

Chapitre 5 : Espaces euclidiens

ÉQUIPE DE MATHÉMATIQUES APPLIQUÉES

UTC

juin 2026



Chapitre 5

Espaces Euclidiens et applications

5.1	Produit scalaire, norme, espace euclidien	3
5.2	Orthogonalité	14
5.3	Matrices orthogonales	23
5.4	Diagonalisation des matrices symétriques réelles	29
5.5	Formes quadratiques	34
5.6	Espace hermitien	44

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

5.1 Produit scalaire, norme, espace euclidien

5.1.1	Définition du produit scalaire	4
5.1.2	Produit scalaire usuel dans $\mathbb{R}^n$	6
5.1.3	Inégalité de Cauchy-Schwarz	7
5.1.4	Définition de la norme	10
5.1.5	Définition de l'espace euclidien	12

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

5.1.1 Définition du produit scalaire

Exercices :

[Exercice A.1.1](#)

[Exercice A.1.2](#)

Exemples :

[Exemple B.1.1](#)

La notion d'espace vectoriel constitue le cadre général de l'algèbre linéaire. La richesse de la théorie s'accroît si à la structure d'espace vectoriel on ajoute d'autres notions qui permettent de rendre compte d'autres propriétés remarquables que l'on rencontre naturellement. En particulier il est intéressant de pouvoir traduire les propriétés de longueurs, distances, volumes, angles. Le produit scalaire et la notion d'espace euclidien vont permettre de définir et d'étudier toutes ces propriétés dites métriques.

Définition 5.1.1. On appelle **produit scalaire** dans un espace vectoriel réel E , une application de $E \times E$ dans $\mathbb{R}$ notée $(\vec{x}, \vec{y}) \mapsto \langle \vec{x}, \vec{y} \rangle$ possédant les propriétés suivantes :

1. elle est bilinéaire :

$$\text{— } \forall \alpha_1, \alpha_2 \in \mathbb{R}, \forall x_1, x_2, y \in E : \quad \langle \alpha_1 \vec{x}_1 + \alpha_2 \vec{x}_2, \vec{y} \rangle = \alpha_1 \langle \vec{x}_1, \vec{y} \rangle + \alpha_2 \langle \vec{x}_2, \vec{y} \rangle,$$

$$\text{— } \forall \beta_1, \beta_2 \in \mathbb{R}, \forall x, y_1, y_2 \in E : \quad \langle \vec{x}, \beta_1 \vec{y}_1 + \beta_2 \vec{y}_2 \rangle = \beta_1 \langle \vec{x}, \vec{y}_1 \rangle + \beta_2 \langle \vec{x}, \vec{y}_2 \rangle,$$

2. elle est définie positive :

$$\text{— } \forall \vec{x} \in E : \quad \langle \vec{x}, \vec{x} \rangle \geq 0,$$

$$\text{— } \forall \vec{x} \in E : \quad \langle \vec{x}, \vec{x} \rangle = 0 \implies \vec{x} = \vec{0},$$

3. elle est symétrique : $\forall \vec{x}, \vec{y} \in E$, on a $\langle \vec{y}, \vec{x} \rangle = \langle \vec{x}, \vec{y} \rangle$.

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

Il n'était pas nécessaire de donner la linéarité par rapport à la deuxième variable, on aurait pu grâce à la symétrie la déduire de la linéarité par rapport à la première variable.

Exemple : $E = \mathbb{R}^n$, le produit scalaire usuel défini par

$$\langle \vec{x}, \vec{y} \rangle = \sum_{i=1}^n x_i y_i,$$

vérifie bien évidemment les propriétés de la définition précédente. Si l'on note comme d'habitude X et Y les vecteurs colonnes dont les éléments sont respectivement les x_i et les y_i , le produit scalaire usuel de $\mathbb{R}^n$ se calcule à l'aide du produit matriciel suivant :

$$\langle \vec{x}, \vec{y} \rangle = X^T Y = Y^T X.$$

Définition du produit scalaire

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

5.1.2 Produit scalaire usuel dans $\mathbb{R}^n$

Exercices :

[Exercice A.1.3](#)

Avant de continuer nous allons introduire une notation que nous allons utiliser dorénavant jusqu'à la fin de ce cours. Si $\vec{x}$ est un vecteur de $\mathbb{R}^n$, on lui associe de façon bijective un vecteur colonne X . Nous noterons maintenant avec la notation unique x à la fois le vecteur colonne $X \in \mathcal{M}_{n1}(\mathbb{R})$ et le vecteur $\vec{x}$ de $\mathbb{R}^n$. On utilisera plus tard la même notation entre $\mathbb{C}^n$ et $\mathcal{M}_{n1}(\mathbb{C})$.

Le produit scalaire usuel dans $\mathbb{R}^n$ est

$$\langle x, y \rangle = \sum_{i=1}^n x_i y_i = x^T y = y^T x.$$

Proposition 5.1.1. Si $A \in \mathcal{M}_{mn}(\mathbb{R})$, alors $A^T \in \mathcal{M}_{nm}(\mathbb{R})$ vérifie :

$$\langle Ax, y \rangle_{\mathbb{R}^m} = \langle x, A^T y \rangle_{\mathbb{R}^n}, \quad \forall x \in \mathbb{R}^n, \quad \forall y \in \mathbb{R}^m, \quad (5.1.1)$$

(le produit scalaire du membre de gauche est le produit scalaire usuel de $\mathbb{R}^m$ et celui de droite est le produit scalaire usuel de $\mathbb{R}^n$).

Montrer cette proposition en exercice.

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

5.1.3 Inégalité de Cauchy-Schwarz

Exercices :

[Exercice A.1.4](#)

Proposition 5.1.2. Inégalité de Cauchy-Schwarz

On a

$$\langle \vec{x}, \vec{y} \rangle^2 \leq \langle \vec{x}, \vec{x} \rangle \langle \vec{y}, \vec{y} \rangle,$$

avec égalité si et seulement si $\vec{x}$ et $\vec{y}$ sont colinéaires.

Démonstration – Pour $\vec{x}, \vec{y} \in E$ et $\theta \in \mathbb{R}$, définissons

$$q(\theta) = \langle \vec{x} + \theta \vec{y}, \vec{x} + \theta \vec{y} \rangle.$$

En utilisant la bilinéarité et la symétrie du produit scalaire, on obtient

$$q(\theta) = \langle \vec{x}, \vec{x} \rangle + 2\theta \langle \vec{x}, \vec{y} \rangle + \theta^2 \langle \vec{y}, \vec{y} \rangle.$$

De plus le produit scalaire est défini-positif, donc quel que soit $\theta \in \mathbb{R}$,

$$q(\theta) = \langle \vec{x} + \theta \vec{y}, \vec{x} + \theta \vec{y} \rangle \geq 0.$$

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

Si $\vec{y} \neq \vec{0}$, $q(\theta)$ est un trinôme du second degré (car $\langle \vec{y}, \vec{y} \rangle \neq 0$) qui est non négatif quelque soit θ , son discriminant est donc ≤ 0 d'où l'inégalité de Cauchy-Schwarz :

$$\langle \vec{x}, \vec{y} \rangle^2 - \langle \vec{x}, \vec{x} \rangle \langle \vec{y}, \vec{y} \rangle \leq 0.$$

Si $\vec{y} = \vec{0}$, l'inégalité est encore trivialement vérifiée puisque

$$\langle \vec{x}, \vec{y} \rangle^2 = 0 \leq \langle \vec{x}, \vec{x} \rangle \langle \vec{y}, \vec{y} \rangle = 0.$$

Dans ce cas l'inégalité est une égalité. Dans quel autre cas a-t-on encore une égalité?

Si $\vec{y} \neq \vec{0}$ et $\langle \vec{x}, \vec{y} \rangle^2 - \langle \vec{x}, \vec{x} \rangle \langle \vec{y}, \vec{y} \rangle = 0$, le discriminant est nul donc le trinôme du second degré $q(\theta)$ admet une racine (double), donc $\exists \bar{\theta}$ tel que $q(\bar{\theta}) = \langle \vec{x} + \bar{\theta}\vec{y}, \vec{x} + \bar{\theta}\vec{y} \rangle = 0$, or le produit scalaire est défini positif donc $\vec{x} + \bar{\theta}\vec{y} = \vec{0}$, ce qui veut dire que $\vec{x} = -\bar{\theta}\vec{y}$.

Réciproquement, si $\vec{x} = -\bar{\theta}\vec{y}$, un calcul direct montre que $\langle \vec{x}, \vec{y} \rangle^2 = \langle \vec{x}, \vec{x} \rangle \langle \vec{y}, \vec{y} \rangle$.

En résumé on a toujours

$$\langle \vec{x}, \vec{y} \rangle^2 \leq \langle \vec{x}, \vec{x} \rangle \langle \vec{y}, \vec{y} \rangle.$$

On a égalité pour $\vec{y} = \vec{0}$ ou $\vec{x} = -\bar{\theta}\vec{y}$, ce qui est équivalent à dire $\{\vec{x}, \vec{y}\}$ est une famille liée, ou $\vec{x}$ et $\vec{y}$ sont colinéaires (montrez le).

L'inégalité de Cauchy-Schwarz peut aussi s'écrire

$$|\langle \vec{x}, \vec{y} \rangle| \leq \sqrt{\langle \vec{x}, \vec{x} \rangle} \sqrt{\langle \vec{y}, \vec{y} \rangle}.$$

Inégalité de Cauchy-Schwarz

Sommaire
Concepts

Exemples
Exercices
Documents

Cette inégalité appliquée au produit scalaire usuel de $\mathbb{R}^n$, donne l'inégalité :

$$\left(\sum_{i=1}^n x_i y_i \right)^2 \leq \sum_{i=1}^n x_i^2 \sum_{i=1}^n y_i^2.$$

Inégalité de Cauchy-Schwarz

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

5.1.4 Définition de la norme

Exercices :

[Exercice A.1.5](#)

Définition 5.1.2. On appelle **norme** sur un espace vectoriel réel E , une application de E dans $\mathbb{R}^+$ notée

$$\vec{x} \mapsto \|\vec{x}\|$$

possédant les propriétés suivantes :

1. $\|\vec{x}\| = 0 \iff \vec{x} = \vec{0}$,
2. $\|\alpha \vec{x}\| = |\alpha| \|\vec{x}\|, \forall \alpha \in \mathbb{R}$,
3. $\|\vec{x} + \vec{y}\| \leq \|\vec{x}\| + \|\vec{y}\|$: **inégalité triangulaire**.

Définition 5.1.3. On appelle **espace vectoriel normé** un espace vectoriel réel muni d'une norme.

Exemple : Dans $\mathbb{R}^n$,

$$\sum_{i=1}^n |x_i|, \text{ où } x = (x_1, \dots, x_n)$$

définit une norme.

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

En effet, c'est une application de $\mathbb{R}^n$ dans $\mathbb{R}^+$, et

$$\sum_{i=1}^n |x_i| = 0 \iff x_i = 0, \forall i \iff x = 0.$$

Les deux autres propriétés proviennent de celles de la valeur absolue :

$$|\alpha x_i| = |\alpha| |x_i| \text{ et } |x_i + y_i| \leq |x_i| + |y_i|.$$

On appelle cette norme la norme 1 et on la note $\|\cdot\|_1$

Définition de la norme

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

5.1.5 Définition de l'espace euclidien

Proposition 5.1.3. Soit E un espace vectoriel réel muni d'un produit scalaire, alors l'application

$$\vec{x} \mapsto \sqrt{\langle \vec{x}, \vec{x} \rangle} \quad (5.1.2)$$

définit une norme sur E .

Démonstration – Il faut montrer que $\sqrt{\langle \vec{x}, \vec{x} \rangle}$ vérifie les 3 propriétés de la norme.

La propriété 1 provient du fait que le produit scalaire est défini positif.

La propriété 2 provient de la bilinéarité :

$$\sqrt{\langle \alpha \vec{x}, \alpha \vec{x} \rangle} = \sqrt{\alpha^2 \langle \vec{x}, \vec{x} \rangle} = |\alpha| \sqrt{\langle \vec{x}, \vec{x} \rangle}.$$

La bilinéarité et la symétrie du produit scalaire permettent d'écrire :

$$\langle \vec{x} + \vec{y}, \vec{x} + \vec{y} \rangle = \langle \vec{x}, \vec{x} \rangle + 2\langle \vec{x}, \vec{y} \rangle + \langle \vec{y}, \vec{y} \rangle.$$

Ensuite, l'inégalité de Cauchy-Schwarz nous donne :

$$\langle \vec{x}, \vec{x} \rangle + 2\langle \vec{x}, \vec{y} \rangle + \langle \vec{y}, \vec{y} \rangle \leq \langle \vec{x}, \vec{x} \rangle + 2\sqrt{\langle \vec{x}, \vec{x} \rangle \langle \vec{y}, \vec{y} \rangle} + \langle \vec{y}, \vec{y} \rangle$$

d'où

$$\langle \vec{x} + \vec{y}, \vec{x} + \vec{y} \rangle \leq \left(\sqrt{\langle \vec{x}, \vec{x} \rangle} + \sqrt{\langle \vec{y}, \vec{y} \rangle} \right)^2,$$

soit $\sqrt{\langle \vec{x} + \vec{y}, \vec{x} + \vec{y} \rangle} \leq \sqrt{\langle \vec{x}, \vec{x} \rangle} + \sqrt{\langle \vec{y}, \vec{y} \rangle}$.

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

Définition 5.1.4. *Un espace euclidien est un espace vectoriel de dimension finie, muni d'un produit scalaire donc de la norme associée à ce produit scalaire.*

Exemple : $E = \mathbb{R}^n$ est un espace vectoriel de dimension finie n muni du produit scalaire usuel $\langle x, y \rangle = \sum_{i=1}^n x_i y_i$ et de la norme associée

$$\|x\| = \sqrt{\sum_{i=1}^n x_i^2}.$$

Cette norme est appelée la norme euclidienne, ou norme 2. $\mathbb{R}^n$ est donc un espace euclidien.

On vient de voir qu'à un produit scalaire on peut associer une norme, la réciproque est fausse. Par exemple, il n'existe pas de produit scalaire associé à la norme 1 définie par $x \mapsto \sum_{i=1}^n |x_i|$ de $\mathbb{R}^n$, ni d'ailleurs à la norme infinie définie par $x \mapsto \max_{1 \leq i \leq n} |x_i|$.

Définition de l'espace euclidien

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

5.2 Orthogonalité

5.2.1	Vecteurs orthogonaux, sous-espaces orthogonaux	15
5.2.2	Procédé d'orthogonalisation de Schmidt	17
5.2.3	Décomposition d'un espace euclidien en sous-espaces orthogonaux . .	19
5.2.4	Projection orthogonale sur un sous-espace	21

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

5.2.1 Vecteurs orthogonaux, sous-espaces orthogonaux

Exercices :

[Exercice A.1.6](#)

[Exercice A.1.7](#)

Exemples :

[Exemple B.1.2](#)

Définition 5.2.1. Soit un espace euclidien E .

1. Deux vecteurs $\vec{x}$ et $\vec{y}$ sont **orthogonaux** si $\langle \vec{x}, \vec{y} \rangle = 0$.
2. Une famille de vecteurs $\{\vec{x}_1, \vec{x}_2, \dots, \vec{x}_p\}$ est **orthogonale** si

$$\langle \vec{x}_i, \vec{x}_j \rangle = 0, \forall i \neq j.$$

Elle est **orthonormée** ou **orthonormale** si de plus

$$\|\vec{x}_i\| = 1, \forall i = 1, \dots, p.$$

3. Si F est un sous-espace vectoriel de E , on appelle **orthogonal de F dans E** et on le note $F^\perp$, le sous-espace vectoriel

$$F^\perp = \{\vec{x} \in E \mid \forall \vec{y} \in F, \langle \vec{x}, \vec{y} \rangle = 0\}.$$

Montrer, en exercice, que $F^\perp$ est un sous-espace vectoriel de E .

Exemple : $E = \mathbb{R}^3$, $\vec{y} = (1, -2, 1) \in \mathbb{R}^3$, $F = \text{Vect}\langle \vec{y} \rangle$.

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

Alors $F^\perp = \{\vec{x} \in \mathbb{R}^3 \mid x_1 - 2x_2 + x_3 = 0\}$. $F^\perp$ est donc un plan dont $(2, 1, 0)$ et $(1, 0, -1)$ sont les vecteurs d'une base possible.

Proposition 5.2.1. *Une famille orthogonale de vecteurs non nuls d'un espace euclidien, est libre.*

Montrer cette propriété en exercice.

**Vecteurs
orthogonaux,
sous-espaces
orthogonaux**

Sommaire
Concepts

Exemples
Exercices
Documents

5.2.2 Procédé d'orthogonalisation de Schmidt

Exercices :
[Exercice A.1.8](#)

Documents :
[Document C.1.1](#)

Proposition 5.2.2. Procédé d'orthogonalisation de Schmidt

Soit $\mathcal{X} = \{\vec{x}_1, \vec{x}_2, \dots, \vec{x}_p\}$ une famille libre de E , alors il existe une famille orthonormée $\mathcal{Y} = \{\vec{y}_1, \vec{y}_2, \dots, \vec{y}_p\}$ telle que :

$$\text{Vect}\langle \vec{x}_1, \vec{x}_2, \dots, \vec{x}_k \rangle = \text{Vect}\langle \vec{y}_1, \vec{y}_2, \dots, \vec{y}_k \rangle, \quad \forall k = 1, \dots, p.$$

Démonstration – Raisonnons par récurrence sur p :

— Pour $p = 1$, on pose :

$$\vec{y}_1 = \frac{1}{\|\vec{x}_1\|} \vec{x}_1.$$

et il est clair que $\text{Vect}\langle \vec{x}_1 \rangle = \text{Vect}\langle \vec{y}_1 \rangle$.

— Dans le cas $p = 2$, on déterminerait $\vec{y}_1$ comme précédemment.

