Boujour

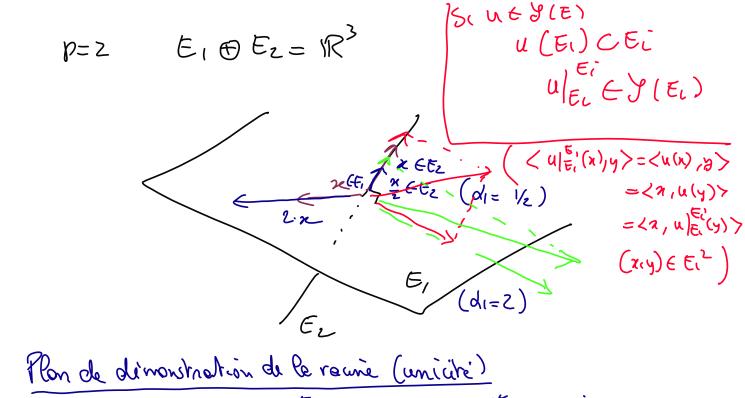
Questions: Rayhaël, Élodie, Mathilde

Qu'est-ce qu'un endonorphisme auto-adjoint?
1) On peut de voyer l'espece euclidien en morceaux

$$E = \bigoplus_{i=1}^{n} E_{i} \qquad (E_{i} = \{x \in E, u(x) = \alpha_{i}.x\})$$

$$\{\lambda_{1} - \lambda_{n}\} = \{d_{1} - d_{n}\}$$

$$\downarrow \downarrow \downarrow \downarrow d_{i} \neq d_{j}$$



Sur chane Ei, ulti = de. ldti, ~ 1/ = Vai. idti

Belon der nitheder couronter

- (1) Dé doublement der terms
- 2 Récurrence sur dumension de E (E = FFF).
- (en espérant garder la propriéte sur on Fsøbbent en cutiellement la récurrence.)
 - (Proposition technique)
 - (a) Dessint (& possible en dimension 2, (ou 3))

Retour sur le autonorphimir orthogonaux O(E)= 2 u E L(E), uou = col E }

= Jutale), noute ide 3 demenson finite

(Rappel: 81 u < & LE) et dem E < + 10

alors [u vijedtib] = [u surgetib] = [u bijedib]

denenser finie volitjensoble. ep: E=Vect({2x-xk, KEM3})

t = Vect (d2 m 2 k, KEM3)

u: Pm P' (surjective, par injective)

Qu'ex-ce qu'un autonorphisme or Repuel? u EX(E) x [u 60(E)] (Vx CE, l(u(N)|=1|x1)] $\iff [\forall (x,y) \in \mathbb{E}^2 < u(x), u(y) > = \langle x,y >]$ (=) [] (P,-en) BON, (ule) - u(en) BON] BON = & base on Honor ne'e >> TG+ (u, (1))=[2] dunt=1. 2(E)=121362, d (R) u= ± id= [u+O(E)] (Al=1]

$$dun t=2 \quad (e_1,e_2) \quad base or hororrerée$$

$$u(e) \quad u(e_1)$$

$$u(e_1), \quad t(u,e_1,e_2) = \begin{bmatrix} a & c \\ b & d \end{bmatrix} e_1 \quad (t(e_1),e_2)$$

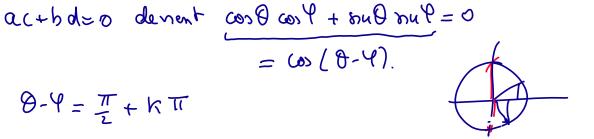
$$vu \quad (u(e_1),u(e_2)) \quad base \quad or hororreée$$

$$||u(e_1)||=| \quad a^2+b^2=1, \quad lepuite \quad \partial, \quad a=cos \partial \quad b=snu \partial$$

$$||u(e_1)||=| \quad c^2+d^2=1, \quad lepuite \quad \ell(e_1) \quad e=snu \partial$$

$$(u(e_1),u(e_2)=0 \quad a(e_1),u(e_2)>=0 \quad a(e_1),u(e_2)>=0$$

 $= \cos (\theta - 4)$



alors
$$\cos \theta = \cos \left(\theta - \frac{\pi}{L} - \kappa \pi\right) = (-1)^{K} \cos \left(\theta - \frac{\pi}{L}\right) = (-1)^{K} \sin \left(\theta\right)$$

$$\sin \theta = \sin \left(\theta - \frac{\pi}{L} - \kappa \pi\right) = (-1)^{K} \sin \left(\theta - \frac{\pi}{L}\right) = (-1)^{K+1} \cos \left(\theta\right).$$

$$7 \text{ Let } (u_{1}(e_{1}, e_{2})) = \begin{bmatrix} \cos \theta & (-1)^{K+1} \sin \theta \\ \sin \theta & (-1)^{K+1} \cos \theta \end{bmatrix}$$

