

Donc  $E = F + F^\perp$ .

Finalement,  $E = F \oplus F^\perp$  :  $F$  et  $F^\perp$  sont supplémentaires.

### Théorème 22.31

Soient  $E$  un espace **euclidien** de dimension  $n$  et  $F$  un sous-espace vectoriel de dimension  $p$  de  $E$ . Alors  $\dim F^\perp = n - p$  et  $(F^\perp)^\perp = F$ .

### Démonstration

On suppose que  $E$  est un espace **euclidien** de dimension  $n$ . D'après le théorème précédent,  $F$  (de dimension  $p$ ) et  $F^\perp$  sont supplémentaires : donc  $\dim F^\perp = n - p$ .

De plus,  $(F^\perp)^\perp$  est un sous-espace vectoriel de dimension  $n - (n - p) = p$  et  $F \subset (F^\perp)^\perp$  (car par définition, tout vecteur de  $F$  est orthogonal à tout vecteur de  $F^\perp$ ).

Donc  $F$  est un sous-espace vectoriel de  $(F^\perp)^\perp$ , de même dimension que lui :  $F = (F^\perp)^\perp$ .

## VI. Correction des exercices

Cor. 22.1 :

1) **Symétrie** :  $(u|v) = x_1x_2 + y_1y_2 = x_2x_1 + y_2y_1 = (v|u)$ .

**Linéarité à gauche** :

$$(\lambda u + \mu v|w) = (\lambda x_1 + \mu x_2)x_3 + (\lambda y_1 + \mu y_2)y_3 = \lambda(x_1x_3 + y_1y_3) + \mu(x_2x_3 + y_2y_3).$$

$$\text{Donc } (\lambda u + \mu v|w) = \lambda(u|w) + \mu(v|w).$$

Par symétrie, l'application est aussi linéaire à droite donc bilinéaire.

**Définition** : soit  $u = xi + yj$  tel que  $(u|u) = 0$ . On a donc  $x^2 + y^2 = 0 \Leftrightarrow (x = 0 \text{ et } y = 0) \Leftrightarrow u = 0$ .

**Positivité** : soit  $u = xi + yj$ .  $(u|u) = x^2 + y^2 \geq 0$ .

L'application donnée est donc bien une forme bilinéaire symétrique définie positive, c'est-à-dire un produit scalaire.

2) La démonstration de la question précédente reste valable si l'on décompose les vecteurs dans la base  $\mathcal{B}'$  puisqu'aucune supposition n'a été faite sur la base  $\mathcal{B}$ .

3)  $(i|j) = (i + 0j|0i + j) = 1 \times 0 + 0 \times 1 = 0$ . De même,  $\langle i', j' \rangle = 0$ .

4)  $(i'|i') = (2i + j|2i + j) = 4 + 1 = 5$ .

$$(i'|j') = (2i + j|i - 2j) = 2 - 2 = 0.$$

$$(j'|j') = (i - 2j|i - 2j) = 1 + 4 = 5.$$

Soient  $u = x'_1i' + y'_1j'$  et  $v = x'_2i' + y'_2j'$ .

D'une part,  $\langle u, v \rangle = x'_1x'_2 + y'_1y'_2$ .

D'autre part,  $(u|v) = (x'_1i' + y'_1j'|x'_2i' + y'_2j') = x'_1x'_2(i'|i') + (x'_1y'_2 + y'_1x'_2)(i'|j') + y'_1y'_2(j'|j')$  par linéarité et symétrie.

$$\text{Donc } (u|v) = 5(x'_1x'_2 + y'_1y'_2) = 5\langle u, v \rangle.$$

On en déduit que quel que soit  $u, v \in E$ ,  $\langle u, v \rangle = \frac{(u|v)}{5}$ .

