

Exercice 1 : sommes directes.

On considère un espace vectoriel E sur un corps \mathbb{K} . Soient F_1, \dots, F_r des sous-espaces vectoriels de E de dimensions finies et de bases respectives $\mathcal{B}_1, \dots, \mathcal{B}_r$.

On appelle somme des sous-espaces vectoriels F_1, \dots, F_r le sous-espace vectoriel de E suivant

$$F_1 + \dots + F_r = \text{Vect}(F_1 \cup \dots \cup F_r) = \{x_1 + \dots + x_r, x_i \in F_i\}$$

1.1. Montrer que les assertions suivantes sont équivalentes :

- (i) La famille obtenue en concaténant les familles $\mathcal{B}_1, \dots, \mathcal{B}_r$ est une famille libre.
- (ii) Pour toute famille de vecteurs $(x_1, \dots, x_r) \in F_1 \times \dots \times F_r$, on a :

$$x_1 + \dots + x_r = 0 \Leftrightarrow x_1 = \dots = x_r = 0$$

- (iii) $\dim(F_1 + \dots + F_r) = \dim F_1 + \dots + \dim F_r$

Lorsqu'une famille de sous-espaces vectoriels vérifie les assertions précédentes, on dit qu'elle est en somme directe et on note $F_1 + \dots + F_r = F_1 \oplus \dots \oplus F_r$.

1.2. Lorsque $r = 2$, montrer que les assertions précédentes sont équivalentes à

- (iv) $F_1 \cap F_2 = \{0\}$

Exercice 2 : matrices de Hilbert.

Soient la matrice $M = \left(\frac{1}{i+j-1} \right)_{i,j} \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ et la matrice colonne $X = \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} \in \mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$.

2.1. Vérifier que M est une matrice symétrique réelle.

2.2. Exprimer tXMX à l'aide d'une intégrale.

Indications : $\frac{1}{i+j-1} = \int_0^1 t^{i+j-2} dt$ et $t^{i+j-2} = t^{i-1}t^{j-1}$.

2.3. En déduire que M est définie positive.

Exercice 3.

On considère dans \mathbb{R}^n , muni du produit scalaire usuel, un sous-espace vectoriel F et un vecteur x . Calculer la projection orthogonale de x sur F pour les données suivantes :

- 3.1. $n = 2, x = (1, 0), F = \text{Vect}((1, 2))$.
- 3.2. $n = 4, x = (1, 0, -1, 7), F = \text{Vect}((1, 2, -2, -1), (3, 0, 1, -2))$.
- 3.3. $n = 4, x = (1, 0, -1, 7), F = \{3x_1 + 4x_2 - 5x_3 = 0\}$.
- 3.4. $n = 4, x = (1, 0, -1, 7), F = \{3x_1 + 4x_2 - 5x_3 = 0, 2x_2 - x_3 + x_4 = 0\}$.

Exercice 4.

On considère \mathbb{R}^4 muni du produit scalaire usuel ainsi qu'une famille de vecteurs $\mathcal{F} = ((1, 2, -2, 0), (0, -1, 2, 1), (-1, 3, 1, 2))$.

- 4.1. Vérifier que la famille \mathcal{F} est libre.
- 4.2. Orthonormaliser la famille \mathcal{F} .
- 4.3. Peut-on en déduire une base orthonormée de \mathbb{R}^4 pour le produit scalaire usuel ?

Exercice 5.

On considère l'espace vectoriel $\mathbb{R}_3[X]$ des polynômes de degré au plus 3 à coefficients réels.

- 5.1. Vérifier que $\langle a_0 + a_1X + a_2X^2 + a_3X^3 | b_0 + b_1X + b_2X^2 + b_3X^3 \rangle = a_0b_0 + a_1b_1 + a_2b_2 + a_3b_3$ définit un produit scalaire sur $\mathbb{R}_3[X]$.

5.2. On considère $H = \{P \in \mathbb{R}_3[X], P(1) = 0\}$.

- Vérifier que H est un sous-espace vectoriel de $\mathbb{R}_3[X]$ et en donner une base.
- Déterminer une base orthonormale de H .
- En déduire la projection orthogonale du polynôme X sur H puis la distance de X à H .

Exercice 6 : quelques inégalités.

