={}^th\nabla F(X)$ et $\varphi_2(h)={}^thG(X)h$.

a) Montrer que pour tout j de $[\![1,p]\!]$, on a : $\dfrac{\partial\varphi_1}{\partial h_j}(h)=\dfrac{\partial F}{\partial x_j}(X)$ et $\dfrac{\partial\varphi_2}{\partial h_j}(h)=2\displaystyle\sum_{i=1}^{p} g_{i,j}(X)h_i$.

b) En déduire que le gradient $\nabla L(h)$ de L en h, est donné par : $\nabla L(h)=\nabla F(X)+G(X)h$.

c) Soit $\nabla^2 L(h)$ la matrice hessienne de L en h. Établir la formule : $\nabla^2 L(h)=G(X)$.

5. Soit J une matrice de $\mathcal{M}_{n,p}(\mathbb{R})$.

a) Montrer que la matrice ${}^tJJ$ est diagonalisable et que ses valeurs propres sont positives ou nulles.

b) Montrer que lorsque la matrice ${}^tJJ$ est inversible, le rang de la matrice J est égal à p.

6. Montrer que si la fonction L admet des points critiques $\widehat{h}$, alors ceux-ci vérifient l'inéquation : $\langle\widehat{h},\nabla F(X)\rangle\leqslant 0$.

7. On suppose que la matrice $G(X)$ est inversible.

a) Montrer que L admet un unique point critique $\widehat{h}$ donné par : $\widehat{h}=-(G(X))^{-1}\times{}^tJ(X)f(X)$.

b) Établir que $\widehat{h}$ est une direction de décroissance de F en X. En déduire que L admet un minimum local en $\widehat{h}$.

Partie III. Une décomposition d'une matrice rectangulaire

Afin de réduire les inconvénients liés à l'inversion de la matrice $G(X)$, on remplace celle-ci par la matrice $G(X)+\mu I$, où μ désigne un paramètre réel strictement positif, et I la matrice identité d'ordre p. Certains résultats d'algèbre linéaire permettent alors de substituer à l'inversion d'une matrice, le calcul plus simple d'une somme de matrices.

Soit J une matrice non nulle de $\mathcal{M}_{n,p}(\mathbb{R})$.

1. Montrer qu'il existe une matrice V orthogonale de $\mathcal{M}_p(\mathbb{R})$, un entier q tel que $1 \leqslant q \leqslant p$, et des réels $\lambda_1, \lambda_2, \ldots, \lambda_q$ tels que $\lambda_1 \geqslant \lambda_2 \geqslant \cdots \geqslant \lambda_q > 0$, qui vérifient l'égalité : ${}^tV{}^tJJV = D$, où $D = (d_{i,j})_{1\leqslant i,j\leqslant p}$ est définie par : $d_{i,i} = \lambda_i$ si $1 \leqslant i \leqslant q$, et $d_{i,j} = 0$ sinon. Si $q < p$, on pose : $\lambda_{q+1} = \cdots = \lambda_p = 0$.
Pour tout i de $[\![1, p]\!]$, on note V_i la i-ième colonne de V.

2. a) Montrer que le rang de ${}^tJJ$ est égal à q.

b) Montrer que, pour tout i de $[\![1, q]\!]$, JV_i est un vecteur propre de la matrice $J\,{}^tJ$ associé à la valeur propre λ_i. En déduire que les matrices ${}^tJJ$ et $J\,{}^tJ$ ont les mêmes valeurs propres non nulles.

c) Soit $(Y_1, \ldots, Y_r)$ une base du sous-espace propre de ${}^tJJ$ associée à une valeur propre λ non nulle. Montrer que la famille $(JY_1, \ldots, JY_r)$ est une famille libre de $\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$.

d) En déduire que les sous-espaces propres de ${}^tJJ$ et de $J\,{}^tJ$ associés à la même valeur propre non nulle sont de même dimension, et que le rang de $J\,{}^tJ$ est égal à q.

3. On pose, pour tout i de $[\![1, q]\!]$: $U_i = \dfrac{1}{\sqrt{\lambda_i}} JV_i$.

a) Montrer que la famille $(U_1, \ldots, U_q)$ est une famille orthonormée de vecteurs propres de $J\,{}^tJ$.

b) En déduire qu'il existe une base orthonormée $(U_1, \ldots, U_q, U_{q+1}, \ldots, U_n)$ de $\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$, formée de vecteurs propres de $J\,{}^tJ$.

4. On note U la matrice de $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ telle que, pour tout i de $[\![1, n]\!]$, la i-ième colonne de U est la matrice-colonne U_i de $\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$.
Soit $S = (s_{i,j})_{\substack{1\leqslant i\leqslant n\\ 1\leqslant j\leqslant p}}$ la matrice de $\mathcal{M}_{n,p}(\mathbb{R})$ définie par : $s_{i,i} = \sqrt{\lambda_i}$ si $1 \leqslant i \leqslant p$ et $s_{i,j} = 0$ sinon.
Établir l'égalité matricielle suivante : $S = {}^tUJV$. En déduire l'égalité : $J = US{}^tV$.

5. a) Montrer que la matrice $({}^tJJ + \mu I)$ est inversible.

b) On note $R = (r_{i,j})_{\substack{1\leqslant i\leqslant p\\ 1\leqslant j\leqslant n}}$ la matrice de $\mathcal{M}_{p,n}(\mathbb{R})$ définie par : $r_{i,i} = \dfrac{\sqrt{\lambda_i}}{\lambda_i + \mu}$ si $1 \leqslant i \leqslant p$ et $r_{i,j} = 0$ sinon.
Établir la formule suivante : $({}^tJJ + \mu I)^{-1} \times {}^tJ = VR{}^tU$.

c) En déduire l'égalité : $({}^tJJ + \mu I)^{-1} \times {}^tJ = \displaystyle\sum_{i=1}^{q} \frac{\sqrt{\lambda_i}}{\lambda_i + \mu} V_i{}^tU_i$

6. Soit X un vecteur **fixé** de $\mathbb{R}^p$ vérifiant : $\nabla F(X) \neq 0$.
Pour tout vecteur h de $\mathbb{R}^p$, on pose : $M(h) = L(h) + \dfrac{\mu}{2}||h||^2$.

a) Montrer que : $\displaystyle\lim_{||h||\to 0} \frac{F(X+h) - M(h)}{||h||} = 0$.

b) Calculer, pour tout h de $\mathbb{R}^p$, le gradient $\nabla M(h)$ et la matrice hessienne $\nabla^2 M(h)$ de M en h.

c) En appliquant les résultats des questions précédentes à la matrice $J(X)$, montrer que M admet un unique point critique $h^\star$. Donner une expression de $h^\star$ qui utilise les résultats de la question 5.c.

d) Montrer que M admet un minimum local en $h^\star$.

À partir de ce minimum local $h^\star$ de M (ou du minimum local $\widehat{h}$ de L), on pourrait utiliser une méthode algorithmique permettant, sous certaines conditions, d'approcher avec une précision donnée un minimum local de la fonction F