

Méthodes à retenir :

- Une base orthonormée d'un espace de dimension n, est caractérisée par $: <\overrightarrow{e_i}|\overrightarrow{e_j}>=\delta_i^j, \ \forall (i,j)\in [\![1,n]\!].$
- Etant donnée une base orthonormée $(\overrightarrow{e_i})_{1 \leq i \leq n}$, on a pour tous vecteurs $: <\overrightarrow{x}|\overrightarrow{y}> = \sum_{i=1}^n x_i y_j$, et $\|\overrightarrow{x}\|_2 = \sqrt{\sum_{i=1}^n x_i^2}$
- Etant donnée une base orthonormée $(\overrightarrow{u_i})_{1 \leq i \leq s}$ de F s.e.v. de E, le projeté orthogonal sur F de tout vecteur x est donné par la formule : $p_F(x) = \sum_{i=1}^s < x | u_i > u_i$
- Pour $P \in \mathcal{O}_n(\mathbb{R})$, P est inversible d'inverse $P^{-1} = P^T$ et les colonnes de P forment une base orthonormale de $\mathfrak{M}_{n,1}(\mathbb{R})$.

I. Applications directes du cours

Exercice 1

Dans chacun des cas suivants, dites si l'expression proposée de < x|y>, pour tous vecteurs $x=(x_1,x_2)$ et $y=(y_1,y_2)$ appartenants à \mathbb{R}^2 défini un produit scalaire sur \mathbb{R}^n :

a)
$$< x|y> = x_1x_2 + y_1y_2$$
; b) $< x|y> = x_1y_2 + x_2y_1$;

Exercice 2

a) Vérifier que $<\cdot|\cdot>:\mathbb{R}[X]\times\mathbb{R}[X]\to\mathbb{R}$ définie pour tous $(P,Q)\in\mathbb{R}[X]$ par $(P|Q)=\int_0^1 t^2 P(t)Q(t)\mathrm{d}t$ est un produit scalaire sur $\mathbb{R}[X]$.

b) En notant $\|\cdot\|$ la norme associée, calculer $\|1\|,\,\|X\|,\,\|X^2\|.$

Exercice 3

Vrai ou faux :

si P est une matrice orthogonale, alors P est inversible, et le calcul de P^{-1} ne nécessite aucun calcul (ni +, ni \times).

Exercice 4

Vrai ou faux :

si P est une matrice orthogonale, alors P^T est inversible ?

Exercice 5 ☆☆

 $\overline{\text{Soit } n \in \mathbb{N}}$. Montrer que

$$\varphi(A,B) = \operatorname{Tr}(A^T B)$$

définit un produit scalaire sur $E = \mathfrak{M}_n(\mathbb{R})$.

II. A savoir rédiger

Exercice 6 ☆☆

 $\overline{\text{Soit }(x_1,x_2,\ldots},x_n)\in\mathbb{R}^n$ Montrer

$$\left(\sum_{k=1}^{n} x_k\right)^2 \le n \sum_{k=1}^{n} x_k^2$$

Étudier les cas d'égalités.

Dans \mathbb{R}^3 soit

$$F = \{(x, y, z); \ x + y + z = 0\}.$$

Déterminer F^\perp et la matrice dans la base canonique de la projection orthogonale sur F.

Exercice 8 ☆☆

Caractériser l'endomorphisme de E espace euclidien orienté de dimension 3 dont la matrice dans une base orthonormale directe est :

$$A = \frac{1}{7} \begin{pmatrix} 3 & -6 & 2 \\ -6 & -2 & 3 \\ 2 & 3 & 6 \end{pmatrix};$$

On pourra étudier si A est une matrice d'isométrie, directe ou non, et déterminer ses valeurs propres et sous-espaces propres.



III. Exercices

Soit E un espace euclidien et $f \in \mathcal{L}(E)$ telle que : $\forall x \in E, \ (f(x)|x) = 0.$

- 1) Montrer que : $\forall x, y \in E, \ (f(x)|y) = -(x|f(y)).$
- 2) Comparer Ker(f) et $(Im(f))^{\perp}$.

Exercice 10 ☆☆ CC-INP

Soit E un espace euclidien. Soient a et b des vecteurs de E avec a et b non nuls. Soit $f: E \to E \\ x \mapsto x - \langle a, x \rangle b$

- 1) Montrer que : f bijective $\Leftrightarrow \langle a, b \rangle \neq 1$.
- 2) Dans le cas f bijective, calculer f^{-1} .

