

Sujet S 12 - Exercice

- 1) Question de cours : Coefficient de corrélation linéaire; définition et propriétés.
Soit n un entier de \mathbb{N}^* et a_1, a_2, \dots, a_n , des réels non nuls donnés.
- 2) Soit f la fonction définie sur $(\mathbb{R}^*)^n$ par $f(x_1, \dots, x_n) = \sum_{j=1}^n x_j^2$, et soit D l'ensemble des solutions dans $(\mathbb{R}^*)^n$ de l'équation : $\sum_{j=1}^n a_j x_j = 1$.
 - a) Montrer que la restriction f_1 de f à D admet un unique point critique que l'on déterminera.
 - b) Etablir qu'en ce point critique, la fonction f_1 admet un minimum global.
- 3) Soit Z_1, Z_2, \dots, Z_n , n variables aléatoires discrètes indépendantes définies sur un même espace probabilisé $(\Omega, \mathcal{A}, \mathbb{P})$, et soit θ un paramètre réel non nul inconnu. On suppose que pour tout $j \in [1, n]$, $\mathbb{E}(Z_j) = \theta \cdot a_j$ et $\mathbb{V}(Z_j) = 1$, où \mathbb{E} et \mathbb{V} désignent respectivement l'espérance et la variance.

On pose : $X_n = \sum_{j=1}^n \beta_j Z_j$, où $(\beta_1, \beta_2, \dots, \beta_n)$ désigne un n -uplet de réels non nuls quelconques.

- a) Déterminer la relation que doivent satisfaire $\beta_1, \beta_2, \dots, \beta_n$ pour que, pour tout $\theta \in \mathbb{R}^*$, on ait : $\mathbb{E}(X_n) = \theta$.
On suppose dans la suite que cette condition est vérifiée.
- b) Calculer en fonction de a_1, a_2, \dots, a_n , les valeurs $\beta_1^*, \beta_2^*, \dots, \beta_n^*$ de $\beta_1, \beta_2, \dots, \beta_n$, pour lesquelles $\mathbb{V}(X_n)$ est minimale.
- 4) On pose : $X_n^* = \sum_{j=1}^n \beta_j^* Z_j$. Soit $\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n$, des réels non nuls tels que $Y_n = \sum_{j=1}^n \alpha_j Z_j$ soit un estimateur sans biais de θ . On note ρ le coefficient de corrélation linéaire de X_n^* et Y_n .
 - a) Montrer que $\rho > 0$.
 - b) Si $\rho = 1$, que peut-on en déduire sur les variables aléatoires X_n^* et Y_n ?

Sujet S 12 - Exercice sans préparation

Soit \mathcal{F} l'espace vectoriel des fonctions définies sur \mathbb{R} à valeurs réelles et E le sous-espace vectoriel de \mathcal{F} engendré par la famille $\mathcal{B} = (f_0, f_1, f_2, f_3)$ où $f_k : x \mapsto x^k e^{-x}$ pour $k \in \mathbb{N}$.

- 1) Montrer que \mathcal{B} est une base de E . En déduire la dimension de E .
- 2) Soit D l'application définie sur E par :

$$\forall f \in E, \quad D(f) = f' - f''$$

où f' et f'' désignent les dérivées première et seconde de f .

Montrer que D est un endomorphisme de E et écrire sa matrice M dans la base \mathcal{B} .

- 3) M est-elle inversible? diagonalisable?

HEC 2010 S 12 Correction de l'exercice

Q1) X et Y sont deux variables aléatoires discrètes sur (Ω, \mathcal{B}, P) qui possèdent une variance non nulle. ↳ programme d'lique...

• le coefficient de corrélation du couple (X, Y) est le réel noté $\rho_{X,Y}$ et égal à $\frac{\text{cov}(X, Y)}{\sqrt{V(X)} \sqrt{V(Y)}}$.

• $|\rho_{X,Y}| \leq 1$

• $|\rho_{X,Y}| = 1$ si et seulement si X (resp. Y) est une fonction quasi-linéaire de Y (resp. X).

si $|\rho_{X,Y}| = 1 \Leftrightarrow \exists (a, b) \in \mathbb{R}^2, P(X = aY + b) = 1.$

$|\rho_{X,Y}| = 1 \Leftrightarrow \exists (a', b') \in \mathbb{R}^2, P(Y = a'X + b') = 1.$

Q2) On comprendra que'il s'agit d'optimiser sous la contrainte $\sum_{j=1}^n a_j v_j = 1$.

