

Examen terminal d'Algèbre bilinéaire

Durée 3h00

Les calculatrices et les documents sont interdits.

Vous pouvez admettre une question pour traiter les suivantes.

(Le barème est donné à titre indicatif, il est susceptible de changer).

Problème

Dans tout le problème, on identifie \mathbb{R}^3 avec les vecteurs colonnes. On pourra par exemple noter pour $X \in \mathbb{R}^3$, $X = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}$. On note \mathcal{B}_0 la base canonique de \mathbb{R}^3 .

Soit Q la matrice suivante : $Q = \begin{pmatrix} \sqrt{2} & 0 & \frac{1}{\sqrt{2}} \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & \frac{1}{2} \end{pmatrix}$.

On définit alors pour tout $X, Y \in \mathbb{R}^3$, $\langle X, Y \rangle = (x_1 \ x_2 \ x_3) {}^t Q Q \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{pmatrix}$, ce qui peut encore s'écrire $\langle X, Y \rangle = {}^t(QX)(QY)$. Préambule :

- 1) Vérifier que $\langle \cdot, \cdot \rangle$ est un produit scalaire sur \mathbb{R}^3 .
- 2) Soient $C_1 = \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$, $C_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$ et $C_3 = \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix}$. On note alors P la matrice 3×3 constituée de ces trois vecteurs, $P = (C_1 \ C_2 \ C_3)$.
 - a) Vérifier que $P = Q^{-1}$.
 - b) En déduire que $\mathcal{B}_1 = (C_1, C_2, C_3)$ est une base orthonormée de \mathbb{R}^3 pour $\langle \cdot, \cdot \rangle$.
 - c) Interpréter P comme une matrice passage.

Dans la suite, on travaille avec \mathbb{R}^3 muni de ce produit scalaire.

Partie I : Etude d'un endomorphisme.

On définit l'application, u , de \mathbb{R}^3 dans \mathbb{R}^3 qui à tout $X = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}$ associe le vecteur

$$u(X) = \begin{pmatrix} -\sqrt{2} \left(x_1 - \frac{1}{4} x_3 \right) \\ -x_2 \\ \sqrt{2}(2x_1 + x_3) \end{pmatrix}.$$

- 1) Ecrire A la matrice de u dans la base \mathcal{B}_0 .
- 2) Vérifier que la matrice A n'est ni symétrique, ni orthogonale.

- 3) On note B la matrice de u dans la base \mathcal{B}_1 .
- En utilisant les matrices Q et P exprimer B en fonction de A .
 - En déduire que B est de la forme

$$B = \begin{pmatrix} 0 & 0 & \varepsilon_1 \\ 0 & \varepsilon_2 & 0 \\ \varepsilon_1 & 0 & 0 \end{pmatrix},$$

où $\varepsilon_1, \varepsilon_2 \in \{-1, 1\}$.

- Calculer ${}^t B$ et ${}^t B B$. En déduire que u est un endomorphisme orthogonal et symétrique (pour le produit scalaire $\langle \cdot, \cdot \rangle$). Justifier sans calculs que u est une symétrie.
- Expliquer pourquoi la matrice A n'était ni symétrique, ni orthogonale.

Partie II : Forme quadratique et réduction simultanée

On considère la forme quadratique, q , définie sur \mathbb{R}^3 qui à tout $X = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}$ associe

$$q(X) = x_2^2 - 4x_1x_3 - \frac{x_3^2}{4}.$$

- 1) Ecrire la matrice S_0 de q dans la base \mathcal{B}_0 . On rappelle qu'on a alors

$$q(X) = {}^t X S_0 X.$$

- 2) On souhaite trouver la matrice, S_1 , de q dans la base \mathcal{B}_1 .

a) pour $X \in \mathbb{R}^3$, si $X = y_1 C_1 + y_2 C_2 + y_3 C_3$, que représente alors $Y = \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{pmatrix}$ pour

le vecteur X . En déduire que

$$X = PY,$$

où P est la matrice de passage évoquée dans le préambule.

- Justifier que $S_1 = {}^t P S_0 P$.
- En déduire qu'il existe une constante $k > 0$ que l'on précisera telle que

$$S_1 = \begin{pmatrix} 0 & 0 & -2\sqrt{k} \\ 0 & 1 & 0 \\ -2\sqrt{k} & 0 & 4k - 1 \end{pmatrix}$$

- Trouver une matrice orthogonale R telle que ${}^t R S_1 R = D$ soit une matrice diagonale.
- Si on interprète R comme une matrice de passage de \mathcal{B}_1 dans une nouvelle base \mathcal{B}_2 , expliquer pourquoi \mathcal{B}_2 est une base orthonormée de \mathbb{R}^3 pour $\langle \cdot, \cdot \rangle$.
- Exprimer $q(X)$ ainsi que $\langle X, X \rangle$ en fonction des coordonnées de X dans la base \mathcal{B}_2 .