Mathématiques Spéciales

Espaces Euclidiens

## **Espaces Euclidiens**

Dans tous ces exercises, la lettre E désigne un espace euclidien, dont le produit scalaire est noté (|).

- 1 Montrer que
- 1.  $\forall a, b, c, d \in E$ ,

$$\|b-a\|^2 + \|c-b\|^2 + \|d-c\|^2 + \|a-d\|^2 = \|c-a\|^2 + \|d-b\|^2 + \|a-b+c-d\|^2.$$

- 2.  $\forall x_1, \dots, x_n \in E$ ,  $\|\sum_{k=1}^n x_k\|^2 \le n \sum_{k=1}^n \|x_k\|^2$ .
- 3.  $\forall x, y, z \in E$ ,  $||x z||^2 \le 2(||x y||^2 + ||y z||^2)$
- 4.  $\forall x, y \in E, 1 + ||x + y||^2 \le 2(1 + ||x||^2)(1 + ||y||^2).$
- 2 Soient n un entier non nul,  $a_1, \dots, a_n, b_1, \dots, b_n$  des réels et  $c_1, \dots, c_n$  des réels positifs. Montrer que  $(\sum_{k=1}^n a_k b_k c_k) \le (\sum_{k=1}^n a_k^2 c_k)(\sum_{k=1}^n b_k^2 c_k)$ .
- 3 Soient  $P, Q \in \mathbb{R}[X]$ , on définit :  $(P|Q) = \int_0^1 P(x)Q(x)dx$ .
- 1. Montrer que (|) est un produit scalaire sur  $\mathbb{R}[X]$ .
- 2. Montrer qu'il existe une base orthonormale  $(P_0, P_1, \dots, P_n)$  de  $\mathbb{R}_n[X]$  avec pour tout  $k \in [|0, n|], \deg(P_k) = k$ .
- 3. Trouver une base orthonormée de  $\mathbb{R}_2[X]$  pour ce produit scalaire.
- 4. Calculer le minimum pour  $(a, b) \in \mathbb{R}^2$  de :

$$\int_0^1 (x^2 - ax - b)^2 dx$$

- 5. Montrer que  $\forall n \in \mathbb{N}, P_n$  posséde n racines simples dans [0,1[.
- 6. On fixe  $n \in \mathbb{N}^*$ . Soit  $\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n$  les racines de  $P_n$ . Montrer qu'il existe des réels  $\lambda_1, \dots, \lambda_n$  tels que, pour tout  $P \in \mathbb{R}_{2n-1}[X]$ , on ait  $\int_0^1 P(t)dt = \sum_{i=1}^n \lambda_i P(\alpha_i)$ . Donner une expression de ces scalaires et leur signe.

4 Soit  $n \geq 1$  un entier. On travaille dans l'espace des matrices  $M_n(\mathbb{R})$ .

1. Montrer que l'application  $(A|B) \mapsto \operatorname{Tr}({}^tAB)$  est un produit scalaire sur  $M_n(\mathbb{R})$ . Que peut-on dire de la base canonique de  $M_n(\mathbb{R})$ ?

- 2. Montrer que pour toute matrice A dans  $M_n(\mathbb{R})$ , on a :  $|\text{Tr}(A)| \leq \sqrt{n} ||A||$ .
- 3. a) Quel est l'orthogonal de l'espace  $\mathcal{S}$  des matrices symétriques?
- b) En déduire pour toute matrice  $A=(a_{ij})_{1\leq i,j\leq n}$  la borne inférieure :

$$\inf \left\{ \sum_{i,j=1}^{n} (a_{ij} - m_{ij})^2 \mid M = (m_{ij})_{1 \le i,j \le n} \in \mathcal{S} \right\}.$$

- 4. Montrer que si U est une matrice orthogonale, alors pour toute matrice A dans  $M_n(\mathbb{R})$ , ||UA|| = ||AU|| = ||A||.
- 5. Montrer que pour toutes matrices A et B dans  $M_n(\mathbb{R})$ ,  $||AB|| \leq ||A|| \times ||B||$
- 5 Soit  $A = (a_{i,j})_n \in O_n(\mathbb{R})$ . Montrer

$$\left| \sum_{1 \le i,j \le n} a_{i,j} \right| \le n, \quad \sum_{1 \le i,j \le n} |a_{i,j}| \le n\sqrt{n}.$$

6 Soit  $(e_1, \dots, e_p)$  une famille de vecteurs unitaires dans E telle que :

$$\forall x \in E, \quad ||x||^2 = \sum_{k=1}^p (x|e_k)^2.$$

Montrer que la famille  $(e_1, \dots, e_p)$  est une base orthonormale de E.

