

**Exercice 1 (5 pts)** 1. (a) Soit  $\phi : \mathbb{R}^3 \times \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$  définie par  $\phi(X, Y) = {}^t X A_1 Y$ .

Par linéarité du produit matriciel et de la transposition,  $\phi$  est bilinéaire. De plus,

$$\phi(X, Y) = {}^t \phi(X, Y) = {}^t ({}^t X A_1 Y) = {}^t Y^t A_1 X = {}^t Y A_1 X = \phi(Y, X),$$

car  $A_1$  est symétrique. Il reste donc à vérifier si  $\phi$  est définie positive. Soit  $X$  un vecteur colonne de coordonnées  $x, y, z$ . Alors,

$$\begin{aligned} \phi(X, X) &= 2x^2 + y^2 + 4z^2 - 2xy - 4xz + 2yz \\ &= 2 \left[ \left(x - \frac{y}{2} - z\right)^2 - \frac{y^2}{4} - z^2 - yz \right] + y^2 + 4z^2 + 2yz \\ &= 2 \left(x - \frac{y}{2} - z\right)^2 + \frac{y^2}{2} + 2z^2. \end{aligned}$$

Ainsi  $\phi(X, X) \geq 0$  avec égalité ssi  $z = y = x = 0$  ssi  $X = 0$ . Donc  $\phi$  est un produit scalaire et sa matrice dans la base canonique est par construction  $A_1$ .

(b) Supposons que  $A_2$  soit la matrice d'un produit scalaire  $\phi$  sur un espace  $E$ . Il existe donc une base de  $E$  dans laquelle  $\phi$  s'exprime :

$$\phi(X, Y) = {}^t X A_2 Y.$$

Or,  $A_2$  possède deux colonnes liées :  $2C_2 - C_3 = 0$ . Le vecteur dont les coordonnées dans la base sont  $X = {}^t (0, 2, -1, 0)$  appartient au noyau de  $A_2$ . En particulier,

$$\phi(X, X) = {}^t A_2 X = 0.$$

Donc  $\phi$  n'est pas définie positive. Contradiction. Ainsi  $A_2$  n'est pas la matrice d'un produit scalaire.

**Barème : 1 pt par matrice.**

2. (a) Par linéarité du produit matriciel et de la transposition,  $\phi$  est bilinéaire. De plus, comme  $A$  est symétrique, on montre comme à la question précédente que  $\phi$  est symétrique. Si  $X = {}^t (x, y)$  alors,

$$\phi(X, X) = x^2 - 4xy + 5y^2 = (x - 2y)^2 + y^2,$$

Donc  $\phi$  est définie positive. Ainsi c'est un produit scalaire.

**Barème : 0,5 pt pour la symétrie + 0,5 pt pour défini positif.**

(b) On a

$$\begin{aligned} \phi(u_a \left( \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} \right), \begin{bmatrix} u \\ v \end{bmatrix}) &= \begin{bmatrix} 2x + ay & 0 \end{bmatrix} A \begin{bmatrix} u \\ v \end{bmatrix} = (2x + ay)(u - 2v) \\ &= x(2u - 4v) + y(au - 2av) \\ &= \begin{bmatrix} x & y \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2u - 4v \\ au - 2av \end{bmatrix}. \end{aligned}$$

On cherche à exprimer  $\begin{bmatrix} 2u - 4v \\ au - 2av \end{bmatrix}$  sous la forme  $A \begin{bmatrix} u' \\ v' \end{bmatrix}$  car on aura alors

$$\phi(u_a \left( \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} \right), \begin{bmatrix} u \\ v \end{bmatrix}) = \begin{bmatrix} x & y \end{bmatrix} A \begin{bmatrix} u' \\ v' \end{bmatrix} = \phi \left( \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} u' \\ v' \end{bmatrix} \right).$$

En résolvant le système, on trouve  $u' = (5 + a)(2u - 4v)$  et  $v' = (4 + a)(u - 2v)$ . Ainsi, on a montré que

$$u_a^*(u, v) = ((5 + a)(2u - 4v), (4 + a)(u - 2v)).$$

Par ailleurs,  $u_a = u_a^*$  ssi  $a = -4$ .

