

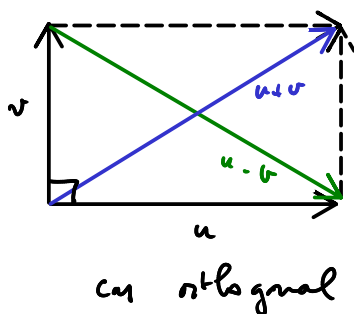
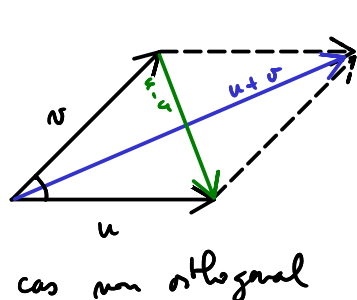
Espaces euclidiens, formes bilinéaires et quadratiques

Les exercices ou les questions marqués d'une étoile ne sont pas prioritaires.

1 Norme Euclidienne

Dans ces exercices, les normes considérées sont des normes euclidiennes.

Exercice 1. Soit $(E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$ un espace euclidien. Démontrer que deux vecteurs u et v de E qui satisfont $\|u - v\| = \|u + v\|$ sont orthogonaux.



remarque: u et v sont orthogonaux ssi $\langle u, v \rangle = 0$

Idee: trouver une relation (dans le cas) qui relie $\|u+v\|$, $\|u-v\|$ et $\langle u, v \rangle$
on utilise directement la formule de Polarisation.

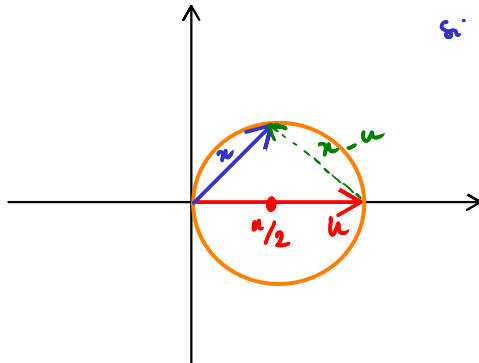
$$\begin{aligned} \|u+v\|^2 - \|u-v\|^2 &= \cancel{\|u\|^2} + \cancel{\|v\|^2} + 2\langle u, v \rangle \\ &\quad - \cancel{\|u\|^2} - \cancel{\|v\|^2} + 2\langle u, v \rangle \\ &= 4\langle u, v \rangle \end{aligned}$$

Ainsi: $\|u+v\| = \|u-v\|$ ssi $\langle u, v \rangle = 0$ ssi $u \perp v$.

produit scalaire $\langle \cdot, \cdot \rangle$

Exercice 2. Soit u un vecteur d'un espace euclidien E . Déterminer l'ensemble $\{x \in E \mid \langle x, x-u \rangle = 0\}$. Indication : faire un dessin dans le cas $E = \mathbb{R}^2$.

Idée : dans \mathbb{R}^2



si $x = u$? $\langle u, u-u \rangle = \langle u, 0 \rangle = 0$ ✓
 si $x = 0$? $\langle 0, 0-u \rangle = \langle 0, u \rangle = 0$ ✓

on reconnaît le cercle : le lieu géométrique des solutions est le cercle de centre $\frac{u}{2}$ et de rayon $\frac{\|u\|}{2}$.

Montrons que $C = \{x \in E \mid \langle x, x-u \rangle = 0\}$
 $= \{x \in E \mid \|x - \frac{u}{2}\| = \frac{\|u\|}{2}\}$

Soit $x \in E$ tq $\|x - \frac{u}{2}\|^2 = \|\frac{u}{2}\|^2$

$\Leftrightarrow \|x\|^2 + \|\frac{u}{2}\|^2 - 2\langle x, \frac{u}{2} \rangle = \|\frac{u}{2}\|^2$

