

# Algèbre bilinéaire et Intégration

par

Emmanuel Hebey

Université de Cergy-Pontoise

Année 2019-2020

**Exercice 1** : Soit  $A$  la matrice réelle

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix} .$$

**(1)** Cette matrice est-elle diagonalisable ? Pourquoi ? Calculer  $\det(A)$ . Qu'en déduit-on en termes de valeurs propres de  $A$  ?

**(2)** Calculer le polynôme caractéristique de  $A$  et trouver les valeurs propres de  $A$ .

**(3)** Trouver une matrice orthogonale  $P$  pour laquelle  ${}^tPAP$  est diagonale (ou encore, ce qui revient au même, trouver une base orthonormée de vecteurs propres de  $A$ ).

**Corrigé : (1)** La matrice est symétrique. Elle est donc diagonalisable. On calcule  $\det(A) = 0$ . On en déduit que 0 est valeur propre de  $A$ .

**(2)** Si  $P$  est le polynôme caractéristique de  $A$ , alors

$$P(X) = \det \begin{pmatrix} 1 - X & 1 & 1 \\ 1 & 1 - X & 1 \\ 1 & 1 & 1 - X \end{pmatrix} .$$

On trouve

$$\begin{aligned} P(X) &= (1 - X)^3 + 2 - 3(1 - X) \\ &= -(X - 1)^3 - 1 + 3X \\ &= -X^3 + 3X^2 \\ &= -X^2(X - 3) . \end{aligned}$$

Les valeurs propres de  $A$  sont 0 (valeur propre double) et 3 (valeur propre simple).

(3) Si  $E_0$  est l'espace propre associé à la valeur propre 0, alors

$$\begin{aligned} E_0 &= \{(x, y, z) / x + y + z = 0\} \\ &= \{(x, y, -x - y), x, y \in \mathbb{R}\} \\ &= \{x(1, 0, -1) + y(0, 1, -1), x, y \in \mathbb{R}\} . \end{aligned}$$

Soit  $e_1 = (1, 0, -1)$  et  $e_2 = (0, 1, -1)$ . Alors  $(e_1, e_2)$  est génératrice pour  $E_0$ . Comme elle est aussi libre (vérification facile), on en déduit que  $(e_1, e_2)$  est une base de  $E_0$ . On utilise Gram-Schmidt pour l'orthonormaliser. Soit  $\langle \cdot, \cdot \rangle$  le produit scalaire euclidien de  $\mathbb{R}^3$  et  $\| \cdot \|$  la norme associée. On trouve  $\|e_1\| = 2$ . On pose

$$\tilde{e}_1 = \frac{1}{\sqrt{2}}e_1 = \left( \frac{1}{\sqrt{2}}, 0, -\frac{1}{\sqrt{2}} \right) .$$

On calcule  $\langle \tilde{e}_1, e_2 \rangle = \frac{1}{\sqrt{2}}$ . On pose

$$u = e_2 - \langle \tilde{e}_1, e_2 \rangle \tilde{e}_1 = \left( -\frac{1}{2}, 1, -\frac{1}{2} \right) .$$

Alors  $\|u\| = \sqrt{\frac{3}{2}}$ . On pose

$$\tilde{e}_2 = \sqrt{\frac{2}{3}}u = \left( -\frac{1}{\sqrt{6}}, \sqrt{\frac{2}{3}}, -\frac{1}{\sqrt{6}} \right)$$

et alors  $(\tilde{e}_1, \tilde{e}_2)$  est une base orthonormée de  $E_0$ . Soit maintenant  $E_3$  l'espace propre associé à la valeur propre 3. On a

$$\begin{cases} 2x = y + z \\ 2y = x + z \\ 2z = x + y \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} 2x = y + z \\ 2y = x + z \end{cases} \Leftrightarrow x = y = z .$$

On en déduit que

$$E_3 = \{x(1, 1, 1) , x \in \mathbb{R}\}$$

et  $E_3$  est donc la droite vectorielle de base  $e_3 = (1, 1, 1)$ . On a  $\|e_3\| = \sqrt{3}$ . On pose

$$\tilde{e}_3 = \frac{1}{\sqrt{3}}e_3 = \left( \frac{1}{\sqrt{3}}, \frac{1}{\sqrt{3}}, \frac{1}{\sqrt{3}} \right) .$$

La famille  $(\tilde{e}_1, \tilde{e}_2, \tilde{e}_3)$  est alors une base orthonormée de  $\mathbb{R}^3$  qui diagonalise  $A$ . La matrice

