

## Espaces

• Présentation	1
• Produit scalaire	2
• Inégalités	2
• Orthogonalité	3
• Projecteurs, symétries orthogonales	3
• Orthonormalisation, Riesz	4
• Automorphismes orthogonaux	4
• Géométrie du plan	5
• Sous-espaces affines	5

Produit scalaire  $\langle \cdot | \cdot \rangle \in \mathcal{F}(E \times E, \mathbb{R})$  (ps)

- $E$   $\mathbb{R}$ -ev.
- bilinéaire
  - symétrique
  - positive
  - définie
- cf n-linéarité
- $$\forall x, y, \quad \langle x | y \rangle = \langle y | x \rangle$$
- $$\forall x, \quad \langle x | x \rangle \geq 0$$
- $$\forall x, \quad \langle x | x \rangle = 0 \Rightarrow x = 0$$

## ► Produits scalaires usuels:

- sur  $\mathbb{R}^n$ :  $\langle (x_1, \dots, x_n) | (y_1, \dots, y_n) \rangle = \sum_{k=1}^n x_k y_k$

- sur  $\mathbb{R}[X]$ :  $\langle P | Q \rangle = \int_0^1 P Q = \int_0^1 P(t) Q(t) dt$

Espace pré-hilbertien réel  $\mathbb{R}$ -ev muni d'un ps

## Espace euclidien espace pré-hilbertien réel de dim finie

Norme  $\| \cdot \|$   $\|x\| = \sqrt{\langle x | x \rangle}$

►  $\| \lambda x \| = |\lambda| \|x\|$ ,  $\|x\| = 0 \Leftrightarrow x = 0$

## ► À manipuler au carré

►  $\|x + y\|^2 = \|x\|^2 + 2\langle x | y \rangle + \|y\|^2$

↳  $\|x + y\|^2 = \langle x + y | x + y \rangle$   
 $= \langle x | x \rangle + \langle x | y \rangle + \langle y | x \rangle + \langle y | y \rangle$   
 $\stackrel{\text{bilinéarité}}{=} \|x\|^2 + 2\langle x | y \rangle + \|y\|^2$   
 $\stackrel{\text{symétrie}}{=}$

►  $\|x + y\|^2 + \|x - y\|^2 = 2(\|x\|^2 + \|y\|^2)$  (id. du parallélogramme)

►  $\langle x | y \rangle = \frac{1}{2} (\|x + y\|^2 - \|x\|^2 - \|y\|^2)$   
 $= \frac{1}{2} (\|x\|^2 + \|y\|^2 - \|x - y\|^2)$  (id. de polarisation)  
 $= \frac{1}{4} (\|x + y\|^2 - \|x - y\|^2)$



## Inégalité de Cauchy-Schwarz (I.C.S.)

$$|\langle x | y \rangle| \leq \|x\| \|y\|, \quad \langle x | y \rangle^2 \leq \|x\|^2 \|y\|^2$$

↳  $p: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$

$$\lambda \mapsto \|x + \lambda y\|^2 = \|x\|^2 + 2\lambda \langle x | y \rangle + \lambda^2 \|y\|^2$$

• Ou bien  $y = 0$ , auquel cas Ok.

• Ou bien  $p$  polynôme de degré 2, or  $p \geq 0$   
donc discriminant  $4(\langle x | y \rangle^2 - \|x\|^2 \|y\|^2) \leq 0$ .

► Cas d'égalité  $\Leftrightarrow x$  et  $y$  colinéaires

↳ Cas d'égalité  $\Leftrightarrow p$  s'annule  $\Leftrightarrow \exists \lambda \in \mathbb{R}, x + \lambda y = 0$

## Inégalité triangulaires (I.T.)

$$\|x + y\| \leq \|x\| + \|y\|, \quad \text{égalité} \Leftrightarrow x, y \text{ positivement liés}$$

$$\begin{aligned} \hookrightarrow (\|x\| + \|y\|)^2 - \|x + y\|^2 &= \|x\|^2 + 2\|x\|\|y\| + \|y\|^2 - \|x\|^2 - 2\langle x | y \rangle - \|y\|^2 \\ &= 2(\|x\|\|y\| - \langle x | y \rangle) \geq 0 \end{aligned}$$

$$\| \|x\| - \|y\| \| \leq \|x - y\|, \quad \|x + y\| \geq \|x\| - \|y\|$$

$$\hookrightarrow \|x\| = \|x + y - y\| \leq \|x + y\| + \|y\|$$

puis inversion des rôles

## Orthogonalité

- $x, y \in E$  orthogonaux  $\Leftrightarrow \langle x | y \rangle = 0$
- $A, B \subset E$  orthogonaux  $\Leftrightarrow \forall (a, b) \in A \times B, \langle a | b \rangle = 0$
- Famille  $(x_1, \dots, x_n)$  orthogonale  $\Leftrightarrow \forall i, j \quad i \neq j \Rightarrow \langle x_i | x_j \rangle = 0$
- Famille  $(x_1, \dots, x_n)$  orthonormée  $\Leftrightarrow \forall i, j \quad \langle x_i | x_j \rangle = \delta_{ij}$
- Toute famille orthogonale sans vecteur nul est libre.

