#### Extrait de CNM PSI 2009

Pour tout entier naturel k,  $\mathcal{P}_k$  désigne l'espace vectoriel des polynômes à coefficients réels et de degré inférieur ou égal à k.

Dans ce problème n désigne un entier naturel non nul et  $x_0, x_1, \ldots, x_n$  des réels **deux à deux distincts**; on note  $\Pi$  le polynôme  $\Pi = (X - x_0)(X - x_1) \cdots (X - x_n)$ .

Pour tout entier naturel m, on définit l'application :

$$f_m: \begin{array}{ccc} \mathcal{P}_m & \to & \mathbf{R}^{n+1} \\ P & \mapsto & (P(x_0), \dots, P(x_n)) \end{array}$$

# Partie I : Étude de l'application $f_m$

Soit m un entier naturel.

1. Si  $R \in \mathcal{P}_n$  vérifie  $\forall i \in [0, n]$   $R(x_i) = 0$ , alors le polynôme  $\Pi$  divise le polynôme R: il existe donc  $Q \in \mathbf{R}[X]$  tel que  $R = Q.\Pi$ . Par égalité des degrés, puisque  $deg(\Pi) = n + 1$  et  $deg(R) \leq n$ , on a Q = 0 = R.

Le seul polynôme  $R \in \mathcal{P}_n$  vérifiant  $\forall i \in [0, n]$   $R(x_i) = 0$  est le polynôme nul.

2. Soit  $\lambda \in \mathbf{R}$  et P et Q dans  $\mathcal{P}_m$ . On a :

$$f_{m}(\lambda P + Q) = (\lambda P(x_{0}) + Q(x_{0}), \dots, \lambda P(x_{n}) + Q(x_{n}))$$

$$= (\lambda P(x_{0}), \dots, \lambda P(x_{n})) + (Q(x_{0}), \dots, Q(x_{n}))$$

$$= \lambda (P(x_{0}), \dots, P(x_{n})) + (Q(x_{0}), \dots, Q(x_{n}))$$

$$f_{m}(\lambda P + Q) = \lambda f_{m}(P) + f_{m}(Q)$$

 $f_m$  est donc une application linéaire.

- 3. Dans cette question, on suppose que  $m \ge n + 1$ .
  - 3.1. Par définition  $Ker(f_m) = \{P \in \mathcal{P}_m, f_m(P) = 0\}.$

$$P \in Ker(f_m) \iff P \in \mathcal{P}_m \text{ et } \forall i \in \llbracket 0, n \rrbracket \quad P(x_i) = 0$$

$$\iff P \in \mathcal{P}_m \text{ et } \Pi \text{ divise le polynôme } P$$

$$\iff P \in \mathcal{P}_m \text{ et } \exists Q \in \mathbf{R}[X] \quad P = Q.\Pi$$
et par égalité des degrés
$$P \in Ker(f_m) \iff \exists Q \in \mathcal{P}_{m-n-1}, \quad P = Q.\Pi$$

On a donc 
$$Ker(f_m) = \{Q.\Pi, Q \in \mathcal{P}_{m-n-1}\}.$$

- 3.2.  $Ker(f_m)$  et  $\mathcal{P}_n$  sont des sous-espaces vectoriels de  $\mathcal{P}_m$ .
  - D'après le résultat de la question 1., on sait que  $Ker(f_m) \cap \mathcal{P}_n = \{0\}$ .

• Soit  $P \in \mathcal{P}_m$ , d'après la division euclidienne de P par  $\Pi$ , on sait qu'il existe un couple  $(Q, R) \in \mathbf{R}[X] \times \mathbf{R}[X]$  tel que  $P = Q.\Pi + R$  avec  $deg(R) < deg(\Pi)$ . Donc  $deg(R) \leq n$  et par égalité des degrés  $Q \in \mathcal{P}_{m-n-1}$ .

