

Ex. 1 $q(x, y, z, t) = x^2 + 9y^2 + 4z^2 + 6xy + 4xz + 16yz + 4yt + 8zt$

1) $M_q = \begin{pmatrix} 1 & 3 & 2 & 0 \\ 3 & 9 & 8 & 2 \\ 2 & 8 & 4 & 4 \\ 0 & 2 & 4 & 0 \end{pmatrix}$

2) $q(x, y, z, t) = (x + 3y + 2z)^2 + 4(yz + yt + 2zt)$
 $= (x + 3y + 2z)^2 + 4(y + 2t)(z + t) - 8t^2$
 $= (x + 3y + 2z)^2 + (y + z + 3t)^2 - (y - z + t)^2 - 8t^2$

On a bien les carrés de 4 formes linéaires indépendantes.

3) Il vient : $\text{rg } q = 4$, $\text{sign } q = (2, 2)$.

4) On cherche la base de \mathbb{R}^4 dans laquelle les nouvelles coordonnées sont :

$$\begin{cases} x' = x + 3y + 2z \\ y' = y + z + 3t \\ z' = y - z + t \\ t' = t \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x = x' - (3y + 2z) \\ y + z = y' - 3t' \\ y - z = z' - t' \\ t = t' \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} x = x' - 5/2 y' - 1/2 z' + 8t' \\ y = 1/2 y' + 1/2 z' - 2t' \\ z = 1/2 y' - 1/2 z' - t' \\ t = t' \end{cases} \text{ d'où } P = \begin{pmatrix} 1 & -5/2 & -1/2 & 8 \\ 0 & 1/2 & 1/2 & -2 \\ 0 & 1/2 & -1/2 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

On conclut: dans la base B , $B = \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -5/2 \\ 1/2 \\ 1/2 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1/2 \\ 1/2 \\ -1/2 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 8 \\ -2 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix} \right)$

on a l'expression suivante de q :

$$q_B(x, y, z, t) = x'^2 + y'^2 - z'^2 - 8t'^2$$

d'où la matrice $M_B = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -8 \end{pmatrix}$.

$$5) q'(x, y, z, t) = (x + 3y + 2z)^2 + (y + z + 3t)^2 + (\alpha - 1)(y - z + t)^2 + (\beta - 8)t^2.$$

On voit que q' est ≥ 0 sur \mathbb{R}^4 si $\alpha - 1 \geq 0$ et $\beta - 8 \geq 0$ et définie positive si $\alpha > 1, \beta > 8$.

Précisément: q' est sous forme de somme de carrés. Cette forme quadratique est non dégénérée si tous les coefficients sont non nuls ($\alpha \neq 1, \beta \neq 8$). C'est un produit scalaire si tous les coefficients sont strictement positifs (la signature est $(4, 0)$).

q' est donc un produit scalaire si et seulement si $\alpha > 1, \beta > 8$.

Ex. 2

1) Posons $J_n = 2 \int_0^{+\infty} t^n e^{-2t} dt$.

En supposant que cette intégrale converge, nous allons faire une intégration par parties en posant :

$$u(t) = t^n \quad u'(t) = nt^{n-1}$$

$$v(t) = -\frac{1}{2} e^{-2t} \quad v'(t) = e^{-2t}$$

Soit $n \in \mathbb{R}_+$. On a donc, pour $n \geq 1$:

$$\begin{aligned} 2 \int_0^x t^n e^{-2t} dt &= 2 \left(\left[t^n \left(-\frac{e^{-2t}}{2} \right) \right]_0^x - \int_0^x n t^{n-1} \left(-\frac{e^{-2t}}{2} \right) dt \right) \\ &= -x^n e^{-2x} + n \int_0^x t^{n-1} e^{-2t} dt. \end{aligned}$$

Par comparaison exponentielle / polynôme, on a $x^n e^{-2x} \rightarrow 0$ $x \rightarrow +\infty$
donc, si J_{n-1} converge, J_n converge, et

$$J_n = \frac{n}{2} J_{n-1}.$$

Regardons maintenant J_0 .

$$\begin{aligned} \text{On a } 2 \int_0^x e^{-2t} dt &= 2 \left[-\frac{1}{2} e^{-2t} \right]_0^x \\ &= 2 - e^{-2x} \end{aligned}$$

$$\rightarrow 2.$$

$$\text{donc } J_0 = 1.$$

On peut donc démontrer par récurrence la propriété:

$P(n)$: " J_n est bien définie et $J_n = \frac{n!}{2^n}$ ".

Initialisation: Nous venons de voir que J_0 est bien définie (la limite existe) et $J_0 = 1 = \frac{0!}{2^0}$.

Hérédité:

Supposons que J_{n-1} existe et $J_{n-1} = \frac{(n-1)!}{2^{n-1}}$.

Alors le calcul précédent montre que J_n existe

$$\text{et } J_n = \frac{n}{2} J_{n-1} = \frac{n!}{2^n}.$$

La propriété $P(n)$ est bien maintenue par récurrence.

2) D'après la question précédente, si $R \in \mathcal{R}[x]$, $J_R = 2 \int_0^{+\infty} R(t) e^{-2t} dt$ est bien définie et, si

$$R(t) \geq 0 \quad \forall t \in \mathbb{R}_+, \quad J_R \geq 0.$$

$$\text{Si } R = \sum_{i=0}^d a_i x^i, \text{ on aura } J_R = \sum_{i=0}^d a_i J_i.$$

J est donc clair que l'application $R \rightarrow J_R$ est linéaire (on retrouve la linéarité de l'intégrale).

