



Résumé

Algèbre

SPE

redigé par: Tania Azzi

Veillez respecter l'auteur de ce document.
Droits de reproduction et de diffusion réservés.

Chapitre 2: Espace préhilbertien:

E est \mathbb{R} -ev

Produit scalaire

1. ϕ est dite bilinéaire si elle est linéaire à gauche et à droite: $\forall x, y, z \in E, \forall \lambda, \mu \in \mathbb{R}$

$$\phi(\lambda x + \mu y, z) = \lambda \phi(x, z) + \mu \phi(y, z)$$

$$\phi(x, \lambda y + \mu z) = \lambda \phi(x, y) + \mu \phi(x, z)$$

2. ϕ est dite symétrique si $\forall x, y \in E, \phi(x, y) = \phi(y, x)$

3. ϕ est dite défini si $\forall x \in E, \phi(x, x) = 0 \Rightarrow x = 0$

4. ϕ est dite positive si $\forall x \in E, \phi(x, x) \geq 0$.

- produit scalaire sur E : c'est toute forme bilinéaire symétrique défini et positif

- ϕ produit scalaire si ϕ symétrique linéaire à gauche défini positif

- espace préhilbertien réel c'est tout couple (E, ϕ) ou E est \mathbb{R} -ev et ϕ un produit scalaire (ps) sur E

Le ps est noté $\langle x, y \rangle, x \cdot y, \phi(x, y)$

Le PS canonique est $\langle x, y \rangle = \sum_{i=1}^m x_i y_i$ sur \mathbb{R}^m

$$x = (x_1, \dots, x_m) \text{ et } y = (y_1, \dots, y_m)$$

$(\mathbb{R}^m, \langle x, y \rangle)$ est un espace préhilbertien.

Inégalité de Cauchy-Schwarz: $(E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$ espace préhilbertien

$$\forall x, y \in E, (\langle x, y \rangle)^2 \leq \langle x, x \rangle \langle y, y \rangle$$

on a égalité si (x, y) est lié.

$$\text{Ds } \mathbb{R}^m: \left(\sum_{i=1}^m x_i y_i \right)^2 \leq \left(\sum_{i=1}^m x_i^2 \right) \left(\sum_{i=1}^m y_i^2 \right)$$

Inégalité de Minkowski :

$\forall x, y \in E : \sqrt{\langle x+y, x+y \rangle} \leq \sqrt{\langle x, x \rangle} + \sqrt{\langle y, y \rangle}$
on a égalitéssi (x, y) est "positivement" linéaire.

→ $B = (a_i)_{i=1, \dots, n}$ une base de E (E en \mathbb{R} - eu de dim $n > 0$).

ssi $A = (\phi(a_i, a_j))_{i, j=1, \dots, n}$ et ϕ bax bilinéaire

$X = \text{Mat}_B x$ et $Y = \text{Mat}_B y$

pour $x, y \in E$ on a $\phi(x, y) = {}^t X A Y = {}^t Y A X$

A est la matrice de la forme bilinéaire ϕ de la base B
et notée $\text{Mat}_B \phi$

ex: $\phi(x, y) = x_1 y_1 - 2 x_2 y_2$ $x = (x_1, x_2)$ $y = (y_1, y_2)$

$$\text{Mat}_B \phi = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -2 \end{pmatrix}$$

- ϕ est symétrique ssi A est symétrique.

- B, B' 2 bases de E et P la matrice de passage de B à B'

$$A = \text{Mat}_B \phi \text{ et } A' = \text{Mat}_{B'} \phi \Rightarrow A' = {}^t P A P.$$

Norme associée à un ps: $(E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$ espace préhilbertien
application $\|\cdot\|: E \rightarrow \mathbb{R}$

$x \rightarrow \|x\| = \sqrt{\langle x, x \rangle}$ est une norme sur E
associée au produit scalaire

un vecteur est dit unitaire si sa norme vaut 1.

on obtient: - $\forall x \in E \quad \|x\| > 0$

- $\forall x \in E, \lambda \in \mathbb{R}, \|\lambda x\| = |\lambda| \|x\|$

- $\forall x \in E, \|x\| = 0 \Leftrightarrow x = 0_E$

- Inégalité de Cauchy-Schwarz $|\langle x, y \rangle| \leq \sqrt{\langle x, x \rangle \langle y, y \rangle}$

- Inégalité de Minkowski: $\|x+y\| \leq \|x\| + \|y\|$

pour tous $x, y \in E$.

