

ESPACES EUCLIDIENS

Exercice 1. [o]

Démontrer que

$$\langle f, g \rangle = f(0)g(0) + \int_0^1 f'(t)g'(t) dt$$

est un produit scalaire sur $\mathcal{C}^1([0; 1], \mathbb{R})$.

Exercice 2. [o]

Soient E un espace vectoriel euclidien et x_1, \dots, x_p des vecteurs de E . Démontrer que

$$\left\| \sum_{k=1}^p x_k \right\|^2 \leq p \sum_{k=1}^p \|x_k\|^2.$$

Exercice 3. [o]

Dans $\mathcal{C}^0([-1; 1], \mathbb{R})$ muni de $\langle f, g \rangle = \int_{-1}^1 fg$, orthonormaliser $(t \mapsto 1; t \mapsto t; t \mapsto |t|)$.

Exercice 4. [o]

Soient E un espace préhilbertien réel, A une partie de E et F, G deux sous-espaces de E .

1. Démontrer que $A^\perp = (\text{Vect } A)^\perp$.
2. Démontrer que $\text{Vect } A \subset A^{\perp\perp}$.
3. Démontrer que $(F + G)^\perp = F^\perp \cap G^\perp$.
4. Démontrer que $F^\perp + G^\perp \subset (F \cap G)^\perp$. Que dire lorsque E est un espace euclidien ?

Exercice 5. [★]

Dans $\mathcal{C}^0([0; 1], \mathbb{R})$ muni de $\langle f, g \rangle = \int_0^1 fg$, démontrer que

$$\{f \in \mathcal{C}^0([0; 1], \mathbb{R}) : f(0) = 0\}^\perp = \{\tilde{0}\} \quad \text{et} \quad \mathcal{C}^1([0; 1], \mathbb{R})^\perp = \{\tilde{0}\}.$$

Que retenir de cet exercice ?

Exercice 6.

Soit E un espace euclidien de dimension $n \geq 1$. On admet qu'il existe une famille de vecteurs unitaires $(x_1, x_2, \dots, x_{n+1})$ de E telle que les produits scalaires $\langle x_i | x_j \rangle$ ($i \neq j$) soient tous égaux à un nombre réel strictement négatif δ .

1. Démontrer que (x_1, x_2, \dots, x_n) est une base de E .
2. Démontrer que les coordonnées de x_{n+1} dans la base (x_1, x_2, \dots, x_n) sont toutes égales à -1 et en déduire la valeur de δ .

Exercice 7. [★] (Les projections orthogonales sont les projections « contractantes »)

Soient E un espace euclidien et p une projection de E . Démontrer que p est une projection orthogonale si, et seulement si, $\forall x \in E$, $\|p(x)\| \leq \|x\|$.

Exercice 8. [o]

On munit $\mathbb{R}_2[X]$ du produit scalaire $\langle P, Q \rangle = \int_0^1 P(t)Q(t) dt$, déterminer une base orthonormale du sous-espace vectoriel $\mathbb{R}_1[X]$ et calculer

$$\inf_{a,b \in \mathbb{R}} \int_0^1 (X^2 + aX + b)^2 dX.$$

Exercice 9. [o]

On munit $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ de son produit scalaire habituel $(A, B) \mapsto \langle A, B \rangle = \text{Tr}({}^t AB)$.

1. Démontrer que $\mathcal{S}_n(\mathbb{R}) \overset{\perp}{\oplus} \mathcal{A}_n(\mathbb{R}) = \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$.
2. Trouver le projeté orthogonal de $M = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$ sur $\mathcal{S}_3(\mathbb{R})$ et préciser $d(M; \mathcal{S}_3(\mathbb{R}))$.

Exercice 10. [*] (Déterminant de Gram)

Soient E un espace euclidien de dimension $n+1$, H un hyperplan de E et $\mathcal{B} = (e_1, \dots, e_n)$ une base de cet hyperplan.

On note p la projection orthogonale sur H .

Pour $x \in E$, on note $d(x; H)$ la distance de x à H définie par $d(x; H) := \inf_{y \in H} \|x - y\|$.