En notant  $U = Q.\Pi$ , on a  $U \in Ker(f_m)$  et P = U + R alors  $P \in Ker(f_m) + \mathcal{P}_n$ . On a donc  $\mathcal{P}_m \subset Ker(f_m) + \mathcal{P}_n$ .

Finalement on a obtenu :  $\mathcal{P}_m = Ker(f_m) \oplus \mathcal{P}_n$ .

 $Ker(f_m)$  et  $\mathcal{P}_n$  sont bien supplémentiares dans  $\mathcal{P}_m$ .

3.3.  $\mathcal{P}_m = Ker(f_m) \oplus \mathcal{P}_n$  donc

$$dim\mathcal{P}_m = m + 1 = dimKer(f_m) + dim\mathcal{P}_n = dimKer(f_m) + n + 1$$

ce qui donne :  $Ker(f_m)$  est de dimension m-n.

On avait  $Ker(f_m) = \{Q.\Pi, Q \in \mathcal{P}_{m-n-1}\}.$   $(1, X, \dots, X^{m-n-1})$  est une base de  $\mathcal{P}_{m-n-1}$ , alors on obtient immédiatement que  $(\Pi, X.\Pi, \dots, X^{m-n-1}.\Pi)$  est une famille génératrice de  $Ker(f_m)$ . Cette famille contenant m-n éléments de  $Ker(f_m)$  qui est de dimension m-n, c'est une base de  $Ker(f_m)$ .

Une base de  $Ker(f_m)$  est  $(\Pi, X\Pi, \dots, X^{m-n-1}\Pi)$ .

3.4. Par théorème du rang, on sait que :

$$dim\mathcal{P}_m = dimKer(f_m) + rg(f_m)$$

Ce qui donne  $m+1=m-n-1+rg(f_m)$ .  $f_m$  est de rang égal à n+1.

On sait que  $Im(f_m)$  est un sous-espace vectoriel de  $\mathbf{R}^{n+1}$  et

$$rg(f_m) = dim Im(f_m) = n + 1 = dim \mathbf{R}^{n+1}$$

alors  $Im(f_m) = \mathbf{R}^{n+1}$  et  $f_m$  est surjective.

- 4. Dans cette question, on suppose  $m \leq n$ .
  - 4.1. Comme en première question, on montre que  $Ker(f_m) = \{0\}.$

Par théorème du rang on a alors :  $dim \mathcal{P}_m = m + 1 = 0 + rg(f_m)$ .

 $f_m$  est donc de rang égal à m+1.

4.2. Lorsque  $m \leq n$ , on a  $rg(f_m) = dim Im(f_m) = m + 1$  et  $dim \mathbf{R}^{n+1} = n + 1$ , or  $Im(f_m)$  est un sous-espace vectoriel de  $\mathbf{R}^{n+1}$  alors  $f_m$  est surjective si et seulement si m = n.

# Partie II : Approximation polynômiale au sens des moindres carrés

On considère des réels  $y_0, y_1, \ldots, y_n$  qui sont respectivement les images des réels  $x_0, x_1, \ldots, x_n$  par une fonction  $\varphi$ , et on cherche à déterminer les polynômes  $P \in \mathcal{P}_m$  tels que la quantité

$$\Phi_m(P) = \sum_{i=0}^{n} (y_i - P(x_i))^2$$

soit minimale, et à préciser la valeur minimale  $\lambda_m$  de ladite quantité.

On parle alors d'approximation polynômiale au sens des moindres carrés de la fonction  $\varphi$  aux points  $x_0, x_1, \ldots, x_n$ ; ce type d'approximation est particulièrement utilisé dans les problèmes d'optimisation et de contrôle qualité.

## Partie A : Étude dans le cas $m \ge n+1$

5. 5.1. On a vu en question 3.4. que  $f_m$  est surjective lorsque  $m \ge n+1$ . Pour  $(y_0, y_1, \ldots, y_n)$  fixé dans  $\mathbf{R}^{n+1}$ , il existe donc  $Q_0 \in \mathcal{P}_m$  tel que  $f_m(Q_0) = (y_0, y_1, \ldots, y_n)$ .

