

ESPACES PRÉHILBERTIENS RÉELS

B. Landelle

Table des matières

I	Produit scalaire	2
1	Définition	2
2	Exemples importants	2
3	Norme euclidienne	3
II	Orthogonalité	5
1	Vecteurs orthogonaux	5
2	Orthogonal d'une partie	7
3	Famille orthonormale	8
4	Bases orthonormales	10
III	Projection orthogonale	11
1	Supplémentaire orthogonal	11
2	Projection orthogonale	12
3	Distance à un sev de dimension finie	16
IV	Exemples importants	17
1	Distance à un hyperplan	17
2	Droite des moindres carrés	18

Dans tout ce chapitre, l'ensemble E désigne un \mathbb{R} -ev non nul.

I Produit scalaire

1 Définition

Définition 1. Une application $\varphi : E^2 \rightarrow \mathbb{R}$ est appelée produit scalaire sur E si elle est :

1. bilinéaire, i.e. linéaire par rapport à chaque variable :

$$\forall y \in E \quad x \mapsto \varphi(x, y) \in \mathcal{L}(E, \mathbb{R}) \quad \text{et} \quad \forall x \in E \quad y \mapsto \varphi(x, y) \in \mathcal{L}(E, \mathbb{R})$$

2. symétrique : $\forall (x, y) \in E^2 \quad \varphi(x, y) = \varphi(y, x)$

3. positive : $\forall x \in E \quad \varphi(x, x) \geq 0$

4. définie : $\forall x \in E \quad \varphi(x, x) = 0 \iff x = 0$

On dit que φ est une forme bilinéaire symétrique définie positive.

Notations : On note $\varphi(x, y) = \langle x, y \rangle$ ou $(x|y)$ ou $\langle x|y \rangle$ ou $x \cdot y$.

Définition 2. Un \mathbb{R} -ev muni d'un produit scalaire est dit espace préhilbertien réel. Si E est de dimension finie, on dit que E est un espace euclidien.

Proposition 1. Soit $\varphi : E^2 \rightarrow \mathbb{R}$ une application vérifiant les propriétés suivantes :

1. symétrique ;
2. linéaire par rapport à une des deux variables ;
3. positive ;
4. définie.

Alors l'application φ est un produit scalaire.

Démonstration. La symétrie étend la linéarité par rapport aux deux variables. □

Proposition 2. Soit E espace préhilbertien réel. Soit $(x_i)_{1 \leq i \leq n}$ et $(y_j)_{1 \leq j \leq p}$ des familles finies de vecteurs de E , $(\alpha_i)_{1 \leq i \leq n}$ et $(\beta_j)_{1 \leq j \leq p}$ des familles de scalaires. On a

$$\left\langle \sum_{i=1}^n \alpha_i x_i, \sum_{j=1}^p \beta_j y_j \right\rangle = \sum_{(i,j) \in [1;n] \times [1;p]} \alpha_i \beta_j \langle x_i, y_j \rangle$$

Démonstration. Conséquence immédiate de la bilinéarité. □

2 Exemples importants

Proposition 3.

1. L'espace $E = \mathbb{R}^n$ muni de $\langle x, y \rangle = \sum_{i=1}^n x_i y_i$ est euclidien.
2. L'espace $E = \mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$ muni de $\langle X, Y \rangle = X^T Y$ est euclidien.
3. L'espace $E = \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ muni de $\langle A, B \rangle = \text{Tr}(A^T B)$ ou $\langle A, B \rangle = \text{Tr}(AB^T)$ est euclidien.

Démonstration. 1. et 2. immédiats.

3. On a $\langle A, B \rangle = \sum_{j=1}^n \sum_{i=1}^n a'_{j,i} b_{i,j}$ avec $A^\top = (a'_{i,j})$. D'où

$$\langle A, B \rangle = \sum_{1 \leq i, j \leq n} a_{i,j} b_{i,j}$$

expression symétrique en les coefficients d'où la symétrie de l'application. Les autres propriétés s'obtiennent alors facilement. \square

Remarques : (1) On confond souvent \mathbb{R}^n et $\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$ qui sont naturellement isomorphes.

(2) Les produits scalaires présentés ci-avant sont canoniques, y compris celui sur $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ en considérant l'isomorphisme $\mathcal{M}_n(\mathbb{R}) \simeq \mathbb{R}^{n^2}$.

Proposition 4. Soient a, b des réels avec $a < b$.

1. L'espace $E = \mathcal{C}^0([a; b], \mathbb{R})$ muni de $\langle f, g \rangle = \int_a^b f(t)g(t) dt$ est préhilbertien réel.

2. L'espace $E = \mathbb{R}[X]$ muni de $\langle P, Q \rangle = \int_0^1 P(t)Q(t) dt$ est préhilbertien réel.

3. L'espace $E = \mathbb{R}[X]$ muni de $\langle P, Q \rangle = \int_0^{+\infty} P(t)Q(t)e^{-t} dt$ est préhilbertien réel.

Démonstration. 1. Symétrie immédiate, linéarité en la première variable par bilinéarité du produit à droite et de l'intégrale, positive par positivité de l'intégrale.

Si $\langle f, f \rangle = \int_0^1 f^2(t) dt = 0$, comme f^2 est continue positive, alors d'après la propriété de séparation de l'intégrale, on a $f = 0$.

2. Presque identique au cas précédent. Comme $P(t) = 0$ pour tout $t \in [0; 1]$, alors P admet une infinité de racines et est donc le polynôme nul.

3. On justifie la convergence de l'intégrale puis quasi identique au précédent. \square

3 Norme euclidienne

Définition 3. Soit E espace préhilbertien réel. On appelle norme euclidienne associée au produit scalaire $\langle \cdot, \cdot \rangle$ l'application notée $\| \cdot \|$ définie par

$$\| \cdot \| : \begin{cases} E \rightarrow \mathbb{R}_+ \\ x \mapsto \|x\| = \sqrt{\langle x, x \rangle} \end{cases}$$

Remarque : La norme euclidienne associée à un produit scalaire est bien définie par positivité du produit scalaire.

Proposition 5. Soit E espace préhilbertien réel et $(x, y) \in E^2$. On a

1. $\|x + y\|^2 = \|x\|^2 + 2\langle x, y \rangle + \|y\|^2$

2. $\|x - y\|^2 = \|x\|^2 - 2\langle x, y \rangle + \|y\|^2$

3. $\|x + y\|^2 + \|x - y\|^2 = 2(\|x\|^2 + \|y\|^2)$ (identité du parallélogramme)

Démonstration. Immédiate par définition de la norme et bilinéarité du produit scalaire. \square

Remarques : (1) Vérifier l'identité du parallélogramme est caractéristique d'une norme euclidienne (exercice difficile). Par exemple, la norme $\|\cdot\|_1$ sur \mathbb{R}^n n'est pas une norme euclidienne (considérer $x = (1, 0, \dots)$ et $y = (0, 1, 0, \dots)$).

(2) L'identité du parallélogramme peut aussi être reformulée en *identité de la médiane* :

$$\forall (x, y) \in E^2 \quad \|x\|^2 + \|y\|^2 = 2\left\|\frac{x+y}{2}\right\|^2 + \frac{1}{2}\|x-y\|^2$$

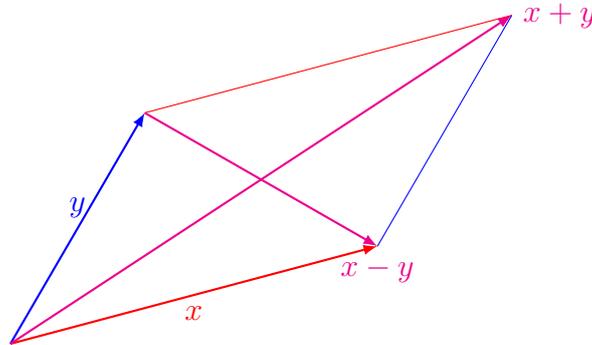


FIGURE 1 – Identité du parallélogramme

Proposition 6 (Identités de polarisation). Soit E espace préhilbertien réel et $\|\cdot\|$ la norme euclidienne associée. On a

$$\begin{aligned} \forall (x, y) \in E^2 \quad \langle x, y \rangle &= \frac{1}{2} (\|x+y\|^2 - \|x\|^2 - \|y\|^2) \\ &= \frac{1}{2} (\|x\|^2 + \|y\|^2 - \|x-y\|^2) \\ \langle x, y \rangle &= \frac{1}{4} (\|x+y\|^2 - \|x-y\|^2) \end{aligned}$$

Démonstration. Immédiate avec le résultat de la proposition précédente. □

Remarque : Les identités de polarisation permettent de reconstruire le produit scalaire d'un espace préhilbertien réel à partir de la connaissance de la norme euclidienne.