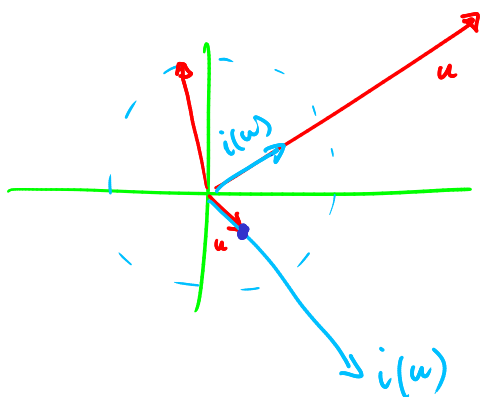
$\Leftrightarrow \langle x, x \rangle - \langle x, u \rangle = 0$

$\Leftrightarrow \langle x, x-u \rangle = 0$

Exercice 3. (Inversion) Soit E un espace vectoriel euclidien. On définit l'application :

$$i(u) = \begin{cases} \frac{u}{\|u\|^2} & \text{si } u \neq 0 \\ 0 & \text{si } u = 0 \end{cases}$$

1. Montrer que i est une involution (i.e. $i(i(u)) = u$ pour tout $u \in E \setminus \{0\}$) et déterminer les points fixes de i (i.e. les $u \in E$ tels que $i(u) = u$).
2. Vérifier que pour tout $u, v \in E \setminus \{0\}$ on a $\|i(u) - i(v)\| = \frac{\|u-v\|}{\|u\|\|v\|}$.
3. On considère le cas où $E = \mathbb{R}^2$. Déterminer l'image par i :
 - (a) d'une droite qui passe par 0.
 - (b) d'un cercle passant par 0,
 - (c) d'une droite affine ne passant pas par 0,



remarque : i envoie la boule unité sur lui-même

i envoie la boule ouverte unité sur son complémentaire

i envoie le complémentaire de la boule ouverte unité sur la boule ouverte unité.

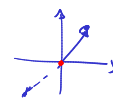
1) Montrer que $i \circ i = \text{id}$. (involution)

remarque : dans \mathbb{R} : $x \mapsto \begin{cases} \frac{1}{x} & \text{si } x \neq 0 \\ 0 & \text{si } x = 0 \end{cases}$ est une involution.

$x \mapsto x$ (identité) est une involution

$x \mapsto -x$ est une involution

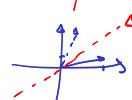
, dans \mathbb{R}^2 : $\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \mapsto -\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$ symétrie centrale est une involution



$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \mapsto \begin{pmatrix} -x \\ y \end{pmatrix}$ symétrie axiale



$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \mapsto \begin{pmatrix} y \\ x \end{pmatrix}$ symétrie axiale



* si $u = 0$ on a $i \circ i(0) = i(i(0)) = i(0) = 0$ ✓

* si $u \neq 0$ on a $i(i(u)) = i\left(\frac{u}{\|u\|^2}\right) = \frac{u/\|u\|^2}{\|u/\|u\|^2\|^2}$

$$= \frac{u/\|u\|^2}{\|u\|^4/\|u\|^4} = u \quad \checkmark$$

* Les points fixes de i : (le p'ts tq $u = i(u)$)

* $u = 0 \Rightarrow i(u) = 0$ et l'origine est un pt fixe

* $u \neq 0 \Rightarrow i(u) = \frac{u}{\|u\|^2} = u$

$$\Leftrightarrow \left\| \frac{u}{\|u\|^2} - u \right\|^2 = 0$$

$$\Leftrightarrow \frac{\|u\|^2}{\|u\|^4} + \|u\|^2 - 2 \left\langle \frac{u}{\|u\|^2}, u \right\rangle = 0$$

$$\Leftrightarrow \frac{1}{\|u\|^2} + \|u\|^2 - 2 = 0$$

$$\Leftrightarrow 1 + \|u\|^4 - 2\|u\|^2 = 0$$

$$\Leftrightarrow (\|u\|^2 - 1)^2 = 0$$

$$\Leftrightarrow \|u\| = 1$$

le cercle unité est invariant par i .

\therefore l'ensemble des pts invariants par $i = \mathbb{S}^1 \cup \{0\}$

où \mathbb{S}^1 : cercle unité.

