

Algèbre bilinéaire  
**Contrôle Continu du 29/03/2018**  
Epreuve de 2 heures  
*Calculatrice et documents non autorisés.*

**Exercice 1.**

Soit  $E = \mathbb{R}^4$  de base canonique  $\mathcal{B}_0 = (e_1, e_2, e_3, e_4)$ . Dans cette base, on considère les vecteurs suivants

$$v_1 = (1, 0, 0, 0), \quad v_2 = (1, 0, 1, 0), \quad v_3 = (1, 0, 0, 1),$$

et on note  $F = \text{Vect}(v_1, v_2, v_3)$ .

1. On munit  $E$  de son produit scalaire usuel  $\langle x, y \rangle = \sum_{i=1}^4 x_i y_i$ .
  - (a) Montrer que la famille  $\{v_1, v_2, v_3\}$  est libre.
  - (b) Déterminer une base orthonormée de  $F$ .
  - (c) Déterminer, dans la base  $\mathcal{B}_0$ , la matrice de la projection orthogonale  $p_F$  sur  $F$ .
  - (d) En déduire la matrice, dans la base  $\mathcal{B}_0$ , de la symétrie orthogonale  $s_{F^\perp}$  par rapport à  $F^\perp$ .
  - (e) Soit  $v = (1, 1, 0, 0)$ .  
Déterminer la projection orthogonale de  $v$  sur  $F$  et sur  $F^\perp$ .  
En déduire  $d(v, F)$  et  $d(v, F^\perp)$ .
2. On considère la forme quadratique  $q$  sur  $E$  définie par

$$q(\mathbf{x}) = x_1^2 + x_2^2 + 2x_1x_3 + 2x_1x_4 + 2x_2x_3 + 2x_2x_4,$$

où  $\mathbf{x} = (x_1, x_2, x_3, x_4)$ .

- (a) Déterminer la matrice de  $q$  dans la base  $\mathcal{B}_0$ , qu'on notera  $A$ .
- (b) Déterminer l'orthogonal de  $F$  pour  $q$ . Quelle est sa dimension?
- (c) Donner une réduction de Gauss de la forme quadratique  $q$ .  
Déterminer alors sa signature, son rang et son noyau.
- (d) Déterminer une base de  $E$  qui soit  $q$ -orthogonale.

Corrigé.

1. (a) Il est facile de vérifier que la famille  $(v_1, v_2, v_3)$  est libre.
- (b) On applique le procédé de Gram-Schmidt à la famille libre  $(v_1, v_2, v_3)$ . On trouve alors la famille orthonormée  $(f_1, f_2, f_3)$  où  $f_1 = e_1 = (1, 0, 0, 0)$ ,  $f_2 = e_3 = (0, 0, 1, 0)$  et  $f_3 = e_4 = (0, 0, 0, 1)$ , qui est une base de  $F$ .
- (c) Si  $x = \sum_1^4 x_i e_i$ , On a pour tout  $x \in E$ ,

$$\begin{aligned} p_F(x) &= \langle x|f_1 \rangle f_1 + \langle x|f_2 \rangle f_2 + \langle x|f_3 \rangle f_3 \\ &= \langle x|e_1 \rangle e_1 + \langle x|e_3 \rangle e_3 + \langle x|e_4 \rangle e_4 \end{aligned}$$

Donc si  $x = \sum_1^4 x_i e_i$ , alors

$$p_F(x) = x_1 e_1 + x_3 e_3 + x_4 e_4$$

D'où

$$\text{Mat}_{\mathcal{B}_0}(p_F) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

- (d) On  $s_{F^\perp} = 2p_{F^\perp} - \text{Id} = \text{Id} - 2p_F$ , Donc

$$\text{Mat}_{\mathcal{B}_0}(s_{F^\perp}) = I_4 - 2\text{Mat}_{\mathcal{B}_0}(p_F) = \begin{pmatrix} -1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -1 \end{pmatrix}$$

- (e) Soit  $v = (1, 1, 0, 0)$ . Il est clair que  $p_F(v) = e_1 = (1, 0, 0, 0)$ . Donc  $p_{F^\perp}(v) = (\text{Id} - p_F)(v) = v - e_1 = e_2 = (0, 1, 0, 0)$ .  
On en déduit que

$$\begin{aligned} d(v, F) &= \|v - p_F(v)\| = \|p_{F^\perp}(v)\| = 1 \\ d(v, F^\perp) &= \|v - p_{F^\perp}(v)\| = \|p_F(v)\| = 1 \end{aligned}$$

2. (a) On a

$$A := \text{Mat}_{\mathcal{B}_0}(q) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

- (b) Soit  $x \in E$ . On a

$$x \in F^{\perp_q} \iff \begin{cases} x \perp_q f_1 \\ x \perp_q f_2 \\ x \perp_q f_3 \end{cases} \iff \begin{cases} x \perp_q e_1 \\ x \perp_q e_3 \\ x \perp_q e_4 \end{cases}$$

$$\begin{aligned} & (x_1, x_2, x_3, x_4)A \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = 0, \\ \Leftrightarrow & (x_1, x_2, x_3, x_4)A \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = 0, \\ & (x_1, x_2, x_3, x_4)A \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} = 0 \end{aligned}$$

Donc

$$x \in F^{\perp q} \Leftrightarrow \begin{cases} x_1 + x_3 + x_4 = 0 \\ x_1 + x_2 = 0 \end{cases}$$

