

Ex. I $q(x, y, z) = x^2 - 2xy + 5y^2 + 4yz.$

1) Formules du cours: $q(x, y) = \frac{1}{2} (q(x+y) - q(x) - q(y))$
 $= \frac{1}{4} (q(x+y) - q(x-y)).$

2) $q(x, y) = x_1 y_1 - x_1 y_2 - x_2 y_1 + 5x_2^2 y_2 + 2x_2 y_3 + 2x_3 y_2.$

3) $M_q = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 0 \\ -1 & 5 & 2 \\ 0 & 2 & 0 \end{pmatrix}$ (à partir de l'expression de q en coordonnées).

4) $q(x, y, z) = (x-y)^2 + 4(y^2 + yz)$
 $= (x-y)^2 + 4(y + \frac{1}{2}z)^2 - z^2$

On a bien obtenu une expression de q comme somme des carrés de 3 formes linéaires indépendantes.

On en déduit: $\text{sgn}(q) = (2, 1)$, $\text{rg } q = 3 (= 2 + 1).$

5) Soit P la matrice de passage de la base canonique vers une base dans laquelle l'expression de q est $q(x', y', z') = x'^2 + 4y'^2 - z'^2.$

Alors on a $\begin{pmatrix} x' \\ y' \\ z' \end{pmatrix} = P^{-1} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$

on $\begin{cases} x' = x - y \\ y' = y + \frac{1}{2}z \\ z' = z \end{cases}$ \Leftrightarrow il vient $\begin{cases} x = x' + y' - \frac{1}{2}z' \\ y = y' - \frac{1}{2}z' \\ z = z' \end{cases}$

soit $P = \begin{pmatrix} 1 & 1 & -\frac{1}{2} \\ 0 & 1 & -\frac{1}{2} \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$

c'est-à-dire que la base suivante est q -orthogonale:

$\mathcal{B}' = \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} \\ -\frac{1}{2} \\ 1 \end{pmatrix} \right).$

6) Par définition, le noyau de φ est le noyau de toute matrice représentant φ . Or, le rang de Π_φ est 3, donc son noyau est réduit à 0: $\ker \varphi = \{0\}$.

Rappel: $u \in \ker \varphi \Leftrightarrow \forall v \in E, \varphi(u, v) = 0$

Un vecteur tel que $q(u) = 0$ est dit isotrope, c'est différent du noyau: $u \in \ker \varphi = \ker q \Rightarrow q(u) = 0$ mais l'implication réciproque n'est pas vraie en général.

Ici, la signature est mixte donc il existe des vecteurs isotropes ce sont les vecteurs qui vérifient, en coordonnées dans la base \mathcal{B}' : $x'^2 + 4y'^2 = z'^2$. (c'est un cône).

donc par exemple $x'=1, z'=1$ ou $y'=1, z'=2$

soit: $\begin{pmatrix} \frac{1}{2} \\ -\frac{1}{2} \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$. Ce dernier étant évident

sur la forme de q puisqu'il n'y a pas de terme en z^2 .

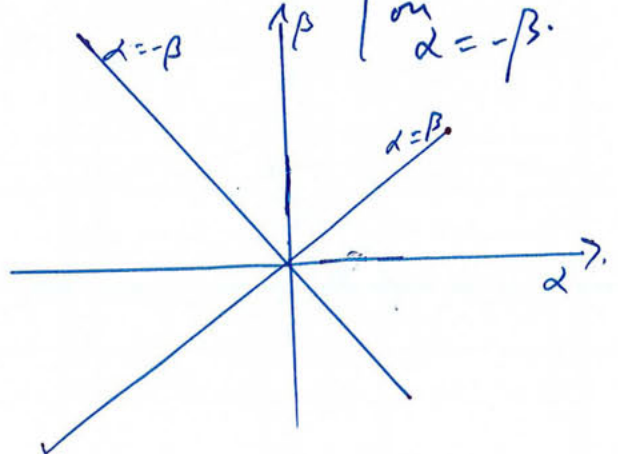
7) en posant $b_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, b_3 = \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} \\ -\frac{1}{2} \\ 1 \end{pmatrix}$, et en tenant compte des questions 4 et 5, on remarque:

$$u_{\alpha\beta} = \alpha \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} + \beta \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix} = \alpha b_2 - 2\beta b_3$$

$$\text{donc } q(u_{\alpha\beta}) = 4\alpha^2 - 4\beta^2. \text{ donc } q(u_{\alpha\beta}) = 0 \Leftrightarrow \alpha^2 = \beta^2$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} \alpha = \beta \\ \text{ou} \\ \alpha = -\beta \end{cases}$$