Pour obtenir $\vec{y}_2$, on commence par calculer un vecteur $\tilde{\vec{y}}_2$ défini de la façon suivante :

$$\tilde{\vec{y}}_2 = \vec{x}_2 + \beta \vec{y}_1, \quad (\text{combinaison linéaire de } \vec{x}_2 \text{ et de } \vec{y}_1),$$

puis on divise ce vecteur par sa norme pour obtenir le vecteur $\vec{y}_2$ de norme 1

$$\vec{y}_2 = \frac{1}{\|\tilde{\vec{y}}_2\|} \tilde{\vec{y}}_2.$$

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

Alors il est clair, par construction, que $\text{Vect}\langle \vec{x}_1, \vec{x}_2 \rangle = \text{Vect}\langle \vec{y}_1, \vec{y}_2 \rangle$. Il ne reste plus qu'à déterminer β pour que les vecteurs $\{\vec{y}_1, \vec{y}_2\}$ soient orthogonaux :

$$\langle \vec{y}_2, \vec{y}_1 \rangle = \langle \vec{x}_2 + \beta \vec{y}_1, \vec{y}_1 \rangle = 0,$$

soit

$$\beta = -\langle \vec{x}_2, \vec{y}_1 \rangle,$$

d'où

$$\vec{y}_2 = \vec{x}_2 - \langle \vec{x}_2, \vec{y}_1 \rangle \vec{y}_1.$$

$\vec{y}_2$ est un vecteur non nul, car sinon on aurait $\vec{x}_2$ et $\vec{y}_1$ colinéaires donc $\vec{x}_2$ et $\vec{x}_1$ colinéaires, ce qui est contraire à l'hypothèse. On peut donc définir :

$$\vec{y}_2 = \frac{1}{\|\vec{y}_2\|} \vec{y}_2.$$

- Dans le cas $p = 3$, on déterminerait $\vec{y}_1$ et $\vec{y}_2$ comme précédemment.
Pour obtenir $\vec{y}_3$, on commence par calculer un vecteur $\vec{\hat{y}}_3$ défini de la façon suivante :

$$\vec{\hat{y}}_3 = \vec{x}_3 + \beta_1 \vec{y}_1 + \beta_2 \vec{y}_2,$$

puis on divise ce vecteur par sa norme pour obtenir le vecteur $\vec{y}_3$ de norme 1

$$\vec{y}_3 = \frac{1}{\|\vec{\hat{y}}_3\|} \vec{\hat{y}}_3.$$

On détermine β_1 et β_2 pour que $\vec{\hat{y}}_3$ soit orthogonal à $\vec{y}_1$ et à $\vec{y}_2$.

Faites le calcul, on obtient $\beta_1 = -\langle \vec{x}_3, \vec{y}_1 \rangle$, $\beta_2 = -\langle \vec{x}_3, \vec{y}_2 \rangle$.

- Pour la récurrence générale, lire le document.

Procédé d'orthogonalisation de Schmidt

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

5.2.3 Décomposition d'un espace euclidien en sous-espaces orthogonaux

Exercices :

[Exercice A.1.9](#)

Théorème 5.2.1. *Soit E un espace euclidien et F un sous-espace vectoriel de E , alors*

$$E = F \oplus F^\perp.$$

Démonstration – Soit $\mathcal{X} = \{\vec{x}_1, \vec{x}_2, \dots, \vec{x}_p\}$ une base de F , d'après le théorème de la base incomplète, on peut compléter $\mathcal{X}$ par une famille $\widetilde{\mathcal{X}} = \{\vec{x}_{p+1}, \vec{x}_{p+2}, \dots, \vec{x}_n\}$ telle que $\mathcal{X} \cup \widetilde{\mathcal{X}}$ forme une base de E . D'après l'orthogonalisation de Schmidt, on peut trouver une famille orthonormée

$\mathcal{Y} \cup \widetilde{\mathcal{Y}} \stackrel{\text{def.}}{=} \{\vec{y}_1, \vec{y}_2, \dots, \vec{y}_n\}$ (où $\mathcal{Y} = \{\vec{y}_1, \dots, \vec{y}_p\}$ et $\widetilde{\mathcal{Y}} = \{\vec{y}_{p+1}, \dots, \vec{y}_n\}$) telle que :

- $\text{Vect}\langle \vec{y}_1, \vec{y}_2, \dots, \vec{y}_p \rangle = \text{Vect}\langle \vec{x}_1, \vec{x}_2, \dots, \vec{x}_p \rangle$ et donc $\mathcal{Y}$ est une base orthonormée de F ,
- $\text{Vect}\langle \vec{y}_1, \vec{y}_2, \dots, \vec{y}_n \rangle = \text{Vect}\langle \vec{x}_1, \vec{x}_2, \dots, \vec{x}_n \rangle$ et donc $\mathcal{Y} \cup \widetilde{\mathcal{Y}}$ est une base orthonormée de E ,
- $E = F \oplus G$ où $G = \text{Vect}\langle \vec{y}_{p+1}, \dots, \vec{y}_n \rangle$.
- Par définition d'une base orthonormée, on a

$$\langle \vec{y}_k, \vec{y}_i \rangle = 0, \quad \forall k = p+1, \dots, n, \quad \forall i = 1, \dots, p.$$

Puisque $\vec{y}_k$ est orthogonal à tous les éléments de la base de F , $\vec{y}_k$ est orthogonal à tous les vecteurs de F donc $\vec{y}_k \in F^\perp$, ceci est vrai $\forall k = p+1, \dots, n$ et donc $G \subset F^\perp$.

- Donc $E = F \oplus G \subset F + F^\perp$.

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

- Évidemment $F + F^\perp \subset E$, donc $E = F + F^\perp$.
- Or $F \cap F^\perp = \{0\}$, donc la somme est directe : $F + F^\perp = F \oplus F^\perp$.
On a donc $E = F \oplus F^\perp$.

**Décomposition
d'un espace
euclidien en
sous-espaces
orthogonaux**

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

5.2.4 Projection orthogonale sur un sous-espace

Soit F un sous-espace vectoriel de E euclidien. Soit $\vec{x} \in E = F \oplus F^\perp$. Il existe $\vec{f} \in F$ et $\vec{r} \in F^\perp$ uniques, tels qu'on peut décomposer $\vec{x}$ en $\vec{x} = \vec{f} + \vec{r}$.

On appelle ce $\vec{f}$ le projeté orthogonal de x sur F , souvent noté $p_F(\vec{x})$. L'application p_F est la projection orthogonale sur F . D'après le chapitre 2, on sait que $p_F \in \mathcal{L}(E)$ et que $(p_F)^2 = p_F$ (on a noté $(p_F)^2 = p_F \circ p_F$).

Comme $\vec{r} = \vec{x} - p_F(\vec{x})$ appartient à $F^\perp$, on a la caractérisation du projeté orthogonale suivante :

Proposition 5.2.3. *Soit E euclidien et F un sous-espace vectoriel de E . Soit $\vec{x}$ dans E . Alors $p_F(\vec{x})$ est le projeté orthogonal de $\vec{x}$ sur F si et seulement si*

$$p_F(\vec{x}) \in F, \quad \text{et} \quad \forall \vec{f} \in F \quad \langle p_F(\vec{x}), \vec{f} \rangle = \langle \vec{x}, \vec{f} \rangle.$$

Démonstration – Une implication vient d'être faite. Montrez la réciproque en exercice.

Caractérisons à présent $p_F(\vec{x})$ en utilisant des bases.

On suppose, comme dans le paragraphe "[Espace euclidien-décomposition](#)", que l'on a deux bases de E : une base $\mathcal{X} \cup \widetilde{\mathcal{X}}$ telle que $F = \text{Vect}\langle \mathcal{X} \rangle$, et une base orthonormée $\mathcal{Y} \cup \widetilde{\mathcal{Y}}$ telle que $F = \text{Vect}\langle \mathcal{Y} \rangle$ et $F^\perp = \text{Vect}\langle \widetilde{\mathcal{Y}} \rangle$.

Sommaire
Concepts

Exemples
Exercices
Documents

- Avec la base $\mathcal{X} \cup \widetilde{\mathcal{X}} : p_F(\vec{x}) \in F$, donc il existe $(\alpha_j)_{j=1,\dots,p}$ dans $\mathbb{R}^p$ tels que $p_F(\vec{x}) = \sum_{j=1}^p \alpha_j \vec{x}_j$. Pour déterminer $p_F(\vec{x})$, il suffit de calculer les coefficients α_j . Comme $\vec{r} = \vec{x} - p_F(\vec{x})$ est orthogonal à F , ce vecteur est orthogonal à tous les éléments de $\mathcal{X}$. On a donc par bilinéarité du produit scalaire

$$\forall i = 1, \dots, p, \quad \sum_{j=1}^p \langle \vec{x}_j, \vec{x}_i \rangle \alpha_j = \langle \vec{x}, \vec{x}_i \rangle.$$

C'est un système linéaire $Ga = b$ qu'il reste à résoudre, où on a posé

$$G \stackrel{\text{def.}}{=} \begin{pmatrix} \langle \vec{x}_1, \vec{x}_1 \rangle & \langle \vec{x}_2, \vec{x}_1 \rangle & \dots & \langle \vec{x}_p, \vec{x}_1 \rangle \\ \langle \vec{x}_1, \vec{x}_2 \rangle & \langle \vec{x}_2, \vec{x}_2 \rangle & \dots & \langle \vec{x}_p, \vec{x}_2 \rangle \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ \langle \vec{x}_1, \vec{x}_p \rangle & \langle \vec{x}_2, \vec{x}_p \rangle & \dots & \langle \vec{x}_p, \vec{x}_p \rangle \end{pmatrix}, \quad a = \begin{pmatrix} \alpha_1 \\ \alpha_2 \\ \vdots \\ \alpha_p \end{pmatrix} \quad \text{et} \quad b = \begin{pmatrix} \langle \vec{x}, \vec{x}_1 \rangle \\ \langle \vec{x}, \vec{x}_2 \rangle \\ \vdots \\ \langle \vec{x}, \vec{x}_p \rangle \end{pmatrix}.$$

Comme le produit scalaire est symétrique, noter que la matrice G est symétrique.

- Avec la base $\mathcal{Y} \cup \widetilde{\mathcal{Y}} : p_F(\vec{x}) \in F$, donc il existe $(\beta_j)_{j=1,\dots,p}$ dans $\mathbb{R}^p$ tels que $p_F(\vec{x}) = \sum_{j=1}^p \beta_j \vec{y}_j$. Cette fois-ci, en utilisant le fait que la base est orthonormée, c'est plus simple. En effet, on a toujours la caractérisation

$$\forall i = 1, \dots, p, \quad \sum_{j=1}^p \langle \vec{y}_j, \vec{y}_i \rangle \beta_j = \langle \vec{x}, \vec{y}_i \rangle.$$

Mais comme $\langle \vec{y}_j, \vec{y}_i \rangle$ vaut 0 si $i \neq j$, et vaut 1 si $i = j$, on a pour tout $i = 1, \dots, p$, $\beta_i = \langle \vec{x}, \vec{y}_i \rangle$. Il n'y a pas besoin de résoudre de système linéaire. Le projeté orthogonal s'écrit donc dans cette base orthonormée :

$$p_F(\vec{x}) = \sum_{j=1}^p \langle \vec{x}, \vec{y}_j \rangle \vec{y}_j.$$

5.3 Matrices orthogonales

5.3.1	Définition et caractérisation des matrices orthogonales	24
5.3.2	Matrice de passage entre 2 bases orthonormées	26
5.3.3	Propriétés des matrices orthogonales	27

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

5.3.1 Définition et caractérisation des matrices orthogonales

Exercices :

[Exercice A.1.10](#)

On rappelle la définition du symbole de Kronecker δ_{ij} qui vaut 1 si $i = j$ et 0 sinon. Dans la définition suivante on note comme d'habitude Q_i la i^e colonne de Q .

Définition 5.3.1. *On dit que $Q \in \mathcal{M}_{n,n}(\mathbb{R})$ est une matrice orthogonale si pour tout $1 \leq i, j \leq n$, $(Q_i)^T Q_j = \delta_{ij}$, où δ_{ij} est le symbole de Kronecker.*

Bien sûr la terminologie "matrice orthogonale" n'a pas été choisie au hasard : si on utilise le produit scalaire usuel de $\mathbb{R}^n$, on voit que 2 colonnes distinctes de Q ont un produit scalaire nul, elles sont donc orthogonales. On remarque de plus que les colonnes de Q sont *orthonormées*, ce que ne laisse pas supposer la terminologie.

Proposition 5.3.1. *Une condition nécessaire et suffisante pour que Q soit orthogonale est que :*

$$Q^T Q = I$$

Démonstration –

$$Q^T Q = I \iff \forall 1 \leq i, j \leq n, (\underline{Q^T})_i Q_j = \delta_{ij} \iff \forall 1 \leq i, j \leq n, (Q_i)^T Q_j = \delta_{ij} \iff Q \text{ est orthogonale.}$$

Une conséquence immédiate de la proposition précédente est :

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

Proposition 5.3.2. *Une matrice est orthogonale si et seulement si $Q^{-1} = Q^T$.
De plus, le déterminant d'une matrice orthogonale est égal à ± 1 .*

**Définition et
caractérisation
des matrices
orthogonales**

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

5.3.2 Matrice de passage entre 2 bases orthonormées

Exercices :

[Exercice A.1.11](#)

[Exercice A.1.12](#)

Proposition 5.3.3. Soit $\mathcal{B} = \{\vec{b}_1, \vec{b}_2, \dots, \vec{b}_n\}$ et $\mathcal{B}' = \{\vec{b}'_1, \vec{b}'_2, \dots, \vec{b}'_n\}$, deux bases orthonormées d'un même espace euclidien E , alors la matrice P de passage de $\mathcal{B}$ à $\mathcal{B}'$ est une matrice orthogonale.

Démonstration – Par définition on a :

$$\vec{b}'_j = \sum_{i=1}^n p_{ij} \vec{b}_i$$

Si l'on note $\langle \cdot, \cdot \rangle$ le produit scalaire de E , on peut donc écrire

$$\langle \vec{b}'_j, \vec{b}'_k \rangle = \left\langle \sum_{i=1}^n p_{ij} \vec{b}_i, \sum_{l=1}^n p_{lk} \vec{b}_l \right\rangle = \sum_{i,l=1}^n p_{ij} p_{lk} \langle \vec{b}_i, \vec{b}_l \rangle,$$

or la base $\mathcal{B}$ est orthonormée donc $\langle \vec{b}_i, \vec{b}_l \rangle = \delta_{il}$ d'où

$$\langle \vec{b}'_j, \vec{b}'_k \rangle = \sum_{i=1}^n p_{ij} p_{ik} = (P_j)^T P_k$$

et comme la base $\mathcal{B}'$ est orthonormée, on a $\langle \vec{b}'_j, \vec{b}'_k \rangle = \delta_{jk}$,

ce qui implique que $(P_j)^T P_k = \delta_{jk}$ et donc que P est orthogonale.

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

5.3.3 Propriétés des matrices orthogonales

Exercices :

[Exercice A.1.13](#)

Proposition 5.3.4. *Les matrices orthogonales ont les propriétés importantes suivantes :*

- *La transposée d'une matrice orthogonale est orthogonale.*
- *Un produit de matrices orthogonales est orthogonal.*
- *L'inverse d'une matrice orthogonale est orthogonale.*

Démonstration –

- si Q est orthogonale, alors $Q^T Q = I$, donc on en déduit que Q est l'inverse de Q^T donc que $Q Q^T = I$, donc Q^T est orthogonale.
- $(PQ)^T PQ = Q^T P^T PQ = Q^T Q = I$, donc PQ est orthogonale.
- commençons par considérer une matrice A inversible quelconque. On a $AA^{-1} = I$, donc en transposant on obtient $(A^{-1})^T A^T = I^T = I$ (I est diagonale donc symétrique), ce qui signifie que l'inverse de la transposée est la transposée de l'inverse, ce que l'on note souvent

$$A^{-T} = (A^T)^{-1} = (A^{-1})^T.$$

Revenons à une matrice Q orthogonale. Alors on a $(Q^{-1})^T Q^{-1} = Q Q^{-1} = I$, donc Q^{-1} est orthogonale.

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

Proposition 5.3.5. *Lien entre matrice orthogonale, norme et produit scalaire dans $\mathbb{R}^n$*

- Une matrice Q est orthogonale si et seulement si elle conserve la norme des vecteurs, c'est-à-dire quelque soit le vecteur x de $\mathbb{R}^n$, on a $\|x\| = \|Qx\|$ où $\|\cdot\|$ représente la norme usuelle de $\mathbb{R}^n$.
- Une matrice est orthogonale si et seulement si elle conserve le produit scalaire usuel, c'est-à-dire quelque soit les vecteurs x et y de $\mathbb{R}^n$, $\langle x, y \rangle = \langle Qx, Qy \rangle$.

Démonstration –

- On suppose que Q est orthogonale alors

$$\|Qx\|^2 = (Qx)^T Qx = x^T Q^T Qx = x^T x = \|x\|^2.$$

La réciproque est admise ici.

- De même, si Q est orthogonale alors elle conserve le produit scalaire usuel, en effet :
 $\langle Qx, Qy \rangle = (Qy)^T Qx = y^T Q^T Qx = y^T x = \langle x, y \rangle$.

Pour la réciproque, on utilise l'équivalence précédente : si une matrice conserve le produit scalaire, elle conserve la norme donc elle est orthogonale.

**Propriétés des
matrices
orthogonales**[Sommaire](#)
[Concepts](#)[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

5.4 Diagonalisation des matrices symétriques réelles

5.4.1	Matrices symétriques réelles et diagonalisation	30
-------	---	----

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

5.4.1 Matrices symétriques réelles et diagonalisation

Exercices :

[Exercice A.1.14](#)

[Exercice A.1.15](#)

Documents :

[Document C.1.2](#)

Le but de ce paragraphe est de montrer qu'une matrice symétrique réelle est diagonalisable dans $\mathbb{R}$. On va énoncer tout d'abord un premier résultat que l'on complètera après.

Proposition 5.4.1. *Soit A une matrice symétrique réelle. Si λ_1 et λ_2 sont 2 valeurs propres réelles distinctes pour A et si on note y_1, y_2 2 vecteurs propres réels associés, alors y_1 et y_2 sont orthogonaux.*

Démontrer cette proposition en exercice.

