

1

1.1

D'après la propriété fondamentale des ALs, toute forme linéaire est de la forme

$$\begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} \mapsto a_1x_1 + \cdots + a_nx_n = \left\langle \begin{pmatrix} a_1 \\ \vdots \\ a_n \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} \right\rangle$$

1.2

$$\phi : \begin{cases} E & \rightarrow E^* \\ u & \mapsto \phi_u = \langle u, \cdot \rangle \end{cases}$$

est bien définie, linéaire, entre espaces de dimension n

On veut montrer que ϕ est surjective Par caractérisation des isomorphismes en dimension finie, il suffit de montrer qu'elle est *injective*.

$$\begin{aligned} \text{Ker } \phi &= \{u \in E, \phi_u = 0_E\} \\ &= \{u \in E, \forall x \in E, \phi_u(x) = 0\} \\ &= \{u \in E, \forall x \in E, \langle u, x \rangle = 0\} \\ &= E^\perp \\ &= \{0_E\} \end{aligned} \quad \text{par caractérisation des finis}$$

Donc ϕ est injective

1.3

On obtient que tout forme linéaire $f : \mathcal{M}_n(\mathbb{R}) \rightarrow \mathbb{R}$ est de la forme $M \mapsto \text{Tr}({}^tU \times M)$ pour $U \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ i.e. de la forme $M \mapsto \text{Tr}(AM)$ pour une certaine matrice $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$

En particulier, *tout hyperplan de $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$* est de la forme

$$H_A = \{M \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R}), \text{Tr}(AM) = 0\}$$

Pour une matrice A non-nulle

D'après un théorème du cours, A peut s'écrire sous la forme

$$A = P J_r Q \quad \text{avec} \quad \begin{cases} r & \in [1, n] \\ P, Q & \text{inversibles} \end{cases}$$

$$\begin{aligned} M \in H_A &\iff \text{Tr}(AM) = 0 \\ &\iff \text{Tr}(P J_r Q M) = 0 \\ &\iff \text{Tr}(J_r \underbrace{Q M P}_{= 0}) = 0 \end{aligned}$$

Lemme Il existe N inversible telle que $\text{Tr}(J_r N) = 0$

On prend

$$N = \begin{pmatrix} \overbrace{1}^{\frac{1}{2}} & & & & \\ & \ddots & & & \\ & & 1 & & \\ & & & -1 & \\ & & & & \ddots \\ & & & & & -1 \end{pmatrix}$$

On a

$$J_r N = \left(\text{diagonale: } \overbrace{1}^{\frac{1}{2}} \dots \overbrace{-1}^{\frac{1}{2}} \dots \overbrace{-1}^{\frac{1}{2}} 0 \dots 0 \right) \text{ donc } \text{Tr}(J_r N) = 0$$

et $\det N = (-1)^{n-\frac{r}{2}} = 0$

Pour $n \in 2\mathbb{N} + 1$ On prend

$$N = \left(\text{diagonale: } 2 \overbrace{1}^{\frac{r-1}{2}} \dots \overbrace{-1}^{\frac{r+1}{2}} \dots \overbrace{-1}^{\frac{r+1}{2}} -1 \dots -1 \right)$$

On a

$$J_r N = \left(\text{diagonale: } 2 \overbrace{1}^{\frac{r-1}{2}} \dots \overbrace{-1}^{\frac{r+1}{2}} \dots \overbrace{-1}^{\frac{r+1}{2}} 0 \dots 0 \right)$$

donc $\text{Tr}(J_r N) = 0$

et $\det N = 2(-1)^{n-\frac{r+1}{2}} \neq 0$

Pour $M = Q^{-1}NP^{-1}$ On a M inversible comme produit d'inversibles, et

$$\begin{aligned} \text{Tr}(AM) &= \text{Tr}(PJ_rQQ^{-1}NP^{-1}) \\ &= \text{Tr}(J_rNPP^{-1}) \\ &= \text{Tr}(J_rN) \\ &= 0 \end{aligned}$$

2

2.1

$$\forall P, Q \in \mathbb{R}[X], \langle P, Q \rangle = \int_{-\frac{1}{2}}^{\frac{1}{2}} PQ$$

Montrons que c'est un produit Skyler

Soit $P, Q \in \mathbb{R}[X]$

Symétrie

$$\begin{aligned}\langle P, Q \rangle &= \int_{-\frac{1}{2}}^{\frac{1}{2}} PQ \\ &= \int_{-\frac{1}{2}}^{\frac{1}{2}} QP\end{aligned}\quad \text{par commutativité de } \times_{\mathbb{R}[X]}$$

