

## Projection orthogonale

### Supplémentaire orthogonal

#### Exercice 16.1 (★)

Dans  $\mathbb{R}^4$  muni du produit scalaire canonique, déterminer une base de  $F^\perp$  dans les deux cas suivants :

$$F = \text{Vect}((1, 1, 0, 2), (0, 1, 3, 2)). \quad F = \{(x, y, z, t) \in \mathbb{R}^4, x + y - z + t = 0 \text{ et } x - y - t = 0\}.$$

#### Exercice 16.2 (★)

Dans  $\mathbb{R}^3$  muni du produit scalaire canonique, on note  $F = \text{Vect}((0, 0, 2), (1, -1, 0))$ .

- Déterminer une base orthonormée  $\mathcal{C} = (u_1, u_2, u_3)$  de  $E$  tel que  $(u_1, u_2)$  soit une base orthonormée de  $F$  et  $(u_3)$  une base orthonormée de  $F^\perp$ .
- Notons  $\mathcal{B}$  la base canonique de  $\mathbb{R}^3$ . Déterminer  $P_{\mathcal{C}, \mathcal{B}}$ .

#### Exercice 16.3 (★★ - Vecteur normal à un hyperplan - $\mathcal{L}_1$ )

- Soit  $F$  un hyperplan d'un espace euclidien  $E$ . Montrer qu'il existe  $u \in E$  tel que pour tout  $x \in E$  :

$$x \in F \Leftrightarrow \langle x, u \rangle = 0.$$

Un tel vecteur est dit *normal à l'hyperplan*  $F$ .

- Application.** Dans  $\mathbb{R}^3$  muni du produit scalaire canonique, on pose  $F = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3, 2x + 3y - z = 0\}$ . Montrer que  $F$  est un hyperplan de  $\mathbb{R}^3$  et déterminer un vecteur normal à  $F$ .

#### Exercice 16.4 (★★ - Propriétés de l'orthogonal - $\mathcal{L}_1$ )

Soient  $F$  et  $G$  des sous-espaces vectoriels d'un espace préhilbertien réel  $E$ .

- Montrer l'implication suivante :  $F \subset G \Rightarrow G^\perp \subset F^\perp$ .
- Montrer que :

$$F^\perp \cap G^\perp = (F + G)^\perp \quad ; \quad F^\perp + G^\perp \subset (F \cap G)^\perp.$$

- En déduire que si  $E$  est de dimension finie et si  $F$  et  $G$  sont des sous-espaces supplémentaires de  $E$ , alors  $E = F^\perp \oplus G^\perp$ .

#### Exercice 16.5 (★★ - Orthogonal d'un sous-espace en dimension infinie)

On munit  $E = \mathcal{C}([0, 1], \mathbb{R})$  du produit scalaire défini par :

$$\forall f, g \in E, \quad \langle f, g \rangle = \int_0^1 f(t)g(t)dt.$$

On considère l'espace  $H = \{f \in E, f(0) = 0\}$ .

- Soit  $f \in H^\perp$ . On pose  $g : t \mapsto tf(t)$ . Que peut-on dire de  $f$  et  $g$  ? En déduire que  $f = 0_E$ .
- En déduire  $H^\perp$  et  $(H^\perp)^\perp$ . A-t-on  $H \oplus H^\perp = E$  ?

#### Exercice 16.6 (★★★ - QSP ESCP 2014)

Soit  $E$  un espace euclidien de dimension  $n \geq 3$ , et  $(a, b)$  une famille orthonormale de vecteurs de  $E$ . On définit  $f \in \mathcal{L}(E)$  par :

$$\forall x \in E, \quad f(x) = \langle x, a \rangle b - \langle x, b \rangle a.$$

- Montrer que  $\text{Im}(f) = \text{Ker}(f)^\perp$ .
- Étudier la diagonalisabilité de  $f$ .

## Projection orthogonale

### Exercice 16.7 (★)

Dans  $\mathbb{R}^3$  muni du produit scalaire canonique, on considère le sous-espace  $F = \text{Vect}((1, 1, 0), (-2, 0, 1))$ . Déterminer le projeté de  $a = (-2, 1, 1)$  sur  $F$ .

### Exercice 16.8 (★ - Calcul de projetés orthogonaux)

Soit  $E = \mathbb{R}_3[X]$  muni du produit scalaire  $\langle P, Q \rangle = \int_0^1 P(t)Q(t) dt$ .

- Déterminer le projeté orthogonal de  $P_1 = X^2 + X + 1$  sur  $F_1 = \mathbb{R}_1[X]$ .
- Déterminer le projeté orthogonal de  $P_2 = X^3 + X^2 + X + 1$  sur  $F_2 = \text{Vect}(X^3 + X, X^2, 1)$ .
- Déterminer le projeté orthogonal de  $P_3 = X^2 - 1$  sur  $F_3 = \text{Vect}(1 + X, X^2 - X)$ .

