

Espaces euclidiens

On pourra jeter un œil intéressé à la feuille de travail Maple... Les exos seront traités dans l'ordre

EXERCICE 1 Trouver la borne inférieure, pour $(a, b) \in \mathbb{R}^2$, de

$$\int_0^\pi (\cos t - (at + b))^2 dt.$$

EXERCICE 2 Dans \mathbb{R}^3 euclidien, orthonormaliser la base $\mathcal{F} = (f_1, f_2, f_3)$, avec $f_1 = (1, 1, 1)$, $f_2 = (1, -1, 1)$ et $f_3 = (1, 0, 0)$.

EXERCICE 3 (*) *Polynômes de Legendre*

On munit $E = \mathbb{R}_n[X]$ du produit scalaire $\langle P|Q \rangle = \int_{-1}^1 P(t)Q(t)dt$.

1. Montrer qu'il existe une unique base orthonormée $(P_k)_{0 \leq k \leq n}$ échelonnée en degré, dont les coefficients dominants sont > 0 .

Dans toute la suite, on pose

$$\forall k \in \llbracket 0, n \rrbracket, \quad Q_k = \frac{d^k}{dX^k} ((X^2 - 1)^k).$$

2. Donner le degré et le coefficient dominant de P_k .
3. Si $k \in \llbracket 0, n \rrbracket$, montrer que Q_k admet k racines simples dans $] -1, 1[$.
On pourra s'intéresser aux racines (simples et multiples) de $(X^2 - 1)^k$, puis de ses dérivées successives.
4. Montrer que la famille $(Q_k)_{0 \leq k \leq n}$ est orthogonale. On pourra montrer que Q_k est orthogonal à $\mathbb{R}_{k-1}[X]$ en intégrant p fois par parties $\langle X^p | Q_k \rangle$, où $p \in \llbracket 0, k-1 \rrbracket$.
5. En déduire que pour tout $k \in \llbracket 0, n \rrbracket$, il existe $\lambda_k \in \mathbb{R}^*$ tel que $Q_k = \lambda_k P_k$.

Les P_k sont les "polynômes de Legendre". Parfois, on désigne plutôt par Q_k le k -ème polynôme de Legendre, ce qui n'a guère d'importance puisque ces deux polynômes sont proportionnels...

On va voir dans l'exercice suivant que la propriété des n racines simples constatée pour les polynômes de Legendre est en fait systématique pour les polynômes orthogonaux associés à un produit scalaire intégral.

EXERCICE 4 (*) *Racines des polynômes orthogonaux*

φ désigne ici une application continue à valeurs strictement positives sur un segment $[a, b]$ ($a < b$). n est un entier strictement positif.

1. Montrer qu'on définit bien un produit scalaire sur $E = \mathbb{R}_n[X]$ en posant :

$$\forall P, Q \in E, \quad \langle P|Q \rangle = \int_a^b PQ\varphi.$$

2. Montrer qu'il existe une unique base de E $(P_k)_{0 \leq k \leq n}$ échelonnée en degré, orthogonale, et constituée de polynômes unitaires.

3. Montrer que chaque P_k admet exactement k racines simples dans $]a, b[$. On pourra raisonner par l'absurde, noter x_1, \dots, x_r les racines de P_k de multiplicité impaire incluses dans $]a, b[$, puis considérer $\langle P_k | Q \rangle$, où $Q = (X - x_1) \dots (X - x_r)$, après avoir justifié le fait que $r \leq k$.

EXERCICE 5 E désigne \mathbb{R}^4 muni de sa structure euclidienne usuelle. F désigne l'ensemble des quadruplets de réels (a, b, c, d) tels que $a + b + c + d = 0$ et $a + 2b + 3c + 4d = 0$. Vérifier que F est un sous-espace de E ; déterminer sa dimension, une base orthogonale de F et de F^\perp , et enfin, donner la matrice dans la base canonique de la symétrie orthogonale par rapport à F .

EXERCICE 6 Déterminer la matrice dans la base canonique de \mathbb{R}^3 de la projection orthogonale sur $D = \mathbb{R}(1, -2, 1)$.

Trace de la matrice obtenue ?

