Algèbre bilinéaire

'Αγεωμέτρητος μηδείς εἰσίτω Que nul n'entre ici s'il n'est géomètre.

Inscription que Platon aurait fait graver à l'entrée de l'Académie, son école d'Athènes.

Produits scalaires

1.1 Définitions et exemples

DÉFINITION forme bilinéaire

Soient E un espace vectoriel et φ : E × E $\rightarrow \mathbb{R}$ une application. On dit que φ est une **forme bilinéaire** si elle est

─ linéaire à droite

 $\forall u, v, w \in E, \forall \lambda, \mu \in \mathbb{R}, \quad \varphi(u, \lambda v + \mu w) = \lambda \varphi(u, v) + \mu \varphi(u, w).$

→ linéaire à gauche

 $\forall\, u,\, v,\, w\in \mathbb{E}, \quad \forall \lambda,\, \mu\in \mathbb{R}, \qquad \varphi(\lambda v + \mu w\,,\, u) = \lambda \varphi(v,u) + \mu \varphi(w,u).$

DÉFINITION produit scalaire

Soit ϕ : $E \times E \to \mathbb{R}$ une application. On dit que ϕ est un **produit scalaire** si:

φ est une forme bilinéaire.

Remarque. Si ϕ est linéaire à droite et symétrique alors ϕ est linéaire à gauche et donc bilinéaire. En pratique, on démontre donc d'abord la symétrie et une linéarité (à gauche ou droite) pour obtenir la condition de bilinéarité.

Notation. On écrit souvent $\langle u, v \rangle$ au lieu de $\varphi(u, v)$.

Exemples. Nous en donnons plusieurs pour illustrer la diversité des situations. Les preuves seront traitées au fur et à

mesure des exercices.

• Dans \mathbb{R}^n .

Pour tous $u = (x_1, ..., x_n)$ et $v = (y_1, ..., y_n)$ dans \mathbb{R}^n , posons $\langle u, v \rangle = \sum_{i=1}^n x_i y_i$.

Alors $\langle ., . \rangle$ est un produit scalaire sur \mathbb{R}^n , appelé **produit scalaire canonique sur** \mathbb{R}^n .

Preuve. Soient $u, v, w \in \mathbb{R}^n$ et $\lambda, \mu \in \mathbb{R}$. On pose

$$u = (x_1, x_2, ..., x_n), \quad v = (y_1, y_2, ..., y_n) \quad \text{et} \quad w = (z_1, z_2, ..., z_n).$$

→ Symétrie.

$$\langle u, v \rangle = \sum_{i=1}^{n} x_i y_i = \sum_{i=1}^{n} y_i x_i = \langle v, u \rangle.$$

- Bilinéarité. Commençons par la linéarité à droite

$$\langle u, \lambda v + \mu w \rangle = \sum_{i=1}^{n} x_i \left(\lambda y_i + \mu z_i \right) = \lambda \sum_{i=1}^{n} x_i y_i + \mu \sum_{i=1}^{n} x_i z_i = \lambda \langle u, v \rangle + \mu \langle u, w \rangle.$$

Puis, par symétrie, on a la linéarité à gauche et donc la bilinéarité.

Définie positive.

$$\langle u, u \rangle = \sum_{i=1}^{n} x_i^2 \ge 0.$$

Avec égalité si et seulement si pour chaque indice i, $x_i = 0$. Une somme de termes positifs est nulle si et seulement si chaque terme est nul. On a donc

$$\langle u, u \rangle = 0 \Rightarrow u = (x_1, x_2, \dots, x_n) = 0.$$

Conclusion. On a bien un produit scalaire sur \mathbb{R} .

• $Dans \mathbb{R}_n[x]$. $\gg Voir exercice 6$.

Donnons deux exemples dans le cas polynomial.

 \rightarrow Soient $a_0, a_1, ..., a_n, n+1$ réels deux à deux distincts. L'application suivante est un produit scalaire

$$(P,Q) \in \mathbb{R}_n[x] \mapsto \langle P,Q \rangle = \sum_{i=0}^n P(a_k)Q(a_k).$$

→ On peut aussi poser pour $a, b \in \mathbb{R}$ avec a < b

$$(P,Q) \in \mathbb{R}_n[x] \mapsto \langle P,Q \rangle = \int_a^b P(t)Q(t) dt.$$

• Dans $\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$.

L'application $\varphi: (X,Y) \mapsto {}^t XY$ est un produit scalaire sur $\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$. On l'appelle produit scalaire canonique de $\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$. Noter, comme souvent, qu'on identifie $\mathcal{M}_{1,1}(\mathbb{R})$ et \mathbb{R} .

• Dans $\mathcal{M}_n[\mathbb{R}]$. \gg Voir exercice 13.

Pour A, B $\in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$, on pose

$$\langle A, B \rangle = Tr(A^t B).$$

• $Dans \mathscr{C}^0([a;b])$ avec a < b.

Pour
$$f$$
, $g \in \mathcal{C}^0([a;b])$

$$\langle f, g \rangle = \int_{a}^{b} f(t)g(t) dt.$$

DÉFINITION norme

Soit E, un espace vectoriel muni d'un produit scalaire φ. L'application

$$N: \begin{cases} E \rightarrow \mathbb{R} \\ u \mapsto N(u) = \sqrt{\varphi(u, u)} \end{cases}$$

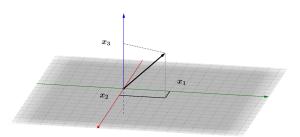
est appelée **norme associée au produit scalaire** φ.

Notation. On note souvent $\|\cdot\|$ au lieu de N.

Exemple. Dans \mathbb{R}^n , la norme euclidienne associée au produit scalaire canonique est définie par :

$$\forall \, u=(x_1,\ldots,x_n)\in\mathbb{R}^n, \qquad \|u\|=\sqrt{\sum_{i=1}^n {x_i}^2}.$$

Dans \mathbb{R}^2 ou \mathbb{R}^3 , on constate que la norme représente la distance à l'origine, ou encore la longueur du vecteur.



Remarque. Par extension, pour $u, v \in E$, ||u|| représente la « longueur » du vecteur u alors que ||u-v|| correspond à la « distance » entre les deux vecteurs.

1.2 Propriétés du produit scalaire, de la norme

PROPOSITION règles de calcul

 $Soit \to un \ espace \ vectoriel \ muni \ d'un \ produit \ scalaire \ \langle \cdot, \cdot \rangle \ dont \ \| \cdot \| \ est \ la \ norme \ associ\'ee.$

• $\forall u \in E$,

$$||u|| = 0 \iff u = 0_{\mathrm{E}}.$$

• $\forall \lambda \in \mathbb{R}, \forall u \in E$,

$$\|\lambda u\| = |\lambda| \cdot \|u\|.$$

• $\forall u, v \in E$,

$$||u + v||^2 = ||u||^2 + 2\langle u, v \rangle + ||v||^2.$$

Preuve. • Raisonnons par équivalence en utilisant le fait qu'un produit scalaire est défini. Soit $u \in E$

$$||u|| = 0 \iff \langle u, u \rangle = ||u||^2 = 0 \iff u = 0_E.$$

• Soient $u \in E$, $\lambda \in \mathbb{R}$. Comme le produit scalaire est bilinéaire

$$\|\lambda u\| = \sqrt{\langle \lambda u, \lambda u \rangle} = \sqrt{\lambda^2 \langle u, u \rangle} = |\lambda| \sqrt{\langle u, u \rangle} = |\lambda| \cdot \|u\|.$$

• Soient $u, v \in E$

$$\begin{aligned} \|u+v\|^2 &= \langle u+v, u+v \rangle & \text{bilin\'earit\'e} \\ &= \langle u, u \rangle + \langle u, v \rangle + \langle v, u \rangle + \langle v, v \rangle \\ &= \langle u, u \rangle + 2\langle u, v \rangle + \langle v, v \rangle & \text{sym\'etrie} \\ \|u+v\|^2 &= \|u\|^2 + 2\langle u, v \rangle + \|v\|^2. \end{aligned}$$

Exercice 1



$$\|u+v\|^2 + \|u-v\|^2 = 2\|u\|^2 + 2\|v\|^2$$
 et $\langle u,v \rangle = \frac{1}{4} \left(\|u+v\|^2 - \|u-v\|^2 \right)$.

AB1

THÉORÈME

inégalité de Cauchy-Schwarz

Soit E un espace vectoriel muni d'un produit scalaire $\langle \cdot, \cdot \rangle$ dont $\| \cdot \|$ est la norme associée.

Montrer que pour tous $u, v \in E$,

$$\forall u, v \in E$$
, $|\langle u, v \rangle| \leq ||u|| \cdot ||v||$.

De plus, on a égalité si et seulement si la famille (u, v) est liée.

Exercice 2



Preuve

- **1.** Justifier que si la famille (u, v) est liée alors $|\langle u, v \rangle| = ||u|| \cdot ||v||$.
- **2.** Dans la suite, on suppose la famille (u, v) libre. À l'aide de l'application P définie sur \mathbb{R} par $P(\lambda) = \|\lambda u + v\|^2$, justifier que

 $|\langle u, v \rangle| < ||u|| \cdot ||v||$.

AB2

Exercice 3



♦ Qui est qui?

Parmi les photos ci-dessous, reconnaître Hermann Amandus Schwarz (mathématicien allemand), Laurent Schwartz (mathématicien français, médaille Fields pour ses travaux sur la théorie des distributions) et Augustin Cauchy (mathématicien français).









p. 28

p. 28

AB3

Exemple. En reprenant le produit scalaire canonique sur \mathbb{R}^n , l'inégalité de Cauchy-Schwarz devient

$$\forall (x_i)_{i \in [[1,n]]} \in \mathbb{R}^n, \quad \forall (y_i)_{i \in [[1,n]]} \in \mathbb{R}^n, \qquad \left| \sum_{i=1}^n x_i y_i \right| \le \sqrt{\sum_{i=1}^n x_i^2} \sqrt{\sum_{i=1}^n y_i^2}.$$



"Le cas d'égalité de l'inégalité de Cauchy-Schwarz est méconnu et beaucoup des tentatives pour prouver l'inégalité et son cas d'égalité ne sont que paraphrases et esbroufe."

Rapport de Jury: HEC 2019



• Sustifier que l'application φ suivante est un produit scalaire sur $\mathscr{C}^0([a;b])$.

$$\forall f, g \in \mathscr{C}^0([a;b]), \qquad \varphi(f,g) = \int_a^b f(t)g(t) dt.$$

- 2. Expliciter l'inégalité de Cauchy-Schwarz pour ce produit scalaire.
- 3. Soit $f \in \mathcal{C}^0([0;1])$ ne s'annulant pas sur [0;1]. Montrer que $\int_0^1 f(t) dt \cdot \int_0^1 \frac{1}{f(t)} dt \ge 1$. Préciser le cas d'égalité.

AB4

p. 28

PROPOSITION

inégalité triangulaire

Pour tous $u, v \in E$,

 $||u+v|| \le ||u|| + ||v||.$

Preuve. Soient $u, v \in E$, d'après l'inégalité de Cauchy-Schwarz

$$\begin{split} \|u + v\|^2 &= \|u\|^2 + \|v\|^2 + 2\langle u, v \rangle \\ &\leq \|u\|^2 + \|v\|^2 + 2\|u\| \cdot \|v\| = \left(\|u\| + \|v\|\right)^2. \end{split}$$

D'où le résultat car la fonction racine carrée est croissante et la norme positive.

Exercice 5



- ♦♦ Soient E un espace euclidien et B = $\{x \in E \mid ||x|| \le 1\}$.
- 1. Soient $u, v \in E$. Que peut-on dire de u et v si on a le cas d'égalité ||u+v|| = ||u|| + ||v||?
- 2.
 2. Démontrer que B est une partie strictement convexe de E, c'est-à-dire que, pour tous $x, y \in B$ avec $x \neq y$, tout $t \in]0; 1[$, on a ||tx + (1 t)y|| < 1.
- 3. Illustrer ce résultat dans \mathbb{R}^2 avec le produit scalaire canonique.

AB5

Remarque. Par récurrence, on montre que pour tout famille finie $(u_1, u_2, ..., u_p)$ de vecteurs de E

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

1.3 Orthogonalité

Orthogonalité et vecteurs

Considérons \mathbb{R}^2 muni du produit scalaire canonique

$$\langle u, v \rangle = x_1 y_1 + x_2 y_2$$
 où $u = (x_1, x_2), v = (y_1, y_2).$

Mais, on a aussi $\langle u, v \rangle = ||u|| \cdot ||v|| \cos(\theta)$ où θ est une mesure de l'angle entre u et v.

Preuve.

•••

En particulier, $\langle u, v \rangle = 0$ si et seulement si $\theta = \frac{\pi}{2} + k\pi$ (avec $k \in \mathbb{Z}$). Les vecteurs u et v sont orthogonaux. Généralisons ce cas par une définition.

DÉFINITION vecteurs orthogonaux

Soient E, un espace vectoriel muni d'un produit scalaire $\langle \cdot, \cdot \rangle$. Deux vecteurs u et v de E sont dits **orthogonaux**, noté $u \perp v$, si $\langle u, v \rangle = 0$.

Exemples. Dans \mathbb{R}^2 et \mathbb{R}^3 .

•••

Remarque. Le seul vecteur de E qui soit orthogonal à tous les autres vecteurs de E est le vecteur nul. Autrement dit, pour tout $u \in E$, on a l'équivalence :

$$(\forall v \in E, \langle u, v \rangle = 0) \iff u = 0_E.$$

Preuve. En effet, prouvons ce point par double-implication.

- Pour v = u, on a directement $||u||^2 = \langle u, u \rangle = 0$, puis $u = 0_E$ car le produit scalaire est défini.
- Par linéarité à gauche du produit scalaire, pour tout $v \in E$,

$$\langle 0_{\rm E}, \nu \rangle = \langle 0 \cdot 0_{\rm E}, \nu \rangle = 0 \cdot \langle 0_{\rm E}, \nu \rangle = 0.$$

 \bigwedge

Attention. La notion d'orthogonalité est relative au produit scalaire.

\(\ldots \) Deux produits scalaires sur $\mathbb{R}_2[x]$

Pour tous P, $Q \in \mathbb{R}_2[x]$, on pose



$$\phi_1(P,Q) = P(0)Q(0) + P(1)Q(1) + P(2)Q(2) \quad \text{et} \quad \phi_2(P,Q) = \int_{-1}^1 P(t)Q(t) dt.$$

p. 30

- **1.** Vérifier que φ_1 et φ_2 définissent deux produits scalaires sur $\mathbb{R}_2[x]$.
- Notons P₁ le polynôme d'expression P₁(x) = x.
 Donner un vecteur orthogonal à P₁ relativement à φ₁ mais non orthogonal pour φ₂ et inversement.

AB6

THÉORÈME de Pythagore

Deux vecteurs u et v sont **orthogonaux** si et seulement si

$$||u + v||^2 = ||u||^2 + ||v||^2$$
.

Preuve. Il suffit de rappeler que pour tous $u, v \in E$

$$\|u+v\|^2 = \|u\|^2 + \|v\|^2 + 2\langle u,v\rangle.$$

Exercice 7



♦ Autre preuve de l'inégalité de Cauchy-Schwarz

Soient $u, v \in E$. On suppose v non nul (dans le cas contraire, l'inégalité est directe).