Réponses :  $p_{F_1}(P_1) = 2X + \frac{5}{6}$ ,  $p_{F_2}(P_2) = X^3 + X^2 + X + 1$ ,  $p_{F_3}(P_3) = -\frac{20}{11}X^2 + \frac{32}{11}X - \frac{10}{11}$ .

### Exercice 16.9 (★)

Sur  $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ , on considère le produit scalaire  $\langle A, B \rangle = \text{Tr}({}^tAB)$ . Soit  $p : \mathcal{M}_n(\mathbb{R}) \rightarrow \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$  l'application définie

$$\text{par } p(M) = \frac{M + {}^tM}{2}.$$

- Montrer que  $p$  est un projecteur de  $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ , et en déterminer l'image et le noyau.
- Montrer que  $p$  est le projecteur orthogonal sur  $\mathcal{S}_n(\mathbb{R})$ . En déduire une expression du projecteur orthogonal sur  $\mathcal{A}_n(\mathbb{R})$ .

### Exercice 16.10 (★★)

Pour tout couple de polynômes  $(P, Q)$  de l'espace vectoriel  $\mathbb{R}_2[X]$ , on pose :

$$\langle P, Q \rangle = P(0)Q(0) + P'(0)Q'(0) + P''(0)Q''(0).$$

On note  $F = \text{Vect}(1 + X, -1 + X + X^2)$  et  $\mathcal{B} = (1, X, X^2)$  la base canonique de  $\mathbb{R}_2[X]$ . On considère  $\varphi$  la projection orthogonale sur  $F$ .

- Montrer que  $\langle \cdot, \cdot \rangle$  est un produit scalaire sur  $\mathbb{R}_2[X]$ .
- Déterminer une base orthonormée de  $F$ .
- Calculer  $\varphi(1)$ ,  $\varphi(X)$  et  $\varphi(X^2)$ . En déduire la matrice de  $\varphi$  dans la base canonique.

### Exercice 16.11 (★★)

Dans  $\mathbb{R}^4$  muni du produit scalaire usuel, on considère  $F$  le sous-espace vectoriel défini par :

$$\{(x, y, z, t) \in \mathbb{R}^4, x + y - z = 0\}.$$

On détermine la matrice dans la base canonique  $\mathcal{B}$  de la projection orthogonale  $p$  sur  $F$  par deux méthodes.

#### 1. Méthode 1.

- Déterminer une base orthonormale de  $F$ .
- Déterminer  $\mathcal{M}_{\mathcal{B}}(p)$ .

#### 2. Méthode 2.

- Déterminer une base orthonormale de  $F^\perp$ .
- On note  $q$  la projection orthogonale sur  $F^\perp$ . Déterminer  $\mathcal{M}_{\mathcal{B}}(q)$ .
- En déduire  $\mathcal{M}_{\mathcal{B}}(p)$ .

**Exercice 16.12 (★★)**

Soit  $E$  un espace euclidien de base orthonormée  $(e_1, \dots, e_n)$ , soit  $F$  un sous-espace vectoriel de  $E$  de dimension 1, et soit  $p$  le projecteur orthogonal sur  $F$ . Montrer que :  $\sum_{i=1}^n \|p(e_i)\|^2 = 1$ .

**Exercice 16.13 (★★★★ - Oral ESCP 2016)**

Soit  $(E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$  un espace euclidien muni de la norme  $\|\cdot\|$  associée au produit scalaire, et  $u \in \mathcal{L}(E)$  vérifiant :

$$\forall x \in E, \quad \|u(x)\| \leq \|x\|.$$

- (a) Soit  $x$  un vecteur appartenant à  $\text{Ker}(u - \text{id}) \cap \text{Im}(u - \text{id})$ . Justifier qu'il existe  $y \in E$  tel que :  $\forall n \in \mathbb{N}$ ,  $nx = u^n(y) - y$ .  
(b) En déduire que  $E = \text{Ker}(u - \text{id}) \oplus \text{Im}(u - \text{id})$ .
- On pose :  $\forall p \in \mathbb{N}$ ,  $v_p = \frac{1}{p+1} \sum_{k=0}^p u^k$ , et on note  $w$  le projecteur sur  $\text{Ker}(u - \text{id})$  parallèlement à  $\text{Im}(u - \text{id})$ .

Montrer que pour tout  $x \in E$ , la suite  $(v_p(x))_{p \in \mathbb{N}}$  converge vers  $w(x)$ , c'est à dire que :

$$\forall x \in E, \quad \lim_{p \rightarrow +\infty} \|v_p(x) - w(x)\| = 0.$$

- Soit  $Q$  un projecteur de  $E$ , distinct de l'application nulle.
  - Montrer que si  $\text{Ker}(Q)$  et  $\text{Im}(Q)$  sont orthogonaux, alors :  $\forall x \in E, \|Q(x)\| \leq \|x\|$ .
  - Réciproquement, on suppose que :  $\forall x \in E, \|Q(x)\| \leq \|x\|$ . Soit  $x \in \text{Im}(Q)$  et  $y \in \text{Ker}(Q)$ . En considérant les vecteurs  $z = x + \lambda y$  pour  $\lambda \in \mathbb{R}$ , montrer que :  $\langle x, y \rangle = 0$ .
  - En déduire que le projecteur  $Q$  non nul est orthogonal si et seulement si  $\forall x \in E, \|Q(x)\| \leq \|x\|$ .
- En déduire que  $w$  est un projecteur orthogonal.

