

SECTION: LFM2 TD N°3: ALGÈBRE 4.

Exercice 1

---

1. Soient  $E$  un espace euclidien et  $x, y \in E$ . Montrer que  $x$  et  $y$  sont orthogonaux si, et seulement si,

$$\forall \lambda \in \mathbb{R}, \|x + \lambda y\| \geq \|x\|$$

2. Soit  $f$  un endomorphisme d'un espace euclidien  $E$  vérifiant

$$\forall x, y \in E, x \perp y \implies f(x) \perp f(y)$$

Montrer qu'il existe  $\lambda \in \mathbb{R}_+$  vérifiant

$$\forall x \in E, \|f(x)\| = \lambda \|x\|$$

Correction Exercice .1.

( $\implies$ ) Via Pythagore

( $\impliedby$ ) Si pour tout  $\lambda \in \mathbb{R}$  on a  $\|x + \lambda y\| \geq \|x\|$  alors  $2\lambda(x | y) + \lambda^2 \|y\|^2 \geq 0$ .

Si, par l'absurde  $(x | y) \neq 0$  alors  $2\lambda(x | y) + \lambda^2 \|y\|^2 \underset{\lambda \rightarrow 0}{\sim} 2\lambda(x | y)$  qui change de signe en 0. Absurde.

Par suite  $(x | y) = 0$ .

Soient  $x, y$  deux vecteurs unitaires de  $E$ .

Puisque

$$(x + y | x - y) = \|x\|^2 - \|y\|^2 = 0$$

les vecteurs  $x + y$  et  $x - y$  sont orthogonaux et donc  $f(x + y)$  et  $f(x - y)$  le sont aussi.

On a donc

$$\|f(x)\|^2 - \|f(y)\|^2 = (f(x) + f(y) | f(x) - f(y)) = (f(x + y) | f(x - y)) = 0$$

On en déduit que les images par  $f$  des vecteurs unitaires de  $E$  ont tous la même norme. En posant  $\lambda$  cette valeur commune, on a

$$\forall u \in E, \|u\| = 1 \implies \|f(u)\| = \lambda$$

Pour  $x \in E$  non nul, le vecteur  $u = x/\|x\|$  est unitaire et donc

$$\left\| f\left(\frac{x}{\|x\|}\right) \right\| = \lambda$$

d'où l'on tire

$$\|f(x)\| = \lambda \|x\|$$

relation qui reste valable quand  $x = 0$ .

## Exercice 2

---

On munit  $E = \mathcal{C}([-1, 1], \mathbb{R})$  du produit scalaire:

$$(f|g) = \frac{1}{2} \int_{-1}^1 f(x)g(x)dx$$

Pour  $i \in \{0, 1, 2, 3\}$ , on note  $P_i(x) = x^i$ .

1. Montrer que la famille  $(P_0, P_1, P_2)$  est libre mais pas orthogonale.
2. Déterminer, par le procédé de Schmidt, une base orthonormée  $(Q_0, Q_1, Q_2)$  de  $F = \text{Vect}(P_0, P_1, P_2)$  à partir de la famille  $(P_0, P_1, P_2)$ .
3. Calculer la projection orthogonale de  $P_3$  sur  $F$  et la distance de  $P_3$  à  $F$ .

Correction Exercice .2.

a) Si  $\lambda_0 P_0 + \lambda_1 P_1 + \lambda_2 P_2 = 0$  alors le polynôme  $\lambda_0 + \lambda_1 X + \lambda_2 X^2$  admet une infinité de racines. C'est donc le polynôme nul et par conséquent

$$\lambda_0 = \lambda_1 = \lambda_2 = 0.$$

La famille  $(P_0, P_1, P_2)$  est donc libre. Elle n'est pas orthogonale puisque

$$(P_0 | P_2) = 1/3 \neq 0.$$

b)  $R_0 = P_0$ ,  $\|R_0\| = 1$ ,  $Q_0 : x \mapsto 1$

$$(P_0 | P_1) = 0, R_1 = P_1, \|R_1\| = 1/\sqrt{3}, Q_1 : x \mapsto \sqrt{3}x.$$

$$R_2 = P_2 + \lambda_0 R_0 + \lambda_1 R_1.$$

$$(R_2 | R_0) = 0 \text{ donne } \lambda_0 = -(P_2 | P_0) = -1/3,$$

$$(R_2 | R_1) = 0 \text{ donne } \lambda_1/3 = -(P_2 | R_1) = 0.$$

$$R_2 : x \mapsto x^2 - 1/3, \|R_2\| = \frac{2}{3\sqrt{5}}, Q_2 : x \mapsto \frac{\sqrt{5}}{2} (3x^2 - 1).$$

c) Le projeté orthogonal de  $P_3$  sur  $F$  est

$$R = (Q_0 | P_3)Q_0 + (Q_1 | P_3)Q_1 + (Q_2 | P_3)Q_2$$

soit, après calculs

$$R : x \mapsto \frac{3}{5}x$$

La distance de  $P_3$  à  $F$  est alors

$$d = \|P_3 - R\| = \frac{2}{5\sqrt{7}}$$

## Exercice 3

---

Soit  $E = \mathcal{C}([-1, 1], \mathbb{R})$ .