Exercice 11 なな CC-INP

Soit $M \in M_n(R)$ tel que $M^n = 0$.

1) Montrer que si M est symétrique, alors $M=\mathbf{0}_n$.

Exercice 12 ななな CC-INP

E est un espace euclidien et a,b deux vecteurs de E orthogonaux entre eux.

- 1. Soit $\varphi: x \mapsto x + \langle a, x \rangle a + \langle b, x \rangle b$. Montrer que φ est un endomorphisme symétrique de E.
- 2. On se place dans un espace euclidien de dimension 3 et on se donne une base orthonormée $\mathcal{B}=(e_1,e_2,e_3)$ avec $a\in \mathrm{Vect}(e_1)$ et $b\in \mathrm{Vect}(e_2)$. Préciser la matrice M de φ dans cette base.
- 3. Préciser les éléments propres de φ et déterminer $P \in \mathcal{O}_3(\mathbb{R})$ et D matrice diagonale de $\mathcal{M}_3(\mathbb{R})$ telles que $M = PDP^{-1}$.
- 4. Généraliser l'étude à un espace de dimension n.

Exercice 13 ☆☆

soit v un vecteur non nul d'un espace euclidien E et H l'orthogonal de $\{v\}$, déterminer la projection orthogonale de tout vecteur x de E sur $D = \mathrm{Vect}(v)$ et celle sur H en fonction de x, v et de leur produit scalaire, donner la distance de x à D et celle de x à H.

(on pourra s'aider d'un dessin)

Soit
$$M = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & & & \\ 0 & 1 & & & \end{pmatrix}$$

1. Calculer M^2 .

2. Montrer que ${\cal M}$ est diagonalisable et donner ses valeurs propres.

Exercice 15 なな

Soit $\theta \in [0,\pi[\cup]\pi,2\pi[$ et $M_{\theta} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \cos\theta & -\sin\theta \\ 0 & \sin\theta & \cos\theta \end{pmatrix}$.

- 1. Justifier que M_{θ} est la matrice d'une isométrie f_{θ} de \mathbb{R}^3 .
- 2. Démontrer que f_{θ} possède une unique valeur propre réelle. On note D le sous-espace propre associé.
- 3. A l'aide de la matrice M_{θ} , justifier que D et D^{\perp} sont stables par f_{θ} .
- 4. Préciser la nature de la restriction g_{θ} de f_{θ} à D^{\perp} .

Montrer que id_E est l'unique projecteur orthogonal de E qui est un endomorphisme orthogonal de E.

Exercice 17 ☆☆

Soit $N \in \mathbb{N}$. Dans l'espace vectoriel préhilbertien réel $\mathcal{C}^0([0,2\pi],\mathbb{R})$, pour le produit scalaire usuel, justifier que la famille $(t \longmapsto \cos(nt))_{0 \le n \le N}$ est une famille orthogonale. Est-elle orthonormale?

Exercice 18 ☆☆

On considère l'endomorphisme g canoniquement associé

à la matrice
$$C = \frac{1}{3} \begin{pmatrix} 2 & 1 & 2 \\ -1 & -2 & 2 \\ 2 & -2 & -1 \end{pmatrix}$$

- 1. Montrer que g est une isométrie.
- 2. Vérifier que la droite D dirigée par $\overrightarrow{u}(2,0,1)$ est stable par q.
- 3. Montrer que la restriction de g au plan D^{\perp} est une isométrie directe.



Exercice 19 ☆☆

Soit
$$M = \begin{pmatrix} \frac{1}{2} & \frac{1}{4} & \frac{1}{4} \\ \frac{1}{4} & \frac{1}{3} & \frac{5}{12} \\ \frac{1}{4} & \frac{5}{12} & \frac{1}{3} \end{pmatrix}$$

- 1. La suite de matrices $(M^n)_n$ converge t-elle?
- 2. Soit $N = \lim_{n \to \infty} M^n$. Que représente N?
- 3 Déterminer N
- 4. Soit $(u_n)_n$, $(v_n)_n$ et $(w_n)_n$ trois suites réelles et $X_n = \begin{pmatrix} u_n \\ v_n \\ w_n \end{pmatrix}$ telles que pour tout naturel n $X_{n+1} = MX_n$. La suite $(X_n)_n$ converge t-elle? Si oui, quelle est sa limite?