2) on développe les expressions au carré: Soit $u, v \in E \setminus \{0\}$

$$\bullet \frac{\|u-v\|^2}{\|u\|^2 \|v\|^2} = \frac{\|u\|^2}{\|u\|^2 \|v\|^2} + \frac{\|v\|^2}{\|u\|^2 \|v\|^2} - \frac{2 \langle u, v \rangle}{\|u\|^2 \|v\|^2}$$

$$= \frac{1}{\|v\|^2} + \frac{1}{\|u\|^2} - 2 \left\langle \frac{u}{\|u\|^2}, \frac{v}{\|v\|^2} \right\rangle = \textcircled{1}$$

$$\bullet \|i(u) - i(v)\|^2 = \|i(u)\|^2 + \|i(v)\|^2 - 2 \langle i(u), i(v) \rangle$$

$$= \frac{1}{\|u\|^2} + \frac{1}{\|v\|^2} - 2 \left\langle \frac{u}{\|u\|^2}, \frac{v}{\|v\|^2} \right\rangle = \textcircled{2}$$

$$\textcircled{1} = \textcircled{2} \quad \text{c.q.f.d.}$$

remarque: Si $\|u\|, \|v\| < 1$ on a $\|i(u) - i(v)\| > \|u - v\|$ dilatation
 Si $\|u\|, \|v\| > 1$ on a $\|i(u) - i(v)\| < \|u - v\|$ contraction

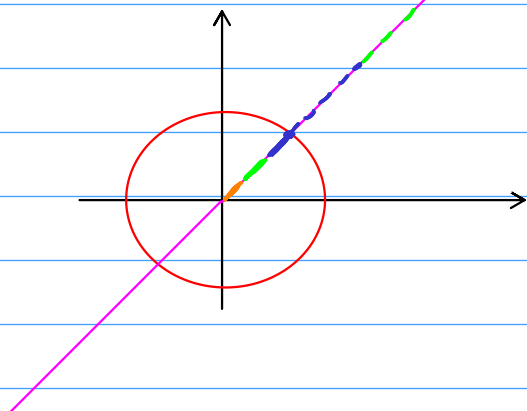
3) $E = \mathbb{R}^2$.

a) Soit $\mathcal{A} = \text{Vect}\{u\}$ avec $u \in \mathbb{R}^2 \setminus \left\{ \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \right\}$. L'image $i(\mathcal{A})$ de \mathcal{A} par i est \mathcal{A} .

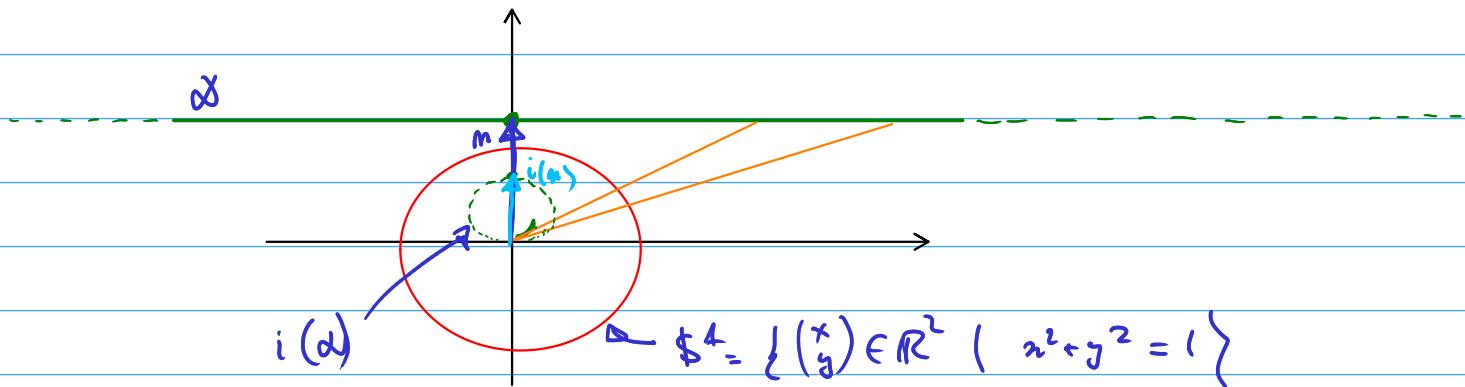
[c] Soit $v \in i(\mathcal{D})$; il existe $u \in \mathcal{D}$ tq $i(u) = v$. Or v et u sont colinéaire et $v \in \mathcal{D}$.

