

# Chapitre 3. Orthogonalité

$E$  e.v. réel (ou complexe) avec un produit scalaire (ou hermitien)

## 3.1. vecteurs et espaces orthogonaux :

déf  $x, y \in E$  sont orthogonaux si

$$\langle x, y \rangle = 0. \quad \text{on note } x \perp y$$

Rq. Pour un e.v. complexe on a bien

$$\langle x, y \rangle = 0 \Leftrightarrow \langle y, x \rangle = 0$$

-  $F_1, F_2$  ss.e.v. de  $E$  sont orthogonaux ssi  $\langle x, y \rangle = 0 \quad \forall x \in F_1, \text{ et } \forall y \in F_2$

On note  $F_1 \perp F_2$

- On dit qu'une famille de vect.  $\{y_1, \dots, y_k\}$  est orthogonale si  $\langle y_i, y_j \rangle = 0$

pour  $\forall (i, j) \in [1, k]^2, i \neq j$

Si de plus on a  $\|y_i\| = 1 \quad \forall i$  on

on dit que  $\{y_1, \dots, y_k\}$  est une famille

Exemples : • base canonique  $\mathbb{R}^2$  orthonormée

-  $(1, \cos nx, \sin nx)_{n \geq 1}$  pour  $\int_0^{2\pi} fg$

et  $(\frac{1}{\sqrt{2\pi}}, \frac{1}{\sqrt{\pi}} \cos nx, \frac{1}{\sqrt{\pi}} \sin nx)$  - orthonormée

On verra que si  $\dim E < \infty$  il existe une base orthonormée.

Prop. 1)  $(y_1, \dots, y_n)$  famille orthogonale de vecteurs non nuls alors elle est libre. (En particulier, famille orthonormée est libre)

$$2) F_1 = \text{Vect}(x_1, \dots, x_k), F_2 = \text{Vect}(y_1, \dots, y_p)$$

alors  $F_1 \perp F_2 \Leftrightarrow x_i \perp y_j \quad \forall i, j \in [1, k] \times [1, p]$

$$3) F_1 \perp F_2 \Rightarrow F_1 \cap F_2 = \{0\}$$

Déf  $x \in F, x^\perp := \{y \in F, \forall x \in F \langle x, y \rangle = 0\}$   
Rmq  $x \perp x^\perp$

Prop 1)  $x^\perp$  est un s.s.e.v. de  $E$

$$2) \{0\}^\perp = E, E^\perp = \{0\}$$

$$3) F \subseteq G, G^\perp \subseteq F^\perp$$

$$4) v_0^\perp = (\text{Vect } v_0)^\perp \text{ et plus généralement } F^\perp = (\text{Vect } F)^\perp$$

$$5) F^\perp \cap G^\perp = (F + G)^\perp$$

$$6) F \subset (F^\perp)^\perp$$

$$7) F^\perp + G^\perp \subset (F \cap G)^\perp$$

}  $F, G$  s.s.e.v.

Rq 7 et 8 sont des égalités lorsque  $E$  est de dim fini.

### 3.2 Théorème de Pythagore

$(E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$  :  $e_1, \dots, e_k \in E$

Prop. : 1)  $e_1 \perp e_2 \iff \|e_1 + e_2\|^2 = \|e_1\|^2 + \|e_2\|^2$

2) si la famille  $e_1, \dots, e_k$  est orthogonale alors  
 $\|e_1 + \dots + e_k\|^2 = \|e_1\|^2 + \dots + \|e_k\|^2$

3) si  $x = \sum x_i e_i$        $(e_1, \dots, e_n)$  - famille orthogonale  
 $y = \sum y_i e_i$

$$\|x\|^2 = \sum |x_i|^2 \|e_i\|^2$$

$$\langle x, y \rangle = \sum_{i=1}^k \bar{x}_i y_i \|e_i\|^2$$

(pour car  
réel  $|x_i|^2 = x_i^2$   
complexe  $|x_i|^2 = \bar{x}_i x_i$ )

