

A. L'espace \mathbb{R}^3 est muni de sa structure euclidienne canonique.

On considère

$$F = [2x + 3y - z = 0].$$

A - 1. Donner une base orthonormée de \mathbb{R}^3 .

A - 2. Démontrer que F est un sous-espace vectoriel de \mathbb{R}^3 . Quelle est sa dimension ?

A - 3. Donner une base de F^\perp .

A - 4. Calculer une base orthogonale de F . En déduire une base orthogonale \mathcal{B} de \mathbb{R}^3 constituée de vecteurs de F et de F^\perp .

A - 5. Soient x et y , deux vecteurs de \mathbb{R}^3 . On suppose que

$$\mathcal{M}_{\mathcal{B}}(x) = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} \quad \text{et que} \quad \mathcal{M}_{\mathcal{B}}(y) = \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{pmatrix}.$$

Exprimer le produit scalaire $\langle x | y \rangle$ en fonction des coordonnées x_i et y_j .

A - 6. Calculer la matrice relative à la base canonique \mathcal{B}_0 de la projection orthogonale sur F .

*

B. L'espace \mathbb{R}^3 est muni de sa structure euclidienne canonique.

On considère

$$G = [x - 2y + z = 0].$$

B - 1. Donner une base orthonormée de \mathbb{R}^3 .

B - 2. Démontrer que G est un sous-espace vectoriel de \mathbb{R}^3 . Quelle est sa dimension ?

B - 3. Donner une base de G^\perp .

B - 4. Calculer une base orthogonale de G . En déduire une base orthogonale \mathcal{B} de \mathbb{R}^3 constituée de vecteurs de G et de G^\perp .

B - 5. Soient x et y , deux vecteurs de \mathbb{R}^3 . On suppose que

$$\mathcal{M}_{\mathcal{B}}(x) = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} \quad \text{et que} \quad \mathcal{M}_{\mathcal{B}}(y) = \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{pmatrix}.$$

Exprimer le produit scalaire $\langle x | y \rangle$ en fonction des coordonnées x_i et y_j .

B - 6. Calculer la matrice relative à la base canonique \mathcal{B}_0 de la projection orthogonale sur G .

*

C. L'espace \mathbb{R}^3 est muni de sa structure euclidienne canonique.

On considère

$$H = [2x - y + 4z = 0].$$

C - 1. Donner une base orthonormée de \mathbb{R}^3 .

C - 2. Démontrer que H est un sous-espace vectoriel de \mathbb{R}^3 . Quelle est sa dimension ?

C - 3. Donner une base de H^\perp .

C - 4. Calculer une base orthogonale de H . En déduire une base orthogonale \mathcal{B} de \mathbb{R}^3 constituée de vecteurs de H et de H^\perp .

C - 5. Soient x et y , deux vecteurs de \mathbb{R}^3 . On suppose que

$$\mathcal{M}_{\mathcal{B}}(x) = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} \quad \text{et que} \quad \mathcal{M}_{\mathcal{B}}(y) = \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{pmatrix}.$$

Exprimer le produit scalaire $\langle x | y \rangle$ en fonction des coordonnées x_i et y_j .

C - 6. Calculer la matrice relative à la base canonique \mathcal{B}_0 de la projection orthogonale sur H.

★

D.

L'espace $E = \mathbb{R}^4$ est muni de sa structure euclidienne canonique. La base canonique de \mathbb{R}^4 est nommée \mathcal{B}_0 .

On considère le sous-espace

$$F = \text{Vect} \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix} \right).$$

D - 1. Calculer une base orthogonale \mathcal{B}_\perp de F^\perp .

D - 2. En déduire une base orthonormée \mathcal{B} de E dont les deux premiers vecteurs appartiennent à F.

D - 3. Calculer les matrices relatives à la base canonique \mathcal{B}_0 de la projection orthogonale sur F et de la projection orthogonale sur F^\perp .

★

E.

L'espace $E = \mathbb{R}^4$ est muni de sa structure euclidienne canonique.

On considère l'ensemble

$$F = [x + 3y - z + 2t = 0].$$

E - 1. Démontrer que F est un sous-espace de dimension 3.

E - 2. Calculer une base orthogonale de F.