Pour $\Omega = (\mathbb{R}^*)^n, \forall x = (x_1, x_2, \dots, x_n) \in \mathbb{R}^n, g(x) = \sum_{j=1}^n a_j x_j$ et $\mathcal{B} = \{x \in \mathbb{R}^n \mid g(x) = 1\}.$

$\mathbb{R}^* =]-\infty, 0[\cup]0, +\infty[.$ Soit \mathbb{R}^* est un ouvert de \mathbb{R} comme réunion de deux ouverts de \mathbb{R} .

Alors Ω est un ouvert de \mathbb{R}^n comme produit de n ouverts de \mathbb{R} .

g est une forme linéaire sur \mathbb{R}^n .

g est donc \mathcal{B}^1 sur l'ouvert Ω car g est polynomiale.

Pour $\mathcal{B} = \text{Ker } g.$ Pour tout x dans $\mathbb{R}^n, \mathcal{B}^\perp = \text{Vect}(\nabla g(x))$ donc $\mathcal{B}^\perp = \text{Vect}(a_1, a_2, \dots, a_n)$

car $\forall x \in \mathbb{R}^n, \forall i \in \{1, \dots, n\}, \frac{\partial g}{\partial x_i}(x) = a_i.$

un point critique de g dans l'optimisation sous la contrainte \mathcal{B} est un point

x de $\mathcal{B} \cap \Omega$ tel que $\nabla g(x) \in \mathcal{B}^\perp.$ Soit $x = (x_1, x_2, \dots, x_n) \in \mathbb{R}^n.$

$$x \in \mathcal{B} \cap \Omega \text{ et } \nabla g(x) \in \mathcal{B}^\perp \Leftrightarrow \begin{cases} \forall i \in \{1, \dots, n\}, x_i \neq 0 \\ \sum_{j=1}^n a_j x_j = 1 \\ (2a_1, 2a_2, \dots, 2a_n) \in \text{Vect}((a_1, a_2, \dots, a_n)) \end{cases} \quad (1)$$

$$(1) \Leftrightarrow \begin{cases} \forall i \in \{1, \dots, n\}, x_i \neq 0 \\ \exists \lambda \in \mathbb{R}, \forall i \in \{1, \dots, n\}, 2x_i = \lambda a_i \\ \sum_{j=1}^n a_j x_j = 1 \end{cases} \Leftrightarrow \exists \lambda \in \mathbb{R}, \begin{cases} \forall i \in \{1, \dots, n\}, x_i \neq 0 \text{ et } x_i = \frac{\lambda}{2} a_i \\ 1 = \sum_{j=1}^n a_j x_j = \sum_{j=1}^n a_j \frac{\lambda}{2} a_j = \frac{\lambda}{2} \sum_{j=1}^n a_j^2 \end{cases}$$

$$(1) \Leftrightarrow \exists \lambda \in \mathbb{R}, \begin{cases} \lambda = \frac{e}{\sum_{j=1}^n a_j^2} \\ \forall i \in \{1, \dots, n\}, x_i \neq 0 \text{ et } x_i = \frac{1}{2} \frac{2}{\sum_{j=1}^n a_j^2} a_i \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} \forall i \in \{1, \dots, n\}, x_i \neq 0 \text{ et } \\ x_i = \frac{a_i}{\sum_{j=1}^n a_j^2} \end{cases}$$

a_1, a_2, \dots, a_n sont
non nuls.

$$(1) \Leftrightarrow \forall i \in \{1, \dots, n\}, x_i = \frac{a_i}{\sum_{j=1}^n a_j^2}.$$

Ainsi il admet un unique point critique dans l'optimisation sous la contrainte \mathcal{B}
ou sous la contrainte $\sum_{j=1}^n a_j x_j = 1$: $A = (\frac{a_1}{S}, \frac{a_2}{S}, \dots, \frac{a_n}{S})$ où $S = \sum_{j=1}^n a_j^2$.