On a

$$x_i = \frac{\langle e_i, x \rangle}{\langle e_i, e_i \rangle}$$

Exo si la famille  $(e_1, \dots, e_n)$  est orthonormée

$$x = \sum_{i=1}^k \langle e_i, x \rangle e_i$$

$$\|x\|^2 = \sum_{i=1}^k |x_i|^2 = \sum |\langle e_i, x \rangle|^2$$

$$\begin{aligned} \langle x, y \rangle &= \sum_{i=1}^k \bar{x}_i y_i = \sum \overline{\langle e_i, x \rangle} \langle e_i, y \rangle \\ &= \sum \langle x, e_i \rangle \langle e_i, y \rangle \end{aligned}$$

### 3.3) Exemples d'orthogonalisation de Gram-Schmidt.

Exemple 1  $h_1 = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \end{pmatrix}$ ,  $h_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix}$

$$e_1 = h_1 = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$e_2 = h_2 - \frac{\langle h_2, e_1 \rangle}{\langle e_1, e_1 \rangle} e_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix} - \frac{\langle \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \end{pmatrix} \rangle}{\langle \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \end{pmatrix} \rangle} \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix} - \frac{2}{4} \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 3 \end{pmatrix}$$

Exemple 2  $h_1 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}$ ,  $h_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}$ ,  $h_3 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$

$$e_1 = h_1 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}, \quad e_2 = h_2 - \frac{\langle h_2, e_1 \rangle}{\langle e_1, e_1 \rangle} e_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$e_3 = h_3 - \frac{\langle h_3, e_1 \rangle}{\langle e_1, e_1 \rangle} e_1 - \frac{\langle h_3, e_2 \rangle}{\langle e_2, e_2 \rangle} e_2$$

$$= \begin{pmatrix} 0 \\ -2/5 \\ 1/5 \end{pmatrix}$$

$$\langle e_1, e_2 \rangle = \langle e_1, e_3 \rangle = \langle e_2, e_3 \rangle = 0$$

On peut normer ces vecteurs :

$$\tilde{e}_1 = \frac{\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}}{\sqrt{\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}}} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1/\sqrt{5} \\ 2/\sqrt{5} \end{pmatrix}, \quad \tilde{e}_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad \tilde{e}_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ -2/\sqrt{5} \\ 1/\sqrt{5} \end{pmatrix}$$

Ex. 3  $E = \mathbb{R}^3$  produit scalaire usuel

$v_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$ ,  $v_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ \frac{1}{\sqrt{2}} \end{pmatrix}$ ,  $F = \text{Vect}\{v_1, v_2\}$  - plan  
Calculer  $p_F(x_1) = p_F \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$

Gram-Schmidt: base orthogonale de  $F$

$$f_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad f_2 = v_2 - \frac{\langle f_1, v_2 \rangle}{\|f_1\|^2} f_1$$

$$f_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix} - \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{1}{2} \\ -\frac{1}{2} \\ 3 \end{pmatrix}$$

On remarque:  $F$  engendré par deux vecteurs. C'est un plan dans ce plan on prend  $v_1$  et

on choisi dans ce plan un

vect. orthogonale au  $v_1$ .

Ex 4. Soit  $E = \mathbb{R}_2[x]$ , polynôme de degré  $\leq 2$ .