Théorème 1 (Inégalité de Cauchy-Schwarz). Soit E espace préhilbertien réel et $\|\cdot\|$ la norme euclidienne associée. On a

$$\forall (x, y) \in E^2 \quad |\langle x, y \rangle| \leq \|x\| \|y\|$$

De plus $|\langle x, y \rangle| = \|x\| \|y\| \iff (x, y)$ famille liée

Démonstration. Soit $(x, y) \in E^2$. On pose

$$\forall t \in \mathbb{R} \quad P(t) = \|x + ty\|^2 = t^2 \|y\|^2 + 2t \langle x, y \rangle + \|x\|^2$$

• Si $\|y\|^2 > 0$, la fonction P est polynomiale de degré deux positive et admet donc au plus une racine d'où son discriminant $\Delta = 4[\langle x, y \rangle^2 - \|x\|^2 \times \|y\|^2] \leq 0$.

• Si $\|y\|^2 = 0$, la fonction P est une fonction affine de signe constant positif ce qui impose $\langle x, y \rangle = 0$ et l'égalité donc l'inégalité a lieu.

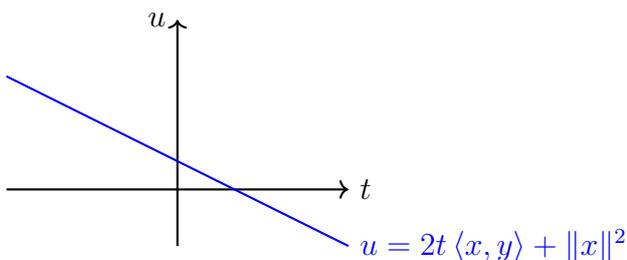


FIGURE 2 – Graphe pour $\langle x, y \rangle < 0$

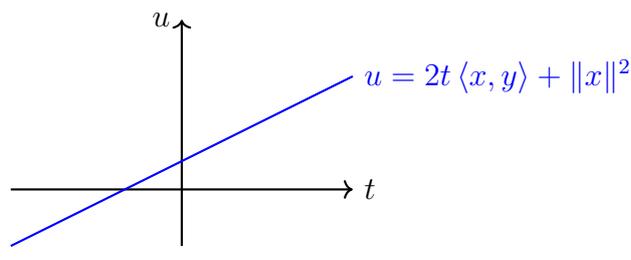


FIGURE 3 – Graphe pour $\langle x, y \rangle > 0$

L'équivalence a clairement lieu pour $y = 0_E$. Pour $y \neq 0_E$ ce qui équivaut à $\|y\|^2 > 0$, on a

$$|\langle x, y \rangle| = \|x\|\|y\| \iff \Delta = 0 \iff \exists! t_0 \in \mathbb{R} \mid P(t_0) = 0 \iff \exists! t_0 \in \mathbb{R} \mid x = -t_0 y$$

Cette dernière assertion équivaut au caractère lié de (x, y) car $y \neq 0_E$ d'où l'existence de λ réel tel que $x = \lambda y$ et ce λ est unique car (y) est libre. \square

Remarques : (1) Dans \mathbb{R}^2 , résultat bien connu car

$$|\vec{x} \cdot \vec{y}| = \|\vec{x}\| \|\vec{y}\| |\cos \alpha| \leq \|\vec{x}\| \|\vec{y}\|$$

(2) La preuve de l'inégalité sans le cas d'égalité n'utilise pas le caractère défini du produit scalaire (remarque qui servira plus tard dans le cours **Probabilités Discrètes**).

Corollaire 1. Soit E espace préhilbertien réel. La norme euclidienne associée est une norme, plus précisément elle vérifie les propriétés suivantes :

1. $\forall (x, \lambda) \in E \times \mathbb{R} \quad \|\lambda x\| = |\lambda| \|x\|.$
2. $\forall x \in E \quad \|x\| = 0 \iff x = 0_E$
3. $\forall (x, y) \in E^2 \quad \|x + y\| \leq \|x\| + \|y\|$ avec égalité si et seulement si la famille (x, y) est positivement liée.

Démonstration. 1. et 2. Immédiates.

3. D'après l'inégalité de Cauchy-Schwarz, on a

$$\|x + y\|^2 = \|x\|^2 + 2\langle x, y \rangle + \|y\|^2 \leq \|x\|^2 + 2\|x\|\|y\| + \|y\|^2$$

et le résultat suit par croissance de $\sqrt{\cdot}$ sur \mathbb{R}_+ . Le cas d'égalité résulte du cas d'égalité dans l'inégalité de Cauchy-Schwarz. \square

II Orthogonalité

Dans tout ce qui suit, l'ensemble E est un espace préhilbertien réel.

1 Vecteurs orthogonaux

Définition 4. Deux vecteurs x et y de E sont dits orthogonaux si $\langle x, y \rangle = 0$. On note $x \perp y$.

Définition 5. Une famille $(u_i)_{i \in I}$ de vecteurs de E est dite orthogonale si elle constituée de vecteurs deux à deux orthogonaux, i.e.

$$\forall (i, j) \in I^2 \text{ avec } i \neq j \quad \langle u_i, u_j \rangle = 0$$

Proposition 7. Soit $(u_i)_{i \in I}$ une famille orthogonale de vecteurs non nuls. Alors $(u_i)_{i \in I}$ est une famille libre.

Démonstration. Soit $(\alpha_i)_{i \in I}$ famille de réels presque nulle telle que $\sum_{i \in I} \alpha_i u_i = 0_E$. On a

$$\forall j \in I \quad \left\langle \sum_{i \in I} \alpha_i u_i, u_j \right\rangle = \alpha_j \|u_j\|^2 = 0 \implies \alpha_j = 0$$

d'où le résultat. □

Théorème 2 (Théorème de Pythagore). Soit $(u_i)_{i \in [1; p]} \in E^p$ une famille orthogonale. Alors

$$\left\| \sum_{i=1}^p u_i \right\|^2 = \sum_{i=1}^p \|u_i\|^2$$

Démonstration. On a
$$\left\| \sum_{i=1}^p u_i \right\|^2 = \left\langle \sum_{i=1}^p u_i, \sum_{j=1}^p u_j \right\rangle = \sum_{(i,j) \in [1; p]^2} \langle u_i, u_j \rangle = \sum_{i=1}^p \|u_i\|^2$$

□

Proposition 8. Soit $(x, y) \in E^2$. On a

$$(x, y) \text{ orthogonale} \iff \|x + y\|^2 = \|x\|^2 + \|y\|^2$$

Démonstration. On a

$$\|x + y\|^2 = \|x\|^2 + \|y\|^2 \iff \|x\|^2 + 2\langle x, y \rangle + \|y\|^2 = \|x\|^2 + \|y\|^2 \iff \langle x, y \rangle = 0$$

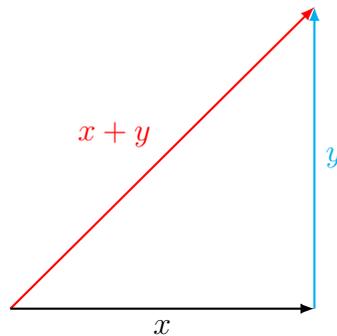


FIGURE 4 – Pythagore, le grand retour

□

Remarque : La réciproque du théorème de Pythagore est fautive pour une famille de plus de deux vecteurs. Par exemple, dans $E = \mathbb{R}^3$ avec $a = e_1 + e_2$, $b = e_1 - e_2$ et $c = e_2 + e_3$. On a

$$\langle a, b \rangle + \langle a, c \rangle + \langle b, c \rangle = 0 \implies \|a + b + c\|^2 = \|a\|^2 + \|b\|^2 + \|c\|^2$$

mais les vecteurs a, b, c ne sont pas deux à deux orthogonaux (et on peut même choisir une telle famille libre).