Identités de polarisation:

- $\langle x, y \rangle = \frac{1}{2} (\|x+y\|^2 - \|x\|^2 - \|y\|^2)$
- $\langle x, y \rangle = \frac{1}{2} (\|x\|^2 + \|y\|^2 - \|x-y\|^2)$
- $\langle x, y \rangle = \frac{1}{4} (\|x+y\|^2 - \|x-y\|^2)$

Identité du parallélogramme:

$\|x+y\|^2 + \|x-y\|^2 = 2(\|x\|^2 + \|y\|^2)$

Orthogonalité: E désigne un espace euclidien réel.

- x et y ∈ E sont dit orthogonaux si $\langle x, y \rangle = 0$ ($x \perp y$)
- 2 seu E_1 et E_2 sont dit orthogonaux si $\forall (x, y) \in E_1 \times E_2$
 $\langle x, y \rangle = 0$ ($E_1 \perp E_2$).

- * $\forall x, y \in E, x \perp y \Leftrightarrow y \perp x$
- * le vecteur nul est le seul vecteur orthogonal à tout autre, c'est-à-dire $\forall x \in E, x \perp 0$.
- * le vecteur nul est le seul vecteur orthogonal à lui-même.

Pythagore: $\langle x, y \rangle = 0 \Leftrightarrow \|x+y\|^2 = \|x\|^2 + \|y\|^2$

- une famille $(x_i)_{i \in I}$ de vecteurs de E est dite orthogonale si: $\forall i, j \in I, i \neq j \Rightarrow \langle x_i, x_j \rangle = 0$.
- une famille $(x_i)_{i \in I}$ est dite orthonormale si de plus, les vecteurs sont unitaires c'est-à-dire $\forall i, j \in I,$
 $\langle x_i, x_j \rangle = \delta_{ij} = \begin{cases} 0 & \text{si } i \neq j \\ 1 & \text{si } i = j \end{cases}$

Généralisation du théorème de pythagore:

$(x_i)_{i \in I}$ une famille orthogonale de vecteurs alors:
 $\| \sum_{i=1}^n x_i \|^2 = \sum_{i=1}^n \|x_i\|^2$

- toute famille orthogonale de vecteurs de E ne comportant pas le vecteur nul est libre en particulier la famille orthonormale

Espace euclidien:

- c'est tout espace préhilbertien réel de dimension finie.
- une base orthonormale d'un espace euclidien E est toute famille de vecteurs de E qui est à la fois une base et une famille orthonormale
- Si E un espace euclidien de dimension $n \in \mathbb{N}^*$ alors toute famille orthonormale de vecteurs de E forme une base orthonormale de E .
- tout espace euclidien possède une base orthonormale.

Procédé d'orthonormalisation de Schmidt.

- (x_1, \dots, x_n) est une famille libre de vecteurs de E , alors il existe une unique famille orthonormale (e_1, \dots, e_n) vérifiant:
 - $\forall k \in \{1, \dots, n\}, \text{vect}(x_1, \dots, x_k) = \text{vect}(e_1, \dots, e_k)$
 - $\forall k \in \{1, \dots, n\}, \langle x_k, x_k \rangle > 0$.
- (e_1, \dots, e_n) est la famille orthonormalisée de (x_1, \dots, x_n) par le procédé de Schmidt elle est donnée par:

$$e_{k+1} = \frac{u}{\|u\|} \quad \text{où } u = x_{k+1} - \sum_{i=1}^k \langle e_i, x_{k+1} \rangle e_i$$