Produit scalaire:  $\int_{-1}^1 P(t) Q(t) dt$

Vecteur  $1, t, t^2$  définis une base de  $\mathbb{R}$

Orthogonalisation.

$$e_1 = 1, \quad e_2 = t + \alpha \cdot 1$$

$$0 = \langle t + \alpha \cdot 1 | 1 \rangle = \int_{-1}^1 (t + \alpha) \cdot 1 dt = 2\alpha$$

$$\Rightarrow \alpha = 0 \Rightarrow e_2 = t$$

$$e_3 = t^2 + \beta t + \gamma \cdot 1$$

$$0 = \langle t^2 + \beta t + \gamma \cdot 1 \mid 1 \rangle = \int_{-1}^1 t^2 + \gamma dt$$

$$= \left[ \frac{t^3}{3} \right]_{-1}^1 + \gamma \Big|_{-1}^1 \Rightarrow \gamma = -\frac{1}{3}$$

$$0 = \langle t^2 + \beta t + \gamma \cdot 1 \mid t \rangle = \int_{-1}^1 t^3 + \beta t^2 dt$$

$$= \left[ -\frac{t^4}{4} \right]_{-1}^1 + \beta \left[ \frac{t^3}{3} \right]_{-1}^1 \Rightarrow \beta = 0$$

Si on divise encore chaque vect.  
par sa norme  $\leadsto$  base orthonormée.

Espace  $\mathbb{R}_{h-1}[x]$

base  $1, t, t^2, \dots, t^{h-1} \leadsto 1, t, t^2 - \frac{1}{3}, t^3 - \frac{3}{5}t, \dots$

à une multipl. par des const près

Ce sont des polynômes de Legendre  
qui forment une base orthogonale:

$$\frac{1}{2^k \cdot k!} \frac{d^k (t^2 - 1)^k}{dt^k}$$

# Orthogonalité.

Cours 3

14.02.2019

Rappel de la dernière fois

Prop. Soit  $\{u_1, \dots, u_m\}$  une famille de vecteurs <sup>non-nuls</sup> deux-à-deux orthogonaux, alors cette famille est libre

Démo: Il faut m.g. si

$$c_1 u_1 + \dots + c_m u_m = 0 \text{ alors}$$

$$c_1 = c_2 = \dots = c_m = 0$$

$$\begin{aligned} \text{On a } \langle 0 | u_1 \rangle &= \langle c_1 u_1 + \dots + c_m u_m | u_1 \rangle \\ &= c_1 \langle u_1 | u_1 \rangle + c_2 \langle u_2 | u_1 \rangle + \dots + c_m \langle u_m | u_1 \rangle \\ &= c_1 \langle u_1 | u_1 \rangle \end{aligned}$$

$$\Rightarrow 0 = c_1 \langle u_1 | u_1 \rangle. \text{ Si } u_1 \neq 0 \text{ alors}$$

$$\langle u_1 | u_1 \rangle \neq 0 \Rightarrow c_1 = 0$$

en regardant le produit scalaire de  $c_1 u_1 + c_2 u_2 + \dots + c_m u_m$  avec  $u_2, u_3, \dots, u_m$  on conclut que  $c_2 = 0, c_3 = 0, \dots, c_m = 0$   
c.q.f.d.

### 3.4. Projection orthogonale.

Déf: soit  $F$  un  $n$ -espace vect. de  $E$   
On dit que un vecteur  $v$  est orthogonal à  $F$  si il est orthogonal à tout vecteur de  $F$ .

Remarque Si  $\underbrace{v}_{\text{le vecteur } g}$  est orthogonal aux  $f_1, \dots, f_m$  alors  $g$  est orthogonal aux combinaisons linéaires de  $f_1, \dots, f_m$ :  
 $\lambda_1 f_1 + \lambda_2 f_2 + \dots + \lambda_m f_m$   
 $\forall \lambda_1, \dots, \lambda_m.$

Car si  $\langle g, f_i \rangle = 0, \forall i$  on a

$$\langle g, \lambda_1 f_1 + \dots + \lambda_m f_m \rangle = \lambda_1 \langle g, f_1 \rangle + \lambda_2 \langle g, f_2 \rangle + \dots + \lambda_m \langle g, f_m \rangle = 0$$

Mors pour que  $g$  soit orthogonal à un sous-espace  $F$  il suffit que  $g$  soit orthogonal aux éléments de la base de  $F$ .