Bilinéarité Soit $\lambda, \mu \in \mathbb{R}$ et $R \in \mathbb{R}[X]$

Montrons seulement la linéarité à gauche, ce qui équivaut à la linéarité par symétrie

$$\begin{aligned}\langle \lambda P + \mu Q, R \rangle &= \int_{-\frac{1}{2}}^{\frac{1}{2}} (\lambda P + \mu Q) R \\ &= \lambda \int_{-\frac{1}{2}}^{\frac{1}{2}} PR + \mu \int_{-\frac{1}{2}}^{\frac{1}{2}} QR\end{aligned}\quad \text{par distributivité de } \times \text{ sur } + \text{ et linéarité de } \int$$

$$= \lambda \langle P, R \rangle + \mu \langle Q, R \rangle$$

Positivité

$$\begin{aligned}\langle P, P \rangle &= \int_{-\frac{1}{2}}^{\frac{1}{2}} P^2 \\ &\geq 0\end{aligned}\quad \text{par positivité de } \int$$

Caractère défini

$$\begin{aligned}\langle P, P \rangle &= 0 \\ \text{ie } \int_{-\frac{1}{2}}^{\frac{1}{2}} P^2 &= 0 \\ \iff \text{le polynôme a une infinité de racines sur } [-\frac{1}{2}, \frac{1}{2}] &\iff P = 0 \quad \text{sur } [-\frac{1}{2}, \frac{1}{2}]\end{aligned}$$

2.2

Existance de $\pi \in \mathbb{R}_3[X]$ tel que

$$\forall P \in \mathbb{R}_3[X], \langle \pi, P \rangle = P(0)$$

Oui, π existe (et est unique) car $\cdot(0) : \mathbb{R}_3[X] \rightarrow \mathbb{R}$ est une *forme linéaire* sur $\mathbb{R}_3[X]$ qui est *euclidien* donc représentable, i.e. $\exists \pi \in \mathbb{R}_3[X], \langle \pi, \cdot \rangle = \cdot(0)$

$$\pi = a_0 + a_1 X + a_2 X^2 + a_3 X^3$$

$$\begin{aligned}
\pi \text{ convient} &\iff \forall P \in \mathbb{R}_3[X], \langle \pi, P \rangle = P(0) \\
&\iff \forall P \in \{1, X, X^2, X^3\}, \langle \pi, P \rangle = P(0) && \text{par linéarité} \\
&\iff \begin{cases} \langle \pi, 1 \rangle = 1 \\ \langle \pi, X \rangle = 0 \\ \langle \pi, X^2 \rangle = 0 \\ \langle \pi, X^3 \rangle = 0 \end{cases} \\
&\iff \begin{cases} \int_{-\frac{1}{2}}^{\frac{1}{2}} a_0 + a_1 t + a_2 t^2 + a_3 t^3 dt = 1 \\ \int_{-\frac{1}{2}}^{\frac{1}{2}} a_0 t + a_1 t^2 + a_2 t^3 + a_3 t^4 dt = 0 \\ \int_{-\frac{1}{2}}^{\frac{1}{2}} a_0 t^2 + a_1 t^3 + a_2 t^4 + a_3 t^5 dt = 0 \\ \int_{-\frac{1}{2}}^{\frac{1}{2}} a_0 t^3 + a_1 t^4 + a_2 t^5 + a_3 t^6 dt = 0 \end{cases} \\
&\iff \begin{cases} a_0 + 2a_2 \left[\frac{t^3}{3} \right]_{t=0}^{\frac{1}{2}} = 1 & \text{par parité de id} \\ 2a_1 \left[\frac{t^3}{3} \right]_{t=0}^{\frac{1}{2}} + 2a_3 \left[\frac{t^5}{5} \right]_{t=0}^{\frac{1}{2}} = 0 \\ 2a_0 \left[\frac{t^3}{3} \right]_{t=0}^{\frac{1}{2}} + 2a_2 \left[\frac{t^5}{5} \right]_{t=0}^{\frac{1}{2}} = 0 \\ 2a_1 \left[\frac{t^5}{5} \right]_{t=0}^{\frac{1}{2}} + 2a_3 \left[\frac{t^7}{7} \right]_{t=0}^{\frac{1}{2}} = 0 \end{cases} \\
&\iff \begin{cases} a_0 + \frac{a_2}{12} = 1 \\ \frac{a_1}{12} + \frac{a_3}{80} = 0 \\ \frac{a_0}{12} + \frac{a_2}{80} = 0 \\ \frac{a_1}{80} + \frac{a_3}{64 \cdot 7} = 0 \end{cases} \\
&\iff \begin{cases} a_0 + \frac{a_2}{12} = 1 \\ \frac{a_0}{12} + \frac{a_2}{80} = 0 \\ \frac{a_1}{12} + \frac{a_3}{80} = 0 \\ \frac{a_1}{80} + \frac{a_3}{64 \cdot 7} = 0 \end{cases} \\
&\iff \begin{cases} \frac{1}{80} - \frac{1}{12^2} = \frac{9-15}{9 \cdot 5 \cdot 16} \\ = \frac{1}{9 \cdot 5 \cdot 4} \\ = \frac{1}{180} \\ \left(\begin{matrix} a & b \\ c & d \end{matrix} \right) \times \begin{pmatrix} a_0 \\ a_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \iff \begin{pmatrix} a_0 \\ a_2 \end{pmatrix} = \frac{1}{ad-bc} \begin{pmatrix} d & -b \\ -c & a \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \\ \text{ie } \begin{pmatrix} a_0 \\ a_2 \end{pmatrix} = 180 \begin{pmatrix} \frac{1}{80} & -\frac{1}{12} \\ -\frac{1}{12} & 1 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \\ = 180 \times \begin{pmatrix} \frac{1}{80} \\ -\frac{1}{12} \end{pmatrix} \\ = \begin{pmatrix} \frac{180}{80} \\ -\frac{180}{12} \end{pmatrix} \\ = \begin{pmatrix} \frac{9}{4} \\ -15 \end{pmatrix} \\ \begin{cases} a_1 = 0 \\ a_3 = 0 \end{cases} \quad \text{car } \frac{1}{12} \cdot \frac{1}{64 \cdot 7} - \left(\frac{1}{80} \right)^2 \neq 0 \end{cases}
\end{aligned}$$