Les étapes à suivre:

- Étape 1: On pose $e_1 = \frac{x_1}{\|x_1\|}$
- Étape 2: On pose $u = x_2 + \alpha e_1$ et on détermine α pour avoir $\langle e_1, u \rangle = 0$ et on pose $e_2 = \frac{u}{\|u\|}$
- Étape 3: On pose $u = x_3 + \alpha e_1 + \beta e_2$ et on détermine α et β de sorte que $\langle e_1, u \rangle = 0$ et $\langle e_2, u \rangle = 0$. Puis on pose $e_3 = \frac{u}{\|u\|}$ et ainsi de suite.

③

En pratique, il suffit de construire une famille orthogonale (x_1, \dots, x_n) et à la fin, on pose $e_i = \frac{b_i}{\|b_i\|}$

exemple: Dans \mathbb{R}^3 , muni de son ps, on considère la famille (x_1, x_2, x_3) avec $x_1 = (0, 1, 1)$, $x_2 = (1, 0, 1)$ et $x_3 = (1, 1, 0)$
 (x_1, x_2, x_3) est libre car $\begin{vmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \end{vmatrix} \neq 0$

On pose $b_1 = x_1$

On pose $b_2 = x_2 + \alpha b_1$ avec $\langle b_1, b_2 \rangle = 0$

$$\text{or } \langle b_1, b_2 \rangle = \langle b_1, x_2 + \alpha b_1 \rangle = \langle b_1, x_2 \rangle + \alpha \langle b_1, b_1 \rangle$$

$$\text{donc } \alpha = -\frac{\langle b_1, x_2 \rangle}{\langle b_1, b_1 \rangle} = -\frac{1}{2}$$

$$\text{donc } b_2 = x_2 - \frac{1}{2} b_1 = (1, 0, 1) - \left(0, \frac{1}{2}, \frac{1}{2}\right) = \left(1, -\frac{1}{2}, \frac{1}{2}\right)$$

On pose $b_3 = x_3 + \alpha b_1 + \beta b_2$ avec $\langle b_1, b_3 \rangle = \langle b_2, b_3 \rangle = 0$.

$$\text{or } \langle b_1, b_3 \rangle = \langle x_3 + \alpha b_1 + \beta b_2, b_1 \rangle = \langle x_3, b_1 \rangle + \alpha \langle b_1, b_1 \rangle$$

$$\text{donc } \alpha = -\frac{\langle x_3, b_1 \rangle}{\langle b_1, b_1 \rangle} = -\frac{1}{2}$$

$$\langle b_2, b_3 \rangle = \langle b_2, x_3 + \alpha b_1 + \beta b_2 \rangle = \langle b_2, x_3 \rangle + \beta \langle b_2, b_2 \rangle$$

$$\text{donc } \beta = -\frac{\langle b_2, x_3 \rangle}{\langle b_2, b_2 \rangle} = -\frac{1}{3}$$

$$\begin{aligned} \text{donc } b_3 &= x_3 - \frac{1}{2} b_1 - \frac{1}{3} b_2 \\ &= (1, 1, 0) - \frac{1}{2}(0, 1, 1) - \frac{1}{3}\left(1, -\frac{1}{2}, \frac{1}{2}\right) \\ &= \left(\frac{2}{3}, \frac{2}{3}, -\frac{2}{3}\right) \end{aligned}$$

Donc (b_1, b_2, b_3) est une famille orthogonale

$$\text{On pose } e_1 = \frac{b_1}{\|b_1\|} = \frac{1}{\sqrt{2}} (0, 1, 1)$$

$$e_2 = \frac{b_2}{\|b_2\|} = \frac{1}{\sqrt{1 + \frac{1}{4} + \frac{1}{4}}} \left(1, -\frac{1}{2}, \frac{1}{2}\right) = \sqrt{\frac{2}{3}} \left(1, -\frac{1}{2}, \frac{1}{2}\right)$$

$$e_3 = \frac{b_3}{\|b_3\|} = \left(\frac{1}{\sqrt{3}}, \frac{1}{\sqrt{3}}, -\frac{1}{\sqrt{3}}\right)$$

- si (e_1, \dots, e_n) est une base orthonormale, alors les matrices de passages de (e_1, \dots, e_n) à (x_1, \dots, x_n) et de (x_1, \dots, x_n) à (e_1, \dots, e_n) sont triangulaires supérieures.