Notons  $L_0, \ldots, L_n$  les polynômes de Lagrange associés aux réels distincts  $x_0, \ldots, x_n$ :  $\forall k \in [0, n]$   $L_k = \prod_{j=1, j \neq k}^n \frac{X - x_j}{x_k - x_j}$ .

On rappelle que  $\forall (k,i) \in [0,n]^2$   $L_k(x_i) = \delta_{i,k} = \begin{cases} 1 & \text{si } k=i \\ 0 & \text{sinon} \end{cases}$ .

Considérons  $Q_0 = \sum_{k=0}^n y_k L_k$ , on a alors :  $f_m(Q_0) = (Q_0(x_0), \dots, Q_0(x_n)) = (y_0, \dots, y_n)$  et donc  $\Phi_m(Q_0) = 0$ .

5.2. Par définition  $\forall P \in \mathcal{P}_m \quad \Phi_m(P) \geqslant 0$  et on a vu : il existe  $Q_0 \in \mathcal{P}_m$  tel que  $\Phi_m(Q_0) = 0$  donc la valeur minimale  $\lambda_m$  de  $\Phi_m(P)$  lorsque P décrit  $\mathcal{P}_m$ , est égale à 0.

PSI

Par somme de réels positifs,

$$\lambda_{m} = \Phi_{m}(P) = 0 \iff \forall i \in [0, n] \quad y_{i} - P(x_{i}) = 0$$

$$\iff \forall i \in [0, n] \quad P(x_{i}) = Q_{0}(x_{i})$$

$$\iff f_{m}(P) = f_{m}(Q_{0})$$

$$\iff f_{m}(P - Q_{0}) = 0$$

$$\iff P - Q_{0} \in Ker(f_{m})$$

$$\lambda_{m} = \Phi_{m}(P) = 0 \iff \exists U \in Ker(f_{m}), \quad P = Q_{0} + U$$

L'ensemble des polynômes en lesquels la valeur minimale  $\lambda_m=0$  est atteinte est

$$Q_0 + Ker(f_m) = \{Q_0 + U, \quad U \in Ker(f_m)\}.$$

## Partie B : Étude dans le cas $m \leq n$

Dans cette section, on pose:

$$A = \begin{pmatrix} 1 & x_0 & \cdots & x_0^m \\ 1 & x_1 & \cdots & x_1^m \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ 1 & x_n & \cdots & x_n^m \end{pmatrix} \in \mathcal{M}_{n+1,m+1}(\mathbf{R}), \quad b = \begin{pmatrix} y_0 \\ y_1 \\ \vdots \\ y_n \end{pmatrix} \in \mathcal{M}_{n+1,1}(\mathbf{R})$$

6. • Soit  $M = (m_{i,j})$  et N = (ni, j) dans  $\mathcal{M}_{p,q}(\mathbf{R})$ . On note  $M + N = (a_{i,j}), (M + N)^T = (b_{i,j}), M^T = (c_{i,j})$  et  $N^T = (d_{i,j})$ . Par définition

$$\forall (i,j) \in [1,p] \times [1,q] \quad b_{i,j} = a_{j,i} = m_{j,i} + n_{j,i} = c_{i,j} + d_{i,j}, \text{ alors}$$
  $(M+N)^T = M^T + N^T$ 

• Soit 
$$M_1 \in \mathcal{M}_{p,q}(\mathbf{R})$$
 et  $N_1 \in \mathcal{M}_{q,r}(\mathbf{R})$ , on note  $M_1 = (m_{i,j}), N_1 = (n_{i,j}), M_1 N_1 = (a_{i,j}),$   
 $(M_1 N_1)^T = (b_{i,j}), M_1^T = (c_i, j), N_1^T = (d_{i,j}).$ 

