

Correction

Exercice 1 :

1. Soit $X = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3$ $q(X) = {}^t X M_\phi X$

$$\begin{aligned} q(X) &= (x_1, x_2, x_3) \begin{pmatrix} 2 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = (x_1, x_2, x_3) \begin{pmatrix} 2x_1 + x_2 + x_3 \\ x_1 + x_2 + x_3 \\ x_1 + x_2 + 2x_3 \end{pmatrix}, \\ &= 2x_1^2 + x_2^2 + 2x_3^2 + 2x_1x_2 + 2x_2x_3 + 2x_1x_3. \end{aligned}$$

La forme bilinéaire symétrique associée à q (la forme polaire) est donnée par :

$$\phi : \mathbb{R}^3 \times \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$$

Soient $X = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}$ et $Y = \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{pmatrix}$.

$$\phi(X, Y) = {}^t X M_\phi Y = 2x_1y_1 + x_2y_2 + 2x_3y_3 + x_1y_2 + x_2y_1 + x_2y_3 + y_2x_3 + x_1y_3 + y_1x_3.$$

2. Le noyau de ϕ est donnée par :

$$\begin{aligned} \ker(\phi) &= \{X \in \mathbb{R}^3 / \forall Y \in \mathbb{R}^3, \phi(X, Y) = 0\}, \\ &= \{X \in \mathbb{R}^3 / \forall Y \in \mathbb{R}^3, {}^t X M_\phi Y = 0\}, \\ &= \{X \in \mathbb{R}^3 / \forall Y \in \mathbb{R}^3, {}^t Y M_\phi X = 0\}. \end{aligned}$$

Cela revient à résoudre :

$$M_\phi X = 0_{\mathbb{R}^3}$$

$$\begin{pmatrix} 2 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \Leftrightarrow \begin{cases} 2x_1 + x_2 + x_3 = 0 \\ x_1 + x_2 + x_3 = 0 \\ x_1 + x_2 + 2x_3 = 0 \end{cases}$$

$$(1) - (2) \Rightarrow x_1 = 0$$

$$(2) \Rightarrow x_2 = -x_3$$

$$(3) \Rightarrow x_3 = 0.$$

Donc $x_1 = x_2 = x_3 = 0 \Rightarrow \ker \phi = \{0_{\mathbb{R}^3}\}$.

$$\begin{aligned} 3. \quad q(x) &= 2x_1^2 + x_2^2 + 2x_3^2 + 2x_1x_2 + 2x_2x_3 + 2x_1x_3, \\ &= 2[x_1^2 + x_1(x_2 + x_3)] + x_2^2 + 2x_3^2 + 2x_2x_3, \\ &= 2[x_1 + (\frac{x_2+x_3}{2})]^2 - \frac{x_2^2}{2} - \frac{x_3^2}{2} - x_2x_3 + x_2^2 + 2x_3^2 + 2x_2x_3, \\ &= 2[x_1 + (\frac{x_2+x_3}{2})]^2 + \frac{1}{2}(x_2^2 + 2x_2x_3) - \frac{1}{2}x_3^2 + 2x_3^2, \\ &= 2[x_1 + (\frac{x_2+x_3}{2})]^2 + \frac{1}{2}[(x_2 + x_3)]^2 - \frac{1}{2}x_3^2 - \frac{1}{2}x_3^2 + 2x_3^2, \\ &= 2[x_1 + (\frac{x_2+x_3}{2})]^2 + \frac{1}{2}(x_2 + x_3)^2 - \frac{x_3^2}{2} + \frac{3}{2}x_3^2, \\ &= 2[x_1 + (\frac{x_2+x_3}{2})]^2 + \frac{1}{2}[(x_2 + x_3)]^2 + x_3^2. \end{aligned}$$

Donc

$$q(x) = 2l_1(x)^2 + \frac{1}{2}l_2(x)^2 + l_3(x)^2.$$

4. -La signature est $(3, 0)$

- Le rang(q) = ?