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

répond à la question. On a

$${}^t P \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix} P = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 3 \end{pmatrix} .$$

**Exercice 2** : Soit  $Q$  la forme quadratique sur  $\mathbb{R}^4$  définie pour tout  $X = (x, y, z, t) \in \mathbb{R}^4$  par

$$Q(X) = 4x^2 + 9y^2 + 52z^2 + 145t^2 + 36yz - 44zt - 54yt$$

(1) Montrer que

$$Q(X) = 4x^2 + 9(y + 2z - 3t)^2 + 16(z + 2t)^2$$

pour tout  $X = (x, y, z, t)$ .

(2) Soit  $\Phi : \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}^4$  l'endomorphisme de  $\mathbb{R}^4$  donné par

$$\Phi(x, y, z, t) = (2x, 3(y + 2z - 3t), 4(z + 2t), t)$$

Montrer que  $\Phi$  est un isomorphisme de  $\mathbb{R}^4$ .

(3) Soit  $\tilde{Q}$  la forme quadratique sur  $\mathbb{R}^4$  définie par

$$\tilde{Q}(X) = x^2 + y^2 + z^2$$

Montrer que  $Q(X) = \tilde{Q}(\Phi(X))$  pour tout  $X$ . En déduire la signature de  $Q$ .

(4) Trouver les vecteurs isotropes de  $Q$ .

**Corrigé : (1)** On procède en développant l'expression donnée dans la question.

**(2)** Soit  $\mathcal{B}$  la base canonique de  $\mathbb{R}^3$ . On a

$$M_{\mathcal{B}\mathcal{B}}(\Phi) = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 6 & -9 \\ 0 & 0 & 4 & 8 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} .$$

On trouve  $\det(M_{\mathcal{B}\mathcal{B}}(\Phi)) = 24$  et  $24 \neq 0$ . Donc  $\Phi$  est bien un isomorphisme de  $\mathbb{R}^4$ .

**(3)** On a bien l'égalité en vertu de la question (1). Les formes quadratiques  $Q$  et  $\tilde{Q}$  sont donc équivalentes et elles ont ainsi même signature. La signature de  $\tilde{Q}$  est  $(3, 0)$ . La signature de  $Q$  est donc aussi  $(3, 0)$ .

(4) Les vecteurs isotropes de  $Q$  sont les  $X = (x, y, z, t) \in \mathbb{R}^4$  qui vérifient  $Q(X) = 0$ . Avec la question (1) on trouve

$$\begin{cases} x = 0 \\ y + 2z = 3t \\ z + 2t = 0 \end{cases}$$

et donc, si  $\Delta$  est l'ensemble des vecteurs isotropes de  $Q$ , alors

$$\Delta = \{(0, 7t, -2t, t), t \in \mathbb{R}\} .$$

Ici  $\Delta$  est la droite vectorielle de base  $(0, 7, -2, 1)$ .

**Exercice 3** : On considère, pour tout  $x$  réel, l'intégrale

$$F(x) = \int_0^{\pi/2} \sin \left( \frac{\pi}{4} + g(x) \cos(t) \right) dt ,$$

où  $g : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$  est donnée par  $g(x) = x^2 + \sqrt{2}x$ .

**(1)** Montrer que la fonction  $F$  est continue sur  $\mathbb{R}$ .

**(2)** Montrer que  $F$  est dérivable sur  $\mathbb{R}$  et calculer  $F'(0)$  la dérivée de  $F$  en 0

**Corrigé : (1)** La fonction  $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$  définie par

$$f(x, t) = \sin\left(\frac{\pi}{4} + g(x) \cos(t)\right)$$

est continue sur  $\mathbb{R}^2$  en vertu des théorèmes généraux. On en déduit (théorème de cours) que  $F$  est continue sur  $\mathbb{R}$ .