On sait que  $M_1N_1 \in \mathcal{M}_{p,r}(\mathbf{R})$  donc  $(M_1N_1)^T \in \mathcal{M}_{r,p}(\mathbf{R})$  et de même  $N_1^T.M_1^T \in \mathcal{M}_{r,p}(\mathbf{R})$ , avec par produit matriciel :

$$\forall (i,j) \in [1,r] \times [1,p] \quad b_{i,j} = a_{j,i} = \sum_{k=1}^q m_{j,k}.n_{k,i} = \sum_{k=1}^q c_{k,j}.d_{i,k} = \sum_{k=1}^q d_{i,k}.c_{k,j} = e_{i,j}$$

$$Donc M_1 N_1)^T = N_1^T . M_1^T$$

7. Soit  $v = \begin{pmatrix} v_0 \\ v_1 \\ \vdots \\ v_m \end{pmatrix} \in \mathcal{M}_{m+1,1}(\mathbf{R})$ ; on lui associe le polynôme  $P_v \in \mathcal{P}_m$  défini par

$$P_v = \sum_{k=0}^{m} v_k X^k$$

7.1. Par produit matriciel on a:

$$Av = \begin{pmatrix} v_0 + v_1 x_0 + \dots + v_m x_0^m \\ v_0 + v_1 x_1 + \dots + v_m x_1^m \\ \vdots \\ v_0 + v_1 x_n + \dots + v_m x_n^m \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} P_v(x_0) \\ P_v(x_1) \\ \vdots \\ P_v(x_n) \end{pmatrix}$$

7.2. On déduit de l'égalité précédente que si Av = 0 alors  $\forall k \in [0, n]$   $P_v(x_k) = 0$ . Puisque  $P_v$  est un polynôme de degré inférieur ou égal à m avec  $m \le n$  et que  $P_v$  admet n+1 racines distinctes, on sait que  $P_v$  est le polynôme nul et donc tous ses coefficients sont nuls. ce qui donne :  $\forall k \in [0, m]$   $v_k = 0$  et donc v = 0.

On a montré que si Av = 0 alors v = 0.

8. Soit  $u = \begin{pmatrix} u_0 \\ u_1 \\ \vdots \\ u_m \end{pmatrix} \in \mathcal{M}_{n+1,1}(\mathbf{R})$ ; par produit matriciel, en identifiant une matrice de  $\mathcal{M}_1(\mathbf{R})$ 

avec son seul coefficient:

$$u^T.u = \begin{pmatrix} u_0 & u_1 & \dots & u_m \end{pmatrix}. \begin{pmatrix} u_0 \\ u_1 \\ \vdots \\ u_m \end{pmatrix} = \sum_{k=0}^m u_k^2$$

Par somme de réels positifs, on a immédiatement :  $u^T.u \ge 0$  et que  $u^T.u = 0$  si et seulement si  $\forall k \in [0, m]$   $u_k = 0$ , ce qui revient à u = 0.

9.

9.1. Soit 
$$v = \begin{pmatrix} v_0 \\ v_1 \\ \vdots \\ v_m \end{pmatrix} \in \mathcal{M}_{m+1,1}(\mathbf{R})$$
 tel que  $A^T.A.v = 0$ ; on pose  $u = Av$ . On obtient alors :

$$u^{T}.u = (Av)^{T}.(Av) = v^{T}.A^{T}.A.v = v^{T}.0 = 0$$

On a donc  $u \cdot u = 0$ , alors par le résultat de la question 8. on a u = Av = 0 et par la question 7.2. on a v = 0.

Il y avait une erreur dans l'énoncé, il fallait comprendre : montrer que Av=0 puis que v=0.

On a donc obtenu :  $A^T.A.v = 0 \Longrightarrow Av = 0 \Longrightarrow v = 0.$ 

9.2. D'après ce qui précède :  $\forall v \in \mathcal{M}_{m+1,1}(\mathbf{R}), \quad A^T.A.v = 0 \Longrightarrow v = 0.$ 

 $A^T.A \in \mathcal{M}_{m+1}(\mathbf{R})$ , on peut considérer  $\psi$  l'endomorphisme de  $\mathbf{R}^{m+1}$  canoniquement asssocié à  $A^T.A$ .

