

## Produit scalaire

### Exercice 1

1. Montrer que l'application  $\varphi : (P, Q) \mapsto \sum_{k=0}^n P(k)Q(k)$  définit un produit scalaire sur

$$\mathbb{R}_n[X].$$

2. Pour  $n = 2$ , construire une base orthonormale à partir de la base  $(1, X, X^2)$ .

### Exercice 2

On considère  $E = \mathbb{R}[X]$ .

1. Soient  $P, Q \in \mathbb{R}[X]$  non nuls. Montrer que  $\int_0^{+\infty} P(t)Q(t)e^{-t} dt$  est une intégrale convergente.
2. Montrer que  $\varphi : (P, Q) \mapsto \int_0^{+\infty} P(t)Q(t)dt$  est un produit scalaire sur  $E$ .
3. Soient  $p, q \in \mathbb{N}$ . Montrer que  $\langle X^p, X^q \rangle = (p + q)!$

### Exercice 3

Soit  $(a_{ij})_{1 \leq i, j \leq n}$  une matrice symétrique réelle d'ordre  $n$  de valeurs propres  $\lambda_1, \dots, \lambda_n$  (comptées avec leur ordre de multiplicité). Montrer que  $\sum_{1 \leq i, j \leq n} a_{ij}^2 = \sum_{k=1}^n \lambda_k^2$ .

**Indication :** considérer le produit scalaire canonique sur  $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$

## Projection et symétrie orthogonale

### Exercice 4

Soit  $E$  un espace euclidien de dimension  $n$  rapporté à une base orthonormée  $\mathcal{B}$ , et  $\vec{u}$  un vecteur unitaire de  $E$ .

1. Montrer que la matrice de la projection orthogonale sur  $\mathcal{D} = \text{Vect}(\vec{u})$  relativement à la base  $\mathcal{B}$ , est  $U^t U$ , où  $U$  est la matrice colonne des coordonnées de  $\vec{u}$  relativement à  $\mathcal{B}$ .
2. En déduire la matrice de la projection orthogonale sur le plan  $\mathcal{P} : x + y + z = 0$  de l'espace euclidien usuel  $\mathbb{R}^3$  rapporté à sa base canonique.

### Exercice 5

En reprenant les résultats de l'exercice 2, déterminer

$$m = \min_{(a,b) \in \mathbb{R}^2} \int_0^{+\infty} (t^2 - at - b)^2 e^{-t} dt$$

### Exercice 6

On se place dans  $E = \mathbb{R}^3$  munit de son produit scalaire canonique. et on considère la plan  $\mathcal{P}$  et la courbe  $\mathcal{C}$  définis par

$$\mathcal{P} : x - 2y + 2z = 0, \quad \mathcal{C} : \begin{cases} x(t) = \cos(t) \\ y(t) = \sin(t) \\ z(t) = 0 \end{cases}, \quad t \in [-\pi, \pi]$$

1. Reconnaître  $\mathcal{C}$ .
2. Donner un vecteur  $w$  normal à  $\mathcal{P}$ .
3. Montrer que  $u_1 = \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} \in \mathcal{P}$  et donner une base orthonormée  $(u, v)$  de  $\mathcal{P}$  dont le premier vecteur est positivement proportionnel à  $u_1$  et telle que  $(w, u, v)$  est une base directe de l'espace.
4. En notant  $M(t)$  le point de paramètre  $t$  de  $\mathcal{C}$ , donner  $\alpha(t)$  et  $\beta(t)$  les coordonnées du projeté orthogonal de  $M(t)$  sur  $\mathcal{P}$  dans la base  $(u, v)$ .
5. Montrer que les coordonnées  $\alpha(t), \beta(t)$  vérifient  $(\alpha(t) + \beta(t))^2 + \left(\frac{\alpha(t) - 2\beta(t)}{2}\right)^2 = 1$ .
6. En déduire la nature de la projection de  $\mathcal{C}$  sur  $\mathcal{P}$  ainsi qu'un tracé dans le repère où l'équation est réduite.

## Isométries

### Exercice 7

Donner les matrices dans la base canonique de  $\mathbb{R}^3$  de :

1. chaque réflexion par rapport à un plan de coordonnées  $((xOy), (xOz), (yOz))$ .
2. chaque rotation d'angle  $\theta$  autour de l'axe orienté par un vecteur de la base canonique.

### Exercice 8

1. Question préliminaire : Soit  $r$  une rotation du plan et  $s$  une réflexion sur le plan. Quelles est la nature de  $r \circ s$  ?
2. On considère  $r$  la rotation du plan d'angle  $\theta$ . Rappeler l'écriture complexe de  $r$  sous la forme  $f_r : z \mapsto \dots$   
il s'agit ici d'écrire la fonction  $f_r : \mathbb{C} \rightarrow \mathbb{C}$  qui a un complexe  $z$  qui est l'affixe de  $M \in \mathbb{R}^2$  associe l'affixe de  $r(M)$ .
3. Soit  $s$  la réflexion canoniquement associée à  $\begin{pmatrix} \cos \varphi & \sin \varphi \\ \sin \varphi & -\cos \varphi \end{pmatrix}$  pour un  $\varphi \in ]0, \pi[$ .  
Montrer que l'écriture complexe de  $s$  est  $f_s : z \mapsto e^{-\varphi} \bar{z}$ .

4. Trouver les complexes d'affixe 1 qui sont les points fixes de  $f_s$  et en déduire l'axe de  $s$ .
5. Interpréter géométriquement  $r \circ s$  et  $s \circ r$ .

**Exercice 9**

Décrire les endomorphismes de l'espace vectoriel  $\mathbb{R}^3$  euclidien donnés par :

$$1. f_1 : \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \mapsto \begin{pmatrix} z \\ y \\ x \end{pmatrix}.$$

$$3. f_2 : \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \mapsto \begin{pmatrix} y \\ x \\ -z \end{pmatrix}$$

$$2. f_2 : \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \mapsto \begin{pmatrix} y \\ -x \\ z \end{pmatrix}$$

$$4. f_2 : \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \mapsto \begin{pmatrix} \frac{x-z}{\sqrt{2}} \\ 1 \\ \frac{x+z}{\sqrt{2}} \end{pmatrix}$$

**Exercice 10**

Décrire les endomorphismes de l'espace vectoriel  $\mathbb{R}^3$  euclidien de matrices dans la base canonique :

$$a) \frac{1}{3} \begin{bmatrix} 2 & 2 & 1 \\ -2 & 1 & 2 \\ 1 & -2 & 2 \end{bmatrix} \quad b) \frac{1}{3} \begin{bmatrix} 1 & 2 & 2 \\ 2 & 1 & -2 \\ 2 & -2 & 1 \end{bmatrix} \quad c) \frac{1}{3} \begin{bmatrix} 2 & 1 & 2 \\ 2 & -2 & -1 \\ -1 & -2 & 2 \end{bmatrix}$$