Soit E un espace vectoriel euclidien, muni du produit scalaire $<\ |\ >,\ \|\ \|$ la norme associée, et $\mathcal{B}=(e_1,\ldots,e_n)$ une base orthonormée de E.

Soient $(x_i)_{1 \le i \le n}, (y_j)_{1 \le j \le n} \in \mathbb{R}^n$

$$x = \sum_{i=1}^{n} x_i e_i, \ y = \sum_{j=1}^{n} y_j e_j, \ X = \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} \text{ et } Y = \begin{pmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_n \end{pmatrix}$$

- 1. Calculer $\langle e_i | e_j \rangle$, pour tout $(i,j) \in [1,n]^2$.
- 2. Déterminer le réel < x|y>.
- 3. Déterminer la matrice 1×1 X^TY . On notera $(X|Y) = \langle x|y \rangle$ le produit scalaire correspondant sur $\mathfrak{M}_{n,1}(\mathbb{R})$.

IV. Pour aller plus loin

Exercice 24 なななな

Soit E espace euclidien et u une isométrie de E euclidien, $v=u-id_E$.

- 1. Prouver que $\operatorname{Ker}(v) = (\operatorname{Im}(v))^{\perp}$. En déduire que $\operatorname{Im}(v) = (\operatorname{Ker}(v))^{\perp}$. Remarquer que
- 2. Montrer que $\mathrm{Ker}(v)$ et $\mathrm{Im}(v)$ sont supplémentaires orthogonaux.
- 3. Pour tous $x \in E$ et $n \in N$, soit

4. Pour $A \in \mathcal{S}_n(\mathbb{R})$, vérifier que (AX|Y) = (X|AY).

Exercice 21 かかか

Soit $S\in\mathcal{S}_n(\mathbb{R})$ une matrice symétrique réelle , $(\lambda_\ell)_{1\leq\ell\leq s}$ ses s valeurs propres réelles distinctes, et $(d_\ell)_{1\leq\ell\leq s}$ les dimensions des sous-espaces-propres correspondants. Prouver que :

$$Tr(S^2) = \sum_{i=1}^{n} \sum_{j=1}^{n} s_{ij}^2 = \sum_{\ell=1}^{s} d_{\ell} \lambda_{\ell}^2$$

Exercice 22 ななな

On considère l'endomorphisme f canoniquement asso-

cié à la matrice
$$B=\frac{1}{2}\begin{pmatrix}0&-\sqrt{2}&\sqrt{2}\\\sqrt{2}&-1&-1\\-\sqrt{2}&-1&-1\end{pmatrix}$$

- 1. Montrer que f est une isométrie.
- 2. Vérifier que la droite D dirigée par $\overrightarrow{u}(0,1,1)$ est stable par f.
- 3. Montrer que la restriction de f au plan D^{\perp} est une rotation, dont on précisera l'angle.

Exercice 23

Caractériser les endomorphismes de E espace euclidien orienté de dimension 3 dont la matrice dans une base orthonormale directe est :

a)
$$A = \frac{1}{7} \begin{pmatrix} 3 & -6 & 2 \\ -6 & -2 & 3 \\ 2 & 3 & 6 \end{pmatrix}$$
; b) $B = \frac{1}{7} \begin{pmatrix} 3 & -6 & 2 \\ -6 & 2 & 3 \\ 2 & 3 & 6 \end{pmatrix}$

$$\frac{1}{2} \begin{pmatrix} 0 & -\sqrt{2} & \sqrt{2} \\ \sqrt{2} & -1 & -1 \\ -\sqrt{2} & -1 & -1 \end{pmatrix}; c) C = \frac{1}{3} \begin{pmatrix} 2 & 1 & 2 \\ -1 & -2 & 2 \\ 2 & -2 & -1 \end{pmatrix}$$

$$\begin{split} u_n(x) &= \frac{1}{n} \left(x + u(x) + u^2(x) + ... + u^{n-1}(x) \right); \\ \text{prouver que } (u_n(x))_n \text{ converge vers le projeté orthogonal de } x \text{ sur } \operatorname{Ker}(u - \operatorname{Id}_E). \end{split}$$

Exercice 25 なかか

Calculer

$$d = \inf_{(a,b) \in \mathbb{R}^2} \left\{ \int_0^{2\pi} (t - a\sin t - b\cos t)^2 dt \right\}$$

PС **M. R**oger



Exercice 26 $\Rightarrow \Rightarrow \Rightarrow$ orthogonalité des s.e.p. Soit $A \in O_n(\mathbb{R})$, pour n entier naturel supérieur ou égal à 2.

