

**Exercice 1.**

- Montrer que  $\langle P, Q \rangle = \int_0^\infty e^{-t} P(t) Q(t) dt$  définit un produit scalaire sur  $\mathbf{R}_2[X]$  (l'espace vectoriel des polynômes réels de degré inférieur ou égal à 2).
- Donner la matrice de ce produit scalaire dans la base  $1, X, X^2$ .
- Trouver  $a$  tel que  $\int_0^\infty e^{-t} (t - a)^2 dt$  soit minimal.

*Solution.*

- Remarquons d'abord que  $\langle \cdot, \cdot \rangle$  est bien défini sur  $\mathbf{R}_2[X]$  ( $\forall k \in \mathbf{N}, I_k := \int_0^\infty e^{-t} t^k dt < +\infty$ ). Il est évidemment bilinéaire et symétrique. Il est défini positif car pour toute fonction continue  $f \geq 0$  différente de la fonction nulle (en particulier pour  $f(t) = e^{-t} P^2(t)$  avec  $P$  polynôme non nul),  $\int_0^\infty f(t) dt > 0$ .
- A l'aide d'une intégration par parties, on montre par récurrence que  $I_k = k!$ .  
D'où  $\langle X^i, X^j \rangle = (i + j)!$ .
- $a$  est le projeté orthogonal de  $X$  sur  $\mathbf{R}$ , i.e.  $0 = \langle X - a, 1 \rangle = 1 - a$ .

**Exercice 2.** Soit  $C([0, 1])$  l'espace des fonctions réelles continues sur  $[0, 1]$ . Soit  $\langle f, g \rangle = \int_0^1 f(t)g(t)dt$ ,  $\forall f, g \in C([0, 1])$ . Montrer que c'est un produit scalaire sur  $C([0, 1])$ . Trouver le projeté orthogonal de la fonction  $e^t$  sur le sous-espace vectoriel engendré par 1 et  $t$ .

*Solution.* C'est un produit scalaire : comme dans l'exercice précédent. Le projeté cherché est  $at + b$  avec  $0 = \langle e^t - at - b, 1 \rangle = e - 1 - a/2 - b$  et  $0 = \langle e^t - at - b, t \rangle = 1 - a/3 - b/2$ , d'où  $a = 18 - 6e$  et  $b = 4e - 10$ .

**Exercice 3.** On munit  $\mathbf{R}^4$  de sa structure euclidienne usuelle. Trouver une base orthonormale du sous-espace vectoriel de  $\mathbf{R}^4$  engendré par  $v_1 = (1, 1, 0, 0)$ ,  $v_2 = (0, 2, 3, 0)$ ,  $v_3 = (0, 0, 4, 1)$ .

*Solution (procédé d'orthonormalisation de Schmidt).*  $e_1 = v_1/\sqrt{2}$ .

$e_2 = \lambda v_1 + \mu v_2$  avec

$$0 = \langle e_2, v_1 \rangle = \lambda \langle v_1, v_1 \rangle + \mu \langle v_2, v_1 \rangle = 2\lambda + 2\mu \text{ i.e. } \mu = -\lambda,$$

$$1 = \|e_2\|^2 = \lambda^2 \|v_1 - v_2\|^2 = 11\lambda^2 \text{ i.e. } \lambda = \pm 1/\sqrt{11},$$

$$0 = \langle e_2, v_2 \rangle = \lambda \langle v_1 - v_2, v_2 \rangle = -11\lambda \text{ i.e. } \lambda > 0, \text{ donc}$$

$$e_2 = (v_2 - v_1)/\sqrt{11} = (-1, 1, 3, 0)/\sqrt{11}.$$

$e_3 = \alpha v_1 + \beta v_2 + \gamma v_3$  avec

$$0 = \langle e_3, v_1 \rangle = \langle e_3, v_2 \rangle \text{ i.e. } 0 = 2\alpha + 2\beta = 2\alpha + 13\beta + 12\gamma \text{ i.e. } (\alpha, \beta, \gamma) = \delta(12, -12, 11),$$

$$1 = \|e_3\|^2 = \delta^2 \|12v_1 - 12v_2 + 11v_3\|^2 = \delta^2 \|(12, -12, 8, 11)\|^2 = 473\delta^2 \text{ i.e. } \delta = \pm 1/\sqrt{473},$$

$$0 = \langle e_3, v_3 \rangle = \delta \langle (12, -12, 8, 11), v_3 \rangle = 43\delta \text{ i.e. } \delta > 0, \text{ donc } e_3 = (12, -12, 8, 11)/\sqrt{473}.$$

**Exercice 4.** Soit  $(E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$  un espace euclidien. Etant donné un vecteur non nul  $u$  de  $E$  et un réel  $\lambda$ , on pose  $f(x) = x + \lambda \langle x, u \rangle u$ ,  $\forall x \in E$ .

