

DM 11 : DISTANCES ET ANGLES

PSI 1 2024/2025

pour le vendredi 24 janvier 2025

PARTIE 1 : GÉNÉRALITÉS

- 1** En effectuant l'opération de GAUSS (transvection) $C_1 \leftarrow C_1 + \dots + C_p$ on obtient des $a + (p-1)b$ dans la première colonne qu'on peut factoriser par linéarité du déterminant par rapport à la première colonne.

$$\text{Ainsi } \det(M(a,b)) = (a + (p-1)b) \begin{vmatrix} 1 & b & \dots & \dots & b \\ \vdots & a & \ddots & & \vdots \\ \vdots & b & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & b \\ 1 & b & \dots & b & a \end{vmatrix}. \text{ Ensuite, on réalise les opérations } C_j \leftarrow C_j - bC_1$$

pour $j \in \llbracket 2; p \rrbracket$ et on obtient une matrice triangulaire inférieure donc le déterminant est le produit des termes diagonaux ; ainsi $\det(M_{a,b}) = (a-b)^{p-1}(a+(p-1)b)$.

- 2.1** Si (e_1, \dots, e_n) est la base canonique de \mathbb{R}^n (donc base orthonormale pour le produit scalaire canonique), ${}^tY = (y_1 \ \dots \ y_n)$ et $y = \sum_{i=1}^n y_i e_i$ alors ${}^tYY = \|y\|^2 = 0 \implies y = 0_{\mathbb{R}^n}$: ${}^tYY = 0 \implies Y = 0$.

- 2.2** Si $X \in \text{Ker}({}^tAA)$, ${}^tAAX = 0 \implies {}^tX{}^tAAX = \|AX\|^2 = 0 \implies AX = 0$ et $X \in \text{Ker}(A)$: $\text{Ker}({}^tAA) \subset \text{Ker}(A)$. Comme il est clair $\text{Ker}(A) \subset \text{Ker}({}^tAA)$ car $AX = 0 \implies {}^tAAX = 0$, on a donc $\text{Ker}({}^tAA) = \text{Ker}(A)$. Mais avec la formule du rang, $p = \dim(\text{Ker}(A)) + \text{rang}(A) = \dim(\text{Ker}({}^tAA)) + \text{rang}({}^tAA)$ donc $\text{rang}({}^tAA) = \text{rang}(A)$.

- 3.1** Comme la base $\mathcal{B} = (e_1, \dots, e_n)$ est orthonormale, on sait que les coordonnées sont des produits scalaires avec les vecteurs de base donc : $\forall (i,j) \in \llbracket 1; n \rrbracket^2, a_{i,j} = (v_j | e_i)$.

- 3.2** Si ${}^tAA = (b_{i,j})_{1 \leq i,j \leq p}$, on a $b_{i,j} = \sum_{k=1}^n a_{k,i} a_{k,j} = \sum_{k=1}^n (v_i | e_k)(v_j | e_k)$. Comme \mathcal{B} est une base orthonormale, $b_{i,j} = (v_i | v_j) = g_{i,j}$ et on a bien $G(v_1, \dots, v_p) = {}^tAA$. Par construction, on a $\text{rang}(A) = \text{rang}(v_1, \dots, v_p)$ et, avec **2.2** : $\text{rang}(G(v_1, \dots, v_p)) = \text{rang}({}^tAA) = \text{rang}(A) = \text{rang}(v_1, \dots, v_p)$.

- 3.3** (\implies) Si (v_1, \dots, v_p) est libre, alors $A = \text{Mat}_{\mathcal{B}}(v_1, \dots, v_p)$ est de rang p donc $\text{rang}(A) = \text{rang}({}^tAA) = p$ avec la question **2.2** donc ${}^tAA = G(v_1, \dots, v_p) \in \text{GL}_p(\mathbb{R})$ et on a bien $\Gamma(v_1, \dots, v_p) \neq 0$.

(\impliedby) Si $\Gamma(v_1, \dots, v_p) \neq 0$, tAA est inversible donc $\text{rang}({}^tAA) = \text{rang}(A) = p$ donc (v_1, \dots, v_p) est libre.

On en conclut que : (v_1, \dots, v_p) est libre si et seulement si $\Gamma(v_1, \dots, v_p) \neq 0$.