Pour  $f, g \in E$ , on pose

$$\varphi(f, g) = \int_{-1}^1 f(t)g(t)dt$$

1. Montrer que  $\varphi$  est un produit scalaire sur  $E$ .
2. On note  $\mathcal{P}$  et  $\mathbb{I}$  les sous-ensembles de  $E$  formés des fonctions paires et impaires. Montrer que  $\mathbb{I} = \mathcal{P}^\perp$ .
3. Soit  $\psi : f \mapsto \hat{f}$  avec  $\hat{f} : x \mapsto f(-x)$ . Montrer que  $\psi$  est la symétrie orthogonale par rapport à  $\mathcal{P}$ .

Correction Exercice .3.

- a) Rien à signaler.  
 b) On a

$$\forall f \in \mathcal{P} \text{ et } \forall g \in \mathcal{I}, \varphi(f, g) = 0$$

car le produit  $t \mapsto f(t)g(t)$  est impair et intégré sur un intervalle symétrique par rapport à 0.

Ainsi  $\mathcal{P} \subset \mathcal{I}^\perp$ .

Inversement, soit  $h \in \mathcal{I}^\perp$ . On sait  $\mathcal{P} \oplus \mathcal{I} = E$  donc on peut écrire  $h = f + g$  avec  $f \in \mathcal{P}$  et  $g \in \mathcal{I}$ .

On a  $\varphi(h, g) = \varphi(f, g) + \varphi(g, g)$ . Or  $\varphi(h, g) = 0$  et  $\varphi(f, g) = 0$  donc  $\varphi(g, g) = 0$  d'où  $g = 0$ .

Ainsi  $h = f \in \mathcal{P}$  puis  $\mathcal{I}^\perp \subset \mathcal{P}$ . On conclut.

c)  $\psi^2 = \text{Id}$  donc  $\psi$  est une symétrie.

$$\forall f \in \mathcal{P}, \psi(f) = f \text{ et } \forall f \in \mathcal{I} = (\mathcal{P})^\perp, \psi(f) = -f$$

donc  $\psi$  est la symétrie orthogonale par rapport à  $\mathcal{P}$ .

Exercice 4

On considère  $\mathbb{R}^4$  muni de sa structure euclidienne canonique et  $F$  le sous-espace vectoriel de  $\mathbb{R}^4$  défini par

$$F = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ t \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^4 \mid x + y + z + t = x - y + z - t = 0 \right\}$$

- Déterminer une base orthonormale du supplémentaire orthogonal de  $F$ .
- Écrire la matrice dans la base canonique de  $\mathbb{R}^4$  de la projection orthogonale sur  $F$ .
- Écrire la matrice dans la base canonique de  $\mathbb{R}^4$  de la symétrie orthogonale par rapport à  $F$ .

- Calculer  $d(u, F)$  où  $u = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \\ 4 \end{pmatrix}$ .

Correction Exercice .4.

a) Soient  $H = \{(x, y, z, t) \in \mathbb{R}^4 \mid x + y + z + t = 0\}$  et

$K = \{(x, y, z, t) \in \mathbb{R}^4 \mid x - y + z - t = 0\}$

On a  $F = H \cap K$  puis  $F^\perp = H^\perp + K^\perp$ .

Soient  $n = (1, 1, 1, 1)$  et  $m = (1, -1, 1, -1)$  des vecteurs normaux à  $H$  et  $K$ .

Par Schmidt

$$e_1 = \left( \frac{1}{2}, \frac{1}{2}, \frac{1}{2}, \frac{1}{2} \right) \text{ et } e_2 = \left( \frac{1}{2}, -\frac{1}{2}, \frac{1}{2}, -\frac{1}{2} \right)$$

forment une base orthonormée de  $F^\perp$ .

b) On peut facilement former  $\text{Mat}_{\mathcal{B}}(p_{F^\perp})$  car

$$\forall x \in E, p_{F^\perp}(x) = (x \mid e_1)e_1 + (x \mid e_2)e_2$$

donc

$$\text{Mat}_{\mathcal{B}}(p_F) = I_4 - \text{Mat}_{\mathcal{B}}(p_{F^\perp}) = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & -1 \\ -1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

c)  $s_F = 2p_F - \text{Id}$  donc

$$\text{Mat}_{\mathcal{B}}(s_F) = \begin{pmatrix} 0 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -1 \\ -1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

d) Pour  $u = (1, 2, 3, 4)$ ,  $p_F(u) = (-1, -1, 1, 1)$  donc

$$d(u, F) = \|u - p_F(u)\| = \sqrt{4 + 9 + 4 + 9} = \sqrt{26}$$

### Exercice 5

---

Soit  $(x_1, \dots, x_n)$  une famille de vecteurs d'un espace vectoriel euclidien  $E$ .