Conclusion:

$$\pi = \frac{9}{4} - 15X^2$$

2.3

Montrons que, sur $\mathbb{R}[X]$, il n'existe pas

$$\pi \in \mathbb{R}[X], \forall P \in \mathbb{R}[X], \langle \pi, P \rangle = P(0)$$

par l'absurde.

Pour $P = X\pi$ On obtient

$$\begin{aligned} \langle X\pi, \pi \rangle &= (X\pi)(0) = 0 \\ \text{ie } \int_{-\frac{1}{2}}^{\frac{1}{2}} t\pi(t) dt &= 0 \end{aligned}$$

On prend $P = X^2\pi$

$$\begin{aligned} \langle X^2\pi, \pi \rangle &= 0 \\ \text{ie } \int_{-\frac{1}{2}}^{\frac{1}{2}} (t\pi(t))^2 dt &= 0 \\ \text{donc } X\pi &= 0 && \text{par caractère défini du produit Skyler} \\ \text{or } X &\neq 0 \\ \text{donc } \pi &= 0 && \text{par intégrité de } \mathbb{R}[X] \\ \text{En particulier } 1 &\stackrel{\text{par déf. de } \pi}{=} \langle \pi, 1 \rangle = \langle 0, 1 \rangle = 0 && \text{IMP} \end{aligned}$$

3

3.1

Symétrie Soit $P, Q \in \mathbb{R}[X]$. Posons $\langle \cdot, \cdot \rangle = \frac{1}{2} \int_{-1}^1 \cdot \times \cdot$

$$\begin{aligned} \langle P, Q \rangle &= \frac{1}{2} \int_{-1}^1 PQ \\ &= \frac{1}{2} \int_{-1}^1 QP \\ &= \langle Q, P \rangle \end{aligned}$$

Bilinéarité Soit $(\lambda, \mu, P, Q, R) \in \mathbb{R}^2 \times \mathbb{R}_3[X]^3$

$$\begin{aligned}
\langle \lambda P + \mu Q, R \rangle &= \frac{1}{2} \int_{-1}^1 (\lambda P + \mu Q) R \\
&= \frac{\lambda}{2} \int_{-1}^1 PR + \frac{\mu}{2} \int_{-1}^1 QR \\
&= \lambda \langle P, R \rangle + \mu \langle Q, R \rangle
\end{aligned}$$

Ainsi $\langle \cdot, \cdot \rangle$ est linéaire à gauche. Par symétrie, $\langle \cdot, \cdot \rangle$ est aussi linéaire à droite. Ainsi, $\langle \cdot, \cdot \rangle$ est bilinéaire.

Positivité Soit $P \in \mathbb{R}[X]$

$$\langle P, P \rangle = \frac{1}{2} \int_{-1}^1 P^2 \geq 0 \quad \text{par positivité de } \int \text{ et de } \frac{1}{2}$$

Caractère défini

$$\begin{aligned}
\frac{1}{2} \int_{-1}^1 P^2 &= 0 \\
\text{ie } P &\text{ a une infinité de racines} \\
\text{ie } P &= 0
\end{aligned}$$

F est un sev de E de dimension $\dim F = n + 1$ donc fini, alors F est muni de la structure d'espace Euclidien.