Cor. 22.2 :

- 1) Il s'agit bien d'une **forme** au sens où  $\forall (u_1, \dots, u_n) \in \mathbb{R}^n, \forall (v_1, \dots, v_n) \in \mathbb{R}^n,$   

$$\sum_{i=1}^n u_i v_i$$
 est un élément de  $\mathbb{R}$ .
- 2) Elle est **symétrique** :  $\forall (u_1, \dots, u_n) \in \mathbb{R}^n, \forall (v_1, \dots, v_n) \in \mathbb{R}^n,$   

$$\sum_{i=1}^n u_i v_i = \sum_{i=1}^n v_i u_i$$
 par commutativité du produit de nombres réels.
- 3) Elle est **linéaire à gauche** :  
 $\forall (u_1, \dots, u_n) \in \mathbb{R}^n, \forall (u'_1, \dots, u'_n) \in \mathbb{R}^n, \forall (v_1, \dots, v_n) \in \mathbb{R}^n, \forall (\lambda, \mu) \in \mathbb{R}^2$   

$$\sum_{i=1}^n (\lambda u_i + \mu u'_i) v_i = \lambda \sum_{i=1}^n u_i v_i + \mu \sum_{i=1}^n u'_i v_i$$
  
 Par symétrie, elle est aussi linéaire à droite.
- 4) Elle est **positive** :  $\forall (u_1, \dots, u_n) \in \mathbb{R}^n,$   

$$\sum_{i=1}^n u_i u_i = \sum_{i=1}^n u_i^2 \geq 0.$$
- 5) Enfin, elle est **définie** :  $\forall (u_1, \dots, u_n) \in \mathbb{R}^n,$   

$$\sum_{i=1}^n u_i u_i = 0 \Rightarrow \forall i \in \llbracket 1; n \rrbracket, u_i = 0.$$

**Cor. 22.3 :**

- 1) Il s'agit bien d'une **forme** au sens où  $\forall f \in \mathcal{C}^0([a; b], \mathbb{R}), \forall g \in \mathcal{C}^0([a; b], \mathbb{R}),$   
 $(f|g) = \int_a^b f(t)g(t)h(t)dt$  est un élément de  $\mathbb{R}$ .
- 2) Elle est **symétrique** :  $\forall f \in \mathcal{C}^0([a; b], \mathbb{R}), \forall g \in \mathcal{C}^0([a; b], \mathbb{R}),$   
 $(f|g) = \int_a^b f(t)g(t)h(t)dt = \int_a^b g(t)f(t)h(t)dt = (g|f)$  par commutativité du produit de nombres réels.
- 3) Elle est **linéaire à gauche** :  
 $\forall f_1 \in \mathcal{C}^0([a; b], \mathbb{R}), \forall f_2 \in \mathcal{C}^0([a; b], \mathbb{R}), \forall g \in \mathcal{C}^0([a; b], \mathbb{R}), \forall (\lambda, \mu) \in \mathbb{R}^2$   
 $(\lambda f_1 + \mu f_2|g) = \int_a^b (\lambda f_1(t) + \mu f_2(t))g(t)h(t)dt = \lambda \int_a^b f_1(t)g(t)h(t)dt + \mu \int_a^b f_2(t)g(t)h(t)dt$   
 Par symétrie, elle est aussi linéaire à droite.
- 4) Elle est **positive** :  $\forall f \in \mathcal{C}^0([a; b], \mathbb{R}),$   
 $(f|f) = \int_a^b f(t)f(t)h(t)dt = \int_a^b f(t)^2 h(t)dt \geq 0$  car  $f^2 h \geq 0$ .
- 5) Enfin, elle est **définie** :  $\forall f \in \mathcal{C}^0([a; b], \mathbb{R}),$   
 $(f|f) = \int_a^b f(t)^2 h(t)dt = 0 \Rightarrow f = 0$  car  $h > 0$  est continue et que l'intégrale d'une fonction continue positive est nulle si et seulement si cette fonction est nulle.

**Cor. 22.4 :**

- 1)  $(P_0|P_0) = \int_{-1}^1 1 dt = 2.$   
 $(P_0|P_1) = \int_{-1}^1 t dt = 0.$

$$(P_0|P_2) = \int_{-1}^1 3t^2 - 1 dt = 0.$$

$$(P_0|P_3) = \int_{-1}^1 5t^3 - 3t dt = \frac{5}{4} - \frac{3}{2} - \frac{5}{4} + \frac{3}{2} = 0.$$

$$(P_1|P_1) = \int_{-1}^1 t^2 dt = \frac{2}{3}.$$

$$(P_1|P_2) = \int_{-1}^1 3t^3 - t dt = 0.$$

$$(P_1|P_3) = \int_{-1}^1 5t^4 - 3t^2 dt = 1 - 1 - 1 + 1 = 0.$$

$$(P_2|P_2) = \int_{-1}^1 9t^4 - 6t^2 + 1 dt = 2 \left( \frac{9}{5} - 2 + 1 \right) = \frac{8}{5}.$$

$$(P_2|P_3) = \int_{-1}^1 15t^5 - 14t^3 + 3t dt = 0.$$

$$(P_3|P_3) = \int_{-1}^1 25t^6 - 30t^4 + 9t^2 dt = 2 \left( \frac{25}{7} - 6 + 3 \right) = \frac{8}{7}.$$