↳ Soit  $x \in K^{(1 \times n)}$  tq  $\sum_{k=1}^n \lambda_k x_k = 0$ . Alors pour tout  $i \in \{1, n\}$ :

$$0 = \langle x_i | 0 \rangle = \langle x_i | \sum_{k=1}^n \lambda_k x_k \rangle = \sum_{k=1}^n \lambda_k \langle x_i | x_k \rangle = \lambda_i \underbrace{\langle x_i | x_i \rangle}_{\neq 0}.$$

► Pythagore:  $(x_1, \dots, x_n)$  orthogonale  $\Rightarrow \|\sum x_i\|^2 = \sum \|x_i\|^2$

$$\hookrightarrow \|\sum_{k=1}^n x_k\|^2 = \langle \sum_{k=1}^n x_k | \sum_{k=1}^n x_k \rangle = \sum_{i,j} \langle x_i | x_j \rangle = \sum_{i=1}^n \langle x_i | x_i \rangle = \sum_{i=1}^n \|x_i\|^2$$

Orthogonal de  $A$ 

$$A^\perp = \{x \in E \mid \forall a \in A, \langle x | a \rangle = 0\}$$

►  $A^\perp$  sev de  $E$ ,  $A^\perp = (\text{Vect } A)^\perp$

$$\hookrightarrow B \subset A \Rightarrow A^\perp \subset B^\perp$$

Supplémentaire orthogonal du sev  $F$  $F^\perp$ 

$$\hookrightarrow F \oplus F^\perp = E, \quad (F^\perp)^\perp = F$$

↳ Application de  $F \oplus F^\perp = E$  à  $F^\perp$  puis unicité du supplémentaire orthogonal!



< . | . >

Projecteurs, symétries orthogonales

Coordonnées dans  $(e_2, \dots)$  BOG  $x = \sum_{k=2}^n \frac{\langle x | e_k \rangle}{\|e_k\|^2} e_k$

$$\triangleright \langle x | y \rangle = \sum_{k=2}^n x_k y_k = \left[ M_{(e_2, \dots)}(x)^T M_{(e_2, \dots)}(y) \right]_{1,1}$$

Soit  $F$  sev de  $E$  un espace euclidien

Projecteur orthogonal sur  $F$  projecteur sur  $F$  // à  $F^\perp$

$$\triangleright \|p(x)\| \leq \|x\|$$

$$\hookrightarrow \|x\|^2 = \underbrace{\|(p(x))\|}_{\in F}^2 + \underbrace{\|(x - p(x))\|}_{\in F^\perp}^2 \stackrel{\text{Pytha.}}{=} \|p(x)\|^2 + \|x - p(x)\|^2 \geq \|p(x)\|^2$$

$$\triangleright (e_2, \dots, e_m) \text{ BON de } F \Rightarrow p(x) = \sum_{k=2}^m \langle e_k | x \rangle e_k$$

Distance de  $x \in E$  à  $A \neq \emptyset$   $d(x, A) = \inf_{a \in A} \|x - a\|$

$$\triangleright d(x, A) = \|p_A(x)\| = \|x - p_{A^\perp}(x)\|$$

$$\hookrightarrow \forall a \in A, \|x - a\|^2 = \underbrace{\|(x - p_A(x))\|}_{\in A^\perp}^2 + \underbrace{\|(p_A(x) - a)\|}_{\in A}^2 \\ = \|x - p_A(x)\|^2 + \|p_A(x) - a\|^2$$

Minimum atteint pour  $a = p_A(x)$

Symétrie orthogonale // à  $F$  symétrie // à  $F$  // à  $F^\perp$

$$\triangleright \|s(x)\| = \|x\|$$

$$\triangleright (e_2, \dots, e_m) \text{ BON de } F^\perp \Rightarrow s(x) = x - 2 \sum_{i=2}^m \langle x | e_i \rangle e_i$$

reflexion : symétrie orthogonale // à  $H$  hyperplan.

$$\forall x \neq y, \|x\| = \|y\| \Rightarrow \exists ! s \text{ réflexion } s(x) = y, s(y) = x. \\ \text{celle // à } \{x - y\}^\perp$$

## Procédé d'orthogonalisation de Gram-Schmidt

Soit  $B = (e_1, \dots, e_n)$  une base de  $E$ . Construisons une base orthogonale  $(p_1, \dots, p_n)$  une base orthogonale de  $E$ .