- 3.4** Supposons que $p = n$, alors (v_1, \dots, v_n) est libre $\iff (v_1, \dots, v_n)$ est une base de $E \iff A \in \text{GL}_n(\mathbb{R})$. Ainsi : (v_1, \dots, v_n) est libre $\iff \det(A) \neq 0 \iff \det({}^tAA) = \det(A)^2 > 0 \iff \Gamma(v_1, \dots, v_n) > 0$.

On revient au cas général et on pose $F = \text{Vect}(v_1, \dots, v_p)$ qui est un espace euclidien.

(\implies) Si (v_1, \dots, v_p) est libre c'est une base de F , on peut utiliser le résultat du début de la question car le nombre p de vecteurs est égal à la dimension p de l'espace F et la matrice de GRAM de cette famille ne dépend pas de l'espace dans lequel on la considère (E ou F). Si (v_1, \dots, v_p) est libre on a $\Gamma(v_1, \dots, v_p) > 0$.

On peut aussi prendre une base orthonormale (v_{p+1}, \dots, v_n) de F^\perp et considérer $\mathcal{B} = (v_1, \dots, v_p, v_{p+1}, \dots, v_n)$ de E . D'après le début de la question $\Gamma(v_1, \dots, v_n) > 0$ car \mathcal{B} est une base de E adaptée à la décomposition $E = F \oplus F^\perp$. Or on peut écrire $G(v_1, \dots, v_n) = \begin{pmatrix} G(v_1, \dots, v_p) & 0_{p, n-p} \\ 0_{n-p, p} & I_{n-p} \end{pmatrix}$ par blocs par définition de F^\perp et car (v_{p+1}, \dots, v_n) est une famille orthonormale. Par blocs, on a donc $\Gamma(v_1, \dots, v_p) = \Gamma(v_1, \dots, v_n) > 0$.

(\Leftarrow) Réciproquement, si $\Gamma(v_1, \dots, v_p) > 0$, alors $\Gamma(v_1, \dots, v_p) \neq 0$ donc (v_1, \dots, v_p) est libre d'après **3.3**.

Au final : (v_1, \dots, v_p) est libre si et seulement si $\Gamma(v_1, \dots, v_p) > 0$.

PARTIE 2 : ÉQUIDISTANCE

4.1 Par exemple, $|t| = |(v_1|v_2)| \leq \|v_1\| \|v_2\|$ par CAUCHY-SCHWARZ or les vecteurs v_1 et v_2 sont unitaires par hypothèse donc $|t| \leq 1$. Or $t \neq 1$ par hypothèse donc $t \in [-1; 1[$. Par formule de polarisation, on a

$$\|v_i - v_j\|^2 = \|v_i\|^2 + \|v_j\|^2 - 2(v_i|v_j). \text{ Ainsi : } \forall (i, j) \in \llbracket 1; m \rrbracket^2, i \neq j \implies \|v_i - v_j\| = \sqrt{2(1-t)}.$$

4.2 Comme (v_1, \dots, v_m) est une solution de $P(m, t)$, on a $G(v_1, \dots, v_m) = M_{1,t} \in \mathcal{M}_m(\mathbb{R})$ donc, d'après la question 1 :

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

5.1 On sait aussi d'après la question **3.4** que puisque (v_1, \dots, v_m) est libre, on a $\Gamma(v_1, \dots, v_m) > 0$ donc $(1 + (m-1)t) > 0$ car on a déjà $(1-t)^{m-1} > 0$. On en déduit que $t > \frac{-1}{m-1}$ et on a déjà $t < 1$ d'après **4.1**. De plus, comme la famille (v_1, \dots, v_m) est libre dans un espace de dimension n , on a $m \leq n$.

En conclusion : si (v_1, \dots, v_m) est libre alors $t \in \left] \frac{-1}{m-1}; 1 \right[$ et $m \leq n$.

5.2 $\Gamma(v_1, \dots, v_m) = 0$ d'après **3.3** car (v_1, \dots, v_m) est liée, et comme $t \neq 1$, on a $t = \frac{-1}{m-1}$ d'après **4.2**. De plus, $G(v_1, \dots, v_{m-1}) = M_{1,t} \in \mathcal{M}_{m-1}(\mathbb{R})$ donc $\Gamma(v_1, \dots, v_{m-1}) = (1-t)^{m-2} (1 + (m-2)t) > 0$ car $1-t > 0$ et $1 + (m-2)t = \frac{1}{m-1} > 0$. Ainsi, d'après **3.4**, on en déduit que (v_1, \dots, v_{m-1}) est libre donc que $m-1 \leq n$

d'où $m \leq n+1$. En conclusion : si (v_1, \dots, v_m) est liée, alors $t = \frac{-1}{m-1}$ et $m \leq n+1$.