- Montrer que  $f$  est un endomorphisme de  $E$ .
- Trouver les  $\lambda \in \mathbf{R}$  tels que  $f$  soit orthogonal.
- On suppose  $\lambda \neq 0$  et  $f$  orthogonal.

i) Calculer  $f(u)$ .

ii) Calculer  $f(x)$  pour  $x \perp u$ .

iii) Diagonaliser  $f$ .

*Solution (question a immédiate).*

- b)  $\langle f(x), f(y) \rangle - \langle x, y \rangle = \langle x, u \rangle \langle y, u \rangle (2\lambda + \lambda^2 \|u\|^2)$ . Cette quantité est nulle pour tous  $x, y \in E$  (en particulier pour  $x = y = u$ ) ssi  $2\lambda + \lambda^2 \|u\|^2 = 0$ , i.e.  $\lambda = 0$  ou  $\lambda = -2/\|u\|^2$ .
- c)  $f(x) = x - 2 \langle x, v \rangle v$  avec  $v = u/\|u\|$ . On reconnaît immédiatement la symétrie orthogonale par rapport à  $v^\perp = u^\perp$ .

**Exercice 5.** Dans un espace euclidien  $E$  de dimension 4 muni d'une base orthonormale  $\mathcal{B} = (e_1, e_2, e_3, e_4)$ , on considère l'endomorphisme  $u$  dont la matrice dans  $\mathcal{B}$  est

$$U := \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & -1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & -1 \\ -1 & 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}.$$

- a) Montrer que  $u$  est un élément du groupe orthogonal  $O(E)$ .
- b) Calculer la trace et le déterminant de  $u$ .
- c) Montrer que 1 est valeur propre de  $u$  et déterminer le sous-espace propre correspondant.
- d) Déterminer l'ensemble des valeurs propres de  $u$ .
- e) Soient  $F = \text{Ker}(u - \text{id}_E)$  et  $G = F^\perp$ . Montrer que  $u(G) = G$ . Préciser les restrictions de  $u$  à  $F$  et  $G$ .

*Solution.*

- a) Les colonnes de  $U$  sont de norme 1 et orthogonales deux à deux.
- b)  $\text{trace}(u) = 2$ ,  $\det(u) = 1$ .
- c)  $\text{Ker}(u - \text{id}_E)$  est le plan d'équations  $z = x, t = y$  (donc 1 est valeur propre au moins double).
- d) D'après b, les deux autres valeurs propres sont  $\lambda, \mu$  avec  $2 = 1 + 1 + \lambda + \mu$  et  $1 = 1 \cdot 1 \cdot \lambda \cdot \mu$ , i.e. ce sont  $\pm i$ .
- e)  $u(F) = F$  et  $u$  est orthogonal, donc  $u(G) = G$ . La restriction de  $u$  à  $F$  est l'identité. La restriction de  $u$  au plan  $G$  est un endomorphisme orthogonal de valeurs propres  $\pm i$  donc une rotation, d'un quart de tour (les valeurs propres d'une rotation du plan d'angle  $\theta$  sont  $e^{\pm i\theta}$ ).

**Exercice 6.** Dans l'espace euclidien  $\mathbf{R}^3$ , on considère l'application linéaire  $f$  de matrice  $U = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 2 \\ 2 & -2 & 1 \\ 2 & 1 & -2 \end{pmatrix}$  dans la base canonique. Soit  $V = U/3$ .

- a) Calculer le polynôme caractéristique de  $V$ .
- b) Montrer que  $V$  est diagonalisable, donner ses valeurs propres et les dimensions des sous-espaces propres correspondants.
- c) Montrer que  $f$  est la composée d'une homothétie et d'une symétrie orthogonale par rapport à une droite  $\Delta$  que l'on déterminera.

*Solution. (c immédiat)*

- a)  $\det(U - \lambda I) = (3 - \lambda)(\lambda + 3)^2$  donc  $\det(V - \lambda I) = \frac{1}{3^3} \det(U - 3\lambda I) = (1 - \lambda)(\lambda + 1)^2$ .
- b)  $V$  (comme  $U$ ) est réelle symétrique, donc diagonalisable. De plus  $V$  est orthogonale. C'est donc la symétrie orthogonale par rapport à la droite  $\Delta = \text{Ker}(V - I) = \mathbf{R}(2, 1, 1)$  (d'où  $\text{Ker}(V + I) =$  le plan  $\Delta^\perp$ , d'équation  $2x + y + z = 0$ ).