On note

$$G(x_1, \dots, x_n) = (x_i | x_j)_{1 \leq i, j \leq n} \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$$

1. Montrer que si  $(x_1, \dots, x_n)$  est liée alors

$$\det G(x_1, \dots, x_n) = 0$$

2. On suppose désormais que la famille  $(x_1, \dots, x_n)$  est libre et on pose

$$F = \text{Vect}(x_1, \dots, x_n)$$

On note  $M = \text{Mat}_{\mathcal{B}}(x_1, x_2, \dots, x_n)$  où  $\mathcal{B}$  est une base orthonormée de  $F$ .  
Exprimer  $G(x_1, \dots, x_n)$  en fonction de  $M$  et de  $\text{tr}(M)$ . En déduire que

$$\det G(x_1, \dots, x_n) > 0$$

3. On introduit de plus  $x \in E$ . Montrer que

$$d(x, F) = \sqrt{\frac{\det G(x, x_1, \dots, x_n)}{\det G(x_1, \dots, x_n)}}$$

### Correction Exercice .5.

a) Si  $(x_1, \dots, x_n)$  est liée alors les colonnes de  $G(x_1, \dots, x_n)$  le sont selon la même relation.

b)  $(x_i | x_j) = \sum_{k=1}^n a_{k,i} a_{k,j}$  avec  $M = (a_{i,j})$  donc  $G(x_1, \dots, x_n) = {}^t M M$ .

Par suite  $\det(G(x_1, x_2, \dots, x_n)) = \det(M)^2 > 0$  car  $M$  inversible puisque  $(x_1, \dots, x_n)$  libre.

c)  $x = u + n$  avec  $u \in F$  et  $n \in F^\perp$ . On a  $d(x, F) = \|n\|$ .

En exprimant la première colonne du déterminant comme somme de deux colonnes :

$$\det G(u + n, x_1, \dots, x_n) = \det G(u, x_1, \dots, x_n) + \left| \begin{array}{c|c} \|n\|^2 & \star \\ \hline 0 & G(x_1, \dots, x_n) \end{array} \right|$$

or  $\det G(u, x_1, \dots, x_n) = 0$  car la famille est liée et

$$\left| \begin{array}{c|c} \|n\|^2 & \star \\ \hline 0 & G(x_1, \dots, x_n) \end{array} \right| = \|n\|^2 \det G(x_1, \dots, x_n)$$

On en déduit

$$d(x, F) = \sqrt{\frac{\det G(x, x_1, \dots, x_n)}{\det G(x_1, \dots, x_n)}}$$

## Exercice 6

---

Soient  $a$  un vecteur unitaire d'un espace vectoriel euclidien  $E$ ,  $\alpha$  un réel et  $f_\alpha: E \rightarrow E$  l'application définie par

$$f_\alpha(x) = x + \alpha(x|a).a$$

1. Montrer que  $\{f_\alpha \mid \alpha \in \mathbb{R}\}$  est stable pour le produit de composition et observer que  $f_\alpha$  et  $f_\beta$  commutent.
2. Calculer  $f_\alpha^p = \underbrace{f_\alpha \circ \dots \circ f_\alpha}_p$  pour  $p \in \mathbb{N}$ .
3. Montrer que  $f_\alpha$  est inversible si, et seulement si,  $\alpha \neq -1$ . Quelle est la nature de  $f_{-1}$ ?
4. Montrer

$$f_\alpha \in O(E) \Leftrightarrow \alpha = 0 \text{ ou } \alpha = -2$$

Quelle est la nature de  $f_{-2}$ ?

Correction Exercice .6.

a) On a

$$\forall(\alpha, \beta) \in \mathbb{R}^2, f_\alpha \circ f_\beta = f_{\alpha+\beta+\alpha\beta} = f_\beta \circ f_\alpha$$

b) Par récurrence

$$f_\alpha^p = f_{(\alpha+1)^p-1}$$

c) Si  $\alpha = -1$  alors  $f_\alpha(a) = 0$ .

$f_{-1}$  est la projection orthogonale sur  $\text{Vect}(a)^\perp$ .

