## Feuille d'exercice n° 29 : Espaces euclidiens

**Exercice 1** ( $^{\otimes}$ ) Sur  $\mathbb{R}_3[X]$ , on considère les formes bilinéaires suivantes. Dire lesquelles sont des produits scalaires.

1) 
$$\varphi(P,Q) = \int_{-1}^{1} P(t)Q(t) dt$$

**2)** 
$$\chi(P,Q) = \int_{-1}^{1} (P'(t)Q(t) + P(t)Q'(t)) dt$$

3) 
$$\psi(P,Q) = \int_{-1}^{1} P'(t)Q'(t) dt + P(0)Q(0).$$

**Exercice 2** ( $^{\circ}$ ) À deux polynômes  $P = a_0 + a_1X + a_2X^2$  et  $Q = b_0 + b_1X + b_2X^2$  de  $\mathbb{R}_2[X]$ , on associe

$$\langle P, Q \rangle = (a_0 + a_1)b_0 + (a_0 + 3a_1)b_1 + 3a_2b_2.$$

Montrer qu'il s'agit d'un produit scalaire.

**Exercice 3** ( $\emptyset$ ) Soient  $(E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$  un espace euclidien et  $\|\cdot\|$  la norme associée. Soit  $n \in \mathbb{N}^*$ , et  $v_1, \ldots, v_n \in E$ .

Montrer l'inégalité : 
$$\left\|\sum_{i=1}^n v_i\right\|^2 \leqslant n \sum_{i=1}^n \|v_i\|^2$$
.

Exercice 4 ( $\bigcirc$   $\bigcirc$  Soit a < b deux réels.

1) Soient f et g deux applications continues de [a,b] dans  $\mathbb{R}$ . Montrer que :

$$\left(\int_a^b f(t)g(t)\,\mathrm{d}t\right)^2 \leqslant \int_a^b f^2(t)\,\mathrm{d}t\int_a^b g^2(t)\,\mathrm{d}t.$$

Étudier le cas d'égalité.

2) Soit f une application continue de [a,b] dans  $\mathbb{R}$ . Montrer que :

$$\left(\int_a^b f(t) \, \mathrm{d}t\right)^2 \leqslant (b-a) \int_a^b f^2(t) \, \mathrm{d}t.$$

Étudier le cas d'égalité.

Exercice 5 ( $\mathbb{A}$ ) Soit  $n \in \mathbb{N}^*$ .

- 1) Montrer que, sur  $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ , l'application  $(A, B) \to \operatorname{tr}(A^\top B)$  est un produit scalaire.
- $\mathbf{2}$ ) Soit N la norme associée à ce produit scalaire (on l'appelle norme de Frobenius), montrer que :

$$\forall (A, B) \in \mathscr{M}_n(\mathbb{R}), N(AB) \leqslant N(A)N(B).$$

3) Montrer que:

$$\forall A \in \mathscr{M}_n(\mathbb{R}), |\operatorname{tr}(A)| \leq \sqrt{n}N(A).$$

Exercice 6 Soit E un espace euclidien, et  $(e_1,...,e_n)$  des vecteurs unitaires vérifiant :  $\forall x \in E$ ,  $||x||^2 = \sum_{i=1}^n (x|e_i)^2$ .

- 1) Montrer que  $(e_1, ..., e_n)$  est une famille orthogonale.
- 2) Montrer que  $(e_1, ..., e_n)$  est une base orthonormale.

Remarque : on ne suppose pas que la dimension de l'espace est n.

Exercice 7 ( )  $\mathbb{R}^3$  est muni de sa structure canonique d'espace vectoriel euclidien. Vérifier que les vecteurs  $e_1 = (1,0,1), e_2 = (1,0,2)$  et  $e_3 = (1,1,1)$  forment une base de  $\mathbb{R}^3$  et en déterminer l'orthonormalisée de Gram-Schmidt.

## Exercice 8

- 1) Montrer qu'un parallélogramme est un rectangle si et seulement si ses diagonales sont de même longueur.
- 2) Montrer qu'un parallélogramme est un losange si et seulement si ses diagonales sont orthogonales.

Exercice 9 ( ) Soit  $(E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$  un espace euclidien, F et G deux sous-espaces vectoriels de E. Montrer les égalités suivantes.