3.2

IPP généralisée

$$\forall p \in \mathbb{N}, \mathcal{P}_p := \text{"}\forall f, g \in \mathcal{C}^p([-1, 1], \mathbb{R}), \int_{-1}^1 fg^{(p)} = \dots\text{"}$$

Initialisation ($p = 0$)

Soit $f, g \in \mathcal{C}([-1, 1], \mathbb{R})$

$$\begin{aligned}
\left[\sum_{k=0}^1 (-1)^k f^{(k)} g^{(p-k-1)} \right]_{-1}^1 + (-1)^0 \int_{-1}^1 f^{(0)} g = \int_{-1}^1 fg \\
= \int_{-1}^1 fg^{(0)}
\end{aligned}$$

Hérédité Soit $n \in \mathbb{N}$. Supposons \mathcal{P}_p

Soit $f, g \in \mathcal{C}^{p+1}([-1, 1], \mathbb{R})$

On a bien $f', g' \in \mathcal{C}^p([-1, 1], \mathbb{R})$

$$\begin{aligned}
\int_{-1}^1 fg^{(p+1)} &= \left[fg^{(p)} \right]_{-1}^1 - \int_{-1}^1 f' g^{(p)} \\
\int_{-1}^1 f' g^{(p)} &= \left[\sum_{k=0}^{p-1} (-1)^k f^{(k+1)} g^{(p-k-1)} \right]_{-1}^1 + (-1)^p \int_{-1}^1 f^{(p+1)} g \\
\int_{-1}^1 fg^{(p+1)} &= \left[fg^{(p)} + \sum_{k=0}^{p-1} (-1)^{k+1} f^{(k+1)} g^{(p-k-1)} \right]_{-1}^1 \int_{-1}^1 f^{(p+1)} g \\
&= \left[\sum_{k=0}^p (-1)^k f^{(k)} g^{(p-k)} \right]_{-1}^1 + (-1)^{p+1} \int_{-1}^1 f^{(p+1)} g
\end{aligned}$$

Conclusion ...

3.3

$$\begin{aligned}
U_k &= ((X^2 - 1)^k)^{(k)} \\
\deg(X^2 - 1) &= 2 \\
\text{donc } \deg((X^2 - 1)^k) &= 2k \\
\text{donc } \deg(((X^2 - 1)^k)^{(k)}) &= \deg U_k = k
\end{aligned}$$

Or

$$\begin{aligned}
X^2 - 1 &= (X - 1)(X + 1) && 1 \text{ et } -1 \text{ sont racines de } (X^2 - 1) \text{ de mult. 1} \\
(X^2 - 1)^k &= (X - 1)^k (X + 1)^k && 1 \text{ et } -1 \text{ sont racines de } (X^2 - 1)^k \text{ de mult. } k
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
U_k &= ((X^2 - 1)^k)^{(k)} \text{ n'a pas 1 et -1 comme racines} \\
\text{mais pour } i < k \quad &((X^2 - 1)^k)^{(i)} \text{ a 1 et -1 comme racines (de mult. } k - i \text{) }
\end{aligned}$$

(U_0, U_1, \dots, U_n) est une base de $\mathbb{R}_n[X]$ car c'est une famille échelonnée en degré
Soient $i \neq j \in \llbracket 0, n \rrbracket$. ARP, $i < j$

$$\langle U_i, U_j \rangle = ?$$

$$\begin{aligned}
2 \langle U_i, U_j \rangle &= \int_{-1}^1 \underbrace{U_i}_{\in \mathcal{C}^\infty} \underbrace{U_j}_{\in \mathcal{C}^\infty} \\
&= \int_{-1}^1 ((X^2 - 1)^i)^{(i)} ((X^2 - 1)^j)^{(j)} dX
\end{aligned}$$

Avec $\begin{cases} p &= j \\ g &= (\text{id}^2 - 1)^j, \text{ d'après la 3.2,} \\ f &= U_i \end{cases}$

$$2 \langle U_i, U_j \rangle = \left[\sum_{k=0}^{j-1} (-1)^k f^{(k)} g^{(j-k-1)} \right]_{-1}^1 + (-1)^j \int_{-1}^1 f^{(j)} g$$

$i < j$ et $\deg U_i = i$ donc $U_i^{(j)} = f^{(j)} = 0$
donc

$$\int_{-1}^1 f^{(j)} g = \int_{-1}^1 0 \times g = 0$$

et pour $k \in \llbracket 0, j-1 \rrbracket$ on a

$$\begin{cases} r &= j-k-1 \in \llbracket 0, j-1 \rrbracket \\ g^{(j-k-1)} &= g^{(r)} \\ &= ((\text{id}^2 - 1)^j)^{(r)} \\ &\text{a -1 et 1 pour racines (de mult. } j-r = k+1 \text{)} \end{cases}$$

$$\text{donc } \left[\sum_{k=0}^{j-1} f^{(k)} g^{(j-k-1)} \right]_{-1}^1 = 0$$

$$\text{d'où } \langle U_i, U_j \rangle = 0 \quad \text{car } 2 \neq 0$$

donc (u_1, \dots, u_n) est une base et une famille orthogonale, donc une b.o.g.