EXERCICE 7 Déterminer la matrice dans la base canonique de \mathbb{R}^4 de la réflexion orthogonale par rapport à l'hyperplan $H = \ker \varphi$, où $\varphi(x_1, x_2, x_3, x_4) = x_1 + x_3$.

Trace de la matrice obtenue ?

EXERCICE 8 (*)

Montrer que $O_n(\mathbb{R}) \cap \mathcal{M}_n(\mathbb{Z})$ est fini, et déterminer son cardinal.

EXERCICE 9 Soient p et q deux projections orthogonales de E euclidien. Montrer que $p \circ q = 0$ si et seulement si $q \circ p = 0$.

On pourra noter que si r est une projection orthogonale, alors $\text{Im } r = (\ker r)^\perp$.

EXERCICE 10 (*)

Soit p une projection d'un espace vectoriel euclidien E tel que pour tout $x \in E$, $\|p(x)\| \leq \|x\|$. Montrer que p est une projection orthogonale.

On pourra supposer que $\text{Im } f \neq (\ker f)^\perp$, et chercher y tel que $\|p(y)\| > \|y\|$.

EXERCICE 11 (*)

Soient a, b des vecteurs fixés dans un espace euclidien E de dimension $n \geq 2$. On s'intéresse à la fonction $\varphi : x \in E \setminus \{0\} \mapsto \frac{\langle a | x \rangle \langle b | x \rangle}{\|x\|^2}$.

- Montrer que φ est bornée.
 φ admet donc sur $E \setminus \{0\}$ des bornes supérieures et inférieures finies S et I , que l'on va déterminer (on va même montrer que ce sont des extrema, ce qu'on pourrait faire a priori, mais avec des arguments d'analyse un peu élaborés pour de jeunes Jedi).
- Si a et b sont positivement liés, montrer que $S = \|a\| \|b\|$ et $I = 0$. Traiter également le cas où a et b sont "négativement liés".
 Dans la suite, on suppose (a, b) libre, on note F le plan $\text{Vect}(a, b)$, et ψ la restriction de φ à $F \setminus \{0\}$.
- Montrer que tout vecteur de F peut s'écrire $(\rho \cos \theta)a + (\rho \sin \theta)b$ pour un certain $\rho > 0$ et $\theta \in [0, 2\pi[$; en déduire que ψ admet un maximum $M > 0$ et un minimum $m < 0$, puis déterminer m et M .
- Montrer que $S = M$ et $I = m$.

EXERCICE 12 (*)

Montrer :

- qu'il existe un unique polynôme $P_0 \in \mathbb{R}_{1515}[X]$ tel que :

$$\forall Q \in \mathbb{R}_{1515}[X], \quad Q(0) = \int_{-512}^{1024} Q(t)P_0(t)dt;$$

- qu'il n'existe pas de polynôme $R_0 \in \mathbb{R}[X]$ tel que :

$$\forall Q \in \mathbb{R}[X], \quad Q(0) = \int_0^1 Q(t)R_0(t)dt$$

- qu'il n'existe pas de fonction continue $\varphi_0 \in \mathcal{C}([0, 1], \mathbb{R})$ telle que :

$$\forall f \in \mathcal{C}([0, 1], \mathbb{R}), \quad f(0) = \int_0^1 f(t)\varphi_0(t)dt.$$

Par l'absurde : on montrera que si φ_0 répondait au problème, on aurait $\varphi_0(t) = 0$ pour tout $t \in]0, 1]$ puis pour tout $t \in [0, 1]$.

EXERCICE 13 (**)*Adjoint d'un endomorphisme*

1. Soit u un endomorphisme d'un espace euclidien E . Montrer qu'il existe un unique endomorphisme v de E tel que :

$$\forall x, y \in E, \quad \langle u(x)|y \rangle = \langle x|v(y) \rangle .$$

v s'appelle l'*adjoint* de u , et est noté u^* .

2. Déterminer u^* lorsque u est une homothétie, une projection orthogonale ou une symétrie orthogonale.
3. Que dire de $(\lambda u_1 + u_2)^*$? Le prouver soigneusement!
4. Soit \mathcal{B} une base orthonormale. Si $U = \text{Mat}_{\mathcal{B}}(u)$, montrer : $\text{Mat}_{\mathcal{B}}(u^*) = {}^tU$.