L'ensemble recherché est donc l'union de deux droites:



Ex. 2

1) Soient $\lambda \in \mathbb{R}$, $P, Q \in \mathbb{R}_m[X]$

$$\begin{aligned}\phi(\lambda P + Q) &= (X^2 - 1)(\lambda P + Q)'' + 4X(\lambda P + Q)' \\ &= (X^2 - 1)(\lambda P'' + Q'') + 4X(\lambda P' + Q') \\ &= \lambda(X^2 - 1)P'' + \lambda 4X P' + (X^2 - 1)Q'' + 4XQ' \\ &= \lambda \phi(P) + \phi(Q).\end{aligned}$$

Donc ϕ est linéaire.

2) Calculons :

$$\begin{aligned}\phi(1) &= 0 && \text{car } 1' = 1'' = 0 \\ \phi(X) &= 4X && \text{car } X' = 1, X'' = 0 \\ \phi(X^2) &= (X^2 - 1) \cdot 2 + 4X \cdot 2X \\ &= 10X^2 - 2. && \text{car } (X^2)' = 2X, (X^2)'' = 2\end{aligned}$$

D'où la matrice de ϕ dans la base canonique $(1, X, X^2)$ de $\mathbb{R}_2[X]$:

$$M_\phi = \begin{pmatrix} 0 & 0 & -2 \\ 0 & 4 & 0 \\ 0 & 0 & 10 \end{pmatrix}.$$

3) M_ϕ est triangulaire supérieure, donc ses valeurs propres sont ses coefficients diagonaux : 0, 4, 10.

Comme il y a trois valeurs propres distinctes dans un espace de dimension 3, elles sont toutes simples : la matrice est diagonalisable et les trois espaces propres sont de dimension 1.

On voit sur la matrice :

$$1 \in \ker \phi, \quad X \in \ker(\phi - 4I).$$

$$\text{donc } E_0 = \ker \phi = \text{Vect}(1)$$

$$E_4 = \ker(\phi - 4I) = \text{Vect}(X).$$

Il reste à trouver un vecteur propre pour la valeur propre

$$10: \text{ Soit } P = a + bX + cX^2.$$

$$\phi(P) = 10P \Leftrightarrow \begin{cases} -2c = 10a \\ 4b = b \\ 10c = 10c \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} c = -5a \\ b = 0 \end{cases}$$

$$\text{On a donc } E_{10} = \ker(\phi - 10I) = \text{Vect}(5X^2 - 1).$$

$$4) \quad b(P, Q) = \int_{-1}^1 P(t)Q(t)(1-t^2) dt.$$

Le produit étant commutatif, b est symétrique.

Soit $\lambda \in \mathbb{R}, P, Q, R \in \mathbb{R}_n(X)$

$$\begin{aligned} b(\lambda P + Q, R) &= \int_{-1}^1 (\lambda P + Q)(t) R(t) (1-t^2) dt \\ &= \int_{-1}^1 [\lambda P(t)R(t)(1-t^2) + Q(t)R(t)(1-t^2)] dt \\ &= \lambda b(P, R) + b(Q, R). \end{aligned}$$

Donc b est linéaire à gauche, donc également à droite pas symétrique.

Conclusion : b est une forme bilinéaire symétrique sur $\mathbb{R}_n(X)$.

Pour calculer la matrice M de b dans la base $(1, X, 5X^2-1)$ nous allons calculer les images de b sur les couples d'éléments de la base canonique: Soit $i, j=0, 1, 2$:

$$b(X^i, X^j) = \int_{-1}^1 t^{i+j} (1-t^2) dt$$

• Si $i+j$ est impair, la fonction à intégrer est impaire. Son intégrale sur un intervalle centré en 0 est donc nulle.