[\Rightarrow] Soit $u \in \mathcal{X}$, alors $i(u)$ est satisfait $i(u) = i(i(u)) = u$
et par colinéarité $u \in i(\mathcal{X})$.

Mnagui.

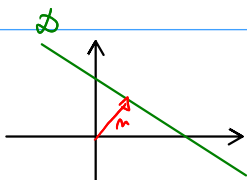


b) Joint $\alpha = \text{Vect } \{u\} + A$



Étant donnée une suite X , il existe un vecteur $m \in \mathbb{R}^2$

$$N = \{ x \in \mathbb{R}^2 \mid \langle m, m - x \rangle = 0 \} \quad (*)$$



on va montrer que l'image de \mathcal{D} (droite affine) par i est un cercle de diamètre $i(m)$.

D'après l'exercice 2, on a :

$$C = \left\{ y \in \mathbb{R}^2 \mid \left\| y - \frac{i(m)}{2} \right\| = \left\| \frac{i(m)}{2} \right\| \right\}$$

$$= \left\{ y \in \mathbb{R}^2 \mid \langle i(m) - y, y \rangle = 0 \right\}$$

Soit $y = i(x) \in C$.

ssi $\langle i(x) - i(m), i(x) \rangle = 0$

ssi $\left\langle \frac{x}{\|x\|^2} - \frac{m}{\|m\|^2}, \frac{x}{\|x\|^2} \right\rangle = 0$

ssi $\frac{1}{\|x\|^2 \|u\|^2} \left\langle \frac{\|m\|^2}{\|x\|^2} x - m, x \right\rangle = 0$

ssi $\frac{1}{\|x\|^2 \|m\|^2} \left(\frac{\|u\|^2}{\|x\|^2} \langle x, x \rangle - \langle m, x \rangle \right) = 0$

ssi $\frac{1}{\|x\|^2 \|m\|^2} \left(\langle m, x - u \rangle \right) = 0 \quad (*)$

ssi $x \in \mathcal{D}$.

l'image par i d'une droite affine est un cercle passant par l'origine.

c) l'image d'un cercle passant par l'origine est une droite affine. (car i est une involution).

2 Formes quadratiques

Dans tous les exercices de cette partie, on précisera le signe (positif, négatif ou aucun des deux) de chaque forme quadratique.

Exercice 4. Mettre les formes quadratiques suivantes sous forme de sommes et de différences de carrés de formes linéaires indépendantes :

1. $q(x, y) = x^2 + y^2 - 3xy$
2. $q(x, y, z) = 2x^2 - 2y^2 - 6z^2 + 3xy - 4xz + 7yz$
3. $q(x, y, z, t) = xy + yz + zt + tx$

1) $q: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ est une forme quadratique de matrice

$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \mapsto 1x^2 + 1y^2 - 3xy$$

$$M = \begin{pmatrix} 1 & -3/2 \\ -3/2 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned} q(x, y) &= \left[x^2 - 2 \times \left(\frac{3}{2} y \right) + \left(\frac{3}{2} y \right)^2 \right] - \frac{3}{4} y^2 + y^2 \\ &= \left[x - \frac{3}{2} y \right]^2 - \left[\frac{\sqrt{5}}{2} y \right]^2 \end{aligned}$$

on pose $\ell_1 \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = x - \frac{3}{2} y = \left\langle \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ -3/2 \end{pmatrix} \right\rangle \Rightarrow u_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ -3/2 \end{pmatrix}$

$\ell_2 \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \frac{\sqrt{5}}{2} y = \left\langle \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ \sqrt{5}/2 \end{pmatrix} \right\rangle \Rightarrow u_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ \sqrt{5}/2 \end{pmatrix}$

on a les u_1 et u_2 qui forment une famille libre (liée à l'indépendance)