Théorème 5.4.1. *Soit $A \in \mathcal{M}_{nn}(\mathbb{R})$ une matrice symétrique réelle. Alors*

1. *A a toutes ses valeurs propres réelles,*
2. *il existe une base orthonormée de $\mathbb{R}^n$ constituée de vecteurs propres de A (on utilise le produit scalaire usuel de $\mathbb{R}^n$),*
3. *A est diagonalisable dans $\mathbb{R}$. Plus précisément, il existe une matrice P orthogonale telle que $D = P^T A P = P^{-1} A P$ est une matrice diagonale.*

Démonstration –

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

1. Soit $(\lambda, y) \in \mathbb{C} \times \mathbb{C}^n$ un couple propre de A (donc $y \neq 0$). Pour montrer que λ est réel, nous allons montrer que $\lambda = \bar{\lambda}$. On a par définition

$$Ay = \lambda y \quad (5.4.1)$$

et en conjuguant

$$A\bar{y} = \bar{\lambda}\bar{y} \quad (\text{car } A \text{ est réelle}). \quad (5.4.2)$$

Multiplions à gauche (5.4.1) par $\bar{y}^T$, on obtient :

$$\bar{y}^T Ay = \lambda \bar{y}^T y = \lambda \sum_{i=1}^n \bar{y}_i y_i = \lambda \sum_{i=1}^n |y_i|^2. \quad (5.4.3)$$

Multiplions à gauche (5.4.2) par y^T on obtient :

$$y^T A\bar{y} = \bar{\lambda} y^T \bar{y} = \bar{\lambda} \sum_{i=1}^n |y_i|^2. \quad (5.4.4)$$

Or

$$\bar{y}^T Ay = (\bar{y}^T Ay)^T = y^T A\bar{y}, \quad (\text{car un scalaire est égale à sa transposée}),$$

donc en utilisant les égalités (5.4.3) et (5.4.4), on trouve $\lambda = \bar{\lambda}$ (le vecteur propre y étant non nul, on peut simplifier par $\sum_{i=1}^n |y_i|^2$).

3. Ceci se démontre par récurrence sur l'ordre n de la matrice A .

— Commençons par remarquer que si $y \in \mathbb{C}^n$ est un vecteur propre associé à λ , alors on peut prendre $\text{Re}(y) = \frac{1}{2}(y + \bar{y})$ ou $\text{Im}(y) = \frac{1}{2i}(y - \bar{y})$ (ils ne peuvent pas être nuls simultanément, car $y \neq 0$) comme vecteur propre *réel* associé à λ . En effet, $Ay = \lambda y$ implique $A\bar{y} = \bar{\lambda}\bar{y}$ (car A et λ sont réels), et donc par linéarité, on obtient $A\text{Re}(y) = \lambda \text{Re}(y)$ et $A\text{Im}(y) = \lambda \text{Im}(y)$.

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

— Pour $n=1$, le théorème est trivial. Mais pour comprendre le principe de la démonstration, nous allons étudier le cas $n = 2$. Soit $A \in \mathcal{M}_{2,2}(\mathbb{R})$ une matrice symétrique et soit $(\lambda, y) \in \mathbb{R} \times \mathbb{R}^2$ un couple propre de A , et comme $y \neq 0$, on peut toujours supposer que $\|y\| = 1$. D'après l'orthogonalisation de Schmidt, il existe $z \in \mathbb{R}^2$ tel que $\|z\| = 1$ et $\langle y, z \rangle = y^T z = 0$. Soit P la matrice 2×2 dont les colonnes sont y et z : $P = (y \ z)$. Comme cette matrice est orthogonale, on a $P^{-1} = P^T$, et on peut écrire :

$$P^{-1}AP = P^TAP = P^T A \begin{pmatrix} y & z \end{pmatrix} = P^T \begin{pmatrix} Ay & Az \end{pmatrix} = P^T \begin{pmatrix} \lambda y & Az \end{pmatrix}.$$

D'où, en utilisant la multiplication par blocs :

$$P^{-1}AP = \begin{pmatrix} y^T \\ z^T \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \lambda y & Az \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \lambda y^T y & y^T Az \\ \lambda z^T y & z^T Az \end{pmatrix}.$$

Or

- $\|y\| = 1 \implies \lambda y^T y = \lambda$,
 - $\langle y, z \rangle = 0 \implies \lambda y^T z = \lambda z^T y = 0$,
 - $y^T Az = y^T A^T z = (Ay)^T z = \lambda y^T z = 0$,
- donc, si l'on pose $\mu = z^T Az \in \mathbb{R}$, on obtient :

$$P^{-1}AP = \begin{pmatrix} \lambda & 0 \\ 0 & \mu \end{pmatrix}$$

On vient donc d'établir que A est diagonalisable et que $D = P^TAP = P^{-1}AP$, avec P orthogonale.

(Voir le document pour la fin de la démonstration par récurrence.)

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

2. En utilisant ce que l'on vient de démontrer, on obtient que $PD = AP$. Si l'on note P_i la i^e colonne de P et d_i le i^e terme de la diagonale de D , les propriétés du produit matriciel impliquent donc que $d_i P_i = AP_i$, donc P_i est un vecteur propre de A associé à la valeur propre d_i . Or la matrice P est orthogonale, les vecteurs P_i constituent donc une base orthonormée de vecteurs propres de A .

**Matrices
symétriques
réelles et
diagonalisation**

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

5.5 Formes quadratiques

5.5.1	Matrice définie positive	35
5.5.2	Définition d'une forme quadratique	37
5.5.3	Forme quadratique définie positive	39
5.5.4	Réduction de Gauss d'une forme quadratique	40

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

5.5.1 Matrice définie positive

Exercices :

[Exercice A.1.16](#)

[Exercice A.1.17](#)

[Exercice A.1.18](#)

[Exercice A.1.19](#)

Définition 5.5.1. On dit que la matrice symétrique $A \in \mathcal{M}_{n,n}(\mathbb{R})$ est **semi-définie positive** si

$$\forall x \in \mathbb{R}^n : \quad x^T A x \geq 0. \quad (5.5.1)$$

On dit qu'elle est **définie positive** si, de plus,

$$\forall x \in \mathbb{R}^n : \quad x^T A x = 0 \implies x = 0. \quad (5.5.2)$$

Ceci implique donc qu'une matrice symétrique est définie positive si et seulement si

$$x^T A x > 0, \quad \text{pour tout } x \neq 0.$$

Proposition 5.5.1. Les termes diagonaux d'une matrice définie positive sont strictement positifs.

Les termes diagonaux d'une matrice semi-définie positive sont positifs ou nuls.

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

Montrer ces propriétés en exercice.

On a la caractérisation importante suivante :

Proposition 5.5.2. *Une condition nécessaire et suffisante pour que la matrice A symétrique soit définie positive (resp. semi-définie positive) est que toutes ses valeurs propres soient strictement positives (resp. positives ou nulles).*

Démonstration – Comme A est symétrique, elle est diagonalisable dans $\mathbb{R}$ et il existe Q orthogonale et Λ diagonale telles que $Q^T A Q = Q^{-1} A Q = \Lambda$. Posons $x = Q\tilde{x}$, alors

$$x^T A x > 0, \forall x \neq 0 \iff \tilde{x}^T (Q^T A Q) \tilde{x} > 0, \forall \tilde{x} \neq 0 \iff \tilde{x}^T \Lambda \tilde{x} > 0, \forall \tilde{x} \neq 0$$

où Λ est la matrice diagonale des valeurs propres de A . On a donc

$$x^T A x > 0, \forall x \neq 0 \iff \sum_{i=1}^n \lambda_i \tilde{x}_i^2 > 0, \forall \tilde{x} \neq 0.$$

Il est alors clair que si toutes les valeurs propres sont strictement positives, la matrice est définie positive. Réciproquement, si la matrice est définie positive, en prenant $\tilde{x}$ égal successivement aux vecteurs de la base canonique de $\mathbb{R}^n$, on obtient aisément que toutes les valeurs propres sont strictement positives.

Démontrer en exercice le résultat énoncé pour les matrices semi-définies positives.

Le résultat suivant découle immédiatement de la proposition précédente :

Proposition 5.5.3. *Une matrice symétrique définie positive est inversible.*

Démontrer cette proposition en exercice.

**Matrice définie
positive**

Sommaire
Concepts

Exemples
Exercices
Documents

5.5.2 Définition d'une forme quadratique

Exercices :

[Exercice A.1.20](#)

Définition 5.5.2. On appelle **forme quadratique** sur $\mathbb{R}^n$, un polynôme homogène de degré 2 en les variables $(x_1, x_2, \dots, x_n)$, c'est-à-dire une expression de la forme

$$q(x) = \sum_{i=1}^n \alpha_i x_i^2 + \sum_{1 \leq i < j \leq n} \beta_{ij} x_i x_j. \quad (5.5.3)$$

Proposition 5.5.4. Une condition nécessaire et suffisante pour que q soit une forme quadratique est qu'il existe une matrice symétrique A appartenant à $\mathcal{M}_{n,n}(\mathbb{R})$ telle que $q(x) = x^T A x$, cette matrice étant unique.

Démonstration – La condition est évidemment suffisante puisque, A étant symétrique, on a

$$x^T A x = \sum_{i,j=1}^n a_{ij} x_i x_j = \sum_{i=1}^n a_{ii} x_i^2 + 2 \sum_{1 \leq i < j \leq n} a_{ij} x_i x_j,$$

ce qui est bien une expression de la forme quadratique.

Réciproquement, en partant d'une forme quadratique, l'unique matrice A vérifiant $q(x) = x^T A x$ est définie par

$$a_{ii} = \alpha_i \text{ pour } i = 1, \dots, n, \quad \text{et} \quad a_{ij} = a_{ji} = \frac{1}{2} \beta_{ij} \text{ pour } i \neq j$$

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

ce qui donne effectivement $q(x) = x^T A x$.

À toute forme quadratique on peut associer une matrice symétrique, de façon similaire, on peut associer à toute forme quadratique une forme bilinéaire symétrique sur $\mathbb{R}^n$, définie par :

$$\begin{aligned}\phi(x, y) &= x^T A y = \frac{1}{2} [(x + y)^T A (x + y) - x^T A x - y^T A y] \\ &= \frac{1}{2} [q(x + y) - q(x) - q(y)].\end{aligned}$$

Définition d'une forme quadratique

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

5.5.3 Forme quadratique définie positive

Exercices :

[Exercice A.1.21](#)

Définition 5.5.3. *On dit que la forme quadratique $q(x) = x^T A x$ est*

- *définie positive si la matrice A est définie positive,*
- *semi-définie positive si la matrice A est semi-définie positive.*

Bien sûr on aurait pu donner une définition équivalente :

- q est définie positive $\iff \forall x \neq 0, q(x) > 0$,
- q est semi définie positive $\iff \forall x, q(x) \geq 0$.

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

5.5.4 Réduction de Gauss d'une forme quadratique

Exercices :

[Exercice A.1.22](#)

La réduction de Gauss est un algorithme qui permet de réduire en carrés une forme quadratique, c'est-à-dire d'écrire $q(x)$ comme une somme de carrés de combinaisons linéaires des variables.

Nous allons étudier cette méthode sur des exemples :

— 1^{er} **cas** - Soit la forme quadratique

$$q(x) = x_1^2 + 28x_2^2 + 5x_3^2 + 2x_1x_2 - 4x_1x_3 + 6x_2x_3.$$

On voit qu'il existe des termes "au carré", par exemple x_1^2 . On recense tous les termes qui font intervenir cette variable x_1 , c'est-à-dire

$$q^*(x) = x_1^2 + 2x_1x_2 - 4x_1x_3.$$

On utilise l'identité

$$a^2 + ab = \left(a + \frac{b}{2}\right)^2 - \frac{1}{4}b^2,$$

pour écrire que $q^*(x)$ constitue les premiers termes d'un carré

$$q^*(x) = \alpha(x_1 + \dots)^2 + \hat{q}(x)$$

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

où $\hat{q}(x)$ ne dépend plus de x_1 :

$$q^*(x) = (x_1 + x_2 - 2x_3)^2 - (x_2 - 2x_3)^2.$$

On a ainsi obtenu

$$q(x) = (x_1 + x_2 - 2x_3)^2 - (x_2 - 2x_3)^2 + 28x_2^2 + 5x_3^2 + 6x_2x_3,$$

donc

$$q(x) = (x_1 + x_2 - 2x_3)^2 + 27x_2^2 + x_3^2 + 10x_2x_3.$$

On recommence la même méthode avec

$$q_1(x) = 27x_2^2 + x_3^2 + 10x_2x_3.$$

On peut alors choisir la variable x_3 et écrire

$$q_1(x) = (x_3 + 5x_2)^2 - 25x_2^2 + 27x_2^2 = (x_3 + 5x_2)^2 + 2x_2^2.$$

On a obtenu ce que l'on appelle une réduction en carrés de $q(x)$:

$$q(x) = (x_1 + x_2 - 2x_3)^2 + (x_3 + 5x_2)^2 + 2x_2^2.$$

À partir de cette expression, on observe que $q(x) \geq 0, \forall x$. On montre facilement que

$$q(x) = 0 \iff x_2 = 0, x_3 = 0, x_1 = 0 \iff x = 0,$$

donc q est définie positive.

Réduction de Gauss d'une forme quadratique

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

- 2^e **cas** - La méthode que l'on vient d'utiliser s'applique lorsqu'il existe des termes au carré. Dans le cas contraire, on applique la règle expliquée sur l'exemple suivant :

$$q(x) = 4x_1x_2 + 4x_1x_3 - 8x_1x_4 + 4x_2x_3 + 4x_2x_4 + 4x_3x_4.$$

On choisit deux variables x_1 et x_2 par exemple, on regroupe tous les termes qui font intervenir ces deux variables

$$q^*(x) = 4x_1x_2 + 4x_1x_3 - 8x_1x_4 + 4x_2x_3 + 4x_2x_4$$

et on écrit $q^*(x) = \alpha(x_1 + \dots)(x_2 + \dots) + \hat{q}(x)$ où $\hat{q}(x)$ ne dépend plus de x_1 et x_2 . On a donc ici

$$q^*(x) = 4(x_1 + x_3 + x_4)(x_2 + x_3 - 2x_4) - 4(x_3 + x_4)(x_3 - 2x_4).$$

Pour le premier terme de q^* , on utilise l'identité

$$ab = \frac{1}{4} \left((a+b)^2 - (a-b)^2 \right),$$

d'où

$$q^*(x) = (x_1 + x_2 + 2x_3 - x_4)^2 - (x_1 - x_2 + 3x_4)^2 - 4(x_3 + x_4)(x_3 - 2x_4).$$

On a donc

$$q(x) = (x_1 + x_2 + 2x_3 - x_4)^2 - (x_1 - x_2 + 3x_4)^2 - 4(x_3 + x_4)(x_3 - 2x_4) + 4x_3x_4.$$

On note

$$q_1(x) = -4(x_3 + x_4)(x_3 - 2x_4) + 4x_3x_4,$$

Réduction de Gauss d'une forme quadratique

Sommaire
Concepts

Exemples
Exercices
Documents

et $q_1(x)$ ne dépend plus de x_1 et x_2 . On recommence la réduction avec q_1 : s'il existe des termes au carré, on se trouve dans le premier cas, sinon on applique deuxième cas. On obtient finalement :

$$q(x) = (x_1 + x_2 + 2x_3 - x_4)^2 - (x_1 - x_2 - 3x_4)^2 - 4(x_3 - x_4)^2 + 12x_4^2.$$

À partir de cette expression, on montre que cette forme quadratique n'est pas définie positive, car il existe un x tel que $q(x) < 0$. Prendre par exemple : $x_4 = 0$, $x_3 = 0$, $x_1 - x_2 = 1$ et $x_1 + x_2 = 0$ (soit : $x = (0, 5, -0, 5, 0, 0)$).

Dans tous les cas, on arrive à décomposer $q(x)$ en une somme algébrique de carrés *linéairement indépendants*. Bien sûr, cette décomposition n'est pas unique, mais, en revanche, on peut démontrer qu'il existe des invariants : si l'on note n_+ le nombre de carrés affectés d'un coefficient strictement positif, n_- le nombre de carrés affectés d'un coefficient strictement négatif, n_+ et n_- sont des invariants. Si l'on note A la matrice symétrique associée à q , alors n_+ est le nombre de valeurs propres strictement positives (comptées avec leur multiplicité) et n_- est le nombre de valeurs propres strictement négatives (comptées avec leur multiplicité).

De la relation de n_+ et n_- avec les valeurs propres, on peut en déduire que

$$n_+ + n_- \leq n.$$

D'autre part :

- si $n_+ = n$ (on a alors $n_- = 0$), q est définie positive.
- si $n_- = 0$, q est semi-définie positive.

Réduction de Gauss d'une forme quadratique

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

5.6 Espace hermitien

5.6.1	Forme sesquilinéaire	45
5.6.2	Produit hermitien, espace hermitien, matrice hermitienne	46
5.6.3	Orthogonalité dans les espaces hermitiens	48

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

5.6.1 Forme sesquilinéaire

Exemples :

[Exemple B.1.3](#)

Dans cette section sur les espaces hermitiens, E est un espace vectoriel sur $\mathbb{C}$.

L'analogue dans $\mathbb{C}$ d'une forme bilinéaire est une forme sesquilinéaire .

Définition 5.6.1. On appelle **forme sesquilinéaire** sur $E \times E$, une application ϕ de $E \times E$ dans $\mathbb{C}$, vérifiant les propriétés suivantes :

— elle est **linéaire** par rapport à son premier argument

$$\forall \vec{x}_1, \vec{x}_2, \vec{y} \in E, \forall \lambda_1, \lambda_2 \in \mathbb{C} : \quad \phi(\lambda_1 \vec{x}_1 + \lambda_2 \vec{x}_2, \vec{y}) = \lambda_1 \phi(\vec{x}_1, \vec{y}) + \lambda_2 \phi(\vec{x}_2, \vec{y}),$$

— elle est **anti-linéaire** par rapport à son deuxième argument

$$\forall \vec{x}, \vec{y}_1, \vec{y}_2 \in E, \forall \mu_1, \mu_2 \in \mathbb{C} : \quad \phi(\vec{x}, \mu_1 \vec{y}_1 + \mu_2 \vec{y}_2) = \bar{\mu}_1 \phi(\vec{x}, \vec{y}_1) + \bar{\mu}_2 \phi(\vec{x}, \vec{y}_2).$$

Exemple : $E = \mathbb{C}^n$, $\phi(x, y) = \sum_{i=1}^n x_i \bar{y}_i$ est une forme sesquilinéaire sur $E \times E$.