*Barème : 1,5 pt pour l'adjoint + 0,5 pt pour déterminer a.*

**Exercice 2 (4 pts)** 1. Soient  $S \in S_n(\mathbb{R})$  et  $A \in A_n(\mathbb{R})$  alors,

$$\langle S, A \rangle = \text{tr}({}^t S A) = \text{tr}(S A) = \text{tr}(A S) = -\text{tr}({}^t A S) = -\langle A, S \rangle = -\langle S, A \rangle.$$

Donc  $\langle S, A \rangle = 0$ . Cela montre que  $S_n(\mathbb{R})$  et  $A_n(\mathbb{R})$  sont orthogonaux. Par ailleurs, si  $M \in M_n(\mathbb{R})$ , alors  $M = S + A$  où  $S = \frac{1}{2}({}^t M + M)$  est symétrique et  $A = \frac{1}{2}({}^t M - M)$  est antisymétrique. Par conséquent,  $M_n(\mathbb{R}) = S_n(\mathbb{R}) + A_n(\mathbb{R})$  et la somme est directe car  $S_n(\mathbb{R}) \cap A_n(\mathbb{R}) = \{0\}$  puisqu'ils sont orthogonaux.

△ Montrer que  $S_n(\mathbb{R})$  et  $A_n(\mathbb{R})$  sont orthogonaux ( $S_n(\mathbb{R}) \subset A_n(\mathbb{R})^\perp$ ) n'est pas pareil que montrer que  $S_n(\mathbb{R})$  est l'orthogonal de  $A_n(\mathbb{R})$  ( $S_n(\mathbb{R}) = A_n(\mathbb{R})^\perp$ ). En particulier, la première partie de la question n'implique pas que  $S_n(\mathbb{R})$  et  $A_n(\mathbb{R})$  sont en somme directe ni même que  $M_n(\mathbb{R}) = S_n(\mathbb{R}) + A_n(\mathbb{R})$ .

*Barème : 1 pt pour l'orthogonalité + 1 pt pour supplémentaire.*

2. D'après la question,  $p(M) = \frac{1}{2}({}^t M + M)$ .

*Barème : 0.5 pt.*

3. D'après la caractérisation de la projection sur un sev, on a

$$d(M, S_3(\mathbb{R})) = \|M - p(M)\| = \left\| \frac{1}{2}({}^t M - M) \right\|.$$

Or

$$M - {}^t M = \begin{bmatrix} 0 & 2 & 2 \\ -2 & 0 & 0 \\ -2 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

donc

$$d(M, S_3(\mathbb{R})) = \frac{1}{2}\sqrt{16} = 2.$$

*Barème : 1,5 pt (justification + calcul correct).*

**Exercice 3 (7 pts)** 1. On commence par déterminer une base de  $F$  :

$$\begin{aligned} (x, y, z, t) \in F &\iff \begin{cases} 3z + 2t &= 0 \\ x + y + t + z &= 0 \end{cases} \\ &\iff \begin{cases} z &= -\frac{2}{3}t \\ x + y + \frac{1}{3}t &= 0 \end{cases} \\ &\iff (x, y, z, t) = y(-1, 1, 0, 0) + t(-\frac{1}{3}, 0, -\frac{2}{3}, 1) \end{aligned}$$

Ainsi, les vecteurs  $e_1 = (-1, 1, 0, 0)$  et  $e_2 = (-\frac{1}{3}, 0, -\frac{2}{3}, 1)$  forment une base de  $F$ .

Ensuite, on orthonormalise cette base par l'algorithme de Gram-Schmidt. On norme le vecteur  $e_1$  en posant  $f_1 = \frac{e_1}{\|e_1\|} = \frac{1}{\sqrt{2}}e_1$  puis on cherche  $f_2 = \mu(e_2 - \lambda f_1)$  avec  $\mu \neq 0$  de sorte que  $f_2$  soit normé et orthogonal à  $f_1$ . Cette dernière condition impose

$$0 = \langle f_1, f_2 \rangle = \mu(\langle f_1, e_2 \rangle - \lambda),$$

donc

$$\lambda = \langle f_1, e_2 \rangle = \frac{1}{3\sqrt{2}}.$$

Ainsi  $f_2 = \frac{\mu}{6}(-1, -1, -4, 6)$ . Enfin, comme on veut que  $f_2$  soit normé, cela impose la valeur de  $\mu$  (au signe près) :

$$\mu = \left\| \frac{1}{6}(-1, -1, -4, 6) \right\|^{-1} = \frac{6}{3\sqrt{6}}.$$

Ainsi, une base orthonormée de  $F$  est donnée par

$$f_1 = \frac{1}{\sqrt{2}}(-1, 1, 0, 0) \text{ et } f_2 = \frac{1}{3\sqrt{6}}(-1, -1, -4, 6).$$

**Barème : 1 pt pour la base + 2pts pour l'orthonormalisation.**

2. Puisque  $f_1, f_2$  est une base orthonormée de  $F$ , la projection  $p_F$  s'exprime :

$$p_F(x) = \langle f_1, x \rangle f_1 + \langle f_2, x \rangle f_2.$$

On trouve alors

$$p_F((1, 0, 0, 0)) = \frac{1}{27}(14, -13, 2, -3), \quad p_F((0, 1, 0, 0)) = \frac{1}{27}(-13, 14, 2, -3),$$

$$p_F((0, 0, 1, 0)) = \frac{1}{27}(2, 2, 8, -12), \quad p_F((0, 0, 0, 1)) = \frac{1}{27}(-3, -3, -12, 18).$$