1. On pose  $p_1 = e_1$ .

2.  $\forall k \in \{1, \dots, n\}$ , on pose  $p_{k+1} = e_{k+1} - \sum_{i=1}^k \langle e_{k+1} | p_i \rangle p_i$ .

3. Normalisation:  $(\frac{p_1}{\|p_1\|}, \dots, \frac{p_n}{\|p_n\|})$  est base orthonormée de  $E$ .

## Théorème de représentation de Riesz

$\forall \varphi \in E^* = \mathcal{L}(E, K)$ ,  $\exists! a \in E$ ,  $\varphi = \langle a | \cdot \rangle$

$\hookrightarrow \psi: E \rightarrow E^*$  est:
 

- bien définie
- linéaire
- injective:

$$a \mapsto \left( \varphi_a: E \rightarrow K \right. \\ \left. x \mapsto \langle x | a \rangle \right)$$

$a \in \ker \psi \Rightarrow \forall x, \langle x | a \rangle = 0 \Rightarrow a \in E^\perp = \{0\} \Rightarrow a = 0$ .

De plus  $\dim(E) = \dim(E^*)$ , donc  $\psi$  est bijective.

## Hyperplan

$B$  BON de  $E$ ,  $H$  hyperplan,  $a \in E \setminus \{0\}$ ,  $\alpha_a(a) = \begin{pmatrix} a_1 \\ \vdots \\ a_n \end{pmatrix}$ .

$H = \ker \langle a | \cdot \rangle \Leftrightarrow a \in H^\perp \Leftrightarrow H$  d'équation  $\sum a_k x_k = 0$



Automorphisme orthogonal  $u \in \mathcal{L}(E)$ 

$$\begin{aligned}
 u \in \mathcal{O}(E) &\Leftrightarrow \forall x \in E, \|u(x)\| = \|x\| \\
 &\Leftrightarrow \forall (x, y) \in E^2, \langle u(x) | u(y) \rangle = \langle x | y \rangle \\
 &\Leftrightarrow \forall B \text{ B.O.N.}, (u(e_1), \dots) \text{ B.O.N.}
 \end{aligned}$$

►  $(\mathcal{O}(E), \circ)$  est le groupe orthogonal

Matrice orthogonale  $O \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ 

$$\begin{aligned}
 O \in \mathcal{O}_n(\mathbb{R}) &\Leftrightarrow O^T O = I_n \Leftrightarrow O O^T = I_n \\
 &\Leftrightarrow (L_1, \dots, L_n) \text{ B.O.N.} \Leftrightarrow (C_1, \dots, C_n) \text{ B.O.N.}
 \end{aligned}$$

►  $(\mathcal{O}_n(\mathbb{R}), \times)$  est sous-groupe de  $(\mathcal{GL}_n(\mathbb{R}), \times)$

►  $B \text{ B.O.N.} \quad B^T \text{ B.O.N.} \Leftrightarrow P(B, B^T) \in \mathcal{O}_n(\mathbb{R})$

►  $B \text{ B.O.N.} \quad u \in \mathcal{O}(E) \Leftrightarrow \mathcal{M}_B(u) \in \mathcal{O}_n(\mathbb{R})$

►  $\det u = \pm 1$ .  $u$  direct  $\Leftrightarrow \det u = 1 \Leftrightarrow u \in \mathcal{SO}(E)$   
 $\det O = \pm 1$ .  $O$  directe  $\Leftrightarrow \det O = 1 \Leftrightarrow O \in \mathcal{SO}_n(\mathbb{R})$   
 $\mathcal{SO}(E)$  et  $\mathcal{SO}_n(\mathbb{R})$  sont sous-groupes

Produit mixte  $[x_1, \dots, x_n] = \det_{B \text{ directe}} (x_1, \dots, x_n)$

► On parle également d'isométries vectorielles pour désigner les automorphismes orthogonaux

Plan euclidien espace euclidien de dimension 2

► On travaille généralement avec  $\mathbb{R}^2$  muni du ps usuel

Matrice de rotation d'angle  $\theta \in \mathbb{R}$

$$R_\theta = \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix}$$

►  $R_{\theta_1 + \theta_2} = R_{\theta_1} R_{\theta_2}$  ,  $R_\theta^{-1} = R_{-\theta}$