2 Orthogonal d'une partie

Définition 6. Soit A une partie non vide de E . On appelle orthogonal de A l'ensemble noté A^\perp défini par

$$A^\perp = \{x \in E \mid \forall a \in A \quad \langle a, x \rangle = 0\}$$

Proposition 9. On a $E^\perp = \{0_E\}$ et $\{0_E\}^\perp = E$.

Démonstration. La deuxième égalité est immédiate. Pour la première, soit $x \in E^\perp$. On a donc $\langle x, y \rangle = 0$ pour tout $y \in E$ et en particulier pour $y = x$ d'où $\|x\| = 0$ et par suite $x = 0_E$. \square

Proposition 10. Soient A, B des parties non vides de E . On a

1. A^\perp est un sev de E ;
2. $A \subset B \implies B^\perp \subset A^\perp$;
3. $A^\perp = \text{Vect}(A)^\perp$;
4. $A \subset (A^\perp)^\perp$.

Démonstration. 1. Vérification naïve immédiate.

Variante : $A^\perp = \bigcap_{a \in A} \text{Ker}(x \mapsto \langle x, a \rangle)$.

2. Soit $x \in B^\perp$. Alors, pour tout $a \in A \subset B$, on a $\langle x, a \rangle = 0$ d'où $x \in A^\perp$.

3. Comme $A \subset \text{Vect}(A)$, on a $\text{Vect}(A)^\perp \subset A^\perp$ d'après le 2.

Réciproquement, soit $x \in A^\perp$. Soit $y \in \text{Vect}(A)$, c'est-à-dire, notant $A = (a_i)_{i \in I}$, qu'il existe $(\alpha_i)_{i \in I}$ famille presque nulle telle que $y = \sum_{i \in I} \alpha_i a_i$ et

$$\langle x, y \rangle = \sum_{i \in I} \alpha_i \langle x, a_i \rangle = 0$$

et le résultat suit.

4. Soit $x \in A$. Alors pour tout $y \in A^\perp$, on a $\langle x, y \rangle = 0$. \square

Remarque : Si A n'est pas un sev, l'inclusion $A \subset (A^\perp)^\perp$ est stricte puisque $(A^\perp)^\perp$ est un sev contenant A donc le contenant strictement. Si A est un sev, c'est moins évident. Un contre-exemple est donné ultérieurement.

Définition 7. Les sev F et G de E sont dits orthogonaux si

$$\forall (x, y) \in F \times G \quad \langle x, y \rangle = 0$$

On note $F \perp G$.

Proposition 11. Soient F, G des sev de E .

1. $F \perp G \implies F \cap G = \{0_E\}$
2. $F \perp G \iff F \subset G^\perp \iff G \subset F^\perp$
3. $F \perp F^\perp$ et $F \cap F^\perp = \{0_E\}$

Démonstration. 1. Soit $x \in F \cap G$. Alors $\langle x, x \rangle = 0$ d'où $x = 0_E$.

2. On a $F \perp G \iff \forall x \in F \quad \forall y \in G \quad \langle x, y \rangle = 0 \iff F \subset G^\perp$

et l'autre équivalence s'en déduit par symétrie des rôles.

3. Immédiat. \square

Théorème 3 (Orthogonal d'une famille génératrice).

1. Soit $F = \text{Vect}(u_i)_{i \in I}$. On a

$$x \in F^\perp \iff \forall i \in I \quad x \perp u_i$$

2. Soit $F = \text{Vect}(u_i)_{i \in I}$ et $G = \text{Vect}(v_j)_{j \in J}$. On a

$$F \perp G \iff \forall (i, j) \in I \times J \quad u_i \perp v_j$$

Démonstration. 1. D'après la proposition 10, on a $F^\perp = \{u_i, i \in I\}^\perp$ et le résultat suit.

2. Le sens direct est immédiat. Réciproquement, on a

$$\forall (i, j) \in I \times J \quad u_i \perp v_j \iff \forall i \in I \quad u_i \in \text{Vect}(v_j, j \in J)^\perp = G^\perp \implies \text{Vect}(u_i, i \in I) \subset G^\perp$$

et le résultat suit. \square

Proposition 12. Soient F, G des sev de E tels que $E = F + G$. Dans ce cas,

$$F \perp G \iff F = G^\perp \iff G = F^\perp$$

Démonstration. D'après la proposition 11, on sait que

$$F \perp G \iff F \subset G^\perp \iff G \subset F^\perp$$

Montrons simplement que sous l'hypothèse $E = F + G$, on a

$$F \perp G \iff F = G^\perp$$

On suppose $F \perp G$. On sait déjà $F \subset G^\perp$. Soit $x \in G^\perp$. Il existe $(u, v) \in F \times G$ tel que $x = u + v$.

$$\text{On a} \quad \langle x, v \rangle = 0 = \underbrace{\langle u, v \rangle}_{=0} + \langle v, v \rangle = \|v\|^2 \implies x = u \in F$$

Les rôles joués par F et G étant symétriques, on en déduit le résultat attendu. \square

Notation : Si $E = F + G$ avec $F \perp G$, alors on a $E = F \oplus G$ et on note $E = F \overset{\perp}{\oplus} G$.

Remarque importante : Une conséquence de la proposition 12 est que si un sev admet un supplémentaire orthogonal, alors celui-ci est unique. En effet, si $E = F \overset{\perp}{\oplus} G$, alors on a $G = F^\perp$.

3 Famille orthonormale

Définition 8. Une famille de vecteurs de E est dite orthonormale si elle est orthogonale et constituée de vecteurs unitaires (on dit aussi normés), i.e. de norme égale à 1.

Proposition 13. Toute famille orthonormale de E est libre.

Démonstration. Conséquence de la proposition 7. \square

Théorème 4 (Orthonormalisation de Gram-Schmidt). Soit (u_1, \dots, u_p) une famille libre de E . Il existe (v_1, \dots, v_p) une famille orthonormale de E telle que

$$\forall k \in \llbracket 1; p \rrbracket \quad \text{Vect}(u_1, \dots, u_k) = \text{Vect}(v_1, \dots, v_k)$$

Démonstration. On met en œuvre l'algorithme dit d'*orthonormalisation* de Gram-Schmidt.

- On initialise avec $v_1 = \frac{u_1}{\|u_1\|}$.
- Pour $k \in \llbracket 2; p \rrbracket$, on pose $z_k = u_k - \sum_{i=1}^{k-1} \langle v_i, u_k \rangle v_i$ puis $v_k = \frac{z_k}{\|z_k\|}$.