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

5.6.2 Produit hermitien, espace hermitien, matrice hermitienne

Exercices :
[Exercice A.1.23](#)

Exemples :
[Exemple B.1.4](#)

L'analogue de la forme bilinéaire symétrique est la forme sesquilinéaire hermitienne.

Définition 5.6.2. On appelle **forme sesquilinéaire hermitienne** sur E , une forme sesquilinéaire $(\vec{x}, \vec{y}) \mapsto \phi(\vec{x}, \vec{y})$ de $E \times E$ dans $\mathbb{C}$ possédant la propriété suivante :

$$\phi(\vec{y}, \vec{x}) = \overline{\phi(\vec{x}, \vec{y})}.$$

L'analogue du produit scalaire est le produit hermitien.

Définition 5.6.3. On appelle **produit hermitien** sur E , une forme sesquilinéaire ϕ de $E \times E$ dans $\mathbb{C}$, hermitienne et définie positive, c'est-à-dire :

$$\phi(\vec{x}, \vec{x}) > 0 \text{ pour tout } \vec{x} \neq \vec{0} \quad (\text{en effet } \phi(\vec{x}, \vec{x}) \text{ est dans } \mathbb{R}).$$

Par analogie avec le produit scalaire sur un espace euclidien, on note souvent le produit hermitien $\langle \cdot, \cdot \rangle$. On peut également définir une norme pour tout $x \in E$ par $\|x\| = \sqrt{\langle x, x \rangle}$ (qui est bien à valeur dans $\mathbb{R}^+$).

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

Définition 5.6.4. *Un espace vectoriel sur $\mathbb{C}$ de dimension finie muni d'un produit hermitien est appelé **espace hermitien**.*

Exemple : $E = \mathbb{C}^n$, $\phi(x, y) = \sum_{i=1}^n x_i \bar{y}_i$ est un produit hermitien sur E .

Si les éléments de la matrice A sont des nombres complexes, voici l'analogie de la matrice transposée et de la matrice symétrique.

Définition 5.6.5. *Soit $A \in \mathcal{M}_{n,n}(\mathbb{C})$, on appelle **adjointe** de A et on note A^* la matrice $A^* = \bar{A}^T$ (transposée et conjuguée de A).*

On dit que A est une **matrice hermitienne** si $A^* = A$.

On peut alors noter le produit hermitien $\phi(x, y) = \sum_{i=1}^n x_i \bar{y}_i$ sous la forme

$$\phi(x, y) = y^* x = \overline{x^* y}.$$

Dans ce cas

$$\phi(x, x) = x^* x = \sum_{i=1}^n |x_i|^2$$

et on pourrait donc définir la norme de $x \in \mathbb{C}^n$ par $\|x\| = \sqrt{x^* x}$.

**Produit
hermitien,
espace
hermitien,
matrice
hermitienne**

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

5.6.3 Orthogonalité dans les espaces hermitiens

On peut étendre au produit hermitien la notion d'orthogonalité :

Définition 5.6.6. Si E est un espace hermitien, on dit que 2 vecteurs $\vec{x}$ et $\vec{y}$ sont orthogonaux si leur produit hermitien est nul

$$\langle \vec{x}, \vec{y} \rangle = 0.$$

En particulier si on munit $\mathbb{C}^n$ du produit hermitien usuel, on dit que x et y , vecteurs de $\mathbb{C}^n$ sont orthogonaux si $y^* x = 0$.

Définition 5.6.7. On dit que la matrice $H \in \mathcal{M}_{n,n}(\mathbb{C})$ est **unitaire** si $H^* H = I$.

Théorème 5.6.1. Une matrice hermitienne a toutes ses valeurs propres réelles et elle est diagonalisable. La matrice D est à coefficients réels. La matrice de changement de base P (à coefficients complexes) est unitaire.

Démonstration – La démonstration est tout à fait analogue à celle qui a été faite pour la diagonalisation des matrices symétriques réelles. Montrons simplement que les valeurs propres sont réelles. Soit $(\lambda, y) \in \mathbb{C} \times \mathbb{C}^n$ un couple propre, alors on a

$$y^* A y = \lambda y^* y = \lambda \|y\|^2. \quad (5.6.1)$$

En prenant l'adjointe de cette équation et en remarquant que

$(Ay)^* = (\overline{\lambda y})^T = \bar{\lambda} y^*$, on a

$$(Ay)^* y = \bar{\lambda} y^* y = \bar{\lambda} \|y\|^2. \quad (5.6.2)$$

Sommaire
Concepts

Exemples
Exercices
Documents

Mais puisque A est hermitienne, $(Ay)^* = y^* A^* = y^* A$, en comparant les équations (5.6.1) et (5.6.2) on obtient

$$\lambda \|y\|^2 = \bar{\lambda} \|y\|^2,$$

ce qui signifie que $\lambda = \bar{\lambda}$, puisque un vecteur propre est non nul.

Orthogonalité dans les espaces hermitiens

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

Annexe A

Exercices

A.1	Exercices du chapitre 5	52
A.2	Exercices de TD	76

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

A.1 Exercices du chapitre 5

A.1.1	Ch5-exercice1 : produit scalaire par 0	53
A.1.2	Ch5-exercice2 : produit scalaire sur R^n avec un poids diagonal positif	54
A.1.3	Ch5-exercice3 : produit scalaire : échange de position et transposition	55
A.1.4	Ch5-exercice4 : produit scalaire du plan et cosinus	56
A.1.5	Ch5-exercice5 : norme infinie sur R^n	57
A.1.6	Ch5-exercice6 : orthogonal : sous-espace vectoriel, supplémentaire	58
A.1.7	Ch5-exercice7 : vecteurs orthogonaux non nuls : libres	59
A.1.8	Ch5-exercice8 : orthonormalisation de Schmidt sur R^3	60
A.1.9	Ch5-exercice9 : orthogonal d'un sous-espace dans R^3	61
A.1.10	Ch5-exercice10 : exemple de matrice orthogonale de taille 4	62
A.1.11	Ch5-exercice11 : chgt de BON, matrice de passage orthogonale	63
A.1.12	Ch5-exercice12 : inverse de matrice orthogonale	64
A.1.13	Ch5-exercice13 : chgt de BON, calcul des composantes	65
A.1.14	Ch5-exercice14 : valeurs propres distinctes : vect. propres orthogonaux	66
A.1.15	Ch5-exercice15 : diagonalisation d'une matrice symétrique réelle 3×3	67
A.1.16	Ch5-exercice16 : termes diagonaux d'une matrice sym. DP / semi-DP	68
A.1.17	Ch5-exercice17 : A semi-DP et valeurs propres positives	69
A.1.18	Ch5-exercice18 : matrice symétrique 3×3 : DP, semi-DP?	70
A.1.19	Ch5-exercice19 : matrice symétrique DP inversible	71
A.1.20	Ch5-exercice20 : lien matrice symétrique / forme quadratique	72
A.1.21	Ch5-exercice21 : formes quadratiques DP, semi-DP	73
A.1.22	Ch5-exercice22 : réduction de Gauss en carrés	74

Sommaire
Concepts

Exemples
Exercices
Documents

A.1.23 Ch5-exercice23 : forme sesquilinéaire hermitienne : diagonale dans R . 75

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

Exercice A.1.1 Ch5-exercice1 : produit scalaire par 0

- Montrer que $\langle \vec{x}, \vec{x} \rangle > 0$ pour tout $\vec{x} \neq \vec{0}$.
- Montrer que $\langle \vec{x}, \vec{0} \rangle = \langle \vec{0}, \vec{x} \rangle = 0$ et que donc, en particulier, $\vec{x} = \vec{0} \implies \langle \vec{x}, \vec{x} \rangle = 0$.

[retour au cours](#)[Solution](#)[Sommaire](#)
[Concepts](#)[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

Exercice A.1.2 Ch5-exercice2 : produit scalaire sur $\mathbb{R}^n$ avec un poids diagonal positif

Montrer que si $\gamma_1, \dots, \gamma_n$ sont des réels strictement positifs, $\langle \vec{x}, \vec{y} \rangle_\gamma = \sum_{i=1}^n \gamma_i x_i y_i$ définit bien un produit scalaire dans $\mathbb{R}^n$. Que se passe-t-il si $\gamma_1, \dots, \gamma_n$ ne sont plus des réels strictement positifs?

[retour au cours](#)[Solution](#)[Sommaire](#)
[Concepts](#)[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

Exercice A.1.3 Ch5-exercice3 : produit scalaire : échange de position et transposition

Montrer la proposition :

Si $A \in \mathcal{M}_{mn}(\mathbb{R})$, alors $A^T \in \mathcal{M}_{nm}(\mathbb{R})$ vérifie :

$$\langle Ax, y \rangle_{\mathbb{R}^m} = \langle x, A^T y \rangle_{\mathbb{R}^n}, \quad \forall x \in \mathbb{R}^n, \quad \forall y \in \mathbb{R}^m, \quad (\text{A.1.1})$$

(le produit scalaire du membre de gauche est dans $\mathbb{R}^m$ et celui de droite dans $\mathbb{R}^n$).

[retour au cours](#)

[Solution](#)

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

Exercice A.1.4 Ch5-exercice4 : produit scalaire du plan et cosinus

Dans le plan $\mathbb{R}^2$, le produit scalaire usuel est défini par $\langle \vec{x}, \vec{y} \rangle = \|\vec{x}\| \|\vec{y}\| \cos \theta$, où θ est l'angle entre les 2 vecteurs. Vérifier l'inégalité de Cauchy-Schwarz dans ce cas particulier.

[retour au cours](#)[Solution](#)[Sommaire](#)
[Concepts](#)[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

Exercice A.1.5 Ch5-exercice5 : norme infinie sur $\mathbb{R}^n$

Montrer que dans $\mathbb{R}^n$, $\max_{1 \leq i \leq n} |x_i|$, où $(x_1, \dots, x_n)$ sont les composantes de x , définit une norme. On appelle cette norme la norme infinie et on la note $\|\cdot\|_\infty$.

[retour au cours](#)[Solution](#)[Sommaire](#)
[Concepts](#)[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

Exercice A.1.6 Ch5-exercice6 : orthogonal : sous-espace vectoriel, supplémentaire

Vérifier que $F^\perp$ est bien un sous-espace vectoriel et montrer que $F \cap F^\perp = \{\vec{0}\}$.

[retour au cours](#)[Solution](#)[Sommaire](#)
[Concepts](#)[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

Exercice A.1.7 Ch5-exercice7 : vecteurs orthogonaux non nuls : libres

Montrer qu'une famille de vecteurs orthogonaux non nuls est une famille libre.

[retour au cours](#)[Solution](#)[Sommaire](#)
[Concepts](#)[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

Exercice A.1.8 Ch5-exercice8 : orthonormalisation de Schmidt sur R^3

Utiliser le procédé d'orthogonalisation de Schmidt pour construire la famille $\mathcal{Y}$ associée à la fa-

mille $\mathcal{X} = \{\vec{x}_1, \vec{x}_2, \vec{x}_3\}$ avec $\vec{x}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$, $\vec{x}_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$, $\vec{x}_3 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$.

[retour au cours](#)

[Solution](#)

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

Exercice A.1.9 Ch5-exercice9 : orthogonal d'un sous-espace dans $\mathbb{R}^3$

Soit $E = \mathbb{R}^3$, $\vec{y} = (1, -2, 1)$, $F = \text{Vect}\langle \vec{y} \rangle$.

Alors on a vu que $F^\perp = \{\vec{x} \in \mathbb{R}^3 \mid x_1 - 2x_2 + x_3 = 0\}$. $F^\perp$ est donc un plan dont $(2, 1, 0)$ et $(1, 0, -1)$ constituent par exemple une base. Montrer directement dans ce cas particulier que $E = F \oplus F^\perp$.

[retour au cours](#)

[Solution](#)

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

Exercice A.1.10 Ch5-exercice10 : exemple de matrice orthogonale de taille 4

Montrer que la matrice Q définie par

$$Q = \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} & -\frac{1}{2} & 0 & -\frac{1}{2} \\ 0 & \frac{1}{2} & \frac{1}{\sqrt{2}} & -\frac{1}{2} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{2} & 0 & \frac{1}{2} \\ 0 & -\frac{1}{2} & \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{2} \end{pmatrix}$$

est orthogonale. Quelle est l'inverse de Q ? Que vaut le déterminant de Q ?

[retour au cours](#)

[Solution](#)

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

Exercice A.1.11 Ch5-exercice11 : chgt de BON, matrice de passage orthogonale

On définit sur $\mathbb{R}^3$ le produit scalaire usuel. Soit $\mathcal{B}$, la base canonique de $\mathbb{R}^3$, montrer que $\mathcal{B}$ est une base orthonormée. Montrer que la base $\mathcal{B}'$ définie par

$$\mathcal{B}' = \left\{ \left(\frac{1}{\sqrt{3}}, \frac{1}{\sqrt{3}}, \frac{1}{\sqrt{3}} \right), \left(\frac{1}{\sqrt{2}}, -\frac{1}{\sqrt{2}}, 0 \right), \left(\frac{1}{\sqrt{6}}, \frac{1}{\sqrt{6}}, \frac{-2}{\sqrt{6}} \right) \right\}$$

est une base orthonormée. Que vaut P matrice de passage de $\mathcal{B}$ à $\mathcal{B}'$?

Vérifier que $PP^T = P^T P = I$.

[retour au cours](#)

[Solution](#)

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

Exercice A.1.12 Ch5-exercice12 : inverse de matrice orthogonale

Quel est l'inverse de la matrice :

$$\begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{6}} \\ \frac{1}{\sqrt{3}} & -\frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{6}} \\ \frac{1}{\sqrt{3}} & 0 & -\frac{2}{\sqrt{6}} \end{pmatrix} ?$$

Que vaut son déterminant?

[retour au cours](#)

[Solution](#)

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

Exercice A.1.13 Ch5-exercice13 : chgt de BON, calcul des composantes

Soient $x = (x_1, x_2, x_3)$ et $y = (y_1, y_2, y_3)$ deux vecteurs de $\mathbb{R}^3$. On définit la base

$$\mathcal{B}' = \left\{ \left(\frac{1}{\sqrt{3}}, \frac{1}{\sqrt{3}}, \frac{1}{\sqrt{3}} \right), \left(\frac{1}{\sqrt{2}}, -\frac{1}{\sqrt{2}}, 0 \right), \left(\frac{1}{\sqrt{6}}, \frac{1}{\sqrt{6}}, \frac{-2}{\sqrt{6}} \right) \right\}$$

et on note $x' = (x'_1, x'_2, x'_3)$, le vecteur x dans cette nouvelle base $\mathcal{B}'$ (et idem pour y).

Calculer

$$(x'_1)^2 + (x'_2)^2 + (x'_3)^2,$$

puis

$$x'_1 y'_1 + x'_2 y'_2 + x'_3 y'_3.$$

[retour au cours](#)

[Solution](#)

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

Exercice A.1.14 Ch5-exercice14 : valeurs propres distinctes : vect. propres orthogonaux

Soit A une matrice symétrique réelle, λ_1 et λ_2 deux valeurs propres réelles distinctes, dont on note y_1 et y_2 deux vecteurs propres réels associés.

1. Exprimer $\langle Ay_1, y_2 \rangle$ à l'aide de $\langle y_1, y_2 \rangle$.
2. Exprimer $\langle y_1, Ay_2 \rangle$ à l'aide de $\langle y_1, y_2 \rangle$.
3. En déduire que $\langle y_1, y_2 \rangle = 0$.

[retour au cours](#)

[Solution](#)

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

Exercice A.1.15 Ch5-exercice15 : diagonalisation d'une matrice symétrique réelle 3×3

Calculer les valeurs propres et déterminer une base orthonormée de vecteurs propres de la matrice

$$A = \begin{pmatrix} 4 & -2 & -2 \\ -2 & 4 & -2 \\ -2 & -2 & 4 \end{pmatrix}.$$

[retour au cours](#)[Solution](#)[Sommaire](#)
[Concepts](#)[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

Exercice A.1.16 Ch5-exercice16 : termes diagonaux d'une matrice sym. DP / semi-DP

Montrer que si une matrice est symétrique définie positive, ses termes diagonaux sont strictement positifs (calculer $x^T Ax$ avec un vecteur x judicieusement choisi).

Montrer que si une matrice est symétrique semi-définie positive, ses termes diagonaux sont positifs ou nuls.

[retour au cours](#)[Solution](#)[Sommaire](#)
[Concepts](#)[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

Exercice A.1.17 Ch5-exercice17 : A semi-DP et valeurs propres positives

Démontrer la proposition suivante :

Une condition nécessaire et suffisante pour que la matrice A symétrique soit semi-définie positive est que toutes ses valeurs propres soient positives ou nulles.

[retour au cours](#)

[Solution](#)

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

Exercice A.1.18 Ch5-exercice18 : matrice symétrique 3×3 : DP, semi-DP?

La matrice

$$A = \begin{pmatrix} 4 & -2 & -2 \\ -2 & 4 & -2 \\ -2 & -2 & 4 \end{pmatrix}$$

est-elle définie positive? Semi-définie positive? Calculer $x^T A x$.

[retour au cours](#)

[Solution](#)

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

Exercice A.1.19 Ch5-exercice19 : matrice symétrique DP inversible

Montrer qu'une matrice symétrique définie positive est inversible.

Le résultat est-il toujours valable si la matrice est semi-définie positive? Si oui démontrez-le, si non trouvez un contre exemple.

[retour au cours](#)

[Solution](#)

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

Exercice A.1.20 Ch5-exercice20 : lien matrice symétrique / forme quadratique

— On définit

$$A = \begin{pmatrix} 3 & -2 & 5 \\ -2 & 7 & 11 \\ 5 & 11 & 13 \end{pmatrix}.$$

Calculer $q(x) = x^T A x$ et montrer que q est une forme quadratique.