7 Soit  $n \in \mathbb{N}^*$ . On travaille dans  $\mathbb{R}_n[X]$ , muni du produit scalaire  $(P|Q) = \int_{[0,1]} PQ$ . Soit  $P \in \mathbb{R}_{n-1}[X]^{\circ}$  non nul. On pose

$$\Phi: \quad x \mapsto \int_0^1 P(t)t^x dt$$

Mathématiques Spéciales Espaces Euclidiens

- 1. Quel est le degré de P? Montrer que  $\Phi$  est une fonction rationnelle et trouver ses Donner une condition nécessaire et suffisante sur  $\lambda$  et u pour que f soit un automorpôles.
- 2. En déduire  $\Phi$  et P.
- 3. Trouver une base orthonormée de  $\mathbb{R}_n[X]$ .
- 4. Calculer

$$\operatorname{Min}\left\{ \int_{0}^{1} (1 + \sum_{k=1}^{n} a_{k} x^{k})^{2} dx | a_{1}, a_{2}, \cdots, a_{n} \in \mathbb{R} \right\}$$

8 On se place dans  $\mathbb{R}^4$  muni du produit scalaire usuel. Soit F le sous-espace vectoriel de  $\mathbb{R}^4$  défini par le système d'équations :

$$\begin{cases} x_1 + x_2 + x_3 + x_4 = 0, \\ x_1 - x_2 + x_3 - x_4 = 0. \end{cases}$$

Déterminer la matrice dans la base canonique de la projection orthogonale sur F.

- 9 1. On suppose que p est une projection. Montrer que p est une projection orthogonale si et seulement si  $\forall x \in E, \|p(x)\| < \|x\|$ .
- 2. On suppose que s une symétrie. Montrer que s est une symétrie orthogonale si et seulement si  $s \in O(E)$ .
- 10 Soient E un ev euclidien, F un sev de E,  $u \in O(F)$ ,  $v \in O(F^{\perp})$ , f l'application de E définie par :

$$\forall x \in E, \ f(x) = u(p_F(x)) + v(p_{F^{\perp}}(x)).$$

Montrer:  $f \in O(E)$ .

11 Soient E un espace euclidien,  $\lambda \in \mathbb{R}$  et u un vecteur de E. On considère l'application f définie par :

$$\forall x \in E, \ f(x) = x + \lambda(x|u)u.$$

phisme orthogonal. Décrire f dans ce cas.

12 Soient E un espace euclidien et f un endomorphisme de E qui vérifie :

$$\forall x, y \in E, (f(x)|y) = (x|f(y)).$$

Montrer que la matrice dans une base orthonormée de f est une matrice symétrique. Réciproquement, montrer que si la matrice de f dans une base orthomormée est symétrique, alors elle l'est dans n'importe quelle base orthonormée et que:

$$\forall x, y \in E, \ (f(x)|y) = (x|f(y)).$$

- 13 Soit s la symétrie vectorielle orthogonale dans le plan  $\mathbb{R}^2$  par rapport à Vect((1,2)).
- 1. Déterminer une base orthonormale  $(\epsilon_1, \epsilon_2)$  de  $\mathbb{R}^2$  telle que

$$M_{(\epsilon_1,\epsilon_2)}(s) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix}.$$

- 2. Déterminer la matrice représentant s selon la base canonique de  $\mathbb{R}^2$ .
- 3. Quelle est l'image du vecteur (5,7) par l'application s?
- 14 Déterminer la nature de l'endomorphisme f de  $E_3$ , dont la matrice A relativement à une base orthonormée directe (i, j, k) de  $E_3$  est donnée, et préciser les éléments caractéristiques de f:

a) 
$$A = \frac{1}{4} \begin{bmatrix} 3 & 1 & \sqrt{6} \\ 1 & 3 & -\sqrt{6} \\ -\sqrt{6} & \sqrt{6} & 2 \end{bmatrix}$$
, b)  $A = \frac{1}{9} \begin{bmatrix} -8 & 4 & 1 \\ 4 & 7 & 4 \\ 1 & 4 & -8 \end{bmatrix}$ ,

Mathématiques Spéciales

Espaces Euclidiens

c) 
$$A = -\frac{1}{3} \begin{bmatrix} -2 & -1 & 2 \\ 2 & -2 & 1 \\ 1 & 2 & 2 \end{bmatrix}$$
.