• Si $i+j$ est pair, la fonction est paire, et

$$b(X^i, X^j) = 2 \int_0^1 (t^{i+j} - t^{i+j+2}) dt$$

$$= 2 \left(\frac{1}{i+j+1} - \frac{1}{i+j+3} \right)$$

$$= \frac{4}{(i+j+1)(i+j+3)}$$

D'où l'on tire:

$$b(1, 1) = \frac{4}{3}, \quad b(1, X) = 0, \quad b(1, X^2) = \frac{4}{15}$$

$$b(X, X) = 0, \quad b(X, X^2) = 0$$

$$b(X^2, X^2) = \frac{4}{35}$$

Il reste à calculer:

$$b(1, 5X^2-1) = 5b(1, X^2) - b(1, 1) = \frac{4}{3} - \frac{4}{3} = 0$$

$$b(X, 5X^2-1) = 5b(X, X^2) - b(X, 1) = 0$$

$$b(5X^2-1, 5X^2-1) = 25b(X^2, X^2) - 10b(X^2, 1) + b(1, 1)$$

$$= 25 \times \frac{4}{35} - 10 \times \frac{4}{15} + \frac{4}{3} = 4 \left(\frac{5}{7} - \frac{1}{3} \right) = \frac{32}{21}$$

On obtient donc la matrice :

$$M_B = \begin{pmatrix} 4/3 & 0 & 0 \\ 0 & 4/15 & 0 \\ 0 & 0 & 32/21 \end{pmatrix}$$

On observe que cette base est B -orthogonale.

5) D'abord, remarquons que l'énoncé nous a demandé de montrer que B définissait une "FBS" sur $\mathbb{R}_2[X]$ seulement, mais nous avons eu le présence d'esprit de le vérifier dans le cas général, ce qui évite de répéter ici ce calcul pénible.

Ensuite, on a : $\forall P \in \mathbb{R}_n[X], \forall t \in [-1, 1],$

$$P^2(t)(1-t^2) \geq 0.$$

On a donc : $\forall P \in \mathbb{R}_n[X], b(P, P) \geq 0.$

Déterminons les polynômes P qui vérifient $b(P, P) = 0.$

Soit donc $P \in \mathbb{R}_n[X]$, un polynôme tel que $b(P, P) = 0.$

On rappelle une propriété bien connue des fonctions positives continues : si $f \in \mathcal{C}^0([a, b], \mathbb{R})$ vérifie :

$$(\forall t \in [a, b] \ f(t) \geq 0) \text{ et } \int_a^b f(t) dt = 0,$$

alors $\forall t \in [a, b], f(t) = 0.$

Comme la fonction $f: t \mapsto P^2(t)(1-t^2)$ est polynomiale sur \mathbb{R} , elle est continue. On déduit donc de l'énoncé rappelé que $\forall t \in (-1, 1), f(t) = 0$.

Or, $\forall t \in]-1, 1[, 1-t^2 \neq 0$, donc $f(t) = 0 \Rightarrow P^2(t) = 0 \Rightarrow P(t) = 0$.

L'ensemble $] -1, 1 [$ étant infini, nous en déduisons que le polynôme P admet une infinité de racines, il est donc nul.

Nous avons bien montré que b est une forme bilinéaire symétrique définie positive: c'est un produit scalaire.

Remarque: toute norme plus courte est incomplète!

6) Soient $P, Q \in \mathbb{R}_n[X]$.

$$b(\phi(P), Q) = \int_{-1}^1 [(t^2-1)P''(t) + 4tP'(t)]Q(t)(1-t^2) dt \\ = - \int_{-1}^1 (1-t^2)Q(t)P''(t) dt + \int_{-1}^1 4tP'(t)Q(t)(1-t^2) dt$$

Nous allons intégrer par parties le premier terme en posant:

$$u(t) = (1-t^2)Q(t) \quad \text{d'où} \quad u'(t) = (1-t^2)Q'(t) - 4t(1-t^2)Q(t)$$

$$v(t) = P'(t)$$

$$v'(t) = P''(t)$$

$$\int_{-1}^1 u(t)v'(t) dt = [u(t)v(t)]_{-1}^1 - \int_{-1}^1 u'(t)v(t) dt$$

$$\begin{aligned}
 b(\phi(P), Q) &= - \left[(1-t^2) Q(t) P'(t) \right]_{-1}^1 + \int_{-1}^1 P'(t) Q'(t) (1-t^2) dt \\
 &\quad - \int_{-1}^1 4t(1-t^2) P'(t) Q(t) dt + \int_{-1}^1 4t(1-t^2) P(t) Q'(t) dt \\
 &= \int_{-1}^1 P'(t) Q'(t) (1-t^2) dt.
 \end{aligned}$$

7) La formule obtenue à la question précédente donne une expression symétrique en (P, Q) pour $b(\phi(P), Q)$.
 par conséquent $b(\phi(P), Q) = b(\phi(Q), P)$
 $= b(P, \phi(Q))$ par symétrie de b .