- 1. Déterminer un réel λ , fonction de $\langle u, v \rangle$ tel que les vecteurs λv et $u \lambda v$ soient orthogonalis
- 2. En déduire l'inégalité de Cauchy-Schwarz.

AB7

DÉFINITIONS

famille normée, orthogonale, orthonormée

Soit $\mathcal{F} = (u_1, \dots, u_p)$ une famille de vecteurs de E.

- \rightarrow La famille est dite **normée** si pour tout i ∈ [[1; p]], $||u_i|| = 1$.
- \rightarrow La famille est dite **orthogonale** si, pour tout (i, j) ∈ [[1; p]]² avec i ≠ j, $u_i \perp u_j$.
- → La famille est dite une famille **orthonormée** (ou orthonormale) si c'est une famille orthogonale et normée.

Exercice 8



- ♦ Pour tous P et Q dans $\mathbb{R}_2[x]$, on pose (P,Q) = P(0)Q(0) + P'(0)Q'(0) + P''(0)Q''(0).
 - **1.** a) Montrer que ceci définit un produit scalaire sur $\mathbb{R}_2[x]$.
 - b) Vérifier que la base canonique de $\mathbb{R}_2[x]$ est orthogonale pour ce produit scalaire. En déduire une base orthonormée de E pour ce produit scalaire.
 - 2. Généralisation.

p. 30

Pour P et Q dans $\mathbb{R}_n[x]$ on considère maintenant $\langle P, Q \rangle = \sum_{k=0}^n P^{(k)}(0)Q^{(k)}(0)$.

- a) Vérifier que ceci définit un produit scalaire sur $\mathbb{R}_n[x]$.
- **b**) Donner une base orthonormée de $\mathbb{R}_n[x]$ pour ce produit scalaire.

AB8

****** ®

d'après ESCP 2001

On admet que pour tout $n \in \mathbb{N}$, il existe un unique polynôme $T_n \in \mathbb{R}[x]$ tel que pour tout x réel : $T_n(\cos x) = \cos(nx)$.

Exercice 9



1. Montrer que l'application : $(P,Q) \mapsto \int_{-1}^{1} \frac{P(t)Q(t)}{\sqrt{1-t^2}} dt$ définit un produit scalaire sur $\mathbb{R}[x]$.

p. 30

- **2.** Montrer que la famille $(T_n)_{n\geqslant 0}$ est une famille orthogonale de $\mathbb{R}[x]$ muni de ce produit scalaire.
- 3. Comment obtenir une base orthonormée?

AB9

Remarques. Autrement dit, la famille de vecteurs $(u_1,...,u_p)$ est orthonormée si et seulement si

$$\forall (i,j) \in [[1,p]]^2, \qquad \left\langle u_i, u_j \right\rangle = \begin{cases} 1 & \text{si } i=j \\ 0 & \text{si } i \neq j. \end{cases}$$

Le théorème de Pythagore se généralise, si $(u_1,...,u_p)$ est une famille orthogonale de vecteurs de E, alors

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

Preuve. Procédons par récurrence sur p.

- *Initialisation*. Pour p = 1, l'énoncé est directement vrai.
- → *Hérédité*. Soit $p \in \mathbb{N}^*$ tel que la propriété soit vraie au rang p. Si la famille $(u_1, u_2, ..., u_{p+1})$ est orthogonale. En particulier $u_1 + \cdots + u_p$ est orthogonal à u_{p+1} car

$$\left\langle \sum_{i=1}^{p} u_i, u_{p+1} \right\rangle = \sum_{i=1}^{p} \left\langle u_i, u_{p+1} \right\rangle = 0.$$

Par application du théorème de Pythagore (avec deux vecteurs)

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

Ce qui prouve la propriété au rang suivant.

→ Conclusion. La propriété est vérifiée pour tout $p \in \mathbb{N}^*$.

Exercice 10



♦ Que permettent de dire les lignes de code suivantes?

p. 30

```
def n2(U):
    return (U[0]**2+U[1]**2+U[2]**2)

def orthogonal(U,V):
    if U[0]*V[0]+U[1]*V[1]+U[2]*V[2]==0:
        print('OUI!!')
    else :
        print('Non..')

def Test(U,V,W):
    return n2(U)+n2(V)+n2(W)==n2(U+V+W)
```

```
u=np.array([1,0,0])
v=np.array([-2,1,2])
w=np.array([1,1,1])

>>> Test(u,v,w)
True
>>> orthogonal(u,v)
Non..
>>> orthogonal(u,w)
Non..
>>> orthogonal(v,w)
```

PROPOSITION

orthogonalité implique liberté

Soit F une famille de vecteurs de E.

- \rightarrow **Si** \mathscr{F} est orthogonale, et si aucun des vecteurs de \mathscr{F} n'est le vecteur nul, **alors** \mathscr{F} est libre.
- → Si F est orthonormée, alors F est libre.

Remarque. Les réciproques sont fausses.

Preuve. • Prouvons le premier point. Notons $\mathscr{F} = (u_1, u_2, ..., u_p)$. Soient $\lambda_1, \lambda_2, ..., \lambda_p \in \mathbb{R}$ tels que

$$\sum_{j=1}^{p} \lambda_j u_j = 0_{\mathbf{E}}.$$

Soit $i \in [[1, p]]$, par linéarité à gauche du produit scalaire

$$0 = \left\langle \sum_{j=1}^p \lambda_j u_j \,,\, u_i \right\rangle = \sum_{j=1}^p \lambda_j \left\langle u_j \,,\, u_i \right\rangle = \lambda_i \left\langle u_i \,,\, u_i \right\rangle = \lambda_i \|u_i\|^2.$$

Ainsi, $\lambda_i = 0$ car $\|u_i\|^2 \neq 0$, u_i est non nul. Ce calcul étant vérifié pour tout $i \in [[, p]]$, la famille \mathscr{F} est libre.

• Le second point est une conséquence directe du premier puisque les vecteurs de norme 1 sont non nuls.

Exercice 11



♦ Soit $E = \mathcal{C}^0([-\pi, \pi])$ muni du produit scalaire défini par

$$\forall f, g \in E, \qquad \langle f, g \rangle = \int_0^{2\pi} f(t)g(t) dt.$$

- **1.** Justifier que la famille $(x \mapsto \cos(kx))_{1 \le k \le n}$ est orthogonale. Est-elle orthonormée?
- 2. En déduire que les familles $(x \mapsto \cos(kx))_{1 \le k \le n}$ et $(x \mapsto \sin(kx))_{1 \le k \le n}$ sont des familles libres de E.
- **3.** Est-ce que la famille $(x \mapsto \cos(kx), x \mapsto \sin(kx))_{1 \le k \le n}$ est aussi une famille libre de E?

AB11

p. 30

Orthogonalité et sous-espaces vectoriels

DÉFINITION

sous-espaces orthogonaux

Soient F et G deux sous-espaces vectoriels de E. On dit que F et G sont orthogonaux si

$$\forall u \in F$$
, $\forall v \in G$, $u \perp v$.

Remarque. Soient $(e_i)_{i \in [[1;n]]}$ et $(\varepsilon_j)_{j \in [[1;p]]}$ deux familles respectivement de F et G. Si les familles sont génératrices, alors le sous espace vectoriel F est orthogonal à G si

$$\forall i \in [[1, n]], \forall j \in [[1, p]], e_i \perp \varepsilon_j.$$

Preuve. Soit $u \in \mathcal{F}$. Il existe $\lambda_1, \lambda_2, \ldots, \lambda_n \in \mathbb{R}$ tels que $u = \sum_{i=1}^n \lambda_i e_i$. Soit $v \in \mathcal{G}$. Il existe $\mu_1, \mu_2, \ldots, \mu_p \in \mathbb{R}$ tels que $v = \sum_{j=1}^p \mu_j \varepsilon_j$. Par bilinéarité du produit scalaire

$$\langle u,v\rangle = \left\langle \sum_{i=1}^n \lambda_i e_i, \sum_{j=1}^p \mu_j \varepsilon_j \right\rangle = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^p \lambda_i \mu_j \underbrace{\left\langle e_i, \varepsilon_j \right\rangle}_0 = 0.$$

Par suite $u \perp v$. Ceci étant valable pour tous $u, v \in E$, les sous-espaces F et G sont orthogonaux.

Exercice 12



♦ Dans \mathbb{R}^3 muni du produit scalaire canonique, on pose u = (1,2,3) et

$$F = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid x + 2y + 3z = 0\} \quad \text{et} \quad G = Vect(u).$$
p. 31

- 1. Donner une famille génératrice de F.
- **2.** Vérifier que F et G sont orthogonaux.

AB12

Exercice 13



 $\bigstar \cong Exemple dans \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$

1. Montrer que l'application φ définie sur $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})^2$ par $\varphi(A,B)=\mathrm{Tr}\big(A^tB\big)$ est un produit scalaire.

2. Notons $\mathscr{S}_n(\mathbb{R})$ (resp. $\mathscr{A}_n(\mathbb{R})$), l'ensemble des matrices symétriques (resp. antisymétriques). Montrer que $\mathscr{S}_n(\mathbb{R})$ et $\mathscr{A}_n(\mathbb{R})$ sont orthogonaux pour ce produit scalaire.

AB13

DÉFINITION - PROPOSITION

le s.e.v orthogonal

p. 31

Soit F une partie de E muni d'un produit scalaire $\langle \cdot, \cdot \rangle$. Posons

$$F^{\perp} = \{ x \in E \mid \forall y \in F, \quad x \perp y \}.$$

Alors:

- L'ensemble F^{\perp} est un sous-espace vectoriel de E.
- Les sous-espaces F et F^{\perp} sont orthogonaux.

Le sous-espace vectoriel F^{\perp} s'appelle **l'orthogonal** de F dans E.

Preuve. Soient $u, v \in F^{\perp}$. Soient $\lambda, \mu \in \mathbb{R}$. Soit $w \in F$. Par bilinéarité

$$\langle \lambda u + \mu v, w \rangle = \lambda \langle u, w \rangle + \mu \langle v, w \rangle$$

= $\lambda \cdot 0 + \mu \cdot 0 = 0$.

D'où $\lambda u + \mu v \in F^{\perp}$. Comme $0_E \in F^{\perp}$, F^{\perp} est non vide et stable par combinaison linéaire, c'est un sous-espace vectoriel de E. Soient $u \in F$, $v \in F^{\perp}$. Par définition, $\langle u, v \rangle = 0$. Les sous-espaces F et F^{\perp} sont orthogonaux.

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

Remarques.

- Si G est un s.e.v de E tel que G est orthogonal à F, alors $G \subset F^{\perp}$. Autrement dit, F^{\perp} est le plus grand (au sens de l'inclusion) sous-espace vectoriel de E qui soit orthogonal à F.
- Si $F \subset G$ alors $G^{\perp} \subset F^{\perp}$.

Soit $u \in G^{\perp}$. Montrons que $u \in F^{\perp}$.

Soit $v \in F$. Par hypothèse, $v \in G$ et par définition $\langle u, v \rangle = 0$ d'où $u \perp v$ et $G^{\perp} \subset F^{\perp}$.

Exercice 14



♦ Soient F, G deux sous-espaces vectoriels de E. Prouver les énoncés suivants.

1.
$$F \subset (F^{\perp})^{\perp}$$

1.
$$F \subset (F^{\perp})^{\perp}$$
.
2. $F^{\perp} + G^{\perp} \subset (F \cap G)^{\perp}$.

3.
$$(F+G)^{\perp} = F^{\perp} \cap G^{\perp}$$
.

4.
$$F^{\perp} \cap G^{\perp} \subset (F+G)^{\perp}$$
.

AB14

p. 31

2

Espaces euclidiens

2.1 Définitions et exemples

DÉFINITION espaces euclidiens

Un **espace euclidien** est la donnée :

- d'un espace vectoriel E de dimension finie,
 d'un produit scalaire sur E.

On note $(E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$.

Exemples. Reprenons les exemples étudiés précédemment.

- \mathbb{R}^n muni du produit scalaire canonique.
- $\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$ muni du produit scalaire canonique.
- $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ muni du produit scalaire défini par $\langle A, B \rangle = \text{Tr}(^t AB)$.
- $\mathbb{R}_n[x]$ muni d'un produit scalaire.
- $\mathscr{C}^0([a,b])$ n'est pas un espace euclidien.

2.2 Bases orthonormées

En première année, on a vu qu'une famille $\mathscr{B} = (e_i)_{i \in [1:n]}$ est une base d'un espace vectoriel E si tout vecteur de E s'écrit, de manière unique, comme combinaison linéaire de la famille. Le caractère générateur de la famille justifiant l'existence de la décomposition, le caractère libre justifiant l'unicité de cette décomposition. Toutefois, il reste une question : comment calculer efficacement et sans erreur les coefficients de la décomposition? Voici une des motivations des bases orthonormées.

Définitions, exemples et coordonnées

Comme son nom l'indique une famille $\mathcal{B}=(e_i)_{i\in[[1;n]]}$ est une **base orthonormée** (abrégé en b.o.n) si c'est à la fois :

 $\forall u \in E$, $\exists!(\lambda_i)_{i \in [[1;n]]}$, $u = \sum_{i=1}^n \lambda_i e_i$. • une base:

 $\forall\,i,\,j\in[[1;n]],\qquad\langle u_i,u_j\rangle=\delta_{i,j}=\begin{cases} 1 &\text{si }i=j\\ 0 &\text{si }i\neq j.\end{cases}$ • une famille orthonormée:

Exemples.

- Les bases canoniques de \mathbb{R}^n et $\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$ sont des b.o.n pour les produits scalaires canoniques.
- On définit un produit scalaire sur $\mathbb{R}_2[x]$ en posant, pour tous P et Q dans $\mathbb{R}_2[x]$

$$\langle P, Q \rangle = P(0)Q(0) + P(1)Q(1) + P(2)Q(2).$$

On vérifie que si l'on pose $L_0(x) = \frac{1}{2}(x-1)(x-2)$, $L_1(x) = -x(x-2)$ et $L_2(x) = \frac{1}{2}x(x-1)$, alors la famille (L_0, L_1, L_2) est une base orthonormée de $\mathbb{R}_2[x]$ pour le produit scalaire précédent.

Exercice 15



 \diamond Soient $\mathscr{B} = (e_1, e_2, e_3)$ la base canonique de \mathbb{R}^3 et $\theta \in \mathbb{R}$. Justifier que la famille $\mathscr{C} = (\varepsilon_1, \varepsilon_2, \varepsilon_3)$ définie par

$$\varepsilon_1 = \cos(\theta)e_1 + \sin(\theta)e_2$$
, $\varepsilon_2 = \sin(\theta)e_1 - \cos(\theta)e_2$ et $\varepsilon_3 = e_3$ p. 32

reste une base orthonormée pour le produit scalaire canonique. Donner une interprétation graphique.

AB15

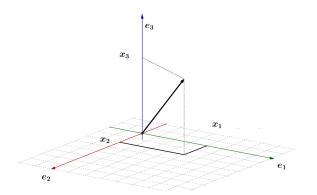
THÉORÈME

coordonnées dans une b.o.n

Soient $(E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$, un espace euclidien et $\mathcal{B} = (e_1, ..., e_n)$, une base orthonormée. Pour tout vecteur $u \in E$,

$$u = \sum_{i=1}^{n} \langle u, e_i \rangle e_i.$$

Autrement dit, les coordonnées de u dans la base \mathcal{B} sont les réels $\langle u, e_1 \rangle, \ldots, \langle u, e_n \rangle$.