15 Soit E un espace vectoriel euclidien. Soit f un endomorphisme de E qui conserve l'orthogonalité, c'est-à-dire tel que pour tout  $x, y \in E$ , on a

$$((x|y) = 0) \Longrightarrow ((f(x)|f(y)) = 0).$$

- 1. Montrer que, si deux vecteurs a et b sont unitaires, alors a+b et a-b sont orthogonaux.
- 2. En déduire que, si x et y sont deux vecteurs non nuls, alors  $\frac{\|f(x)\|}{\|x\|} = \frac{\|f(y)\|}{\|y\|}$ .
- 3. Montrer qu'il existe  $k \in \mathbb{R}$  tel que  $kf \in O(E)$ .
- 16 Soit f un endormorphisme non nul dans  $\mathcal{L}(E)$ .
- 1. On suppose que f est une rotation. Montrer que

$$\forall (u, v) \in \mathbb{R}^3 \times \mathbb{R}^3, f(u \wedge v) = f(u) \wedge f(v).$$

2. On suppose que f vérifie

$$\forall (u, v) \in \mathbb{R}^3 \times \mathbb{R}^3, f(u \wedge v) = f(u) \wedge f(v)$$

- a) Montrer que f est une bijection.
- b) Soit x et y deux vecteurs orthogonaux. Montrer l'égalité :  $x \wedge (x \wedge y) = -\|x\|^2 \cdot y$ .
- c) Soit x un vecteur non nul. En utilisant la question précédente, montrer que ||f(x)|| = ||x||.
- d) Conclure.

17 Soient  $x_1, \dots, x_n$  dans E. Montrer que  $|\det_{\mathscr{B}}(x_1, \dots, x_n)|$  ne dépend pas de la base orthonormée  $\mathscr{B}$  choisie, et que

$$|\det_{\mathscr{B}}(x_1,\cdots,x_n)| \leq \prod_{k=1}^n ||x_k||.$$

Voyez-vous une interprétation géométrique de ce résultat si  $\mathbb{K} = \mathbb{R}$  et n = 2 ou 3?

- 18 Soient  $n \in \mathbb{N}^*$ . Si  $x_1, \dots, x_n$ , sont dans E, on appelle matrice de Gram de  $(x_1, \dots, x_n)$  la matrice  $G(x_1, \dots, x_n) = ((x_i|x_j))_{1 \leq i,j \leq n}$ .
- 1. Montrer que  $(x_1, \dots, x_n)$  est libre si, et seulement si,  $G(x_1, \dots, x_n)$  est inversible.
- 2. Montrer que  $(x_1, \dots, x_n)$  et  $G(x_1, \dots, x_n)$  ont le même rang.
- 3. On suppose que  $(x_1, \dots, x_n)$  est libre et on note  $F = \text{Vect}(x_1, \dots, x_n)$ . Soit  $p_F$  la projection orthogonale sur F. Prouver que

$$\forall x \in E, \quad \|x - p_F x\|^2 = \frac{\det G(x, x_1, \dots, x_n)}{\det G(x_1, \dots, x_n)}.$$

19 Dans l'espace euclidien orienté  $E = \mathbb{R}^3$ , soit r la rotation d'angle  $\theta$  autour de l'axe orienté et dirigé par le vecteur unitaire u. Montrer que :

$$\forall x \in \mathbb{R}^3, r(x) = \cos \theta x + \sin \theta (u \wedge x) + 2(u|x)\sin^2(\frac{\theta}{2})u.$$

20 Soit 
$$(a,b) \in \mathbb{R}^2$$
 et  $A = \begin{bmatrix} a & b & b \\ b & a & b \\ b & b & a \end{bmatrix}$ . Pour quels  $(a,b) \in \mathbb{R}^2$ , a-t-on  $A \in O(3)$ ?

Préciser alors la nature et les éléments caractéristiques de l'endomorphisme f de  $\mathbb{R}^3$  dont la matrice dans la base canonique serait A.