B.o.n (Q_0, \dots, Q_n) où les $Q_i = \frac{U_i}{\|U_i\|}$

$$\begin{aligned}
\|U_i\|^2 &= \langle U_i, U_i \rangle \text{ et} \\
2 \langle U_i, U_i \rangle &= \left[\underbrace{\sum_{k=0}^{i-1} (-1)^k ((X^2 - 1)^i)^{(k+1)} ((X^2 - 1)^i)^{(i-k-1)}}_0 \right]_{-1}^1 + (-1)^i \int_{-1}^1 ((X^2 - 1)^i)^{(2i)} (X^2 - 1)^i \, dX \\
&= (-1)^i \int_{-1}^1 (X^{2i} + \dots)^{(2i)} (X^2 - 1)^i \, dX \\
&= (-1)^i (2i)! \int_{-1}^1 (X - 1)^i (X + 1)^i \, dX \\
\int_{-1}^1 (X - 1)^i (X + 1)^i \, dX &= \underbrace{\left[\frac{(X - 1)^{i+1} (X + 1)^i}{i + 1} \right]_{-1}^1}_0 - \frac{i}{i + 1} \int_{-1}^1 (X - 1)^{i+1} (X - i)^{i-1} \, dX \quad \text{par IPP} \\
&= \frac{-i}{i + 1} \int_{-1}^1 (X - 1)^{i+1} (X + 1)^{i-1} \, dX \\
&= \frac{-i}{i + 1} \left(\underbrace{\left[\frac{(X - 1)^{i+2} (X + 1)^{i-1}}{i + 1} \right]_{-1}^1}_0 - \frac{i - 1}{i + 2} \int_{-1}^2 (X - 1)^{i+2} (X + 1)^{i-2} \, dX \right) \\
&= (-1)^2 \frac{i(i - 1)}{(i + 1)(i + 2)} \int_{-1}^1 (X - 1)^{i+2} (X + 1)^{i-2} \, dX \\
&= \vdots \\
&= (-1)^i \frac{i!}{(i + 1) \times \dots \times (2i)} \int_{-1}^1 (X - 1)^{2i} \, dX \\
&= (-1)^i \frac{i!^2}{(2i)!} \left[\frac{(X - 1)^{2i+1}}{2i + 1} \right]_{-1}^1 \\
&= (-1)^i \frac{i!^2}{(2i)!} \left(-\frac{(-2)^{2i+1}}{2i + 1} \right) \\
&= (-1)^i \frac{i!^2 2^{2i+1}}{(2i + 1)!}
\end{aligned}$$

D'où

$$\begin{aligned}
\|U_i\|^2 &= \frac{(-1)^i}{2} (2i)! (-1)^i \frac{i!^2 2^{2i+1}}{(2i + 1)!} \\
&= \frac{i! 2^{2i}}{2i + 1} \\
\iff Q_i &= \frac{U_i \sqrt{2i + 1}}{\sqrt{i!} 2^i}
\end{aligned}$$

3.4

Remarque

$$d(P, \mathbb{R}_n[X]) = 0 \iff \deg P \leq n$$

$$d(P, \mathbb{R}_n[X])^2 = d(P, p_{\mathbb{R}_n[X]}^\perp(P))^2 \text{ car } \dim \mathbb{R}_n[X] = n + 1 < n$$

$$\begin{aligned} p_{\mathbb{R}_n[X]}^\perp(P) &= \sum_{i=0}^n \langle P, Q_i \rangle Q_i \\ &= \underbrace{\|P - p_{\mathbb{R}_n[X]}^\perp(P)\|}_{\in \mathbb{R}_n[X]^\perp}^2 \end{aligned}$$

D'après Pythagore:

$$\begin{aligned} \|P\|^2 &= \underbrace{\|(P - p_{\mathbb{R}_n[X]}^\perp(P)) + p_{\mathbb{R}_n[X]}^\perp(P)\|}_{\in \mathbb{R}_n[X]^\perp}^2 \\ &= \|P - p_{\mathbb{R}_n[X]}^\perp(P)\|^2 + \|p_{\mathbb{R}_n[X]}^\perp(P)\|^2 \\ &= d(P, \mathbb{R}_n[X])^2 + \sum_{i=0}^n \langle P, Q_i \rangle^2 \quad \text{magie des b.o.n.} \end{aligned}$$

À PCR $N = \deg P$

On a

$$\begin{aligned} d(P, \mathbb{R}_n[X])^2 &= 0 \\ \text{donc } \sum_{i=0}^n \langle P, Q_i \rangle^2 &= \|P\|^2 \end{aligned}$$

