

Recap: Une forme quadratique à n variable

est $Q(x_1, \dots, x_n) = (x_1, \dots, x_n) A \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} = {}^t x A x$.

où A est une matrice $n \times n$ symétrique.

Le rang et le noyau de Q sont le rang et le noyau de A . La forme bilinéaire (symétrique) est

$$\varphi(x, y) = {}^t x A y = \frac{1}{2} [Q(x+y) - Q(x) - Q(y)].$$

Si $V \subseteq \mathbb{R}^n$ est un sous-espace vectoriel de \mathbb{R}^n , alors l'orthogonal par rapport à φ est

$$V^\perp = \{ w \in \mathbb{R}^n : \varphi(v, w) = \varphi(w, v) = 0 \forall v \in V \}.$$

Rmq: si v_1, \dots, v_d est une base de V , alors

$$V^\perp = \{ w \in \mathbb{R}^n : \varphi(v_i, w) = 0 \forall i = 1, \dots, d \}.$$

Pour démontrer cela: c'est clair que V^\perp est contenu dans le membre de droite de l'égalité; de manière réciproque, étant donné $v \in V$,

$$v = \lambda_1 v_1 + \dots + \lambda_d v_d.$$

Si $w \in \mathbb{R}^n$ est tq $\varphi(v_i, w) = 0 \forall i = 1, \dots, d$ on a

$$\varphi(v, w) = \varphi(\lambda_1 v_1 + \dots + \lambda_d v_d, w)$$

φ linéaire dans la 1^{ère} ar. $\Rightarrow \lambda_1 \underbrace{\varphi(v_1, w)}_0 + \dots + \lambda_d \underbrace{\varphi(v_d, w)}_0 = 0.$

Exemple: On considère la forme quadratique

$$Q(x, y) = x^2 + y^2. \text{ On veut calculer l'orthogonal}$$

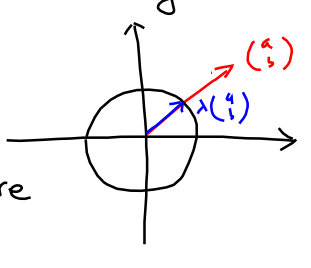
d'une droite $L = \text{Vect} \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}$

On peut choisir $\begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}$ tq $a^2 + b^2 = 1$.

[Sinon: soit $\lambda \in \mathbb{R}$, $\begin{pmatrix} \lambda a \\ \lambda b \end{pmatrix}$ engendre

la même droite que $\begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}$.

$$(\lambda a)^2 + (\lambda b)^2 = 1 \Leftrightarrow \lambda = \frac{1}{\sqrt{a^2 + b^2}}.]$$



Maintenant on calcule l'orthogonal:

$$L = \text{Vect} \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix} \xRightarrow{\text{Rmq}} L^\perp = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \mid \varphi \left(\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix} \right) = 0 \right\}$$

$$\varphi \left(\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \end{pmatrix} \right) = x_1 y_1 + x_2 y_2.$$

$$\varphi \left(\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix} \right) = ax + by = 0.$$

Donc $L^\perp = \text{Vect} \begin{pmatrix} -b \\ a \end{pmatrix}$. Maintenant

$$a^2 + b^2 = 1 \Rightarrow \begin{cases} a = \cos \theta \\ b = \sin \theta \end{cases}$$

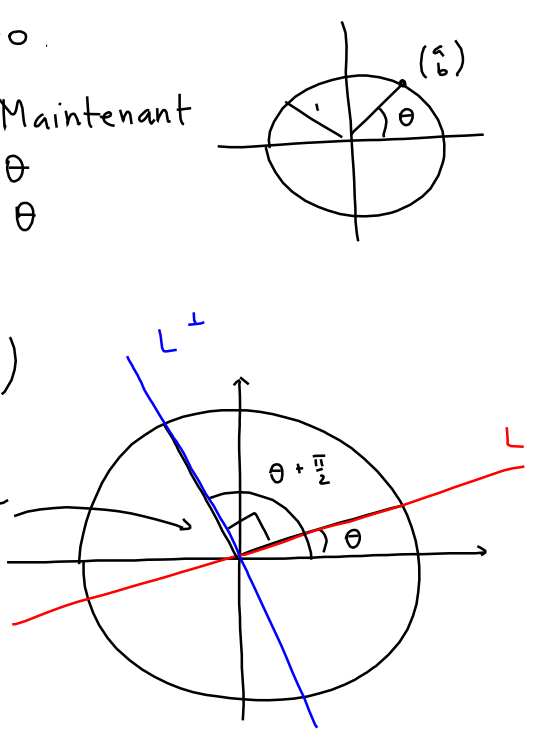
$$-b = -\sin \theta = \cos \left(\theta + \frac{\pi}{2} \right)$$

$$a = \cos \theta = \sin \left(\theta + \frac{\pi}{2} \right)$$

Faisons un dessin.