Avec les notations du cours $(s, t) = (1, 1)$ et q est ni positive ni négative :

$$2) \quad q(x, y, z) = 2x^2 - 2y^2 - 6z^2 + 3xy - 4xz + 7yz$$

$$\begin{aligned} q(x, y, z) &= 2 \left[x^2 + \frac{3}{2}x \left(\frac{3}{2}y - 2z \right) \right] - 2y^2 - 6z^2 + 7yz \\ &= 2 \left[x + \frac{3}{4}y - z \right]^2 - \frac{1}{2} \left(\frac{3}{2}y - 2z \right)^2 - 2y^2 - 6z^2 + 7yz \end{aligned}$$

$$\underbrace{\quad\quad\quad}_{= q'(y, z)}$$

$$q'(y, z) = -\frac{25}{8}y^2 - 8z^2 + 10yz$$

$$\begin{aligned} &= -\frac{25}{8} \left[y^2 + 2y \left(-\frac{40}{25}z \right) \right] - 8z^2 \\ &= -\frac{25}{8} \left[y - \frac{8}{5}z \right]^2 + \frac{25}{8} \times \frac{8^2}{5^2} z^2 - 8z^2 \\ &= -\frac{25}{8} \left[y - \frac{8}{5}z \right]^2 \end{aligned}$$

$$q(x, y, z) = 2 \left(x + \frac{3}{4}y - z \right)^2 - \frac{25}{8} \left(y - \frac{8}{5}z \right)^2$$

- Il a suffi de 2 étapes pour éliminer les termes quad
q en somme de carrés de formes linéaires indépendantes.
- La signature de q est $(1, 1)$. q n'est ni pos
ni neg.

$$M = \begin{pmatrix} 2 & 3/2 & -2 \\ 3/2 & -2 & 7/2 \\ -2 & 7/2 & -6 \end{pmatrix} = \underbrace{\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 3/4 & 1 & 0 \\ -1 & -8/5 & 0 \end{pmatrix}}_G \underbrace{\begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & -25/8 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}}_D \underbrace{\begin{pmatrix} 1 & 3/4 & -1 \\ 0 & 1 & -8/5 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}}_{G^t}$$

Exercice 5. Déterminer si les formes quadratiques suivantes sont sous forme de sommes et de différences de carrés de formes linéaires indépendantes (sinon les y mettre) :

1. $q(x, y) = 9 \left(\frac{x+2y}{2} \right)^2 + \left(\frac{x-3y}{2} \right)^2$
2. $q(x, y, z) = (x - 6y + 4z)^2 - (y - 4z)^2 + 2z^2$
3. $q(x, y) = (x + y)^2 - (x - y)^2 + x^2 + 2y^2$
4. $q(x, y, z) = (x + y + z)^2 + (-x + y + z)^2 - x^2$

) A faire et mettre sous forme de carré de forme linéaire indépendante

1) $q(x, y) = 9 \left(\frac{x}{2} + y \right)^2 + \left(\frac{x}{2} - \frac{3}{2}y \right)^2$

on pose

$$l_1(x, y) = \frac{x}{2} + y = \left\langle \begin{pmatrix} 1/2 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \right\rangle$$

$$u_1 = \begin{pmatrix} 1/2 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$l_2(x, y) = \frac{x}{2} - \frac{3}{2}y = \left\langle \begin{pmatrix} 1/2 \\ -3/2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \right\rangle$$

$$u_2 = \begin{pmatrix} 1/2 \\ -3/2 \end{pmatrix}$$

$\det \begin{pmatrix} 1/2 & 1/2 \\ 1 & -3/2 \end{pmatrix} \neq 0$. Les vecteurs u_1 et u_2 sont libres et q

est bien sous forme de somme/diff de carrés de forme linéaire indépendante.

Ainsi, la signature de q est $(2, 0)$ et q est pos.

2) $q(x, y, z) = (x - 6y + 4z)^2 - (y - 4z)^2 + 2(z)^2$

$$u_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ -6 \\ 4 \end{pmatrix}$$

$$u_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -4 \end{pmatrix}$$

$$u_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

u_1, u_2, u_3 forment une base de \mathbb{R}^3 et q

est bien sous forme de somme/diff de carrés de forme linéaire indépendante.