 $(A^T.A.v = 0 \Longrightarrow v = 0)$  revient à  $(\psi(x) = 0 \Longrightarrow x = 0)$  et donc  $Ker(\psi) = \{0\}$ . L'endomorphisme  $\psi$  est injectif et  $\mathbf{R}^{m+1}$  est de dimension finie donc  $\psi$  est bijectif et donc

 $A^T.A$  est inversible.

9.3. Notons  $A = (a_{i,j})_{(i,j) \in \llbracket 0,n \rrbracket \times \llbracket 0,m \rrbracket}$  et  $A^T.A = (b_{i,j})_{0 \leqslant i,j \leqslant m}$ , alors  $a_{i,j} = x_i^j$  avec la convention  $x_i^0 = 1$  et par produit matriciel on a :

$$\forall (i,j) \in [0,m]^2 \quad b_{i,j} = \sum_{k=0}^n a_{k,i} a_{k,j} = \sum_{k=0}^n x_k^i x_k^j = \sum_{k=0}^n x_k^{i+j}$$

10. On pose  $M = A^T.A$  et  $c = A^T.b$ ; la matrice M étant inversible (question 9.2.), on sait que le système linéaire MZ = c, d'inconnue Z, admet une unique solution qui est  $Z = M^{-1}.c$ 

Dans la suite, cette solution se notera  $\omega$ , on lui associe le polynôme  $P_{\omega}$  défini comme à la question 7. précédente.

On a donc 
$$\omega = (A^T.A)^{-1}.c = \begin{pmatrix} \omega_0 \\ \vdots \\ \omega_m \end{pmatrix}$$
 et  $P_\omega = \sum_{k=0}^m \omega_k X^k$ .

- 11. Pour tout  $v \in \mathcal{M}_{m+1,1}(\mathbf{R})$ , on pose  $g(v) = (b Av)^T \cdot (b Av)$ .
  - 11.1. Soit  $v \in \mathcal{M}_{m+1,1}(\mathbf{R})$ , par opération sur les matrices (transposition avec le résultat de la question 6. et la distributivité du produit matriciel sur la somme) :

$$g(v) = (b - Av)^{T} \cdot (b - Av)$$

$$= (b^{T} - (Av)^{T}) \cdot (b - Av)$$

$$= (b^{T} - v^{T} \cdot A^{T}) \cdot (b - Av)$$

$$g(v) = b^{T} \cdot b - b^{T} Av - v^{T} \cdot A^{T} \cdot b + v^{T} \cdot A^{T} \cdot A \cdot v$$

En prenant  $v = \omega$ , puisque  $A^T.A.\omega = c = A^T.b$  il vient :

$$g(\omega) = b^T.b - b^TA\omega - \omega^T.A^T.b + \omega^T.A^T.A.\omega$$
$$= b^T.b - b^T.A.\omega - \omega^T.A^T.b + \omega^T.A^T.b$$
$$g(\omega) = b^T.b - b^T.A.\omega$$

11.2. Soit  $v \in \mathcal{M}_{m+1,1}(\mathbf{R})$ , on a:

$$g(v) - g(\omega) = b^T.b - b^TAv - v^T.A^T.b + v^T.A^T.A.v - b^T.b + b^T.A.\omega$$

$$= b^T.A.\omega - b^TAv - v^T.A^T.b + v^T.A^T.A.v$$

$$= (A^T.b)^T.\omega - (A^T.b)^T.v - v^T.A^T.b + v^T.A^T.A.v$$

$$= (A^T.b)^T.(\omega - v) - v^T.A^T.b + v^T.A^T.A.v$$
or  $A^T.A.\omega = A^T.b$  donc
$$g(v) - g(\omega) = (A^T.A.\omega)^T.(\omega - v) - v^T.A^T.A.\omega + v^T.A^T.A.v$$

