Espace euclidien de matrices

Soit $E = M_2(\mathbb{R})$ l'espace des matrices 2×2 à coefficients réels. On définit les applications

tr:
$$\begin{cases} M_2(\mathbb{R}) & \longrightarrow \mathbb{R} \\ A = \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} & \longmapsto \operatorname{tr}(A) = a + d \end{cases}$$

Transposée:
$$\begin{cases} \mathbf{M}_2(\mathbb{R}) & \longrightarrow \mathbf{M}_2(\mathbb{R}) \\ \mathbf{A} = \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} & \longmapsto {}^t \mathbf{A} = \begin{bmatrix} a & c \\ b & d \end{bmatrix} \end{cases}$$

et

$$\langle \cdot, \cdot \rangle \colon \begin{cases} M_2(\mathbb{R}) \times M_2(\mathbb{R}) \longrightarrow \mathbb{R} \\ (A, B) \longmapsto \langle A, B \rangle = \operatorname{tr} \left({}^t(A) B \right). \end{cases}$$

- a) Montrer que les applications tr et Transposée sont linéaires.
- **b)** En déduire que l'application $\langle \cdot, \cdot \rangle$ est bilinéaire.
- c) Montrer que

$$\forall A \in M_2(\mathbb{R}), \quad A = {}^t {}^t A, \quad \operatorname{tr}(A) = \operatorname{tr}({}^t A) \quad \text{et} \quad \forall A, B \in M_2(\mathbb{R}), \quad {}^t (AB) = {}^t B {}^t A.$$

- **d)** En déduire que $\langle \cdot, \cdot \rangle$ est symétrique.
- **e)** Montrer que $\langle \cdot, \cdot \rangle$ est un produit scalaire. On note $\| \cdot \|$ la norme associée.
- f) Déterminer les sous-espaces $\mathrm{Id}_2^{\perp} := \mathfrak{sl}_2$ et $\mathrm{C}^{\perp} := \mathscr{S}_2$ où

$$Id_2 = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \qquad et \qquad C = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{bmatrix}.$$

- g) Déterminer les projections orthogonales q(A) et r(A) d'une matrice A sur chacun des sous-espaces \mathfrak{sl}_2 et \mathscr{S}_2 .
- h) Déterminer l'orthogonal F du sous-espace engendré par Id₂ et C.
- i) Calculer la projection orthogonale p(A) d'une matrice A sur F.
- **j)** Comparer p(q(A)), p(r(A)), p(A), q(r(A)), r(q(A)).
- k) Soit

$$A = \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}.$$

Déterminer la matrice $D \in F$ telle que ||A - D|| soit minimal.

I) Déterminer les angles entre A et q(A), entre A et r(A) et entre q(A) et r(A).