**Distance à un sous-espace****Exercice 16.14 (★)**

Pour tous réels  $x$  et  $y$ , on note :

$$f(x, y) = (2 + x + 2y)^2 + (1 - 2x)^2 + (1 + 2y)^2 + (3 + 2x - y)^2.$$

On se place  $\mathbb{R}^4$  muni du produit scalaire canonique. On note  $a = (-2, 1, 1, 3)$  et  $F = \text{Vect}(u_1, u_2)$  avec  $u_1 = (1, 2, 0, -2)$  et  $u_2 = (2, 0, -2, 1)$ .

- Montrer que pour tout  $(x, y) \in \mathbb{R}^2$ , on a  $f(x, y) = \|a - (xu_1 + yu_2)\|^2$ .
- En déduire que la fonction  $f$  admet un minimum atteint en un unique couple  $(x_0, y_0)$  que l'on déterminera, et préciser la valeur de ce minimum.

**Exercice 16.15 (★★)**

Déterminer  $(x, y) \in \mathbb{R}^2$  tel que  $f(x, y) = (-x + 2)^2 + (3x - y + 1)^2 + (x + y)^2$  soit minimal. Quelle est la valeur minimale de cette fonction ?

**Exercice 16.16 (★★)**

Si  $P = a_0 + a_1X + a_2X^2$  et  $Q = b_0 + b_1X + b_2X^2$  sont deux polynôme de  $\mathbb{R}_2[X]$ , on pose

$$\langle P, Q \rangle = \sum_{i=0}^2 a_i b_i.$$

On pose  $F = \{P \in \mathbb{R}_2[X], P(1) = 0\}$ .

1. Montrer que  $F$  est un sous-espace vectoriel de  $\mathbb{R}_2[X]$  et en déterminer une base.
  2. Montrer que  $\langle \cdot, \cdot \rangle$  est un produit scalaire sur  $\mathbb{R}_2[X]$ .
  3. Déterminer la distance entre le polynôme  $X^2$  et  $F$ .
- 

**Exercice 16.17 (★★)**

Soit  $E = \mathbb{R}_{2n}[X]$ . On pose, pour tous  $P, Q \in E$ ,

$$\langle P, Q \rangle = \sum_{k=-n}^n P(k)Q(k).$$

1. Montrer que  $\langle \cdot, \cdot \rangle$  est un produit scalaire sur  $E$ .
  2. Montrer que si  $P$  est pair et  $Q$  impair, alors  $P$  et  $Q$  sont orthogonaux.
  3. Déterminer, en fonction de  $n$ , les valeurs de  $a$  et  $b$  qui rendent minimale l'expression  $\|X^2 - aX - b\|^2$ .
- 

**Exercice 16.18 (★★)**

Le but de cet exercice est de prouver l'existence et de calculer la valeur de

$$\Delta = \inf_{(a,b) \in \mathbb{R}^2} \int_0^1 (e^t - a - bt)^2 dt.$$

Sur  $E = \mathcal{C}([0, 1])$ , on définit un produit scalaire en posant pour tout  $(f, g) \in E^2$ ,  $\langle f, g \rangle = \int_0^1 f(t)g(t) dt$ .

Soient  $f_1, f_2$  et  $g$  les éléments de  $E$  définis par :  $\forall t \in \mathbb{R}$ ,  $f_1(t) = 1$ ,  $f_2(t) = t$  et  $g(t) = e^t$ . On pose  $F = \text{Vect}(f_1, f_2)$ . Soit  $Q = af_1 + bf_2 \in F$ .

1. Donner sous forme intégrale  $\|g - Q\|^2$ .
  2. En déduire qu'il existe un unique  $Q_0 \in F$  minimisant  $\|g - Q\|^2$ .
  3. Déterminer sans calcul les valeurs de  $\langle g - Q_0, f_1 \rangle$  et de  $\langle g - Q_0, f_2 \rangle$ .
  4. En déduire la valeur de  $\Delta$ .
- 

**Exercice 16.19 (★★★)**

On munit  $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$  du produit scalaire usuel. Soit  $F = \{M \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R}), \text{Tr}(M) = 0\}$ .

1. Montrer que  $F$  est un sous-espace vectoriel de  $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$  et déterminer sa dimension.
  2. Déterminer  $F^\perp$ .
  3. Soit  $J$  la matrice de  $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$  dont tous les coefficients sont égaux à 1. Déterminer la distance entre la matrice  $J$  et le sous-espace  $F$ .
-