

**Feuille d'Exercices**  
**Espaces Préhilbertiens réels et Espaces euclidiens**

**Exercice 1.** Soit  $(x_1, x_2, \dots, x_n) \in \mathbb{R}^n$ .

Montrer que :  $\left(\sum_{i=1}^n x_i\right)^2 \leq n \left(\sum_{i=1}^n x_i^2\right)$  et étudier le cas de l'égalité.

**Exercice 2.** Soit  $n \in \mathbb{N}^*$ . Prouver que l'ensemble  $\left\{ \sum_{1 \leq i, j \leq n} \frac{x_i}{x_j} / (x_1, \dots, x_n) \in (\mathbb{R}_+^*)^n \right\}$  admet une borne inférieure  $m$  que l'on déterminera.

**Exercice 3.** Soit  $E = \mathbb{R}^3$  muni de sa structure euclidienne canonique. Soit la droite  $(D)$  d'équation  $x = \frac{y}{2} = \frac{z}{2}$ .

1. Donner une b.o.n de  $D$ .
2. Déterminer une b.o.n de  $D^\perp$ .
3. Déterminer la matrice dans la base canonique du projecteur orthogonal  $p$  sur la droite  $(D)$ .

**Exercice 4.** Partie du sujet e3A 2020 PC.

Soit  $E = \mathbb{R}_2[X]$ .

1. Montrer que  $\langle P, Q \rangle = P(1)Q(1) + P'(1)Q'(1) + P''(1)Q''(1)$  définit un produit scalaire sur  $E$ .
2. Déterminer une base orthonormale pour ce produit scalaire.
3. Déterminer la distance du polynôme  $X^2 - 4$  à  $\mathbb{R}_1[X]$ .
4. Soit  $H$  l'ensemble des polynômes  $P$  de  $E$  tels que  $P(1) = 0$  :
  - (a) Vérifier que  $H$  est un sous-espace vectoriel de  $E$  : Quelle est sa dimension ?
  - (b) Soit  $\varphi$  la projection orthogonale sur  $H$  : Déterminer la matrice de  $\varphi$  dans la base canonique de  $E$

**Exercice 5.** On munit  $C([0, 1], \mathbb{R})$  du produit scalaire  $\langle f, g \rangle = \frac{1}{2} \int_{-1}^1 f(t)g(t) dt$ .

Pour  $i \in \{0, 1, 2, 3\}$ , on note  $P_i : x \mapsto x^i$  et  $F = \text{vect}(P_0, P_1, P_2)$ .

1. Montrer que  $(P_0, P_1, P_2)$  n'est pas une b.o.n de  $F$ .
2. Déterminer une b.o.n de  $F$ .
3. Donner  $F^\perp$ .
4. Déterminer le projeté orthogonal de  $P_3$  sur  $F$  et la distance de  $P_3$  à  $F$ .

**Exercice 6.** (Mines Ponts) Soit  $E$  un espace préhilbertien réel et  $B = (e_1, e_2, \dots, e_n)$  une famille de vecteurs unitaires de  $E$ .

On suppose que :  $\forall x \in E, \|x\|^2 = \sum_{k=1}^n |\langle e_k, x \rangle|^2$ .

Montrer que  $B$  est une base orthonormale de  $E$ .

**Exercice 7.** Soit  $E = \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$  muni du produit scalaire usuel  $\langle, \rangle : E^2 \rightarrow \mathbb{R}, (A, B) \mapsto \text{tr}({}^tAB)$ .

1. Soit  $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$  telle que :  $\forall M \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R}), \text{tr}(AM) = 0$ . En utilisant le produit scalaire usuel de  $E$ , justifier rapidement que  $A = 0$ .