6.1 Par identité de polarisation : $\forall (i, j) \in \llbracket 1; p \rrbracket^2, i \neq j \implies (v_i|v_j) = \frac{1}{2} (\|v_i\|^2 + \|v_j\|^2 - \|v_i - v_j\|^2) = 1 - \frac{d^2}{2}$.

En posant $t = 1 - \frac{d^2}{2}$, on a $t \neq 1$. Par définition : (v_1, \dots, v_p) est solution du problème $P\left(p, 1 - \frac{d^2}{2}\right)$.

6.2 Comme $p > n$, (v_1, \dots, v_p) est liée et $p = n+1$ d'après la question **4.2**. on en déduit $t = \frac{-1}{p-1} = -\frac{1}{n}$ donc

$$1 - \frac{d^2}{2} = -\frac{1}{n} : p = n+1 \text{ et } d = \sqrt{\frac{2(n+1)}{n}}.$$

PARTIE 3 : FAMILLES OBTUSANGLES

7 On prend $v_1 = (1, 0)$, $v_2 = (-1, 1)$ et $v_3 = (-1, -2)$ de sorte que $(v_1|v_2) = (v_1|v_3) = (v_2|v_3) = -1 < 0$.

La famille $((1, 0), (-1, 1), (-1, -2))$ est obtusangle dans \mathbb{R}^2 euclidien canonique.

8 Soit $E = \text{Vect}(e)$ euclidien de dimension 1 (c'est-à-dire $e \neq 0_E$) et (v_1, \dots, v_p) obtusangle avec $p \geq 3$ dans E , alors (v_1, v_2, v_3) est clairement obtusangle dans E . Or $v_1 = \lambda_1 e$, $v_2 = \lambda_2 e$ et $v_3 = \lambda_3 e$ avec $(\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3) \in \mathbb{R}^3$ et $(v_1|v_2) = \lambda_1 \lambda_2 \|e\|^2 < 0$ implique $\lambda_1 \lambda_2 < 0$. De même $\lambda_1 \lambda_3 < 0$ et $\lambda_2 \lambda_3 < 0$. Ceci signifie que les trois réels $\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3$ ont des signes opposés deux à deux, ce qui est difficilement réalisable !!!! Si $p \geq 3$ et si (v_1, \dots, v_p) est obtusangle, alors il est clair que (v_1, v_2, v_3) est aussi obtusangle ce qui contredit ce qui vient d'être fait.

Par l'absurde une famille obtusangle dans E a au maximum $p = 2 \leq 1 + 1$ vecteurs : \mathcal{P}_1 est vraie.

9.1 Comme par hypothèse on a $p \geq 2$ et donc $(v_1|v_p) < 0$, il est clair que $v_p \neq 0_E$. Alors $\text{Vect}(v_p)$ est une droite et son supplémentaire orthogonal F est donc un hyperplan de E : $\dim(F) = n - 1$.

9.2 Comme on projette un vecteur sur un hyperplan dont v_p est un vecteur normal non nul, on sait d'après les

relations du cours que $w_k = v_k - \frac{(v_k|v_p)}{\|v_p\|^2} v_p$ (en effet $\left(\frac{v_p}{\|v_p\|} \right)$ est une base orthonormale de F^\perp)

On peut le prouver simplement car $v_k = v_k - \frac{(v_k|v_p)}{\|v_p\|^2} v_p + \frac{(v_k|v_p)}{\|v_p\|^2} v_p$ et $\left(v_k - \frac{(v_k|v_p)}{\|v_p\|^2} v_p \mid v_p \right) = 0$.

9.3 Soit $(i, j) \in \llbracket 1; p-1 \rrbracket^2$ et $i \neq j$, alors en notant $n_i = \frac{(v_i|v_p)}{\|v_p\|^2} v_p \in F^\perp$ et $n_j = \frac{(v_j|v_p)}{\|v_p\|^2} v_p \in F^\perp$, on a $(v_i|v_j) = (n_i + w_i | n_j + w_j) = (n_i|n_j) + (w_i|w_j)$ car $(w_i, w_j) \in F^2$.