Preuve. Soit $u \in E$. La famille $(e_1, e_2, ..., e_n)$ est une base de E, il existe donc $\lambda_1, \lambda_2, ..., \lambda_n \in \mathbb{R}$ tels que

$$u = \sum_{i=1}^{n} \lambda_i e_i.$$

Soit $j \in [[1; n]]$, on a par linéarité à gauche du produit scalaire

$$\langle u, e_j \rangle = \langle \sum_{i=1}^n \lambda_i e_i, e_j \rangle = \sum_{i=1}^n \lambda_i \langle e_i, e_j \rangle.$$

Comme la famille est orthonormée, $\left\langle e_i, e_j \right\rangle = 0$ dès que $i \neq j$ et $\left\langle e_i, e_i \right\rangle = \left\| e_i \right\|^2 = 1$. Il vient $\left\langle u, e_j \right\rangle = \lambda_j$ et la formule est finalement prouvée.



Attention. Il ne faut pas oublier l'hypothèse "base orthonormée".

PROPOSITION norme et b.o.n

Soit $(e_1, e_2, ..., e_n)$, une base orthonormée d'un espace euclidien $(E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$. Pour tous $u, v \in E$,

$$\langle u, v \rangle = \sum_{i=1}^{n} \langle u, e_i \rangle \langle v, e_i \rangle \quad et \quad \|u\|^2 = \sum_{i=1}^{n} \langle u, e_i \rangle^2.$$

Preuve. Soient $u, v \in E$. D'après le théorème précédent et la bilinéarité du produit scalaire

$$\langle u,v\rangle = \left\langle \sum_{i=1}^n \left\langle u_i\,,e_i\right\rangle e_i, \sum_{j=1}^n \left\langle v,e_j\right\rangle e_j \right\rangle = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n \left\langle u,e_i\right\rangle \left\langle v,e_j\right\rangle \left\langle e_i,e_j\right\rangle.$$

Comme $\langle e_i, e_j \rangle = 0$ pour $i \neq j$, la somme se simplifie

$$\langle u, v \rangle = \sum_{i=1}^{n} \langle u, e_i \rangle \langle v, e_i \rangle \underbrace{\langle e_i, e_i \rangle}_{=1} = \sum_{i=1}^{n} \langle u, e_i \rangle \langle v, e_i \rangle.$$

La seconde formule s'en déduit avec v = u car $||u||^2 = \langle u, u \rangle$.

Théorèmes d'existence d'une b.o.n et procédé d'orthonormalisation de Schmidt

Soit $\mathscr{C} = (f_1, ..., f_n)$, une base quelconque d'un espace euclidien $(E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$. Prouvons qu'il existe une famille $\mathscr{B} = (e_1, ..., e_n)$ telle que :

- B est une base orthonormée. i)
- ii) Pour tout $k \in [[1, n]]$, $\text{vect}(e_1, e_2, ..., e_k) = \text{vect}(f_1, f_2, ..., f_k).$

La preuve s'effectue par récurrence et donne un procédé de construction de la base $\mathscr B$ à partir de la base $\mathscr C$.

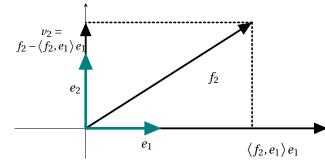
→ *Initialisation*. On pose

$$v_1 = f_1$$
 et $e_1 = \frac{v_1}{\|v_1\|}$.

→ Pour tout entier $k \ge 2$, on pose

$$e_k = \frac{v_k}{\|v_k\|}$$
 où $v_k = f_k - \sum_{i=1}^{k-1} \langle f_k, e_i \rangle e_i$.

Avant de faire la preuve, commençons par détailler le procédé d'orthonormalisation de Schmidt sur une famille de vecteurs de \mathbb{R}^3 .



Posons

$$f_1 = (1, 2, 1), \quad f_2 = (3, 1, 1) \quad \text{et} \quad f_3 = (-2, 1, 6).$$

Avec les notations $v_1 = f_1$ et $e_1 = \frac{v_1}{\|v_1\|} = \frac{1}{\sqrt{6}}(1, 2, 1).$

$$v_2 = f_2 - \langle f_2, e_1 \rangle e_1 = f_2 - \frac{1}{\|v_1\|^2} \langle f_2, v_1 \rangle v_1.$$

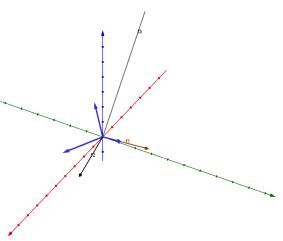
Après simplifications, on trouve

$$v_2 = (2, -1, 0)$$
 et $e_2 = \frac{1}{\sqrt{5}}(2, -1, 0)$.

Ensuite

$$v_3 = f_3 - \langle f_3, e_2 \rangle e_2 - \langle f_3, e_1 \rangle e_1 = f_3 - \frac{\langle f_3, v_2 \rangle v_2}{\|v_2\|^2} - \frac{\langle f_3, v_1 \rangle v_1}{\|v_1\|^2}.$$

Il vient $v_3 = (-1, -2, 5)$ et $e_3 = \frac{1}{\sqrt{30}}(-1, -2, 5)$.



Preuve. Prouvons le cas général en raisonnant par récurrence sur la propriété

$$\mathcal{P}(k): \begin{array}{|c|c|c|c|c|} & (e_1,\ldots,e_k) \text{ est une famille orthonorm\'ee} \\ & \text{Vect}\big(e_1,\ldots,e_k\big) = \text{Vect}\big(f_1,\ldots,f_k\big). \end{array} \quad \text{où} \quad k \in [[1;n]].$$

- → *Initialisation*. Comme $e_1 = f_1 / ||f_1|| \neq 0_E$, $\mathscr{P}(1)$ est vraie.
- *Hérédité*. Soit $k \in [[1; n-1]]$, supposons $\mathscr{P}(k)$ vraie et démontrons $\mathscr{P}(k+1)$. Notons que v_{k+1} est non nul puisque par hypothèse, la famille \mathscr{C} est libre. Le vecteur e_{k+1} est donc bien défini. Pour tout $j \in [[1;k]]$, on a par linéarité à gauche du produit

D'où $v_{k+1} \perp e_j$. Comme e_{k+1} est colinéaire à v_{k+1} , on a aussi $e_{k+1} \perp e_j$ pour tout $j \in [[1;k]]$. Précisons de plus que, par construction, e_{k+1} est normée. Comme la famille $\left(e_1,\ldots,e_k\right)$ est orthonormée, la famille $\left(e_1,\ldots,e_k,e_{k+1}\right)$ l'est aussi.

Justifions le second point.

$$\begin{aligned} \operatorname{Vect}(e_{1},...,e_{k},e_{k+1}) &= \operatorname{Vect}(e_{1},...,e_{k},v_{k+1}) \\ &= \operatorname{Vect}(e_{1},...,e_{k},f_{k+1}-u) \qquad \text{où} \quad u = \sum_{i=1}^{k} \left\langle f_{k+1},e_{i} \right\rangle e_{i} \in \operatorname{Vect}(e_{1},...,e_{k}) \\ &= \operatorname{Vect}(e_{1},...,e_{k},f_{k+1}). \\ &= \operatorname{Vect}(e_{1},...,e_{k}) + \operatorname{Vect}(f_{k+1}) \\ &= \operatorname{Vect}(f_{1},...,f_{k}) + \operatorname{Vect}(f_{k+1}) \end{aligned}$$

$$\operatorname{Vect}(e_{1},...,e_{k},e_{k+1}) = \operatorname{Vect}(f_{1},...,f_{k},f_{k+1}).$$

La propriété $\mathcal{P}(k+1)$ est donc vraie si $\mathcal{P}(k)$ l'est.

 \rightarrow *Conclusion*. Les propriétés $\mathscr{P}(k)$ sont vraies pour tout $k \in [[1;n]]$. L'énoncé s'obtient avec $\mathscr{P}(n)$ en rappelant qu'une famille libre avec autant de vecteurs que la dimension est une base.

Exercice 16

(5)

****** Exemples

- 1. On considère \mathbb{R}^3 muni du produit scalaire canonique. Orthonormaliser la base $\{(-1,1,1),(1,-1,1),(1,1,-1)\}$.
- **2.** Orthonormaliser la base $(1, x, x^2)$ de $\mathbb{R}_2[x]$ muni du produit scalaire :

$$\langle P, Q \rangle = \int_0^1 P(t)Q(t) dt.$$

AB16

p. 32

COROLLAIRE

existence d'une base orthonormée

Tout espace euclidien admet une base orthonormée.

Preuve. Comme l'espace est euclidien, il est de dimension finie et admet au moins une base. Il suffit alors d'appliquer le procédé d'orthonormalisation décrit précédemment à cette base pour obtenir une base orthonormée.

COROLLAIRE

base orthonormée incomplète

Toute famille orthonormée d'une espace euclidien $(E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$ peut être complétée en une base orthonormée de E. Autrement dit, si (e_1, e_2, \ldots, e_p) est une famille orthonormée de E de dimension n, il existe des vecteurs $e_{p+1}, e_{p+2}, \ldots, e_n$ tels que la famille $(e_1, e_2, \ldots, e_p, e_{p+1}, \ldots, e_n)$ soit une base orthonormée de E.

Preuve. D'après le théorème de la base incomplète, il existe des vecteurs f_{p+1} , f_{p+2} , ..., f_n tels que $\mathcal{B} = (e_1, e_2, ..., e_p, f_{p+1}, ..., f_n)$ soit une base de E. En reprenant le procédé d'orthogonalisation, on peut obtenir une base \mathcal{B}' de \mathcal{B} sans modifier les vecteurs $e_1, e_2, ..., e_p$. D'où le résultat.

Bases orthonormées et matrices

PROPOSITION

expression du produit scalaire avec les matrices colonnes

Soient $(E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$, un espace euclidien, $\mathscr{B} = (e_1, ..., e_n)$ une base orthonormée de E et u, $v \in E$.

Si on note
$$\longrightarrow$$
 U = Mat_{\mathscr{B}}(u).
 \longrightarrow V = Mat $\mathcal{B}(v)$.

Alors
$$\langle u, v \rangle = {}^t \mathbf{U} \mathbf{V} \quad et \quad \|u\|^2 = {}^t \mathbf{U} \mathbf{U}.$$

Preuve. D'après le théorème précédent

$$u = \sum_{i=1}^{n} \langle u, e_i \rangle e_i \quad \text{et} \quad \mathbf{U} = \begin{bmatrix} \langle u, e_1 \rangle \\ \langle u, e_2 \rangle \\ \vdots \\ \langle u, e_n \rangle \end{bmatrix} \in \mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R}).$$

De même pour le vecteur v. Il suffit alors de poser le calcul

$${}^{t}UV = \left[\langle u, e_{1} \rangle \langle u, e_{2} \rangle \cdots \langle u, e_{n} \rangle \right] \left[\begin{array}{c} \langle v, e_{1} \rangle \\ \langle v, e_{2} \rangle \\ \vdots \\ \langle v, e_{n} \rangle \end{array} \right] = \sum_{i=1}^{n} \langle u, e_{i} \rangle \langle v, e_{i} \rangle = \langle u, v \rangle.$$

Le second point s'en déduit avec v = u.



Attention. Rappelons que ces énoncés ne sont valables que dans le cadre d'une base orthonormée.

DÉFINITION matrice orthogonale

 $Soit M \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R}).$

On dit que M est une matrice orthogonale si M est inversible et $M^{-1} = {}^{t}M$.

Remarque. D'après les résultats sur les matrices, M est orthogonale si et seulement si ${}^{t}MM = I_{n}$ ou $M^{t}M = I_{n}$.

Exemple. Pour tout $\theta \in \mathbb{R}$, la matrice $R_{\theta} = \begin{bmatrix} \cos(\theta) & \sin(\theta) \\ -\sin(\theta) & \cos(\theta) \end{bmatrix}$ est orthogonale. En effet,

$$\begin{split} R_{\theta}{}^tR_{\theta} &= \left[\begin{array}{cc} \cos(\theta) & \sin(\theta) \\ -\sin(\theta) & \cos(\theta) \end{array} \right] \left[\begin{array}{cc} \cos(\theta) & -\sin(\theta) \\ \sin(\theta) & \cos(\theta) \end{array} \right] \\ &= \left[\begin{array}{cc} \cos(\theta)^2 + \sin(\theta)^2 & -\cos(\theta)\sin(\theta) + \cos(\theta)\sin(\theta) \\ -\cos(\theta)\sin(\theta) + \cos(\theta)\sin(\theta) & \cos(\theta)^2 + \sin(\theta)^2 \end{array} \right] = \left[\begin{array}{cc} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{array} \right] = I_2. \end{split}$$

Remarques.

• Les colonnes d'une matrice M orthogonale sont non nulles et forment une base orthonormée de $\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$ pour le produit scalaire canonique. En effet, si on écrit $M = [C_1 \ C_2 \ \dots \ C_n]$, alors

$${}^{t}M = \begin{bmatrix} {}^{t}C_{1} \\ {}^{t}C_{2} \\ \vdots \\ {}^{t}C_{n} \end{bmatrix} \quad \text{et} \quad {}^{t}MM = \begin{bmatrix} {}^{t}C_{1} \\ {}^{t}C_{2} \\ \vdots \\ {}^{t}C_{n} \end{bmatrix} [C_{1} \quad C_{2} \quad \dots \quad C_{n}] = \begin{bmatrix} {}^{t}C_{1}C_{1} & {}^{t}C_{1}C_{2} & \cdots & {}^{t}C_{1}C_{n} \\ {}^{t}C_{2}C_{1} & {}^{t}C_{2}C_{2} & \cdots & {}^{t}C_{2}C_{n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ {}^{t}C_{n}C_{1} & {}^{t}C_{n}C_{2} & \cdots & {}^{t}C_{n}C_{n} \end{bmatrix}.$$

Dès lors, la matrice M est orthogonale si et seulement si pour tout $(i, j) \in [[1, n]]^2$

$${}^{t}C_{i}C_{j} = \begin{cases} 1 & \text{si } i = j \\ 0 & \text{sinon.} \end{cases}$$

Cette dernière condition traduit le fait que la famille des matrices colonnes $(C_i)_{i \in [[1;n]]}$ est orthonormée. Comme cette famille contient autant de vecteurs que la dimension de $\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$, c'est une base de $\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$.

- Structure de l'ensemble \mathcal{O}_n des matrices orthogonales de taille (n, n)
 - Présence d'un élément neutre :
 - $\forall \, \mathbf{P} \in \mathcal{O}_n, \qquad \mathbf{P}^{-1} \in \mathcal{O}_n.$ Stabilité par passage à l'inverse :
 - $\forall P, Q \in \mathcal{O}_n, \quad PQ \in \mathcal{O}_n.$ Stabilité par produit :

Exercice 17

Les questions 1, 2 et 3 sont indépendantes

- 1. Justifier les trois points de la remarque précédente.
- ♦ 2. Que dire d'une matrice diagonale et orthogonale?

p. 32

♦♦ 3. Montrer que si $P \in \mathcal{M}_2(\mathbb{R})$ est orthogonale avec det(P) > 0 alors il existe $\theta \in \mathbb{R}$ tel que $P = R_0$.

AB17

PROPOSITION

matrice de passage orthogonale

Soient $(E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$ un espace euclidien et $\mathcal{B} = (e_1, ..., e_n)$ une base orthonormée de E. Soit \mathcal{C} une autre base de E. On a équivalence entre les énoncés :

- i) La base & est orthonormée.
- **ii**) La matrice de passage $P_{\mathscr{B},\mathscr{C}}$ est une matrice orthogonale.