- 2) Soit  $Q = X^3 + X^2 - X + 2 = aP_0 + bP_1 + cP_2 + dP_3$  où  $(a; b; c; d)$  sont les coordonnées de  $Q$  dans la base  $\mathcal{B} = (P_0; P_1; P_2; P_3)$ .

En calculant les produits scalaires suivants (on utilise la linéarité et les valeurs précédemment calculées), on a :

$$(Q|P_0) = a(P_0|P_0) = 2a.$$

$$\text{Or } (Q|P_0) = \int_{-1}^1 t^3 + t^2 - t + 2 dt = \frac{2}{3} + 4 = \frac{14}{3}.$$

$$\text{Donc } a = \frac{7}{3}.$$

$$(Q|P_1) = b(P_1|P_1) = \frac{2b}{3}.$$

$$\text{Or } (Q|P_1) = \int_{-1}^1 t^4 + t^3 - t^2 + 2t dt = \frac{2}{5} - \frac{2}{3} = \frac{-4}{15}.$$

$$\text{Donc } b = \frac{-2}{5}.$$

$$(Q|P_2) = c(P_2|P_2) = \frac{4c}{5}.$$

$$\text{Or } (Q|P_2) = \int_{-1}^1 3t^5 + 3t^4 - 4t^3 + 5t^2 + t - 2 dt = \frac{6}{5} + \frac{10}{3} - 4 = \frac{8}{15}.$$

$$\text{Donc } c = \frac{1}{3}.$$

$$(Q|P_3) = d(P_3|P_3) = \frac{8d}{7}.$$

$$\text{Or } (Q|P_3) = \int_{-1}^1 5t^6 + 5t^5 - 8t^4 + 7t^3 + 3t^2 - 6t dt = \frac{10}{7} - \frac{16}{5} + 2 = \frac{8}{35}.$$

$$\text{Donc } d = \frac{1}{5}.$$

**Cor. 22.5 :**

- 1)  $\|u + v\|^2 = (u + v|u + v) = (u|u) + (u|v) + (v|u) + (v|v)$  par bilinéarité.  
 Donc  $\|u + v\|^2 = \|u\|^2 + \|v\|^2 + 2(u|v)$  par symétrie du produit scalaire.  
 De même,  $\|u - v\|^2 = \|u\|^2 + \|v\|^2 - 2(u|v)$ .

2) De la première expression, on tire :

$$(u|v) = \frac{\|u + v\|^2 - \|u\|^2 - \|v\|^2}{2}.$$

De la seconde expression, on tire :

$$(u|v) = \frac{\|u\|^2 + \|v\|^2 - \|u - v\|^2}{2}.$$

Enfin, en sommant ces deux dernières expressions, on a :

$$(u|v) = \frac{\|u + v\|^2 - \|u - v\|^2}{4} \quad (\text{identité de polarisation})$$

**Cor. 22.6 :** *Pour le produit scalaire canonique de  $\mathbb{R}^n$  :* soient  $u \in \mathbb{R}^n$  et  $v \in \mathbb{R}^n$ ,

$$\|u\| = \sqrt{\sum_{i=1}^n u_i^2}.$$

$$\text{C-S : } \left| \sum_{i=1}^n u_i v_i \right| \leq \sqrt{\left( \sum_{i=1}^n u_i^2 \right) \left( \sum_{i=1}^n v_i^2 \right)}$$

*Pour le produit scalaire canonique de  $\mathcal{C}^0([a; b], \mathbb{R})$  :* soient  $f$  et  $g$  deux fonctions de cet espace

$$\|f\|^2 = \int_a^b f^2(t) dt.$$

$$\text{C-S : } \left( \int_a^b f(t)g(t) dt \right)^2 \leq \int_a^b f^2(t) dt \times \int_a^b g^2(t) dt.$$