Méthode 1 : D'après la 3^{ème} question on a : $\ker(\phi) = \{0_{\mathbb{R}^3}\}$. or

$\ker(\phi) = \{0_{\mathbb{R}^3}\} \Rightarrow \phi$ est non dégénérée.

Le théorème du rang donne que

$$rg(\phi) = rg(q) = \dim(\mathbb{R}^3) = 3$$

Méthode 2 : On a $(r, s) = (3, 0)$. Alors, $rg(q) = r + s = 3 = \dim(\mathbb{R}^3) \Rightarrow \phi$ est non dégénérée.

5. On a ϕ est une forme bilinéaire symétrique et définie positive (car la signature de q est $(3, 0)$) ; donc ϕ est un produit scalaire sur \mathbb{R}^3 .

6. a)

$$N(V_1) = \sqrt{\phi(V_1, V_1)} = \sqrt{q(V_1)} = \sqrt{6} \quad \text{et} \quad N(V_2) = \sqrt{\phi(V_2, V_2)} = \sqrt{q(V_2)} = \sqrt{17}.$$

b)

$$\begin{aligned} d(V_1, V_2) &= N(V_1 - V_2) \\ &= \sqrt{q(V_1 - V_2)} \\ (1) \quad &= \sqrt{q(1, -1, -2)} = 3. \end{aligned}$$

Exercice 2 :

1. — Soient $X_1 = (x_1, y_1)$ et $X_2 = (x_2, y_2)$ deux vecteurs de \mathbb{R}^2 .

Symétrie :

$$\begin{aligned} b(X_2, X_1) &= b((x_2, y_2), (x_1, y_1)) = 3x_2x_1 + 3y_2y_1 - (x_2y_1 + x_1y_2) \\ &= 3x_1x_2 + 3y_1y_2 - (x_1y_2 + x_2y_1) \\ &= b((x_1, y_1), (x_2, y_2)) = b(X_1, X_2) \end{aligned}$$

$\Rightarrow b$ est symétrique.

— Soient $X_1 = (x_1, y_1)$, $X_2 = (x_2, y_2)$ et $X_3 = (x_3, y_3)$ trois vecteurs de \mathbb{R}^2 et $\lambda \in \mathbb{R}$.

Linéarité par rapport à la première variable :

$$\begin{aligned} b(X_1 + \lambda X_2, X_3) &= b((x_1, y_1) + \lambda(x_2, y_2), (x_3, y_3)) = b((x_1 + \lambda x_2, y_1 + \lambda y_2), (x_3, y_3)) \\ &= 3(x_1 + \lambda x_2)x_3 + 3(y_1 + \lambda y_2)y_3 - ((x_1 + \lambda x_2)y_3 + x_3(y_1 + \lambda y_2)) \\ &= 3x_1x_3 + 3\lambda x_2x_3 + 3y_1y_3 + 3\lambda y_2y_3 - (x_1y_3 + \lambda x_2y_3 + x_3y_1 + \lambda x_3y_2) \\ &= 3x_1x_3 + 3y_1y_3 - x_1y_3 - x_3y_1 + 3\lambda x_2x_3 + 3\lambda y_2y_3 - \lambda x_2y_3 - \lambda x_3y_2 \\ &= 3x_1x_3 + 3y_1y_3 - (x_1y_3 + x_3y_1) + \lambda[3x_2x_3 + 3y_2y_3 - (x_2y_3 + x_3y_2)] \\ &= b((x_1, y_1), (x_3, y_3)) + \lambda b((x_2, y_2), (x_3, y_3)) \\ &= b(X_1, X_3) + \lambda b(X_2, X_3) \end{aligned}$$

$\Rightarrow b$ est linéaire par rapport à la première variable.

linéarité par rapport à la première variable + symétrique \Rightarrow bilinéaire symétrique

2.

$$A = \begin{pmatrix} b(e_1, e_1) & b(e_1, e_2) \\ b(e_2, e_1) & b(e_2, e_2) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 & -1 \\ -1 & 3 \end{pmatrix}$$