$$= \omega^T.A^T.A.(\omega - v) - v^T.a^T.A(\omega - v)$$

$$= (\omega^T - v^T).A^T.A.(\omega - v)$$

$$g(v) - g(\omega) = (\omega - v)^T.A^T.A.(\omega - v)$$

11.3. D'après l'égalité précédente, on a pour tout  $v \in \mathcal{M}_{m+1,1}(\mathbf{R})$ ,

$$g(v) - g(\omega) = (\omega - v)^T \cdot A^T \cdot A \cdot (\omega - v) = (A \cdot (\omega - v))^T \cdot A \cdot (\omega - v) = u^T \cdot u \text{ avec } u = A \cdot (\omega - v)$$

Avec les résultats des questions 8. et 7., on en déduit que

$$\forall v \in \mathcal{M}_{m+1,1}(\mathbf{R}), \quad g(v) - g(\omega) \geqslant 0 \text{ et } g(v) - g(\omega) = 0 \Longleftrightarrow A.(\omega - v) = 0 \Longleftrightarrow \omega - v = 0.$$

12. Soit 
$$P = \sum_{k=0}^{m} a_k X^k \in \mathcal{P}_m$$
, on pose  $V_P = \begin{pmatrix} a_0 \\ a_1 \\ \vdots \\ a_m \end{pmatrix}$ . Comme fait en question 7., on a :

$$A.V_p = \begin{pmatrix} P(x_0) \\ \vdots \\ P(x_n) \end{pmatrix}$$
, donc  $b - A.V_P = \begin{pmatrix} y_0 - P(x_0) \\ \vdots \\ y_n - P(x_n) \end{pmatrix}$ . On en déduit (voir les calculs faits en

question 8.) que 
$$g(V_p) = (b - A.V_p)^T.(b - A.V_p) = \sum_{k=0}^n (y_k - P(x_k))^2 = \Phi_m(P).$$

13.

13.1 Les résultats des questions 11. et 12. permettent de conclure directement que :

$$\forall P \in \mathcal{P}_m, \quad \Phi_m(P) \geqslant \Phi_m(P_\omega)$$
 avec égalité si et seulement si  $P = P_\omega$ .

13.2. On déduit des résultats des questions 13.1 et 10. que  $\lambda_m = \Phi_m(P_\omega)$  avec  $\omega = (A^T.A)^{-1}.A^T.b$ .

#### 14. Application :

On prend n = 3, m = 3,  $x_0 = -1$ ,  $x_1 = 0$ ,  $x_2 = 1$ ,  $x_3 = 2$ ,  $y_0 = 1$ ,  $y_1 = 2$ ,  $y_2 = 1$  et  $y_3 = 0$ .

14.1 
$$A = \begin{pmatrix} 1 & x_0 & x_0^2 & x_0^3 \\ 1 & x_1 & x_1^1 & x_1^3 \\ 1 & x_2 & x_2^2 & x_2^3 \\ 1 & x_3 & x_3^2 & x_3^3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 & -1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 4 & 8 \end{pmatrix}, \text{ donc}$$

$$A^{T}.A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ -1 & 0 & 1 & 2 \\ 1 & 0 & 1 & 4 \\ -1 & 0 & 1 & 8 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 & -1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 4 & 8 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4 & 2 & 6 & 8 \\ 2 & 6 & 8 & 18 \\ 6 & 8 & 18 & 32 \\ 8 & 18 & 32 & 66 \end{pmatrix}$$

$$14.2. \ A^T.b = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ -1 & 0 & 1 & 2 \\ 1 & 0 & 1 & 4 \\ -1 & 0 & 1 & 8 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4 \\ 0 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

PSI

14.3. D'après les matrices obtenues précédemment on a, en posant  $Z = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ t \end{pmatrix}$ 

$$A^{T}.A.Z = A^{T}.b \iff (S) \begin{cases} 4x + 2y + 6z + 8t = 4\\ 2x + 6y + 8z + 18t = 0\\ 6x + 8y + 18z + 32t = 2\\ 8x + 18y + 32z + 66t = 0 \end{cases}$$