8) Remarque 1: D'après les questions 3 et 4, on peut poser:
 $L_0 = 1, L_1 = X, L_2 = 5X^2 - 1$

$$(\lambda_0 = 0 = 0 \times (0+3), \lambda_1 = 4 = (1 \times (1+3)), \lambda_2 = 10 = 2 \times (2+3)).$$

Remarque 2: si $i \neq j, i(i+3) \neq j(j+3)$.

On peut par exemple justifier ça en étudiant la fonction $t^2 + 3t$ sur \mathbb{R}^+ ou en remarquant que l'équation $x(x+3) = y$ a des solutions symétriques par rapport à $-\frac{3}{2}$, donc une seule positive.

Soient $i, j \in \mathbb{N}$ avec $i \neq j$

$$\text{On a } \int (\phi(L_i), L_j) = \int (i(i+3) L_i, L_j) \\ = i(i+3) \int (L_i, L_j).$$

$$\text{et } \int (L_i, \phi(L_j)) = \int (j(j+3) L_i, L_j).$$

D'après 7, on déduit que $i(i+3) \int (L_i, L_j) = j(j+3) \int (L_i, L_j)$

La remarque 2 ci-dessus nous permet donc d'affirmer :

$$\int (L_i, L_j) = 0 \text{ si } i \neq j.$$

En d'autres termes: la famille $(L_i, i=0, \dots, n)$ est orthogonale.

9) Soit $k \geq 1$. D'après la question précédente,

$$\forall i < k, \int (L_i, L_k) = 0, \text{ i.e. } L_k \text{ est orthogonal}$$

à tous les $L_i, i=0, \dots, k-1$, qui forment une base

$$\text{de } \mathbb{R}_{k-1}[X] = \text{Vect}(L_0, \dots, L_{k-1}).$$

On a donc clairement que $L_k \in (\mathbb{R}_{k-1}[X])^\perp$

10) $1 \in \mathbb{R}_k[X] \forall k \geq 0$, ou $1 \in \mathbb{R}_{k-1}[X] \forall k \geq 1$.

donc le résultat précédent donne: $\int (L_k, L_0) = 0 \forall k \geq 1$.

ce qui est exactement la formule demandée.

11) Si L_k ne possède pas de racine dans $] -1, 1[$, il garde un signe constant (d'après le théorème des valeurs intermédiaires appliqué à la fonction continue $t \mapsto L_k(t)$). Comme il en est de même pour $1-t^2$, on aurait, quitte à remplacer L_k par $-L_k$:

$\forall t \in] -1, 1[$, $L_k(t)(1-t^2) > 0$ et $\int_{-1}^1 L_k(t)(1-t^2) dt > 0$ ce qui est une contradiction à nouveau parce que l'intégrand est continu.

Il est donc nécessaire que L_k admette une racine dans l'intervalle $] -1, 1[$.

12) Par hypothèse, L_k est un polynôme de degré k . Il admet donc au plus k racines. On suppose de plus qu'une de ses racines p n'est pas dans l'intervalle $[-1, 1]$, ou qu'elle est de multiplicité supérieure à 1. Cela signifie que p ne fait pas partie des t_i , $i=1, \dots, p$ si $p \notin [-1, 1]$ ou si elle est de multiplicité paire, et que si $p \in [-1, 1]$ et est égale à l'une des t_i , alors cette racine est de multiplicité au moins 3.

Dans le premier cas, on déduit que $p \leq k-1$, et dans le second que $p \leq k-2$. Dans tous les cas, $Q \in \mathbb{R}_{k-1}[X]$ donc $\int (Q, L_k) = 0$, ce qui est l'égalité recherchée.

13) On peut écrire $L_k(x) = A_k(x) \prod_{i=1}^p (x-t_i)^{\alpha_i}$
avec: $A_k(x)$ un polynôme de signe constant, puisque,
s'il a des racines dans $] -1, 1[$, elles sont
de multiplicité paire.

$\forall i=1, \dots, p$, α_i est impair.

Par conséquent, $L_k Q = A_k(x) \prod_{i=1}^p (x-t_i)^{\alpha_i+1}$

est un polynôme de signe constant sur $[-1, 1]$.

À nouveau, la continuité et la nullité de l'intégrale
impliquent qu'il est nul. Mais ceci implique que A_k
est identiquement nul par exemple sur $] -1, t_1[$, et
ce doit donc être le polynôme nul.

La contradiction vient du fait que L_k est un élément
d'une base (ou $\deg L_k = k$, pour $k > 0$) et ne peut
donc pas être nul.