

Zeitschrift:	Schweizerische Zeitschrift für Vermessungswesen und Kulturtechnik = Revue technique suisse des mensurations et améliorations foncières
Herausgeber:	Schweizerischer Geometerverein = Association suisse des géomètres
Band:	34 (1936)
Heft:	2
 Artikel:	Essai sur la théorie vectorielle des moindres carrés
Autor:	Bachmann, W.
DOI:	https://doi.org/10.5169/seals-195952

Nutzungsbedingungen

Die ETH-Bibliothek ist die Anbieterin der digitalisierten Zeitschriften auf E-Periodica. Sie besitzt keine Urheberrechte an den Zeitschriften und ist nicht verantwortlich für deren Inhalte. Die Rechte liegen in der Regel bei den Herausgebern beziehungsweise den externen Rechteinhabern. Das Veröffentlichen von Bildern in Print- und Online-Publikationen sowie auf Social Media-Kanälen oder Webseiten ist nur mit vorheriger Genehmigung der Rechteinhaber erlaubt. [Mehr erfahren](#)

Conditions d'utilisation

L'ETH Library est le fournisseur des revues numérisées. Elle ne détient aucun droit d'auteur sur les revues et n'est pas responsable de leur contenu. En règle générale, les droits sont détenus par les éditeurs ou les détenteurs de droits externes. La reproduction d'images dans des publications imprimées ou en ligne ainsi que sur des canaux de médias sociaux ou des sites web n'est autorisée qu'avec l'accord préalable des détenteurs des droits. [En savoir plus](#)

Terms of use

The ETH Library is the provider of the digitised journals. It does not own any copyrights to the journals and is not responsible for their content. The rights usually lie with the publishers or the external rights holders. Publishing images in print and online publications, as well as on social media channels or websites, is only permitted with the prior consent of the rights holders. [Find out more](#)

Download PDF: 13.01.2026

ETH-Bibliothek Zürich, E-Periodica, <https://www.e-periodica.ch>

Essai sur la théorie vectorielle des moindres carrés.

Dans l'article ci-après, je veux montrer comment on peut employer le calcul vectoriel au problème de la compensation par la méthode des moindres carrés. Cependant ce petit travail ne sera pas complet. Comme cette théorie des moindres carrés est très connue, je n'ai pas voulu la traiter en entier; j'ai uniquement choisi quelques chapitres pour montrer la méthode.

Il est bien entendu que la méthode vectorielle ne présentera aucun avantage pour la résolution *numérique* d'un problème. Pour résoudre numériquement un problème, on sera quand même forcé d'introduire les vecteurs par leurs composantes, ce qui nous donnera les formules toujours employées jusqu'à présent. Par contre, pour la théorie, la méthode vectorielle est excellente et certainement bien supérieure à la méthode analytique, telle que nous l'avons toujours employée jusqu'à présent. La méthode vectorielle donne des résultats très concentrés et elle nous permet de voir le problème dans tout son ensemble sans passer par chaque observation particulière.

Introduction.

Le nombre vectoriel.

Dans le cas général, pour considérer le problème de la compensation par la méthode des moindres carrés, il nous faut introduire la notion du nombre vectoriel.

Un nombre vectoriel peut être représenté géométriquement par un vecteur à n dimensions. Il ne nous suffit donc plus de considérer que l'espace d'Euclide; il nous faut introduire des espaces à n dimensions.

En algèbre, les quantités étudiées peuvent être fonction de plusieurs variables indépendantes qui sont mesurées par des unités différentes et également indépendantes. On appellera nombre vectoriel la somme des valeurs de ces n variables prises avec leurs unités.