Coordonnées d'une base orthonormale

$B = (e_1, \dots, e_n)$ une base orthonormale de E . Alors les coordonnées x_1, \dots, x_n d'un vecteur x dans la base B sont données par $x_k = \langle x, e_k \rangle \quad \forall k = 1, \dots, n$
Autrement dit, $\forall x \in E, x = \sum_{k=1}^n \langle x, e_k \rangle e_k$.

$B = (e_1, \dots, e_n)$ base orthonormale alors $\langle x, y \rangle = \sum_{k=1}^n x_k y_k$
en particulier $\|x\| = \left(\sum_{k=1}^n x_k^2 \right)^{\frac{1}{2}}$

Orthogonal d'une partie.

E un espace préhilbertien réel et A une partie de E
l'orthogonal de A l'ensemble noté A^\perp des vecteurs orthogonaux à tous les vecteurs de A .

$$\text{ce: } A^\perp = \{x \in E, \forall y \in A, \langle x, y \rangle = 0\}.$$

- E un espace préhilbertien réel et F un sev de E alors F^\perp est un sev de E .
- A et B deux parties de $E : AC (A^\perp)^\perp = AC B \Rightarrow B^\perp CA^\perp$

$F \cap F^\perp = \{0 \in E\}$ donc F et F^\perp sont en somme directe
i.e. $\forall x \in F, \forall y \in F^\perp, x+y=0 \Rightarrow x=y=0$.

Supplémentaire orthogonal d'un sev de dimension finie

- E un espace préhilbertien réel et F un sev de E de dimension finie
Alors les sev F et F^\perp sont supplémentaires de $E : E = F \oplus F^\perp$

- E est un espace euclidien alors tout sev admet un supplémentaire orthogonal et on a a: $\dim E = \dim F + \dim F^\perp$.

- ④
- Dans un espace euclidien, toute famille orthonormale peut être complétée en une base orthonormale.

Projection orthogonale sur un sev de dimension finie.

- F désigne un sev de dimension finie d'un espace ph réel E .
- La projection orthogonale c'est la projection p_F sur F // à F^\perp , c.e.:
 - si $x = y + z$, avec $y \in F$, $z \in F^\perp$ alors $p_F(x) = y$.
 - $\forall x \in E$, $p_F(x)$ est le seul vecteur y de F tq $x - y \in F^\perp$.
 - Si $y \in F$ alors $p_F(y) = y$.

Inégalité de Bessel: $\forall x \in E$, $\|p_F(x)\| \leq \|x\|$

Expression du projeté orthogonal: (e_1, \dots, e_n) une base orthonormale de F
 alors $\forall x \in E$, $p_F(x) = \sum_{k=1}^n \langle x, e_k \rangle e_k$

La projection orthogonale p_F est idempotente ($p_F \circ p_F = p_F$)
 d'image F et de noyau F^\perp

Distance à un sev:

- F un sev de E et $x \in E$ ($y \in F$): $d(x, F) = \inf \|x - y\|$.
- F un sev de dimension finie et $x \in E$ alors $\|x - p_F(x)\| = \inf_{y \in F} \|x - y\|$

F un sev de dimension finie de E et $x \in E$ alors, $p_F(x)$ est l'unique vecteur de F tq $d(x, F) = \|x - p_F(x)\|$.

Formes linéaires sur un espace euclidien:

ϕ une forme linéaire sur un espace euclidien E
 alors il existe un unique vecteur $a \in E$ tq $\forall x \in E$, $\phi(x) = \langle a, x \rangle$
 En dimension finie, toute forme linéaire est représentée par un produit scalaire.