Montrons par récurrence que la famille (v_1, \dots, v_p) vérifie les propriétés voulues. Soit

$$\mathcal{P}(k) : "(v_1, \dots, v_k) \text{ orthonormé et } \text{Vect}(v_1, \dots, v_k) = \text{Vect}(u_1, \dots, u_k)"$$

- $\mathcal{P}(1)$: L'initialisation est immédiate.
- $\mathcal{P}(k) \implies \mathcal{P}(k+1)$: Supposons $\mathcal{P}(k)$ vraie pour $k \in \llbracket 1; p-1 \rrbracket$ fixé (on exclut $k = p$ sinon on suppose le résultat final). On a

$$z_{k+1} = u_{k+1} - \sum_{i=1}^k \langle v_i, u_{k+1} \rangle v_i$$

Alors, pour tout $j \in \llbracket 1; k \rrbracket$,

$$\begin{aligned} \langle z_{k+1}, v_j \rangle &= \left\langle u_{k+1} - \sum_{i=1}^k \langle v_i, u_{k+1} \rangle v_i, v_j \right\rangle = \langle u_{k+1}, v_j \rangle - \sum_{i=1}^k \langle v_i, u_{k+1} \rangle \underbrace{\langle v_i, v_j \rangle}_{=\delta_{i,j}} \\ &= \langle u_{k+1}, v_j \rangle - \langle v_j, u_{k+1} \rangle = 0 \end{aligned}$$

Le vecteur z_{k+1} est non nul. Sinon, on aurait

$$z_{k+1} = 0_E \iff u_{k+1} = \sum_{i=1}^k \langle v_i, u_{k+1} \rangle v_i \in \text{Vect}(v_1, \dots, v_k) = \text{Vect}(u_1, \dots, u_k)$$

Dans ce cas, la famille (u_1, \dots, u_{k+1}) serait liée ce qui est absurde puisqu'elle est extraite de la famille libre (u_1, \dots, u_p) . Par suite, la norme $\|z_{k+1}\|$ est non nulle et le vecteur $v_{k+1} = \frac{z_{k+1}}{\|z_{k+1}\|}$ est normé. Ainsi, la famille (v_1, \dots, v_{k+1}) est orthonormée. On a

$$\text{Vect}(v_1, \dots, v_k) = \text{Vect}(u_1, \dots, u_k) \subset \text{Vect}(u_1, \dots, u_{k+1})$$

et
$$v_{k+1} \in \text{Vect}(u_1, \dots, u_{k+1})$$

d'où
$$\text{Vect}(v_1, \dots, v_{k+1}) \subset \text{Vect}(u_1, \dots, u_{k+1})$$

Enfin, la famille (v_1, \dots, v_{k+1}) est libre car orthonormée et (u_1, \dots, u_{k+1}) est libre car extraite de la famille libre (u_1, \dots, u_p) . Par suite

$$\dim \text{Vect}(v_1, \dots, v_{k+1}) = \dim \text{Vect}(u_1, \dots, u_{k+1}) = k+1$$

Par inclusion et égalité des dimensions, il vient

$$\text{Vect}(v_1, \dots, v_{k+1}) = \text{Vect}(u_1, \dots, u_{k+1})$$

ce qui clôt la récurrence.

Ainsi, $\mathcal{P}(k)$ est vraie pour tout $k \in \llbracket 1; p \rrbracket$ d'où (v_1, \dots, v_p) orthonormée et

$$\forall k \in \llbracket 1; p \rrbracket \quad \text{Vect}(u_1, \dots, u_k) = \text{Vect}(v_1, \dots, v_k)$$

□

Remarque : Si on impose une condition supplémentaire d'orientation à la famille (v_1, \dots, v_p) , alors celle-ci est unique.

Théorème 5. Soit (u_1, \dots, u_p) une famille libre de E . Il existe une unique famille orthonormée (v_1, \dots, v_p) de E telle que

$$\forall k \in \llbracket 1; p \rrbracket \quad \text{Vect}(u_1, \dots, u_k) = \text{Vect}(v_1, \dots, v_k) \quad \text{et} \quad \langle u_k, v_k \rangle > 0$$

Démonstration. Soit $k \in \llbracket 1; p \rrbracket$. Notons $\pi_k = \sum_{i=1}^{k-1} \langle u_k, v_i \rangle v_i$ et $z_k = u_k - \pi_k$. Par construction, on a $z_k \perp v_i$ pour $i \in \llbracket 1; k-1 \rrbracket$ d'où

$$\langle z_k, u_k \rangle = \langle z_k, z_k + \pi_k \rangle = \|z_k\|^2 + \underbrace{\langle z_k, \pi_k \rangle}_{=0} = \|z_k\|^2 > 0$$

et par suite
$$\langle v_k, u_k \rangle = \frac{1}{\|z_k\|} \langle z_k, u_k \rangle > 0$$

Ainsi, la base construite par l'algorithme de Gram-Schmidt vérifie la condition d'orientation. Soit (w_1, \dots, w_p) une famille orthonormée qui vérifie les mêmes propriétés que (v_1, \dots, v_p) . Alors, pour $k \in \llbracket 1; p \rrbracket$, on a

$$w_k \in \text{Vect}(w_1, \dots, w_k) \cap \text{Vect}(w_1, \dots, w_{k-1})^\perp = \text{Vect}(v_1, \dots, v_k) \cap \text{Vect}(v_1, \dots, v_{k-1})^\perp$$

autrement dit $w_k \in \text{Vect}(v_k)$. Comme w_k est normé et vérifie la même condition d'orientation que v_k , on conclut $w_k = v_k$. \square

Remarques : (1) Les résultats et démonstrations d'orthonormalisation s'étendent au cas d'une famille libre dénombrable.

(2) On a établi $\|z_k\|^2 = \langle z_k, u_k \rangle$ pour $k \in \llbracket 1; p \rrbracket$. Cette observation peut être mise à profit lors de la mise en œuvre pratique du procédé d'orthonormalisation, le calcul de $\langle z_k, u_k \rangle$ s'avérant souvent plus simple que le calcul direct de $\|z_k\|^2$ avec $k \in \llbracket 1; p \rrbracket$.

Application : **Un cas particulier du théorème de Riesz**

Soit E préhilbertien réel de dimension infinie. Alors, la sphère $S(0, 1)$ n'est pas compacte. En effet, soit $(u_n)_n$ une famille libre de vecteurs de E . On note $(v_n)_n$ la famille obtenue par orthonormalisation de Gram-Schmidt. Pour p, q entiers distincts, on a

$$\|v_p - v_q\|^2 = \|v_p\|^2 - 2\langle v_p, v_q \rangle + \|v_q\|^2 = 2$$

Ainsi, la suite $(v_n)_n$ est à valeurs dans $S(0, 1)$ avec $\|v_p - v_q\| = \sqrt{2}$ pour tout $p \neq q$ ce qui interdit l'existence d'une valeur d'adhérence.

4 Bases orthonormales

Définition 9. Soit E euclidien. On appelle base orthonormale (ou base orthonormée) notée *BON* en abrégé une base de E qui est également une famille orthonormale.

Corollaire 2. Soit F sev de dimension finie de E . Alors F possède une base orthonormée.

Démonstration. Le sev F admet une base que l'on orthonormalise avec l'algorithme de Schmidt pour obtenir une base orthonormée de F . \square

Corollaire 3. Soit E un espace euclidien. Alors

1. l'espace E possède une base orthonormée ;
2. Toute famille orthonormale de E peut être complétée en une base orthonormée de E .

Démonstration. 1. C'est le corollaire précédent avec $F = E$.

2. Soit (u_1, \dots, u_p) une famille orthonormée de E avec $p \leq n = \dim E$. D'après le théorème de la base incomplète, on peut compléter (u_1, \dots, u_p) en (u_1, \dots, u_n) base de E . On fixe ensuite $v_i = u_i$ pour tout $i \in \llbracket 1; p \rrbracket$ puis on poursuit la construction des v_i en suivant l'algorithme de Schmidt. On obtient alors une base orthonormée de E qui est une complétion de la famille initiale. \square

Proposition 14. Soit E euclidien muni d'une base orthonormée $\mathcal{B} = (e_1, \dots, e_n)$. Soit $(x, y) \in E^2$ avec

$$x = \sum_{i=1}^n x_i e_i \quad \text{et} \quad y = \sum_{i=1}^n y_i e_i$$

On a
$$\langle x, y \rangle = \sum_{i=1}^n x_i y_i \quad \text{et} \quad \|x\|^2 = \sum_{i=1}^n x_i^2$$

Démonstration. On a
$$\langle x, y \rangle = \sum_{(i,j) \in \llbracket 1; n \rrbracket^2} x_i y_j \underbrace{\langle e_i, e_j \rangle}_{=\delta_{i,j}} = \sum_{i=1}^n x_i y_i$$