On s'implifie toutes les équations par 2, ce qui donne :

(S) 
$$\iff$$
 
$$\begin{cases} 2x + y + 3z + 4t = 2\\ x + 3y + 4z + 9t = 0\\ 3x + 4y + 9z + 16t = 1\\ 4x + 9y + 16z + 33t = 0 \end{cases}$$

On permute les équations  $L_1$  et  $L_2$ :

(S) 
$$\iff$$
 
$$\begin{cases} x + 3y + 4z + 9t = 0 \\ 2x + y + 3z + 4t = 2 \\ 3x + 4y + 9z + 16t = 1 \\ 4x + 9y + 16z + 33t = 0 \end{cases}$$

On effectue les opérations  $L_2 \leftarrow L_2 - 2L_1, \ L_3 \leftarrow L_3 - 3L_1$  et  $L_4 \leftarrow L_4 - 4L_1$  pour obtenir :

$$(S) \iff \begin{cases} x + 3y + 4z + 9t = 0 \\ -5y - 5z - 14t = 2 \\ -5y - 3z - 11t = 1 \\ -3y - 3t = 0 \end{cases}$$

On effectue  $L_2 \leftrightarrow L_4$  puis  $L_2 \leftarrow \frac{1}{3}L_2$ , ce qui donne :

$$(S) \iff \begin{cases} x + 3y + 4z + 9t = 0 \\ -y - t = 0 \\ -5y - 3z - 11t = 1 \\ -5y - 5z - 14t = 2 \end{cases}$$

On effectue les opérations  $L_3 \leftarrow L_3 - 5L_2$  et  $L_4 \leftarrow L_4 - 5L_2$ :

$$(S) \iff \begin{cases} x + 3y + 4z + 9t = 0 \\ -y + t = 0 \\ -3z - 6t = 1 \\ -5z - 9t = 2 \end{cases}$$

On effectue enfin  $L_4 \leftarrow L_4 - \frac{5}{3}L_3$ :

$$(S) \iff \begin{cases} x + 3y + 4z + 9t = 0 \\ -y + t = 0 \\ -3z - 6t = 1 \\ t = \frac{1}{3} \end{cases}$$

Le système linéaire  $A^T.A.Z = A^T.b$ , d'inconnue Z, admet donc l'unique solution :

$$Z=\frac{1}{3}\begin{pmatrix}6\\-1\\-3\\1\end{pmatrix},$$
 qui correspond au vecteur colonne  $\omega$  des questions 11 à 13.

14.4. D'après le résultat de la question 13.2. et 14.3., le polynôme  $P_0$  de degré inférieur ou

égal à 3 qui minimise 
$$\Phi_3$$
 sur  $\mathcal{P}_3$  est  $P_{\omega}$ , donc  $P_0 = 2 - \frac{1}{3}X - X^2 + \frac{1}{3}X^3$ .

Après calculs, on obt<u>ient</u> :  $P_0(x_0) = 1 = y_0, P_0(x_1) = 2 = y_1, P_0(x_2) = 1 = y_2$  et

$$P_0(x_3) = 0 = y_3 \text{ alors }$$
  $\lambda_3 = \sum_{k=0}^3 (y_k - P_0(x_k))^2 = 0.$ 

### Remarque:

PSI

Ici on est dans le cas m=n=3, alors  $f_m$  est surjective et injective (voir question 4.). Alors il existe un et un seul polynôme P de  $\mathcal{P}_3$  qui vérifie  $f_m(P)=(y_0,\ldots,y_n)$  et alors  $\Phi_m(P)=0$ . On en déduit que ce polynôme P minimise  $\Phi_m$  sur  $\mathcal{P}_m=\mathcal{P}_3$  et par les résultats de la question 13, on a  $P=P_\omega=P_0$ . Il est donc normal de trouver ici  $\lambda_3=\Phi_3(P_0)=0$ .

## Fin du corrigé