Du coup, la matrice est :

$$\frac{1}{27} \begin{bmatrix} 14 & -13 & 2 & -3 \\ -13 & 14 & 2 & -3 \\ 2 & 2 & 8 & -12 \\ -3 & -3 & -12 & 18 \end{bmatrix}.$$

**Barème : 2,5 pts (justification + calculs corrects).**

3. La distance de  $(1, 0, 0, 0)$  à  $F$  est

$$d((1, 0, 0, 0), F) = \| (1, 0, 0, 0) - p_F(1, 0, 0, 0) \|.$$

D'après la question précédent, un calcul donne

$$d((1, 0, 0, 0), F) = \sqrt{\frac{13}{27}}.$$

**Barème : 1,5 pts (justification + calcul correct).**

**Exercice 4 (4pts)** 1. Soit  $f \in H^\perp$ . La fonction  $g : t \mapsto tf(t)$  est continue sur  $[0, 1]$  et  $g(0) = 0$  donc  $g \in H$ . Il s'ensuit que

$$0 = \langle f, g \rangle = \int_0^1 tf(t)^2 dt.$$

En particulier, pour tout  $t \in [0, 1]$ ,  $tf(t)^2 = 0$  puisque l'intégrande est positif et continu.

Donc, pour tout  $t > 0$ ,  $f(t) = 0$  puis, par continuité de  $f$ ,  $f(t) = 0$  pour tout  $t \in [0, 1]$ .

Ainsi,  $f$  est la fonction nulle. Par conséquent,  $H^\perp = \{0\}$ .

**Barème : 1 pt.**

2. Supposons par l'absurde que  $\phi$  possède un adjoint  $\phi^*$ .

(a) Pour  $h \in H$ , comme  $h(0) = 0$  alors  $\phi(h) = h$ . Soient  $h \in H$  et  $f \in E$ . On a :

$$\langle h, f \rangle = \langle \phi(h), f \rangle = \langle h, \phi^*(f) \rangle.$$

En particulier, par linéarité à gauche, pour tout  $h \in H$ , on a

$$\langle h, f - \phi^*(f) \rangle = 0,$$

ie  $f - \phi^*(f) \in H^\perp$ . D'après la question précédente, on a donc  $\phi^*(f) = f$  pour tout  $f \in E$ .

*Barème : 1,5 pts.*

(b) Soit  $f : t \mapsto t + 1$ . On a par ce qui précède :

$$\langle \phi(f), f \rangle = \langle f, \phi^*(f) \rangle = \langle f, f \rangle.$$

Or, le membre de gauche vaut

$$\int_0^1 t(t+1)dt = \frac{5}{6},$$

et le membre de droite,

$$\int_0^1 (t+1)^2 dt = \frac{7}{3}.$$

Contradiction. Donc  $\phi$  n'a pas d'adjoint.

*Barème : 0.5 pt.*

**Exercice 5 (3 pts)** Soit  $E = \mathcal{C}([a, b], \mathbb{R})$  et considérons l'application  $\phi : E \times E \rightarrow \mathbb{R}$  définie par

$$\phi(f, g) = \int_a^b f(t)g(t)dt.$$

Par linéarité de l'intégral et bilinéarité du produit,  $\phi$  est une forme bilinéaire qui est de plus symétrique (triviale). Par ailleurs, par positivité de l'intégrale

$$\phi(f, f) = \int_a^b f(t)^2 dt \geq 0$$

avec égalité ssi  $f$  est identiquement nulle sur  $[a, b]$ . Cela montre que  $\phi$  est un produit scalaire.

*Barème : 1 pt.*

L'inégalité de Cauchy-Schwarz s'écrit alors : pour tout  $f, g \in E$  :

$$\left( \int_a^b f(t)g(t)dt \right)^2 \leq \left( \int_a^b f(t)^2 dt \right) \left( \int_a^b g(t)^2 dt \right)$$

avec égalité ssi  $f$  et  $g$  sont liées.

En prenant  $g$  constante égale à 1 on trouve :

$$\left( \int_a^b f(t)dt \right)^2 \leq (b-a) \int_a^b f(t)^2 dt$$

avec égalité ssi  $f$  et  $g$  sont liées ssi  $f$  est constante.

*Barème : 1 pt pour l'inégalité + 1 pt pour le cas d'égalité.*