On écrira donc un nombre vectoriel de la façon suivante:

$$(1) \quad x = z_1 x_1 + z_2 x_2 + \dots + z_n x_n$$

Les x_1, x_2, \dots, x_n sont donc les composantes algébriques et les z_1, z_2, \dots, z_n sont les unités de mesure correspondantes. Ces unités ne sont généralement pas des vecteurs par leur nature; elles peuvent par exemple être un poids, une longueur, etc., mais rien ne nous empêche de leur donner un caractère vectoriel. Nous n'avons qu'à considérer un espace fictif à n dimensions et prendre les z_1, z_2, \dots, z_n suivant la direction des axes indépendants dans cet espace. Le nombre vectoriel sera donc bien représenté géométriquement par un vecteur dont les composantes seront:

$$z_1 x_1 \quad z_2 x_2 \quad \dots \quad z_n x_n$$

Cet espace à n dimensions n'est pas un espace réel, mais un espace fictif. Il n'y a qu'un seul espace réel connu: c'est l'espace d'Euclide, donc l'espace à trois dimensions. Nous ne pouvons pas nous représenter

un espace à n dimensions. Un point quelconque de notre espace est parfaitement déterminé par trois éléments. Nous ne pouvons pas le déterminer par l'indication de quatre éléments par exemple, sinon les quatre éléments seront liés par une équation de la forme

$$a_1 z_1 + a_2 z_2 + a_3 z_3 + a_4 z_4 = 0$$

et nous pourrons donc exprimer l'un quelconque d'entre eux en fonction des autres.

Cependant nous ne savons pas si un espace à n dimensions peut exister ou non; ce que nous savons, c'est qu'il n'existe pas pour notre perception. La physique nous donne bien des exemples de phénomènes qui se produisent dans la nature, mais qui ne peuvent pas être conçus par nos organes. Considérons par exemple le cas du spectre. On peut le ramener à trois couleurs fondamentales qui sont le rouge, le jaune et le bleu. Ces trois couleurs représentent trois unités de mesure distinctes et indépendantes. Mais il existe d'autres couleurs ou plutôt d'autres rayons que nos yeux ne peuvent pas percevoir. Les physiciens ont découvert les rayons ultra-violets et les rayons infra-rouges dont les propriétés sont analogues à celles des rayons visuels; ils sont de même nature et ne diffèrent que par la longueur d'onde.

Nous voyons donc par ce petit exemple que tout ce que nous apercevons nous donne une traduction fausse et nous en arrivons à la conception de la relativité.

Addition et soustraction de nombres vectoriels.

L'addition et la soustraction de deux ou plusieurs nombres vectoriels s'effectue de la façon suivante:

$$\text{Soit: } a = z_1 a_1 + z_2 a_2 + \dots + z_n a_n$$

$$b = z_1 b_1 + z_2 b_2 + \dots + z_n b_n$$

$$a + b = z_1 (a_1 + b_1) + z_2 (a_2 + b_2) + \dots + z_n (a_n + b_n)$$

$$a - b = z_1 (a_1 - b_1) + z_2 (a_2 - b_2) + \dots + z_n (a_n - b_n)$$

C'est donc la même règle que pour les vecteurs ordinaires. L'équation vectorielle $a = 0$ est donc équivalente aux n équations algébriques:

$$a_1 = 0 \quad a_2 = 0 \quad \dots \quad a_n = 0$$

Nous voyons déjà par là l'avantage de la méthode vectorielle; c'est une méthode plus concentrée que la méthode analytique. Au lieu d'écrire n équations algébriques, nous n'avons besoin que d'une seule équation vectorielle.

Soit m un nombre algébrique. On voit facilement que l'on a:

$$m a = z_1 m a_1 + z_2 m a_2 + \dots + z_n m a_n$$

ce qui dérive immédiatement de l'addition des nombres vectoriels.

Produit algébrique de deux nombres vectoriels.

De même que pour les vecteurs ordinaires, il faut considérer deux produits qui sont le produit algébrique et le produit vectoriel.