— On définit la forme quadratique $q(x) = 4x_1^2 + 5x_2^2 - 7x_3^2 - 4x_1x_2 + 9x_1x_3 - 15x_2x_3$.

Déterminer une matrice symétrique A telle que $q(x) = x^T A x$.

[retour au cours](#)

[Solution](#)

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

Exercice A.1.21 Ch5-exercice21 : formes quadratiques DP, semi-DP

Soit $x \in \mathbb{R}^3$, on définit les formes quadratiques suivantes :

- $q_1(x) = x_1^2 + x_2^2 + x_3^2$,
- $q_2(x) = x_1^2 + x_2^2 - x_3^2$,
- $q_3(x) = x_1^2 + x_3^2$.

Pour chacune d'entre elles, dire si elle est définie-positive, semi-définie positive. Donner la matrice associée dans chacun des cas.

[retour au cours](#)

[Solution](#)

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

Exercice A.1.22 Ch5-exercice22 : réduction de Gauss en carrés

Les formes quadratiques suivantes sont-elle définies positives? semi-définies positives? On utilisera la décomposition de Gauss en carrés.

- $q_1(x) = x_1^2 + 28x_2^2 + 5x_3^2 + 2x_1x_2 - 4x_1x_3 + 6x_2x_3,$
- $q_2(x) = 4x_1x_2 + 4x_1x_3 - 8x_1x_4 + 4x_2x_3 + 4x_2x_4 + 4x_3x_4,$
- $q_3(x) = 4x_1^2 + 4x_2^2 + 4x_3^2 - 4x_1x_2 - 4x_1x_3 - 4x_2x_3.$

[retour au cours](#)

Solution

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

Exercice A.1.23 Ch5-exercice23 : forme sesquilinéaire hermitienne : diagonale dans R

Montrer que si ϕ est sesquilinéaire hermitienne alors $\phi(\vec{x}, \vec{x})$ est dans $\mathbb{R}$.

[retour au cours](#)[Solution](#)[Sommaire](#)
[Concepts](#)[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

A.2 Exercices de TD

A.2.1	TD2-Exercice1 : produit scalaire sur l'espace des matrices	77
A.2.2	TD2-Exercice2 : inégalité de Cauchy-Schwarz	78
A.2.3	TD2-Exercice3 : Pythagore	79
A.2.4	TD2-Exercice4 : propriétés de l'orthogonal d'un sous-espace	80
A.2.5	TD2-Exercice5 : orthonormalisation de Schmidt et projeté orthogonal .	81
A.2.6	TD2-Exercice6 : rotation et matrice orthogonale	82
A.2.7	TD2-Exercice7 : généralisation des matrices orthogonales	83
A.2.8	TD2-Exercice8 : diagonalisation de matrices symétriques dans une BON	84
A.2.9	TD2-Exercice9 : BON de vecteurs propres et matrice symétrique	86
A.2.10	TD2-Exercice10 : matrice SDP et produit scalaire	87
A.2.11	TD2-Exercice11 : formes quadratiques DP et semi-DP	88
A.2.12	TD2-Exercice12 : distance et norme dans un espace euclidien	90

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

Exercice A.2.1 TD2-Exercice1 : produit scalaire sur l'espace des matrices

1. (a) Soit $A \in \mathcal{M}_{n,p}(\mathbb{R}), B \in \mathcal{M}_{n,p}(\mathbb{R})$, on définit $\langle A, B \rangle = \text{Tr}(A^T B)$ (trace de $A^T B$). Montrer que l'on définit bien un produit scalaire sur $\mathcal{M}_{n,p}(\mathbb{R}) \times \mathcal{M}_{n,p}(\mathbb{R})$. Quelle est la norme associée? Écrire l'inégalité de Cauchy-Schwarz correspondante.

(b) On définit $A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ -1 & 5 & 6 \end{pmatrix}, B = \begin{pmatrix} 4 & -2 & 7 \\ 8 & 3 & 4 \end{pmatrix}$. Calculer $\langle A, B \rangle$, $\|A\|$ et $\|B\|$.

(Réponse : $\langle A, B \rangle = 52$, $\|A\| = \sqrt{76}$, $\|B\| = \sqrt{158}$).

2. On associe à la matrice A le vecteur $\hat{A}$ de $\mathcal{M}_{np,1}(\mathbb{R})$ défini par blocs de la façon suivante :

$$\hat{A} = \begin{pmatrix} A_1 \\ A_2 \\ \vdots \\ A_p \end{pmatrix}, \text{ où les } A_i \text{ sont les colonnes de } A.$$

Montrer que $\langle A, B \rangle$ est égal au produit scalaire usuel dans $\mathbb{R}^{np}$ de $\hat{A}$ par $\hat{B}$.

Question 1a [Aide 1](#) [Aide 2](#) [Aide 3](#) [Aide 4](#)

Question 2 [Aide 1](#) [Aide 2](#) [Aide 3](#)

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

Exercice A.2.2 TD2-Exercice2 : inégalité de Cauchy-Schwarz

Montrer que

$$\left(\sum_{i=1}^n y_i \right)^2 \leq n \left(\sum_{i=1}^n y_i^2 \right).$$

[Aide 1](#) [Aide 2](#)

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

Exercice A.2.3 TD2-Exercice3 : Pythagore

1. Soit E un espace euclidien.

Montrer que $\vec{x}$ et $\vec{y}$ sont orthogonaux si et seulement si $\|\vec{x} + \vec{y}\| = \|\vec{x} - \vec{y}\|$.

Illustrer cette propriété avec une figure dans le cas $E = \mathbb{R}^2$.

2. Démontrer la généralisation du théorème de Pythagore à savoir : dans un espace euclidien, si $\vec{x}$ et $\vec{y}$ sont orthogonaux, alors $\|\vec{x} + \vec{y}\|^2 = \|\vec{x}\|^2 + \|\vec{y}\|^2$.

Question 1 [Aide 1](#) [Aide 2](#) [Aide 3](#) [Aide 4](#)

Question 2 [Aide 1](#) [Aide 2](#)

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

Exercice A.2.4 TD2-Exercice4 : propriétés de l'orthogonal d'un sous-espace

Soit E un espace euclidien. Si A est un sous espace vectoriel de E , on note $A^\perp$ l'orthogonal de A dans E .

1. Montrer que

(a) $\{\vec{0}\}^\perp = E$.

(b) $E^\perp = \{\vec{0}\}$.

2. Montrer que, si F est un sous-espace vectoriel de E , $(F^\perp)^\perp = F$.

3. Montrer que

(a) $F \subset G \iff G^\perp \subset F^\perp$,

(b) $(F + G)^\perp = F^\perp \cap G^\perp$.

Question 1a [Aide 1](#) [Aide 2](#) [Aide 3](#)

Question 1b [Aide 1](#) [Aide 2](#) [Aide 3](#) [Aide 4](#)

Question 2 [Aide 1](#) [Aide 2](#) [Aide 3](#)

Question 3a [Aide 1](#) [Aide 2](#) [Aide 3](#)

Question 3b [Aide 1](#) [Aide 2](#) [Aide 3](#) [Aide 4](#) [Aide 5](#)

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

Exercice A.2.5 TD2-Exercice5 : orthonormalisation de Schmidt et projeté orthogonal

Soit $E = \mathbb{R}^3$ muni du produit scalaire usuel et une base $\mathcal{X} = (\vec{x}_1, \vec{x}_2, \vec{x}_3)$ de E , où

$$\vec{x}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \vec{x}_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \vec{x}_3 = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 2 \end{pmatrix}.$$

On pose $F = \text{Vect}\langle \vec{x}_1, \vec{x}_2 \rangle$ et $\vec{x} = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}$.

1. Écrire le système que satisfait le projeté orthogonal $p_F(\vec{x})$ de $\vec{x}$ sur F .
2. Résoudre ce système et écrire $p_F(\vec{x})$ dans la base $\mathcal{X}$.
3. En utilisant le procédé d'orthonormalisation de Schmidt, écrire une base orthonormée $\mathcal{Y} = (\vec{y}_1, \vec{y}_2, \vec{y}_3)$ de E telle que $F = \text{Vect}\langle \vec{y}_1, \vec{y}_2 \rangle$.
4. Écrire $p_F(\vec{x})$ en utilisant la base $\mathcal{Y}$.

Question 1 [Aide 1](#) [Aide 2](#) [Aide 3](#) [Aide 4](#)

Question 2 [Aide 1](#)

Question 3 [Aide 1](#) [Aide 2](#)

Question 4 [Aide 1](#) [Aide 2](#)

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

Exercice A.2.6 TD2-Exercice6 : rotation et matrice orthogonale

1. Le plan est muni d'une base orthonormée directe, montrer que la matrice de la rotation d'un angle θ est une matrice orthogonale. Que vaut son déterminant?
2. L'espace est muni d'une base orthonormée directe $\{\vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3\}$.
 - (a) Écrire les matrices des rotations d'angle θ autour de $\vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3$. Vérifier que ces matrices sont orthogonales.
 - (b) En déduire que la matrice R d'une rotation quelconque est orthogonale.
 - (c) Comment pouvait-on obtenir ce dernier résultat immédiatement? Que vaut le déterminant de R ?

Réponse : le déterminant d'une matrice de rotation est toujours égal à 1.

Question 1 [Aide 1](#)

Question 2a [Aide 1](#) [Aide 2](#)

Question 2b [Aide 1](#) [Aide 2](#)

Question 2c [Aide 1](#) [Aide 2](#)

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

Exercice A.2.7 TD2-Exercice7 : généralisation des matrices orthogonales

On pourrait généraliser la notion de matrice orthogonale de la définition 5.3.1 au cas où la matrice Q n'est pas carrée :

$Q \in \mathcal{M}_{n,p}(\mathbb{R})$ est orthogonale si $Q^T Q = I$.

1. Montrer qu'avec cette définition, la matrice

$$Q = \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{\sqrt{2}} \\ \frac{1}{\sqrt{3}} & -\frac{1}{\sqrt{2}} \\ \frac{1}{\sqrt{3}} & 0 \end{pmatrix}$$

est une matrice orthogonale. Que vaut QQ^T ? Q^T est-elle orthogonale?

2. Est-ce que la proposition 5.3.2 a encore un sens?
3. Est-ce que le produit de matrices orthogonales est orthogonal?

Question 1 [Aide 1](#)

Question 2 [Aide 1](#)

Question 3 [Aide 1](#)

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

Exercice A.2.8 TD2-Exercice8 : diagonalisation de matrices symétriques dans une BON

1. Déterminer une base orthonormée de $\mathbb{R}^3$ constituée de vecteurs propres de la matrice A_2 de l'exercice 1 du TD4.

Réponse : On a $Y_1 = \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{3}} \\ \frac{1}{\sqrt{3}} \\ \frac{1}{\sqrt{3}} \end{pmatrix}$, $Y_2 = \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} \\ -\frac{1}{\sqrt{2}} \\ 0 \end{pmatrix}$, $Y_3 = \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{6}} \\ \frac{1}{\sqrt{6}} \\ -\frac{2}{\sqrt{6}} \end{pmatrix}$.

2. Déterminer une base orthonormée de $\mathbb{R}^3$ constituée de vecteurs propres de la matrice

$$B = \begin{pmatrix} 5 & -1 & 2 \\ -1 & 5 & 2 \\ 2 & 2 & 2 \end{pmatrix}.$$

Réponse : on a $\lambda_1 = 0$, $\lambda_2 = 6$ (double),

$$Y_1 = \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{6}} \\ \frac{1}{\sqrt{6}} \\ -\frac{2}{\sqrt{6}} \end{pmatrix}, Y_2 = \begin{pmatrix} -\frac{1}{\sqrt{2}} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} \\ 0 \end{pmatrix}, Y_3 = \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{3}} \\ \frac{1}{\sqrt{3}} \\ \frac{1}{\sqrt{3}} \end{pmatrix}.$$

3. On définit la matrice $A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$.

- (a) Sans calculs (ou presque!) donner les valeurs propres de A et leur multiplicité.
 (b) Déterminer une base orthonormée de $\mathbb{R}^4$ constituée de vecteurs propres de la matrice A .

Sommaire
Concepts

Exemples
Exercices
Documents

Réponse : on a $\lambda_1 = 2$, $\lambda_2 = 0$ (triple),

$$Y_1 = \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} \\ 0 \\ -\frac{1}{\sqrt{2}} \\ 0 \end{pmatrix}, Y_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, Y_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, Y_4 = \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} \\ 0 \\ \frac{1}{\sqrt{2}} \\ 0 \end{pmatrix}.$$

Question 1 [Aide 1](#) [Aide 2](#) [Aide 3](#)

Question 2 [Aide 1](#) [Aide 2](#) [Aide 3](#)

Question 3a [Aide 1](#) [Aide 2](#) [Aide 3](#) [Aide 4](#)

Question 3b [Aide 1](#) [Aide 2](#) [Aide 3](#)

Exercice A.2.8

TD2-Exercice9 :
diagonalisation
de matrices
symétriques dans
une BON

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

Exercice A.2.9 TD2-Exercice9 : BON de vecteurs propres et matrice symétrique

1. Existe-t-il une base orthonormée de $\mathbb{R}^3$ constituée de vecteurs propres de la matrice A_1 de l'exercice 1 du TD4.
2. Soit $A \in \mathcal{M}_{nn}(\mathbb{R})$, montrer que les propositions (1) et (2) sont équivalentes :
 - (1) A est symétrique réelle.
 - (2) Il existe une base orthonormée de $\mathbb{R}^n$ constituée de vecteurs propres de A .

Question 1 [Aide 1](#)

Question 2 [Aide 1](#) [Aide 2](#) [Aide 3](#) [Aide 4](#)

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

Exercice A.2.10 TD2-Exercice10 : matrice SDP et produit scalaire

1. Soit $A \in \mathcal{M}_{n,n}(\mathbb{R})$ symétrique définie positive.

Montrer que, si $x, y \in \mathbb{R}^n$, $\langle x, y \rangle = x^T A y$ définit bien un produit scalaire.

2. Réciproquement, soit $\langle \cdot, \cdot \rangle$ un produit scalaire quelconque sur $\mathbb{R}^n$. On note A la matrice dont les termes sont définis par $a_{ij} = \langle e_i, e_j \rangle$ (les e_i sont les vecteurs de la base canonique de $\mathbb{R}^n$).

(a) Montrer que si x et y sont des vecteurs de $\mathbb{R}^n$, on a $\langle x, y \rangle = x^T A y$.

(b) En déduire que A est symétrique définie positive.

Question 1 [Aide 1](#) [Aide 2](#)

Question 2a [Aide 1](#)

Question 2b [Aide 1](#)

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

Exercice A.2.11 TD2-Exercice11 : formes quadratiques DP et semi-DP

1. Pour quelles valeurs de α les formes quadratiques ci-dessous sont-elles définies positives, semi-définies positives?

(a) $q_1(x) = (x_1)^2 + 6(x_2)^2 + 3(x_3)^2 + 4x_1x_2 + 6\alpha x_1x_3,$

(Réponse : définie positive pour $-\frac{1}{3} < \alpha < \frac{1}{3}$, semi-définie positive pour $-\frac{1}{3} \leq \alpha \leq \frac{1}{3}$).

(b) $q_2(x) = 2(x_1)^2 + 8(x_2)^2 - 3(x_3)^2 + 14x_1x_2 + 2\alpha x_2x_3,$ (Réponse : aucune).

2. Pour quelles valeurs de α les formes bilinéaires ci-dessous définissent-elles un produit scalaire sur $\mathbb{R}^3$?

(a) $f_1(x, y) = x_1y_1 + 6x_2y_2 + 3x_3y_3 + 2x_1y_2 + 2x_2y_1 + 3\alpha x_1y_3 + 3\alpha x_3y_1.$

(b) $f_2(x, y) = x_1y_1 + 10x_2y_2 + \alpha x_3y_3 + 6x_1y_2 - x_2y_3 - x_3y_2.$

(c) $f_3(x, y) = 2x_1y_1 + 8x_2y_2 - 3x_3y_3 + 7x_1y_2 + 7x_2y_1 + \alpha x_2y_3 + \alpha x_3y_2.$

3. Les matrices suivantes sont-elles symétriques définies positives, semi-définies positives?

$$A_1 = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 2 & 6 & 0 \\ 3 & 0 & 3 \end{pmatrix}, \quad A_2 = \begin{pmatrix} 2 & 3 & 4 \\ 3 & -1 & 5 \\ 4 & 5 & 6 \end{pmatrix}, \quad A_3 = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 0 \\ 1 & 0 & 7 \end{pmatrix}, \quad A_4 = \begin{pmatrix} 1 & 2 & -1 \\ 2 & 4 & -1 \\ -1 & -1 & 1 \end{pmatrix},$$

$$A_5 = \begin{pmatrix} 5 & -1 & 2 \\ -1 & 5 & 2 \\ 2 & 2 & 2 \end{pmatrix}, \quad A_6 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}, \quad A_7 = \begin{pmatrix} -1 & 1 & 1 \\ 1 & -1 & 1 \\ 1 & 1 & -1 \end{pmatrix}?$$

Réponses :

	A_1	A_2	A_3	A_4	A_5	A_6	A_7
Définie positive	non	non	oui	non	non	non	non
Semi-définie positive	non	non	oui	non	oui	oui	non

Sommaire
Concepts

Exemples
Exercices
Documents

Question 1a [Aide 1](#) [Aide 2](#) [Aide 3](#)
Question 1b [Aide 1](#) [Aide 2](#)
Question 2 [Aide 1](#) [Aide 2](#)
Question 3 [Aide 1](#) [Aide 2](#) [Aide 3](#) [Aide 4](#)

Exercice A.2.11
TD2-Exercice12 :
formes
quadratiques DP
et semi-DP

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

Exercice A.2.12 TD2-Exercice12 : distance et norme dans un espace euclidien

Une application $d : E \times E \rightarrow \mathbb{R}^+$ est une *distance* si elle vérifie les propriétés suivantes :

- 1) $d(\vec{x}, \vec{y}) = 0 \iff \vec{x} = \vec{y} \quad \forall \vec{x}, \vec{y} \in E,$
- 2) $d(\vec{x}, \vec{y}) = d(\vec{y}, \vec{x}) \quad \forall \vec{x}, \vec{y} \in E,$
- 3) $d(\vec{x}, \vec{z}) \leq d(\vec{x}, \vec{y}) + d(\vec{y}, \vec{z}) \quad \forall \vec{x}, \vec{y}, \vec{z} \in E.$

1. Montrez que si E est un espace Euclidien, $d(\vec{x}, \vec{y}) = \|\text{vec } x - \vec{y}\|$ définit bien une distance sur E .
2. Que vaut $d(\vec{x}, \vec{y})$ dans le cas $E = \mathbb{R}^3$ muni du produit scalaire usuel $\langle x, y \rangle = x^T y$?
3. Soit $E = \mathbb{R}^n$ et $A \in \mathcal{M}_{nn}(\mathbb{R})$ symétrique définie positive.