Mat (u, (e1,e2)) = [cost - mut) (rotation d'orga (4) K mpair (Elooly) 8)

(YISZ TOURIT.
$$3 \longrightarrow e^{i\theta} 3$$

$$2!+iy! = (cool + iond)(x+iy)$$

$$= 2 (cool - youd + i (2 xoull + y coold))$$

$$= 5 your Price par rapport à E1
pan alle la ment à E2
$$0 \text{ is } t = t_1^{-1}.$$$$

$$(1) (3 \mapsto e^{i\theta} \overline{3} = 3'$$

$$2i'+iy' = (0)\theta + (ni\theta)(x - iy)$$

$$= x \omega_0 \theta + y \sin \theta + i (x \sin \theta - y \cos \theta)$$

$$= \left[\begin{array}{c} \cos \theta & \sin \theta \\ -\cos \theta \end{array}\right]^2 = \left[\begin{array}{c} 1 & 0 \\ 0 & i \end{array}\right]$$

$$= \left[\begin{array}{c} \cos \theta & \sin \theta \\ -\cos \theta \end{array}\right]^2 = \left[\begin{array}{c} 0 & i \\ 0 & i \end{array}\right]$$

$$= \left[\begin{array}{c} \cos \theta & \sin \theta \\ -\cos \theta \end{array}\right]^2 = \left[\begin{array}{c} 0 & i \\ 0 & i \end{array}\right]$$

$$= \left[\begin{array}{c} \cos \theta & \sin \theta \\ -\cos \theta \end{array}\right]^2 = \left[\begin{array}{c} 0 & i \\ 0 & i \end{array}\right]$$

$$= \left[\begin{array}{c} \cos \theta & \sin \theta \\ -\cos \theta \end{array}\right]^2 = \left[\begin{array}{c} 0 & i \\ 0 & i \end{array}\right]$$

$$= \left[\begin{array}{c} \cos \theta & \sin \theta \\ -\cos \theta \end{array}\right]^2 = \left[\begin{array}{c} 0 & i \\ 0 & i \end{array}\right]$$

$$= \left[\begin{array}{c} \cos \theta & \sin \theta \\ -\cos \theta \end{array}\right]^2 = \left[\begin{array}{c} 0 & i \\ 0 & i \end{array}\right]$$

$$= \left[\begin{array}{c} \cos \theta & \sin \theta \\ -\cos \theta \end{array}\right]^2 = \left[\begin{array}{c} 0 & i \\ 0 & i \end{array}\right]$$

$$= \left[\begin{array}{c} \cos \theta & \sin \theta \\ -\cos \theta \end{array}\right]^2 = \left[\begin{array}{c} 0 & i \\ 0 & i \end{array}\right]$$

$$= \left[\begin{array}{c} \cos \theta & \sin \theta \\ -\cos \theta \end{array}\right]^2 = \left[\begin{array}{c} 0 & i \\ 0 & i \end{array}\right]$$

$$= \left[\begin{array}{c} \cos \theta & \sin \theta \\ -\cos \theta \end{array}\right]^2 = \left[\begin{array}{c} 0 & i \\ 0 & i \end{array}\right]$$

$$= \left[\begin{array}{c} \cos \theta & \sin \theta \\ -\cos \theta \end{array}\right]^2 = \left[\begin{array}{c} 0 & i \\ 0 & i \end{array}\right]$$

$$= \left[\begin{array}{c} \cos \theta & \sin \theta \\ -\cos \theta \end{array}\right]^2 = \left[\begin{array}{c} 0 & i \\ 0 & i \end{array}\right]$$

$$= \left[\begin{array}{c} \cos \theta & \sin \theta \\ -\cos \theta \end{array}\right]^2 = \left[\begin{array}{c} 0 & i \\ 0 & i \end{array}\right]$$

$$= \left[\begin{array}{c} \cos \theta & \sin \theta \\ -\cos \theta \end{array}\right]^2 = \left[\begin{array}{c} \cos \theta & \sin \theta \\ -\cos \theta \end{array}\right]$$

$$= \left[\begin{array}{c} \cos \theta & \sin \theta \\ -\cos \theta \end{array}\right]^2 = \left[\begin{array}{c} \cos \theta & \sin \theta \\ -\cos \theta \end{array}\right]$$

$$= \left[\begin{array}{c} \cos \theta & \sin \theta \\ -\cos \theta \end{array}\right]$$

$$= \left[\begin{array}{c} \cos \theta & \sin \theta \\ -\cos \theta \end{array}\right]$$

$$= \left[\begin{array}{c} \cos \theta & \sin \theta \\ -\cos \theta \end{array}\right]$$