Indication : pour les deux questions suivantes, on pourra appliquer l'inégalité de Cauchy-Schwarz à deux vecteurs bien choisis (peut-être après quelques manipulations).

6.1. Soit E un espace vectoriel euclidien pour un produit scalaire $\langle \cdot | \cdot \rangle$ de norme associée $\| \cdot \|$.

Montrer que pour $x_1, \dots, x_n \in E, n \geq 1$, on a $\left\| \sum_{k=1}^n x_k \right\|^2 \leq n \sum_{k=1}^n \|x_k\|^2$.

6.2. Soient $n \in \mathbb{N} \setminus \{0\}, x_1, \dots, x_n \in \mathbb{R}_+^*$ tels que $\sum_{i=1}^n x_i = 1$.

Montrer que $\sum_{i=1}^n \frac{1}{x_i} \geq n^2$ et étudier le cas d'égalité.

Exercice 7.

7.1. Vérifier que $\langle A|B \rangle = \text{tr}({}^tAB)$ définit un produit scalaire sur $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$.

7.2. En déduire que pour $A, B \in \mathcal{S}_n(\mathbb{R})$, on a $(\text{tr}(AB))^2 \leq \text{tr}(A^2) \text{tr}(B^2)$.

Exercice 8 : Projecteurs orthogonaux.

Soient E un espace vectoriel euclidien et p un projecteur de E .

8.1. Rappeler les définitions de projecteur et de projecteur orthogonal.

8.2. Montrer que p est un projecteur orthogonal si et seulement si pour tout $x \in E, \|p(x)\| \leq \|x\|$.

Indications : pour le premier sens, on pourra appliquer le théorème de Pythagore et pour la réciproque on pourra étudier les variations de l'application $f(t) = \|x + ty\|^2$ pour des vecteurs x et y bien choisis.

Exercice 9.

9.1. Vérifier que $\langle P|Q \rangle = \int_{-1}^1 P(t)Q(t)dt$ est un produit scalaire sur $\mathbb{R}_3[X]$.

9.2. a. Rappeler les définitions de symétrie vectorielle et de symétrie orthogonale.

b. Montrer que $\varphi : \begin{array}{ccc} \mathbb{R}_3[X] & \longrightarrow & \mathbb{R}_3[X] \\ P(X) & \longmapsto & P(-X) \end{array}$ est une symétrie orthogonale.

9.3. Orthonormaliser la famille libre $(1, X, X^2)$.

Exercice 10 : Matrice et déterminant de Gram.

Soit E un espace vectoriel sur \mathbb{R} muni d'un produit scalaire $\langle \cdot | \cdot \rangle$. Pour $n \in \mathbb{N} \setminus \{0\}$ et $(x_1, \dots, x_n) \in E^n$, on définit la matrice de Gram de la famille (x_1, \dots, x_n) par $G(x_1, \dots, x_n) = (\langle x_i | x_j \rangle)_{i,j=1, \dots, n}$ et le déterminant de Gram de cette même famille par $\gamma(x_1, \dots, x_n) = \det(G(x_1, \dots, x_n))$.

10.1. Montrer que $\text{rg}(x_1, \dots, x_n) = \text{rg}(G(x_1, \dots, x_n))$.

Indication : on pourra s'intéresser aux colonnes de la matrice de Gram.

10.2. Montrer que si $x_1 \perp x_i$ pour tout $i = 2, \dots, n$ alors $\gamma(x_1, \dots, x_n) = \|x_1\|^2 \gamma(x_2, \dots, x_n)$.

10.3. a. Montrer que (x_1, \dots, x_n) est liée si et seulement si $\gamma(x_1, \dots, x_n) = 0$.

b. Montrer que (x_1, \dots, x_n) est libre si et seulement si $\gamma(x_1, \dots, x_n) > 0$.

Remarque : le déterminant de Gram est donc toujours positif.

10.4. Soit F un sous-espace vectoriel de dimension finie admettant une base (e_1, \dots, e_n) . Notons, pour tout $x \in E, p_F(x)$ le projeté orthogonal de x sur F .

Montrer que $\gamma(x, e_1, \dots, e_n) = \|x - p_F(x)\|^2 \cdot \gamma(e_1, \dots, e_n)$ ie $d(x, F) = \sqrt{\frac{\gamma(x, e_1, \dots, e_n)}{\gamma(e_1, \dots, e_n)}}$.