$B = (e_1, e_2)$ est la base canonique de \mathbb{R}^2 , avec $e_1 = (1, 0)$ et $e_2 = (0, 1)$

$$b(e_1, e_1) = b((1, 0), (1, 0)) = 3 \times 1 \times 1 + 3 \times 0 \times 0 - (1 \times 0 + 0 \times 1) = 3$$

$$b(e_1, e_2) = b(e_2, e_1) = b((1, 0), (0, 1)) = 3 \times 1 \times 0 + 3 \times 0 \times 1 - (1 \times 1 + 0 \times 0) = -1$$

$$b(e_2, e_2) = b((0, 1), (0, 1)) = 3 \times 0 \times 0 + 3 \times 1 \times 1 - (0 \times 1 + 1 \times 0) = 3$$

3.

$$\begin{aligned} \chi_A(\lambda) &= \det(A - \lambda I_2) = \begin{vmatrix} 3 - \lambda & -1 \\ -1 & 3 - \lambda \end{vmatrix} = (3 - \lambda)^2 - 1 = (3 - \lambda - 1)(3 - \lambda + 1) \\ &= (2 - \lambda)(4 - \lambda) \end{aligned}$$

\Rightarrow Les valeurs propres de A sont 2 et 4.

4. A admet deux valeurs propres **positives non nulles** $\Rightarrow b$ est **définie positive**

5. b est une forme :

$\left. \begin{array}{l} \text{bilinéaire} \\ \text{symétrique} \\ \text{définie} \\ \text{positive} \end{array} \right\} \Rightarrow b \text{ est un produit scalaire}$

6. Soit $X = (x_1, y_1) \in \mathbb{R}^2$

$$\|X\| = \sqrt{b(X, X)} = \sqrt{b((x_1, y_1), (x_1, y_1))} = \sqrt{3x_1^2 + 3y_1^2 - 2x_1y_1}$$

7.

$$\begin{aligned} \|X_1 + X_2\|^2 &= b(X_1 + X_2, X_1 + X_2) \\ &= b(X_1, X_1) + b(X_1, X_2) + b(X_2, X_1) + b(X_2, X_2) \\ &= \|X_1\|^2 + 2b(X_1, X_2) + \|X_2\|^2 \end{aligned}$$

$$\|X_1 + X_2\|^2 = \|X_1\|^2 + \|X_2\|^2 \Rightarrow b(X_1, X_2) = 0$$

Or b est un produit scalaire

$$b(X_1, X_2) = 0 \Rightarrow X_1 \text{ et } X_2 \text{ sont orthogonaux}$$

Exercice 3 :

1. — $q(\lambda X) = \lambda^2 q(X)$.

Soient $X = (x, y, z) \in \mathbb{R}^3$ et $\lambda \in \mathbb{R}$

$$\begin{aligned}
q(\lambda X) &= q(\lambda(x, y, z)) = q((\lambda x, \lambda y, \lambda z)) \\
&= 2(\lambda x)^2 + 2 \times \lambda x \times \lambda y + 2 \times \lambda x \times \lambda z + 2 \times (\lambda y)^2 + 2 \times \lambda y \times \lambda z + 2(\lambda z)^2 \\
&= 2\lambda^2 x^2 + 2\lambda^2 xy + 2\lambda^2 xz + 2\lambda^2 y^2 + 2\lambda^2 yz + 2\lambda^2 z^2 \\
&= \lambda^2(2x^2 + 2xy + 2xz + 2y^2 + 2yz + 2z^2) = \lambda^2 q((x, y, z)) = \lambda^2 q(X)
\end{aligned}$$

— **Forme polaire**

Soient $X_1 = (x_1, y_1, z_1)$ et $X_2 = (x_2, y_2, z_2)$ deux éléments de \mathbb{R}^3

$$\phi(X_1, X_2) = \frac{1}{2}[q(X_1 + X_2) - q(X_1) - q(X_2)]$$

est une forme bilinéaire symétrique ?