$$= \left[\begin{array}{c} \cos \theta & \sin \theta \\ -\cos \theta \end{array}\right]$$

$$= \left[\begin{array}{c} \cos \theta & \sin \theta \\ -\cos \theta \end{array}\right]$$

$$= \left[\begin{array}{c} \cos \theta & \sin \theta \\ -\cos \theta \end{array}\right]$$

$$= \left[\begin{array}{c} \cos \theta & \sin \theta \\ -\cos \theta \end{array}\right]$$

$$= \left[\begin{array}{c} \cos \theta & \sin \theta \\ -\cos \theta \end{array}\right]$$

$$= \left[\begin{array}{c} \cos \theta & \sin \theta \\ -\cos \theta \end{array}\right]$$

$$= \left[\begin{array}{c} \cos \theta & \sin \theta \\ -\cos \theta \end{array}\right]$$

$$= \left[\begin{array}{c} \cos \theta & \sin \theta \\ -\cos \theta \end{array}\right]$$

$$= \left[\begin{array}{c} \cos \theta & \sin \theta \\ -\cos \theta \end{array}\right]$$

$$= \left[\begin{array}{c} \cos \theta & \sin \theta \\ -\cos \theta \end{array}\right]$$

$$= \left[\begin{array}{c} \cos \theta & \sin \theta \\ -\cos \theta \end{array}\right]$$

$$= \left[\begin{array}{c} \cos \theta & \sin \theta \\ -\cos \theta \end{array}\right]$$

$$= \left[\begin{array}{c} \cos \theta & \sin \theta \\ -\cos \theta \end{array}\right]$$

$$= \left[\begin{array}{c} \cos \theta & \sin \theta \\ -\cos \theta \end{array}\right]$$

$$= \left[\begin{array}{c} \cos \theta & \sin \theta \\ -\cos \theta \end{array}\right]$$

$$= \left[\begin{array}{c} \cos \theta & \sin \theta \\ -\cos \theta \end{array}\right]$$

$$= \left[\begin{array}{c} \cos \theta & \sin \theta \\ -\cos \theta \end{array}\right]$$

$$= \left[\begin{array}{c} \cos \theta & \sin \theta \\ -\cos \theta \end{array}\right]$$

$$= \left[\begin{array}{c} \cos \theta & \sin \theta \\ -\cos \theta \end{array}\right]$$

$$= \left[\begin{array}{c} \cos \theta & \sin \theta \\ -\cos \theta \end{array}\right]$$

$$= \left[\begin{array}{c} \cos \theta & \sin \theta \\ -\cos \theta \end{array}\right]$$

$$= \left[\begin{array}{c} \cos \theta & \cos \theta \\ -\cos \theta \end{array}\right]$$

$$= \left[\begin{array}{c} \cos \theta & \cos \theta \\ -\cos \theta \end{array}\right]$$

$$= \left[\begin{array}{c} \cos \theta & \cos \theta \\ -\cos \theta \end{array}\right]$$

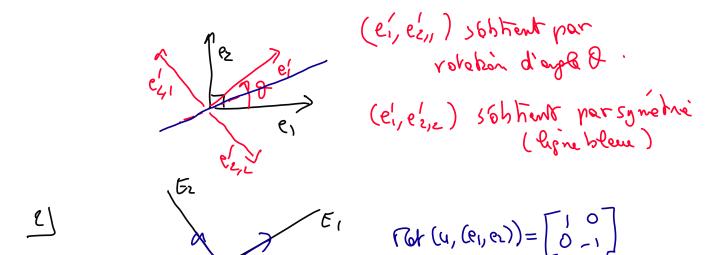
$$= \left[\begin{array}{c} \cos \theta & \cos \theta \\ -\cos \theta \end{array}\right]$$

$$= \left[\begin{array}{c} \cos \theta & \cos \theta \\ -\cos \theta \end{array}\right]$$

$$= \left[\begin{array}{c} \cos \theta & \cos \theta \\ -\cos \theta \end{array}\right]$$

$$= \left[\begin{array}{c} \cos \theta & \cos \theta \\ -\cos \theta \end{array}\right]$$

$$= \left[\begin{array}{c} \cos \theta & \cos \theta \\ -\cos \theta \end{array}\right]$$



$$E_1 = \left\{ \frac{2}{x} \left(\frac{u(x) = x}{u(x)} \right) \right\} = \left\{ \frac{2}{x} \left(\frac{u(x) = -x}{u(x)} \right) \right\}$$

$$\neq \text{ dum } E_1 = \text{ dum } E_{-1} \quad \left(E_1 - \text{hyper plan} \right).$$