Le reste suit. \square

Proposition 15. Soit E euclidien muni d'une base orthonormée $\mathcal{B} = (e_1, \dots, e_n)$. Soit $(x, y) \in E^2$ avec et $X = \text{mat}_{\mathcal{B}} x$, $Y = \text{mat}_{\mathcal{B}} y$. On a

$$\langle x, y \rangle = X^T Y, \quad \|x\|^2 = X^T X$$

Démonstration. Immédiate. \square

Proposition 16. Soit E euclidien muni d'une base orthonormée $\mathcal{B} = (e_1, \dots, e_n)$, $f \in \mathcal{L}(E)$ et $A = (a_{i,j}) = \text{mat}_{\mathcal{B}} f$. On a

$$\forall (i, j) \in \llbracket 1; n \rrbracket^2 \quad a_{i,j} = \langle f(e_j), e_i \rangle \quad \text{et} \quad \text{Tr}(A) = \sum_{i=1}^n \langle f(e_i), e_i \rangle$$

Démonstration. Soit $(i, j) \in \llbracket 1; n \rrbracket^2$. On a $f(e_j) = \sum_{k=1}^n a_{k,j} e_k$ puis

$$\langle f(e_j), e_i \rangle = \sum_{k=1}^n a_{k,j} \underbrace{\langle e_k, e_i \rangle}_{=\delta_{k,i}} = a_{i,j}$$

Le reste suit. \square

III Projection orthogonale

Dans tout ce qui suit, l'ensemble E est un espace préhilbertien réel.

1 Supplémentaire orthogonal

Théorème 6. Soit F sev de dimension finie de E . Alors on a $E = F \oplus F^\perp$.

Démonstration. On suppose $F \neq \{0_E\}$ sans quoi le résultat est trivial. Soit (e_1, \dots, e_p) une base orthonormée de F et $x \in E$. On procède par analyse/synthèse.

Analyse : Soit $(\alpha_1, \dots, \alpha_p) \in \mathbb{R}^p$ tel que

$$x = \sum_{i=1}^p \alpha_i e_i + x - \sum_{i=1}^p \alpha_i e_i \quad \text{avec} \quad x - \sum_{i=1}^p \alpha_i e_i \in F^\perp$$

On a $\forall k \in \llbracket 1; p \rrbracket \quad \left\langle x - \sum_{i=1}^p \alpha_i e_i, e_k \right\rangle = \langle x, e_k \rangle - \alpha_k = 0$

Ainsi les α_k sont déterminés (cela prouve aussi l'unicité de la décomposition dans $F \oplus F^\perp$ sous réserve d'existence mais on l'a déjà en réalité car on sait $F \perp F^\perp$).

Synthèse : On a
$$x = \underbrace{\sum_{i=1}^p \langle x, e_i \rangle e_i}_{\in F} + x - \sum_{i=1}^p \langle x, e_i \rangle e_i$$

Puis $\forall k \in \llbracket 1; p \rrbracket \quad \left\langle x - \sum_{i=1}^p \langle x, e_i \rangle e_i, e_k \right\rangle = \langle x, e_k \rangle - \langle x, e_k \rangle \|e_k\|^2 = 0$

donc, d'après le théorème 3, on a $x - \sum_{i=1}^p \langle x, e_i \rangle e_i \in F^\perp$ ce qui prouve le résultat attendu. \square

Remarque : Le résultat est faux si F est de dimension infinie. Considérons par exemple $E = \mathcal{C}^0([0; 1], \mathbb{R})$ muni du produit scalaire $\langle f, g \rangle = \int_0^1 f(t)g(t) dt$ pour $(f, g) \in E^2$. On pose $F = \{f \in E \mid f(0) = 0\}$. Soit $f \in F^\perp$. Notant $g : t \mapsto tf(t)$, on a $g \in F$ d'où

$$\langle f, g \rangle = \int_0^1 tf(t)^2 dt = 0$$

Comme $t \mapsto tf(t)^2$ est continue positive sur $[0; 1]$, on en déduit $tf^2(t) = 0$ pour $t \in [0; 1]$ d'où $f(t) = 0$ pour $t \in]0; 1]$. Par continuité de f en 0, on a également $f(0) = 0$ d'où $F^\perp = \{0_E\}$ et par conséquent

$$F \oplus F^\perp \neq E$$

Corollaire 4. Soit F un sev de dimension finie de E . On a $(F^\perp)^\perp = F$.

Démonstration. On a $E = F \oplus F^\perp$ donc, d'après la proposition 12, comme $F \perp F^\perp$, on a $(F^\perp)^\perp = F$. \square

Remarque : Le résultat est faux en dimension infinie. On reprend le contre-exemple précédent. On a trouvé $F^\perp = \{0_E\}$ d'où $(F^\perp)^\perp = E$ et par conséquent

$$F \subsetneq (F^\perp)^\perp$$

2 Projection orthogonale

Définition 10. Soit F un sev de dimension finie de E . On appelle projection orthogonale sur F notée p_F la projection sur F parallèlement à F^\perp .

Remarque : (1) Comme F et F^\perp sont supplémentaires, on peut définir une telle projection.
 (2) Si E est euclidien, alors F et F^\perp sont de dimension finie. Par suite, le projecteur $\text{id} - p_F$ associé à p_F peut se noter p_{F^\perp} (notation licite car F^\perp de dimension finie).

Théorème 7 (Caractérisation géométrique du projeté orthogonal). Soit F un sev de E de dimension finie et $x \in E$. Pour $y \in E$, on a

$$y = p_F(x) \iff \begin{cases} y \in F \\ x - y \in F^\perp \end{cases}$$

Démonstration. Le sens direct est immédiat par définition de p_F et le sens indirect résulte de l'unicité de la décomposition dans $F \oplus F^\perp$:

$$\begin{aligned} x &= y + (x - y) \text{ avec } (y, x - y) \in F \times F^\perp \\ &= p_F(x) + x - p_F(x) \text{ avec } (p_F(x), x - p_F(x)) \in F \times F^\perp \end{aligned}$$

et on identifie terme à terme. □

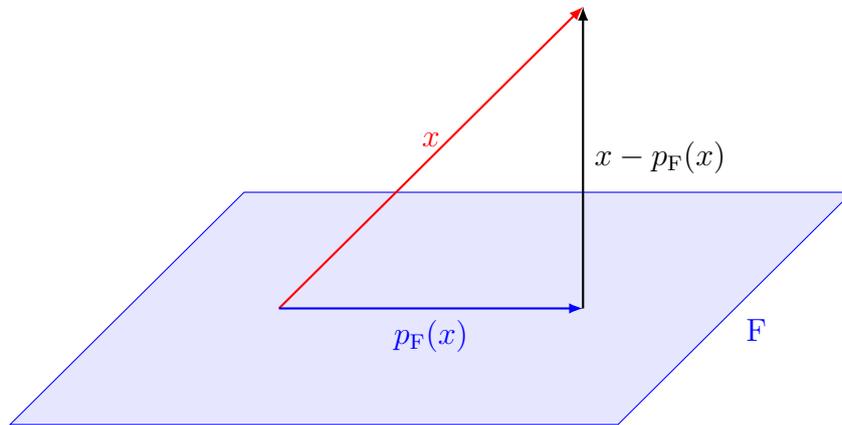


FIGURE 5 – Décomposition d'une projection orthogonale

Exemple : Soit $E = \mathbb{R}_2[X]$ muni de $\langle P, Q \rangle = \int_0^{+\infty} P(t)Q(t)e^{-t} dt$.

