

Exercice 6

$$u \in \mathbb{R}^n, u \neq 0, P_u = I_n - \frac{1}{\|u\|^2} u u^T.$$

$$1) P_u^T = I_n^T - \frac{1}{\|u\|^2} (u u^T)^T = I_n - \frac{1}{\|u\|^2} u u^T = P_u$$

$\hookrightarrow P_u$ symétrique.

$$2) D = \text{Vect}(u).$$

$$a) \text{ Soit } v \in D \Rightarrow \exists \lambda \in \mathbb{R} \text{ t.g. } v = \lambda u.$$

La matrice colonne de v dans B (la base canonique) est $V = \lambda U$.

La matrice colonne de $P_u(v)$ dans B est :

$$P_u V = \lambda P_u U = \lambda \left(U - \frac{1}{\|u\|^2} u u^T U \right) = 0_{\mathbb{R}^n},$$

car $U^T U = \langle U, U \rangle = \|U\|^2$.

$$\text{Donc } P_u(v) = 0_{\mathbb{R}^n}.$$

$$b) \text{ Soit } w \in D^\perp \text{ et } W \text{ sa matrice colonne dans } B.$$

La matrice de $P_u(w)$ dans B est :

$$P_u W = W - \frac{1}{\|u\|^2} u u^T W = W,$$

$$\text{car } U^T W = \langle U, W \rangle = 0. \quad \left(\begin{array}{l} w \in D \\ w \in D^\perp \end{array} \right)$$

$$\Rightarrow P_u(w) = w.$$

$$c) P_u \text{ est la projection orthogonale sur } D^\perp.$$

Exercice 8

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

$$1) A_a \text{ orthogonale} \Leftrightarrow \text{ses colonnes forment une base orthonormée} \\ (\langle C_i, C_j \rangle = 0, \forall i \neq j \text{ et } \|C_i\| = 1, \forall i)$$

$$\text{Dans notre cas on a } \left. \begin{array}{l} \langle C_i, C_j \rangle = 0, \forall i \neq j \in \{1, 2, 3\} \\ \|C_2\| = \|C_3\| = 1 \end{array} \right\}$$

$$\text{Il reste à avoir } \|C_1\| = 1 \Leftrightarrow \frac{1}{7} \sqrt{4a^2 + (-6a)^2 + 9a^2} = 1$$

$$\Leftrightarrow \underline{a^2 = 1} \Leftrightarrow \underline{a \in \{-1, 1\}}.$$

$$2) \boxed{a=1}$$

$$A_1 \text{ est la matrice d'une rotation} \Leftrightarrow \left. \begin{array}{l} A \text{ orthogonale} \\ \det(A) = 1 \end{array} \right\}$$

$$A_1 = \frac{1}{7} \begin{pmatrix} 2 & 6 & -3 \\ -6 & 3 & 2 \\ 3 & 2 & 6 \end{pmatrix} \quad ; \quad \det(A_1) = \frac{1}{7^3} \begin{vmatrix} 2 & 6 & -3 \\ -6 & 3 & 2 \\ 3 & 2 & 6 \end{vmatrix}$$

$$\left[\begin{array}{l} L_2 \leftarrow L_2 + 3L_1 \\ L_3 \leftarrow L_3 - \frac{3}{2}L_1 \end{array} \right] = \frac{1}{7^3} \begin{vmatrix} 2 & 6 & -3 \\ 0 & 21 & -7 \\ 0 & -7 & \frac{21}{2} \end{vmatrix} = \frac{1}{7^3} \times 2 \begin{vmatrix} 21 & -7 \\ -7 & \frac{21}{2} \end{vmatrix} = \boxed{1}$$

\$\hookrightarrow A_1\$ est la matrice d'une rotation.

\$\bullet A_1\$ matrice d'une rotation autour d'un axe

\$\Leftrightarrow A_1\$ admet 1 comme valeur propre

\$\Leftrightarrow \exists v \neq 0_{\mathbb{R}^3}\$ t.g. \$A_1 v = v\$ (l'axe reste inchangé par la rotation)

$$A_1 v = v \Leftrightarrow (A_1 - I_3) v = 0_{\mathbb{R}^3} \Leftrightarrow \begin{cases} -5x + 6y - 3z = 0 \\ -6x - 4y + 2z = 0 \\ 3x + 2y - z = 0 \end{cases}$$

$$v = (x, y, z)^T$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} -5x + 6y - 3z = 0 \\ 3x + 2y - z = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} -5x + 6y - 3z = 0 & (L_1) \\ 14x \quad \quad \quad = 0 & (3L_2 - L_1) \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} x = 0 \\ z = 2y \end{cases} \quad ; \quad \text{On prend, par exemple, } v = (0, 1, 2).$$

\$\rightarrow A_1\$ est la matrice de la rotation autour de l'axe
 $\Delta = \text{Vect}(0, 1, 2).$

\$\nabla \exists\$ une base \$B'\$ de \$\mathbb{R}^3\$ dans laquelle la matrice de la même rotation est \$A' = \begin{pmatrix} \cos\theta & -\sin\theta & 0 \\ \sin\theta & \cos\theta & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}.\$
 On veut trouver l'angle \$\theta\$.

\$\nabla\$ La trace d'une matrice est invariante par chang. de base

$$\rightarrow \text{Tr}(A') = \text{Tr}(A_1) \Leftrightarrow 1 + 2\cos\theta = \frac{11}{7} \Rightarrow \cos\theta = \frac{2}{7}.$$

$$\Rightarrow \theta = \arccos\left(\frac{2}{7}\right) \text{ ou } 2\pi - \arccos\left(\frac{2}{7}\right).$$

\$\bullet\$ Pour décider, on doit trouver le signe de \$\sin\theta\$.

\$\nabla\$ Le signe de \$\sin\theta\$ est le même que le signe du produit mixte \$[u, A_1 u, v]\$, avec \$u \in \Delta^\perp\$.

Soit \$u = (1, 0, 0) \in \Delta^\perp\$. On a \$A_1 u = \frac{1}{7} \begin{pmatrix} 2 \\ -6 \\ 3 \end{pmatrix}\$.

$$\text{D'où } [u, A_1 u, v] = \begin{vmatrix} 1 & \frac{2}{7} & 0 \\ 0 & -\frac{6}{7} & 1 \\ 0 & \frac{3}{7} & 2 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} -\frac{6}{7} & 1 \\ \frac{3}{7} & 2 \end{vmatrix} = \frac{1}{7} (-12 - 3) = -\frac{15}{7} \boxed{< 0}!$$

$$\Rightarrow \underline{\sin\theta < 0} \Rightarrow \boxed{\theta = 2\pi - \arccos\left(\frac{2}{7}\right)}$$

$$\text{ou } \theta = -\arccos\left(\frac{2}{7}\right)$$