Morale: Pour

$Q(x, y) = x^2 + y^2$ l'orthogonal n'est rien d'autre que le perpendiculaire.



Exemple: $Q(x, y) = x^2 - y^2 \rightarrow \varphi((x_1, x_2), (y_1, y_2)) = x_1 y_1 - x_2 y_2$

• $L = \text{Vect}(e_1)$

$L^\perp = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} : x = 0 \right\} = \text{Vect}(e_2)$

• $L = \text{Vect}(e_2)$

$L^\perp = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} : y = 0 \right\}$

• $L = \text{Vect} \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}$

$L^\perp = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} : ax - by = 0 \right\}$

On peut toujours supposer $a > 0$ et $a^2 - b^2 = 1$.

[Sinon: pour $\lambda \neq 0$, $\lambda \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}$ engendre la même droite que $\begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}$.

$Q(\lambda \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}) = \lambda^2 (a^2 - b^2)$

si $a^2 - b^2 > 0$ (i.e. $|a| > |b|$)

$\lambda = \frac{\text{signe}(a)}{\sqrt{a^2 - b^2}}$

de manière que $\lambda a > 0$.

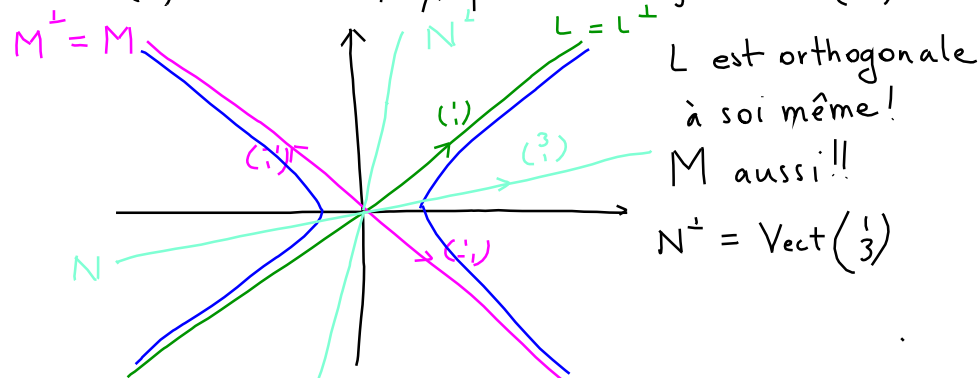
si $a^2 - b^2 < 0$ on prend

$\lambda = \frac{\text{signe}(a)}{\sqrt{|a^2 - b^2|}}$ ← cette formule marche aussi pour $a^2 - b^2 > 0$.

Rappel: $\cosh(\theta) = \frac{e^\theta + e^{-\theta}}{2} > 0$
 $\sinh(\theta) = \frac{e^\theta - e^{-\theta}}{2} \implies (\cosh \theta)^2 - (\sinh \theta)^2 = 1$.

Donc si $a, b \in \mathbb{R}$ sont tq $a^2 - b^2 = 1$ et $a > 0$ alors il existe $\theta \in \mathbb{R}$ tq $a = \cosh(\theta)$ $b = \sinh(\theta)$.

$L = \text{Vect} \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}$ $L^\perp = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} : ax - by = 0 \right\} = \text{Vect} \begin{pmatrix} b \\ a \end{pmatrix}$



L est orthogonale à soi-même!
 M aussi!!
 $N^\perp = \text{Vect} \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix}$

1) J'ai dit une connerie! Étant donné $\begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix} \neq \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ on peut pas toujours le mettre sous la forme

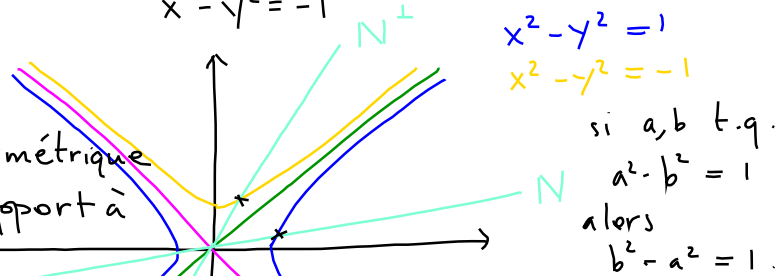
$a^2 - b^2 = 1$ avec $a > 0$.