Montrez que $\sqrt{(x - y)^T A (x - y)}$ est une distance.

4. Application : On considère $E = \mathbb{R}^2$ et on note d la distance euclidienne dans E . On considère également la matrice $A = \begin{pmatrix} 4 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$ et on note d_A la distance définie en 3.

Décrivez $\mathcal{C} = \{\vec{x} \mid d(\vec{x}, \vec{0}) = 1\}$ et $\mathcal{C}_A = \{\vec{x} \mid d_A(\vec{x}, \vec{0}) = 1\}$.

- Question 1 [Aide 1](#)
 Question 3 [Aide 1](#) [Aide 2](#)
 Question 4 [Aide 1](#)

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

Annexe B

Exemples

B.1	Exemples du chapitre 5	92
-----	----------------------------------	----

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

B.1 Exemples du chapitre 5

B.1.1	produit scalaire avec une intégrale sur les polynômes	93
B.1.2	Sous-espace orthogonal sur l'espace des polynômes	94
B.1.3	Forme sesquilinéaire sur l'espace des polynômes à coefficients complexes	95
B.1.4	Espace hermitien	96

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

Exemple B.1.1 produit scalaire avec une intégrale sur les polynômes

$E = \mathcal{P}_n$, muni de

$$\langle p, q \rangle = \int_0^1 p(t)q(t)dt.$$

En effet la linéarité de l'intégrale implique la bilinéarité.

De plus $\langle p, p \rangle = \int_0^1 p^2(t)dt \geq 0$ et $\langle p, p \rangle = 0$ implique $[\forall t \in [0, 1], p(t) = 0]$, donc $p = 0$ (un polynôme non nul ne peut avoir une infinité de racines).

[retour au cours](#)

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

Exemple B.1.2 Sous-espace orthogonal sur l'espace des polynômes

On prend $E = \mathcal{P}_n$, muni du produit scalaire $\langle p, q \rangle = \int_0^1 p(t)q(t)dt$. Soit $F = \mathcal{P}_0$. Alors

$$F^\perp = \left\{ p \in \mathcal{P}_n \mid \int_0^1 p(t)dt = 0 \right\}.$$

Donc $p(t) = a_n t^n + a_{n-1} t^{n-1} + \dots + a_1 t + a_0$ appartient à $F^\perp$ si et seulement si $\sum_{k=0}^n \frac{a_k}{k+1} = 0$.

[retour au cours](#)

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

Exemple B.1.3 Forme sesquilinéaire sur l'espace des polynômes à coefficients complexes

1. Sur $E = \mathcal{P}_n$, l'espace des polynômes de degré $\leq n$ à coefficients complexes, l'application

$$\phi(p, q) = \int_0^1 p(t) \bar{q}(t) dt$$

définit une forme sesquilinéaire sur $E \times E$.

2. Soit $E = \mathbb{C}^n$ et $A \in \mathcal{M}_{n,n}(\mathbb{C})$. Alors l'application $\phi(x, y) = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n a_{ij} x_i \bar{y}_j$ définit une forme sesquilinéaire sur $E \times E$.

[retour au cours](#)

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

Exemple B.1.4 Espace hermitien

1. $E = \mathcal{P}_n$ (polynômes de degré $\leq n$ à coefficients complexes), $\phi(p, q) = \int_0^1 p(t) \bar{q}(t) dt$ est un produit hermitien sur E .
2. $E = \mathbb{C}^n$, $A \in \mathcal{M}_{n,n}(\mathbb{C})$ et $\phi(x, y) = \sum_{i,j=1}^n a_{ij} x_i \bar{y}_j$ n'est pas en général une forme hermitienne, ce n'est donc pas un produit hermitien.

[retour au cours](#)[Sommaire](#)
[Concepts](#)[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

Annexe C

Documents

C.1	Documents du chapitre 5	98
-----	-----------------------------------	----

Sommaire
Concepts

Exemples
Exercices
Documents

C.1 Documents du chapitre 5

C.1.1	Procédé d'orthogonalisation de Schmidt	99
C.1.2	Diagonalisation des matrices symétriques	101

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

Document C.1.1 Procédé d'orthogonalisation de Schmidt

Soit $\mathcal{X} = \{\vec{x}_1, \vec{x}_2, \dots, \vec{x}_p\}$ une famille libre de E , alors il existe une famille orthonormée $\mathcal{Y} = \{\vec{y}_1, \vec{y}_2, \dots, \vec{y}_p\}$ telle que :

$$\text{Vect}\langle \vec{x}_1, \vec{x}_2, \dots, \vec{x}_k \rangle = \text{Vect}\langle \vec{y}_1, \vec{y}_2, \dots, \vec{y}_k \rangle, \quad \forall k = 1, \dots, p.$$

Démonstration – Raisonnons par récurrence sur p :

— Pour $p = 1$, on pose :

$$\vec{y}_1 = \frac{1}{\|\vec{x}_1\|} \vec{x}_1.$$

et il est clair que $\text{Vect}\langle \vec{x}_1 \rangle = \text{Vect}\langle \vec{y}_1 \rangle$.

— Supposons la propriété vraie jusqu'à l'ordre p . On dispose donc d'une famille orthonormée $\{\vec{y}_1, \vec{y}_2, \dots, \vec{y}_p\}$ obtenue en prenant des combinaisons linéaires des vecteurs $\{\vec{x}_1, \vec{x}_2, \dots, \vec{x}_p\}$. On va alors déterminer $\vec{y}_{p+1}$ comme combinaison linéaire de $\{\vec{y}_1, \vec{y}_2, \dots, \vec{y}_p\}$ et de $\vec{x}_{p+1}$ de la façon suivante :

$$\vec{y}_{p+1} = \vec{x}_{p+1} + \sum_{i=1}^p \beta_i \vec{y}_i.$$

On veut que $\vec{y}_{p+1}$ soit orthogonal à $\vec{y}_1, \vec{y}_2, \dots, \vec{y}_p$.

Les conditions d'orthogonalité s'écrivent :

$$0 = \langle \vec{x}_{p+1} + \sum_{i=1}^p \beta_i \vec{y}_i, \vec{y}_j \rangle = \langle \vec{x}_{p+1}, \vec{y}_j \rangle + \sum_{i=1}^p \beta_i \langle \vec{y}_i, \vec{y}_j \rangle = \langle \vec{x}_{p+1}, \vec{y}_j \rangle + \beta_j, \quad \forall j = 1, \dots, p.$$

On obtient ainsi

$$\vec{y}_{p+1} = \vec{x}_{p+1} - \sum_{i=1}^p \langle \vec{x}_{p+1}, \vec{y}_i \rangle \vec{y}_i.$$

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

On remarque que $\vec{y}_{p+1}$ ne peut être nul puisque, par hypothèse, $\{\vec{x}_1, \vec{x}_2, \dots, \vec{x}_{p+1}\}$ étant libre, $\vec{x}_{p+1}$ ne peut pas appartenir à $\text{Vect}\langle \vec{y}_1, \vec{y}_2, \dots, \vec{y}_p \rangle = \text{Vect}\langle \vec{x}_1, \vec{x}_2, \dots, \vec{x}_p \rangle$. Donc $\|\vec{y}_{p+1}\| \neq 0$, et on peut définir :

$$\vec{y}_{p+1} = \frac{1}{\|\vec{y}_{p+1}\|} \vec{y}_{p+1}.$$

[retour au cours](#)

Document C.1.1
Procédé d'orthogonalisation de Schmidt

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

Document C.1.2 Diagonalisation des matrices symétriques

- On suppose que toute matrice symétrique de taille au plus $n - 1$ est diagonalisable par une matrice orthogonale. Soit $A \in \mathcal{M}_{n,n}(\mathbb{R})$ une matrice symétrique et $(\lambda, y) \in \mathbb{R} \times \mathbb{R}^n$, un couple propre de A , dont on peut toujours supposer que $\|y\| = 1$. En utilisant l'orthogonalisation de Schmidt, on peut construire à partir de y une base orthonormée de $\mathbb{R}^n$, soit $\{y, Q_2, \dots, Q_n\}$ et on posera

$$Q = \begin{pmatrix} y & \hat{Q} \end{pmatrix} \quad \text{avec } \hat{Q} = (Q_2, Q_3, \dots, Q_n) \in \mathcal{M}_{n,n-1}(\mathbb{R}).$$

Définissons $B = Q^{-1}AQ = Q^T AQ$ (Q est orthogonale), alors

$$B = Q^T A \begin{pmatrix} y & \hat{Q} \end{pmatrix} = Q^T \begin{pmatrix} Ay & A\hat{Q} \end{pmatrix} = Q^T \begin{pmatrix} \lambda y & A\hat{Q} \end{pmatrix}$$

soit en utilisant la multiplication par blocs :

$$B = \begin{pmatrix} y^T \\ \hat{Q}^T \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \lambda y & A\hat{Q} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \lambda y^T y & y^T A\hat{Q} \\ \lambda \hat{Q}^T y & \hat{Q}^T A\hat{Q} \end{pmatrix}$$

or :

- $\|y\| = 1 \implies \lambda y^T y = \lambda$,
- y est orthogonal aux colonnes de Q donc $\hat{Q}^T y = 0$,
- $y^T A\hat{Q} = y^T A^T \hat{Q} = (Ay)^T \hat{Q} = \lambda y^T \hat{Q} = \lambda (\hat{Q}^T y)^T = 0$.

Donc

$$B = \begin{pmatrix} \lambda & 0 \\ 0 & \hat{Q}^T A\hat{Q} \end{pmatrix}.$$

Sommaire
Concepts

Exemples
Exercices
Documents

Définissons la matrice $\hat{B} = \hat{Q}^T A \hat{Q} \in \mathcal{M}_{n-1, n-1}(\mathbb{R})$. Cette matrice étant symétrique, on peut lui appliquer l'hypothèse de récurrence : il existe donc une matrice orthogonale $\hat{R}$ telle que $\hat{\Lambda} = \hat{R}^T \hat{B} \hat{R}$ est une matrice diagonale. Soit la matrice

$$R = \left(\begin{array}{c|ccc} 1 & 0 & \cdots & 0 \\ \hline 0 & & & \\ \vdots & & \hat{R} & \\ 0 & & & \end{array} \right)$$

qui est une matrice orthogonale car on vérifie aisément que $R^T R = I$. Alors on a

$$R^T B R = \left(\begin{array}{c|ccc} 1 & 0 & \cdots & 0 \\ \hline 0 & & & \\ \vdots & & \hat{R}^T & \\ 0 & & & \end{array} \right) \left(\begin{array}{c|ccc} \lambda & 0 & \cdots & 0 \\ \hline 0 & & & \\ \vdots & & \hat{B} & \\ 0 & & & \end{array} \right) \left(\begin{array}{c|ccc} 1 & 0 & \cdots & 0 \\ \hline 0 & & & \\ \vdots & & \hat{R} & \\ 0 & & & \end{array} \right),$$

soit

$$R^T B R = \left(\begin{array}{c|ccc} 1 & 0 & \cdots & 0 \\ \hline 0 & & & \\ \vdots & & \hat{R}^T & \\ 0 & & & \end{array} \right) \left(\begin{array}{c|ccc} \lambda & 0 & \cdots & 0 \\ \hline 0 & & & \\ \cdots & & \hat{B} \hat{R} & \\ 0 & & & \end{array} \right) = \left(\begin{array}{c|ccc} \lambda & 0 & \cdots & 0 \\ \hline 0 & & & \\ \vdots & & \hat{R}^T \hat{B} \hat{R} & \\ 0 & & & \end{array} \right),$$

Document C.1.2
Diagonalisation
des matrices
symétriques

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

et donc

$$R^T B R = \left(\begin{array}{c|ccc} \lambda & 0 & \cdots & 0 \\ \hline 0 & & & \\ \vdots & & \hat{\Lambda} & \\ 0 & & & \end{array} \right) = \Lambda,$$

où Λ est une matrice diagonale puisque $\hat{\Lambda}$ est diagonale. On vient donc de montrer que

$$\Lambda = R^T B R = R^T Q^T A Q R = (Q R)^T A (Q R),$$

et, comme $Q R$ est orthogonale (produit de matrices orthogonales), on a bien établi que A était semblable à la matrice diagonale Λ par un changement de bases orthonormées.

[retour au cours](#)

Document C.1.2
Diagonalisation
des matrices
symétriques

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

Index des concepts

Le gras indique un grain où le concept est défini;
l'italique indique un renvoi à un exercice ou un exemple;
le gras italique à un document, et le romain à un grain où le concept est mentionné.

E

Espace euclidien-décomposition **19**
Espace euclidien-définition **12**

F

Forme quadratique **37**
Forme quadratique définie positive **39**
Forme sesquilinéaire **45**

H

Hermitien - produit, espace, matrice **46**

I

Inégalité de Schwarz **7**

M

Matrice définie positive **35**
Matrice de passage entre 2 bases orthonormées
..... **26**
Matrices orthogonales - propriétés **27**
Matrices orthogonales-définitions **24**
Matrices symétriques - diagonalisation **30**

N

Norme-définition **10**

O

Orthogonalisation de Schmidt **17**

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

Orthogonalité et espaces hermitiens	48
Orthogonaux-vecteurs,sous-espaces	15

P

Produit scalaire usuel dans $\mathbb{R}^n$	6
Produit scalaire-définition	4
Projection orthogonale.....	21

R

Réduction de Gauss d'une forme quadratique	40
--	----

[Sommaire](#)
[Concepts](#)

[Exemples](#)
[Exercices](#)
[Documents](#)

Solution de l'exercice A.1.1

— Dans la définition on a

$$\langle \vec{x}, \vec{x} \rangle = 0 \Rightarrow \vec{x} = \vec{0},$$

donc en utilisant la contraposée :

$$\vec{x} \neq \vec{0} \Rightarrow \langle \vec{x}, \vec{x} \rangle \neq 0,$$

mais puisque

$$\langle \vec{x}, \vec{x} \rangle \geq 0$$

on a donc :

$$\vec{x} \neq \vec{0} \Rightarrow \langle \vec{x}, \vec{x} \rangle > 0.$$

— La bilinéarité et la symétrie entraînent

$$\langle \vec{x}, \vec{0} \rangle = \langle \vec{0}, \vec{x} \rangle = 0$$

(revoir comment on a démontré que $u(\vec{0}_E) = \vec{0}_F$ lorsque u est linéaire).

[Retour à l'exercice ▲](#)

Solution de l'exercice A.1.2

— On vérifie la bilinéarité.

— On a

$$\langle \vec{x}, \vec{x} \rangle = \sum_{i=1}^n \gamma_i x_i^2 \geq 0 \text{ puisque } \gamma_i > 0 \text{ et } x_i^2 \geq 0.$$

$$\langle \vec{x}, \vec{x} \rangle = 0 \iff \gamma_i x_i^2 = 0 \forall i = 1, \dots, n \iff x_i = 0 \forall i = 1, \dots, n \iff \vec{x} = \vec{0}.$$

Si les γ_i ne sont pas strictement positifs, prenons par exemple $n = 2$, $\gamma_1 = 1$, $\gamma_2 = -1$. On a alors

$$\langle \vec{x}, \vec{x} \rangle = x_1^2 - x_2^2,$$

donc $\langle \vec{x}, \vec{x} \rangle$ n'est pas positif ou nul pour tout $\vec{x}$, on peut prendre pour s'en convaincre $x_1 = 0$, $x_2 = 1$.

Si tous les γ_i sont positifs ou nuls, par exemple $\gamma_1 = 1$, $\gamma_2 = 0$. On a alors

$$\langle \vec{x}, \vec{x} \rangle = x_1^2,$$

il n'est plus possible d'avoir $\langle \vec{x}, \vec{x} \rangle < 0$, mais on peut avoir $\langle \vec{x}, \vec{x} \rangle = 0$ avec $\vec{x} \neq \vec{0}$, prendre par exemple $x_1 = 0$, $x_2 = 1$.

D'une façon plus générale, quand les γ_i sont seulement positifs ou nuls on peut avoir $\gamma_i x_i^2 = 0$ sans que $x_i = 0$.

[Retour à l'exercice ▲](#)

Solution de l'exercice A.1.3

On applique la définition $\langle x, y \rangle = x^T y$, on obtient :

$$\langle Ax, y \rangle_{\mathbb{R}^m} = (Ax)^T y = x^T A^T y = \langle x, A^T y \rangle_{\mathbb{R}^n}.$$

[Retour à l'exercice ▲](#)

Solution de l'exercice A.1.4

On obtient $\langle \vec{x}, \vec{y} \rangle^2 = \|\vec{x}\|^2 \|\vec{y}\|^2 \cos^2 \theta \leq \|\vec{x}\|^2 \|\vec{y}\|^2$.

Or $\|\vec{x}\|^2 = \langle \vec{x}, \vec{x} \rangle$, $\|\vec{y}\|^2 = \langle \vec{y}, \vec{y} \rangle$.

Ce qui termine de démontrer la propriété.

[Retour à l'exercice ▲](#)

Solution de l'exercice A.1.5

- $\max_{1 \leq i \leq n} |x_i| = 0 \iff x_i = 0 \forall i = 1, \dots, n \iff \vec{x} = \vec{0}$.
- $\max_{1 \leq i \leq n} |\alpha x_i| = \max_{1 \leq i \leq n} (|\alpha| |x_i|) = |\alpha| \max_{1 \leq i \leq n} |x_i|$.
- Soit $j \in \{1, \dots, n\}$. Alors $|x_j + y_j| \leq |x_j| + |y_j| \leq \max_{1 \leq i \leq n} |x_i| + \max_{1 \leq i \leq n} |y_i|$, qui est une constante par rapport à j .
Donc, comme c'est vrai pour tout j , le "max" reste inférieur à cette constante, et on a bien

$$\max_{1 \leq i \leq n} |x_i + y_i| \leq \max_{1 \leq i \leq n} |x_i| + \max_{1 \leq i \leq n} |y_i|.$$

Les propriétés d'une norme sont donc vérifiées.