On peut écrire par exemple  $x_2 = -x_1$  et  $x_3 = -x_1 - x_4$ , donc  $x = x_1(1, -1, 0, 0) + x_4(0, 0, -1, 1)$ . Par conséquent

$$F^{\perp q} = \text{Vect}((1, -1, -1, 0), (0, 0, -1, 1)), \quad \dim F^{\perp q} = 2.$$

(c) On a

$$\begin{aligned} q(x) &= x_1^2 + x_2^2 + 2x_1x_3 + 2x_1x_4 + 2x_2x_3 + 2x_2x_4 \\ &= x_1^2 + 2x_1(x_3 + x_4) + x_2^2 + 2x_2x_3 + 2x_2x_4 \\ &= (x_1 + x_3 + x_4)^2 - (x_3 + x_4)^2 + x_2^2 + 2x_2x_3 + 2x_2x_4 \\ &= (x_1 + x_3 + x_4)^2 + x_2^2 + 2x_2(x_3 + x_4) - x_3^2 - x_4^2 - 2x_3x_4 \\ &= (x_1 + x_3 + x_4)^2 + (x_2 + x_3 + x_4)^2 - 2(x_3 + x_4)^2 \\ &= \ell_1^2(x) + \ell_2^2(x) - 2\ell_3^2(x) \end{aligned}$$

Donc  $\text{sign}(q) = (2, 1)$  et  $\text{rang}(q) = 3$  et  $\mathbf{Ker}(q) = \mathbb{R}(0, 0, -1, 1)$ .

(d) La famille  $(\ell_1, \ell_2, \ell_3)$  est libre dans  $E^*$  qui de dimension 4. On complète cette famille par la forme  $\ell_4(x) = x_4$  de sorte que  $(\ell_1, \ell_2, \ell_3, \ell_4)$  soit une base de  $E^*$ .

La base préduale de cette base est une base  $q$ -orthogonale de  $E$ . Pour la déterminer il suffit de calculer  $(Q^{-1})^T$ , où

$$Q = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

On trouve

$$(Q^{-1})^T = \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Par conséquent les vecteurs

$$w_1 = (1, 0, 0, 0), w_2 = (0, 1, 0, 0), w_3 = (-1, -1, 1, 0), w_4 = (0, 0, -1, 1)$$

forment une base  $q$ -orthogonale de  $E$

### Exercice 2.

Soit  $E = \mathbb{R}_2[X]$  le  $\mathbb{R}$ -espace vectoriel des polynômes de degré  $\leq 2$ . On définit sur  $E \times E$  l'application suivante

$$(P, Q) \mapsto \varphi(P, Q) = \int_0^1 P(t)Q(t)dt.$$

- Montrer que  $\varphi$  est un produit scalaire sur  $E$ .
- Déterminer une base orthonormée du sous-espace vectoriel  $F = \text{Vect}(1, X)$ .
- Soit le polynôme  $Q(X) = X^2$ . Déterminer la projection orthogonale de  $Q$  sur  $F$ .
- En déduire la valeur de

$$m = \inf_{(a,b) \in \mathbb{R}^2} \int_0^1 (x^2 - a - bx)^2 dx.$$

Corrigé.

- Il est facile de montrer que l'application proposée est un produit scalaire sur  $E$ .
- Pour déterminer une b.o.n. de  $F$  il suffit d'orthonormaliser la base  $(1, X)$  par rapport à  $\varphi$  :

On a

- $P_0 = \frac{Q_0}{\|Q_0\|}$  où  $Q_0 = 1$ . On a  $\|Q_0\|^2 = \int 1 dt = 1$ . Donc

$$P_0 = 1.$$

- $P_1 = \frac{Q_1}{\|Q_1\|}$  où  $Q_1 = X - \varphi(X, P_0)P_0 = X - (\int_0^1 t dt) \times 1 = X - \frac{1}{2}$ . Donc  $\|Q_1\|^2 = \varphi(Q_1, Q_1) = \varphi(Q_1, X) = \int_0^1 (t - \frac{1}{2})t dt = \frac{1}{12}$ . D'où

$$P_1 = \frac{Q_1}{\|Q_1\|} = 2\sqrt{3}(X - \frac{1}{2}) = \sqrt{3}(2X - 1)$$

Ainsi  $(P_0, P_1)$  est une bon de  $F$  par rapport à  $\varphi$ .

3. Soit  $Q(X) = X^2$ . On a

$$p_F(Q) = \varphi(Q, P_0)P_0 + \varphi(Q, P_1)P_1$$

de plus

$$\begin{aligned}\varphi(Q, P_0) &= \int_0^1 t^2 dt = \frac{1}{3} \\ \varphi(Q, P_1) &= \sqrt{3} \int_0^1 t^2(2t-1) dt = \sqrt{3}(2 \times \frac{1}{4} - \frac{1}{3}) = \frac{\sqrt{3}}{6}\end{aligned}$$

donc

$$p_F(Q) = \frac{1}{3}P_0 + \frac{\sqrt{3}}{6}P_1 = \frac{1}{3} + X - \frac{1}{2} = X - \frac{1}{6}$$

4. On a

$$m = d(Q, F)^2 = \|Q - p_F(Q)\|^2 = \|X^2 - X + \frac{1}{6}\|^2 = \int_0^1 (t^2 - t + \frac{1}{6})^2 dt$$

soit après calculs

$$m = \frac{1}{180}.$$