**Cor. 22.7 :**

- 1) Les vecteurs  $x_1, x_2, \dots, x_n$  sont unitaires donc  $\forall i \in \llbracket 1; n \rrbracket, \|x_i\|^2 = (x_i|x_i) = 1$ .  
 De plus, par hypothèse,  $\forall (i, j) \in \llbracket 1; n \rrbracket^2$  avec  $i \neq j, \|x_i - x_j\| = 1$ .  
 Donc  $\forall (i, j) \in \llbracket 1; n \rrbracket^2$  avec  $i \neq j, \|x_i - x_j\|^2 = 1 = \|x_i\|^2 + \|x_j\|^2 - 2(x_i|x_j)$ .  
 Donc  $\forall (i, j) \in \llbracket 1; n \rrbracket^2$  avec  $i \neq j, (x_i|x_j) = \frac{1}{2}$ .

2) Soit  $A = (a_{ij})$  la matrice carrée d'ordre  $n$  de terme général  $a_{ij} = (x_i|x_j)$ .

$$A = \begin{pmatrix} 1 & \frac{1}{2} & \cdots & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & 1 & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \cdots & \frac{1}{2} & 1 \end{pmatrix} \text{ d'après la question précédente.}$$

$$\text{Donc } \det(A) = \begin{vmatrix} 1 & \frac{1}{2} & \cdots & \frac{1}{2} & \frac{n+1}{2} \\ \frac{1}{2} & 1 & \ddots & \vdots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \frac{1}{2} & \frac{n+1}{2} \\ \vdots & & \ddots & 1 & \frac{n+1}{2} \\ \frac{1}{2} & \cdots & \cdots & \frac{1}{2} & \frac{n+1}{2} \end{vmatrix} = \frac{n+1}{2} \begin{vmatrix} 1 & \frac{1}{2} & \cdots & \frac{1}{2} & 1 \\ \frac{1}{2} & 1 & \ddots & \vdots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \frac{1}{2} & 1 \\ \vdots & & \ddots & 1 & 1 \\ \frac{1}{2} & \cdots & \cdots & \frac{1}{2} & 1 \end{vmatrix}$$

$$\text{Finalement } \det(A) = \frac{n+1}{2} \begin{vmatrix} \frac{1}{2} & 0 & \cdots & 0 & 1 \\ 0 & \frac{1}{2} & \ddots & \vdots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & 0 & 1 \\ \vdots & & & \frac{1}{2} & 1 \\ 0 & \cdots & \cdots & 0 & 1 \end{vmatrix} = \frac{n+1}{2^n}.$$

Montrons maintenant que la famille  $(x_1, \dots, x_n)$  est libre.

Soit  $(\lambda_1, \dots, \lambda_n) \in \mathbb{R}^n$  telle que  $\sum_{i=1}^n \lambda_i x_i = 0_E$ .

En effectuant le produit scalaire par  $x_j$  pour tout  $j \in \llbracket 1; n \rrbracket$ , on obtient le système :

$$A \begin{pmatrix} \lambda_1 \\ \vdots \\ \lambda_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}$$

Or  $A$  est inversible. Donc  $\lambda_1 = \lambda_2 = \dots = \lambda_n = 0$ .

Donc la famille  $(x_1, \dots, x_n)$  est libre.

**Cor. 22.8 :**

1) Soient  $k \in \llbracket 0; n \rrbracket$  et  $l \in \llbracket 0; n \rrbracket$ .

$$(f_k | f_l) = \int_{-\pi}^{\pi} \cos(kx) \cos(lx) dx = \int_{-\pi}^{\pi} \frac{\cos((k+l)x) + \cos((k-l)x)}{2} dx$$

Donc, si  $k \neq l$ ,

$$(f_k | f_l) = \frac{1}{2(k+l)} [\sin((k+l)x)]_{-\pi}^{\pi} + \frac{1}{2(k-l)} [\sin((k-l)x)]_{-\pi}^{\pi} = 0.$$

La famille est bien orthogonale.

De plus, pour  $k = l \neq 0$ ,

$$(f_k | f_k) = \frac{1}{4k} [\sin(2kx)]_{-\pi}^{\pi} + \frac{1}{2} [x]_{-\pi}^{\pi} = \pi$$

et, pour  $k = l = 0$ ,

$$(f_0 | f_0) = [x]_{-\pi}^{\pi} = 2\pi$$

2) La famille  $\mathcal{F}$  n'est donc pas orthonormale.

