

# Chapitre 13 - Formes quadratiques - Cours et Exercices

## I. Forme quadratique associée à une matrice symétrique

### Définition I.1

Soit  $A$  une matrice carrée symétrique de  $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ .

On appelle **forme quadratique associée à  $A$** , l'application  $q_A$  de  $\mathbb{R}^n$  vers  $\mathbb{R}$  définie par :

$$q_A : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$$

$$(x_1, \dots, x_n) \mapsto q_A((x_1, \dots, x_n)) = {}^tXAX \text{ où } X \text{ désigne la matrice-colonne } \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$$

### Définition I.2

#### Forme quadratique associée à un endomorphisme symétrique (HP)

Soit  $E$  un espace euclidien de dimension supérieure ou égale à 1.

Soit  $f$  un endomorphisme symétrique de  $E$ .

On appelle **forme quadratique associée à  $f$** , l'application  $q_f$  de  $E$  dans  $\mathbb{R}$  définie par :

$$q_f : E \rightarrow \mathbb{R}$$

$$x \mapsto q_f(x) = \langle x, f(x) \rangle$$

Si  $f$  est un endomorphisme symétrique de  $E$  et si  $A$  est la matrice de  $f$  dans une base **orthonormale**  $\mathcal{B}$  alors :

$$\forall x \in E, \quad q_f(x) = {}^tXAX \quad \text{où } X \text{ désigne la matrice-colonne des coordonnées de } x \text{ dans } \mathcal{B}$$

### Proposition I.1

Soit  $A$  une matrice carrée **symétrique** de  $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ . On note  $A = (a_{i,j})_{\substack{1 \leq j \leq n \\ 1 \leq i \leq n}}$

Soit  $q$  la forme quadratique associée à la matrice  $A$ .

Soit  $x = (x_1, \dots, x_n)$  un vecteur de  $\mathbb{R}^n$ .

On note  $X = \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$  la matrice des coordonnées du vecteur  $x$  dans la base canonique de  $\mathbb{R}^n$ .

$$q(x) = {}^tXAX = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n a_{i,j} x_i x_j = \sum_{i=1}^n a_{i,i} x_i^2 + 2 \sum_{1 \leq i < j \leq n} a_{i,j} x_i x_j$$

- pour tout  $i \in \llbracket 1, n \rrbracket$ , on met devant  $x_i^2$  le coefficient  $a_{i,i}$  de la matrice  $A$ .
- pour tout couple  $(i, j) \in \llbracket 1, n \rrbracket^2$  tel que  $i < j$ , on met devant  $x_i x_j$  le **double** du coefficient  $a_{i,j}$  de la matrice  $A$ .

### Exercice 1

1. On note  $A = \begin{pmatrix} 2 & -1 \\ -1 & 5 \end{pmatrix}$ . Ecrire la forme quadratique  $q$  associée à la matrice  $A$ .

2. On note  $J \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$  la matrice remplie de 1. Ecrire la forme quadratique  $q_J$  associée à  $J$ .

### Remarque

•  $\forall x \in \mathbb{R}^n, \forall \lambda \in \mathbb{R}, q_A(\lambda.x) = \lambda^2.q_A(x)$ .

Si  $x \neq 0$ ,  $q_A$  garde donc un signe constant sur la droite  $\text{Vect}(x)$ .

• Soit  $u = (u_1, \dots, u_n)$  et  $U = \begin{pmatrix} u_1 \\ \vdots \\ u_n \end{pmatrix} \in \mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$ .

Si  $U$  est un vecteur propre de  $A$  associé à la valeur propre  $\lambda$ , alors  $q_A(u) = \lambda \cdot \|u\|^2$ .

## II. Signe d'une forme quadratique.

### Théorème II.1

Soit  $q_A$  la forme quadratique associée à une matrice symétrique réelle  $A$  de  $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ .

- $\forall x \in \mathbb{R}^n, q_A(x) \geq 0 \iff$  les valeurs propres de  $A$  sont toutes positives  
On dit dans ce cas que **la forme quadratique  $q_A$  est positive**.
- $\forall x \in \mathbb{R}^n, q_A(x) \leq 0 \iff$  les valeurs propres de  $A$  sont toutes négatives  
On dit dans ce cas que **la forme quadratique  $q_A$  est négative**.
- $\forall x \in \mathbb{R}^n \setminus \{0_{\mathbb{R}^n}\}, q_A(x) > 0 \iff$  les valeurs propres de  $A$  sont toutes strictement positives.  
On dit dans ce cas que **la forme quadratique  $q_A$  est définie positive**.
- $\forall x \in \mathbb{R}^n \setminus \{0_{\mathbb{R}^n}\}, q_A(x) < 0 \iff$  les valeurs propres de  $A$  sont toutes strictement négatives.  
On dit dans ce cas que **la forme quadratique  $q_A$  est définie négative**.
- Si  $A$  admet une valeur propre strictement positive et une valeur propre strictement négative, alors  $\exists(x, x') (\mathbb{R}^n)^2, q_A(x) < 0$  et  $q_A(x') > 0$ .  
Autrement dit la forme quadratique  $q_A$  change de signe.

### En pratique, obtention du signe d'une forme quadratique :

Pour étudier le signe de la forme quadratique  $q_A$  on pourra :

- **Méthode 1** : écrire  $q_A(x)$  comme une combinaison linéaire de carrés;
- **Méthode 2** : chercher les valeurs propres de la matrice  $A$  et conclure avec les théorèmes précédents.