Signature de q est $(2, 1)$. q n'est ni pos ni neg

3) La décomposition comporte 4 termes de carrés de forme linéaire, or $q: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$, les 4 formes linéaires sont donc nécessairement liés.

Ainsi, il faut développer l'expression de q et appliquer l'algo de Gauss:

$$\begin{aligned} q(x, y) &= (x+y)^2 - (x-y)^2 + x^2 + 2y^2 \\ &= x^2 + 4xy + 2y^2 \\ &= (x+2y)^2 - 2y^2 = (x+2y)^2 - (\sqrt{2}y)^2 \end{aligned}$$

les formes linéaires sont linéairement indépendantes $\det \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 2 & 1 \end{pmatrix} \neq 0$.
Forme matricielle:

$$\begin{aligned} q(x, y) &= (x \ y) \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \\ &= (x \ y) \underbrace{\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 2 & 1 \end{pmatrix}}_G \underbrace{\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -2 \end{pmatrix}}_{\text{diag}} \underbrace{\begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}}_{G^c} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \\ &= (x \ y) \underbrace{\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 2 & \sqrt{2} \end{pmatrix}}_{G'} \underbrace{\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}}_{\text{diag}} \underbrace{\begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 0 & \sqrt{2} \end{pmatrix}}_{(G')^t} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \end{aligned}$$

4) Attention, q n'est pas une forme de carrés de forme linéaires indépendantes...

En effet, $u_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ $u_2 = \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ $u_3 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ sont liés:

$$u_1 = 2u_3 + u_2$$

Il faut développer: et appliquer l'algo de Gauss:

$$q(x, y, z) = 2(y+z)^2 + x^2$$

• q est bien positive (ie $\forall \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3$ $q(x, y, z) \geq 0$).

• q n'est pas définie! $q(0, 1, -1) = 0$

remark: $(x_1 + x_2 + x_3 + \dots + x_n)^2$

$$(\sum x_i)^2 =$$

$$= \sum_i \sum_j x_i x_j = \sum_i x_i^2 + \sum_i \sum_{j \neq i} x_i x_j$$

$$= \sum_i x_i^2 + 2 \sum_i \sum_{j > i} x_i x_j$$

Exercice 6.* Déterminer si les formes quadratiques suivantes sont définies et positives

1. $q(x, y) = (1 - \lambda)x^2 + 2\mu xy + (1 + \lambda)y^2$ où $\lambda, \mu \in \mathbb{R}$,
2. $q(x, y, z) = x^2 + y^2 + 2z(x \cos \alpha + y \sin \alpha)$ où $\alpha \in \mathbb{R}$.

| Hint: utiliser Sylvester!

1) $q: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$

$$q(x, y) = (1 - \lambda)x^2 + 2\mu xy + (1 + \lambda)y^2$$

$$= \begin{pmatrix} x & y \end{pmatrix} \underbrace{\begin{pmatrix} 1 - \lambda & \mu \\ \mu & 1 + \lambda \end{pmatrix}}_M \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$

le critère de Sylvester :

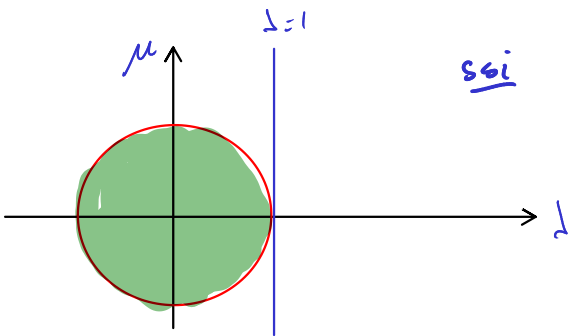
$$\Delta_1 = 1 - \lambda \quad \text{et} \quad \Delta_2 = \det M = (1 - \lambda)(1 + \lambda) - \mu^2 = 1 - \lambda^2 - \mu^2$$

q est def. pos ssi $\Delta_1 > 0$ et $\Delta_2 > 0$

ssi $1 - \lambda > 0$ et $1 - (\lambda^2 + \mu^2) > 0$

ssi $1 > \lambda$ et $(\lambda^2 + \mu^2) < 1$

ssi $(\lambda^2 + \mu^2) < 1$ (on voit sur le dessin)



2) À faire

Exercice 7. (Décomposition dans différentes bases) Soit la forme quadratique $q(x_1, x_2) = 3(x_1^2 + x_2^2) + 2x_1x_2$ définie pour tout $(x_1, x_2) \in \mathbb{R}^2$. On note A la matrice de q dans la base canonique.