Le produit algébrique doit être défini de façon à rester encore juste quand $n = 3$, c'est-à-dire quand il s'agit d'un vecteur ordinaire. Nous sommes conduits à définir le produit des unités comme suit:

$$\begin{aligned} z_1 z_1 &= 1 & z_2 z_2 &= 1 & \dots & z_n z_n = 1 \\ z_1 z_2 &= 0 & z_1 z_3 &= 0 & z_4 z_5 &= 0 \dots z_i z_j = 0 \\ \text{ce qui nous donne: } z_i z_i &= 1 & z_i z_j &= 0 \end{aligned}$$

Ce produit est donc un nombre algébrique. Il faut cependant remarquer que les unités $z_1 z_2 \dots z_n$ doivent être indépendantes: elles doivent être représentées au point de vue géométrique par des axes rectangulaires.

Pour le carré d'un nombre vectoriel, nous avons donc:

$$a^2 = a \cdot a = a_1^2 + a_2^2 + \dots + a_n^2$$

c'est donc la grandeur ou le module du nombre vectoriel.

Nombres vectoriels du second ordre.

Soient

$$\begin{aligned} a &= z_1 a_1 + z_2 a_2 + \dots + z_n a_n \\ b &= z_1 b_1 + z_2 b_2 + \dots + z_n b_n \\ c &= z_1 c_1 + z_2 c_2 + \dots + z_n c_n \end{aligned}$$

Introduisons $A = z_1 a + z_2 b + z_3 c$

Ce sera un nombre vectoriel du second ordre. De la même façon, nous pouvons définir un nombre vectoriel d'un ordre quelconque.

Dérivée totale d'une fonction algébrique à plusieurs variables

$$y = F(x_1 x_2 \dots x_n) = F(x)$$

x étant un nombre vectoriel: $x = z_1 x_1 + z_2 x_2 + \dots + z_n x_n$

$$dx = z_1 dx_1 + z_2 dx_2 + \dots + z_n dx_n$$

$$dF(x) = \frac{\partial F}{\partial x_1} dx_1 + \frac{\partial F}{\partial x_2} dx_2 + \dots + \frac{\partial F}{\partial x_n} dx_n$$

On appelle dérivée totale de la fonction algébrique $F(x)$ par rapport à la variable vectorielle x , la somme des dérivées partielles prises avec leurs unités de mesure.

$$F'(x) = z_1 \frac{\partial F}{\partial x_1} + z_2 \frac{\partial F}{\partial x_2} + \dots + z_n \frac{\partial F}{\partial x_n}$$

On a alors pour la différentielle totale

$$dF = F'(x) dx$$

La moyenne arithmétique.

Nous avons observé une certaine grandeur n fois, ce qui nous a donné les n résultats: l_1, l_2, \dots, l_n
ou bien sous forme vectorielle:

$$L = z_1 l_1 + z_2 l_2 + \dots + z_n l_n$$

Considérons en outre le vecteur

$$z = z_1 + z_2 + \dots + z_n$$

La valeur la plus probable de l'inconnue est donnée par la moyenne arithmétique, donc:

$$\underline{x = \frac{1}{n} z L}$$

Nous constatons facilement que l'équation $v = z x - L$ est égale à zéro. Nous avons:

$$\begin{aligned} v &= z_1 v_1 + z_2 v_2 + \dots + z_n v_n \\ &= z_1 (x - l_1) + z_2 (x - l_2) + \dots + z_n (x - l_n) \\ &= z x - L = \frac{1}{n} z^2 L - L = 0 \quad \text{c. q. f. d.} \end{aligned}$$

Les calculs numériques se facilitent passablement en introduisant une valeur approchée de l'inconnue, soit x_0 , valeur donnée par:

$$x_0 = \frac{1}{n} z_1 L_0$$

On a alors:

$$\begin{aligned} x_0 + \Delta x &= \frac{1}{n} z (L_0 + \Delta L) \\ \Delta x &= \frac{1}{n} z \cdot \Delta L \end{aligned}$$

Calcul de l'erreur moyenne pour le cas d'observations de même poids.