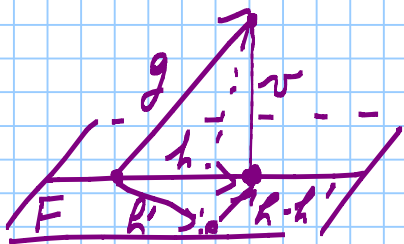
Soit  $F \subset E$  et un vecteur  $g \notin F$   
à priori  $g$  n'est pas orthogonal à  $F$ . On cherche à trouver la décomposition de  $g$  en somme  $g = h + v$  t.q.  $h \in F$  et  $v \perp F$



$h$  - est une projection orthogonale  
de  $g$  sur  $F$ .

Ce pblm. a toujours une solution et  
une seule.

On va m.g. le vecteur perpendiculaire  
donne la distance la plus courte  
d'un point à un sous-espace.



Soit  $h' \in F$  t.q.  $h' \neq h$   
On va m.g.  $|g - h'| > |g - h|$

On remarque  $h - h' \in F$   
 $\Rightarrow (h - h') \perp v$ , Pythagore:

$$|h - h'|^2 + |g - h|^2 = |g - h'|^2$$

$$\Rightarrow |g - h'| > |g - h|$$

En pratique? Comment trouver  
la projection orthogonale de  $g$ ?

Soit  $\langle f_1, \dots, f_m \rangle$  une base de  $F$

On cherche  $h = c_1 f_1 + \dots + c_m f_m$

ou on trouvera les coeffs  
 $c_1, c_2, \dots, c_m$  de la condition

$F$ .

Pour cela il faut et il suffit:  
que  $\langle g-h | f_k \rangle = 0$ ,  $\forall k=1, \dots, m$  ou bien  
 $\langle h | f_k \rangle = \langle g | f_k \rangle$

$\Rightarrow \langle c_1 f_1 + \dots + c_m f_m | f_k \rangle = \langle g | f_k \rangle \quad \forall k=1, \dots, m$   
Pour trouver  $c_1, \dots, c_m$  on a  $m$  éqs.:

$$c_1 \langle f_1 | f_k \rangle + c_2 \langle f_2 | f_k \rangle + \dots + c_m \langle f_m | f_k \rangle = \langle g | f_k \rangle \quad (*)$$

Si  $\{f_1, \dots, f_m\}$  est une base orthonormale  
alors  $c_k = \langle g | f_k \rangle$  car  $\langle f_l | f_k \rangle = \begin{cases} 1, & l=k \\ 0, & \text{sinon} \end{cases}$

Puisque dans chaque sous-espace  $F$   
de dim  $m$  on peut trouver une  
base orthonormée pour tout vecteur  
 $\neq \in E$  il existe et une  
seule projection orthogonale  $h$  sur  $F$

Mais cela aussi signifie que  
dans une base quelconque le  
système  $(*)$  a une solution et une  
seule. Donc le déterminant

$$\det \begin{pmatrix} \langle f_1 | f_1 \rangle & \langle f_2 | f_1 \rangle & \dots & \langle f_m | f_1 \rangle \\ \langle f_1 | f_2 \rangle & \langle f_2 | f_2 \rangle & \dots & \langle f_m | f_2 \rangle \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ \langle f_1 | f_m \rangle & \dots & \dots & \langle f_m | f_m \rangle \end{pmatrix} \neq 0$$

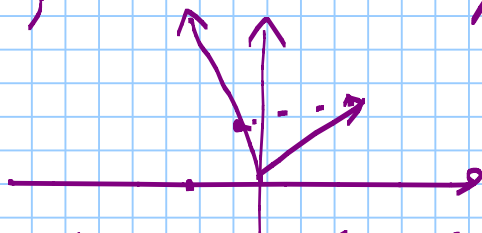
C'est un déterminant de Gram-Schmidt de la famille de vecteurs  $\{f_1, f_2, \dots, f_m\}$ .

Exemple banique  $E = \mathbb{R}^2$ ,  $F = \left\langle \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \end{pmatrix} \right\rangle$

Soit  $g = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ . Trouver la projection orthogonale de  $g$  sur  $F$ .