1. Démontrer que, pour tout $x \in E$, on a $d(x; H)^2 = \langle x, x - p(x) \rangle$.
2. Soit (y_1, \dots, y_p) une famille de p vecteurs de E . On définit le *déterminant de Gram* de cette famille par la formule

$$\text{gram}(y_1, \dots, y_p) = \det \begin{pmatrix} \langle y_1, y_1 \rangle & \langle y_1, y_2 \rangle & \cdots & \langle y_1, y_p \rangle \\ \langle y_2, y_1 \rangle & \langle y_2, y_2 \rangle & \cdots & \langle y_2, y_p \rangle \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \langle y_p, y_1 \rangle & \langle y_p, y_2 \rangle & \cdots & \langle y_p, y_p \rangle \end{pmatrix}.$$

a) Démontrer que $\text{gram}(e_1, \dots, e_n) \neq 0$.

b) Pour $x \in E$, démontrer que

$$d(x; H)^2 = \frac{\text{gram}(x, e_1, \dots, e_n)}{\text{gram}(e_1, \dots, e_n)}.$$

Exercice 11. [*]

Soient E un espace euclidien et f un endomorphisme de E .

1. À l'aide du théorème de Riesz, démontrer l'existence et l'unicité d'un endomorphisme f^* de E , appelé *adjoint* de f , tel que

$$\forall x, y \in E, \quad \langle f(x), y \rangle = \langle x, f^*(y) \rangle.$$

2. Soit \mathcal{B} une base orthonormale de E . Comparer $\text{Mat}_{\mathcal{B}}(f)$ et $\text{Mat}_{\mathcal{B}}(f^*)$.
3. Déterminer Id^* , f^{**} et $(g \circ f)^*$ pour tout endomorphisme g de E .
4. Soit F un sous-espace vectoriel de E . Démontrer que F est stable par f si, et seulement si, F^\perp est stable par f^* .
5. Démontrer les égalités

$$\text{Ker } f^* = (\text{Im } f)^\perp \quad \text{Im } f^* = (\text{Ker } f)^\perp$$

$$\text{Ker}(f^* \circ f) = \text{Ker } f \quad \text{Im}(f \circ f^*) = \text{Im } f.$$

6. Soit p une projection de E . Démontrer que p est une projection orthogonale si, et seulement si, $p = p^*$.

ESPACES EUCLIDIENS

Exercice 1. [o]

Démontrer que

$$\langle f, g \rangle = f(0)g(0) + \int_0^1 f'(t)g'(t) dt$$

est un produit scalaire sur $\mathcal{C}^1([0; 1], \mathbb{R})$.

Exercice 2. [o]

Soient E un espace vectoriel euclidien et x_1, \dots, x_p des vecteurs de E . Démontrer que

$$\left\| \sum_{k=1}^p x_k \right\|^2 \leq p \sum_{k=1}^p \|x_k\|^2.$$

Exercice 3. [o]

Dans $\mathcal{C}^0([-1; 1], \mathbb{R})$ muni de $\langle f, g \rangle = \int_{-1}^1 fg$, orthonormaliser $(t \mapsto 1; t \mapsto t; t \mapsto |t|)$.

Exercice 4. [o]

Soient E un espace préhilbertien réel, A une partie de E et F, G deux sous-espaces de E .

1. Démontrer que $A^\perp = (\text{Vect } A)^\perp$.
2. Démontrer que $\text{Vect } A \subset A^{\perp\perp}$.
3. Démontrer que $(F + G)^\perp = F^\perp \cap G^\perp$.
4. Démontrer que $F^\perp + G^\perp \subset (F \cap G)^\perp$. Que dire lorsque E est un espace euclidien ?

Exercice 5. [★]

Dans $\mathcal{C}^0([0; 1], \mathbb{R})$ muni de $\langle f, g \rangle = \int_0^1 fg$, démontrer que

$$\{f \in \mathcal{C}^0([0; 1], \mathbb{R}) : f(0) = 0\}^\perp = \{\tilde{0}\} \quad \text{et} \quad \mathcal{C}^1([0; 1], \mathbb{R})^\perp = \{\tilde{0}\}.$$

Que retenir de cet exercice ?

Exercice 6.

Soit E un espace euclidien de dimension $n \geq 1$. On admet qu'il existe une famille de vecteurs unitaires $(x_1, x_2, \dots, x_{n+1})$ de E telle que les produits scalaires $\langle x_i | x_j \rangle$ ($i \neq j$) soient tous égaux à un nombre réel strictement négatif δ .

