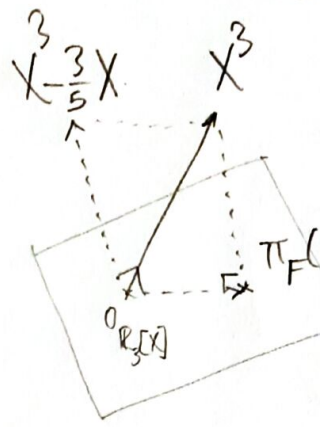


Equations définissant F?

on cherche un vecteur non nul orthogonal à F,
on peut prendre



$$u = v - \pi_F(v) = X^3 - \frac{3}{5}X.$$

Alas par le même raisonnement
que dans les deux exos
précédents, on a
 $F = (\text{Vect}\{u\})^\perp$ c.à.d.

$$F = \left\{ P \in \mathbb{R}_3[X] \mid \phi(P, X^3 - \frac{3}{5}X) = 0 \right\}$$

↳ ceci est une équation par F.

4) $v_1 = 1 \rightarrow v_1, v_2, v_3$ est ϕ -orthonormée

$$v_2 = \frac{\sqrt{12}}{\sqrt{12}} (X - \frac{1}{2})$$

$$v_3 = \frac{\sqrt{180}}{\sqrt{180}} (X^2 - X + \frac{1}{6})$$

$$\pi_F(v) = \frac{3}{2}X^2 - \frac{3}{5}X + \frac{1}{20}$$

$$F = (\text{Vect}\{v - \pi_F(v)\})^\perp = \text{Vect}\left\{ \left(X^3 - \frac{3}{2}X^2 + \frac{3}{5}X - \frac{1}{20} \right) \right\}^\perp$$

5) $\tilde{v}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \phi(\tilde{v}_1, \tilde{v}_1) = 3$

$$\tilde{v}_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} - \frac{\phi\left(\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}\right)}{\phi\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}\right)} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} - \frac{-1}{3} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1/3 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\phi(\tilde{v}_2, \tilde{v}_2) = \frac{8}{3}$$

$$v_1 = \frac{1}{\sqrt{3}} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$v_2 = \sqrt{\frac{3}{8}} \begin{pmatrix} 1/3 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\phi(v, \tilde{v}_1) = \phi(v_1, \tilde{v}_2) = 0$$

donc $\pi_F(v) = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$, et $F = (\text{Vect}\{v\})^\perp$

5) Pour les calculs, il peut être pratique d'utiliser la matrice de ϕ dans la base canonique;

$$\phi\left(\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{pmatrix}\right) = (x_1 \ x_2 \ x_3) \begin{pmatrix} 3 & -1 & 0 \\ -1 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{pmatrix}$$

Par suite Gram-Schmidt, on pose

$$\tilde{v}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad \phi(\tilde{v}_1, \tilde{v}_1) = 3$$

$$\tilde{v}_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} - \frac{\phi\left(\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}\right)}{\phi\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}\right)} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} - \frac{-1}{3} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1/3 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \frac{1}{3} \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned} \phi(\tilde{v}_2, \tilde{v}_2) &= \frac{1}{9} \phi\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ 0 \end{pmatrix}\right) \\ &= \frac{1}{9} (1 \ 3 \ 0) \begin{pmatrix} 3 & -1 & 0 \\ -1 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ 0 \end{pmatrix} \\ &= \frac{1}{9} (0 \ 8 \ 0) \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ 0 \end{pmatrix} = \frac{8}{3} \end{aligned}$$

Par obtenir une base ϕ -orthonormée, on normalise (en utilisant la forme quadratique q_ϕ), c.à.d.

$$v_1 = \frac{1}{\sqrt{\phi(\tilde{v}_1, \tilde{v}_1)}} \tilde{v}_1 = \frac{1}{\sqrt{3}} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$v_2 = \frac{1}{\sqrt{\phi(\tilde{v}_2, \tilde{v}_2)}} \tilde{v}_2 = \frac{1}{\sqrt{\frac{8}{3}}} \begin{pmatrix} 1/3 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

Vue la forme de la matrice de ϕ dans la base canonique et le fait que $v = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$, $F = \text{Vect}\left\{\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}\right\}$ on a $\phi(v, \tilde{v}_1) = \phi(v, \tilde{v}_2) = 0$

c.à.d. v est ϕ -orthogonal à F .

Donc $\pi_F(v) = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$, et $F = \text{Vect}(v)^\perp$
c.à.d. $F = \left\{ \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3 \mid \phi\left(\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}\right) = 0 \right\}$
 $= \left\{ \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3 \mid x_3 = 0 \right\}$.