

## MAT-19961 Calcul matriciel en génie

### Solutions - Devoir 11

1.

- a) Vrai. Voir l'exemple 1, page 369 du livre, et l'énoncé a) du théorème 1, page 370 du livre.
- b) Faux. Il manque la valeur absolue. Voir l'encadré juste avant l'exemple 2, page 371 du livre.
- c) Vrai. Définition du complément orthogonal.
- d) Vrai. Théorème de Pythagore.
- e) Vrai. Théorème 3, page 375 du livre.

2. La transformation  $T(\mathbf{x}) = \left( \frac{\mathbf{x} \cdot \mathbf{v}}{\mathbf{v} \cdot \mathbf{v}} \right) \mathbf{v}$  est linéaire.

$$\begin{aligned} T(\mathbf{x} + \mathbf{y}) &= \left( \frac{(\mathbf{x} + \mathbf{y}) \cdot \mathbf{v}}{\mathbf{v} \cdot \mathbf{v}} \right) \mathbf{v} = \left( \frac{\mathbf{x} \cdot \mathbf{v} + \mathbf{y} \cdot \mathbf{v}}{\mathbf{v} \cdot \mathbf{v}} \right) \mathbf{v} = \left( \frac{\mathbf{x} \cdot \mathbf{v}}{\mathbf{v} \cdot \mathbf{v}} + \frac{\mathbf{y} \cdot \mathbf{v}}{\mathbf{v} \cdot \mathbf{v}} \right) \mathbf{v} \\ &= \left( \frac{\mathbf{x} \cdot \mathbf{v}}{\mathbf{v} \cdot \mathbf{v}} \right) \mathbf{v} + \left( \frac{\mathbf{y} \cdot \mathbf{v}}{\mathbf{v} \cdot \mathbf{v}} \right) \mathbf{v} = T(\mathbf{x}) + T(\mathbf{y}) \end{aligned}$$

$$T(c\mathbf{x}) = \left( \frac{(c\mathbf{x}) \cdot \mathbf{v}}{\mathbf{v} \cdot \mathbf{v}} \right) \mathbf{v} = \left( \frac{c(\mathbf{x} \cdot \mathbf{v})}{\mathbf{v} \cdot \mathbf{v}} \right) \mathbf{v} = c \left( \frac{\mathbf{x} \cdot \mathbf{v}}{\mathbf{v} \cdot \mathbf{v}} \right) \mathbf{v} = cT(\mathbf{x})$$

3.

- a) Vrai. Mais tout ensemble orthogonal de vecteurs non nuls est linéairement indépendant. Voir le théorème 4, page 379 du livre.
- b) Faux. Pour être orthonormal, les vecteurs de  $S$  doivent être des vecteurs unitaires (i.e. de longueur 1) et être aussi orthogonaux entre eux.
- c) Vrai. Voir l'énoncé a) du théorème 7, page 385 du livre.
- d) Vrai. Voir le paragraphe juste avant l'exemple 3, page 381 du livre.
- e) Vrai. Voir le paragraphe juste avant l'exemple 7, page 386 du livre.

4.

$$\|\mathbf{u}\| = \sqrt{29}.$$

$$\|\mathbf{v}\| = \sqrt{70}.$$

$$\text{dist}(\mathbf{u}, \mathbf{v}) = \|\mathbf{u} - \mathbf{v}\| = \sqrt{69}.$$

Projection orthogonale de  $\mathbf{v}$  sur la droite passant par l'origine et  $\mathbf{u}$ :  $\left(\frac{\mathbf{v} \cdot \mathbf{u}}{\mathbf{u} \cdot \mathbf{u}}\right)\mathbf{u} = \frac{15}{29}\mathbf{u} = \begin{bmatrix} \frac{60}{29} \\ \frac{45}{29} \\ \frac{-30}{29} \end{bmatrix}.$

5.

A =

$$\begin{bmatrix} -6 & -3 & 6 & 1 \\ -1 & 2 & 1 & -6 \\ 3 & 6 & 3 & -2 \\ 6 & -3 & 6 & -1 \\ 2 & -1 & 2 & 3 \\ -3 & 6 & 3 & 2 \\ -2 & -1 & 2 & -3 \\ 1 & 2 & 1 & 6 \end{bmatrix}$$

>>A' \*A

ans =

$$\begin{bmatrix} 100 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 100 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 100 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 100 \end{bmatrix}$$

Le calcul de Matlab montre que  $A^T A = 100I$ . Comme les éléments en dehors de la diagonale de  $A^T A$  sont nuls, les colonnes de  $A$  sont donc orthogonales. Voir la preuve du théorème 6, page 384 du livre.

## 6.

```
% script pour le devoir 11
```

```
x=linspace(1,10,1000);  
plot(x,fct2(x))  
xlabel('x')  
ylabel('f(x)')  
hold on  
[x1 y1]=ginput(1);  
plot(x1,fct2(x1), 'og')  
[x2 y2]=ginput(1);  
plot(x2,fct2(x2), 'og')  
x3=linspace(x1,x2);  
bar(x3,fct2(x3))  
quad8('fct2',x1,x2)  
hold off
```

### *Exemple d'utilisation*

```
function y=fct2(x)  
y=1./(x.^2);
```

```
>>devoir11
```

```
ans =
```

```
0.2516
```