La première méthode est bien plus rapide et préférable si on peut l'appliquer.

Pour montrer que  $q$  change de signe : commencer par essayer de calculer des valeur particulières.

### Remarque

Pour écrire la forme quadratique associée à une matrice  $A$ , il est donc inutile de calculer le produit matriciel  ${}^tXAX$ . Il suffit de procéder de la manière suivante:

**Exercice 2**

On considère la forme quadratique  $q : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ , où  $q(x, y, z) = x^2 + y^2 + z^2 + 4xz$ .  
Montrer que  $q$  change de signe.

**Exercice 3**

On note  $A = \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 2 \end{pmatrix}$ .

1. Ecrire la forme quadratique  $q$  associée à la matrice  $A$ .
2. Déterminer les valeurs propres de la matrice  $A$ .
3. En déduire le signe de la forme quadratique associée à la matrice  $A$ .
4. Retrouver ce dernier résultat en faisant apparaître une somme de carrés.

**Exercice 4**

On considère la matrice symétrique  $A = \begin{pmatrix} 1 & -2 & 1 \\ -2 & 6 & -3 \\ 1 & -3 & 2 \end{pmatrix}$ .

1. Déterminer la forme quadratique  $q_A$ . Démontrer que cette forme quadratique est positive.
2. Montrer que  $q_A$  admet en  $(0, 0, 0)$  un minimum absolu strict.
3. Prouver que  $q_A$  n'est pas majorée. Que peut-on dire quand aux extrema de  $q_A$  ?
4. Prouver que l'application  $\varphi$  où

$$\forall (x, y) \in \mathbb{R}^3 \times \mathbb{R}^3, \quad \varphi(x, y) = {}^t X.A.Y$$

définit un produit scalaire sur  $\mathbb{R}^3$ .

**Exercice 5**

Soit  $q : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ , où pour tout  $x = (x_1, \dots, x_n)$ ,  $q(x) = \|x\|^2 = \sum_{k=1}^n x_k^2$ .

1. Montrer qu'il s'agit d'une forme quadratique et donner sa matrice associée.
2. Etudier les extrema de  $q$ .

**Exercice 6**

Dans chaque cas, vérifier que  $q$  est une forme quadratique et préciser la matrice  $A$  associée. Etudier le signe de la forme quadratique  $q$ .

1. Soit l'application  $q : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$ , où  $q(x, y, z) = 2x^2 + z^2 + 2xy + 4yz$ .
2. Soit l'application  $q : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$ , où  $q(x, y, z) = x^2 + y^2 + z^2 + 2xy - 2xz + 2yz$ .

**Exercice 7**

Soit  $n \in \mathbb{N}$ ,  $n \geq 2$ .

1. Soit l'application  $q_1 : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ , où pour tout  $x = (x_1, \dots, x_n)$ ,  $q_1(x) = \sum_{(i,j) \in [[1,n]]^2} x_i x_j$ .  
Vérifier que  $q_1$  est une forme quadratique et préciser la matrice  $A$  associée. Etudier le signe de la forme quadratique  $q_1$  et déterminer les vecteurs  $x$  tels que  $q_1(x) = 0$ .  
Etudier les extremums de  $q_1$ .
2. Soit l'application  $q_2 : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ , où pour tout  $x = (x_1, \dots, x_n)$ ,  $q_2(x) = \sum_{1 \leq i < j \leq n} x_i x_j$ .  
Vérifier que  $q_2$  est une forme quadratique et préciser la matrice  $B$  associée. Donner la trace de  $B$ .  
Justifier que  $q_2$  change de signe.
3. Soit  $\alpha \in \mathbb{R}$  et  $q : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ , où pour tout  $x = (x_1, \dots, x_n)$ ,  $q(x) = \alpha \cdot \sum_{i=1}^n x_i^2 + 2 \cdot \sum_{1 \leq i < j \leq n} x_i x_j$ .  
Etudier le signe de  $q$ .

**Exercice 8****La matrice de Hilbert**

La lettre  $n$  désigne un entier naturel non nul et on considère la matrice  $H = (h_{i,j})_{1 \leq i, j \leq n}$  définie par:

$$\forall (k, j) \in [[1, n]]^2, \quad h_{k,j} = \frac{1}{k+j-1}, \quad H = \begin{pmatrix} \frac{1}{1} & \frac{1}{2} & \frac{1}{3} & \cdots & \frac{1}{n} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{3} & \frac{1}{4} & \cdots & \frac{1}{n+1} \\ \frac{1}{3} & \frac{1}{4} & \frac{1}{5} & \cdots & \frac{1}{n+2} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{1}{n} & \frac{1}{n+1} & \frac{1}{n+2} & \cdots & \frac{1}{2n-1} \end{pmatrix}$$

1. Calculer, pour tout  $(k, j) \in [[1, n]]^2$ ,  $\int_0^1 t^{k+j} dt$ .
2. (a) Vérifier que  $H$  est une matrice symétrique réelle.  
On note  $q$  la forme quadratique associée à  $H$ .  
(b) Montrer que  $\forall x = (x_0, x_1, \dots, x_{n-1}) \in \mathbb{R}^n$   $q(x) = \int_0^1 (x_0 + x_1 t + x_2 t^2 + \dots + x_{n-1} t^{n-1})^2 dt$ .  
(c) En déduire que  $\forall x \in \mathbb{R}^n - \{0_{\mathbb{R}^n}\}$   $q(x) > 0$ .
3. En déduire que  $H$  est une matrice inversible dont toutes les valeurs propres sont strictement positives.