Preuve. Pour une matrice A, notons [A]_{ij} son coefficient en position (i, j). Notons aussi $\mathscr{C} = (\varepsilon_1, \varepsilon_2, ..., \varepsilon_n)$. Comme \mathscr{B} est une base orthonormée,

$$\forall i \in [[1; n]]$$
 $\varepsilon_i = \sum_{k=1}^n \langle \varepsilon_i, e_k \rangle e_k.$

Par définition de le matrice de passage de la base ${\mathcal B}$ à ${\mathcal C}$

$$[P_{\mathscr{BC}}]_{ik} = \langle \varepsilon_i, e_k \rangle.$$

Puis, par définition de la transposée

$$\begin{bmatrix} {}^{t}\mathbf{P}_{\mathscr{B}\mathscr{C}} \end{bmatrix}_{kj} = \begin{bmatrix} \mathbf{P}_{\mathscr{B}\mathscr{C}} \end{bmatrix}_{jk} = \left\langle \boldsymbol{\varepsilon}_{j}, \boldsymbol{e}_{k} \right\rangle.$$

Enfin, par la définition du produit matriciel

$$\begin{split} \left[\mathbf{P}_{\mathscr{B}\mathscr{C}}^{t}\mathbf{P}_{\mathscr{B}\mathscr{C}}\right]_{ij} &= \sum_{k=1}^{n} \left[\mathbf{P}_{\mathscr{B}\mathscr{C}}\right]_{ik} \left[{}^{t}\mathbf{P}_{\mathscr{B}\mathscr{C}}\right]_{kj} \\ &= \sum_{k=1}^{n} \left\langle \varepsilon_{i}, e_{k} \right\rangle \left\langle \varepsilon_{j}, e_{k} \right\rangle \\ \left[\mathbf{P}_{\mathscr{B}\mathscr{C}}^{t}\mathbf{P}_{\mathscr{B}\mathscr{C}}\right]_{ij} &= \left\langle \varepsilon_{i}, \varepsilon_{j} \right\rangle \qquad \text{voir proposition page 11.} \end{split}$$

Raisonnons par équivalence. La matrice $P_{\mathscr{BC}}$ est orthogonale si et seulement si

$$\begin{split} \mathbf{P}_{\mathcal{BC}}{}^t \mathbf{P}_{\mathcal{BC}} &= \mathbf{I}_n &\iff \forall (i,j) \in [[1;n]]^2, \qquad \left[\mathbf{P}_{\mathcal{BC}}{}^t \mathbf{P}_{\mathcal{BC}}\right]_{ij} = \begin{cases} 0 & \text{si } i \neq j \\ 1 & \text{sinon} \end{cases} \\ &\iff \forall (i,j) \in [[1,n]]^2, \qquad \left\langle \varepsilon_i, \varepsilon_j \right\rangle = \begin{cases} 0 & \text{si } i \neq j \\ 1 & \text{sinon} \end{cases} \end{split}$$

Finalement, $P_{\mathcal{BC}}$ est orthogonale si et seulement si la base $\mathcal C$ est orthonormée.

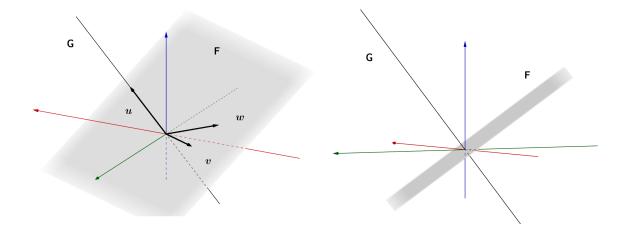
2.3 Le supplémentaire orthogonal

Tout s.e.v d'un espace euclidien $(E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$ admet un supplémentaire orthogonal. Autrement dit, si F est un s.e.v de E, il existe un s.e.v G de E tel que

$$F \oplus G = E$$
 et $\forall u \in F$, $\forall v \in G$, $u \perp v$.

En effet, si $(e_1, e_2, ..., e_p)$ est une base orthonormée de F, alors on peut choisir $(e_{p+1}, e_{p+2}, ..., e_n)$ une complétion en une base orthonormée de E. Dans ce cas, $Vect(e_{p+1}, e_{p+2}, ..., e_n)$ fournit un supplémentaire orthogonal.

Exemple. Reprenons F et G de l'exercice 12, p. 9. Les vecteurs v = (-2,1,0)) et w = (-3,0,1) forment une base du plan F et u = (1,2,3), une base de la droite vectorielle G. On constate que F et G sont supplémentaires et orthogonaux.



PROPOSITION propriétés

Soit F *un sous-espace vectoriel d'un espace euclidien* $(E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$.

- F et F^{\perp} sont supplémentaires dans E.
- $\dim(F^{\perp}) = \dim(E) \dim(F)$.

Preuve. • Soit $u \in E$. Soit $(e_1, e_2, ..., e_p)$ une base de F orthonormée que l'on complète en une base $(e_1, e_2, ..., e_n)$ orthonormée de E. On a

$$u = \sum_{i=1}^{n} \langle u, e_i \rangle e_i = \underbrace{\sum_{i=1}^{p} \langle u, e_i \rangle e_i}_{:=u_F} + \underbrace{\sum_{i=p+1}^{n} \langle u, e_i \rangle}_{:=u_F}.$$

F est un s.e.v stable par combinaison linéaire et pour tout $i \in [[1, p]], e_i \in F$, donc $u_F \in F$. De plus, pour tout $j \in [[1, p]]$

$$\langle u_{\perp}, e_j \rangle = \sum_{i=p+1}^n \langle u, e_i \rangle \langle e_i, e_j \rangle = 0$$
 d'où $u_{\perp} \in F^{\perp}$.

On a donc $E = F + F^{\perp}$. De plus, pour $v \in F \cap F^{\perp}$. Le vecteur v est orthogonal à lui-même, c'est donc le vecteur nul. Ainsi, $F \cap F^{\perp} = \{0_E\}$. Par la caractérisation des supplémentaires, $F \oplus F^{\perp} = E$.

• Pour le second point, il suffit d'écrire

$$F \oplus F^{\perp} = E \implies \dim(F) + \dim(F^{\perp}) = \dim E.$$

Attention. Il n'y a pas unicité du supplémentaire, mais unicité du supplémentaire orthogonal. En effet, si G est un supplémentaire orthogonal de F, on a $G \subset F^{\perp}$ puisque F^{\perp} est le plus grand, au sens de l'inclusion, s.e.v de E orthogonal à F. Or, avec le second point, on a automatiquement dim $(G) = \dim(F^{\perp})$. Nécessairement $G = F^{\perp}$. Dans l'exemple précédent, on constate qu'il n'y a qu'une droite vectorielle orthogonale à F.

Exemples.

• Soit $E = \mathbb{R}^3$ muni du produit scalaire canonique. Posons u = (1, 1, 1) et F = Vect(u). Déterminons une base de F^{\perp} . Tout d'abord, F^{\perp} est de dimension 3 - 1 = 2. Pour déterminer une base de F^{\perp} , il suffit de donner deux vecteurs de F^{\perp} qui forment une famille libre (donc ici, non colinéaires). Par exemple,

$$v = (1, -1, 0)$$
 et $w = (0, 1, -1)$.

• Soit $E = \mathbb{R}_2[x]$ muni du produit scalaire $\langle P, Q \rangle = P(-1)Q(-1) + P(0)Q(0) + P(1)Q(1)$. Donnons une base de l'orthogonal de $F = \mathbb{R}_1[x]$. Comme F est de dimension 1, il suffit de trouver un polynôme de degré au plus 2, orthogonal à 1 et x. Or, pour $P = ax^2 + bx + c$, on montre que

$$\langle P(x), \mathbf{1} \rangle = 2a + 3c$$
 et $\langle P(x), x \rangle = 2b$.

On constate que $P = 3x^2 - 2$ convient.

• Dans le cas de $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ muni du produit scalaire canonique, on montre (en reprenant les idées de l'exercice 13 que $\mathcal{S}_n(\mathbb{R})^\perp = \mathcal{A}_n).$

Exercice 18



++ Q Les questions sont indépendantes Soient F et G deux sous-espaces vectoriels d'un espace euclidien $(E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$.

1. Montrer que $(F^{\perp})^{\perp} = F$.

p. 33

2. Montrer que $(F+G)^{\perp} = F^{\perp} \cap G^{\perp}$ puis $F^{\perp} + G^{\perp} = (F \cap G)^{\perp}$.

AB18

Exercice 19



♦ Soient $n \in \mathbb{N}^*$ et $E = \mathbb{R}_{2n}[x]$. Considérons F et G les sous-espaces vectoriels de E constitués des polynômes pairs (resp. impairs). Montrer que F et G sont des sous-espaces supplémentaires orthogonaux de E pour le produit scalaire

p. 33

$$\forall \, \mathsf{P}, \, \mathsf{Q} \in \mathsf{E}, \qquad \langle \mathsf{P}, \mathsf{Q} \rangle = \int_{-1}^{1} \mathsf{P}(t) \mathsf{Q}(t) \, \mathrm{d}t.$$

AB19



Exercices



Exercice 20. ♦ Vrai ou faux?

AB21

Soient F et G deux sous-espaces vectoriels d'un espace euclidien $(E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$. F et G sont supplémentaires si et seulement si F^{\perp} et G^{\perp} le sont.

≫ Solution p. 33

Exercice 21. \diamondsuit Montrer que pour tous réels $x_1, x_2, ..., x_n$, on a $\sum_{i=1}^n x_i \le \sqrt{n} \sqrt{\sum_{i=1}^n x_i^2}$. Préciser le cas d'égalité.

≫ Solution p. 33

Exercice 22. ♦ Inégalité de Bessel

AB23

AB22

Soit \mathscr{F} , une famille orthonormée d'un espace euclidien $(E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$. Montrer que pour tout vecteur $u \in E$:

$$\sum_{e \in \mathscr{F}} \langle u, e \rangle^2 \le \|u\|^2.$$

≫ Solution p. 33

Exercice 23. ♦ #AB24

1. Rappeler l'inégalité de Cauchy-Schwarz puis vérifier que

$$\forall A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R}), \quad \operatorname{Tr}(A^2) \leq \operatorname{Tr}(^t A A).$$

2. Montrer également que $Tr(A^2) = Tr(^tAA)$ si et seulement si A est une matrice symétrique.

≫ Solution p. 33

Exercice 24. \blacklozenge Base orthonormée d'un hyperplan de \mathbb{R}^4

AB20

On considère l'espace euclidien \mathbb{R}^4 muni du produit scalaire canonique et F l'hyperplan d'équation x+2y-z-2t=0 dans la base canonique de \mathbb{R}^4 .

- 1. Déterminer une base de F^{\perp} .
- 2. Construire une base orthonormée de F.
- 3. Tester et expliquer le code suivant qui permet de vérifier votre résultat.

>> Solution p. 34

```
# A est une matrice (4,3) dont chaque colonne représente un vecteur de la famille

def test(A):
    for i in range(3):
        if A[0,i]+2*A[1,i]-A[2,i]-2*A[3,i]!=0:
            return print('NON, BOUHHHHH')

for i in range(3):
        for j in range(i):
            s=0
            for k in range(4):
            s+=A[k,i]*A[k,j]
            if s!=0:
                 return print('NAAAAN !!')

return print('Bravo !')
```

Exercice 25. \blacklozenge Soit $(E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$ un espace euclidien de dimension $n \in \mathbb{N}^*$. Soit $u \in E \setminus \{0_E\}$. On définit ensuite l'application sur #AB25 E par

$$\forall x \in E$$
, $\varphi(x) = \langle x, u \rangle u$.

- 1. Montrer que φ est un endomorphisme de E. Préciser $Ker(\varphi)$ et $Im(\varphi)$.
- 2. Donner les valeurs propres et les sous-espaces propres de ϕ . L'endomorphisme ϕ est-il diagonalisable?
- 3. À quelle condition sur u, φ est un projecteur de E?

Exercice 26. Probabilité de collision

Soient X et Y deux variables aléatoires finies indépendantes et de même loi. Notons

$$X(\Omega) = Y(\Omega) = \{x_1, x_2, \dots, x_n\}$$
 et $\forall i \in [[1, n]]$ $P(X = x_i) = p_i$.

- 1. Démontrer que $P(X = Y) = \sum_{k=1}^{n} p_k^2$.
- **2.** En déduire que $P(X = Y) \ge \frac{1}{n}$. Préciser le cas d'égalité.

≫ Solution p. 34

Exercice 27. 💠 🐿 Vecteur normal à un hyperplan

Soit F un hyperplan d'un espace euclidien $(E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$.

- **1.** Montrer qu'il existe $u_0 \in E$ tel que pour tout $v \in E$: $v \in F \iff \langle u_0, v \rangle = 0$. On dit alors que u_0 est un vecteur *normal* à F.
- 2. Exemples
 - a) On considère $E = \mathbb{R}^3$ muni du produit scalaire canonique et le plan de \mathbb{R}^3 : $F = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid 2x + 3y z = 0\}$. Déterminer un vecteur normal à F.
 - **b)** Soit $E = \mathbb{R}_3[x]$ et le produit scalaire défini par $\langle P, Q \rangle = \int_{-1}^{1} P(t)Q(t) dt$. Déterminer un vecteur normal à $\mathbb{R}_2[x]$.

≫ Solution p. 34

Exercice 28. 💠 🔦 🖎 Condition nécessaire et suffisante d'orthogonalité

AB28

AB26

AB27

Soient u et v deux vecteurs non nuls d'un espace euclidien $(E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$. Établir l'équivalence entre les énoncés suivants :

- i) Les vecteurs u et v sont orthogonaux.
- ii) Pour tout $\lambda \in \mathbb{R}$, $\|\lambda u + v\| \ge \|v\|$.

≫ Solution p. 35

- **1.** Montrer que $\left|\sum_{i=1}^{n}\sum_{j=1}^{n}a_{ij}\right| \le \left\|\sum_{i=1}^{n}e_{i}\right\| \cdot \left\|\sum_{j=1}^{n}c_{j}\right\|$

≫ Solution p. 35

Exercice 30. *** Frames

AB30

Soient $(E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$ un espace euclidien et $\mathscr{B} = (e_1, e_2, \dots, e_n)$ une famille de vecteurs de norme 1 de E.

1. \checkmark Justifier que \mathscr{B} est une base de E si on suppose que

$$\forall u \in E$$
, $||u||^2 = \sum_{i=1}^n \langle u, e_i \rangle^2$.

2. On suppose maintenant qu'il existe deux réels strictement positifs A et B tels que

$$\forall u \in E$$
, $A \|u\|^2 \le \sum_{i=1}^n \langle u, e_i \rangle^2 \le B \|u\|^2$ (\star)

- a) Justifier que B reste une famille génératrice.
- **b**) En considérant sur $E = \mathbb{R}^2$ la famille (e_1, e_2, e_3) définie par $e_1 = (1, 0)$, $e_2 = \frac{1}{2}(-1, \sqrt{3})$ et $e_3 = \frac{1}{2}(-1, -\sqrt{3})$, montrer qu'une famille peut vérifier (\star) sans être libre.

La théorie des frames permet d'étudier la stabilité et la redondance des représentations linéaires discrètes d'un signal. On la retrouve notamment dans la théorie des ondelettes, particulièrement utile en analyse d'images.