$$\phi(X_1, X_2) = \frac{1}{2}[q(X_1 + X_2) - q(X_1) - q(X_2)]$$

$$\begin{aligned}
q(X_1 + X_2) &= q((x_1, y_1, z_1) + (x_2, y_2, z_2)) = q((x_1 + x_2, y_1 + y_2, z_1 + z_2)) \\
&= 2(x_1 + x_2)^2 + 2(x_1 + x_2)(y_1 + y_2) + 2(x_1 + x_2)(z_1 + z_2) \\
&\quad + 2(y_1 + y_2)^2 + 2(y_1 + y_2)(z_1 + z_2) + 2(z_1 + z_2)^2 \\
&= 2(x_1^2 + 2x_1x_2 + x_2^2) + 2(x_1y_1 + x_1y_2 + x_2y_1 + x_2y_2) \\
&\quad + 2(y_1^2 + y_2^2 + 2y_1y_2) + 2(y_1z_1 + y_1z_2 + y_2z_1 + y_2z_2) \\
&\quad + 2(z_1^2 + 2z_1z_2 + z_2^2) \\
q(X_1) &= 2x_1^2 + 2x_1y_1 + 2x_1z_1 + 2y_1^2 + 2y_1z_1 + 2z_1^2 \\
q(X_2) &= 2x_2^2 + 2x_2y_2 + 2x_2z_2 + 2y_2^2 + 2y_2z_2 + 2z_2^2
\end{aligned}$$

$$\phi(X_1, X_2) = 2x_1x_2 + x_1y_2 + x_2y_1 + 2y_1y_2 + y_1z_2 + y_2z_1 + 2z_1z_2$$

ϕ est symétrique

$$\begin{aligned}
\phi(X_2, X_1) &= \frac{1}{2}[q(X_2 + X_1) - q(X_2) - q(X_1)] \\
&= \phi(X_1, X_2)
\end{aligned}$$

$\implies \phi$ est symétrique.

Linéarité par rapport à la première variable :

Soient $X_1 = (x_1, y_1, z_1)$, $X_2 = (x_2, y_2, z_2)$ et $X_3 = (x_3, y_3, z_3)$ trois vecteurs de \mathbb{R}^3 et $\lambda \in \mathbb{R}$.

$$\begin{aligned}
\phi(X_1 + \lambda X_2, X_3) &= \phi((x_1, y_1, z_1) + \lambda(x_2, y_2, z_2), (x_3, y_3, z_3)) \\
&= \phi((x_1 + \lambda x_2, y_1 + \lambda y_2, z_1 + \lambda z_2), (x_3, y_3, z_3)) \\
&= 2(x_1 + \lambda x_2)x_3 + (x_1 + \lambda x_2)y_3 + x_3(y_1 + \lambda y_2) \\
&\quad + 2(y_1 + \lambda y_2)y_3 + (y_1 + \lambda y_2)z_3 + y_3(z_1 + \lambda z_2) + 2(z_1 + \lambda z_2)z_3 \\
&= 2x_1x_3 + x_1y_3 + x_3y_1 + 2y_1y_3 + y_1z_3 + y_3z_1 + 2z_1z_3 \\
&\quad + 2\lambda x_2x_3 + \lambda x_2y_3 + x_3\lambda y_2 + 2\lambda y_2y_3 + \lambda y_2z_3 + y_3\lambda z_2 + 2\lambda z_2z_3 \\
&= \phi(X_1, X_3) + \lambda\phi(X_2, X_3)
\end{aligned}$$

$\Rightarrow \phi$ est linéaire par rapport à la première variable.

linéarité par rapport à la première variable + symétrique \Rightarrow bilinéaire symétrique

2.

$$M = \begin{pmatrix} \phi(e_1, e_1) & \phi(e_1, e_2) & \phi(e_1, e_3) \\ \phi(e_2, e_1) & \phi(e_2, e_2) & \phi(e_2, e_3) \\ \phi(e_3, e_1) & \phi(e_3, e_2) & \phi(e_3, e_3) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & 1 \\ 0 & 1 & 2 \end{pmatrix}$$