Déterminer la projection de 1 sur $F = \text{Vect}(X, X^2)$. On note $p_F(1) = aX + bX^2$. On a

$$\begin{cases} \langle 1 - (aX + bX^2), X \rangle = 0 \\ \langle 1 - (aX + bX^2), X^2 \rangle = 0 \end{cases} \iff \begin{cases} 2a + 6b = 1 \\ 6a + 24b = 2 \end{cases} \iff (a, b) = \left(1, -\frac{1}{6}\right)$$

Ainsi
$$p_F(1) = X - \frac{X^2}{6}$$

Théorème 8. Soit F un sev de dimension finie de E et (e_1, \dots, e_p) une base orthonormée de F . On a

$$\forall x \in E \quad p_F(x) = \sum_{i=1}^p \langle x, e_i \rangle e_i$$

Démonstration. Dans la preuve du théorème 6, on a établi que $E = F \oplus F^\perp$ avec (e_1, \dots, e_p) une base orthonormée de F et $x \in E$ se décompose de manière unique en

$$x = \underbrace{\sum_{i=1}^p \langle x, e_i \rangle e_i}_{\in F} + \underbrace{x - \sum_{i=1}^p \langle x, e_i \rangle e_i}_{\in F^\perp}$$

On en déduit $\forall x \in E \quad p_F(x) = \sum_{i=1}^p \langle x, e_i \rangle e_i$

□

Remarque : Dans l'algorithme de Gram-Schmidt, l'étape itérative consiste à construire $z_k = u_k - p_{F_k}(u_k)$ où $F_k = \text{Vect}(u_1, \dots, u_{k-1}) = \text{Vect}(v_1, \dots, v_{k-1})$. Ainsi, on a

$$v_k = \frac{z_k}{\|z_k\|} \in F_k^\perp \quad \text{d'où} \quad v_k \perp v_i \quad \forall i \in \llbracket 1; k-1 \rrbracket$$

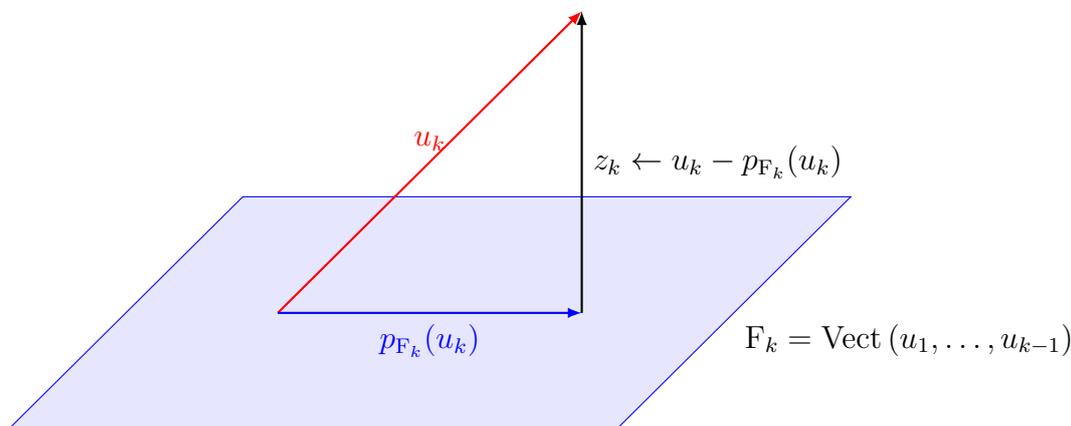


FIGURE 6 – Étape itérative de l'algorithme d'orthonormalisation

Proposition 17 (Inégalité de Bessel). Soit (e_1, \dots, e_p) une famille orthonormée de E . On a

$$\forall x \in E \quad \sum_{i=1}^p \langle x, e_i \rangle^2 \leq \|x\|^2$$

Démonstration. On note $F = \text{Vect}(e_1, \dots, e_p)$. Soit $x \in E$. On décompose

$$x = \underbrace{\sum_{i=1}^p \langle x, e_i \rangle e_i}_{\in F} + \underbrace{x - \sum_{i=1}^p \langle x, e_i \rangle e_i}_{\in F^\perp}$$

D'après le théorème de Pythagore, il vient

$$\|x\|^2 = \left\| \sum_{i=1}^p \langle x, e_i \rangle e_i \right\|^2 + \left\| x - \sum_{i=1}^p \langle x, e_i \rangle e_i \right\|^2 \geq \left\| \sum_{i=1}^p \langle x, e_i \rangle e_i \right\|^2 = \sum_{i=1}^p \langle x, e_i \rangle^2$$

□

Proposition 18 (à refaire). Soit a un vecteur normé de E euclidien. On a

$$\forall x \in E \quad p_{\text{Vect}(a)^\perp}(x) = x - \langle x, a \rangle a$$

Démonstration. Pour $x \in E$, comme (a) est une base orthonormée de $\text{Vect}(a)$, on a

$$p_{\text{Vect}(a)^\perp}(x) = (\text{id} - p_{\text{Vect}(a)})(x) = x - \langle x, a \rangle a$$

□

Définition 11. Soit p un projecteur de E . Le projecteur p est dit orthogonal si $\text{Im } p \perp \text{Ker } p$.

Remarque : Cette définition étend la définition 10 puisque $\text{Im } p$ n'est pas nécessairement de dimension finie. Les deux définitions sont cohérentes entre elles : si F sev de dimension finie de E , alors p_F est un projecteur orthogonal au sens de la définition 11. Le projecteur associé $\text{id} - p_F$ est également un projecteur orthogonal puisqu'il est le projecteur sur F^\perp parallèlement à F .

Proposition 19 (à refaire). Soit p un projecteur de E . On a

$$p \text{ projecteur orthogonal} \iff \forall x \in E \quad \|p(x)\| \leq \|x\|$$

Démonstration. Supposons p projecteur orthogonal. Soit $x \in E$. On a

$$x = \underbrace{p(x)}_{\in \text{Im } p} + \underbrace{x - p(x)}_{\in \text{Ker } p}$$

D'après le théorème de Pythagore, il vient

$$\|x\|^2 = \|p(x)\|^2 + \|x - p(x)\|^2 \geq \|p(x)\|^2$$

Le résultat suit. Réciproquement, soit $(a, b) \in \text{Im } p \times \text{Ker } p$. on a

$$\forall t \in \mathbb{R} \quad \|p(ta + b)\|^2 \leq \|ta + b\|^2 \iff \forall t \in \mathbb{R} \quad 0 \leq 2t \langle a, b \rangle + \|b\|^2$$

Dans cette dernière assertion, une fonction affine prend des valeurs toujours positives.

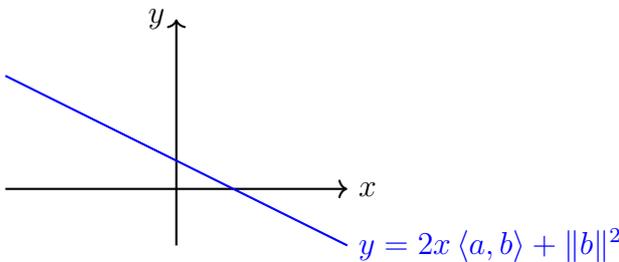


FIGURE 7 – Graphe pour $\langle a, b \rangle < 0$

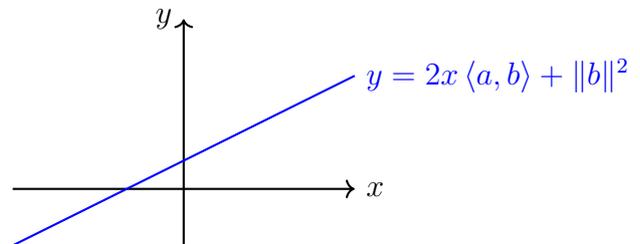


FIGURE 8 – Graphe pour $\langle a, b \rangle > 0$

Ceci n'est possible que si la fonction est constante d'où $\langle a, b \rangle = 0$ pour $(a, b) \in \text{Im } p \times \text{Ker } p$ ce qui prouve que p est orthogonal. □

