

I)) Déterminer le rang, le noyau  $N_q$  et le cône isotrope  $I_q = \{x \in \mathbb{R}^3 \mid q(x) = 0\}$  de la forme quadratique  $q$  définie sur  $\mathbb{R}^3$ , par:

$$q(x) = x_1^2 + 3x_2^2 - 8x_3^2 - 4x_1x_2 + 2x_1x_3 - 10x_2x_3.$$

II) Soient  $a < b$  deux nombres réels, et  $E$  l'espace vectoriel réel des fonctions continues sur  $[a; b]$ . On pose

$$\langle f, g \rangle = \int_a^b f(x)g(x)dx.$$

1. Montrer que  $\langle \cdot, \cdot \rangle$  définit un produit scalaire sur  $E$ .
2. Soit  $H = \{f \in E \mid f(x) > 0, \forall x \in [a; b]\}$ , pour  $f \in H$  on pose

$$L(f) = \int_a^b f(x)dx \times \int_a^b \frac{1}{f(x)}dx.$$

Déterminer  $\inf\{L(f); f \in H\}$ . Pour quelles fonctions cette quantité est-elle atteinte. (Indication: utiliser l'inégalité de Cauchy-Schwarz.)

III) On note par  $E$  le  $\mathbb{R}$ -espace vectoriel des fonctions polynomiales réelles à valeurs réelles de degré  $\leq 3$ . Pour  $P(t), Q(t) \in E$  on pose:

$$f(P(t), Q(t)) = \frac{1}{2} \int_{-1}^1 P(t) Q(t) t^2 dt$$

1. Démontrer que  $f$  est une forme  $\mathbb{R}$ -bilinéaire, symétrique sur  $E$ .
2. Déterminer la matrice de  $f$  dans la base  $\mathcal{E} = \{1, t, t^2, t^3\}$  de  $E$ .
3. Montrer que  $f$  définit un produit scalaire sur  $E$ .
4. Ecrire la forme quadratique associée à  $f$ .
5. Utiliser le procédé de Gram-Schmidt pour déterminer une base orthonormée de  $E$  à partir de la base  $\mathcal{E}$ .

IV) Soit  $M_2(\mathbb{R})$  l'espace vectoriel des matrices  $2 \times 2$ .

1. Montrer que  $q(A) = \det(A)$  définit une forme quadratique sur  $M_2(\mathbb{R})$ . Donner sa forme polaire et sa matrice dans la base canonique de  $M_2(\mathbb{R})$ .
2. Déterminer le rang, la signature et le cône isotrope de  $q$ .
3. Déterminer l'orthogonal  $F^\perp$  pour  $q$  du sous espace vectoriel  $F = \{A \in M_2(\mathbb{R}) \mid \text{tr}(A) = 0\}$ . A-t-on  $F \oplus F^\perp = E$ .

V) Indiquer pourquoi la matrice suivante  $A$  est diagonalisable et déterminer une BON dans laquelle elle est diagonale.

$$\begin{pmatrix} a^2 & ab & ab & b^2 \\ ab & a^2 & b^2 & ab \\ ab & b^2 & a^2 & ab \\ b^2 & ab & ab & a^2 \end{pmatrix}$$

VI) Soit  $A$  et  $B$  les points du plan de coordonnées  $(1, 0)$ ,  $(0, 1)$ . Soit  $\Delta$  la droite parallèle à l'axe des ordonnées passant par  $A$ .

Déterminer l'équation des coniques passant par  $A$  et  $B$  qui sont tangentes à la droite  $\Delta$  et coupent l'axe des ordonnées en deux points  $C(0, c)$ ;  $D(0, d)$  d'ordonnées  $c, d$  vérifiant  $cd = -1$ . Discuter la nature de ces coniques.

VII) Soit  $q$  une forme quadratique non dégénérée sur  $\mathbb{R}^2$ . Supposons qu'il existe  $e'_1 \in \mathbb{R}^2$ , non nul, tel que  $q(e'_1) = 0$ . Montrer qu'il existe un vecteur  $e'_2 \in \mathbb{R}^2$  pour lequel  $q(e'_2) = 0$  et  $\{e'_1, e'_2\}$  forme une base de  $\mathbb{R}^2$ . En déduire qu'il existe une base de  $\mathbb{R}^2$ , dans laquelle on a  $q(x) = 2x'_1x'_2$ , où  $(x'_1, x'_2)$  désigne les coordonnées de  $x$  dans cette base.

Soit  $q_0$  définie dans la base canonique de  $\mathbb{R}^2$  par  $q_0(x) = x_1^2 - x_2^2$ . Illustrer la question précédente sur  $q_0$ .

Déterminer la forme générale de la matrice dans la base canonique de  $\mathbb{R}^2$ , d'un endomorphisme orthogonal relativement à la forme quadratique  $q_0$ .

Démontrer que l'ensemble des endomorphismes orthogonaux relativement à  $q_0$  est un groupe.

Illustrer ce groupe par un dessin.

VIII) Soit  $E$  un espace vectoriel euclidien de dimension  $n$  et  $l_1, l_2$  deux formes linéaires non nulles sur  $E$ . On considère l'application  $q : E \rightarrow \mathbb{R}$  définie par  $q(x) = l_1(x)l_2(x)$ .

Montrer que  $q$  est une forme quadratique sur  $E$ .

1. Si  $l_1$  et  $l_2$  sont linéairement dépendantes, montrer que  $N_q = \ker L_1 = \ker L_2$ . Déterminer le rang et la signature de  $q$  dans ce cas.
2. Si  $l_1$  et  $l_2$  sont linéairement indépendantes, montrer que  $N_q = \ker L_1 \cap \ker L_2$ . Déterminer le rang et la signature de  $q$  dans ce cas.
3. Si  $l_1$  et  $l_2$  sont linéairement indépendantes, montrer qu'il existe une base  $\{e'_1, \dots, e'_n\}$  de  $E$  pour laquelle  $l_1(e'_j), l_2(e'_j) = 0$  pour tout  $j = 3, \dots, n$  et  $l_1(e'_2) = 0, l_2(e'_1) = 0$ . Déterminer la matrice de  $q$  dans cette base.

IX) On considère l'espace vectoriel euclidien  $\mathbb{R}^3$ . soit  $f$  l'endomorphisme dont la matrice dans la base canonique est:

$$\frac{1}{7} \begin{pmatrix} 2 & 6 & -3 \\ -6 & 3 & 2 \\ 3 & 2 & 6 \end{pmatrix}$$

Est-ce que  $f$  est une transformation orthogonale, est-ce une rotation?

Déterminer l'axe  $D$ , soit  $P = D^\perp$ , montrer que  $f(P) = P$ . Déterminer une BON directe  $\{e'_1, e'_2, e'_3\}$  de  $\mathbb{R}^3$  telle que  $\{e'_1, e'_2\}$  est une BON de  $P$ . Ecrire la matrice de  $f$  dans la base  $\{e'_1, e'_2, e'_3\}$ .