►  $R_\theta = I_2 \Leftrightarrow \theta \equiv 0 [2\pi]$

► Rotation d'angle  $\theta: (\mathbb{R}^2) \rightarrow (\mathbb{R}^2)$   $r_\theta = \text{can } R_\theta$

►  $\{R_\theta \mid \theta \in \mathbb{R}\} = SO_2(\mathbb{R})$   
 $\{r_\theta \mid \theta \in \mathbb{R}\} = SO(\mathbb{R}^2)$

Angle orienté  $(\vec{v}, \vec{w})$

unique (modulo  $2\pi$ )  $\theta$  tel que  $r_\theta \left( \frac{\vec{v}}{\|\vec{v}\|} \right) = \frac{\vec{w}}{\|\vec{w}\|}$

►  $\langle \vec{v}, \vec{w} \rangle = \|\vec{v}\| \|\vec{w}\| \cos(\vec{v}, \vec{w})$   
 $[\vec{v}, \vec{w}] = \|\vec{v}\| \|\vec{w}\| \sin(\vec{v}, \vec{w})$

$\|\vec{v}\| \geq \|\vec{w}\|$

Matrice de réflexion d'angle  $\theta$   $\begin{pmatrix} \cos(2\theta) & \sin(2\theta) \\ \sin(2\theta) & -\cos(2\theta) \end{pmatrix}$

► Réflexion d'angle  $\theta$   $S_\theta = \text{can} \begin{pmatrix} \cos 2\theta & \sin 2\theta \\ \sin 2\theta & -\cos 2\theta \end{pmatrix}$

►  $S_\theta(\vec{v}_\theta) = \vec{v}_{\theta-2\theta}$  ,  $S_{\theta_1} \circ S_{\theta_2} = r_{2(\theta_2 - \theta_1)}$

► Les matrices orthogonales indirectes sont les matrices de réflexion.

Les automorphismes orthogonaux indirects sont les réflexions



## <1.1>

## Sous-espaces affines

$E$   $K$ -ev de dimension finie  $n \geq 1$ . On note les points  $A, B, \dots$  et les vecteurs  $\vec{u}, \vec{v}, \dots$ .  
On définit  $\vec{AB} = B - A$ .

### Relation de Chasles

$$\vec{AC} = \vec{AB} + \vec{BC}$$

### Translation de vecteur $\vec{v}$

$$t_{\vec{v}}: E \rightarrow E \\ x \mapsto x + \vec{v}$$

$$\triangleright t_{\vec{v} + \vec{w}} = t_{\vec{v}} \circ t_{\vec{w}}$$

### Sous-espace affine $\mathcal{F}$

$$\exists F \text{ sev de } E, A \in E, \mathcal{F} = A + F = \{A + \vec{v} \mid \vec{v} \in F\}$$

$\triangleright E$  est un "translate" de sev.  $F = \vec{0} \in E$

$\triangleright F$  est unique mais  $A$  est quelconque dans  $\mathcal{F}$ .  
 $\mathcal{F}$  sev  $\Leftrightarrow 0 \in \mathcal{F}$

$\triangleright$  On définit  $\dim(\mathcal{F}) = \dim(F)$

- $\dim(\mathcal{F}) = 1 \Leftrightarrow$  droite affine
- $\dim(\mathcal{F}) = 2 \Leftrightarrow$  plan affine
- $\dim(\mathcal{F}) = n-1 \Leftrightarrow$  hyperplan affine

### Direction de $\mathcal{F}$

$$F = \{ \vec{AB} \mid (A, B) \in \mathcal{F}^2 \} = \vec{\mathcal{F}}$$

$\triangleright$  Correspond à une "extraction" du sev.

$\triangleright \mathcal{F}_1$  parallèle à  $\mathcal{F}_2 \Leftrightarrow \vec{\mathcal{F}}_1 \subset \vec{\mathcal{F}}_2$ ,  $\mathcal{F}_1 \parallel \mathcal{F}_2 \Leftrightarrow \vec{\mathcal{F}}_1 = \vec{\mathcal{F}}_2$   
 $\mathcal{F}_1 \parallel \mathcal{F}_2 \Leftrightarrow \mathcal{F}_1 \cap \mathcal{F}_2 = \emptyset$  ou  $\mathcal{F}_1 = \mathcal{F}_2$

$\triangleright$  Soit  $\mathcal{F}_1 \cap \mathcal{F}_2 \neq \emptyset$ , soit  $\mathcal{F}_1 \cap \mathcal{F}_2$  espace affine de direction  $\vec{\mathcal{F}}_1 \cap \vec{\mathcal{F}}_2$