≫ Solution p. 35

Exercice 31. $\spadesuit \spadesuit$ On considère un espace euclidien E ainsi qu'une famille $\mathscr{F} = (e_1, \dots, e_p)$ de vecteurs de E. Montrer que si la #AB31 famille \mathscr{F} est génératrice de E, alors l'endomorphisme

$$\varphi: \left\{ \begin{array}{ccc} E & \to & E \\ u & \mapsto & \sum\limits_{i=1}^{p} \langle u, e_i \rangle e_i \end{array} \right. \quad \text{est bijectif.}$$

Indication. On pourra, pour un vecteur u bien choisi, considérer $\langle u, \varphi(u) \rangle$.

≫ Solution p. 36

Exercice 32. $\diamond \diamond \diamond \diamond$ Soient $(u_i)_{i \in [[1;n]]}$ une famille de vecteurs d'un espace euclidien telle que

AB32

$$\forall (\varepsilon_1,...,\varepsilon_n) \in \{-1,1\}^n, \qquad \left\| \sum_{i=1}^n \varepsilon_i u_i \right\|^2 = \sum_{i=1}^n \|u_i\|^2.$$

Montrer que la famille est orthogonale. On pourra démontrer dans un premier temps que

$$\left\|\sum_{i=1}^n \varepsilon_i u_i\right\|^2 = \sum_{i=1}^n \left\|u_i\right\|^2 + \sum_{i=1}^{n-1} \left\langle \varepsilon_i u_i, \sum_{j=i+1}^n \varepsilon_j u_j \right\rangle.$$

» Solution p. 36

Exercice 33. ***

d'après oral HEC 2014. # AB33

Soit E un espace euclidien de dimension $n \ge 2$; on note \langle , \rangle le produit scalaire et $\| \cdot \|$ la norme associée.

- 1. Soit $x \in E$. Montrer que $||x|| = \sqrt{n}$ si et seulement si il existe une base orthonormée $\mathcal{B} = (e_1, e_2, \dots, e_n) \in E$ vérifiant $x = \sum_{k=1}^{n} e_k$.
- 2. Soit x et y deux vecteurs de E. Trouver une condition nécessaire et suffisante pour qu'il existe une base orthonormée $\mathscr{B} = (e_1, e_2, \dots, e_n) \in E$ vérifiant $x = \sum_{k=1}^n e_k$ et $y = \sum_{k=1}^n k e_k$.

≫ Solution p. 36

Exercice 34. $\Leftrightarrow \Leftrightarrow \Rightarrow$ Soit $P(x) = \sum_{i=0}^{n} a_i x^i \in \mathbb{R}[x]$ avec pour tout indice $i, a_i \in \mathbb{R}^+_*$. Montrer que pour tous $x, y \in \mathbb{R}^+$, on a

AB34

$$P(\sqrt{xy}) \le \sqrt{P(x) \cdot P(y)}$$
.

≫ Solution p. 36

Exercice 35. *** Dual d'un espace euclidien

AB35

Soit $(E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$, un espace euclidien. On note E^* , l'espace vectoriel des formes linéaires sur E. Pour tout $u \in E$, on définit les applications Φ_u par :

$$\Phi_u : \left\{ \begin{array}{ccc} \mathsf{E} & \to & \mathbb{R} \\ x & \mapsto & \langle u, x \rangle. \end{array} \right.$$

- 1. Vérifier que pour tout $u \in E$, $\Phi_u \in E^*$. On pose alors l'application $\Phi : E \to E^*$ définie par $\Phi(u) = \Phi_u$.
- **2.** a) Vérifier que Φ est une application linéaire de E dans E*.
 - **b)** \triangleleft Montrer que Φ est injective.
 - c) \triangleleft En déduire que pour tout $f \in E^*$, il existe $u \in E$ tel que $f = \Phi_u$.
- Application
- 3. Justifier que si f est une forme linéaire de $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ dans \mathbb{R} alors il existe une matrice $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ telle que

$$\forall M \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R}), \qquad f(M) = \text{Tr}(AM).$$

4. \P Soit $n \in \mathbb{N}^*$. Justifier qu'il existe un unique polynôme P_n de $\mathbb{R}_n[x]$ tel que :

$$\forall\, \mathbf{Q} \in \mathbb{R}_n[x], \qquad \int_0^1 \mathbf{P}_n(t) \mathbf{Q}(t) \,\mathrm{d}t = \mathbf{Q}(0).$$

- **5.** a) Justifier qu'il n'existe pas de polynôme P de $\mathbb{R}[x]$ tel que : $\forall Q \in \mathbb{R}[x]$, $\int_0^1 P(t)Q(t) dt = Q(0)$. *On pourra utiliser le polynôme défini par* Q(x) = xP(x).
 - b) Est-ce en contradiction avec la question 3?

≫ Solution p. 37

Endomorphisme conservant la norme, les angles ...

Exercice 36. \leftrightarrow Soient E un espace euclidien et f un endomorphisme de E.

AB36

- **1.** On dit que f est une isométrie si pour tout $x \in E$, ||f(x)|| = ||x||.
 - a) Montrer que si f est une isométrie alors f est un isomorphisme de E.
 - b) Établir l'équivalence entre les énoncés :
 - \mathbf{i}) f est une isométrie;
 - **ii**) Pour tous $x, y \in E$, $\langle f(x), f(y) \rangle = \langle x, y \rangle$.

Dans la suite, on s'intéresse aux trois conditions :

- I) L'endomorphisme f est une isométrie.
- II) $f \circ f = -id_E$.
- III) Pour tout $x \in E$, f(x) est orthogonal à x.

On souhaite montrer que si deux des conditions sont vérifiées alors la troisième l'est aussi.

- 2. Justifier que si les conditions I) et II) sont vraies alors III) aussi.
- 3. On suppose maintenant I) et III).
 - a) Calculer $\langle f(x) + x, f^2(x) + f(x) \rangle$, en déduire $\langle x, f^2(x) \rangle = -\|x\|^2$.
 - **b)** Expliciter $||f^2(x) + x||^2$, puis montrer II).
- 4. Conclure en montrant la dernière implication.

≫ Solution p. 37

Exercice 37. ** Endomorphisme qui conserve l'orthogonalité

d'après HEC 2007. # AB37

Soit $(E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$ un espace euclidien de dimension n. On note $\langle \cdot, \cdot \rangle$ le produit scalaire et $\|\cdot\|$ la norme associée. Soit f un endomorphisme de E qui vérifie la propriété suivante :

$$\forall \, (u,v) \in \mathbf{E}^2, \qquad \langle u,v \rangle = 0 \quad \Rightarrow \quad \left\langle \phi(u), \phi(v) \right\rangle = 0.$$

- 1. Vérifier que si u et v sont deux vecteurs de même norme, alors (u-v) et (u+v) sont orthogonaux.
- **2.** Démontrer qu'il existe $k \in \mathbb{R}^+$ tel que pour tout $u \in E$, $\|\varphi(u)\| = k\|u\|$.

 \gg Solution p. 38

Produits scalaires sur $\mathbb{R}_n[x]$ et familles de polynômes orthogonaux

Exercice 38. \blacklozenge \diamondsuit \land quelles conditions sur les réels α , β et γ l'application définie sur $\mathbb{R}_2[x]^2$ par

AB38

$$\phi(P,Q) = \alpha P(-1)Q(-1) + \beta P(0)Q(0) + \gamma P(1)Q(-1)$$

est un produit scalaire sur $\mathbb{R}_2[x]$?

 \gg Solution p. 38

Exercice 39. \blacklozenge Soient $n \in \mathbb{N}^*$ et $a_1, a_2, ..., a_n$, n réels deux à deux distincts. Pour tout $i \in [[1; n]]$, on pose

AB39

$$\mathbf{L}_i(x) = \prod_{\substack{k \in [[1;n]] \\ k \neq i}} \frac{x - a_k}{a_i - a_k} \quad \text{et} \quad \mathbf{P}_i(x) = \left(x - a_i\right) \mathbf{L}_i(x)^2.$$

1. Justifier que l'application ϕ définie par

$$\forall (P,Q) \in \mathbb{R}_{n-1}[x]^2$$
, $\varphi(P,Q) = \sum_{k=1}^n P(a_k) Q(a_k)$

est un produit scalaire sur $\mathbb{R}_{n-1}[x]$ et $(L_i)_{i\in[[1;n]]}$ est une base orthonormée.

2. Justifier que l'application ψ définie par : $\forall (P,Q) \in \mathbb{R}_{2n-1}[x]^2$

$$\psi(\mathbf{P},\mathbf{Q}) = \sum_{k=1}^{n} \mathbf{P}\left(x_{k}\right) \mathbf{Q}\left(x_{k}\right) + \sum_{k=1}^{n} \mathbf{P}'\left(x_{k}\right) \mathbf{Q}'\left(x_{k}\right)$$

est un produit scalaire sur $\mathbb{R}_{2n-1}[x]$ et $(P_i)_{i \in [[1;n]]}$ est une famille orthonormée.

Exercice 40. \spadesuit Variantes de produits scalaires sur $\mathbb{R}_n[x]$

AB40

AB41

1. Soit $\alpha \in \mathbb{R}$. Pour tous les polynômes P et Q appartenant à $E = \mathbb{R}_n[x]$, on pose

$$\langle \mathbf{P}, \mathbf{Q} \rangle = \sum_{i=0}^{n} \mathbf{P}^{(i)} \left(\boldsymbol{\alpha} \right) \cdot \mathbf{Q}^{(i)} \left(\boldsymbol{\alpha} \right).$$

Montrer que $(E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$ est un espace euclidien.

On pourra penser à la formule de Taylor pour les polynômes.

2. Soient $\alpha_0, \alpha_1, \dots, \alpha_n$ des réels 2 à 2 distincts. Pour tous les polynômes P et Q appartenant à $E = \mathbb{R}_n[x]$, on pose

$$\langle \mathbf{P}, \mathbf{Q} \rangle = \sum_{i=0}^{n} \mathbf{P}^{(i)} \left(\alpha_{i} \right) \cdot \mathbf{Q}^{(i)} \left(\alpha_{i} \right).$$

Montrer que $(E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$ est un espace euclidien.

>> Solution p. 39

Exercice 41. 🔷 un classique : les polynômes de Tchebychev

On définit $(T_n)_{n \in \mathbb{N}}$, une suite de polynômes par la récurrence

$$T_0 = 1$$
, $T_1(x) = x$ et $\forall n \in \mathbb{N}$, $T_{n+2}(x) = 2xT_{n+1}(x) - T_n(x)$.

1. a) Soit $n \in \mathbb{N}$, justifier que pour tout $\theta \in \mathbb{R}$,

$$\cos((n+2)\theta) + \cos(n\theta) = 2\cos((n+1)\theta)\cos(\theta).$$

b) Montrer que pour tout réel θ , tout entier naturel n,

$$\cos(n\theta) = T_n(\cos(\theta)) \qquad (\bullet$$

- c) Vérifier que T_n est l'unique polynôme vérifiant les relations (•). Préciser le degré de T_n .
- **2.** Soit $n \in \mathbb{N}^*$. Soit $\langle \cdot, \cdot \rangle$ l'application définie sur $\mathbb{R}_n[x]^2$ par :

$$\langle \mathbf{P}, \mathbf{Q} \rangle = \int_{-1}^{1} \frac{\mathbf{P}(t)\mathbf{Q}(t)}{\sqrt{1-t^2}} \, \mathrm{d}t.$$

- a) Montrer que $\langle \cdot, \cdot \rangle$ est un produit scalaire bien défini sur $\mathbb{R}_n[x]$.
- b) Vérifier que la famille $(T_k)_{0 \le k \le n}$ est une base orthogonale pour ce produit scalaire.
- c) Déterminer $\|T_k\|$ pour tout entier $k \in [[0, n]]$.

 \gg Solution p. 40

Algèbre bilinéaire et réduction

Exercice 42. Matrice de Householder

AB42

Soit u un vecteur unitaire de \mathbb{R}^n et U sa matrice colonne dans la base canonique. On pose

$$H = I_n - 2U^tU,$$

- 1. Simplifier HU et HV où V est la matrice colonne d'un vecteur v orthogonal à u. Que peut-on en déduire sur H?
- 2. Vérifier que H est symétrique, orthogonale et diagonalisable.

 \gg Solution p. 41

Exercice 43. \Leftrightarrow Soit $(E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$ un espace euclidien avec dim $E \ge 2$. Pour tout vecteur u non nul et pour tous les réels $(\lambda, \mu) \ne \#AB57$ (0,0), on définit l'endomorphisme f de E par

$$f(x) = \lambda x + \mu \langle x, u \rangle u$$

- 1. \bigcirc Déterminer les valeurs propres et les vecteurs propres de f. Est-ce que f est diagonalisable?
- 2. a) On dit qu'un endomorphisme g est une isométrie si pour tout $x \in E$, ||g(x)|| = ||x||. Justifier que $Sp(g) \subset \{-1; 1\}$.
 - **b**) À quelles conditions sur λ et μ , l'application f est une isométrie?

Exercice 44. ♦♦

d'après EMLyon #AB58

Soit $n \in \mathbb{N}^*$. On note $E = \mathbb{R}_n[x]$ et on considère l'application φ de E^2 dans \mathbb{R} définie par :

$$\varphi(P,Q) = \int_0^{+\infty} P(t)Q(t)e^{-t} dt.$$

- 1. Montrer que ϕ est bien définie puis montrer que c'est un produit scalaire sur E. On pose $\|P\| = \sqrt{\phi(P, P)}$.
- **2.** Soit T le polynôme défini par $T(X) = 1 + \frac{X^n}{n!}$. Calculer ||T||. On pose $I = \frac{T}{||T|||}$
- 3. On définit l'application ψ qui à tout polynôme P de E associe $2\phi(P,I)I P$.
 - a) Montrer que θ est un automorphisme de E et déterminer $\psi^{-1}.$
 - **b)** Montrer que pour tout P de E : $\|\psi(P)\| = \|P\|$.
 - c) Quelles sont les valeurs propres possibles de ψ ?
 - d) L'endomorphisme ψ est-il diagonalisable?

» Solution p. 42

Exercice 45. *** Matrices de Gram et valeurs propres

AB59

Soient $(E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$ un espace euclidien de dimension n et (u_1, u_2, \dots, u_n) une famille de vecteurs de E. On pose

$$G = \left(\left\langle u_i, u_j \right\rangle\right)_{1 \le i, j \le n}$$
 et $M = \text{Mat}_{\mathscr{B}}(u_1, u_2, \dots, u_n),$

où B est une base orthonormée de E.

- 1. Vérifier que $G = {}^tMM$.
- **2.** En déduire que $\ker(G) = \ker(M)$, puis $\operatorname{rg}(G) = \operatorname{rg}(u_1, u_2, \dots, u_n)$. *Indication. Considérer* tXGX *pour* $X \in \mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$.
- **3.** Vérifier que G est inversible si et seulement si la famille (u_1, u_2, \dots, u_n) est une base de E.
- 4. Justifier que les valeurs propres de G sont positives ou nulles.
- 5. Justifier que les valeurs propres sont majorées par $\sum\limits_{i=1}^{n}\left\|u_{i}\right\|^{2}$.

≫ Solution p. 42

AB60

On munit \mathbb{R}^n de son produit scalaire usuel que l'on note \langle , \rangle . La norme associée est notée $\| \cdot \|$. Soit u un vecteur de \mathbb{R}^n de norme égale à 1.