2. Déterminer l'orthogonal de  $G$  le sous-espace vect( $I_n$ ).
3. Déterminer la projection orthogonal de  $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$  sur  $G$  et  $G^\perp$ .
4. Montrer que  $\forall A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R}), \text{tr}A \leq \sqrt{n}\sqrt{\text{tr}^tAA}$  et étudier le cas de l'égalité.
5. Soit  $\mathcal{S}$  et  $\mathcal{A}$  les ensembles respectifs des matrices symétriques puis antisymétriques.
  - (a) Vérifier que  $\mathcal{S}$  et  $\mathcal{A}$  sont supplémentaires orthogonaux dans  $E$ .
  - (b) Exprimer la distance de  $M = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 0 & 1 & 2 \\ 1 & 2 & 3 \end{pmatrix}$  à  $S_3(\mathbb{R})$ .
  - (c) Soit  $H$  l'espace des matrices de trace nulle. Montrer que  $H$  est un sev de  $E$  et donner sa dimension. Donner la distance à  $H$  de la matrice  $J$  dont tous les coefficients valent 1

**Exercice 8.** Déterminer  $\lambda = \inf_{(a,b,c) \in \mathbb{R}^3} \int_0^{+\infty} (x^3 + ax^2 + bx + c)^2 e^{-x} dx$

**Exercice 9.** 1. Enoncé et démontrer le théorème de représentation des formes linéaires sur un espace euclidien.

2. Applications :

(a) Soit  $n \in \mathbb{N}^*$ . Justifier qu'il existe un unique polynôme  $Q \in \mathbb{R}_n[X]$  tel que

$$\forall P \in \mathbb{R}_n[X], \int_0^1 P(t)Q(t) dt = P(0)$$

Montrer que  $Q$  est de degré  $n$ .

(b) Montrer que pour toute forme linéaire  $f$  sur  $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ , il existe une unique matrice  $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$  telle que :  $\forall M \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R}), f(M) = \text{tr}(AM)$ . En déduire que tout noyau d'une forme linéaire sur  $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$  contient une matrice inversible.

**Exercice 10.** Partie d'un sujet CCINP 2010 PSI

Dans cette partie, on considère  $n + 1$  nombres réels, deux à deux distincts, notés  $x_0, x_1, \dots, x_n$  et on définit la forme bilinéaire  $B$  sur  $C(\mathbb{R}, \mathbb{R})$  par

$$\forall f, g \in C(\mathbb{R}, \mathbb{R}), B(f, g) = \sum_{i=0}^n f(x_i)g(x_i)$$

Pour  $k \in [0, n]$ , on définit  $L_k \in \mathbb{R}_n[X]$  par  $L_k(X) = \prod_{\substack{i=0 \\ i \neq k}}^n \frac{X - x_i}{x_k - x_i}$ .

**I.1. Définition d'une structure euclidienne sur  $\mathbb{R}_n[X]$ .**

**1.1.** Justifier rapidement l'affirmation :  $B$  définit un produit scalaire sur  $\mathbb{R}_n[X]$  mais pas sur  $C(\mathbb{R}, \mathbb{R})$ .

**1.2.** Pour  $j, k \in [0, n]$ , calculer  $L_k(x_j)$ . Montrer que la famille  $(L_k)_{0 \leq k \leq n}$  est une base orthonormale de l'espace euclidien  $\mathbb{R}_n[X]$  pour le produit scalaire  $B$ .

**I.2. Définition de  $P_n(f)$ .**

A toute fonction  $f \in C(\mathbb{R}, \mathbb{R})$ , on associe le polynôme  $P_n(f)$  défini par

$$P_n(f) = \sum_{i=0}^n B(f, L_i)L_i$$

**2.1.** Pour tout  $k \in [0, n]$ , exprimer  $B(f, L_k)$  en fonction de  $f(x_k)$ . En déduire que  $P_n(f)$  vérifie  $P_n(f)(x_k) = f(x_k)$  pour tout  $k \in [0, n]$ .

**2.2.** Montrer que  $P_n(f)$  est l'unique polynôme  $P \in \mathbb{R}_n[X]$  vérifiant  $P(x_k) = f(x_k)$  pour tout  $k \in \llbracket 0, n \rrbracket$ .

**2.3.** Expliciter  $P_n(f)$  lorsque  $f \in \mathbb{R}_n[X]$ . Préciser le polynôme  $\sum_{k=0}^n L_k(X)$  et, pour  $x$  réel, la valeur de la somme  $\sum_{k=0}^n L_k(x)$ .