**(2)** La fonction  $f$  admet une dérivée partielle  $\frac{\partial f}{\partial x}(x, t)$  en tout point de  $\mathbb{R}^2$ . On a

$$\frac{\partial f}{\partial x}(x, t) = g'(x) \cos(t) \cos\left(\frac{\pi}{4} + g(x) \cos(t)\right)$$

pour tous  $(x, t) \in \mathbb{R}^2$ . En vertu des théorèmes généraux, la fonction  $\frac{\partial f}{\partial x}$  est continue sur  $\mathbb{R}^2$ . On en déduit que  $F$  est dérivable sur  $\mathbb{R}$  de dérivée

$$F'(x) = g'(x) \int_0^{\frac{\pi}{2}} \cos(t) \cos\left(\frac{\pi}{4} + g(x) \cos(t)\right) dt$$

en tout point  $x \in \mathbb{R}$ . Puisque  $g(0) = 0$  et  $g'(0) = \sqrt{2}$ ,

$$F'(0) = g'(0) \cos\left(\frac{\pi}{4}\right) \int_0^{\frac{\pi}{2}} \cos(t) dt = \sqrt{2} \frac{\sqrt{2}}{2} [\sin(t)]_0^{\pi/2} = 1.$$

**Exercice 4 :** Soient  $a, b, c \in \mathbb{R}$  des réels. On pose  $S = a + b + c$  et  $P = ab + ac + bc$ . Soit  $A$  la matrice réelle

$$A = \begin{pmatrix} a & b & c \\ c & a & b \\ b & c & a \end{pmatrix} .$$

Montrer que  $A$  est une matrice orthogonale si et seulement si  $S = \pm 1$  et  $P = 0$  simultanément.

**Corrigé :** Par définition,  $A$  est orthogonale si et seulement si  $A$  est inversible et  $A^{-1} = {}^tA$ . Il suffit donc de calculer le produit  ${}^tAA$  et de chercher sous quelle condition nécessaire et suffisante on retrouve la matrice identité  $\text{Id}_3$ . Notons  $D = a^2 + b^2 + c^2$ . On a

$$\begin{pmatrix} a & c & b \\ b & a & c \\ c & b & a \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a & b & c \\ c & a & b \\ b & c & a \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} D & P & P \\ P & D & P \\ P & P & D \end{pmatrix} .$$

Par suite  $A$  est orthogonale si et seulement si  $D = 1$  et  $P = 0$ . On a

$$\begin{aligned} D &= a^2 + b^2 + c^2 \\ &= (a + b + c)^2 - 2(ab + ac + bc) \\ &= S^2 - 2P . \end{aligned}$$

Donc  $A$  est orthogonale si et seulement si  $S = \pm 1$  et  $P = 0$ .

**Exercice 5 :** Soit  $E$  un  $\mathbb{R}$ -espace vectoriel muni d'un produit scalaire  $\langle \cdot, \cdot \rangle$ . Soit  $a \in E$  un vecteur de norme 1 et  $k \in \mathbb{R}$  un réel. On définit la forme bilinéaire symétrique  $\Phi : E \times E \rightarrow \mathbb{R}$  par

$$\Phi(x, y) = \langle x, y \rangle + k \langle x, a \rangle \langle y, a \rangle .$$

Déterminer une condition nécessaire et suffisante sur  $k$  pour que  $\Phi$  soit un produit scalaire.

**Corrigé :** On veut une condition nécessaire et suffisante sur  $k$  pour que  $\Phi$  soit définie positive. Il suffit pour cela de trouver une condition nécessaire et suffisante sur  $k$  pour que  $\Phi(x, x) > 0$  pour tout  $x \in E \setminus \{0\}$ . On commence par chercher une condition nécessaire. On note  $\|\cdot\|$  la norme associée à  $\langle \cdot, \cdot \rangle$ . On calcule

$$\Phi(a, a) = \|a\|^2 + k\|a\|^4 = 1 + k$$

puisque  $\|a\| = 1$ . Il est donc nécessaire que  $1 + k > 0$  et donc que  $k > -1$ . On montre maintenant que la condition  $k > -1$  est aussi suffisante. Pour cela, on distingue deux cas. D'une part, si  $k \geq 0$ , alors pour tout  $x \in E, x \neq 0$ ,

$$\Phi(x, x) \geq \|x\|^2 > 0 .$$

D'autre part, si  $k \in ]-1, 0[$ , alors pour  $x \in E, x \neq 0$ ,

$$\Phi(x, x) = \|x\|^2 - |k|\langle x, a \rangle^2$$

tandis que par Cauchy-Schwarz, puisque  $\|a\| = 1$ ,

$$\langle x, a \rangle^2 \leq \|x\|^2 .$$

Donc

$$\Phi(x, x) \geq (1 - |k|) \|x\|^2 > 0 .$$

Dans les deux cas considérés, on a montré que

$$\Phi(x, x) > 0$$

pour tout  $x \in E \setminus \{0\}$ . Par suite,  $\Phi$  est un produit scalaire si et seulement si  $k > -1$ .

**Fin des exercices**