1. Vérifier que $a = (1, 1)\frac{1}{\sqrt{2}}$ et $b = (1, -1)\frac{1}{\sqrt{2}}$ sont des vecteurs propres de A et qu'ils forment une base orthonormale de \mathbb{R}^2 . Écrire alors q sous forme de sommes et de différences de carrés de formes linéaires indépendantes.
2. En utilisant l'algorithme de Gauss : mettre q sous forme de sommes et de différences de carrés de formes linéaires indépendantes et écrire cette décomposition sous forme matricielle
3. En utilisant les deux questions précédentes, trouver d'autres représentations en sommes et différences de carrés de formes linéaires indépendantes.

$$q: \mathbb{R}^2 \longrightarrow \mathbb{R} \quad q\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = 3x_1^2 + 3x_2^2 + 2x_1x_2$$

$$= (x_1 \ x_2) \underbrace{\begin{pmatrix} 3 & 1 \\ 1 & 3 \end{pmatrix}}_A \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix}$$

1) Rappel: v vecteur propre de A ssi $Av = \lambda v$ $\lambda \in \mathbb{R}$

Ainsi, il faut vérifier que

$$Aa = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 3 & 1 \\ 1 & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} = 4a \quad \text{et} \quad Ab = 2b$$

De plus on a $\|a\| = \|b\| = 1$ et $\langle a, b \rangle = \frac{1}{2} (1 \ 1) \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} = 0$

les vecteurs a et b forment une base orthonormale, posons alors

$$Q = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} = Q^t$$

$$\text{on a } QQ^t = QQ = Q^tQ = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} -a & - \\ -b & - \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a^t a & a^t b \\ b^t a & b^t b \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \|a\|^2 & \langle a, b \rangle \\ \langle b, a \rangle & \|b\|^2 \end{pmatrix}$$

$$\text{Et } Q^{-1} = Q^t = Q$$

on peut alors diagonaliser A :

$$A = \begin{pmatrix} 3 & 1 \\ 1 & 3 \end{pmatrix} = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 4 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix}$$

$$= Q \begin{pmatrix} 4 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix} Q^t$$

Autrement dit :

$$q(x, y) = \frac{1}{2} \left[4(x+y)^2 + 2(x-y)^2 \right]$$

$$= 2(x+y)^2 + (x-y)^2$$

En résumé, diagonaliser la matrice A , permet d'écrire la forme quadratique q comme somme de forme linéaires indépendantes.

2) on utilise la décomposition de Gauss

À faire

$$q(x, y) = \dots = 3\left(x + \frac{y}{3}\right)^2 + \frac{8}{3}y^2$$

Ainsi

$$A = \begin{pmatrix} 3 & 1 \\ 1 & 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 1/3 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 3 & 0 \\ 0 & 8/3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 1/3 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$= \underbrace{\begin{pmatrix} \sqrt{3} & 0 \\ \sqrt{3}/3 & \frac{2\sqrt{2}}{\sqrt{3}} \end{pmatrix}}_P \text{Id} \underbrace{\begin{pmatrix} \sqrt{3} & \sqrt{3}/\sqrt{3} \\ 0 & \frac{2\sqrt{2}}{\sqrt{3}} \end{pmatrix}}_{P^t}$$

Décomposition de Gauss, permet d'écrire la matrice A comme le produit de matrices triangulaires (inférieure et supérieure)
on parle de décomposition LU (L = lower
 U = upper) .