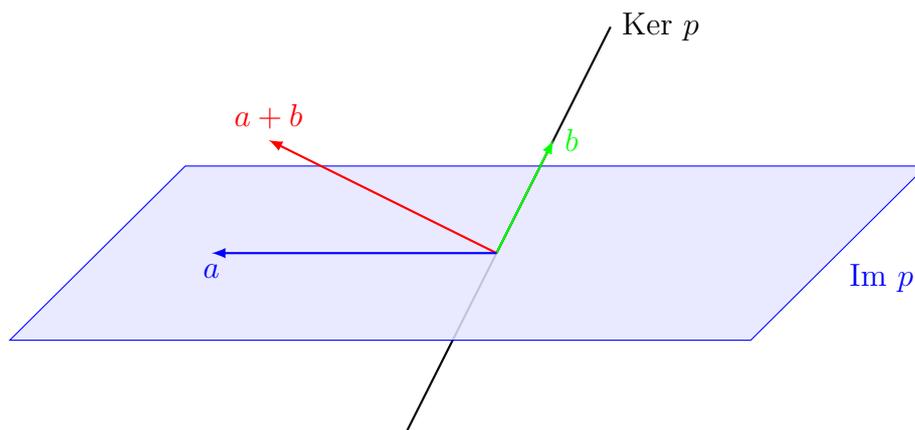


FIGURE 9 – Décomposition d’une projection non orthogonale

Sur la figure ci-avant, on observe que pour un projecteur p non orthogonal, on peut trouver $(a, b) \in \text{Im } p \times \text{Ker } p$ tel que

$$\|a\| > \|a + b\|$$

Remarque : On peut interpréter le résultat de la proposition 19 ainsi : pour p un projecteur, on a

$$p \text{ orthogonal} \iff p \in \mathcal{L}_c(E) \quad \text{et} \quad \|p\|_{\text{op}} \leq 1$$

3 Distance à un sev de dimension finie

Théorème 9 (Caractérisation métrique du projeté orthogonal). Soit F un sev de dimension finie et $x \in E$. Alors, on a $\|x - p_F(x)\| = d(x, F)$ et $p_F(x)$ est l’unique élément de F qui réalise cette égalité, i.e. pour $y \in F$

$$\begin{cases} y \in F \\ \|x - y\| = d(x, F) \end{cases} \iff y = p_F(x)$$

Démonstration. Soit $x \in E$. Pour $y \in F$, on a

$$\begin{aligned} x - y &= \underbrace{x - p_F(x)}_{\in F^\perp} + \underbrace{p_F(x) - y}_{\in F} \stackrel{\text{Pythagore}}{\implies} \|x - y\|^2 = \|x - p_F(x)\|^2 + \|p_F(x) - y\|^2 \\ &\geq \|x - p_F(x)\|^2 \end{aligned}$$

d’où $d(x, F) = \|x - p_F(x)\|$

Si $y \in F$ tel que $\|x - y\| = d(x, F)$, alors

$$\|p_F(x) - y\|^2 = \|x - y\|^2 - \|x - p_F(x)\|^2 = 0 \implies y = p_F(x)$$

□

Corollaire 5. Soit F un sev de dimension finie et $x \in E$. On a

$$d(x, F)^2 = \langle x - p_F(x), x \rangle$$

Démonstration. On a $d(x, F)^2 = \|x - p_F(x)\|^2 = \langle x - p_F(x), x \rangle - \underbrace{\langle x - p_F(x), p_F(x) \rangle}_{\in F^\perp} \underbrace{\langle p_F(x), p_F(x) \rangle}_{\in F}$

□

Remarque : En pratique, ce résultat permet de beaucoup simplifier certains calculs.

Exemple : Soit $E = \mathbb{R}_2[X]$ muni de $\langle P, Q \rangle = \int_0^{+\infty} P(t)Q(t)e^{-t} dt$ et $F = \text{Vect}(X, X^2)$. Déterminer $d(1, F)$. On a

$$d(1, F)^2 = \langle 1 - p_F(1), 1 \rangle = \int_0^{+\infty} \left[1 - t + \frac{t^2}{6} \right] e^{-t} dt = \frac{1}{3}$$

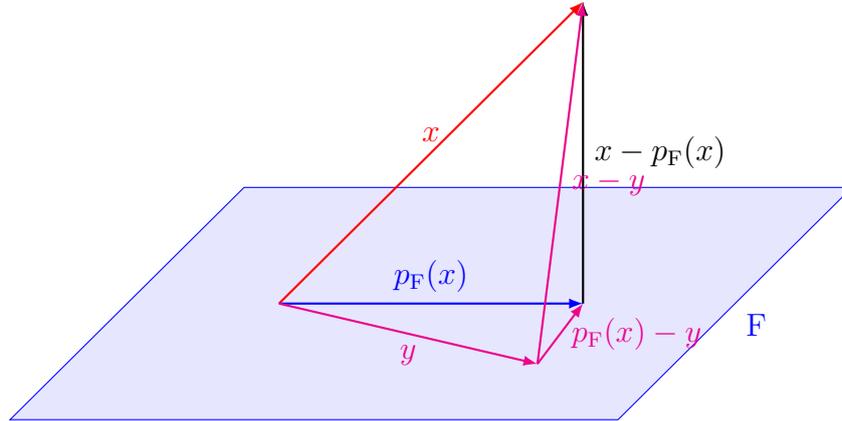


FIGURE 10 – Distance à un sous-espace de dimension finie

IV Exemples importants

1 Distance à un hyperplan

Proposition 20. Soit E un espace euclidien et H un hyperplan de E avec $n \in H^\perp$ et $n \neq 0_E$.

On a $\forall x \in E \quad d(x, H) = \frac{|\langle x, n \rangle|}{\|n\|}$

Démonstration. On a $E = H \oplus \text{Vect}(n)$. Comme $\text{Vect}(n) = H^\perp$ est de dimension finie, on a $\text{id} - p_H = p_{H^\perp}$. La famille $(n/\|n\|)$ est une base orthonormée de H^\perp et on obtient

$$d(x, H) = \|(\text{id} - p_H)(x)\| = \|p_{H^\perp}(x)\| = \frac{|\langle x, n \rangle|}{\|n\|}$$

□

Exemple : Soit $E = \mathbb{R}^n$ et $H : \sum_{i=1}^n x_i = 0$. Notons $u = (1, \dots, 1) \in E$. On a

$$H = \{x \in E \mid x \perp u\} = \text{Vect}(u)^\perp$$

d'où $\forall x \in E \quad d(x, H) = \frac{|\langle x, u \rangle|}{\|u\|} = \frac{\left| \sum_{i=1}^n x_i \right|}{\sqrt{n}}$

2 Droite des moindres carrés

Proposition 21. Soit $(M_i)_{1 \leq i \leq n}$ une suite de points ($n \geq 2$) de coordonnées (x_i, y_i) telle que toutes les abscisses ne soient pas égales. Étant donnée une droite \mathcal{D} d'équation $y = ax + b$, on note H_i le projeté de M_i sur \mathcal{D} parallèlement à l'axe (Oy) avec $i \in \llbracket 1; n \rrbracket$. Alors il existe une unique droite \mathcal{D}^* telle que la somme des distances au carrés $\sum_{i=1}^n M_i H_i^2$ soit minimale. Cette droite s'appelle la droite des moindres carrés et est décrite par l'équation

$$y = a^*x + b^* \quad \text{avec} \quad a^* = \frac{\sigma_{x,y}}{\sigma_x^2} \quad b^* = \bar{y} - a^*\bar{x}$$

où
$$\bar{x} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n x_i \quad \bar{y} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n y_i \quad \sigma_x^2 = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n x_i^2 - \bar{x}^2 \quad \sigma_{x,y} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n x_i y_i - \bar{x}\bar{y}$$

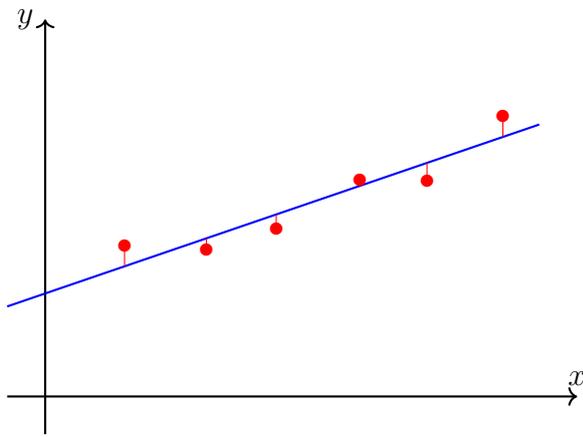


FIGURE 11 – Droite des moindres carrés

La droite des moindres carrés d'équation $y = ax + b$ est choisie telle que la quantité

$$\sum_{i=1}^n M_i H_i^2 = \sum_{i=1}^n [y_i - (ax_i + b)]^2$$

soit minimale. C'est la droite qui passe « au mieux au plus près » des points M_1, \dots, M_n . Le problème consiste donc en la minimisation en $(a, b) \in \mathbb{R}^2$ de la somme des carrés $\sum_{i=1}^n [y_i - (ax_i + b)]^2$.