(en) have
$$\frac{1}{u(e_1)-\dots u(e_nu)u(e_n)}$$

(Taxenu) = $\frac{1}{u(e_1)}$ $\frac{1}{u(e_1)}$ $\frac{1}{u(e_n)}$ $\frac{1}{u(e_n)$

Rappet: toute rotation du plan peut être de la mposée en un produit de reflexione (synétrier orthogonaler pour rapport à une droite)

Démonstration

- (Existence).
 - 1. (Analyse). Si ρ et θ existent, alors on a

$$f = \rho \circ \theta$$
 et, donc $f^* = \theta^* \circ \rho^*$, d'où $\rho^2 = f \circ f^*$

2. (Synthèse). $f \circ f^* \in \mathscr{S}^{++}(E)$, donc, on sait qu'il existe un endomorphisme (unique) $\rho \in \mathscr{S}^{++}(E)$, tel que $\rho^2 = f \circ f^*$, posons alors

$$\theta = \rho^{-1} \circ f$$
, alors $\theta^* = f^* \circ \rho^{-1} = f^* \circ \rho^{-1}$

Donc

$$\theta \circ \theta^{\star} = \rho^{-1} \circ f \circ f^{\star} \circ \rho^{-1} = \mathrm{id}_{E}$$

Théorème 2.2 – Décomposition d'un automorphisme orthogonal en un produit de réflexions

Soit E un espace vectoriel euclidien et soit $f \in \mathcal{O}(E)$, alors si $p = \operatorname{codim}(\operatorname{Ker}(f - \operatorname{id}_E))$, on peut trouver p réflexions (s_1, \ldots, s_p) telles que

$$f = s_1 \circ \cdots \circ s_p$$

De plus, p est le nombre minimal de réflexions utiles pour une telle décomposition.

Démonstration

- 1. (Existence). Par récurrence sur la dimension de E.
 - (Initialisation). Si E est de dimension 1, $\mathcal{O}(E)$ contient deux éléments

$$x \mapsto x$$
 (0 réflexion), et $x \mapsto -x$ (1 réflexion)

Proposition: Sout $u \in \theta(E)$, olders $u \in P(E)$ $der ve flexions S_1 - Sp,$ $u = S_10 - OSp$ $\left(P_{min} = Codum\left(\left\{2x \in E, u(x) = x\right\}\right)\right)$ <u>Denonstration</u>: par récurrence sur dum E

1) drut=1. x mx, 0 reflexion 2 m - 2 l reflexion

Inulia 1 dent=2.

uz rote hor d'angle 8. (8=0[21], u=ide Oreflixional (0+0 [217], 2 réflexions) . U = Symetrice Or Keyanale par

1 reflexion rapport à la droite d'argle 0/2

2) Héredite: suprosont le résultationai pour vout E enchalient de durannon n, et tout $u \in O(E)$.

Soit Epuchdien don E = n+1

u + O (E).

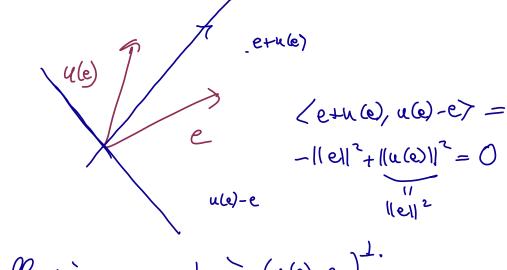
lerar: l'exite e EE, llell=1, u(e)=e. E= Re + Re 1. u(Re1.) C Re1. (si y E Re!; (e,y>=0 danc (u(e),u(y)>=0 scalani. donc < e, u(y)>=0, donc y < Re1.) U Re. E & (Re.) 2- conservation de la norme (y & Re; | lu(y) | = lly | [(u) 1 (4))] et dun Re = n

et dun Re' = n

Th): ll existe p reflexioner ou Re', u/Re' = 5,0-05p

pour KE [IIP], Si: Re @ IRe - E d-e + y -> d.e + Sk(y). - 0 Sp et Sk reflexion p= le rembre pour alter derrefleron

Zene car: l'exente e CE llell=1, u(e)=-e So = reflexion par rayport à Re Sou (e) = e. ll existe (sp., sp) reflexions, sou = 500-05p donc u= 505,0-05p. 30mas: Ye \$00 u(e) = ±e. (u(e),e) libre ect, lel-1 alon (8 non u(e) = 2.e, ||u(e)|| = Hell donc d=±1)



So = reflexion pour rapport à (u(e)-e).

alors source)=e, lerar clepiste si_sp reflexion

 $S_0 OU = S_1 O - O S_P$. $U = S_0 O S_1 O - O S_P$.

Compone: Si dun { 2 EE, u(x)=x} = K. x K foir 1- car x n- K foir lu autrer car l'elprithe prediet p=n-K reflexion = coden (E1) Est-ce le minimum?