$\forall x = (x_1, x_2, \dots, x_n) \in \mathcal{B} \cap \mathbb{R}^n$.

notons que $f(A) = \sum_{i=1}^n \left(\frac{a_i}{S}\right)^2 = \frac{1}{S^2} \sum_{i=1}^n a_i^2 = \frac{1}{S^2} S = \frac{1}{S}$.

$$f(x) = \left(\sum_{j=1}^n a_j x_j\right)^2 \leq \left(\sum_{j=1}^n a_j^2\right) \left(\sum_{j=1}^n x_j^2\right) = S f(x). \text{ Comme } S > 0 : f(x) \geq \frac{1}{S} = f(A).$$

\uparrow Cauchy-Schwarz dans \mathbb{R}^n

$$A \in \mathcal{B} \cap \mathcal{B} \text{ et } \forall x \in \mathcal{B} \cap \mathcal{B}, f(x) \geq f(A).$$

il admet un minimum global sous la contrainte \mathcal{B} ou sous la contrainte $\sum_{j=1}^n a_j x_j = 1$

ou son unique point critique dans l'optimisation, sous la contrainte \mathcal{B} .

Q3 a) $\forall j \in \{1, \dots, n\}, E(z_j)$ existe et vaut θa_j .

Alors $E(X_n)$ existe et vaut $\sum_{j=1}^n \beta_j E(z_j)$ donc $\sum_{j=1}^n (\beta_j \theta a_j)$.

$$E(X_n) = \theta \Leftrightarrow \theta = \theta \sum_{j=1}^n \beta_j a_j \Leftrightarrow \sum_{j=1}^n \beta_j a_j = 1.$$

$$E(X_n) = \theta \text{ si et seulement si } \sum_{j=1}^n a_j \beta_j = 1$$

b) 1) Pour tout $j \in \{1, \dots, n\}$, $V(z_j)$ existe et vaut s .

2) z_1, z_2, \dots, z_n sont indépendantes.

Alors 1) Pour tout $j \in \{1, \dots, n\}$, $V(\beta_j z_j)$ existe et vaut $\beta_j^2 s$.

2) $\beta_1 z_1, \beta_2 z_2, \dots, \beta_n z_n$ sont indépendantes.

Pour conclure $V(x_n)$ existe et $V(x_n) = \sum_{j=1}^n \beta_j^2 s$.

comme $\sum_{j=1}^n a_j \beta_j = 1$ et que $(\beta_1, \beta_2, \dots, \beta_n) \in (\mathbb{R}^n)$, $V(x_n)$ est minimale si et seulement

si $\forall i \in \{1, \dots, n\}, \beta_i = \frac{a_i}{\sum_{j=1}^n a_j}$.

les valeurs $\beta_1^*, \beta_2^*, \dots, \beta_n^*$ de $\beta_1, \beta_2, \dots, \beta_n$ pour lesquelles $V(x_n)$ est minimale sont

$\frac{a_1}{s}, \frac{a_2}{s}, \dots, \frac{a_n}{s}$ où $s = \sum_{j=1}^n a_j$. La valeur minimale de $V(x_n)$ est $\frac{1}{s} = \frac{1}{\sum_{j=1}^n a_j}$.

Q4 a) si $(i, j) \in \{1, \dots, n\}^2$, z_i et z_j possèdent un moment d'ordre 2 donc $\text{cov}(z_i, z_j)$ existe.

z_1, z_2, \dots, z_n possèdent un moment d'ordre 2. X_n est donc de même pour

$X_n^* = \sum_{j=1}^n \beta_j^* z_j$ et $Y_n = \sum_{j=1}^n d_j z_j$. Alors $\text{cov}(X_n^*, Y_n)$ existe.

de plus $\text{cov}(X_n^*, Y_n) = \text{cov}(\sum_{i=1}^n \beta_i^* z_i, \sum_{j=1}^n d_j z_j) = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n \beta_i^* d_j \text{cov}(z_i, z_j)$

Or $\forall (i, j) \in \{1, \dots, n\}^2, \text{cov}(z_i, z_j) = \begin{cases} V(z_i) & \text{si } i=j \\ 0 & \text{sinon} \end{cases}$ car z_1, z_2, \dots, z_n sont indépendantes.