$B = (e_1, e_2, e_3)$ est la base canonique de \mathbb{R}^3 , avec $e_1 = (1, 0, 0)$, $e_2 = (0, 1, 0)$ et $e_3 = (0, 0, 1)$

$$\begin{aligned}
\phi(e_1, e_1) &= \phi((1, 0, 0), (1, 0, 0)) \\
&= 2 * 1 * 1 + 1 * 0 + 0 * 0 + 2 * 0 * 0 + 0 * 0 + 0 * 0 + 2 * 0 * 0 = 2 \\
\phi(e_1, e_2) &= \phi(e_2, e_1) = \phi((1, 0, 0), (0, 1, 0)) \\
&= 2 * 1 * 0 + 1 * 1 + 0 * 0 + 2 * 0 * 1 + 0 * 0 + 1 * 0 + 2 * 0 * 0 = 1 \\
\phi(e_1, e_3) &= \phi(e_3, e_1) = \phi((1, 0, 0), (0, 0, 1)) \\
&= 2 * 1 * 0 + 1 * 0 + 0 * 0 + 2 * 0 * 0 + 0 * 1 + 0 * 0 + 2 * 0 * 1 = 0
\end{aligned}$$

3.

$$\det(M) = \begin{vmatrix} 2 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & 1 \\ 0 & 1 & 2 \end{vmatrix} = 2 \begin{vmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 2 \end{vmatrix} - \begin{vmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 2 \end{vmatrix} = 2(4 - 1) - 2 = 4$$

$$\det(M) \neq 0 \iff \text{rang}(\phi) = \dim(\mathbb{R}^3) \iff \phi \text{ est non dégénérée.}$$

4.

$$\begin{aligned}
 q(x, y, z) &= 2x^2 + 2xy + 2xz + 2y^2 + 2yz + 2z^2 \\
 &= 2(x^2 + xy + xz) + 2y^2 + 2yz + 2z^2 \\
 &= 2(x^2 + x(y + z)) + 2y^2 + 2yz + 2z^2 \\
 &= 2\left(x^2 + 2x\frac{y+z}{2} + \left(\frac{y+z}{2}\right)^2 - \left(\frac{y+z}{2}\right)^2\right) + 2y^2 + 2yz + 2z^2 \\
 &= 2\left(x + \frac{y+z}{2}\right)^2 - 2\left(\frac{y+z}{2}\right)^2 + 2y^2 + 2yz + 2z^2 \\
 &= 2\left(x + \frac{y+z}{2}\right)^2 - \frac{1}{2}(y+z)^2 + 2y^2 + 2yz + 2z^2 \\
 &= 2\left(x + \frac{y+z}{2}\right)^2 + \frac{3}{2}y^2 + yz + \frac{3}{2}z^2 = 2\left(x + \frac{y+z}{2}\right)^2 + q_1(y, z) \\
 q_1(y, z) &= \frac{3}{2}y^2 + yz + \frac{3}{2}z^2 = \frac{3}{2}\left(y^2 + \frac{2}{3}yz\right) + \frac{3}{2}z^2 \\
 &= \frac{3}{2}\left(y^2 + \frac{2}{3}yz + \left(\frac{z}{3}\right)^2 - \left(\frac{z}{3}\right)^2\right) + \frac{3}{2}z^2 \\
 &= \frac{3}{2}\left(y + \frac{z}{3}\right)^2 - \left(\frac{z}{3}\right)^2 + \frac{3}{2}z^2 = \frac{3}{2}\left(y + \frac{z}{3}\right)^2 + \frac{4}{3}z^2 \\
 q(x, y, z) &= 2\left(x + \frac{y+z}{2}\right)^2 + \frac{3}{2}\left(y + \frac{z}{3}\right)^2 + \frac{4}{3}z^2
 \end{aligned}$$

5. La signature de q est $(3, 0)$.

6. La signature de q est $(3, 0)$ et $\dim(\mathbb{R}^3) = 3$

alors q est définie positive.