L'erreur moyenne est définie par la formule

$$\mu = \sqrt{\frac{\epsilon \epsilon}{n}} = \sqrt{\frac{\epsilon^2}{n}}$$

ϵ étant un nombre vectoriel ayant pour composantes

$$\epsilon = z_1 \epsilon_1 + z_2 \epsilon_2 + \dots + z_n \epsilon_n$$

Les ϵ_i sont ce qu'on nomme des erreurs vraies; ce sont les différences entre la valeur vraie de l'inconnue, soit X , et les valeurs observées, donc:

$$\left. \begin{array}{l} \epsilon_1 = X - l_1 \\ \vdots \\ \epsilon_n = X - l_n \end{array} \right\} \epsilon = z_1 (X - l_1) + z_2 (X - l_2) + \dots + z_n (X - l_n)$$

Les écarts entre la valeur la plus probable de l'inconnue x et les observations l_1, l_2, \dots, l_n sont désignés par v_1, v_2, \dots, v_n

Donc

$$\left. \begin{array}{l} v_1 = x - l_1 \\ \vdots \\ v_n = x - l_n \end{array} \right\} v = z_1 v_1 + z_2 v_2 + \dots + z_n v_n \\ = z_1 (x - l_1) + z_2 (x - l_2) + \dots + z_n (x - l_n)$$

$$v = x(z_1 + z_2 + \dots + z_n) - (z_1 l_1 + z_2 l_2 + \dots + z_n l_n)$$

$$\left\{ \begin{array}{l} v = z x - L \\ \epsilon = z X - L \end{array} \right. \text{ de même pour } \epsilon$$

En retranchant ces deux équations l'une de l'autre, on obtient:

$$\epsilon - v = z(X - x)$$

$$\epsilon = v + z(X - x)$$

Cette formule se simplifie encore en remarquant que $v = 0$, ce qui est une caractéristique de la moyenne arithmétique. On a donc:

$$\epsilon = z(X - x)$$

$$\epsilon^2 = \{v + z(X - x)\}^2 = v^2 + 2vz(X - x) + z^2(X - x)^2$$

$$\epsilon^2 = v^2 + n(X - x)^2$$

Multiplions l'équation $\epsilon = z(X - x)$ par z et élevons-la ensuite au carré.

$$z\epsilon = z^2(X - x) = n(X - x)$$

$$(z\epsilon)^2 = n^2(X - x)^2$$

A présent, éliminons l'expression $(X - x)$ entre les deux équations:

$$\epsilon^2 = v^2 + n(X - x)^2$$

$$(z\epsilon)^2 = n^2(X - x)^2$$

ce qui nous donne:

$$\epsilon^2 = v^2 + \frac{(z\epsilon)^2}{n}$$

On simplifie cette dernière expression en remarquant qu'on a approximativement:

$$(z\epsilon)^2 = \{(z_1 + z_2 + \dots + z_n)(z_1 \epsilon_1 + z_2 \epsilon_2 + \dots + z_n \epsilon_n)\}^2$$

$$= (\epsilon_1 + \epsilon_2 + \dots + \epsilon_n)^2 \approx \epsilon^2$$

ce qui nous donne:

$$\epsilon^2 = v^2 + \frac{\epsilon^2}{n}$$

$$\frac{\epsilon^2}{n} = \frac{v^2}{n-1}$$

Nous obtenons l'expression cherchée qui nous donne l'erreur moyenne en fonction de v .

$$\mu = \sqrt{\frac{\epsilon^2}{n}} = \sqrt{\frac{v^2}{n-1}}$$

Remarque:

Nous obtenons immédiatement les relations avec la méthode classique (analytique) en remarquant qu'on a:

$$v^2 = v_1^2 + v_2^2 + \dots + v_n^2 = [vv]$$

$$zv = v_1 + v_2 + \dots + v_n = [v]$$

(A suivre.)