

Partiel, 12/03/2019

**Durée : 1 heure 30 min. Notes et appareils électroniques interdits.***La présentation, la lisibilité, l'orthographe, la qualité de la rédaction, la clarté et la précision des raisonnements entreront pour une part importante dans l'appréciation des copies.***Exercice 1.** (1.5 + 2 + 1 + 1.5 + 1.5)On considère la forme quadratique sur  $\mathbb{R}^4$  définie par

$$Q(x, y, z, t) = 4xy + 8xz + 4xt + 4yz + 4zt.$$

1. Donner la matrice de la forme quadratique dans la base canonique de  $\mathbb{R}^4$ .
2. Décomposer  $Q$  comme combinaison linéaire de carrés de formes linéaires indépendantes.
3. Donner la signature de  $Q$  et son rang.
4. Donner une base de  $\mathbb{R}^4$  orthogonale pour la forme quadratique  $Q$ .
5. Calculer le noyau de la forme quadratique  $Q$ . Est-il égal au cône des vecteurs isotropes ?

**Corrigé**

1. La matrice de  $Q$  est :

$$\begin{pmatrix} 0 & 2 & 4 & 2 \\ 2 & 0 & 2 & 0 \\ 4 & 2 & 0 & 2 \\ 2 & 0 & 2 & 0 \end{pmatrix}.$$

2. En appliquant l'algorithme de Gauss, on obtient :

$$Q(x, y, z, t) = (x + y + 3z + t)^2 - (x - y - z - t)^2 - 8z^2.$$

3. La signature de  $Q$  est  $(1, 2)$ , et son rang est 3.
4. La matrice dont les lignes sont les formes linéaires en coordonnées données par la question 2 est :

$$P = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 3 & 1 \\ 1 & -1 & -1 & -1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

Il suffit d'inverser cette matrice (par pivot de Gauss par exemple), on obtient

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

ce qui nous donne la matrice d'une base de  $\mathbb{R}^3$  orthogonale pour  $Q$ .

5. Le noyau est de dimension 1 engendré par  $v_4 = (0, -1, 0, 1)$ . Le vecteur  $(1, 0, 0, 0)$  est isotrope, de même que  $(0, 1, 0, 0)$ , qui ne sont pas dans  $\text{vect}(v_4)$ .

**Exercice 2.** (1 + 2.5)

Soit la matrice

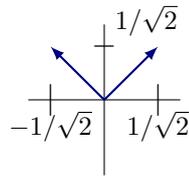
$$M = \begin{pmatrix} \frac{1}{2} & \frac{3}{2} \\ \frac{3}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix}.$$

1. Expliquer pourquoi la matrice  $M$  est diagonalisable. Quelle propriété peut-on exiger d'une base diagonalisant  $M$  ?
2. Expliciter les valeurs propres de  $M$  et une base de diagonalisation. Dessiner cette base de diagonalisation.

### Corrigé

1. La matrice est symétrique, par le théorème spectral (ou de diagonalisation simultanée) elle est donc diagonalisable en base orthonormée.
2. Les valeurs propres de  $M$  sont 2 et -1 (obtenues par exemple par Cayley-Hamilton). Une base de diagonalisation est donnée par

$$\frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \quad \text{et} \quad \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix}.$$



### Exercice 3. (1.5 + 1 + 2)

Soit  $n \geq 1$  un entier et  $x_1, \dots, x_n$  des réels strictement positifs.

1. Montrer que

$$\left( \sum_{i=1}^n x_i \right) \left( \sum_{i=1}^n \frac{1}{x_i} \right) \geq n^2.$$

2. Dans quel cas a-t-on égalité ?
3. En déduire que

$$\frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \frac{i^2}{1+i^2} \geq \frac{1}{1+\frac{\pi^2}{6n}}.$$

On pourra utiliser la formule

$$\sum_{i=1}^{+\infty} \frac{1}{i^2} = \frac{\pi^2}{6}.$$

### Corrigé

Soit  $n \geq 1$  un entier et  $x_1, \dots, x_n$  des réels strictement positifs.

1. C'est une conséquence de l'inégalité de Cauchy-Schwarz, appliquée aux vecteurs

$$u = (\sqrt{x_1}, \dots, \sqrt{x_n}) \quad \text{et} \quad v = \left( \frac{1}{\sqrt{x_1}}, \dots, \frac{1}{\sqrt{x_n}} \right):$$

cela donne

$$n^2 = \left( \sum_{i=1}^n \frac{\sqrt{x_i}}{\sqrt{x_i}} \right)^2 = (u | v)^2 \leq \|u\|^2 \|v\|^2 = \left( \sum_{i=1}^n x_i \right) \left( \sum_{i=1}^n \frac{1}{x_i} \right).$$

2. On a égalité dans l'inégalité précédente ssi on a égalité dans Cauchy-Schwarz, i.e. si les vecteurs  $u$  et  $v$  sont colinéaires, c'est-à-dire qu'il existe  $\lambda \in \mathbb{R}$  tel que  $u = \lambda v$  (ou bien  $v = 0$ , mais cela est impossible). Cette égalité se traduit par  $\sqrt{x_i} = \lambda / \sqrt{x_i}$  pour tout  $i$ , soit  $x_i = \lambda$  pour tout  $i$ . Autrement dit, on a égalité ssi tous les nombres  $x_i$  sont égaux.

3. On applique l'inégalité précédente aux nombres

$$x_i = 1 + \frac{1}{i^2}, \quad \text{donc} \quad \frac{1}{x_i} = \frac{i^2}{1 + i^2}.$$

Cela donne :

$$\left( \sum_{i=1}^n 1 + \sum_{i=1}^n \frac{1}{i^2} \right) \left( \sum_{i=1}^n \frac{i^2}{1 + i^2} \right) \geq n^2,$$

d'où, en divisant par le premier terme de chaque côté,

$$\left( \sum_{i=1}^n \frac{i^2}{1 + i^2} \right) \geq \frac{n^2}{n + \sum_{i=1}^n \frac{1}{i^2}}.$$

Or la formule donnée par l'énoncé assure que

$$\sum_{i=1}^n \frac{1}{i^2} \leq \frac{\pi^2}{6},$$

donc

$$\left( \sum_{i=1}^n \frac{i^2}{1 + i^2} \right) \geq \frac{n^2}{n + \frac{\pi^2}{6}} = \frac{n}{1 + \frac{\pi^2}{6n}}.$$

#### Exercice 4. (2 + 1.5 + 1)

1. Montrer que l'ensemble des applications continues de  $[-1, 1]$  dans  $\mathbf{R}$ , muni de la forme bilinéaire

$$(f | g) = \int_{-1}^1 f(x)g(x) dx$$

est un espace vectoriel euclidien.

2. Montrer que les fonctions définies sur  $[-1, 1]$  par

$$f_1(x) = 1, \quad f_2(x) = x, \quad f_3(x) = 3x^2 - 1$$

forment une famille orthogonale de cet espace euclidien.

3. La famille  $(f_1, f_2, f_3)$  est-elle libre ?

#### Corrigé

1. Déjà vu en cours : il s'agit de vérifier que la forme est bilinéaire et définit bien un produit scalaire. On utilise en particulier la positivité de l'intégrale : si  $f$  est continue,

$$\int_{-1}^1 f(t)^2 dt \geq 0 \quad \text{et} \quad \int_{-1}^1 f(t)^2 dt = 0 \iff f = 0.$$

2. C'est un simple calcul : on vérifie les égalités

$$(f_1 | f_2) = (f_1 | f_3) = (f_2 | f_3) = 0.$$

3. Oui, la famille est libre car orthogonale.