On cherche à présenter

$g = h + v$ ,  $h$  - la projection sur  $F$ .



$$h = c_1 \cdot \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \end{pmatrix}, \quad \langle v | \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \end{pmatrix} \rangle = 0$$

alors  $\langle g | \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \end{pmatrix} \rangle = c_1 \langle \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \end{pmatrix} | \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \end{pmatrix} \rangle$

$$c_1 = \frac{\langle \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} | \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \end{pmatrix} \rangle}{\langle \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \end{pmatrix} | \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \end{pmatrix} \rangle} = \frac{1 \cdot (-1) + 1 \cdot 3}{(-1)^2 + 3^2} = \frac{2}{10}$$

$$h = \frac{2}{10} \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -0.2 \\ 0.6 \end{pmatrix}$$

Projection:  $p_{\mathbb{R}(e_1)} = \frac{\langle e_1, f_1 \rangle}{\|f_1\|^2} f_1 + \frac{\langle e_1, f_2 \rangle}{\|f_2\|^2} f_2$

$$= \frac{1}{2} \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + \frac{\langle \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} | \begin{pmatrix} \frac{1}{2} \\ -\frac{1}{2} \\ 3 \end{pmatrix} \rangle}{\left(\frac{1}{2}\right)^2 + \left(\frac{1}{2}\right)^2 + \frac{1}{2}} \cdot \begin{pmatrix} \frac{1}{2} \\ -\frac{1}{2} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3/4 \\ 1/4 \\ 1/2\sqrt{2} \end{pmatrix}$$

Ex 2  $E = \mathbb{R}^3$

$$F = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3, x - y - \sqrt{2}z = 0 \right\}$$

Remarque:  $\begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ -\sqrt{2} \end{pmatrix}$  est orthogonale à n'importe quel vecteur de  $F$   
 d'où  $F^\perp = \text{Vect} \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ -\sqrt{2} \end{pmatrix} \right\}$

et  $p_F(e_1) = e_1 - p_{F^\perp}(e_1)$

$$p_{F^\perp}(e_1) = \frac{\langle \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} | \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ -\sqrt{2} \end{pmatrix} \rangle}{1^2 + (-1)^2 + (\sqrt{2})^2} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ -\sqrt{2} \end{pmatrix} = \frac{1}{4} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ -\sqrt{2} \end{pmatrix}$$

$$p_F(e_1) = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 1/4 \\ -1/4 \\ -\sqrt{2}/4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3/4 \\ 1/4 \\ \sqrt{2}/4 \end{pmatrix}$$

Rappel Si  $F$  est un sous-espace de l'espace vect.  $E$  pour  $\forall$  vect.  $g$  de  $E$  on définit une projection sur  $F$ .  
 $g$  a une unique décomp.  $g = v + h$ .

où  $v$  est un vecteur orthogonal à  $F$ . On écrit  $v \in F^\perp$  et la projection orthogonal sur  $F$   
 $p_F g = h$

Def Une applic. linéaire

$p: E \rightarrow E$  est un projecteur

si  $\boxed{p \circ p = p}$

C'est un projecteur orthogonal si  $\text{Ker } p \perp \text{Im } p$ .

Def Soit  $A \subseteq E$ . L'orthogonal de  $A$  est l'ensemble de vecteurs de  $E$  orthogonaux à  $A$ :

$$A^\perp = \{x \in E \mid x \perp A\} = \{x \in E \mid \forall y \in A \text{ on a } \langle x | y \rangle = 0\}$$

Lemme Si  $F$  est un sous-espace de  $E$

$F^\perp$  est un supplémentaire de  $F$ :  
i.e.  $F \oplus F^\perp = E$  (on complète une base orthog. de  $F$  par une base orthog. de  $F^\perp$ )

En particulier,  $\dim F + \dim F^\perp = \dim E$ .