1. Démontrer que (x_1, x_2, \dots, x_n) est une base de E .
2. Démontrer que les coordonnées de x_{n+1} dans la base (x_1, x_2, \dots, x_n) sont toutes égales à -1 et en déduire la valeur de δ .

Exercice 7. [★] (Les projections orthogonales sont les projections « contractantes »)

Soient E un espace euclidien et p une projection de E . Démontrer que p est une projection orthogonale si, et seulement si, $\forall x \in E$, $\|p(x)\| \leq \|x\|$.

Exercice 8. [o]

On munit $\mathbb{R}_2[X]$ du produit scalaire $\langle P, Q \rangle = \int_0^1 P(t)Q(t) dt$, déterminer une base orthonormale du sous-espace vectoriel $\mathbb{R}_1[X]$ et calculer

$$\inf_{a,b \in \mathbb{R}} \int_0^1 (X^2 + aX + b)^2 dX.$$

Exercice 9. [o]

On munit $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ de son produit scalaire habituel $(A, B) \mapsto \langle A, B \rangle = \text{Tr}({}^t AB)$.

1. Démontrer que $\mathcal{S}_n(\mathbb{R}) \overset{\perp}{\oplus} \mathcal{A}_n(\mathbb{R}) = \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$.
2. Trouver le projeté orthogonal de $M = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$ sur $\mathcal{S}_3(\mathbb{R})$ et préciser $d(M; \mathcal{S}_3(\mathbb{R}))$.

Exercice 10. [*] (Déterminant de Gram)

Soient E un espace euclidien de dimension $n+1$, H un hyperplan de E et $\mathcal{B} = (e_1, \dots, e_n)$ une base de cet hyperplan.

On note p la projection orthogonale sur H .

Pour $x \in E$, on note $d(x; H)$ la distance de x à H définie par $d(x; H) := \inf_{y \in H} \|x - y\|$.

1. Démontrer que, pour tout $x \in E$, on a $d(x; H)^2 = \langle x, x - p(x) \rangle$.
2. Soit (y_1, \dots, y_p) une famille de p vecteurs de E . On définit le *déterminant de Gram* de cette famille par la formule

$$\text{gram}(y_1, \dots, y_p) = \det \begin{pmatrix} \langle y_1, y_1 \rangle & \langle y_1, y_2 \rangle & \cdots & \langle y_1, y_p \rangle \\ \langle y_2, y_1 \rangle & \langle y_2, y_2 \rangle & \cdots & \langle y_2, y_p \rangle \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \langle y_p, y_1 \rangle & \langle y_p, y_2 \rangle & \cdots & \langle y_p, y_p \rangle \end{pmatrix}.$$

a) Démontrer que $\text{gram}(e_1, \dots, e_n) \neq 0$.

b) Pour $x \in E$, démontrer que

$$d(x; H)^2 = \frac{\text{gram}(x, e_1, \dots, e_n)}{\text{gram}(e_1, \dots, e_n)}.$$

Exercice 11. [*]

Soient E un espace euclidien et f un endomorphisme de E .

1. À l'aide du théorème de Riesz, démontrer l'existence et l'unicité d'un endomorphisme f^* de E , appelé *adjoint* de f , tel que

$$\forall x, y \in E, \quad \langle f(x), y \rangle = \langle x, f^*(y) \rangle.$$

2. Soit \mathcal{B} une base orthonormale de E . Comparer $\text{Mat}_{\mathcal{B}}(f)$ et $\text{Mat}_{\mathcal{B}}(f^*)$.
3. Déterminer Id^* , f^{**} et $(g \circ f)^*$ pour tout endomorphisme g de E .
4. Soit F un sous-espace vectoriel de E . Démontrer que F est stable par f si, et seulement si, F^\perp est stable par f^* .
5. Démontrer les égalités

$$\text{Ker } f^* = (\text{Im } f)^\perp \quad \text{Im } f^* = (\text{Ker } f)^\perp$$

$$\text{Ker}(f^* \circ f) = \text{Ker } f \quad \text{Im}(f \circ f^*) = \text{Im } f.$$

6. Soit p une projection de E . Démontrer que p est une projection orthogonale si, et seulement si, $p = p^*$.