4

$$E = \mathbb{R}[X] \phi = \int_0^1 \cdot$$

Montrons que ϕ n'est pas représentable. Supposons qu'il existe $U \in R[X]$ tel que $\phi = \langle \cdot, U \rangle$

Notons $U = u_0 + u_1 X + \cdots + u_n X^n$

On obtient

$$\begin{aligned} \int_0^1 X^{n+1} \, dX &= \langle \lambda^{n+1}, u_0 + u_1 X + \cdots + u_n X^n \rangle \\ \text{ie } \frac{1}{n+2} &= 0 \text{ IMP} \end{aligned}$$

5

f est un sev de \mathbb{R}^3 car

$$\begin{aligned} f &= \left\{ \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3, 2x + y + 2z = 0 \right\} \\ &= \text{Vect} \left(\begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix} \right) \\ \text{donc } d(A, F) &= d(A, p_F^\perp(A)) \end{aligned}$$

Meth. 1 Calcul d'une b.o.n. de f

- $\epsilon_1 = \frac{1}{\sqrt{5}} \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 0 \end{pmatrix}$
- $\epsilon_2 = \frac{\cdot}{\|\cdot\|} (u_2 - \sum_{i=1}^1 \langle u_1, \epsilon_1 \rangle \epsilon_1)$

Meth. 2 D'après le cours,

$$\begin{aligned} d(A, F) &= \frac{|2 \cdot 4 + 3 + 2 \cdot 2|}{\sqrt{2^2 + 1^2 + 2^2}} \\ &= \frac{15}{3} = 5 \end{aligned}$$

6

7

8

9

10

11

12

13

$$\|a\| = \|b\| = 1$$

$$f : \begin{cases} E & \rightarrow E \\ x & \mapsto x - \langle a, x \rangle b \end{cases}$$

13.1

f endo? $f = \text{id} - g$ avec $g : \begin{cases} E & \rightarrow E \\ x & \mapsto \langle a, x \rangle b \end{cases}$
Donc f est linéaire comme CL d'AL.

13.2

$\dim E = n < +\infty$ Comme des isos en dim. finie

$$f \text{ bij} \iff f \text{ inj}$$

Calculons

$$\begin{aligned} \text{Ker } f &= \{x \in E, f(x) = 0_E\} \\ &= \{x \in E, x = \langle a, x \rangle b\} \\ &\subset \text{Vect}(b) \end{aligned}$$

Soit $x \in \text{Vect}(b)$ i.e. de la forme $x = \lambda b$

Est-il dans $\text{Ker } f$?

$$\begin{aligned} f(x) &= x - \langle a, x \rangle b \\ &= \lambda b - \lambda \langle a, b \rangle b \\ &= \lambda(1 - \langle a, b \rangle)b \end{aligned}$$

$$f(x) = 0 \iff \langle a, b \rangle = 1$$

$$\begin{aligned} \langle a, b \rangle &\leq \|a\| \|b\| && \text{d'après Cauchy-Schwarz} \\ &= 1 \end{aligned}$$

$\langle a, b \rangle = 1 \iff$ on est dans le *cas d'égalité* de Cauchy-Schwarz.

$$\begin{aligned} &\iff a \propto_{\text{positivement}} b \\ &\iff a = b && \text{car } \|a\| = \|b\| \end{aligned}$$

Conclusion CNS de bijectivité: $\boxed{a \neq b}$

13.3

On suppose f bijective (i.e. $a \neq b$).

$$f^{-1}(x) = y \iff x = f(y)$$

$$\begin{aligned} x = f(y) &\iff x = y - \langle a, y \rangle b \\ &\iff y = x + \langle a, y \rangle b \end{aligned}$$

y est de la forme $x + \lambda b$. On réinjecte.

On a

$$\begin{aligned} y = x + \langle a, y \rangle b &\iff x + \lambda b \\ &= x + \langle a, x + \lambda b \rangle b \\ &= x + \langle a, x \rangle b + \lambda \langle a, b \rangle b \\ &\iff \lambda(1 - \langle a, b \rangle)b = \langle a, x \rangle b \\ &\iff \lambda(1 - \langle a, b \rangle) = \langle a, x \rangle &\text{car } b \neq 0_E \text{ car } \|b\| = 1 \\ &\iff \lambda = \frac{\langle a, x \rangle}{1 - \langle a, b \rangle} \end{aligned}$$

Conclusion $y = x + \frac{\langle a, x \rangle}{1 - \langle a, b \rangle} b$ i.e. $f^{-1} : \begin{cases} E &\rightarrow E \\ x &\mapsto x + \frac{\langle a, x \rangle}{1 - \langle a, b \rangle} b \end{cases}$