De là il découle que $\langle P, Q \rangle = \langle Q, P \rangle$, et $\langle \lambda P + Q, R \rangle = \lambda \langle P, R \rangle + \langle Q, R \rangle$

i.e. $\langle \cdot, \cdot \rangle$ est une forme bilinéaire symétrique.

De plus, si $P \in \mathcal{R}[x]$, $\langle P, P \rangle = 2 \int_0^{+\infty} P^2(t) e^{-2t} dt$

$$\text{où } \forall t \in \mathbb{R}_+ \quad P^2(t) e^{-2t} \geq 0 \text{ donc } \langle P, P \rangle \geq 0.$$

Enfin, si $\langle P, P \rangle = 0$ on a $\int_0^{+\infty} P'(t) e^{-2t} dt = 0$.

Si il existe $t_0 \in \mathbb{R}_+$ t.q. $P(t_0) \neq 0$, il existe un intervalle autour de t_0 sur lequel $P^2(t) > 0$ (par continuité de P).

De là, on voit que $\forall x \geq t_0, \int_0^x P'(t) e^{-2t} dt > 0$.

d'où $\langle P, P \rangle \geq 2 \int_0^{t_0} P^2(t) e^{-2t} dt > 0$.

On a donc : Si $P \in \mathcal{P}(\mathbb{R})$, $P \neq 0$. P a un nombre fini de racines donc il existe $t_0 \in \mathbb{R}_+$ t.q. $P(t_0) \neq 0$, donc $\langle P, P \rangle > 0$.

Conclusion : $\langle \cdot, \cdot \rangle$ est une forme bilinéaire symétrique définie positive, c'est un produit scalaire.

3) Posons $e_1 = 1, e_2 = X, e_3 = X^2$.
L'algorithme de Gram-Schmidt dans sa version orthogonale

donne : $u_1 = e_1, \|u_1\|^2 = J_0 = 1$.

$$u_2 = X - \langle X, e_1 \rangle \cdot e_1$$

$$= X - J_1 e_1$$

$$= X - \frac{1}{2} \quad \|u_2\|^2 = \|X\|^2 - \frac{1}{4} \|e_1\|^2$$

$$= J_2 - \frac{1}{4}$$

$$= \frac{1}{2} - \frac{1}{4} = \frac{1}{4}$$

$$u_3 = X^2 - \frac{\langle X^2, u_2 \rangle}{\|u_2\|^2} u_2 - \langle X^2, u_1 \rangle u_1$$

$$= X^2 - 4 \left(J_3 - \frac{1}{2} J_2 \right) u_2 - J_2 = X^2 - 2 u_2 - \frac{1}{2}$$

$$u_3 = X^2 - 2X + \frac{1}{2}.$$

$$\|u_3\|^2 = \|X^2\|^2 - \left(4\|u_2\|^2 + \frac{1}{4}\right)$$

$$= J_4 - \frac{5}{4}$$

$$= \frac{1}{4}.$$

On obtient donc une base orthogonale de $\mathcal{P}_2(X)$:

$$(v_1, v_2, v_3) = \left(1, 2X-1, 2X^2-4X+1\right).$$

4) La formule de la projection orthogonale dans une base orthogonale nous fournit l'expression suivante pour $\pi(X^3)$:

$$\begin{aligned} \pi(X^3) &= \langle X^3, v_1 \rangle v_1 + \langle X^3, v_2 \rangle v_2 + \langle X^3, v_3 \rangle v_3 \\ &= J_3 v_1 + (2J_4 - J_3) v_2 + (2J_5 - 4J_4 + J_3) v_3 \end{aligned}$$

$$\text{avec : } J_3 = \frac{3!}{2^3} = \frac{3}{4}$$

$$J_4 = \frac{4!}{2^4} = \frac{8 \times 3}{8 \times 2} = \frac{3}{2}$$

$$J_5 = \frac{5}{2} J_4 = \frac{15}{4}.$$

Il vient

$$\pi(X^3) = \frac{3}{4} v_1 + \frac{9}{4} v_2 + \frac{9}{4} v_3$$

$$= \frac{9}{2} X^2 - \frac{9}{2} X + \frac{3}{4}.$$

5) C'est donc le polynôme $\pi(X^3)$ qui réalise le minimum de la distance entre X^3 et un polynôme de degré 2.

le minimum de $\int_0^{+\infty} (t^3 + at^2 + bt + c)^2 e^{-2t} dt = \frac{1}{2} \|X^3 - P\|_{\mathcal{R}_2(X)}^2$ est donc atteint pour $P = \pi(X^3)$, ce qui équivaut à dire

$$(a, b, c) = \left(-\frac{9}{2}, \frac{9}{2}, -\frac{3}{4}\right).$$

$$\text{On a alors } 2\delta = \|X^3\|^2 - \|\pi(X^3)\|^2$$

$$= J_6 - \left(\frac{9}{16} + \frac{81}{16} + \frac{81}{16}\right)$$

$$= \frac{45}{4} - \frac{9}{16}(1+9+9)$$

$$= \frac{9}{16}(20-19)$$

$$= \frac{9}{16}$$

$$d(X^3, \mathcal{R}_2(X)) = \frac{3}{4}$$

$$\text{d'où } \delta = 9/32$$