1) 
$$F \subset G \Rightarrow G^{\perp} \subset F^{\perp}$$

**2)** 
$$(F+G)^{\perp} = F^{\perp} \cap G^{\perp}$$

1) 
$$F \subset G \Rightarrow G^{\perp} \subset F^{\perp}$$
 2)  $(F+G)^{\perp} = F^{\perp} \cap G^{\perp}$  3)  $(F \cap G)^{\perp} = F^{\perp} + G^{\perp}$ 

Exercice 10 (%)

On munit  $\mathscr{C}([0,1],\mathbb{R})$  du produit scalaire usuel :  $\langle f,g\rangle=\int_0^1 f(t)g(t)\,\mathrm{d}t$ . Déterminer  $F^\perp$ , avec  $F = \{ f \in \mathcal{C}([0,1],\mathbb{R}) \mid f(0) = 0 \}$ . Que peut-on en conclure? Indication : si  $f \in F^{\perp}$ , on pourra s'intéresser à la fonction  $t \mapsto tf(t)$ .

**Exercice 11** ( $\nearrow$ ) On munit  $\mathbb{R}[X]$  du produit scalaire :  $(P,Q) \to \int_0^1 P(t)Q(t) dt$ . Existe t-il  $A \in \mathbb{R}[X]$ tel que :  $\forall P \in \mathbb{R}[X], (P|A) = P(0)$ ?

Soit  $(E,\langle\cdot,\cdot\rangle)$  un espace euclidien et  $p\in\mathcal{L}(E)$  un projecteur. Montrer que p est Exercice 12 orthogonal (c'est-à-dire  $\operatorname{Ker}(p) \perp \operatorname{Im}(p)$ ) si et seulement si :  $\forall x \in E : ||p(x)|| \leq ||x||$ .

Indication : pour montrer une des implications, avec  $k \in \text{Ker } p$  et  $i \in \text{Im } p$ , on pourra considérer le vecteur  $i + \lambda k$ , pour tout  $\lambda \in \mathbb{R}$ .

Exercice 13 Soit  $(E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$  un espace euclidien de dimension supérieure ou égale à 2. Soit x et  $y \in E$ . Montrer les propriétés suivantes.

- 1) Si ||x|| = ||y||, alors il existe un hyperplan H de E tel que y = s(x) où s est la symétrie orthogonale par rapport à H.
- 2) Si  $\langle x,y\rangle = \|y\|^2$ , alors il existe un hyperplan H de E tel que y=p(x) où p est la projection orthogonale sur H.
- 3) Les hyperplans trouvés précédemment sont-ils uniques ?

Exercice 14 Déterminer 
$$\inf_{(a,b)\in\mathbb{R}^2} \int_0^1 (e^x - (ax+b))^2 dx$$
.

**Exercice 15** ( $\circlearrowleft$ ) Soit  $E = \mathbb{R}_n[X]$ . À tout couple (P,Q) de E, on associe  $\langle P,Q \rangle = \int_0^{\pi} P(\cos t)Q(\cos t)dt$ . On appelle  $k^e$  polynôme de Tchebychev le polynôme défini par :

$$\forall \theta \in \mathbb{R}, \ P_k(\cos \theta) = \cos(k\theta).$$

- 1) Montrer que  $\langle \cdot, \cdot \rangle$  définit un produit scalaire sur E.
- 2) Montrer que les polynômes de Tchebychev  $P_0, \ldots, P_n$  constituent une base orthogonale de E. Bonus : si cela n'est pas clair, montrez l'existence et l'unicité de ces polynômes, déterminer le degré et le coefficient dominant de chacun.

**Exercice 16** Soit E un espace euclidien, f et g deux endomorphismes de E qui commutent. On suppose que les matrices de f et de g dans une base orthonormée sont respectivement symétriques et antisymétriques.

Montrer que  $\forall u \in E$ ,  $\langle f(u), g(u) \rangle = 0$ , puis que  $\forall u \in E$ ,  $\|(f-g)(u)\| = \|(f+g)(u)\|$ .

**Exercice 17** ( $^{\circ}$ ) Soit  $E = \mathbb{R}^3$ , muni de sa structure euclidienne usuelle, soit  $\mathscr{C} = (e_1, e_2, e_3)$  la base canonique de  $\mathbb{R}^3$ . Déterminer les matrices dans la base  $\mathscr{C}$  des transformations suivantes.

- 1) La symétrie et la projection orthogonale par rapport au plan d'équation x 2y + 3z = 0.
- 2) La symétrie et la projection orthogonale par rapport à la droite engendrée par le vecteur  $e_1 4e_3$ .

