

**Examen**  
**Première Session**  
durée : 2 heures  
*Documents et appareils électroniques interdits*

**Questions de cours :**

- 1) Enoncer le théorème de Sylvester sur les formes quadratiques réelles.
- 2) Qu'est-ce-qu'un endomorphisme symétrique d'un espace vectoriel euclidien ? Que pouvez-vous dire sur la diagonalisation des endomorphismes symétriques ?

**Exercice 1**

Soient  $\varphi_1, \varphi_2$  et  $\varphi_3$  les formes linéaires sur  $E = \mathbf{R}^3$  définies par

$$\begin{cases} \varphi_1(x, y, z) = x - y \\ \varphi_2(x, y, z) = y + z \\ \varphi_3(x, y, z) = x + z \end{cases}$$

- a) Déterminer les coordonnées de chaque  $\varphi_i$  dans la base  $\mathcal{B}_0^* = (\epsilon_1^*, \epsilon_2^*, \epsilon_3^*)$  duale de la base canonique  $\mathcal{B}_0 = (\epsilon_1, \epsilon_2, \epsilon_3)$  de  $\mathbf{R}^3$ .
- b) La famille  $(\varphi_1, \varphi_2, \varphi_3)$  est-elle libre ?
- c) Déterminer la dimension de  $F = \text{Ker}(\varphi_1) \cap \text{Ker}(\varphi_2) \cap \text{Ker}(\varphi_3)$ .
- d) On pose  $q = \varphi_1^2 - \varphi_2^2 + \varphi_3^2$ . Montrer que  $q$  est une forme quadratique sur  $E$ .
- e) Déterminer la signature, le rang et le noyau de  $q$ .

**Exercice 2**

Soit  $E$  un espace vectoriel euclidien orienté de dimension 3 rapporté à une base orthonormale directe  $\mathcal{B}$ . Pour tout  $a \in \mathbf{R}$ , on considère l'endomorphisme  $f_a$  dont la matrice dans  $\mathcal{B}$  est :

$$A = \frac{1}{3} \begin{pmatrix} -1 & -2a & 2 \\ -2 & -a & -2 \\ 2 & -2a & -1 \end{pmatrix}$$

- a) Démontrer qu'il existe deux valeurs de  $a$  pour lesquelles  $f_a$  est un endomorphisme orthogonal.
- b) Pour chacune de ces deux valeurs, déterminer la nature géométrique de  $f_a$ .

### Exercice 3

Soit  $E$  un espace vectoriel euclidien de dimension  $n$  et  $u \in L(E)$ .

- a) Montrer que  $u^*u$  (c'est l'endomorphisme composé  $u^* \circ u$ ) admet une base orthonormale de vecteurs propres  $\mathcal{B} = (e_1, \dots, e_n)$ .
- b) Montrer que toute valeur propre de  $u^*u$  appartient à  $\mathbf{R}_+$ .
- c) Pour  $i = 1, \dots, n$ , on note  $\lambda_i$  la valeur propre de  $u^*u$  associée au vecteur propre  $e_i$ . On suppose  $\lambda_1 \geq \lambda_2 \geq \dots \geq \lambda_n$ . Soit  $x \in E$  de coordonnées  $(x_1, \dots, x_n)$  dans la base  $\mathcal{B}$ . Calculer  $\|x\|^2$  et  $\|u(x)\|^2 - \lambda_1\|x\|^2$  en fonction des  $x_i$  et des  $\lambda_i$ .
- d) Montrer que  $\|u(x)\|^2 \leq \lambda_1\|x\|^2$ .
- e) Montrer que  $\|u(x)\|^2 = \lambda_1\|x\|^2$  si et seulement si  $x$  est dans le sous-espace propre de  $u^*u$  associé à la valeur propre  $\lambda_1$ .
- f) En déduire que  $\lambda_1 = \max\{\|u(x)\|^2 : x \in E, \|x\| = 1\}$ .

### Exercice 4

Soit  $E = C([0, 1])$  l'espace vectoriel réel des fonctions continues sur l'intervalle  $[0, 1]$  à valeurs réelles. On munit  $E$  du produit scalaire défini par  $\langle f, g \rangle = \int_0^1 f(t)g(t)dt$  pour  $f, g \in E$  et on note  $\|\cdot\|$  la norme associée. On note  $\epsilon_0, \epsilon_1$  les fonctions définies par  $\epsilon_0(t) = 1$  et  $\epsilon_1(t) = t$  pour  $t \in [0, 1]$ .

- a) Déterminer une base orthogonale  $(e_0, e_1)$  du sous-espace vectoriel  $F$  engendré par  $\epsilon_0$  et  $\epsilon_1$ .
- b) Exprimer à l'aide du produit scalaire les coordonnées  $(a_0, a_1)$  dans la base  $(e_0, e_1)$  de la projection orthogonale  $P_F(g)$  sur  $F$  d'un élément  $g \in E$  quelconque.
- c) Soit  $d(g, F) = \inf_{f \in F} \|g - f\|$  la distance de  $g$  à  $F$ . Calculer  $d(g, F)^2$  en fonction de  $\|g\|^2$  et de  $\|P_F(g)\|^2$ .
- d) Calculer explicitement  $P_F(g)$  et  $d(g, F)$  pour la fonction  $g$  définie par

$$g(t) = \frac{1}{t-2}, \quad t \in [0, 1].$$