Pour tout réel a, on définit l'application f_a par :

$$\forall x \in \mathbb{R}^n$$
, $f_a(x) = x + a\langle x, u \rangle u$.

- **1.** Montrer que f_a est un endomorphisme de \mathbb{R}^n .
- 2. Soient a et b deux réels.
 - a) Déterminer c tel que $f_a \circ f_b = f_c$.
 - b) Pour quelle(s) valeur(s) de a, l'application f_a est-elle bijective? Expliciter alors sa bijection réciproque.
 - c) Pour quelle(s) valeur(s) de a, l'application f_a est-elle une symétrie?
 - d) Pour quelle(s) valeur(s) de a, l'application f_a est-elle une projection? Préciser alors les deux sous-espaces F et G tels que f_a soit une projection sur F parallèlement à G.
- **3.** L'endomorphisme f_a est-il diagonalisable?
- **4.** Dans cette question, on pose a=-2 et on ne suppose plus le vecteur u fixé. On note s_u l'application f_{-2} définie précédemment. On a donc, pour tout u de \mathbb{R}^n tel que ||u||=1:

$$\forall x \in \mathbb{R}^n$$
, $s_u(x) = x - 2\langle x, u \rangle u$.

On note g un automorphisme de \mathbb{R}^n vérifiant la propriété suivante : la matrice de g^{-1} dans la base canonique de \mathbb{R}^n est la transposée de la matrice de g dans la base canonique de \mathbb{R}^n .

- a) Vérifier que ||g(u)|| = 1.
- **b)** Montrer que : $g \circ s_u \circ g^{-1} = s_{g(u)}$.

≫ Solution p. 42

Compléments en dimension infinie

Exercice 47. *** Orthogonal d'un hyperplan

AB61

On munit $E = \mathcal{C}^0([0,1],\mathbb{R})$ du produit scalaire défini par $\forall (f,g) \in E^2$, $\langle f,g \rangle = \int_0^1 f(t)g(t) dt$

Considérons le sous-ensemble A de E, constitué des applications qui s'annulent en 0 et le sous-ensemble B de E, constitué des applications dont l'intégrale sur [0,1] est nulle. A et B sont les noyaux de formes linéaires non nulle

$$f \in E \mapsto f(0) \in \mathbb{R}$$
 et $f \in E \mapsto \int_0^1 f(t) dt \in \mathbb{R}$.

Ce sont donc des hyperplans de E. Déterminer A^{\perp} et B^{\perp} .

≫ Solution p. 42

Sujets de révision

Exercice 48. ** Un sujet de concours

ABp2

On note E l'espace vectoriel des fonctions définies et continues sur \mathbb{R}^+ et à valeurs dans \mathbb{R} et E_2 l'ensemble des fonctions f de E telles que l'intégrale $\int_0^{+\infty} (f(x))^2 dx$ converge. Pour toute fonction f de E, on note $\Phi(f)$ la fonction définie dans cette partie sur \mathbb{R}^+ par

$$\forall x \in \mathbb{R}^+, \quad \Phi(f)(x) = \begin{cases} \frac{1}{x^2} \int_0^x t f(t) dt & \text{si } x > 0 \\ \frac{f(0)}{2} & \text{si } x = 0. \end{cases}$$

On admet que $\Phi(f)$ est continue sur \mathbb{R}^+ .

- **1. a)** Justifier: $\forall (x, y) \in \mathbb{R}^2, |xy| \le \frac{1}{2} (x^2 + y^2).$
 - b) En déduire que, pour toutes fonctions f et g de E_2 , l'intégrale $\int_0^{+\infty} f(x)g(x) dx$ est absolument convergente.
 - ${f c})$ Montrer alors que E_2 est un sous-espace vectoriel de E
- **2.** On considère l'application $\langle \cdot, \cdot \rangle$ de $E_2 \times E_2$ dans \mathbb{R} définie par :

$$\forall (f,g) \in \mathcal{E}_2 \times \mathcal{E}_2, \quad \langle f,g \rangle = \int_0^{+\infty} f(x)g(x)dx.$$

Montrer que $\langle \cdot, \cdot \rangle$ est un produit scalaire sur E_2 . On munit E_2 de ce produit scalaire et de la norme associée notée $\| \cdot \|$.

3. Soit f une fonction de E_2 .

On note pour tout $x de \mathbb{R}^+$: $h(x) = \int_0^x t f(t) dt$.

- a) Calculer les limites de $x \mapsto \frac{(h(x))^2}{x^4}$ et de $x \mapsto \frac{(h(x))^2}{x^3}$ en 0.
- b) Montrer, à l'aide d'une intégration par parties :

$$\forall X \in \mathbb{R}_{*}^{+}, \quad \int_{0}^{X} \frac{\left(h(x)\right)^{2}}{x^{4}} \, \mathrm{d}x = -\frac{1}{3} \frac{\left(h(X)\right)^{2}}{X^{3}} + \frac{2}{3} \int_{0}^{X} f(x) \Phi(f)(x) \mathrm{d}x \qquad (\bullet)$$

c) Soit $X \in \mathbb{R}^+_*$. En étudiant le signe de la fonction polynomiale $\lambda \in \mathbb{R} \mapsto \int_0^X \left(\lambda f(x) + \Phi(f)(x)\right)^2 dx$, montrer l'inégalité de Cauchy-Schwarz suivante :

$$\int_{0}^{X} f(x)\Phi(f)(x) dx \le \left(\int_{0}^{X} (f(x))^{2} dx \right)^{1/2} \left(\int_{0}^{X} (\Phi(f)(x))^{2} dx \right)^{1/2}.$$

d) En déduire :

$$\forall \, {\rm X} \in \mathbb{R}_{*}^{+}, \qquad \left(\int_{0}^{\rm X} (\Phi(f)(x))^{2} \; {\rm d}x \right)^{1/2} \leq \frac{2}{3} \left(\int_{0}^{\rm X} \left(f(x) \right)^{2} \; {\rm d}x \right)^{1/2}.$$

- e) Montrer alors que la fonction $\Phi(f)$ appartient à E_2 et que l'on a : $\|\Phi(f)\| \le \frac{2}{3} \|f\|$.
- f) En utilisant la relation (\bullet) , justifier que la limite de $X \mapsto X(\Phi(f)(X))^2$ en $+\infty$ est finie, puis en raisonnant par l'absurde, montrer que cette limite est nulle.
- g) En déduire:

$$\|\Phi(f)\|^2 = \frac{2}{3} \langle \Phi(f), f \rangle$$

Problème 49. ** Séries de Fourier

АВрЗ

Dans la suite, E désigne l'espace vectoriel des fonctions continues sur \mathbb{R} et 2π -périodiques. Pour tout $f \in \mathbb{E}$, on définit les coefficients de Fourier par :

$$\begin{split} a_0(f) &= \frac{1}{\sqrt{2}\pi} \int_{-\pi}^{\pi} f(t) \, \mathrm{d}t, \qquad b_0(f) = 0, \\ \forall \, n \in \mathbb{N}^*, \qquad a_n(f) &= \frac{1}{\pi} \int_{-\pi}^{\pi} f(t) \cos(nt) \, \mathrm{d}t \quad \text{et} \quad b_n(f) &= \frac{1}{\pi} \int_{-\pi}^{\pi} f(t) \sin(nt) \, \mathrm{d}t. \end{split}$$

On définit de plus la matrice

$$\widehat{\mathbf{F}}_n(f) = a_n(f)\mathbf{I}_2 + b_n(f)\mathbf{J}$$
 où $\mathbf{J} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{bmatrix}$.

≫ Solution p. 44

- Régularité et décroissance des coefficients de Fourier
- **1.** Justifier que l'application définie sur $\mathcal{M}_2(\mathbb{R})^2$ par

$$\forall (A, B) \in \mathcal{M}_2(\mathbb{R})^2, \qquad \varphi(A, B) = \operatorname{Tr}({}^t AB)$$

est un produit scalaire sur $\mathcal{M}_2(\mathbb{R})$. On note $\|\cdot\|$ la norme associée à ce produit scalaire.

- **2.** On suppose dans cette question que f est de classe \mathscr{C}^1 sur \mathbb{R} .
 - **a)** Montrer que : $a_n(f) \underset{n \to \infty}{\longrightarrow} 0$ et $b_n(f) \underset{n \to \infty}{\longrightarrow} 0$.
 - **b)** En déduire que $\|\widehat{F}_n(f)\| \underset{n\to\infty}{\longrightarrow} 0$.

On admet que ce résultat est encore valable même lorsque f est continue (de classe \mathscr{C}^0).

- **3.** Vérifier que si f est de classe \mathscr{C}^1 sur \mathbb{R} , alors pour tout $n \in \mathbb{N}^*$: $\widehat{F}_n(f') = -nJ\widehat{F}_n(f)$.
- **4.** Comparer $\|\widehat{F}_n(f')\|$ et $\|\widehat{F}_n(f)\|$.
- **5.** En déduire que si f est de classe \mathscr{C}^p avec $p \in \mathbb{N}$ alors $\|\widehat{\mathbf{F}}_n(f)\| = o\left(\frac{1}{n^p}\right)$.
- *Un produit scalaire sur* E
- 6. Vérifier que l'application définie sur E² par

$$\forall (f,g) \in E^2, \qquad \langle f,g \rangle = \frac{1}{\pi} \int_{-\pi}^{\pi} f(t)g(t) dt$$

est un produit scalaire sur E. On note $N(\cdot)$, la norme associée.

- 7. Notons \mathcal{P} (respectivement \mathcal{I}), le sous-espace vectoriel de E constitué des fonctions paires (respectivement impaires). Vérifier que \mathcal{P} et \mathcal{I} sont supplémentaires orthogonaux dans E.
- **8.** a) Justifier que pour tous $a, b \in \mathbb{R}$, $\cos(a) \cdot \cos(b) = \frac{1}{2} (\cos(a-b) + \cos(a+b))$.
 - **b)** Soit $n \in \mathbb{N}^*$. On définit les fonctions f_k pour $k \in [[0; n]]$ par

$$f_0: t \in \mathbb{R} \mapsto 1/\sqrt{2}$$
 et pour $k \ge 1$ $f_k: t \in \mathbb{R} \mapsto \cos(kt)$.

Justifier que la famille \mathscr{F}_n constituée des fonctions $(f_k)_{k \in [[0;n]]}$ est orthonormée pour le produit scalaire $\langle \cdot, \cdot \rangle$. De la même manière, on montre que la famille \mathscr{G}_n constituée des fonctions g_k : $t \in \mathbb{R} \mapsto \sin(kt)$ pour $k \in [[1;n]]$ est orthonormée.

- **9.** Vérifier que la concaténation des familles \mathscr{F}_n et \mathscr{G}_n forme une famille orthonormée de E.
- **10.** Soit $f \in \text{Vect}(\mathscr{F}_n, \mathscr{G}_n)$. Démontrer que $N(f)^2 = \frac{1}{2} \sum_{k=0}^n \|\widehat{F}_k(f)\|^2$.

Compléments Python - Calculs approchés des coefficients de Fourier

Dans la suite, on définit pour tout fonction f de E et tout $n \in \mathbb{N}^*$,

$$S_n(f) = \sum_{k=0}^n a_k(f) f_k + \sum_{k=1}^n b_k(f) g_k.$$

On peut montrer que si la fonction f est « suffisamment régulière » alors pour tout réel t, $S_n(f)(t)$ tend vers f(t) lorsque $n \to +\infty$. On peut en déduire que la limite de $\left(N\left(S_n(f)\right)\right)_n$ est alors N(f). La preuve est accessible avec les outils de deuxième année mais elle n'est pas dans l'esprit du programme, on propose donc de le vérifier numériquement avec python.

On a démontré ¹ dans un précédent exercice que pour tout polynôme $P \in \mathbb{R}_2[x]$

$$\int_{\alpha}^{\beta} P(x) dx = \frac{\beta - \alpha}{6} \left[P(\alpha) + 4P\left(\frac{\alpha + \beta}{2}\right) + P(\beta) \right].$$

Partant de ce constant, pour une fonction continue f, on approxime l'intégrale sur $[\alpha;\beta]$ par

$$\int_{\alpha}^{\beta} f(x) \mathrm{d}x \simeq \mathrm{I}(f,\alpha,\beta) = \frac{\beta - \alpha}{6} \left[f(\alpha) + 4f\left(\frac{\alpha + \beta}{2}\right) + f(\beta) \right] \tag{\bullet}$$

Pour obtenir une meilleure approximation sur un segment [a;b], on partitionne uniformément le segment [a;b] en p sous-segments. Sur chacun sous-segment, on approxime l'intégrale à l'aide de la relation (\bullet) . Une approximation d'ordre p est alors donnée par

$$\int_{a}^{b} f(x) dx \simeq \sum_{k=0}^{p-1} I(f, a+kh, a+(k+1)h) \quad \text{où} \quad h = \frac{b-a}{p}.$$

11. Compléter la fonction Approx qui prend en arguments un entier naturel non nul p, une fonction f, deux réels a, b et renvoie une approximation de $\int_a^b f(x) dx$ à l'aide du schéma décrit ci-dessus.

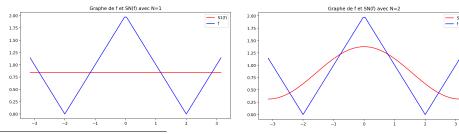
```
def Approx( ... ):
    I=
    h=
    for k in ... :
        alpha= ...
    beta= ...
    I= ...
    return I
```

- 12. Modifier la fonction précédente pour obtenir une fonction python an qui prend en arguments un entier naturel n, une fonction f et renvoie une approximation de $a_n(f)$ (on pourra choisir p = 20).
- 13. En déduire une fonction python aCoeff qui prend en arguments un entier naturel N, une fonction f et renvoie une matrice ligne contenant une approximation de

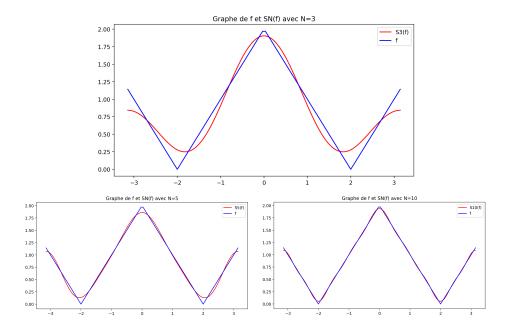
$$\begin{bmatrix} a_0(f) & a_1(f) & \dots & a_N(f) \end{bmatrix}$$
.

De même, on admet que l'on dispose d'une fonction bCoeff qui prend en arguments un entier naturel N, une fonction f et renvoie une matrice ligne contenant une approximation de $\begin{bmatrix} 0 & b_1(f) & \dots & b_N(f) \end{bmatrix}$.

14. Compléter le programme qui permet d'afficher $S_N(f)$ pour la fonction $f \in E$ définie sur $[-\pi; \pi]$ par f(t) = ||t| - 2|.



^{1.} Voir formule de Simpson.



Compléments - Calcul de $\zeta(2)$ et $\zeta(4)$ via l'égalité de Parseval

On admet dans la suite que pour toute fonction f de \mathbb{E} $N(f)^2 = \frac{1}{2} \sum_{k=0}^{+\infty} \|\widehat{\mathbf{F}}_k(f)\|^2$.