[Retour à l'exercice ▲](#)

Solution de l'exercice A.1.6

- On vérifie que $\vec{0}$ appartient bien à $F^\perp$ et que si $\vec{x}_1 \in F^\perp$ et $\vec{x}_2 \in F^\perp$, alors $\alpha_1 \vec{x}_1 + \alpha_2 \vec{x}_2 \in F^\perp$. $F^\perp$ est stable, donc c'est un sous espace vectoriel.
- $$\left. \begin{array}{l} \vec{x} \in F^\perp \Rightarrow \langle \vec{x}, \vec{y} \rangle = 0 \ \forall \vec{y} \in F \\ \vec{x} \in F \end{array} \right\} \text{ donc } \Rightarrow \langle \vec{x}, \vec{x} \rangle = 0 \Rightarrow \vec{x} = \vec{0}, \text{ donc } F \cap F^\perp = \{\vec{0}\}.$$

[Retour à l'exercice ▲](#)

Solution de l'exercice A.1.7

Soit $\{\vec{x}_1, \dots, \vec{x}_p\}$ une famille orthogonale. Supposons que

$$\alpha_1 \vec{x}_1 + \dots + \alpha_p \vec{x}_p = \vec{0},$$

alors, en fixant un $i \in \{1, \dots, p\}$, en effectuant le produit scalaire avec $\vec{x}_i$ on a :

$$\langle \vec{x}_i, \alpha_1 \vec{x}_1 + \dots + \alpha_p \vec{x}_p \rangle = 0,$$

et en utilisant la bilinéarité, on obtient

$$\alpha_1 \langle \vec{x}_i, \vec{x}_1 \rangle + \alpha_2 \langle \vec{x}_i, \vec{x}_2 \rangle + \dots + \alpha_p \langle \vec{x}_i, \vec{x}_p \rangle = 0.$$

Puisque la famille est orthogonale, $\langle \vec{x}_i, \vec{x}_j \rangle = 0$ pour $j \neq i$, donc on obtient

$$\alpha_i \langle \vec{x}_i, \vec{x}_i \rangle = 0,$$

or $\vec{x}_i \neq \vec{0}$ donc $\langle \vec{x}_i, \vec{x}_i \rangle \neq 0$ donc $\alpha_i = 0$. Ce que l'on vient de faire est valable $\forall i = 1, \dots, p$ donc la famille est libre.

[Retour à l'exercice ▲](#)

Solution de l'exercice A.1.8

Étape 1 :

$$\vec{y}_1 = \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} \\ 0 \end{pmatrix}.$$

Étape 2 :

$$\beta = -\langle \vec{x}_2, \vec{y}_1 \rangle = -\frac{1}{\sqrt{2}},$$

$$\vec{y}_2 = \vec{x}_2 + \beta \vec{y}_1 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} - \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} \\ 1 \end{pmatrix},$$

$$\vec{y}_2 = \frac{1}{\sqrt{6}} \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}.$$

Étape 3 :

$$\vec{y}_3 = \vec{x}_3 + \beta_1 \vec{y}_1 + \beta_2 \vec{y}_2, \quad \text{avec } \beta_1 = -\langle \vec{x}_3, \vec{y}_1 \rangle = -\sqrt{2}, \beta_2 = -\langle \vec{x}_3, \vec{y}_2 \rangle = -\frac{2}{\sqrt{6}},$$

$$\vec{y}_3 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} - \frac{1}{3} \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{1}{3} \\ \frac{1}{3} \\ \frac{1}{3} \end{pmatrix}$$

d'où

$$\vec{y}_3 = \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{3}} \\ \frac{1}{\sqrt{3}} \\ \frac{1}{\sqrt{3}} \end{pmatrix}.$$

Pour obtenir $\vec{y}_3$, on peut écrire $\vec{y}_3 = \frac{1}{\|\vec{\hat{y}}_3\|} \vec{\hat{y}}_3$, ou, ce qui est équivalent mais plus facile à calculer,

$$\vec{y}_3 = \frac{1}{\|\vec{y}_3^*\|} \vec{y}_3^*, \text{ avec } \vec{y}_3^* = 3\vec{\hat{y}}_3 = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}.$$

[Retour à l'exercice ▲](#)

Solution de l'exercice A.1.9

Si on note $\vec{x}_1 = (2, 1, 0)$, $\vec{x}_2 = (1, 0, -1)$, alors $\{\vec{y}, \vec{x}_1, \vec{x}_2\}$ est une base de $\mathbb{R}^3$.
On peut alors montrer facilement que $F \cap F^\perp = \{\vec{0}\}$ et que $\mathbb{R}^3 = F + F^\perp$.

[Retour à l'exercice ▲](#)

Solution de l'exercice A.1.10

On vérifie que

$$\begin{aligned}(Q_1)^T Q_1 &= 1, (Q_1)^T Q_2 = 0, (Q_1)^T Q_3 = 0, (Q_1)^T Q_4 = 0, \\(Q_2)^T Q_2 &= 1, (Q_2)^T Q_3 = 0, (Q_2)^T Q_4 = 0, \\(Q_3)^T Q_3 &= 1, (Q_3)^T Q_4 = 0, \\(Q_4)^T Q_4 &= 1.\end{aligned}$$

Donc $Q^T Q = I$, donc $Q^{-1} = Q^T$.

On calcule $\det Q = -1$.

[Retour à l'exercice ▲](#)

Solution de l'exercice A.1.11

On vérifie que :

$$\begin{aligned}\|\vec{e}_1\| = 1, \|\vec{e}_2\| = 1, \|\vec{e}_3\| = 1, \langle \vec{e}_1, \vec{e}_2 \rangle = 0, \langle \vec{e}_1, \vec{e}_3 \rangle = 0, \langle \vec{e}_2, \vec{e}_3 \rangle = 0, \\ \|\vec{e}'_1\| = 1, \|\vec{e}'_2\| = 1, \|\vec{e}'_3\| = 1, \langle \vec{e}'_1, \vec{e}'_2 \rangle = 0, \langle \vec{e}'_1, \vec{e}'_3 \rangle = 0, \langle \vec{e}'_2, \vec{e}'_3 \rangle = 0\end{aligned}$$

Donc

$$P = \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{6}} \\ \frac{1}{\sqrt{3}} & -\frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{6}} \\ \frac{1}{\sqrt{3}} & 0 & -\frac{2}{\sqrt{6}} \end{pmatrix}$$

est la matrice de passage. Lorsque l'on effectue $P^T P$, on effectue les mêmes calculs que pour calculer les normes $\|\vec{e}'_1\|, \dots$ et les produits scalaires $\langle \vec{e}'_1, \vec{e}'_3 \rangle, \dots$, on trouve donc que $P^T P = I$. En effectuant PP^T , on obtient à nouveau $PP^T = I$, c'est normal car $P^T P = I \Rightarrow P^{-1} = P^T$ et donc $PP^T = PP^{-1} = I$.

[Retour à l'exercice ▲](#)

Solution de l'exercice A.1.12

C'est la matrice P de l'exercice précédent, c'est une matrice de passage entre 2 bases orthonormées, elle est donc orthogonale donc $P^{-1} = P^T$, et on calcule $\det(P) = 1$ (en fait on peut montrer que lorsque la base est orthonormée directe $\vec{e}'_3 = \vec{e}'_1 \wedge \vec{e}'_2$, alors $\det(P) = 1$, et sinon $\det(P) = -1$).

[Retour à l'exercice ▲](#)

Solution de l'exercice A.1.13

On a $x' = P^{-1}x = P^T x$, d'où

$$x'_1 = \frac{x_1 + x_2 + x_3}{\sqrt{3}}, x'_2 = \frac{x_1 - x_2}{\sqrt{2}}, x'_3 = \frac{x_1 + x_2 - 2x_3}{\sqrt{6}}.$$

On a donc
$$\begin{cases} (x'_1)^2 + (x'_2)^2 + (x'_3)^2 = (x_1)^2 + (x_2)^2 + (x_3)^2 \\ x'_1 y'_1 + x'_2 y'_2 + x'_3 y'_3 = x_1 y_1 + x_2 y_2 + x_3 y_3 \end{cases}$$

Ceci était prévisible puisque $x' = Qx$, or $Q = P^T$ est orthogonale, donc

$$\begin{aligned} \|x'\|^2 &= (x'_1)^2 + (x'_2)^2 + (x'_3)^2 = \|Qx\|^2 = x^T Q^T Q x = x^T x = (x_1)^2 + (x_2)^2 + (x_3)^2 \\ &= \|x\|^2, \\ \langle x', y' \rangle &= x'_1 y'_1 + x'_2 y'_2 + x'_3 y'_3 = \langle Qx, Qy \rangle = y^T Q^T Q x = x_1 y_1 + x_2 y_2 + x_3 y_3 \\ &= \langle x, y \rangle. \end{aligned}$$

[Retour à l'exercice ▲](#)

Solution de l'exercice A.1.14

1. $\langle Ay_1, y_2 \rangle = \lambda_1 \langle y_1, y_2 \rangle.$
2. $\langle y_1, Ay_2 \rangle = \lambda_2 \langle y_1, y_2 \rangle.$
3. Or $\langle Ay_1, y_2 \rangle = \langle y_1, A^T y_2 \rangle = \langle y_1, Ay_2 \rangle.$

Donc

$$(\lambda_1 - \lambda_2) \langle y_1, y_2 \rangle = 0.$$

Puisque $\lambda_1 \neq \lambda_2$, on obtient

$$\langle y_1, y_2 \rangle = 0.$$

[Retour à l'exercice ▲](#)

Solution de l'exercice A.1.15

On a : $\det(sI - A) = (s - 6)^2 s$. A admet donc 2 valeurs propres (réelles) $\lambda_0 = 0, \lambda_1 = 6$. On calcule les vecteurs propres :

- les composantes de Y_0 doivent vérifier $y_1 = y_2 = y_3$; d'où un vecteur propre normé possible : $Y_0 = \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{3}} \\ \frac{1}{\sqrt{3}} \\ \frac{1}{\sqrt{3}} \end{pmatrix}$
- les composantes de Y_1 doivent vérifier $y_1 + y_2 + y_3 = 0$; d'où :

$$Y_1 = y_2 \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + y_3 \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix},$$

on obtient 2 vecteurs propres qui constituent une base de V_{λ_1} à savoir

$$X_1 = \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, X_2 = \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}.$$

Ces 2 vecteurs ne sont pas normés, ils ne sont pas orthogonaux entre eux, en revanche X_1 et Y_0 sont orthogonaux, il en est de même pour X_2 et Y_0 . On va utiliser le procédé d'orthogonalisation de Schmidt pour construire à partir de X_1 et X_2 , 2 vecteurs orthonormés Y_1^* et Y_2^* .

On peut remarquer en effet qu'avec ce procédé on reste dans l'espace vectoriel V_{λ_1} donc que les vecteurs Y_1^*, Y_2^*

sont également des vecteurs propres associés à λ_1 .

$$Y_1^* = \begin{pmatrix} -\frac{1}{\sqrt{2}} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} \\ 0 \end{pmatrix},$$

$$\hat{Y}_2 = X_2 - \langle X_2, Y_1^* \rangle Y_1^* = \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} - \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} -\frac{1}{\sqrt{2}} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} \\ -\frac{1}{2} \\ 1 \end{pmatrix},$$

$$Y_2^* = \begin{pmatrix} -\frac{1}{\sqrt{6}} \\ -\frac{1}{\sqrt{6}} \\ \frac{2}{\sqrt{6}} \end{pmatrix}.$$

On obtient donc la base orthonormée de vecteurs propres :

$$\left\{ \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{3}} \\ \frac{1}{\sqrt{3}} \\ \frac{1}{\sqrt{3}} \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -\frac{1}{\sqrt{2}} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -\frac{1}{\sqrt{6}} \\ -\frac{1}{\sqrt{6}} \\ \frac{2}{\sqrt{6}} \end{pmatrix} \right\},$$

le premier vecteur est associé à λ_0 , les 2 derniers sont associés à λ_1 .

[Retour à l'exercice ▲](#)

Solution de l'exercice A.1.16

Choisissez successivement pour x les vecteurs de la base canonique, on a alors $e_i^T A e_i = a_{ii}$, d'où la conclusion.

[Retour à l'exercice ▲](#)

Solution de l'exercice A.1.17

On a : $x^T A x \geq 0 \forall x \in \mathbb{R}^n \iff \sum_{i=1}^n \lambda_i (\tilde{x}_i)^2 \geq 0 \forall \tilde{x} \in \mathbb{R}^n$,

donc si toutes les valeurs propres sont positives ou nulles, on a

$$\sum_{i=1}^n \lambda_i (\tilde{x}_i)^2 \geq 0,$$

donc $x^T A x \geq 0$ donc la matrice est symétrique semi-définie positive.

Réciproquement, si la matrice est symétrique semi-définie positive, on a $x^T A x \geq 0 \forall x$ donc

$$\sum_{i=1}^n \lambda_i (\tilde{x}_i)^2 \geq 0 \forall \tilde{x} \in \mathbb{R}^n,$$

donc en particulier si on choisit $\tilde{x}$ premier vecteur de la base canonique de $\mathbb{R}^n$, on obtient $\lambda_1 \geq 0$. De même on obtient que chacun des λ_i est positif ou nul, en choisissant pour $\tilde{x}$ chacun des vecteurs de la base canonique.

[Retour à l'exercice ▲](#)

Solution de l'exercice A.1.18

La matrice est semi-définie positive puisque toutes ses valeurs propres sont positives ou nulles (voir l'exercice [A.1.15](#)). Elle n'est pas définie positive, puisque ses valeurs propres ne sont pas strictement positives. On obtient :

$$x^T Ax = 4(x_1)^2 + 4(x_2)^2 + 4(x_3)^2 - 4x_1x_2 - 4x_1x_3 - 4x_2x_3.$$

[Retour à l'exercice ▲](#)

Solution de l'exercice A.1.19

DP : Si A est définie positive, ses valeurs propres sont strictement positives, donc 0 n'est pas valeur propre, donc A est inversible.

Ou bien directement : si $x \in \text{Ker } A$, alors $Ax = 0$, donc $x^T Ax = x^T 0 = 0$ et ceci implique que $x = 0$ (A est définie).
Donc A est injective, et, étant carrée, elle est bijective.

semi-DP : Si on définit $A = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$, cette matrice est semi-définie positive puisque ses valeurs propres sont positives ou nulles, mais elle n'est pas inversible.

Ou bien : on voit en prenant $x = e_2 = (0, 1)^T$ que $(e_2)^T A e_2 = 0$ et $e_2 \neq 0$, et donc A est semi-DP. On remarque aussi que $\text{Ker } A = \text{Vect}\langle e_2 \rangle \neq 0$, donc A n'est pas inversible.

[Retour à l'exercice ▲](#)

Solution de l'exercice A.1.20

$$\text{— } q(x) = 3(x_1)^2 + 7(x_2)^2 + 13(x_3)^2 - 4x_1x_2 + 10x_1x_3 + 22x_2x_3.$$

$$\text{— } A = \begin{pmatrix} 4 & -2 & \frac{9}{2} \\ -2 & 5 & -\frac{15}{2} \\ \frac{9}{2} & -\frac{15}{2} & -7 \end{pmatrix}.$$

[Retour à l'exercice ▲](#)

Solution de l'exercice A.1.21

— $q_1(x) = x_1^2 + x_2^2 + x_3^2 \geq 0, \forall x.$

D'autre part si $q_1(x) = 0$ alors $x_1 = x_2 = x_3 = 0$.

C'est une forme quadratique définie positive.

— $q_2(x) = x_1^2 + x_2^2 - x_3^2.$

Si $x_1 = x_2 = 0$ et $x_3 = 1$, alors $q_2(x) = -1$, donc q_2 n'est ni définie positive, ni semi-définie positive

— $q_3(x) = x_1^2 + x_3^2 \geq 0, \forall x.$ Donc q_3 est semi-définie positive.

En revanche, si $x_1 = x_3 = 0$ et $x_2 = 1$, alors $q_3(x) = 0$ alors que $x \neq 0$, donc q_3 n'est pas définie positive.

Les matrices associées sont égales dans chacun des cas à :

$$A_1 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, A_2 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix}, A_3 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

Ces 3 matrices sont diagonales, leurs valeurs propres sont donc $\{1, 1, 1\}$, $\{1, 1, -1\}$, $\{1, 0, 1\}$, et on retrouve la caractérisation de matrice définie positive ou semi-définie positive à l'aide du signe des valeurs propres.

[Retour à l'exercice ▲](#)

Solution de l'exercice A.1.22

— $q_1(x) = (x_1 + x_2 - 2x_3)^2 + (x_3 + 5x_2)^2 + 2(x_2)^2$.

Il est immédiat de voir que $\forall x : q_1(x) \geq 0$: c'est une somme de carrés.

De plus si $q_1(x) = 0$, alors

$$x_2 = 0, \quad x_3 + 5x_2 = 0, \quad x_1 + x_2 - 2x_3 = 0,$$

donc

$$x_1 = x_2 = x_3 = 0.$$

Donc q_1 est définie positive.

— $q_2(x) = (x_1 + x_2 + 2x_3 - x_4)^2 - (x_1 - x_2 + 3x_4)^2 - 4(x_3 - x_4)^2 + 12(x_4)^2$.

Si l'on choisit

$$x_3 = x_4 + 1, \quad x_4 = 0, \quad x_1 - x_2 + 3x_4 = 0, \quad x_1 + x_2 + 2x_3 - x_4 = 0,$$

(ce qui est obtenu par exemple pour $x_3 = 1, x_4 = 0, x_1 = -1$ et $x_2 = -1$), on obtient $q_2(x) = -4$, donc la forme quadratique n'est ni définie positive, ni semi-définie positive.