Vocabulaire : La suite de points M_1, \dots, M_n s'appelle un échantillon, en général obtenu par une suite de mesures. La quantité \bar{x} est la moyenne des abscisses, \bar{y} la moyenne des ordonnées, σ_x^2 la variance des abscisses, σ_x l'écart-type des abscisses et $\sigma_{x,y}$ la covariance entre les abscisses et ordonnées.

Démonstration. On a
$$\sum_{i=1}^n M_i H_i^2 = \sum_{i=1}^n [y_i - (ax_i + b)]^2$$

L'ensemble
$$\Lambda = \left\{ \sum_{i=1}^n [y_i - ax_i - b]^2, (a, b) \in \mathbb{R}^2 \right\}$$

est une partie non vide minorée de \mathbb{R} et admet donc une borne inférieure finie. Munissons \mathbb{R}^n du produit scalaire canonique. Ainsi, notant $y = (y_1, \dots, y_n)$, $x = (x_1, \dots, x_n)$ et $u = (1, \dots, 1)$, on a

$$\sum_{i=1}^n M_i H_i^2 = \sum_{i=1}^n [y_i - (ax_i + b)]^2 = \|y - (ax + bu)\|^2$$

Par croissance et continuité de $t \mapsto t^2$ sur \mathbb{R}_+ , on a

$$\inf_{(a,b) \in \mathbb{R}^2} \sum_{i=1}^n M_i H_i^2 = \inf_{(a,b) \in \mathbb{R}^2} \|y - (ax + bu)\|^2 = \left(\inf_{(a,b) \in \mathbb{R}^2} \|y - (ax + bu)\| \right)^2$$

Notons $F = \text{Vect}(u, x)$. D'après la caractérisation métrique du projeté orthogonal, on sait que

$$\inf \{ \|y - (ax + bu)\|, (a, b) \in \mathbb{R}^2 \} = d(y, F) = \|y - p_F(y)\|$$

et le projeté $p_F(y)$ est l'unique vecteur de F qui réalise cette égalité. La famille (x, u) est libre car les x_i ne sont pas toutes égales. On a donc reformulé le problème de la droite des moindres carrés comme recherche de distance à un plan vectoriel. On construit une base (v_1, v_2) orthonormée de F avec l'algorithme d'orthonormalisation :

$$v_1 = \frac{u}{\sqrt{n}} \quad v_2 = \frac{1}{\sqrt{n}\sigma_x} (x - \bar{x}u)$$

Puis

$$\begin{aligned} p_F(y) &= \langle y, v_1 \rangle v_1 + \langle y, v_2 \rangle v_2 \\ &= \bar{y}u + \frac{1}{n\sigma_x^2} (\langle y, x \rangle - \langle y, u \rangle \bar{x}) (x - \bar{x}u) \\ p_F(y) &= \bar{y}u + \frac{n\sigma_{x,y}}{n\sigma_x^2} (x - \bar{x}u) = \frac{\sigma_{x,y}}{\sigma_x^2} x + \left(\bar{y} - \frac{\sigma_{x,y}}{\sigma_x^2} \bar{x} \right) u \end{aligned}$$

Par liberté de (x, u) , on identifie les coefficients a^* et b^* attendus.

Variante : On peut opter pour une approche un peu différente, moins géométrique et plus probabiliste, pour obtenir le résultat. On a

$$\sum_{i=1}^n M_i H_i^2 = \|y - ax - bu\|^2 = \|y - ax - (\bar{y} - a\bar{x})u + (\bar{y} - a\bar{x})u - bu\|^2$$

Après calcul, on vérifie $\langle y - ax - (\bar{y} - a\bar{x})u, u \rangle = 0$

Ainsi, on obtient

$$\sum_{i=1}^n M_i H_i^2 = \|y - \bar{y}u - a(x - \bar{x}u)\|^2 + \|(\bar{y} - a\bar{x} - b)u\|^2$$

Le premier terme est un trinôme en a qu'on minimise avec le choix

$$a = \frac{\langle x - \bar{x}u, y - \bar{y}u \rangle}{\|x - \bar{x}u\|^2}$$

puis, on choisit $b = \bar{y} - a\bar{x}$ qui annule le second terme et on donc minimisé la somme des carrés des écarts. Cette démarche est inspirée des probabilités. Soit $(\Omega, \mathcal{A}, \mathbb{P})$ espace probabilisé. Si on suppose que le couple (X, Y) suit une loi uniforme sur $(x_i, y_i)_{1 \leq i \leq n}$, on a par transfert

$$n\mathbb{E} \left((Y - aX - b)^2 \right) = \|y - ax - bu\|^2$$

et la décomposition proposée consiste à écrire

$$\mathbb{E} \left((Y - aX - b)^2 \right) = \mathbb{V}(Y - aX - b) + (\mathbb{E}(Y - aX - b))^2$$

et on observe $\mathbb{V}(Y - aX - b) = \mathbb{V}(Y - aX)$

Ce terme ne dépend donc que de a . On le minimise puis on choisit b . □

Applications : Innombrables !!

Annexe

Borne inférieure et distance

Soit A partie non vide minorée de \mathbb{R} et f définie sur $A \cup \inf A$. Si f est croissante et continue en $\inf A$, on a

$$\inf f(A) = f(\inf A)$$

Par croissance de f , on a

$$\forall x \in A \quad x \geq \inf A \implies f(x) \geq f(\inf A)$$

d'où

$$\inf f(A) \geq f(\inf A)$$

Puis, on a l'existence d'une suite (a_n) à valeurs dans A avec $a_n \xrightarrow[n \rightarrow \infty]{} \inf A$. Or

$$\forall n \in \mathbb{N} \quad f(a_n) \geq \inf f(A)$$

Comme f est continue en $\inf A$, faisant tendre $n \rightarrow +\infty$, il vient

$$f(\inf A) = \lim_{n \rightarrow +\infty} f(a_n) \geq \inf f(A)$$

On conclut

$$\boxed{f(\inf A) = \inf f(A)}$$

Si f n'est pas croissante, le résultat est faux : prendre $f(x) = x^2$ et $A = [-1; 1]$ par exemple. On a

$$f(\inf A) = f(-1) = 1 \neq 0 = \inf \{x^2, x \in [-1; 1]\}$$

Si f n'est pas continue en $\inf A$, le résultat est faux également : prendre $f(x) = \begin{cases} x & \text{si } x > 0 \\ -1 & \text{si } x = 0 \end{cases}$ et $A = [0; +\infty[$. On a

$$f(\inf A) = f(0) = -1 \neq 0 = \inf \{x, x > 0\}$$

Application : Situation typique dans E préhilbertien avec $(x, y, z) \in E^3$

$$\boxed{\inf_{(a,b) \in \mathbb{R}^2} \|x + ay + bz\|^2 = \left(\inf_{(a,b) \in \mathbb{R}^2} \|x + ay + bz\| \right)^2 = d(x, \text{Vect}(y, z))^2}$$

La fonction $t \mapsto t^2$ est croissante continue sur \mathbb{R}_+ d'où l'application du résultat qui précède.