Pour la rendre orthonormale, il suffit de diviser chaque vecteur de la base par sa norme : la famille

$$g_0 : x \in [-\pi; \pi] \mapsto \frac{1}{\sqrt{2\pi}}$$

$$\text{et } \forall k \in \llbracket 1; n \rrbracket, g_k : x \in [-\pi; \pi] \mapsto \frac{\cos(kx)}{\sqrt{\pi}}$$

est une famille orthonormale de  $\mathcal{C}^0([-\pi; \pi]; \mathbb{R})$ .

**Cor. 22.9 :**  $\|u + v + w\|^2 = \|(1; 3)\|^2 = 1 + 9 = 10$ .

$$\|u\|^2 + \|v\|^2 + \|w\|^2 = 5 + 4 + 1 = 10.$$

Cependant la famille n'est pas orthogonale car toute famille orthogonale est libre et qu'en dimension 2, une famille libre possède au plus deux vecteurs.

Pour une famille de 4 vecteurs, il suffit de prendre par exemple  $u_1 = (1; 0)$ ,  $u_2 = (0; 2)$ ,  $v = (0; 2)$  et  $w = (0; -1)$ .

**Cor. 22.10 :**

- 1) On définit sur  $\mathbb{R}_2[X]$  l'application  $(P, Q) \mapsto (P|Q) = P(-1)Q(-1) + P(0)Q(0) + P(1)Q(1)$ .

**Symétrie :**  $(P|Q) = P(-1)Q(-1) + P(0)Q(0) + P(1)Q(1) = Q(-1)P(-1) + Q(0)P(0) + Q(1)P(1) = (Q|P)$ .

**Linéarité à gauche :**  $(aP_1 + bP_2|Q) = aP_1(-1)Q(-1) + aP_1(0)Q(0) + aP_1(1)Q(1) + bP_2(-1)Q(-1) + bP_2(0)Q(0) + bP_2(1)Q(1) = a(P_1|Q) + b(P_2|Q)$ .

Par symétrie, c'est bien une forme bilinéaire.

**Positivité :**  $(P|P) = \sum_{i=-1}^1 P(i)^2 \geq 0$ .

**Définition :**  $(P|P) = 0 \Rightarrow P(-1) = P(1) = P(0) = 0$ .

Or  $P$  est un polynôme de degré inférieur ou égal à 2 qui possède strictement plus de 2 racines : c'est donc le polynôme nul.

- 2)  $(P, Q) \mapsto \langle P, Q \rangle = \int_{-1}^1 P(t)Q(t)dt$  : il s'agit du produit scalaire canonique sur  $\mathcal{C}^0([-1; 1], \mathbb{R})$ .

Les fonctions polynomiales étant continues et  $[-1; 1]$  étant un ensemble infini, c'est bien un produit scalaire sur  $\mathbb{R}_2[X]$  (l'égalité des polynômes et l'égalité des fonctions polynomiales associées sont en effet identiques).

- 3) On utilise le procédé d'orthonormalisation de Schmidt en partant de la base canonique.

$P_1 = 1$ .  $\|P_1\|_1^2 = 3$  donc  $Q_1 = \frac{\sqrt{3}}{3}$  est un vecteur normé pour le premier produit scalaire.

$P_2 = X$ .  $P_2 - (P_2|Q_1)Q_1 = X - 0 = X$  et  $\|X\|_1^2 = 2$  donc  $Q_2 = \frac{\sqrt{2}X}{2}$  forme avec  $Q_1$  une famille orthonormée.

$P_3 = X^2$ .  $P_3 - (P_3|Q_1)Q_1 - (P_3|Q_2)Q_2 = X^2 - \frac{2}{3}$ .

Enfin,  $\left\|X^2 - \frac{2}{3}\right\|_1^2 = \frac{1}{9} + \frac{4}{9} + \frac{1}{9} = \frac{2}{3}$ .

Donc  $Q_3 = \frac{3\sqrt{6}X^2 - 2\sqrt{6}}{6}$  forme avec  $Q_1$  et  $Q_2$  une base orthonormée de  $\mathbb{R}_2[X]$ .

Pour le second produit scalaire, on retrouve les polynômes de Legendre vus à l'exercice 22.4.