

## Correction

### Exercice 1 :

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

$$q(X) = (x_1, x_2, x_3) \begin{pmatrix} 2 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = (x_1, x_2, x_3) \begin{pmatrix} 2x_1 + x_2 + x_3 \\ x_1 + x_2 + x_3 \\ x_1 + x_2 + 2x_3 \end{pmatrix},$$

$$= 2x_1^2 + x_2^2 + 2x_3^2 + 2x_1x_2 + 2x_2x_3 + 2x_1x_3.$$

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

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

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<sup>ème</sup> 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  $\phi$  est une forme bilinéaire symétrique et définie positive (car la signature de  $q$  est  $(3, 0)$ ) ; donc  $\phi$  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 :

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

$\implies b$  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 :

HONORIS UNITED UNIVERSITIES

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

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

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

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  $e_2 = (0, 1)$

$$\begin{aligned} b(e_1, e_1) &= b((1, 0), (1, 0)) = 3 \times 1 \times 1 + 3 \times 0 \times 0 - (1 \times 0 + 0 \times 1) = 3 \\ b(e_1, e_2) &= b(e_2, e_1) = b((1, 0), (0, 1)) = 3 \times 1 \times 0 + 3 \times 0 \times 1 - (1 \times 1 + 0 \times 0) = -1 \\ b(e_2, e_2) &= b((0, 1), (0, 1)) = 3 \times 0 \times 0 + 3 \times 1 \times 1 - (0 \times 1 + 1 \times 0) = 3 \end{aligned}$$

3.

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

$\implies$  Les valeurs propres de  $A$  sont 2 et 4.

4.  $A$  admet deux valeurs propres **positives non nulles**  $\implies b$  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.

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

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

Or  $b$  est un produit scalaire

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

### 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 ?

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

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

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

$\phi$  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  $\lambda \in \mathbb{R}$ .

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

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

linéarité par rapport  
à la première variable + symétrique  $\implies$  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  $e_3 = (0, 0, 1)$

HONORIS UNITED UNIVERSITIES Se former autrement

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

3.

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

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

4.

$$\begin{aligned}
q(x, y, z) &= 2x^2 + 2xy + 2xz + 2y^2 + 2yz + 2z^2 \\
&= 2(x^2 + xy + xz) + 2y^2 + 2yz + 2z^2 \\
&= 2(x^2 + x(y + z)) + 2y^2 + 2yz + 2z^2 \\
&= 2(x^2 + 2x \frac{y+z}{2} + (\frac{y+z}{2})^2 - (\frac{y+z}{2})^2) + 2y^2 + 2yz + 2z^2 \\
&= 2(x + \frac{y+z}{2})^2 - 2(\frac{y+z}{2})^2 + 2y^2 + 2yz + 2z^2 \\
&= 2(x + \frac{y+z}{2})^2 - \frac{1}{2}(y+z)^2 + 2y^2 + 2yz + 2z^2 \\
&= 2(x + \frac{y+z}{2})^2 + \frac{3}{2}y^2 + yz + \frac{3}{2}z^2 = 2(x + \frac{y+z}{2})^2 + q_1(y, z) \\
q_1(y, z) &= \frac{3}{2}y^2 + yz + \frac{3}{2}z^2 = \frac{3}{2}(y^2 + \frac{2}{3}yz) + \frac{3}{2}z^2 \\
&= \frac{3}{2}(y^2 + \frac{2}{3}yz + (\frac{z}{3})^2 - abblue{(\frac{z}{3})^2 Mycolor2}) + \frac{3}{2}z^2 \\
&= \frac{3}{2}(y + \frac{z}{3})^2 - (\frac{z}{3})^2 + \frac{3}{2}z^2 = \frac{3}{2}(y + \frac{z}{3})^2 + \frac{4}{3}z^2 \\
q(x, y, z) &= 2(x + \frac{y+z}{2})^2 + \frac{3}{2}(y + \frac{z}{3})^2 + \frac{4}{3}z^2
\end{aligned}$$

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.  $\phi$  est une forme :

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

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

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

## Exercice 4

1. — Symétrie :

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

$\implies \Phi$  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  $\implies$  bilinéaire symétrique

2.

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

$$\begin{aligned}\Phi(1, 1) &= 1 * 1 + 1 * 1 + 1 * 1 = 3 \\ \Phi(1, X) &= \Phi(X, 1) = 0 * 1 + 1 * 1 + 2 * 1 = 3 \\ \Phi(1, X^2) &= \Phi(X^2, 1) = 1 * 0 + 1 * 1 + 1 * (2^2) = 5 \\ \Phi(X, X) &= 0 * 0 + 1 * 1 + 2 * 2 = 5 \\ \Phi(X, X^2) &= \Phi(X^2, X) = 0 * 0 + 1 * 1 + 2 * (2^2) = 9 \\ \Phi(X^2, X^2) &= 0 * 0 + 1 * 1 + (2^2) * (2^2) = 17\end{aligned}$$

3.  $\Phi$  est une forme :

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

$$\Phi(P, P) = 0 \implies P^2(0) + P^2(1) + P^2(2) = 0 \implies \begin{cases} P(0) = 0 \\ P(1) = 0 \\ P(2) = 0 \end{cases}$$

$$\implies \begin{cases} c = 0 \\ a + b + c = 0 \\ 4a + 2b + c = 0 \end{cases} \implies \begin{cases} c = 0 \\ a = -b \\ b = -2a \end{cases}$$

$$\implies a = b = c = 0 \implies P \equiv 0$$

— positive :

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

Donc,  $\Phi$  est un produit scalaire.

4.

$\Phi$  est définie

$$\implies \Phi \text{ est non dégénérée}$$

$$\implies rg(\Phi) = \dim(\mathbb{R}_2[X]) = 3$$

et comme  $\Phi$  est positive, alors la signature de  $\Phi$  est  $(3, 0)$ .

5.

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

Donc,  $P_1$  et  $P_2$  ne sont pas orthogonaux.