**Exercice 7.** Soit l'espace euclidien orienté usuel  $\mathbf{R}^3$  (la base canonique est donc orthonormée directe). Caractériser les endomorphismes  $u_i$  dont les matrices dans cette base sont :

$$M_1 = \frac{1}{3} \begin{pmatrix} 2 & -1 & 2 \\ 2 & 2 & -1 \\ -1 & 2 & 2 \end{pmatrix}, M_2 = \frac{1}{3} \begin{pmatrix} 1 & -2 & -2 \\ -2 & 1 & -2 \\ -2 & -2 & 1 \end{pmatrix}, M_3 = \begin{pmatrix} 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \\ -1 & 0 & 0 \end{pmatrix}.$$

*Solution :*  $M_1$  est orthogonale (ses trois vecteurs colonnes sont de norme 1 et orthogonaux deux à deux), et le sous-espace propre associé à 1 est la droite engendrée par  $k := (1, 1, 1)/\sqrt{3}$ . Donc  $u_1$  est une rotation autour de  $k$ , dont il reste à déterminer l'angle  $\theta$  (on sait déjà que  $1 + 2 \cos \theta = \text{Tr}(M_1) = 2$  donc  $\theta = \pm\pi/3$ ). Choisissons un vecteur normé  $i$  dans le plan  $k^\perp$ , par exemple  $i = (1, -1, 0)/\sqrt{2}$ , et posons  $j = k \wedge i = (1, 1, -2)/\sqrt{6}$ , alors  $\cos \theta i + \sin \theta j = u_1(i) = (1, 0, -1)/\sqrt{2}$ , d'où  $\theta = \pi/3$ .

$M_2$  est orthogonale et symétrique, donc  $u_2$  est la symétrie orthogonale par rapport au sous-espace propre associé à 1, qui est le plan d'équation  $x + y + z = 0$ .

$M_3 = -R$  où  $R$  est la matrice de la permutation circulaire  $e_1 \rightarrow e_3 \rightarrow e_2 \rightarrow e_1$ , qui laisse fixe le vecteur  $e_1 + e_2 + e_3$ . Donc  $R$  est la matrice d'une rotation  $r$  autour du vecteur  $k := (1, 1, 1)/\sqrt{3}$ , dont il reste à déterminer l'angle  $\theta$  (on sait déjà que  $1 + 2 \cos \theta = \text{Tr}(R) = -\text{Tr}(M_3) = 0$  donc  $\theta = \pm 2\pi/3$  (modulo  $2\pi$ ), ou (autre argument)  $R^3 = I$  et  $R \neq I$  donc  $3\theta = 2k\pi$  avec  $k$  entier relatif non divisible par 3). On peut appliquer la même méthode que pour  $M_1$  pour finir de déterminer  $\theta$ , ou raisonner plus géométriquement. On trouve  $\theta = -2\pi/3$ . Donc  $u_3 = -r$  où  $r$  est la rotation d'angle  $-2\pi/3$  autour de  $k$ , ou encore :  $u_3$  est la composée de la rotation d'angle  $-2\pi/3 + \pi = \pi/3$  autour de  $k$  et de la symétrie orthogonale par rapport au plan  $k^\perp$ . Autrement dit,  $u_3 = u_2 \circ u_1 = u_1 \circ u_2$ . On peut d'ailleurs vérifier que  $M_1 M_2 = M_2 M_1 = M_3$ .

**Exercice 8.** Soit  $E = \mathbf{R}_3[X]$ , muni du produit scalaire  $\langle P, Q \rangle = \int_{-1}^1 P(t)Q(t)dt$  ( $\forall P, Q \in E$ ). Soit  $\Phi : E \rightarrow E, P(X) \mapsto P(-X)$ .

- Montrer que  $\Phi$  est une application linéaire autoadjointe.
- Trouver une base orthonormale propre pour  $\Phi$ .

*Solution.*

- $\langle \Phi(P), Q \rangle = \langle P, \Phi(Q) \rangle$  (par changement de variable  $s = -t$ ).
- $\text{Ker}(\Phi - \text{id}_E) =$  le plan des polynômes pairs, et  $\text{Ker}(\Phi + \text{id}_E) =$  celui (orthogonal) des polynômes impairs. On applique donc le procédé d'orthonormalisation à  $(X^2, 1)$  et à  $(X^3, X)$ .  
 $\|X^2\|^2 = 2/5$  donc  $e_1 = \sqrt{5/2}X^2$ .  
 $e_2 = aX^2 + b$  avec  $0 = \langle e_2, X^2 \rangle = 2(a/5 + b/3)$  i.e.  $(a, b) = \lambda(5, -3)$ , et  $1 = \|e_2\|^2 = \lambda^2 \|5X^2 - 3\|^2 = 2\lambda^2(5 - 10 + 9) = 8\lambda^2$ , d'où  $\lambda = \pm \frac{1}{2\sqrt{2}}$  et  $e_2 = \pm \frac{5X^2 - 3}{2\sqrt{2}}$ .  
 $\|X^3\|^2 = 2/7$  donc  $e_3 = \sqrt{7/2}X^3$ .  
 $e_4 = cX^3 + dX$  avec  $0 = \langle e_4, X^3 \rangle = 2(c/7 + d/5)$  i.e.  $(c, d) = \mu(7, -5)$ , et  $1 = \|e_4\|^2 = \mu^2 \|7X^3 - 5X\|^2 = 2\mu^2(7 - 14 + 25/3) = 8\mu^2/3$ , d'où  $\mu = \pm \sqrt{3/8}$  et  $e_4 = \pm \sqrt{3/8}(7X^3 - 5X)$ .