- 1. Justifier que si λ et μ sont deux valeurs propres complexes distinctes, alors $\lambda, \mu \in \mathbb{U}$. (en calculant $\|AV\|^2 = \overline{V^TA^T}AV = \overline{V^T}V$ pour un vecteur colonne (complexe) propre).
- 2. Justifier que pour deux telles valeurs propres distinctes λ et μ associées à deux vecteurs propres complexes V et W respectivement, on a $\overline{W^T}V=0$

Exercice 27 🌣 🌣 🛠

Soit $A \in O_n(\mathbb{R})$, pour n entier naturel supérieur ou égal à 2.

- 1. Justifier que toute valeur propre de A est de module 1, en calculant $\|AV\|^2 = \overline{V^TA^T}AV = \overline{V^T}V$ pour un vecteur colonne (complexe) propre.
- 2. Justifier que A est trigonalisable sur \mathbb{C} .
- 3. Déduire des deux questions précédentes que A est diagonalisable sur $\mathbb C.$ On pourra utiliser l'orthonormalisation de Gram-Schmidt

Exercice 28 $\Rightarrow \Rightarrow \Rightarrow \Rightarrow$ Soit $A \in O_n(\mathbb{R})$.

- 1. Pour $V \in \mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{C})$, justifier que $N(V) = V^T \overline{V}$ est une matrice 1×1 cintenant un réel positif.
- 2. Encalclant de deux manières $N(AV) = (AV)^T \overline{AV}$, pour V vecteur propre de A associé à une valeur propre λ , montrer que $|\lambda|^2 = 1$.
- 3. En déduire que toute valeur propre de $AV^T\overline{V}$ est de module 1.
- 4. Que dire des valeurs propres réelles de A?

Exercice 29 ☆☆☆☆ Matrices définies positives

Une matrice $A \in \mathfrak{M}_n(\mathbb{R})$ est dite positive si : pour tout $X \in \mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$, $X^TAX \geq 0$.

- 1. Soit $U \in \mathfrak{M}_n(\mathbb{R})$ une matrice symétrique et positive. Montrer qu'il existe une matrice R symétrique réelle et positive telle que $R^2 = U$.
- 2. Notons u et r les endomorphismes canoniquement associés à U et R.
 - (a) Justifier que u et r commutent.

- (b) Pour $\lambda \in \mathrm{Sp}(u)$, $E_{\lambda,u}$ désigne le s.e.p. de u associé à λ . Justifier que pour tout $\lambda \in \mathrm{Sp}(u)$, $E_{\lambda,u}$ est stable par r.
- (c) Montrer que pour tout $\lambda \in \operatorname{Sp} u$), la restriction $r_{|E_{\lambda,u}}$ de r à $E_{\lambda,u}$ est diagonalisable dans une base de vecteurs propres associés à la valeur propre $\sqrt{\lambda}$.
- (d) En déduire qu'il existe une base \mathcal{B}' de \mathbb{R}^n adaptée à la décomposition $\mathbb{R}^n = \bigoplus_{\lambda \in \operatorname{Sp} A)} E_{\lambda,u}$ dans laquelle u et r sont diagonales.
- (e) Soit P la matrice de passage de la base canonique à \mathcal{B}' .

 Justifier que $P^{-1}UP$ et $P^{-1}RP$ sont diagonales.
- (f) En déduire qu'il existe une unique matrice R vérifiant $R^2=U$.

Exercice 30 | ☆☆☆☆

Dans $E=\mathfrak{M}_n(\mathbb{R})$, soient A et B deux matrices symétriques réelles, tels que AB=BA. Montrer que A et B sont diagonalisables dans une base orthonormée commune de vecteurs propres.