13.4

On suppose f non bijective i.e. $a = b$

Calculons $f \circ f$ Soit $x \in E$

$$\begin{aligned} f(f(x)) &= f(x) - \langle a, f(x) \rangle b \\ &= x - \langle a, x \rangle b - \langle a, x - \langle a, x \rangle b \rangle b \\ &= x - \langle a, x \rangle b - \langle a, x \rangle b + \langle a, b \rangle \langle a, x \rangle b \\ &= x - 2 \langle a, x \rangle a + \frac{\|a\|}{1} \langle a, x \rangle a &\text{car } a = b \\ &= x - \langle a, x \rangle a \\ &= f(x) \end{aligned}$$

Somme directe associée? Pour $a = b$

$$\begin{aligned} \text{Ker } f &= \text{Vect}(b) \\ &= \text{Vect}(a) &\text{car } a = b \\ \text{Im } f &= \{f(x), x \in E\} \\ &= \{x - \langle a, x \rangle b, x \in E\} \\ &= \{x - \langle a, x \rangle a, x \in E\} \\ &= \{p_{\text{Vect}(b)}^\perp(x), x \in E\} \\ &= \text{Vect}(b)^\perp \end{aligned}$$

14

14.1

$$\text{Ker } A = \text{Ker}({}^t A A)$$

Soit $x \in \text{Ker } A$.

$$Ax = \begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}$$

Donc $({}^t A A)x = \begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}$

ie $x \in \text{Ker}({}^t A A)$

Soit $x \in \text{Ker}({}^t A A)$ i.e. ${}^t A A x = \begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}$

$$\text{Alors } {}^t x {}^t A A x = {}^t x \begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$= 0$$

$$\text{ie } {}^t(Ax) \times (Ax) = 0$$

c'est le p.s. des vecteurs, pas des matrices

$$\text{ie } \langle Ax, Ax \rangle_{\mathbb{R}^n} = 0$$

(En général, ${}^t X \times Y = \langle X, Y \rangle$)

$$X = \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} \langle X, Y \rangle = x_1 y_1 + \cdots + x_n y_n$$

$$Y = \begin{pmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_n \end{pmatrix} {}^t X \times Y = x_1 y_1 + \cdots + x_n y_n$$

$$\text{Par caractère défini: } Ax = \begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}$$

i.e. $x \in \text{Ker } A$.

14.2

$$\text{Im } A = \text{Im}({}^t A A)$$

\supset Soit $y \in \text{Im}(A^t A)$ Il existe $x \in \mathbb{R}^n$ tq. $y = A^t Ax$
 Pour $z = {}^t Ax$ on obtient $y = Az$, donc $y \in \text{Im } A$

\subset Montrons $\dim \text{Im } A = \dim \text{Im}(A^t A)$
 On sait que $\text{rg } A = \text{rg}({}^t A) = n - \dim \text{Ker } A$

$$\text{rg}({}^t A A) = n - \dim \text{Ker}({}^t A A)$$

En appliquant le résultat de 13.1 à ${}^t A$ plutôt qu'à A , on obtient

$$\begin{aligned}\text{Ker}({}^t A) &= \text{Ker}({}^{tt} A^t A) \\ &= \text{Ker}(A {}^t A)\end{aligned}$$

Donc

$$\begin{aligned}\dim \text{Ker } {}^t A &= \dim \text{Ker}(A {}^t A) \\ \iff \text{rg } A &= \text{rg } {}^t A = \text{rg}(A {}^t A) \quad \text{en réinjectant}\end{aligned}$$

D'où
 $\begin{cases} \text{Im } A & \supset \text{Im}(A {}^t A) \\ \dim \text{Im } A & = \dim \text{Im}(A {}^t A) \end{cases}$
 Et donc $\text{Im } A = \text{Im}(A {}^t A)$

15 Pour se réveiller

Soit $A = \begin{pmatrix} 4 & -2 & -2 \\ 1 & 0 & -1 \\ 3 & -2 & -1 \end{pmatrix}$ et $B = (e_1, e_2, e_3)$

Montrer qu'il existe une base $C = (\epsilon_1, \epsilon_2, \epsilon_3)$ de E telle que la matrice de f dans C soit $D = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}$

On cherche $(\epsilon_1, \epsilon_2, \epsilon_3)$ tels que

1. $(\epsilon_1, \epsilon_2, \epsilon_3)$ soit une base de \mathbb{R}^3

2.

$$\begin{aligned} \text{Mat}_C f &= \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix} \\ &\iff \begin{cases} f(\epsilon_1)C = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \\ f(\epsilon_2)C = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \\ f(\epsilon_3)C = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix} \end{cases} \\ &\iff \begin{cases} f(\epsilon_1) = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \\ f(\epsilon_2) = \epsilon_2 \\ f(\epsilon_3) = 2\epsilon_3 \end{cases} \end{aligned}$$