3) D'après la question 1) on a $\text{Id} = Q Q^t$

D'après la question 2) on a $A = P P^t$

on a donc

$$\begin{aligned} A &= P \text{Id} P^t \\ \Leftrightarrow A &= P Q Q^t P^t \\ \Leftrightarrow A &= P Q (P Q)^t \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \text{Avec } P Q &= \begin{pmatrix} \sqrt{3} & 0 \\ \sqrt{3}/2 & \frac{2\sqrt{2}}{\sqrt{3}} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} \\ &= \begin{pmatrix} \sqrt{3} & \sqrt{3} \\ \frac{1+2\sqrt{2}}{\sqrt{3}} & \frac{1-2\sqrt{2}}{\sqrt{3}} \end{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} \end{aligned}$$

Et on peut vérifier

$$\begin{aligned} q(x, y) &= (x \ y) A \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = (x \ y) P Q (P Q)^t \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \\ &= [(x \ y) P Q] [(x \ y) P Q]^t \\ &= \frac{1}{2} \left(\sqrt{3} x + \frac{1+2\sqrt{2}}{\sqrt{3}} y \right)^2 + \frac{1}{2} \left(\sqrt{3} x + \frac{1-2\sqrt{2}}{\sqrt{3}} y \right)^2 \end{aligned}$$

Idée: on peut créer de nouvelles décompositions en somme de carrés de formes linéaires indépendantes à partir des \neq algo de décomposition matricielle.

Exercice 8.* Soit ϕ la forme bilinéaire symétrique sur \mathbb{R}^3 définie par

$$\phi(x, y) = (x_1 - 2x_2)(y_1 - 2y_2) + x_2y_2 + (x_2 + x_3)(y_2 + y_3)$$

1. Vérifier que ϕ est un produit scalaire sur \mathbb{R}^3 et on note $\|\cdot\|$ la norme associée.
2. Soit $i = (1, 0, 0)$, $j = (0, 1, 0)$ et $k = (0, 0, 1)$. Calculer

$$e_1 = \frac{i}{\|i\|}, \quad e_2 = \frac{j - \phi(e_1, j)e_1}{\|j - \phi(e_1, j)e_1\|}, \quad e_3 = \frac{k - \phi(e_1, k)e_1 - \phi(e_2, k)e_2}{\|k - \phi(e_1, k)e_1 - \phi(e_2, k)e_2\|}$$

3. Vérifier que (e_1, e_2, e_3) est une base orthonormale pour ϕ .
4. Déterminer (sans calcul) la matrice de ϕ dans la base (e_1, e_2, e_3) .

3 Pour aller plus loin

Exercice 9.* Soit $n \in \mathbb{N}$ et $n > 2$. La forme bilinéaire dont la matrice est

$$A = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 2(n-1) & -1 & \cdots & -1 \\ -1 & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & -1 \\ -1 & \cdots & -1 & 2(n-1) \end{pmatrix}$$

est-elle positive ? définie ?

Exercice 10.* (Identité du parallélogramme) Soit E un \mathbb{R} espace vectoriel de dimension finie. Soit $\|\cdot\|$ une norme sur E vérifiant l'identité du parallélogramme, c'est-à-dire :

$$\forall (u, v) \in E^2, \|u + v\|^2 + \|u - v\|^2 = 2(\|u\|^2 + \|v\|^2).$$

On se propose de démontrer qu'une telle norme $\|\cdot\|$ est associée à un produit scalaire. On définit sur E^2 une application f par :

$$\forall (u, v) \in E^2, f(u, v) = \frac{1}{4}(\|u + v\|^2 - \|u - v\|^2).$$

1. Montrer que pour tout (u, v, w) de E^3 , on a : $f(u + w, v) + f(u - w, v) = 2f(u, v)$.
2. Montrer que pour tout (u, v) de E^2 , on a : $f(2u, v) = 2f(u, v)$.
3. Montrer que pour tout (u, v) de E^2 et tout rationnel r , on a : $f(ru, v) = rf(u, v)$.
On admettra que pour tout réel λ et tout (u, v) de E^2 on a : $f(\lambda u, v) = \lambda f(u, v)$ (ce résultat provient de la continuité de f).
4. Montrer que pour tout (u, v, w) de E^3 , $f(u, w) + f(v, w) = f(u + v, w)$.
5. Montrer que f est bilinéaire.
6. Montrer que $\|\cdot\|$ est une norme euclidienne.