

DM 11 : DISTANCES ET ANGLES

PSI 1 2024/2025

pour le vendredi 24 janvier 2025

Dans tout le problème, E est un espace euclidien de dimension $n \geq 1$, on note $(\cdot | \cdot)$ le produit scalaire sur E et $\|\cdot\|$ la norme euclidienne associée à ce produit scalaire.

Si $p \in \mathbb{N}^*$ et (v_1, \dots, v_p) est une famille de vecteurs de E , on appelle matrice de GRAM de cette famille, notée $G(v_1, \dots, v_p)$, la matrice de $\mathcal{M}_p(\mathbb{R})$ de coefficient $g_{i,j} = (v_i | v_j)$ en case (i, j) pour $(i, j) \in \llbracket 1; p \rrbracket^2$:

$$G(v_1, \dots, v_p) = \begin{pmatrix} (v_1 | v_1) & (v_1 | v_2) & \cdots & (v_1 | v_p) \\ (v_2 | v_1) & \ddots & & \vdots \\ \vdots & & \ddots & \vdots \\ (v_p | v_1) & \cdots & \cdots & (v_p | v_p) \end{pmatrix}.$$

On notera $\Gamma(v_1, \dots, v_p)$ son déterminant : $\Gamma(v_1, \dots, v_p) = \det(G(v_1, \dots, v_p))$.

Pour $A \in \mathcal{M}_{n,p}(\mathbb{R})$, on note $\text{Ker}(A) = \{X \in \mathcal{M}_{p,1}(\mathbb{R}) \mid AX = 0\}$ (on identifie application linéaire et matrice).

PARTIE 1 : GÉNÉRALITÉS

Pour $(a, b) \in \mathbb{R}^2$, soit $M_{a,b} = (a_{i,j})_{1 \leq i, j \leq p}$ la matrice de $\mathcal{M}_p(\mathbb{R})$ telle que $a_{i,i} = a$ et $a_{i,j} = b$ si $i \neq j$.

1 **Calcul de déterminant.** Montrer que $\det(M_{a,b}) = (a - b)^{p-1}(a + (p - 1)b)$.

Indication : on pourra commencer par sommer toutes les colonnes dans la première.

2 **Rang de tAA .** Soit $(n, p) \in (\mathbb{N}^*)^2$ et $A \in \mathcal{M}_{n,p}(\mathbb{R})$

2.1 Que peut-on dire d'une matrice $Y \in \mathcal{M}_{q,1}(\mathbb{R})$ telle que ${}^tYY = 0$?

2.2 Justifier que $\text{Ker}({}^tAA) \subset \text{Ker}(A)$. En déduire que $\text{rang}({}^tAA) = \text{rang}(A)$.

3 **Matrices de GRAM.** Soit $p \in \mathbb{N}^*$ et (v_1, \dots, v_p) une famille de vecteurs de E

Soit une base orthonormale de E notée $\mathcal{B} = (e_1, \dots, e_n)$. On note A la matrice de $\mathcal{M}_{n,p}(\mathbb{R})$ dont les colonnes sont les composantes des vecteurs v_1, \dots, v_p dans la base \mathcal{B} : $A = \text{Mat}_{\mathcal{B}}(v_1, \dots, v_p)$.

3.1 En notant $A = (a_{i,j})_{\substack{1 \leq i \leq n \\ 1 \leq j \leq p}}$, exprimer les $a_{i,j}$ comme des produits scalaires.

3.2 Montrer que $G(v_1, \dots, v_p) = {}^tAA$. Quel lien existe entre $\text{rang}(G(v_1, \dots, v_p))$ et $\text{rang}(v_1, \dots, v_p)$?

3.3 Montrer que (v_1, \dots, v_p) est libre si et seulement si $\Gamma(v_1, \dots, v_p) \neq 0$.

3.4 Si $p = n$, montrer que (v_1, \dots, v_n) est libre si et seulement si $\Gamma(v_1, \dots, v_n) > 0$.

En déduire en général que (v_1, \dots, v_p) est libre si et seulement si $\Gamma(v_1, \dots, v_p) > 0$.

PARTIE 2 : ÉQUIDISTANCE

Dans cette partie, m est un entier naturel tel que $m \geq 2$ et t un réel tel que $t \neq 1$.