Or $(n_i|n_j) = \frac{(v_i|v_p)(v_j|v_p)}{\|v_p\|^2} > 0$ par hypothèse car $(v_i|v_p) < 0$ et $(v_j|v_p) < 0$: $(w_i|w_j) = (v_i|v_j) - (n_i|n_j) < 0$.

Au final : (w_1, \dots, w_{p-1}) est une famille obtusangle de vecteurs de F .

On en déduit d'après \mathcal{P}_{n-1} que $p-1 \leq n-1+1$ donc $p \leq n+1$ et ainsi que \mathcal{P}_n est vraie.

10 \mathcal{P}_1 est vraie (initialisation) d'après **8** et $\forall n \geq 2$, $\mathcal{P}_{n-1} \implies \mathcal{P}_n$ (hérédité) d'après la question **9.3** donc, par principe de récurrence, on en déduit que $\forall n \in \mathbb{N}^*, \mathcal{P}_n$ est vraie.

11.1 Soit $J = (1)_{1 \leq i, j \leq n} \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ la matrice ne contenant que des 1. Comme on veut une famille liée telle que $M_{a,b} = \text{Mat}_{\mathcal{B}}(v_1, \dots, v_n)$ et qui vérifie ${}^t M_{a,b} M_{a,b} = M_{a,b}^2 = M_{1,t}$, on a $M_{1,t}$ non inversible donc $t = -\frac{1}{n-1} < 0$ comme dans **5.2**. Ceci revient à $\left(a^2 + (n-1)b^2 = 1 \text{ et } 2ab + (n-2)b^2 = -\frac{1}{n-1} \right)$. Si (a, b) est solution, en soustrayant les deux équations, on a $(a-b)^2 = \frac{n}{n-1}$ et comme $M_{a,b}^2 = M_{-a,-b}^2$, on peut

choisir $a = b + \sqrt{\frac{n}{n-1}}$. On reporte dans l'autre équation pour avoir $\left(\sqrt{\frac{n}{n-1}} a - 1 \right)^2 = 0 \iff a = \sqrt{\frac{n-1}{n}}$

après simplification. On trouve alors $b = \sqrt{\frac{n-1}{n}} - \sqrt{\frac{n}{n-1}}$. Avec ces valeurs de a et b dépendant de n ,

$M_{a,b}^2 = M_{1,t}$ donc, si (v_1, \dots, v_n) a pour matrice $M_{a,b}$ dans la base orthonormale \mathcal{B} , $\forall k \in \llbracket 1; n \rrbracket$, $\|v_k\| = 1$

(voir sur la diagonale de $M_{1,t}$) et $\forall (i, j) \in \llbracket 1; n \rrbracket^2$, $i \neq j \implies (v_i|v_j) = t = -\frac{1}{n-1} < 0$ donc (v_1, \dots, v_n) est une famille de vecteurs unitaires de E qui forme une famille liée obtusangle.

On pouvait aussi constater que si $M_{a,b}^2 = M_{1,t}$ avec $t = -\frac{1}{n-1}$, alors $M_{a,b}$ n'étant pas inversible, on a d'après $\mathbf{1} b = -\frac{a}{n-1}$ (clairement $a \neq b$) donc $M_{a,b} = aM_{1,t}$. Cela revient donc à trouver a tel que $a^2 M_{1,t}^2 = M_{1,t}$ or $M_{1,t} = tJ + (1-t)I_n$ donc $M_{1,t}^2 = (nt^2 + 2t(1-t))J + (1-t)^2 I_{n+1}$ qui nous conduit à

prendre
$$\boxed{a = \sqrt{\frac{1}{1-t}} = \sqrt{\frac{n-1}{n}} \text{ et donc } b = -\frac{1}{\sqrt{n(n-1)}} = \sqrt{\frac{n-1}{n}} - \sqrt{\frac{n}{n-1}}.}$$

11.2 On donne une matrice “triangulaire supérieure” telle que les produits scalaires de deux de ses colonnes est

strictement négatif ; par exemple $T = \text{Mat}_{\mathcal{B}}(w_1, \dots, w_{n+1}) = \begin{pmatrix} 1 & -1 & \cdots & -1 & -1 \\ 0 & 2 & \ddots & \vdots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & -1 & \vdots \\ 0 & \cdots & 0 & n & -1 \end{pmatrix}$ et on vérifie que

les produits scalaires de deux colonnes distinctes valent $-1 < 0$.