Alors $\text{cov}(X_n^*, Y_n) = \sum_{i=1}^n \beta_i^* d_i V(z_i) = \sum_{i=1}^n \frac{a_i}{s} d_i s = \frac{1}{s} \sum_{i=1}^n a_i d_i = \frac{1}{s}$ car

$Y_n = \sum_{j=1}^n d_j z_j$ et un estimateur particulier de θ donc $\theta = E(Y_n) = \sum_{j=1}^n d_j E(z_j) = \sum_{j=1}^n d_j a_j \theta$

et ainsi $\sum_{j=1}^n a_j d_j = 1$... comme nous l'avons déjà vu dans Q3 a)

donc $\text{cov}(X_n^*, Y_n) = \frac{1}{s}$ et $s = \sum_{j=1}^n a_j > 0$. Alors $\text{cov}(X_n^*, Y_n) > 0$.

Par conséquent $\rho = \frac{\text{cov}(X_n^*, Y_n)}{\sqrt{V(X_n^*)} \sqrt{V(Y_n)}} > 0$. $\rho > 0$.

▼ Remarque.. Nous venons de voir que $\text{cov}(X_n^*, Y_n) = \frac{1}{S}$ avec $S = \sum_{j=1}^n a_j^2$.

$$\text{a) } V(X_n^*) = \sum_{j=1}^n \left(\frac{a_j}{S}\right)^2 = \frac{1}{S^2} \sum_{j=1}^n a_j^2 = \frac{1}{S}.$$

$$\text{donc } \rho = \frac{\frac{1}{S}}{\sqrt{\frac{1}{S}} \sqrt{V(Y_n)}} = \frac{1}{\sqrt{S} \sqrt{V(Y_n)}}. \quad \blacktriangle$$

b) Supposons que $\rho = 1$. Alors $\sqrt{S} \sqrt{V(Y_n)} = 1$; $\sum_{j=1}^n a_j^2 = \frac{1}{S}$. $V(Y_n) = \frac{1}{S}$.

Rappelons que $V(X_n)$ a pour valeur minimale $\frac{1}{S}$ et $V(Y_n)$ a pour valeur minimale $\frac{1}{S}$ et seulement si $\forall i \in \{1, \dots, n\}, \beta_i = \beta_i^*$.

Alors $\forall i \in \{1, \dots, n\}, \alpha_i = \beta_i^*$. Ainsi $\underline{Y_n = X_n^*}$.

Question 12 HEC 2010 F1 ATTIAS et ALLAIN

Soit \mathcal{F} l'espace vectoriel des fonctions définies sur \mathbb{R} à valeurs réelles et E le sous-espace vectoriel de \mathcal{F} engendré par la famille $\mathcal{B} = (f_0, f_1, f_2, f_3)$ où $f_k : x \rightarrow x^k e^{-x}$ pour k dans \mathbb{N} .

Q1. Montrer que \mathcal{B} est une base de E . En déduire la dimension de E .

Q2. Soit D l'application définie sur E par $\forall f \in E, D(f) = f' - f''$ où f' et f'' désignent les dérivées première et seconde de f .

Montrer que D est un endomorphisme de E et écrire sa matrice M dans la base \mathcal{B} .

Q3. M est-elle inversible ? diagonalisable ?

Q1.. Soit $(\alpha_0, \alpha_1, \alpha_2, \alpha_3) \in \mathbb{R}^4$ tel que $\alpha_0 f_0 + \alpha_1 f_1 + \alpha_2 f_2 + \alpha_3 f_3 = 0_{\mathcal{F}}$.

$$\forall x \in \mathbb{R}, 0 = \alpha_0 e^{-x} + \alpha_1 x e^{-x} + \alpha_2 x^2 e^{-x} + \alpha_3 x^3 e^{-x} = e^{-x} (\alpha_0 + \alpha_1 x + \alpha_2 x^2 + \alpha_3 x^3).$$

$$\forall x \in \mathbb{R}, \alpha_0 + \alpha_1 x + \alpha_2 x^2 + \alpha_3 x^3 = 0. \text{ Le polynôme } \alpha_0 + \alpha_1 x + \alpha_2 x^2 + \alpha_3 x^3 \text{ et le}$$

polynôme nul. Alors $\alpha_0 = \alpha_1 = \alpha_2 = \alpha_3 = 0$.