Si  $\alpha \neq -1$  alors  $g = f_{-\alpha/(\alpha+1)}$  satisfait à la propriété  $f_\alpha \circ g = g \circ f_\alpha = \text{Id}$  donc  $f_\alpha$  inversible.

d) Si  $\alpha = 0$  alors  $f_\alpha = \text{Id}$ .

Si  $\alpha = -2$  alors  $f_\alpha$  est la réflexion par rapport à  $\text{Vect}(a)^\perp$ .

Dans les deux cas  $f_\alpha \in \mathcal{O}(E)$ .

Si  $\alpha \neq 0, -2$  alors  $f_\alpha(a) = (1 + \alpha).a$  puis

$$\|f_\alpha(a)\| = |1 + \alpha| \neq 1 = \|a\|$$

et donc  $f_\alpha \notin \mathcal{O}(E)$ .

## Exercice 7

---

Soient  $(a, b, c) \in \mathbb{R}^3$ ,  $\sigma = ab + bc + ca$ ,  $S = a + b + c$  et la matrice

$$M = \begin{pmatrix} a & b & c \\ c & a & b \\ b & c & a \end{pmatrix}$$

1. Montrer

$$M \in O_3(\mathbb{R}) \Leftrightarrow \sigma = 0 \text{ et } S \in \{-1, 1\}.$$

2. Montrer

$$M \in SO_3(\mathbb{R}) \Leftrightarrow \sigma = 0 \text{ et } S = 1.$$

3. Montrer que  $M$  est dans  $SO_3(\mathbb{R})$  si, et seulement si, il existe  $k \in [0, \frac{4}{27}]$  tel que  $a, b$  et  $c$  sont les racines du polynôme  $X^3 - X^2 + k$ .

Correction Exercice .7.

a) Les colonnes de  $M$  sont unitaires et deux à deux orthogonales si, et seulement si,

$$\begin{cases} a^2 + b^2 + c^2 = 1 \\ ab + bc + ca = 0 \end{cases}$$

Puisque  $(a + b + c)^2 = a^2 + b^2 + c^2 + 2\sigma$ , on obtient

$$M \in \mathcal{O}_3(\mathbb{R}) \Leftrightarrow \sigma = 0 \text{ et } S^2 = 1$$

b) On suppose la matrice  $M$  orthogonale et l'on calcule son déterminant. En ajoutant toutes les colonnes à la première puis en factorisant

$$\det M = (a + b + c) \begin{vmatrix} 1 & b & c \\ 1 & a & b \\ 1 & c & a \end{vmatrix}$$

puis en retranchant les premières lignes aux suivantes

$$\det M = (a + b + c) \begin{vmatrix} 1 & b & c \\ 0 & a - b & b - c \\ 0 & c - b & a - c \end{vmatrix}$$

Enfin

$$\det M = (a + b + c) ((a - b)(a - c) + (b - c)^2)$$

Ainsi

$$\det M = S (a^2 + b^2 + c^2 - ab - bc - ac) = S$$

car  $a^2 + b^2 + c^2 = 1$  et  $\sigma = 0$ .

Finalement

$$M \in \text{SO}_3(\mathbb{R}) \Leftrightarrow \sigma = 0 \text{ et } S = 1$$

c) Les nombres  $a, b, c$  sont les racines du polynôme  $X^3 - X^2 + k$  si, et seulement si,

$$X^3 - X^2 + k = (X - a)(X - b)(X - c)$$

En identifiant les coefficients, cette identité polynomiale équivaut à la satisfaction du système

$$\begin{cases} a + b + c = 1 \\ ab + bc + ca = 0 \\ abc = -k \end{cases}$$

De plus, le polynôme  $X^3 - X^2 + k$  admet trois racines réelles si, et seulement si,  $k \in [0, 4/27]$ . En effet, considérons la fonction  $f : x \mapsto x^3 - x^2 + k$ . La fonction  $f$  est dérivable sur  $\mathbb{R}$  et  $f'(x) = x(3x - 2)$ .

Compte tenu de ses variations, pour que  $f$  s'annule 3 fois il est nécessaire que  $f(0) \geq 0$  et  $f(2/3) \leq 0$ .

Cela fournit les conditions  $k \geq 0$  et  $k \leq 4/27$ .

Inversement, si  $k \in [0, 4/27]$ ,  $f$  admet trois racines réelles (comptées avec multiplicité)

Ainsi, si  $M \in \text{SO}_3(\mathbb{R})$  alors  $a, b, c$  sont les racines du polynôme  $X^3 - X^2 + k$  avec  $k \in [0, 4/27]$ .

Inversement, si  $k \in [0, 4/27]$ , le polynôme  $X^3 - X^2 + k$  admet trois racines  $a, b, c$  vérifiant  $\sigma = 0$  et  $S = 1$  donc  $M \in \text{SO}_3(\mathbb{R})$ .