La famille de m vecteurs distincts (v_1, \dots, v_m) de E est solution du problème $P(m, t)$ si elle vérifie les deux conditions suivantes : $\forall k \in \llbracket 1; m \rrbracket, \|v_k\| = 1$ et $\forall (i, j) \in \llbracket 1; m \rrbracket^2, i \neq j \implies (v_i | v_j) = t$.

4 **Préliminaires.** On suppose que le problème $P(m, t)$ possède une solution (v_1, \dots, v_m)

4.1 Justifier que $t \in [-1; 1[$. Calculer les distances $\|v_i - v_j\|$ pour $(i, j) \in \llbracket 1; m \rrbracket^2$ tels que $i \neq j$.

4.2 Montrer que $\Gamma(v_1, \dots, v_m) = (1 - t)^{m-1} (1 + (m - 1)t)$.

5 **Conditions nécessaires.** On suppose que le problème $P(m, t)$ possède une solution (v_1, \dots, v_m)

5.1 Si (v_1, \dots, v_m) est libre, montrer que $t \in \left] \frac{-1}{m-1}; 1 \right[$ et $m \leq n$.

5.2 Si (v_1, \dots, v_m) est liée, montrer que $t = \frac{-1}{m-1}$ et $m \leq n + 1$.

Indication : on pourra montrer qu'alors, la famille (v_1, \dots, v_{m-1}) est libre.

6 **Équidistance.** Soit $p > n$ et (v_1, \dots, v_p) une famille de vecteurs unitaires de E telle que les distances $\|v_i - v_j\|$ soient constantes pour $(i, j) \in \llbracket 1; p \rrbracket^2$ tel que $i \neq j$: on note $d > 0$ leur valeur commune

6.1 Montrer que (v_1, \dots, v_p) est solution d'un problème $P(p, t)$.

6.2 Montrer que $p = n + 1$ et exprimer d en fonction de n .

PARTIE 3 : FAMILLES OBTUSANGLES

On dit qu'une famille de vecteurs (v_1, \dots, v_p) est *obtusangle* si $\forall (i, j) \in \llbracket 1; p \rrbracket^2, i \neq j \implies (v_i | v_j) < 0$.

On se propose de montrer par récurrence que si (v_1, \dots, v_p) est une famille obtusangle dans un espace euclidien de dimension n , alors $p \leq n + 1$. On définit donc, pour tout entier $n \in \mathbb{N}^*$, la propriété \mathcal{P}_n par :

$\mathcal{P}_n =$ " si E euclidien de dimension n , $p \in \mathbb{N}^*$ et $(v_1, \dots, v_p) \in E^p$ une famille obtusangle de E , alors $p \leq n + 1$ ".

7 Dans \mathbb{R}^2 euclidien canonique, trouver trois vecteurs v_1, v_2 et v_3 tels que (v_1, v_2, v_3) soit obtusangle.

8 Vérifier que \mathcal{P}_1 est vraie. Indication : supposer que $E = \text{Vect}(e)$ et (v_1, v_2, v_3) est obtusangle.

9 **Hérédité.** Soit $n \geq 2$, on suppose que \mathcal{P}_{n-1} est vraie

Soit donc un espace euclidien E de dimension n , $p \geq 2$ et $(v_1, \dots, v_p) \in E^p$ une famille obtusangle de E .

9.1 Montrer que $v_p \neq 0_E$ et déterminer la dimension de $F = \text{Vect}(v_p)^\perp$.

Pour $k \in \llbracket 1; p - 1 \rrbracket$, on définit le vecteur $w_k = p_F(v_k)$ qui est le projeté orthogonal de v_k sur F .

9.2 Déterminer une expression vectorielle de w_k en fonction de v_p et de v_k .

9.3 Montrer que (w_1, \dots, w_{p-1}) est une famille obtusangle de vecteurs de F .

10 Conclure.

11 **Existence.** Soit $E = \mathbb{R}^n$ euclidien canonique (avec $n \geq 2$) et $\mathcal{B} = (e_1, \dots, e_n)$ sa base canonique

11.1 Déterminer une famille liée $\mathcal{F} = (v_1, \dots, v_n)$ de vecteurs unitaires de E qui forme une famille obtusangle et dont la matrice dans la base \mathcal{B} est du style $M_{a,b}$.

11.2 Déterminer une famille $\mathcal{F} = (w_1, \dots, w_{n+1})$ de vecteurs de E qui forme une famille obtusangle et dont la matrice dans la base \mathcal{B} est "triangulaire supérieure" (attention elle n'est pas carrée).