- 15. Préciser les coefficients de Fourier de la fonction f périodique de période 2π définie par $f(x) = x^2$ pour $x \in]-\pi;\pi]$.
- **16.** En déduire l'égalité $\sum_{n\geq 1} \frac{1}{n^4} = \frac{\pi^4}{90}$.
- 17. Calculer $\sum_{n \ge 1} \frac{1}{n^2}$ en considérant maintenant la fonction f périodique de période 2π définie sur $]-\pi;\pi]$ par

$$f(x) = \begin{cases} 1 & \text{si } x \in [0, \pi], \\ 0 & \text{si } x \in]-\pi, 0[\end{cases}$$

Problème 50. \leftrightarrow Soit $n \in \mathbb{N}^*$. On munit $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ de son produit scalaire usuel :

 $\forall A, B \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R}), \qquad \langle A, B \rangle = \text{Tr}(^tAB).$

Pour tout F sous-espace vectoriel de $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$, on pose : $F^{\circ} = \{M \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R}) \mid \forall N \in F, Tr(MN) = 0\}$.

- 1. Préliminaires
 - a) Justifier que F° est un sous-espace vectoriel de $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$.
 - **b)** Vérifier que pour tout $M \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$: $M \in F^{\circ} \iff {}^tM \in F^{\perp}$ où F^{\perp} désigne l'orthogonal de F relativement au produit scalaire \langle , \rangle .
 - c) En déduire la dimension de F° en fonction de la dimension de F.
- 2. Application

Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$, une matrice nilpotente (c'est-à-dire, il existe $p \in \mathbb{N}^*$ tel que $A^p = 0_n$). On admet que toute matrice nilpotente est de trace nulle. On définit maintenant l'endomorphisme

$$\Phi_{\mathbf{A}}: \left\{ \begin{array}{ccc} \mathcal{M}_n(\mathbb{R}) & \to & \mathcal{M}_n(\mathbb{R}) \\ \mathbf{M} & \mapsto & \mathbf{A}\mathbf{M} - \mathbf{M}\mathbf{A}. \end{array} \right.$$

- a) Pour M, N $\in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$, comparer $\langle \Phi_A(M), {}^tN \rangle$ et $\langle {}^tM, \Phi_A(N) \rangle$.
- **b)** Montrer que $\operatorname{Im} \Phi_A \subset (\operatorname{Ker} \Phi_A)^\circ$. Justifier qu'il y a même égalité.
- c) Montrer que $A \in (Ker \Phi_A)^{\circ}$.
- **d)** Conclure en montrant qu'il existe $B \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ telle que A = AB BA.

≫ Solution p. 47

ABp4



Indications et solutions



A Indication de l'exercice 2

p. 4

Remarquer que $P \in \mathbb{R}_2[x]$ et calculer son discriminant.

Indication de l'exercice 5

p. 5

p. 13

2. Prouver dans un premier temps que si $x, y \in B$, $tx + (1-t)y \in B$. C'est-à-dire $||tx + (1-t)y|| \le 1$.

Traiter ensuite le cas d'égalité avec la question précédente.

3. Dans \mathbb{R}^2 , B correspond à un disque.

A Indication de l'exercice 16

Détaillons les différentes étapes.

Notons f_1 , f_2 , f_3 les 3 vecteurs.

• Étape 1 : calcul de e₁.

Normaliser f_1 pour obtenir e_1 .

• Étape 2 : calcul de e2.

Poser $v_2 = f_2 - \langle f_2, e_1 \rangle e_1$ et calculer

$$e_2 = \frac{v_2}{\|v_2\|}.$$

• Étape 3 : calcul de e₃.

Poser $v_3 = f_3 - \langle f_3, e_1 \rangle e_1 - \langle f_3, e_2 \rangle e_2$, puis calculer

$$e_3 = \frac{v_3}{\|v_3\|}.$$

♦ Indication de l'exercice 18

р.

On pourra s'appuyer sur les résultats de l'exercice 14. On vu l'inclusion $F \subset (F^{\perp})^{\perp}$ et l'égalité

$$(F+G)^{\perp} = F^{\perp} \cap G^{\perp}$$

Exercice 1

p. 3

ABI

Soient $u, v \in E$

$$||u+v||^{2} + ||u-v||^{2} = ||u||^{2} + 2\langle u, v \rangle + ||v||^{2}$$
$$+ ||u||^{2} - 2\langle u, v \rangle + ||v||^{2}$$
$$= ||u||^{2} + ||v||^{2}.$$

$$||u+v||^{2} - ||u-v||^{2} = ||u||^{2} + 2\langle u, v \rangle + ||v||^{2}$$
$$- (||u||^{2} - 2\langle u, v \rangle + ||v||^{2})$$
$$= 4\langle u, v \rangle.$$

Exercice 2

p. 4AB2

1. Si u est nul, l'égalité est vérifiée. Sinon, soit $\lambda \in \mathbb{R}$ tel que $v = \lambda u$. On a

$$|\langle u, v \rangle| = |\lambda \langle u, u \rangle| = |\lambda| \cdot ||u||^2$$

et

$$||u|| \cdot ||v|| = |\lambda| \cdot ||u||^2$$
.

On a bien égalité.

2. D'après les règles de calculs sur la norme et le produit scalaire

$$P(\lambda) = \lambda^2 \|u\|^2 + 2\lambda \cdot \langle u, v \rangle + \|v\|^2.$$

Comme la famille est libre, $u \neq 0_E$, puis $||u|| \neq 0$ et P est un polynôme de degré 2. Son discriminant est

$$\Delta = 4\langle u, v \rangle^2 - 4||u||^2 \cdot ||v||^2 \le 0.$$

Or P n'admet pas de racine. En effet, s'il existe un réel t_0 tel que $P(t_0) = 0$, on en déduirait que $t_0 u + v = 0$. Absurde, on suppose la famille (u, v) libre. Le discriminant Δ est donc strictement négatif. D'où

$$\langle u, v \rangle^2 < \|u\|^2 \cdot \|v\|^2.$$

On a donc bien montré l'inégalité avec son cas d'égalité.

Exercice 3

p. 4AB3

Laurent Schwartz à gauche (1915-2002), Hermann Schwarz à droite (1843-1921) et Augustin louis Cauchy (1789-1857) au centre.

Exercice 4

p. 4AB4

1. — Symétrie Soient $f, g \in \mathcal{C}^0([a;b])$

$$\varphi(f,g) = \int_{a}^{b} f(t)g(t) dt$$
$$= \int_{a}^{b} g(t)f(t) dt = \varphi(g,f).$$

→ Bilinéarité

Justifions la linéarité à gauche. Soient $\lambda \in \mathbb{R}$ et f, g, $h \in \mathscr{C}^0([a,b])$, par linéarité de l'intégrale,

$$\varphi(\lambda f + g, h) = \int_{a}^{b} (\lambda f(t) + g(t))h(t) dt$$
$$= \lambda \int_{a}^{b} f(t)h(t) dt + \int_{a}^{b} g(t)h(t) dt$$
$$= \lambda \varphi(f, h) + \varphi(g, h).$$

Par symétrie, on obtient la linéarité à droite et donc la bilinéarité.

→ Positivité

Pour $f \in \mathscr{C}^0([a;b])$. Par croissance de l'intégrale avec les bornes dans le bon sens

$$\varphi(f,f) = \int_a^b \underbrace{f(t)^2}_{\geq 0} dt \geq 0.$$

→ Définie

Soit $f \in \mathcal{C}^0([a;b])$ telle que

$$\varphi(f, f) = \int_{a}^{b} f(t)^{2} dt = 0.$$

La fonction $t \in [a;b] \mapsto f(t)^2$ est positive et continue, par le cours, la fonction f est nulle sur [a;b].

L'application φ est bien un produit scalaire.

2. Pour tous $f, g \in \mathscr{C}^0([a;b])$, on a par l'inégalité de Cauchy-Schwarz

$$\langle f, g \rangle^2 \leq \|f\|^2 \cdot \|g\|^2$$

C'est-à-dire

$$\left(\int_a^b f(t)g(t)\,\mathrm{d}t\right)^2 \le \int_a^b f^2(t)\,\mathrm{d}t \cdot \int_a^b g^2(t)\,\mathrm{d}t.$$

3. Par le théorème des valeurs intermédiaires, f est de signe constant. Dans la suite, on suppose f>0 (le cas f<0 s'en déduisant en considérant -f). En appliquant l'inégalité de Cauchy-Schwarz aux applications continues (par composition) à

$$\sqrt{f}$$
 et $1/\sqrt{f}$,

on obtient le résultat demandé.

Il y a égalité si et seulement si il existe $\lambda \in \mathbb{R}$ tel que $\sqrt{f} = \lambda / \sqrt{f}$. D'où $f = \lambda$.

La réciproque est directe. En conclusion, il y a égalité si et seulement si f une fonction constante (non nulle).

1. En reprenant la démonstration de l'inégalité triangulaire, il y a égalité si et seulement $\langle u, v \rangle = \|u\| \cdot \|v\|$. On a donc deux conditions :

$$|\langle u, v \rangle| = ||u|| \cdot ||v||$$
 et $\langle u, v \rangle \ge 0$.

La première égalité correspond au cas d'égalité dans l'inégalité de Cauchy-Schwarz. La famille (u,v) est liée. Soit v est nul, soit $u=\lambda v$ avec $\lambda \in \mathbb{R}$. La seconde condition équivaut à

$$\lambda \underbrace{\|u\|^2}_{\geq 0} = \langle u, \lambda u \rangle = \langle u, v \rangle \geq 0.$$

On peut résumer par : soit v est nul, soit il existe $\lambda \in \mathbb{R}^+$ tel que $u = \lambda v$.

2. Rédaction 1.

D'après l'inégalité triangulaire. Soient $x, y \in \mathcal{B}$ et $t \in [0; 1]$

$$\begin{split} \| \, tx + (1-t)y \| & \leq |t| \cdot \|x\| + |1-t| \cdot \|y\| \\ & \leq t \|x\| + (1-t) \cdot \|y\| \\ & \leq t \cdot 1 + (1-t) \cdot 1 = 1. \end{split}$$

D'après la question précédente, il y a égalité si et seulement si il existe $\lambda \in \mathbb{R}^+_*$ tel que

$$tx = \lambda(1-t)y$$

Par conséquent, *x* et *y* sont colinéaires et de même norme. On a de nouveau le cas d'égalité de Cauchy-Schwarz et

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

$$= ||x||^2 + ||y||^2 - 2||x|| \cdot ||y||$$

$$= (||x|| - ||y||)^2 = 0 \quad \text{d'où } x = y.$$

Rédaction 2.

On a par l'inégalité triangulaire

$$\begin{split} \|tx + (1-t)y\| &\leq \|tx\| + \|(1-t)y\| & \text{(L_1)} \\ &\leq t\|x\| + (1-t)\|y\| & \text{(L_2)} \\ &\leq t\times 1 + (1-t)\times 1 & \text{(L_3)} \\ &\leq 1 \end{split}$$

Justifions maintenant que l'inégalité est stricte. Raisonnons par l'absurde en supposant que

$$||tx + (1-t)y|| = 1.$$

Le passage entre la ligne L₂ et L₃ impose

$$||x|| = 1$$
, $||y|| = 1$.

D'après la question 1, le cas d'égalité dans l'inégalité de la ligne L_1 impose l'existence de $\lambda \in \mathbb{R}^+$ tel que

$$tx = \lambda(1-t)y \quad (\bullet)$$

En particulier, on a l'égalité des normes :

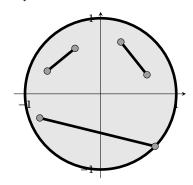
$$t = \|\,tx\| = \|\,\lambda(1-t)\,y\| = \lambda(1-t).$$

Précisons que $t \neq 0$, $\lambda(1-t) \neq 0$. En revenant à (•), on en déduit alors que x = y. Cas exclu par hypothèse. L'inégalité est stricte.

3. Dans \mathbb{R}^2 , l'ensemble B correspond au disque unité avec son bord. La condition de convexité

$$\forall t \in [0;1], \quad tx + (1-t)y \in \mathbf{B}$$

se traduit géométriquement : pour tous éléments x, y de B, le segment [x, y] est inclus dans B.



De plus, la condition stricte

$$||tx + (1-t)y|| < 1$$

illustre le fait que le seul moyen pour que z = tx + (1 - t)y soit sur le bord est que z = x (t = 0) ou z = y (t = 1).

Exercice 6 p. 6

1. → Symétrie

L'application φ_1 est bien symétrique

$$\forall \mathsf{P},\,\mathsf{Q}\in\mathbb{R}_2[x],\quad \varphi_1(\mathsf{P},\mathsf{Q})=\varphi_1(\mathsf{Q},\mathsf{P}).$$

→ Bilinéarité

 φ_1 est linéaire à gauche. Pour Q, P, S $\in \mathbb{R}_2[x]$ et $\lambda \in \mathbb{R}$

$$\begin{split} \phi_1(\mathbf{P} + \lambda \mathbf{Q}, \mathbf{S}) &= \sum_{i=0}^2 (\mathbf{P} + \lambda \mathbf{Q})(i) \mathbf{S}(i) \\ &= \sum_{i=0}^2 \mathbf{P}(i) \mathbf{S}(i) + \lambda \sum_{i=0}^2 \mathbf{Q}(i) \mathbf{S}(i) \\ \phi_1(\mathbf{P} + \lambda \mathbf{Q}, \mathbf{S}) &= \phi_1(\mathbf{P}, \mathbf{S}) + \lambda \phi_1(\mathbf{Q}, \mathbf{S}). \end{split}$$

Par symétrie, ϕ_1 est aussi linéaire à droite et donc bilinéaire.

→ *Positivité* Pour $P \in \mathbb{R}_2[x]$

$$\phi_1(P,P) = \underbrace{P(0)^2}_{\geqslant 0} + \underbrace{P(1)^2}_{\geqslant 0} + \underbrace{P(2)^2}_{\geqslant 0} \geqslant 0.$$

→ Définie

De plus si $\phi_1(P,P)=0$ alors P(0)=P(1)=P(2)=0 (somme de termes positifs). Le polynôme P admet donc au moins 3 racines tout en appartenant à $\mathbb{R}_2[x]$, nécessairement P=0. Finalement, ϕ_1 est un produit scalaire.

• De même, on vérifie que ϕ_2 est symétrique et bilinéaire. Soit $P \in \mathbb{R}_2[x]$. Par croissance de l'intégrale

$$\forall t \in [-1;1], \qquad P(t)^2 \ge 0$$

donc

$$\varphi_2(P, P) = \int_{-1}^1 P(t)^2 dt \ge 0.$$

De plus si $\int_{-1}^{1} P(t)^2 dt = 0$ alors

$$\forall t \in [-1; 1], \quad P(t)^2 = 0$$

car $t \mapsto P(t)^2$ est continue positive sur [-1;1]. Le polynôme P admet une infinité de racines (tous les réels de [-1;1]) donc P = 0.

Remarque. Ce passage est le plus délicat de la preuve, le correcteur sera particulièrement vigilant sur ce point. Il convient de bien le maitriser.

Finalement, φ_2 est bien un produit scalaire sur $\mathbb{R}_2[x]$.

2. Soit Q =
$$ax^2 + bx + c \in \mathbb{R}_2[x]$$

$$\phi_1(P,Q) = 0 + 1 \times (a+b+c) + 2(4a+2b+c)$$

= $9a + 5b + 2c$.

$$\varphi_2(P_1, Q) = \int_{-1}^1 ax^3 + bx^2 + cx \, dx = \frac{2b}{3}.$$

Ainsi pour $Q_1 = 2x - 5$, on a Q_1 orthogonale à P_1 pour le produit scalaire φ_1 mais pas pour φ_2 .