\mathcal{B} est alors une famille libre et génératrice de E . \mathcal{B} est une base de E . $\dim E = 4$.

Q2 • $\forall \lambda \in \mathbb{R}, \forall (f, g) \in E^2, D(\lambda f + g) = (\lambda f + g)' - (\lambda f + g)'' = \lambda f' + g' - \lambda f'' - g'' = \lambda(f' - f'') + (g' - g'') = \lambda D(f) + D(g)$.

Dérivée.

$$\bullet \forall x \in \mathbb{R}, f_0'(x) = -e^{-x}. \forall k \in \mathbb{N}, \forall x \in \mathbb{R}, f_k'(x) = e^{-x} (kx^{k-1} - x^k)$$

$$\forall x \in \mathbb{R}, f_0''(x) = e^{-x} \text{ et } f_1''(x) = e^{-x}(x-2). \forall k \in \mathbb{N}, \forall x \in \mathbb{R}, f_k''(x) = e^{-x} (k(k-1)x^{k-2} - 2kx^{k-1} + x^k)$$

$$\forall x \in \mathbb{R}, D(f_0)(x) = -2e^{-x} = -2f_0(x); \quad \underline{D(f_0) = -2f_0}$$

$$\forall x \in \mathbb{R}, D(f_1)(x) = e^{-x}(1-x) - e^{-x}(x-2) = 3e^{-x} - 2xe^{-x} = 3f_0(x) - 2f_1(x)$$

$$\underline{D(f_1) = 3f_0 - 2f_1}$$

$$\forall k \in \mathbb{N}, \forall x \in \mathbb{R}, D(f_k)(x) = e^{-x}(kx^{k-1} - x^k) - e^{-x}(k(k-1)x^{k-2} - 2kx^{k-1} + x^k)$$

$$\forall k \in \mathbb{N}, \forall x \in \mathbb{R}, D(f_k)(x) = -k(k-1)f_{k-2}(x) + 3kf_{k-1}(x) - 2f_k(x)$$

$$\underline{\forall k \in \mathbb{N}, D(f_k) = -k(k-1)f_{k-2} + 3kf_{k-1} - 2f_k} \dots \text{ ou } \underline{D(f_2) = -2f_0 + 6f_1 - 2f_2}$$

$$\underline{D(f_3) = -6f_1 + 9f_2 - 2f_3}$$

Noter que $\forall k \in \mathbb{N}, D(f_k) \in \text{Vect}(f_0, f_1, f_2, f_3) = E$.

Soit $f \in E$. $\exists (k_0, k_1, k_2, k_3) \in \mathbb{R}^4$, $f = \sum_{k=0}^3 k_k f_k$.

$D(f) = \sum_{k=0}^3 k_k D(f_k)$ car D linéaire.

$D(f) = \sum_{k=0}^3 k_k D(f_k) \in \text{Vect}(D(f_0), D(f_1), D(f_2), D(f_3)) \subset \text{Vect}(f_0, f_1, f_2, f_3) = E$.

D est une application de E dans E .

Ceci achève de montrer que D est un endomorphisme de E .

Q3) Pour $A = \pi_B(D)$. d'après ce qui précède $A = \begin{pmatrix} -2 & 3 & -2 & 0 \\ 0 & -2 & 6 & -6 \\ 0 & 0 & -2 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & -2 \end{pmatrix}$.

A est triangulaire supérieure.

$\text{Sp} A = \{-2\}$.

On a les valeurs propres de A car A est inversible.

Supposons A diagonalisable. Alors $\pi_{4,1}(\mathbb{R}) = \text{SET}(A, -2)$.

Or car $4 = \dim \pi_{4,1}(\mathbb{R}) = \dim \text{SET}(A, -2) = 4 - \text{rg}(A + 2I_4)$.

$\text{rg}(A + 2I_4) = 0$. Alors $A + 2I_4 = 0_{4,1}(\mathbb{R})$. $A = -2I_4$!!

A n'est pas diagonalisable.

Question de cours. Coefficient de corrélation : définition et propriétés.