Pour  $f \in C(\mathbb{R}, \mathbb{R})$ , on dira que  $P_n(f)$  est le polynôme d'interpolation, de degré inférieur ou égal à  $n$ , de la fonction  $f$  aux points  $x_i$ , pour  $i \in \llbracket 0, n \rrbracket$ .

**Exercice 11.** Partie d'un sujet Centrale 2021 PC

### Calcul d'un déterminant à l'aide d'un système orthogonal

Dans cette partie, on suppose que l'espace vectoriel  $\mathbb{R}[X]$  est muni d'un produit scalaire  $(\cdot|\cdot)$  et on note  $\|\cdot\|$  la norme associée.

Pour tout  $n \in \mathbb{N}$ , on note  $G_n$  la matrice carrée de taille  $n+1$  suivante :

$$G_n = \left( (X^{i-1}|X^{j-1}) \right)_{1 \leq i, j \leq n+1} = \begin{pmatrix} (1|1) & (1|X) & \cdots & (1|X^n) \\ (X|1) & (X|X) & \cdots & (X|X^n) \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ (X^n|1) & (X^n|X) & \cdots & (X^n|X^n) \end{pmatrix}.$$

On cherche à obtenir une expression du déterminant de  $G_n$  à l'aide d'une suite de polynômes orthogonaux.

### Définition et propriétés d'un système orthogonal :

Dans  $\mathbb{R}[X]$  muni du produit scalaire  $(\cdot|\cdot)$ , on appelle système orthogonal toute suite de polynômes  $(P_n)_{n \in \mathbb{N}}$  vérifiant les propriétés suivantes :

- $(P_n)_{n \in \mathbb{N}}$  est une famille orthogonale, c'est-à-dire :  $\forall (i, j) \in \mathbb{N}^2, i \neq j \Rightarrow (P_i|P_j) = 0$  ;
- pour tout  $n \in \mathbb{N}$ ,  $P_n$  est unitaire et de degré  $n$ .

1. Dans toute cette partie, on considère un système orthogonal  $(V_n)_{n \in \mathbb{N}}$ .

- (a) Montrer que, pour tout  $n \in \mathbb{N}$ , la famille  $(V_0, V_1, \dots, V_n)$  est une base orthogonale de l'espace vectoriel  $\mathbb{R}_n[X]$  des polynômes à coefficients réels de degré inférieur ou égal à  $n$ .
- (b) Soit  $n \in \mathbb{N}$  et  $P \in \mathbb{R}[X]$  tels que  $\deg P < n$ . Montrer que  $(V_n|P) = 0$ .
- (c) Soit  $(W_n)_{n \in \mathbb{N}}$  un autre système orthogonal. Montrer que  $\forall n \in \mathbb{N}, W_n = V_n$ .

2. **Expression de  $\det G_n$  à l'aide de la suite  $(V_n)_{n \in \mathbb{N}}$**

Soit  $n \in \mathbb{N}$  et soit  $G'_n$  la matrice carrée de taille  $n+1$  suivante :

$$G'_n = \left( (V_{i-1}|V_{j-1}) \right)_{1 \leq i, j \leq n+1} = \begin{pmatrix} (V_0|V_0) & (V_0|V_1) & \cdots & (V_0|V_n) \\ (V_1|V_0) & (V_1|V_1) & \cdots & (V_1|V_n) \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ (V_n|V_0) & (V_n|V_1) & \cdots & (V_n|V_n) \end{pmatrix}.$$

On note  $Q_n = (q_{i,j})_{1 \leq i, j \leq n+1}$  la matrice de la famille  $(V_0, V_1, \dots, V_n)$  dans la base  $(1, X, \dots, X^n)$  de  $\mathbb{R}_n[X]$ .

- (a) Montrer que  $Q_n$  est triangulaire supérieure et que  $\det Q_n = 1$ .
- (b) Montrer que  $Q_n^T G_n Q_n = G'_n$ , où  $Q_n^T$  est la transposée de la matrice  $Q_n$ .
- (c) En déduire que  $\det G_n = \prod_{i=0}^n \|V_i\|^2$ .