7. ϕ est une forme :

$$\left. \begin{array}{l} \text{bilinéaire} \\ \text{symétrique} \\ \text{définie} \\ \text{positive} \end{array} \right\} \implies b \text{ est un produit scalaire}$$

8. Soit X et $X' \in \mathbb{R}^3$

$$N(X) = \sqrt{\phi(X, X)} \quad ; \quad d(X, X') = N(X - X')$$

Exercice 4

1. — Symétrique

$$\begin{aligned}\Phi(Q, P) &= Q(0)P(0) + Q(1)P(1) + Q(2)P(2) = P(0)Q(0) + P(1)Q(1) + P(2)Q(2) \\ &= \Phi(P, Q)\end{aligned}$$

$\Rightarrow \Phi$ est symétrique

— Linéarité par rapport à la première variable :

$$\begin{aligned}\phi(P_1 + \lambda P_2, Q) &= (P_1 + \lambda P_2)(0)Q(0) + (P_1 + \lambda P_2)(1)Q(1) + (P_1 + \lambda P_2)(2)Q(2) \\ &= P_1(0)Q(0) + P_1(1)Q(1) + P_1(2)Q(2) \\ &\quad + \lambda(P_2(0)Q(0) + P_2(1)Q(1) + P_2(2)Q(2)) \\ &= \Phi(P_1, Q) + \lambda\Phi(P_2, Q)\end{aligned}$$

linéarité par rapport
à la première variable + symétrique \Rightarrow bilinéaire symétrique

2.

$$M = \begin{pmatrix} \phi(1, 1) & \phi(1, X) & \phi(1, X^2) \\ \phi(X, 1) & \phi(X, X) & \phi(X, X^2) \\ \phi(X^2, 1) & \phi(X^2, X) & \phi(X^2, X^2) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 & 3 & 5 \\ 3 & 5 & 9 \\ 5 & 9 & 17 \end{pmatrix}$$

$$\Phi(1, 1) = 1 * 1 + 1 * 1 + 1 * 1 = 3$$

$$\Phi(1, X) = \Phi(X, 1) = 0 * 1 + 1 * 1 + 2 * 1 = 3$$

$$\Phi(1, X^2) = \Phi(X^2, 1) = 1 * 0 + 1 * 1 + 1 * (2^2) = 5$$

$$\Phi(X, X) = 0 * 0 + 1 * 1 + 2 * 2 = 5$$

$$\Phi(X, X^2) = \Phi(X^2, X) = 0 * 0 + 1 * 1 + 2 * (2^2) = 9$$

$$\Phi(X^2, X^2) = 0 * 0 + 1 * 1 + (2^2) * (2^2) = 17$$

3. Φ est une forme :

— bilinéaire symétrique

— définie : Soit $P \in \mathbb{R}_2[X]$ / $P(X) = aX^2 + bX + c$ avec $a, b, c \in \mathbb{R}$

$$\begin{aligned}
\Phi(P, P) = 0 &\implies P^2(0) + P^2(1) + P^2(2) = 0 \implies \begin{cases} P(0) = 0 \\ P(1) = 0 \\ P(2) = 0 \end{cases} \\
&\implies \begin{cases} c = 0 \\ a + b + c = 0 \\ 4a + 2b + c = 0 \end{cases} \implies \begin{cases} c = 0 \\ a = -b \\ b = -2a \end{cases} \\
&\implies a = b = c = 0 \implies P \equiv 0
\end{aligned}$$

— positive :

$$\Phi(P, P) = P^2(0) + P^2(1) + P^2(2) \geq 0 \implies \text{positive}$$

Φ est un produit scalaire

4.

$$\begin{aligned}
\Phi \text{ est définie} &\implies \Phi \text{ est non dégénérée} \\
&\implies \text{rg}(\Phi) = \dim(\mathbb{R}_2[X]) = 3
\end{aligned}$$

et comme Φ est positive

Alors la signature de Φ est $(3, 0)$.

5.

$$\begin{aligned}
\Phi(P_1, P_2) &= P_1(0)P_2(0) + P_1(1)P_2(1) + P_1(2)P_2(2) \\
&= \frac{8}{3} * (-2) + (-1 + \frac{8}{3}) * (1 + 1 - 2) + (-2 + \frac{8}{3}) * (2^2 + 2 - 2) \\
&= -\frac{16}{3} + 0 + \frac{8}{3} \\
&= -\frac{8}{3} \neq 0
\end{aligned}$$

P_1 et P_2 ne sont pas orthogonaux.