Pour $Q_2 = x^2$, Q_2 est orthogonal pour P_1 pour le produit scalaire φ_2 mais pas pour φ_1 .

...

•••

...

Ce calcul permet de vérifier que la réciproque de la remarque est fausse. En effet, on a exhibé trois vecteurs de \mathbb{R}^3 qui ne sont pas orthogonaux alors que

$$||u + v + w||^2 = ||u||^2 + ||v||^2 + ||w||^2$$
.

 Soient a et b deux réels. D'après les identités trigonométriques,

$$\cos(a+b) = \cos a \cos b - \sin a \sin b$$
$$\cos(a-b) = \cos a \cos b + \sin a \sin b$$
$$\operatorname{donc} \cos(a+b) + \cos(a-b) = 2\cos a \cos b$$

On en déduit

$$\int_{0}^{2\pi} \cos(kx) \cos(\ell x) dx$$

$$= \int_{0}^{2\pi} \frac{1}{2} (\cos((k+\ell)x) + \cos((k-\ell)x) dx$$

$$= \int_{0}^{2\pi} \cos((k+\ell)x) dx + \int_{0}^{2\pi} \cos((k-\ell)x) dx$$

Soit $n \in \mathbb{Z}$.

 \rightarrow Si $n \neq 0$,

$$\int_0^{2\pi} \cos(nx) dx = \left[\frac{1}{n} \sin(nx) \right]_0^{2\pi} = 0.$$

 \rightarrow Si n=0

$$\int_0^{2\pi} \cos(nx) dx = \int_0^{2\pi} 1 dx = 2\pi.$$

En conclusion

$$\int_0^{2\pi} \cos(kx) \cos(\ell x) dx = \begin{cases} 2\pi & \text{si } k = \ell \\ 0 & \text{si } k \neq \ell. \end{cases}$$

La famille est bien orthogonale mais non orthonormée.

2. D'après le résultat précédent, la famille $(x \mapsto \cos(kx))_{1 \le k \le n}$ est libre.

On peut procéder de même pour la seconde famille ou utiliser la dérivation. Notons $g_k: x \mapsto \sin(kx)$. Soit $(\lambda_k)_{1 \le k \le n} \in \mathbb{R}^n$ tel que

$$\sum_{k=1}^{n} \lambda_k g_k = \mathbf{0}.$$

Par linéarité de la dérivation

$$\sum_{k=1}^{n} \lambda_k g_k' = \mathbf{0}.$$

Donc

$$\sum_{k=1}^{n} k \lambda_k f_k = \mathbf{0}.$$

D'après la question précédente, la famille $(f_k)_{0 \leqslant k \leqslant n}$ est libre. Donc

$$\forall k \in [[1,n]], \quad k \lambda_k = 0.$$

Ainsi, pour tout $k \in [[1, n]]$, $\lambda_k = 0$. Par définition, $(x \mapsto \sin(kx))_{1 \le k \le n}$ est donc libre.

3. Oui!

Soient $\lambda_1, \ldots, \lambda_n, \mu_1, \ldots, \mu_n \in \mathbb{R}$ tels que

$$\forall x \in \mathbb{R}, \quad \sum_{i=1}^{n} \lambda_i \cos(kx) + \sum_{i=1}^{n} \mu_i \sin(kx) = 0.$$

Ou encore

$$\forall x \in \mathbb{R}, \quad \sum_{i=1}^{n} \lambda_i \cos(kx) = -\sum_{i=1}^{n} \mu_i \sin(kx).$$

À droite on a l'expression d'une fonction paire et à gauche impaire. Comme la fonction nulle est la seule fonction à la fois paire et impaire.

$$\forall x \in \mathbb{R}, \quad \sum_{i=1}^{n} \lambda_i \cos(kx) = 0, \quad \sum_{i=1}^{n} \mu_i \sin(kx) = 0.$$

Comme les familles $(x \mapsto \cos(kx))_{1 \le k \le n}$ et $(x \mapsto$

 $\sin(kx)$) $_{1 \le k \le n}$ sont des familles libres de E, tous les coefficients λ_i et μ_i valent 0. La famille est bien libre.

Exercice 12 p. 9

AB12

1. Soit $X = (x, y, z) \in \mathbb{R}^3$

$$(x, y, z) \in F \iff x + 2y + 3z = 0$$

$$\iff \begin{cases} (x, y, z) \\ = (-2y - 3z, y, z) \\ = y(-2, 1, 0) + z(-3, 0, 1) \\ = yu_1 + zu_2 \end{cases}$$

$$\iff (x, y, z) \in \text{Vect}(u_1, u_2).$$

Les vecteurs $u_1 = (-2, 1, 0)$ et $u_2 = (-3, 0, 1)$ forment une famille génératrice de F.

2. On vérifie que $\langle u, u_1 \rangle = 0 = \langle u, u_2 \rangle$. D'après la remarque F et G sont orthogonaux.

- 1. Par les propriétés de la trace, l'application est bien une forme bilinéaire symétrique.
 - Pour A = $(a_{ij})_{i,j \in [[1;n]]}$, vérifier que

$$\text{Tr}(A^t A) = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n a_{ij}^2 \ge 0.$$

En particulier, si $Tr(A^tA) = 0$, on obtient une somme de termes positifs qui est nulle. Nécessairement, chaque terme est nul.

$$\forall i, j \in [[1; n]], \quad a_{i,j} = 0.$$

La matrice A est nulle.

2. Soient $S \in \mathcal{S}_n(\mathbb{R})$ et $A \in \mathcal{A}_n(\mathbb{R})$. On a

$$\langle S, A \rangle = \text{Tr}(S^t A) = -\text{Tr}(SA)$$

et
$$\langle A, S \rangle = \text{Tr}(A^t S) = \text{Tr}(AS) = \text{Tr}(SA)$$
.

D'où $\langle S,A\rangle = -\langle A,S\rangle$. Or le produit scalaire est symétrique $\langle S,A\rangle = \langle A,S\rangle$. Il vient

$$\langle A, S \rangle = 0.$$

Comme ce résultat est valable pour toutes matrices symétriques et antisymétriques. Les sous-espaces vectoriels $\mathscr{S}_n(\mathbb{R})$ et $\mathscr{A}_n(\mathbb{R})$ sont orthogonaux.

Exercice 14 p. 10

AB14

1. Soit $u \in F$. Pour tout $v \in F^{\perp}$

$$\langle u, v \rangle = 0$$

donc $u \in (F^{\perp})^{\perp}$. D'où l'inclusion.

2. Soit $w \in F^{\perp} + G^{\perp}$. Il existe $u \in F^{\perp}$ et $v \in G^{\perp}$ tels que w = u + v.

Soit $x \in F \cap G$. Par linéarité à gauche du produit scalaire

$$\langle w, x \rangle = \langle u + v, x \rangle = \langle u, x \rangle + \langle v, x \rangle$$

Comme $x \in F$, $u \in F^{\perp}$,

 $\langle u, x \rangle = 0.$

Comme $x \in G$, $v \in G^{\perp}$,

 $\langle v, x \rangle = 0.$

Il vient $\langle w, x \rangle = 0$ et $w \in (F \cap G)^{\perp}$. D'où le résultat.

3. Raisonnons par équivalence.

$$\begin{split} u \in (\mathsf{F} + \mathsf{G})^\perp &\iff \forall v \in \mathsf{F} + \mathsf{G}, \quad \langle u, v \rangle = 0 \\ &\iff \forall v \in \mathsf{F}, \quad \langle u, v \rangle = 0 \\ &\quad \text{et} \quad \forall w \in \mathsf{G}, \quad \langle u, w \rangle = 0 \\ &\iff u \in \mathsf{F}^\perp \quad \text{et} \quad u \in \mathsf{G}^\perp \\ &\iff u \in \mathsf{F}^\perp \cap \mathsf{G}^\perp. \end{split}$$

D'où l'égalité.

4. Il suffit de procéder comme au 2.

Exercice 15

p. 11

AB15

$$\langle \varepsilon_1, \varepsilon_1 \rangle = \cos(\theta)^2 + \sin(\theta)^2 = 1$$

$$\langle \epsilon_1, \epsilon_2 \rangle = cos(\theta) \sin(\theta) - \sin(\theta) \cos(\theta) = 0$$

$$\langle \varepsilon_1, \varepsilon_3 \rangle = \cos(\theta) \langle e_1, e_3 \rangle + \sin(\theta) \langle e_2, e_3 \rangle = 0$$

car e_2 et e_3 sont orthogonaux.

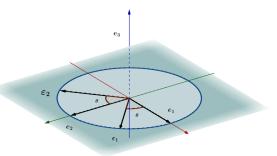
Il en va de même avec ϵ_2 et ϵ_3 . En résumé

$$\forall i, j \in \{1; 2; 3\}, \quad \left\langle \varepsilon_i, \varepsilon_j \right\rangle = \delta_{ij}.$$

La famille $(\epsilon_1, \epsilon_2, \epsilon_3)$ est une famille orthonormée.

En particulier, la famille est libre avec autant de vecteurs que la dimension de \mathbb{R}^3 . C'est donc une base de \mathbb{R}^3 . Conclusion : $(\epsilon_1, \epsilon_2, \epsilon_3)$ est une b.o.n

On a fait une rotation des vecteurs (e_1, e_2) d'un angle θ pour obtenir $(\varepsilon_1, \varepsilon_2)$. La famille reste bien une base orthonormée.



Exercice 16

p. 13

AB16

 En reprenant la démarche détaillée dans l'indication, on trouve

$$e_1 = \frac{1}{\sqrt{3}}(-1, 1, 1)$$

$$e_2 = \frac{1}{\sqrt{6}}(1, -1, 2)$$
 et $e_3 = \frac{1}{\sqrt{2}}(1, 1, 0)$.

2. Vérifier que :

$$e_1 = 1$$
, $e_2 = \sqrt{3}(2x - 1)$ et $e_3 = \sqrt{180}(x^2 - x + 1/6)$.

Exercice 17

p. 15AB17

- 1. $I_n^t I_n = I_n \text{ donc } I_n \in \mathcal{O}_n$.
 - Comme pour $P \in \mathcal{O}_n$, $P^tP = I_n$. D'où

$${}^{t}(P^{-1})P^{-1} = ({}^{t}P)^{-1}P^{-1} = (P^{-1})^{-1}P^{-1} = PP^{-1} = I_{n}.$$

C'est la preuve de $P^{-1} \in \mathcal{O}_n$.

• Soient P, $Q \in \mathcal{O}_n$.

$$^{t}(PQ)PQ = {}^{t}Q^{t}PPQ = {}^{t}QI_{n}Q = {}^{t}QQ = I_{n}.$$

Donc PQ $\in \mathcal{O}_n$.

2. Supposons que la matrice P est diagonale et orthogonale. Notons p_i les coefficients diagonaux. Dans ce cas ${}^tP = P$ et

$$I_n = {}^t PP = P^2 = diag(p_1^2, p_2^2, ..., p_n^2).$$

Dès lors, pour tout $i \in [[1;n]]$, ${p_i}^2 = 1$ et $p_i \in \{-1;1\}$. La réciproque est claire. Finalement, les matrices diagonales et orthogonales sont les matrices diagonales avec la diagonale constituée de ± 1 .

3. Supposons P orthogonale

$$P = \left[\begin{array}{cc} a & b \\ c & d \end{array} \right]$$

de sorte que

$$\begin{split} \mathbf{I}_2 &= \mathbf{P}^t \mathbf{P} = \left[\begin{array}{cc} a^2 + b^2 & ac + bd \\ ac + bd & c^2 + d^2 \end{array} \right] \\ \mathbf{I}_2 &= {}^t \mathbf{P} \mathbf{P} = \left[\begin{array}{cc} a^2 + c^2 & ab + dc \\ ab + dc & b^2 + d^2 \end{array} \right]. \end{split}$$

En particulier

$$a^{2} + b^{2} = 1 = a^{2} + c^{2}$$

 $c^{2} + d^{2} = 1 = b^{2} + d^{2}$.

On a donc $b^2 = c^2$ et $a^2 = d^2$.

De plus, $a^2 \le 1$ et $a \in [-1;1]$. D'après le théorème des valeurs intermédiaires, il existe $\theta \in \mathbb{R}$ tel que $a = \cos(\theta)$. Puis

$$b^2 = 1 - \cos(\theta)^2 = \sin(\theta)^2 \iff b = \pm \sin(\theta).$$

Quitte à changer θ en $-\theta$, on peut prendre $b = \sin(\theta)$ tout en gardant $a = \cos(\theta)$. Ensuite, il existe ε_c , $\varepsilon_d \in \{-1; 1\}$ tel que

$$c = \varepsilon_c \sin(\theta) \quad \left(\operatorname{car} b^2 = c^2 \right)$$

$$d = \varepsilon_d \cos(\theta) \quad \left(\operatorname{car} a^2 = d^2 \right)$$

De plus la condition ac + bd = 0 donne $\varepsilon_c = -\varepsilon_d$ (qui convient aussi si $\cos(\theta)\sin(\theta) = 0$).

Le cas $\varepsilon_C=1$ est impossible avec la contrainte sur le déterminant.

Donc $\varepsilon_c = -1$ et on obtient

$$P = \left[\begin{array}{cc} cos(\theta) & sin(\theta) \\ -sin(\theta) & cos(\theta) \end{array} \right] = R_{\theta}.$$

Exercice 18

p. 17

ΔR18

1. On a déjà vu que $F \subset (F^{\perp})^{\perp}$ (voir exercice 14, p. 10). De plus

$$\begin{aligned} \dim \left(F^{\perp} \right)^{\perp} &= \dim E - \dim F^{\perp} \\ &= \dim E - \left(\dim E - \dim F \right) = \dim F. \end{aligned}$$

On a bien l'égalité $F = (F^{\perp})^{\perp}$.

2. La première égalité a déjà été montrée à l'exercice 14. Ce résultat étant valable pour tous sous-espaces vectoriels, on peut l'appliquer à F^{\perp} et G^{\perp} pour obtenir

$$\left(F^{\perp}+G^{\perp}\right)^{\perp}=\left(F^{\perp}\right)^{\perp}\cap\left(G^{\perp}\right)^{\perp}=F\cap G.$$

En appliquant de nouveau le résultat de la question 1, il vient bien $F^{\perp} + G^{\perp} = (F \cap G)^{\perp}$.

Exercice 19

p. 17

AB19

Soient P \in F, Q \in G. le polynôme PQ est une fonction impaire, donc

$$\langle \mathbf{P}, \mathbf{Q} \rangle = \int_{-1}^{1} \mathbf{P}(t) \mathbf{Q}(t) \, \mathrm{d}t = \int_{-1}^{1} (\mathbf{P}\mathbf{Q})(t) \, \mathrm{d}t = 0.$$

F et G sont des espaces orthogonaux. En particulier $F \cap G = \{0\}$. De plus, pour $A \in \mathbb{R}_{2n}[x]$

$$\mathbf{A} = \sum_{k=0}^{2n} a_k x^k = \underbrace{\sum_{i=0}^{n} a_{2i} x^{2i}}_{\in \mathbf{F}} + \underbrace{\sum_{j=0}^{n-1} a_{2j+1} x^{2j+1}}_{\in \mathbf{G}}.$$

On obtient F+G=E. Comme on a vu que F et G sont en somme directe, F et G sont donc supplémentaires orthogonaux de E.