

### Espaces euclidiens

---

1. Soit  $E$  un espace euclidien de dimension finie  $n$ , et soit  $f \in \mathcal{L}(E)$  un endomorphisme normal tel que son polynôme caractéristique est  $\chi_f(T) = P(T)^m$ , où  $P(T) \in \mathbb{R}[T]$  est irréductible. On note que  $P(T)$  est de degré 1 ou 2.
  - a. Montrer que le polynôme minimal de  $f$  est  $p(T)$ .
  - b. Si  $\deg(P) = 1$ , montrer que  $f$  est diagonalisable.
  - c. Si  $\deg(P) = 2$ , montrer que  $E$  est une somme directe d'espaces de dimension 2 stabilisés par  $f$ .

2. Soit  $E$  un espace euclidien et  $u \in E \setminus \{0\}$ . On pose  $s_u(v) = v - \frac{\langle u, v \rangle}{\langle u, u \rangle} u$ .

Montrer que  $s_u$  est un endomorphisme orthogonal et calculer

$$\ker(s_u + 1_E), \operatorname{im}(s_u - 1_E), \ker(s_u - 1_E), \text{ et } \operatorname{im}(s_u + 1_E).$$

Décrire alors  $s_u$  géométriquement.

3. On rappelle la décomposition polaire :  $S_n^{++}(\mathbb{R}) \times O_n(\mathbb{R}) \longrightarrow \operatorname{GL}_n(\mathbb{R})$ .
  - a. Donner une description explicite de  $S_2^{++}(\mathbb{R})$ .
  - b. Montrer que  $\exp : S_n(\mathbb{R}) \rightarrow S_n^{++}(\mathbb{R})$  est un homéomorphisme.
  - c. Montrer que  $S_n^{++}(\mathbb{R}) \times \operatorname{SO}_n(\mathbb{R}) \rightarrow \operatorname{GL}_n^+(\mathbb{R})$  est une bijection, et également

$$S_n^{++}(\mathbb{R}) \times \operatorname{SO}_n^-(\mathbb{R}) \rightarrow \operatorname{GL}_n^-(\mathbb{R}),$$

où  $\operatorname{SO}_n^\pm(\mathbb{R})$  et  $\operatorname{GL}_n^\pm(\mathbb{R})$  sont les sous-ensembles de matrices de déterminant positif (+) ou négatif (-).

- d. Montrer que si  $A \in \operatorname{GL}_n^-(\mathbb{R})$ , alors  $A$  a une valeur propre réelle.
  - e. Montrer que toute matrice  $A \in \operatorname{GL}_2^-(\mathbb{R})$  est diagonalisable.
4. Soit  $E = \mathbb{R}_n[x]$  muni du produit scalaire

$$\langle P, Q \rangle = \frac{1}{2\pi} \int_{-2}^2 \frac{P(t)Q(t)}{\sqrt{4-t^2}} dt, \text{ où } \frac{1}{\pi} \int_{-2}^2 \frac{t^{2n}}{\sqrt{4-t^2}} dt = \binom{2n}{n}.$$

- a. Montrer que  $\operatorname{vect}(1, x^2, \dots, x^{2m})$  est orthogonal à  $\operatorname{vect}(x, x^3, \dots, x^{2m+1})$ .
- b. Utiliser l'algorithme de Gram-Schmidt pour déterminer une base orthonormale  $(P_0, P_1, \dots, P_5)$  pour  $\mathbb{R}_5[x]$ , à partir de la base  $(1, x, \dots, x^5)$ .

Soit  $E$  un espace euclidien. On rappelle que la symétrie  $s_F$  par rapport à  $F$  est l'endomorphisme orthogonal défini par  $\ker(s_F - 1) = F$  et  $\ker(s_F + 1) = F^\perp$ . Une réflexion est une symétrie orthogonale par rapport à un hyperplan  $H = \text{vect}(u)^\perp$ .

5. Soit  $F$  et  $G$  des sous-espaces d'un espace euclidien  $E$  avec  $F \subset G$ . Soit  $s_F$  et  $s_G$  les symétries orthogonales par rapport à  $F$  et  $G$ , respectivement. Montrer que  $s = s_F \circ s_G$  est une symétrie orthogonale et déterminer les espaces  $\ker(s - \text{id}_E)$  et  $\ker(s + \text{id}_E)$ .
6. Déterminer des conditions pour lesquelles deux symétries  $s_F$  et  $s_G$  commutent.
7. Soient  $E$  un espace euclidien,  $f \in O(E)$  et  $F$  un sous-espace vectoriel stable par  $f$ . Montrer que  $F^\perp$  est aussi stable par  $f$ .
8. Soient  $f \in O(E)$  et  $F$  un sous-espace vectoriel stable par  $f$ . Montrer que  $F^\perp$  est aussi stable par  $f$ .
9. Soient  $f \in SO(E)$ . Si  $\dim(E)$  est impair, montrer que 1 est valeur propre de  $f$ . Montrer que si  $g \in SO^-(E)$ , alors  $-1$  est valeur propre de  $g$ .
10. Soit  $f \in O(E)$ . On pose  $F = \ker(f - \text{id}_E)$  et  $r = \dim(F^\perp) = n - \dim(F)$ . Montrer que  $f$  peut être décomposé en produit d'au plus  $r$  réflexions, et inversement si  $f$  est produit de  $t$  réflexions, montrer que  $r \leq t$ .
11. Soit  $A \in \text{GL}_3(\mathbb{R})$  telle que  $A^t = -A^2$ .
  - a. Montrer que  $A$  est dans  $O_3(\mathbb{R})$ , et déterminer son déterminant et ses valeurs propres réelles.
  - b. Pour une valeur propre  $\lambda$ , montrer que l'image de  $A - \lambda I_3$  est un plan  $P$  dans  $\mathbb{R}^3$ , stabilisé par  $A$ , et décrire la matrice de l'action de  $A$  sur  $P$  dans une base orthonormée.
  - c. Soit  $A$  la matrice

$$\frac{1}{9} \begin{pmatrix} 4 & -1 & -8 \\ -4 & -8 & -1 \\ 7 & -4 & 4 \end{pmatrix}.$$

et déterminer ses espaces caractéristiques.