Exercice 31 かかか

En utilisant que dans $\mathfrak{M}_n(\mathbb{R})$,

 $\theta: (A,B) \mapsto \operatorname{tr}(A^TB)$ est un produit scalaire, prouver que pour toutes matrices symétriques A,B on a : $(\operatorname{tr}(AB+BA))^2 \leq 4\operatorname{tr}(A^2).\operatorname{tr}(B^2).$



Exercice 32 Modélisation par moindres carrés Etant donné un n échantillon de mesures physiques $((x_i,y_i))_{1\leq i\leq n}$, on cherche à savoir si cet échantillon peut-être assimilé à des réalisations aléatoires de couples $((x_i,ax_i+b))_{1\leq i\leq n}$, pour des paramètres a et b de régression linéaire, selon une relation linéaire de la forme

$$y = ax + b$$

1. Par définition, la droite de régression linéaire associée à ces mesures est la droite d'équation $y=\hat{a}x+\hat{b}$, où $(\hat{a},\hat{b})\in\mathbb{R}^2$ est tel que $\delta_n(\hat{a},\hat{b})=\sum_{i=1}^n|y_i-\hat{a}x_i-\hat{b}|^2$ réalise le minimum de la fonction $(a,b)\mapsto\sum_{i=1}^n|y_i-ax_i-b|^2$.

2. Justifier que résoudre ce problème revient à minimiser une quantité de la forme

$$(\star) \quad \|MV - Y\|_2^2$$

avec
$$M\in\mathfrak{M}_{n,2}(\mathbb{R})$$
 $V=inom{a}{b}\in\mathfrak{M}_{2,1}(\mathbb{R})$, et $Y\in\mathfrak{M}_{n,1}(\mathbb{R})$ à préciser.

- 3. Que dire du projeté orthogonal \hat{Y} de Y sur le sous-espace vectoriel engendré par $\mathrm{Im}(M)$? Etablir que $\hat{Y}=(M^TM)^{-1}$ A^T Y.
- 4. Justifier que ce maximum est atteint et est unique, à l'aide de la formule de projection sur un sous-espace vectoriel de dimension finie, muni d'une base orthonormée





Notes

³ correction : vrai, il suffit de transposer

24 correction

1. On prouve une inclusion, puis égalité des dimensions.

En passant à l'orthogonal, on a donc $\operatorname{Im}(v) = (\operatorname{Ker}(v))^{\perp}$.

```
Soit x \in \operatorname{Ker}(v): u(x) = x. Donc pour tout y = u(z) - z \in \operatorname{Im}(v), avec z antécédant de y par v, on a : < x|z - u(z) > = < x|z > - < x|u(z) > = < u(x)|u(z) > - < u(x)|u(z) > = 0 car u orthogonal et x = u(x). Donc \operatorname{Ker}(v) \subset (\operatorname{Im}(v))^{\perp}. Par théorème du rang (dimension finie), \dim(\operatorname{Ker} v) = \dim(E) - \operatorname{rg}(v) = \dim((\operatorname{Im}(v))^{\perp}), d'où l'égalité.
```

2. Comme $E=\mathrm{Ker}(v)\oplus\mathrm{Ker}(v)^{\perp}$, par propriété de l'orthogonal en dimension finie. On a donc $E=\mathrm{Ker}(v)\oplus\mathrm{Im}(v)$

3. On décompose dans la somme directe $E = \operatorname{Ker}(v) \oplus \operatorname{Ker}(v)^{\perp}$ Pour $x \in E$ il existe un unique couple $(a,b) \in \operatorname{Ker}(v) \times \operatorname{Ker}(v)$ tel que x = a + b

Pour $x\in E$ il existe un unique couple $(a,b)\in \mathrm{Ker}(v)\times \mathrm{Ker}(v)$ tel que x=a+b Comme u(x)=u(a)+u(b) et comme a=u(a), on montre par récurrence que : $\forall n\in \mathbb{N}, u_n(a)=a$. Par ailleurs, comme $b\in \mathrm{Im}(v)$, soit c tel que b=v(c)=u(c)-c.

Pour $n\in\mathbb{N},\ u_n(b)=u_n(u(c)-c)=rac{1}{n}u^{n+1}(c)-rac{1}{n}c$ par téléscopage. Comme u conserve la norme, $u_n(c)\longrightarrow 0$ Donc $u_n(x)\longrightarrow a$, le projeté orthogonal de x sur $\mathrm{Ker}(v)$.