On pourrait montrer de façon générale que pour que q forme quadratique sur $\mathbb{R}^n$ soit définie positive, il faut et il suffit que la réduction conduise à n carrés affectés de coefficients strictement positifs. Pour que q soit semi-définie positive, il faut et il suffit que la réduction conduise à des carrés affectés de coefficients positifs. Ceci est lié bien sûr aux valeurs propres de la matrice A associée.

— On a vu que la matrice associée à q_3 était semi-définie positive (voir l'exercice [A.1.18](#)), donc q_3 est semi-définie positive.

Si on appliquait la réduction de Gauss, on obtiendrait :

$$q_3(x) = 4 \left(x_1 - \frac{1}{2}x_2 - \frac{1}{2}x_3 \right)^2 + 3(x_2 - x_3)^2.$$

On a donc $\forall x : q_3(x) \geq 0$, mais si on prend

$$\begin{cases} x_2 = x_3 \\ x_1 - \frac{1}{2}x_2 - \frac{1}{2}x_3 = 0 \end{cases} ,$$

alors $q_3(x) = 0$ (ce cas est obtenu par exemple pour $x_1 = x_2 = x_3 = 1$). On retrouve bien que q_3 est seulement semi-définie positive.

[Retour à l'exercice ▲](#)

Solution de l'exercice A.1.23

Immédiat : $\phi(\vec{x}, \vec{x}) = \overline{\phi(\vec{x}, \vec{x})}$, donc $\phi(\vec{x}, \vec{x}) \in \mathbb{R}$.

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 1, Question 1a, Exercice A.2.1

Voir le paragraphe "[Produit scalaire-définition](#)".

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 2, Question 1a, Exercice A.2.1

Bien mettre en évidence les propriétés de la trace que vous utilisez pour démontrer chacune des propriétés du produit scalaire.

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 3, Question 1a, Exercice A.2.1

$$\|A\|^2 = \sum_{j=1}^p \sum_{i=1}^n (a_{ij}^2)$$

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 4, Question 1a, Exercice A.2.1

$$\left(\mathrm{Tr}(A^T B)\right)^2 \leq \left(\mathrm{Tr}(A^T A)\right) \left(\mathrm{Tr}(B^T B)\right).$$

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 1, Question 2, Exercice A.2.1

Vérifier la propriété avec les matrices A et B de la question précédente.

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 2, Question 2, Exercice A.2.1

Dans le cas général, montrer que le produit scalaire usuel dans $\mathbb{R}^{np}$ est égal à la somme de p produits scalaires dans $\mathbb{R}^n$.

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 3, Question 2, Exercice A.2.1

Si on note $\langle\langle \cdot, \cdot \rangle\rangle$ le produit scalaire dans $\mathbb{R}^n$, montrer que $\langle\langle A_i, B_i \rangle\rangle = (A^T B)_{ii}$.

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 1, Exercice A.2.2

Voir le paragraphe "[Inégalité de Schwarz](#)".

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 2, Exercice A.2.2

Écrire la somme $\sum y_i$ comme le produit scalaire de y avec... quel vecteur?

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 1, Question 1, Exercice A.2.3

Voir le paragraphe "[Norme-définition](#)".

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 2, Question 1, Exercice A.2.3

Les normes sont toujours positives donc il suffit de montrer l'égalité des carrés.

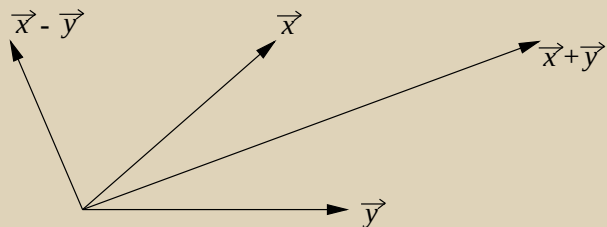
[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 3, Question 1, Exercice A.2.3

Utilisez le produit scalaire et sa bilinéarité.

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 4, Question 1, Exercice A.2.3



Comment placer $\vec{x}$ sur la figure pour que $\|\vec{x} + \vec{y}\| = \|\vec{x} - \vec{y}\|$?

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 1, Question 2, Exercice A.2.3

Exprimer la norme à l'aide du produit scalaire.

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 2, Question 2, Exercice A.2.3

Le produit scalaire est bilinéaire.

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 1, Question 1a, Exercice A.2.4

Voir le paragraphe "[Orthogonaux-vecteurs,sous-espaces](#)".

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 2, Question 1a, Exercice A.2.4

Montrer l'égalité par double inclusion, l'une des inclusions est évidente, montrer l'autre.

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 3, Question 1a, Exercice A.2.4

Montrer que

$$\forall \vec{x} \in E, \quad \vec{x} \in \{\vec{0}\}^\perp.$$

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 1, Question 1b, Exercice A.2.4

Voir le paragraphe "[Orthogonaux-vecteurs,sous-espaces](#)".

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 2, Question 1b, Exercice A.2.4

Montrer l'égalité par double inclusion, l'une des inclusions est évidente, montrer l'autre.

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 3, Question 1b, Exercice A.2.4

Choisir $\vec{x} \in E^\perp$, montrer que $\vec{x} = \vec{0}$.

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 4, Question 1b, Exercice A.2.4

Le produit scalaire est défini-positif.

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 1, Question 2, Exercice A.2.4

Montrer que $F \subset (F^\perp)^\perp$.

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 2, Question 2, Exercice A.2.4

Montrer que F et $(F^\perp)^\perp$ ont même dimension.

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 3, Question 2, Exercice A.2.4

Voir le paragraphe "[Espace euclidien-décomposition](#)".

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 1, Question 3a, Exercice A.2.4

Montrer l'implication de gauche à droite.

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 2, Question 3a, Exercice A.2.4

Choisir $\vec{x} \in G^\perp$, montrer que $\vec{x} \in F^\perp$.

Utiliser pour cela la définition du sous-espace orthogonal.

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 3, Question 3a, Exercice A.2.4

Pour démontrer la réciproque penser à la question 2.

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 1, Question 3b, Exercice A.2.4

Montrer une double inclusion.

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 2, Question 3b, Exercice A.2.4

$(F + G)^\perp \subset F^\perp$. Pourquoi?

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 3, Question 3b, Exercice A.2.4

F et G sont inclus dans $F + G$, donc

$$(F + G)^\perp \subset F^\perp \cap G^\perp.$$

Pourquoi?

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 4, Question 3b, Exercice A.2.4

Montrer la réciproque. on choisit $\vec{x} \in F^\perp \cap G^\perp$, $\vec{z} \in F + G$. Calculer

$$\langle \vec{x}, \vec{z} \rangle.$$

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 5, Question 3b, Exercice A.2.4

Si $\vec{x} \in F^\perp \cap G^\perp$, si $\vec{z} \in F + G$, alors

$$\langle \vec{x}, \vec{z} \rangle = 0,$$

donc

$$\vec{x} \in (F + G)^\perp.$$

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 1, Question 1, Exercice A.2.5

Voir le paragraphe "[Projection orthogonale](#)".

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 2, Question 1, Exercice A.2.5

Quel système linéaire satisfont les coefficients de $p_F(\vec{x})$ dans la base $\mathcal{X}$?

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 3, Question 1, Exercice A.2.5

Calculer pour tout $i, j = 1, 2$: $\langle \vec{x}_i, \vec{x}_j \rangle$ et $\langle \vec{x}_i, \vec{x} \rangle$.

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 4, Question 1, Exercice A.2.5

Le projeté s'écrit $p_F(\vec{x}) = \alpha_1 \vec{x}_1 + \alpha_2 \vec{x}_2$, où $a = (\alpha_1, \alpha_2)^T$ satisfait $Ga = b$, avec

$$G = \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 2 \end{pmatrix}, \quad b = \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \end{pmatrix}.$$

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 1, Question 2, Exercice A.2.5

On obtient

$$a = \frac{1}{3} \begin{pmatrix} 2 & -1 \\ -1 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \end{pmatrix}, \quad \text{donc } a = \frac{1}{3} \begin{pmatrix} -2 \\ 4 \end{pmatrix},$$

et

$$p_F(\vec{x}) = -\frac{2}{3}\vec{x}_1 + \frac{4}{3}\vec{x}_2 = \frac{1}{3} \begin{pmatrix} 2 \\ -2 \\ 4 \end{pmatrix}.$$

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 1, Question 3, Exercice A.2.5

Voir le paragraphe "[Orthogonalisation de Schmidt](#)" et l'exercice de cours associé.

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 2, Question 3, Exercice A.2.5

Réponse : on obtient

$$\vec{y}_1 = \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} \\ 0 \end{pmatrix}, \vec{y}_2 = \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{6}} \\ -\frac{1}{\sqrt{6}} \\ \frac{2}{\sqrt{6}} \end{pmatrix}, \vec{y}_3 = \begin{pmatrix} -\frac{1}{\sqrt{3}} \\ \frac{1}{\sqrt{3}} \\ \frac{1}{\sqrt{3}} \end{pmatrix}.$$

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 1, Question 4, Exercice A.2.5

Voir le paragraphe "[Projection orthogonale](#)". Comment s'écrit $p_F(\vec{x})$ dans cette base orthonormée?

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 2, Question 4, Exercice A.2.5

On a donc $p_F(\vec{x}) = \langle \vec{x}, \vec{y}_1 \rangle \vec{y}_1 + \langle \vec{x}, \vec{y}_2 \rangle \vec{y}_2$. On obtient

$$p_F(\vec{x}) = 0\vec{y}_1 + \frac{4}{\sqrt{6}}\vec{y}_2 = \frac{2}{3} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix},$$

et on retrouve bien la solution trouvée à la question 2.

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 1, Question 1, Exercice A.2.6

Voir le paragraphe "[Matrices orthogonales-définitions](#)".

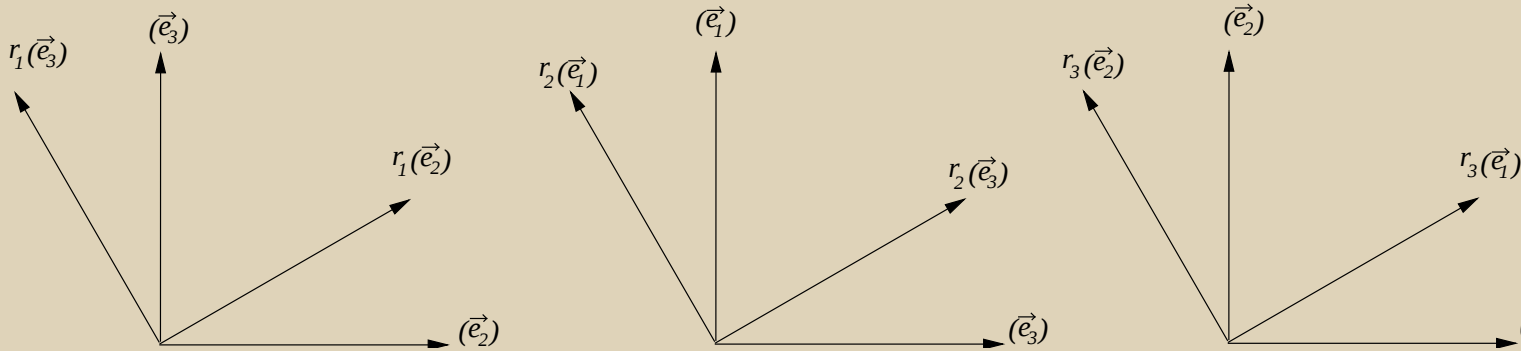
[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 1, Question 2a, Exercice A.2.6

Voir le paragraphe "[Matrices orthogonales - propriétés](#)".

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 2, Question 2a, Exercice A.2.6



On note

- r_1 la rotation d'angle θ autour de $\vec{e}_1$,
- r_2 la rotation d'angle θ autour de $\vec{e}_2$,
- r_3 la rotation d'angle θ autour de $\vec{e}_3$.

Écrire les matrices R_1 , R_2 , R_3 . Aidez-vous des figures.

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 1, Question 2b, Exercice A.2.6

Voir le paragraphe "[Matrice de passage entre 2 bases orthonormées](#)".

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 2, Question 2b, Exercice A.2.6

Voir le paragraphe "[Matrices orthogonales - propriétés](#)".

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 1, Question 2c, Exercice A.2.6

Voir le paragraphe "[Matrices orthogonales - propriétés](#)"

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 2, Question 2c, Exercice A.2.6

Que vaut $\|Rx\|$?

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 1, Question 1, Exercice A.2.7

$QQ^T \neq I$. Donc Q^T n'est pas orthogonale.

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 1, Question 2, Exercice A.2.7

Q n'est pas carrée!

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 1, Question 3, Exercice A.2.7

Calculer $(PQ)^T PQ$.

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 1, Question 1, Exercice A.2.8

Si y est vecteur propre, alors $\frac{y}{\|y\|}$ est encore vecteur propre.

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 2, Question 1, Exercice A.2.8

Les vecteurs propres associés à des valeurs propres distinctes sont orthogonaux (pour une matrice symétrique, évidemment!).

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 3, Question 1, Exercice A.2.8

À l'intérieur d'un sous-espace propre, il est possible d'utiliser l'algorithme d'orthogonalisation de Schmidt.

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 1, Question 2, Exercice A.2.8

Si y est vecteur propre alors $\frac{y}{\|y\|}$ est encore vecteur propre.

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 2, Question 2, Exercice A.2.8

Les vecteurs propres associés à des valeurs propres distinctes sont orthogonaux (pour une matrice symétrique, évidemment!).

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 3, Question 2, Exercice A.2.8

À l'intérieur d'un sous-espace propre, il est possible d'utiliser l'algorithme d'orthogonalisation de Schmidt.

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 1, Question 3a, Exercice A.2.8

Il y a une valeur propre évidente!

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 2, Question 3a, Exercice A.2.8

Trouver une inégalité sur la multiplicité de la valeur propre évidente (penser au rang de A).

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 3, Question 3a, Exercice A.2.8

0 peut-elle être valeur propre de multiplicité 4?

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 4, Question 3a, Exercice A.2.8

Calculer la trace de A .

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 1, Question 3b, Exercice A.2.8

Si y est vecteur propre alors $\frac{y}{\|y\|}$ est encore vecteur propre.

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 2, Question 3b, Exercice A.2.8

Les vecteurs propres associés à des valeurs propres distinctes sont orthogonaux (pour une matrice symétrique, évidemment!).

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 3, Question 3b, Exercice A.2.8

À l'intérieur d'un sous-espace propre, il est possible d'utiliser l'algorithme d'orthogonalisation de Schmidt.

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 1, Question 1, Exercice A.2.9

Que se passe-t-il si on applique l'algorithme de Schmidt sur la famille de vecteurs propres de A_1 ?

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 1, Question 2, Exercice A.2.9

Voir le paragraphe "[Matrices symétriques - diagonalisation](#)".

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 2, Question 2, Exercice A.2.9

Une des implications a déjà été démontrée, laquelle?
Montrer l'autre maintenant.

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 3, Question 2, Exercice A.2.9

On suppose qu'il existe une base orthonormée de vecteurs propres de A , on appelle P la matrice dont les colonnes sont ces vecteurs propres. Que vaut P^T ?

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 4, Question 2, Exercice A.2.9

$A = PDP^T$. Pourquoi? Calculer A^T , en déduire que A est symétrique.

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 1, Question 1, Exercice A.2.10

Voir le paragraphe "[Produit scalaire-définition](#)".

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 2, Question 1, Exercice A.2.10

Il faut utiliser le fait que A est symétrique et définie positive.

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 1, Question 2a, Exercice A.2.10

Utiliser la bilinéarité du produit scalaire pour calculer $\langle x, y \rangle$.

Calculer $x^T Ay$.

Comparer.

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 1, Question 2b, Exercice A.2.10

Quelle propriété du produit scalaire utilise-t-on pour démontrer que A est symétrique?

Quelle propriété du produit scalaire utilise-t-on pour obtenir des renseignements quant au signe de $x^T Ax$?

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 1, Question 1a, Exercice A.2.11

Voir le paragraphe "[Forme quadratique définie positive](#)".

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 2, Question 1a, Exercice A.2.11

Utiliser la réduction de Gauss en carrés d'une forme quadratique.

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 3, Question 1a, Exercice A.2.11

Faites la distinction entre forme quadratique définie positive et forme quadratique semi-définie positive.

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 1, Question 1b, Exercice A.2.11

Il y a un terme de la forme $-3(x_3)^2$. Qu'en pensez-vous?

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 2, Question 1b, Exercice A.2.11

Si on choisit $x_3 = 1$, $x_1 = x_2 = 0$?

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 1, Question 2, Exercice A.2.11

Voir le paragraphe "[Produit scalaire-définition](#)".

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 2, Question 2, Exercice A.2.11

Penser à symétrique et définie positive. Vous pouvez utiliser la question précédente.

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 1, Question 3, Exercice A.2.11

Voir le paragraphe "[Matrice définie positive](#)".

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 2, Question 3, Exercice A.2.11

On a déjà étudié au cours de ce TD ou du TD4 des formes quadratiques et des matrices. Pensez à utiliser ces résultats en particulier pour les matrices A_1 , A_5 , A_6 , A_7 .

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 3, Question 3, Exercice A.2.11

Aucun calcul pour la matrice A_2 ou A_7 , les matrices A_5 et A_6 ont été étudiées auparavant, utilisez les résultats. Utiliser la réduction de Gauss pour les autres.

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 4, Question 3, Exercice A.2.11

Les matrices A_2 ou A_7 ont un terme diagonal négatif.

Les matrices A_5 et A_6 ont des valeurs propres positives ou nulles.

On utilise la réduction de Gauss pour les autres matrices.

D'où les résultats.

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 1, Question 1, Exercice A.2.12

Utiliser les propriétés des normes pour démontrer les propriétés de la distance.

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 1, Question 3, Exercice A.2.12

Utiliser l'exercice [A.2.10](#).

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 2, Question 3, Exercice A.2.12

$x^T A y$ est un produit scalaire, donc $\sqrt{(x - y)^T A (x - y)}$ est la norme de $(x - y)$ associée. Reprenez la question 1. pour conclure.

[Retour à l'exercice ▲](#)

Aide 1, Question 4, Exercice A.2.12

C est un cercle, C_A est une ellipse.

[Retour à l'exercice ▲](#)