15.1

$$\begin{aligned} f(\epsilon_1) &:= f \begin{pmatrix} x_1 \\ y_1 \\ z_1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \\ &\iff A \times \begin{pmatrix} x_1 \\ y_1 \\ z_1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \\ &\iff \begin{cases} 4x_1 - 2y_1 - 2z_1 = 0 \\ x_1 - z_1 = 0 \\ 3x_1 - 2y_1 - z_1 = 0 \end{cases} \\ &\iff \begin{cases} z_1 = x_1 \\ x_1 = y_1 \\ x_1 = y_1 \end{cases} \\ S &= \text{Vect} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

$$\text{Prenons } \epsilon_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

15.2

$$\begin{aligned}
f(\epsilon_2) &:= f \begin{pmatrix} x_2 \\ y_{22} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_2 \\ y_2 \\ z_2 \end{pmatrix} \\
&\iff \begin{cases} 4x_2 - 2y_2 - 2z_2 &= x_2 \\ x_2 - z_2 &= y_2 \\ 3x_2 - 2y_2 - z_2 &= z_2 \end{cases} \\
&\iff \begin{cases} 3x_2 - 2y_2 - 2z_2 &= 0 \\ x_2 - y_2 - z_2 &= 0 \\ 3x_2 - 2y_2 - 2z_2 &= 0 \end{cases} \\
&\iff \begin{cases} z_2 &= x_2 - y_2 = -y_2 \\ x_2 &= 0 \end{cases} \\
S &= \text{Vect} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}
\end{aligned}$$

Prenons $\epsilon_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}$

$$\begin{aligned}
f(\epsilon_3) &:= f \begin{pmatrix} x_3 \\ y_{33} \end{pmatrix} = 2 \begin{pmatrix} x_3 \\ y_3 \\ z_3 \end{pmatrix} \\
&\iff \begin{cases} 4x_3 - 2y_3 - 2z_3 &= 2x_3 \\ x_3 - z_3 &= 2y_3 \\ 3x_3 - 2y_3 - z_3 &= 2z_3 \end{cases} \\
&\iff \begin{cases} x_3 - y_3 - z_3 &= 0 \\ L_1 \\ x_3 - 2y_3 - z_3 &= 0 \\ L_2 \\ 3x_3 - 2y_3 - 3z_3 &= 0 \\ L_3 \end{cases} \\
&\iff \begin{cases} x_3 - y_3 - z_3 &= 0L_1 \\ -y_3 &= 0 \\ L_2L_2 - L_1 \\ 3x_3 - 2y_3 - 3z_3 &= 0 \\ L_3 \end{cases} \\
&\iff \begin{cases} y_3 &= 0 \\ x_3 &= z_3 \end{cases} S \quad = \text{Vect} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}
\end{aligned}$$

De plus, $(\epsilon_1, \epsilon_2, \epsilon_3)$ est une case car

$$\det \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \\ 1 & -1 & 1 \end{pmatrix} = 1 - 1 + 0 - 1 - 0 - 0 = -1 \neq 0$$

$$\begin{aligned} A &= \text{Mat}_{BC} \text{id} D_{CB} \text{id} \\ &= \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \\ 1 & -1 & 1 \end{pmatrix} \times D \times \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \\ 1 & -1 & 1 \end{pmatrix}^{-1} \end{aligned}$$

Si par exemple on nous demande $A^n \dots$

$$\begin{aligned} A^n &= (PDP^{-1})^n \\ &= PD^n P^{-1} \\ &= P \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 2^n \end{pmatrix} P^{-1} \end{aligned}$$

Meth 2 Trouver par contemplation $(\epsilon_1, \epsilon_2, \epsilon_3)$

$$\begin{aligned} A\epsilon_1 = \vec{0} &\iff x_1 \begin{pmatrix} 4 \\ 1 \\ 3 \end{pmatrix} + y_1 \begin{pmatrix} -2 \\ 0 \\ -2 \end{pmatrix} + z_1 \begin{pmatrix} -2 \\ -1 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \\ A\epsilon_2 &\iff x_2 \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \\ 3 \end{pmatrix} + y_2 \begin{pmatrix} -2 \\ -1 \\ -1 \end{pmatrix} + z_2 \begin{pmatrix} -2 \\ -1 \\ -2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \\ &\iff (A - I_3)\epsilon_2 = \vec{O} \\ A\epsilon_3 &= 2\epsilon_3 \\ &\iff (A - 2I_3)\epsilon_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \\ \iff x_3 \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 3 \end{pmatrix} + y_3 \begin{pmatrix} -2 \\ -2 \\ -2 \end{pmatrix} + z_3 \begin{pmatrix} -2 \\ -1 \\ -3 \end{pmatrix} &= \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \end{aligned}$$