Par exemple: $\begin{cases} a=1 \\ b=3 \end{cases} \implies a^2 - b^2 = 1 - 9 = -8$
 $\lambda = \frac{\text{signe}(a)}{\sqrt{8}} = \frac{1}{2\sqrt{2}}$

$\implies \frac{1}{2\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix}$ satisfait: $\frac{1}{8} - \frac{9}{8} = -1$
 $x^2 - y^2 = -1$

Morale:

L^\perp est le symétrique à L par rapport à la bissectrice du premier quadrant $x - y = 0$.



si a, b t.q. $a^2 - b^2 = 1$ alors $b^2 - a^2 = 1$.

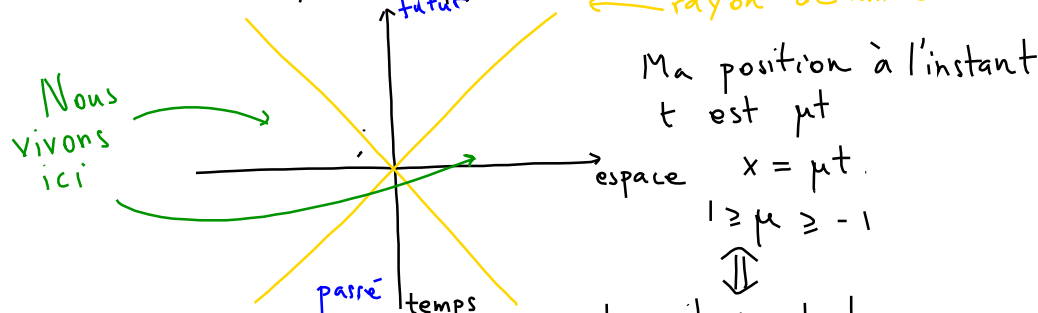
Les droites $x - y = 0$ et $x + y = 0$ sont orthogonales à elles mêmes. (On appellera les droites de ce type isotrope)

Cette forme quadratique elle joue un rôle central dans la relativité spéciale de Einstein.

Imaginons dans un espace de dimension 1 donc \mathbb{R} . On représente aussi le temps par \mathbb{R} .

La forme quadratique considérée par Einstein est $Q(x, y) = x^2 - \frac{1}{c^2} y^2$ où c est la vitesse de la lumière.

Pour faire simple, supposons $c=1$.



Rmq: On veut comprendre la nature de la différence entre ces exemples.

La vitesse de la lumière ne peut pas être dépassée.

Formule pour la dimension de l'orthogonal.

Prop. Soit $V \subseteq \mathbb{R}^n$ un sous-espace vectoriel.

et φ une forme bilinéaire à n variables.

Alors,

1) $\dim V^\perp \geq n - \dim(V)$.

2) si φ est non dégénérée, on a égalité:

$$\dim V^\perp = n - \dim V.$$

Déf. Une forme quadratique $Q(x) = xAx$ est non dégénérée si $\ker(A) = 0$ ($\Leftrightarrow \text{rg}(A) = n$)

Exemple: $Q(x,y) = x^2 + y^2 \rightarrow A = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \rightarrow Q$ non dég.
 et on a vu que l'orthogonal d'un sous-espace de $\dim 1$ a dimension $1 = 2 - 1$. De même pour $Q(x,y) = x^2 - y^2$.

démo. On choisit une base de V , v_1, \dots, v_d , et on la complète à une base de \mathbb{R}^n :

$$\underbrace{v_1, \dots, v_d}_V, v_{d+1}, \dots, v_n.$$

Or, $V^\perp = \{w \in \mathbb{R}^n \mid \varphi(v_i, w) = 0 \forall i = 1, \dots, d\}$.

Soit $w = x_1 v_1 + \dots + x_n v_n$.

$$\begin{cases} \varphi(v_1, w) = x_1 \varphi(v_1, v_1) + x_2 \varphi(v_1, v_2) + \dots + x_n \varphi(v_1, v_n) = 0 \\ \varphi(v_2, w) = x_1 \varphi(v_2, v_1) + x_2 \varphi(v_2, v_2) + \dots + x_n \varphi(v_2, v_n) = 0 \\ \vdots \\ \varphi(v_d, w) = x_1 \varphi(v_d, v_1) + x_2 \varphi(v_d, v_2) + \dots + x_n \varphi(v_d, v_n) = 0 \end{cases}$$

* La matrice de ce système est

$$B = \begin{pmatrix} \varphi(v_1, v_1) & \varphi(v_1, v_2) & \dots & \varphi(v_1, v_n) \\ \varphi(v_2, v_1) & \varphi(v_2, v_2) & \dots & \varphi(v_2, v_n) \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \varphi(v_d, v_1) & \varphi(v_d, v_2) & \dots & \varphi(v_d, v_n) \end{pmatrix}$$

Le théorème du rang dit que la dimension du noyau de B (i.e. la dimension de l'espace des solutions de (w)) est $n - \text{rg}(B)$. La matrice B a d lignes donc

$$\text{rg } B \leq d.$$

$$\Rightarrow \dim V^\perp = n - \text{rg } B \geq n - d = n - \dim V.$$

Cela démontre (1). Pour (2), φ est non-dégénérée

donc les lignes de B sont linéairement indépendantes, et donc $\text{rg } B = d$

$$\Rightarrow \dim V^\perp = n - \text{rg } B = n - d = n - \dim V. \quad \square$$

Def. Des vecteurs $v, w \in \mathbb{R}^n$ sont orthogonaux (par rapport à une forme bilinéaire φ) si $\varphi(v, w) = 0$.

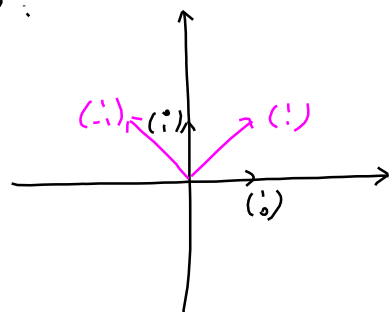
Une base v_1, \dots, v_n de \mathbb{R}^n est orthogonale si

$$\varphi(v_i, v_j) = 0 \text{ pour } i \neq j$$

Exemple: $Q(x,y) = x^2 + y^2$

Une base orthogonale est la donnée de deux vecteurs perpendiculaires:

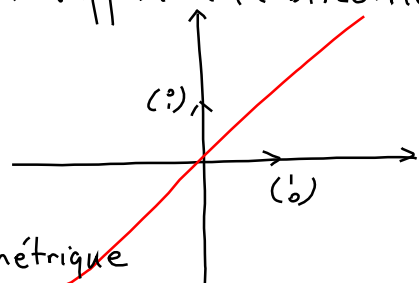
- $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$
- $\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix}$
- $\begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -b \\ a \end{pmatrix}$



Exemple: $Q(x,y) = x^2 - y^2$

Une base orthogonale est la donnée de deux vecteurs distincts, symétriques par rapport à la bissectrice du premier quadrant.

- $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$ et $\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$
- $\begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}$ et $\begin{pmatrix} b \\ a \end{pmatrix}$



⚠ Le vecteur $\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ est symétrique à lui-même, donc il ne fait pas partie d'une base orthogonale. (Parce que il est orthogonale à lui-même)

De même pour $\begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix}$.

Matrice d'une forme quadratique dans
une base quelconque

Une forme quadratique $Q(x) = {}^t x A x$

admet une matrice aussi par rapport à
une base quelconque v_1, \dots, v_n de \mathbb{R}^n .

Soit $\varphi(x, y) = {}^t x A y$ la forme bilinéaire
associée à Q . Alors, si $A = (a_{ij})$,

$$a_{ij} = {}^t e_i A e_j = \varphi(e_i, e_j).$$

Def La matrice de Q dans la base v_1, \dots, v_n
est $B = (b_{ij})$ avec

$$b_{ij} = {}^t v_i A v_j = \varphi(v_i, v_j).$$

Rmq: Si P est la matrice de passage de la base
canonique à v_1, \dots, v_n alors

$$P v_i = e_i. \quad b_{ij} = {}^t (P^{-1} e_i) A (P^{-1} e_j) = {}^t e_i {}^t P^{-1} A P^{-1} e_j.$$

$$\Rightarrow B = {}^t P^{-1} A P^{-1}.$$

$$v_i = Q e_i \quad B = {}^t Q A Q.$$

Rmq: Si v_1, \dots, v_n est une base orthogonale

$$B = (b_{ij}) \quad b_{ij} = \varphi(v_i, v_j) = 0 \quad i \neq j.$$

$$B = \begin{pmatrix} * & & 0 \\ & \ddots & \\ 0 & & * \end{pmatrix} \Rightarrow B \text{ diagonale.}$$

De manière réciproque, B diagonale $\Rightarrow v_1, \dots, v_n$ orthogonale