

**Contrôle terminal**

*Le candidat ou la candidate attachera la plus grande importance à la clarté, à la précision et à la concision de la rédaction. Dans toutes les questions, il sera tenu le plus grand compte de la rigueur de la rédaction ; toute réponse insuffisamment justifiée sera considérée comme nulle. Calculatrices et notes de cours sont interdites. Les exercices sont indépendants. Le sujet est **recto-verso**.*

**Exercice 1** (Questions de cours ; 2, 5 points).

1. Donnez la définition d'un produit scalaire sur un  $\mathbb{R}$ -espace vectoriel  $V$ .
2. Donnez la définition d'un espace euclidien. Dans la suite,  $(E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$  désigne un espace euclidien.
3. Donnez la définition d'une base orthonormée de  $E$ .
4. Soit  $u \in \mathcal{L}(E)$  un endomorphisme. Rappelez la définition de  $u^*$  (l'adjoint de  $u$ ).
5. Énoncez le théorème spectral (version endomorphisme).

**Exercice 2** (5 points).

On munit  $E = \mathbb{R}^3$  de son produit scalaire et de son orientation canoniques. Dans la suite,  $\mathcal{M}_3(\mathbb{R})$  désigne l'espace des matrices carrées de taille  $3 \times 3$  à coefficients réels. On considère l'endomorphisme  $f \in \mathcal{L}(E)$  dont la matrice (dans la base canonique) est

$$A = \frac{1}{3} \begin{pmatrix} 2 & 2 & 1 \\ -2 & 1 & 2 \\ 1 & -2 & 2 \end{pmatrix}.$$

1. On note  $M$  une matrice quelconque de  $\mathcal{M}_3(\mathbb{R})$ . Donnez des conditions nécessaires et suffisantes pour que  $M \in \text{SO}_3(\mathbb{R})$ .
2. Montrez que  $A \in \text{SO}_3(\mathbb{R})$ .
3. Déterminez les éléments géométriques de  $f$ , c'est-à-dire trouver  $\mathbf{u}$  et  $\theta$  tels que  $f$  soit la rotation d'axe orienté et dirigé par  $\mathbf{u}$  et d'angle  $\theta$ .

*La méthode pour trouver les éléments géométriques de  $f$  est laissée au choix du candidat ou de la candidate. On pourra par exemple penser à écrire  $A - {}^tA$  sous la forme*

$$A - {}^tA = \begin{pmatrix} 0 & -c & b \\ c & 0 & -a \\ -b & a & 0 \end{pmatrix}.$$

**Exercice 3** (4 points).

Soit  $(E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$  un espace vectoriel euclidien et  $\mathbf{a}, \mathbf{b} \in E$ . On définit  $f : E \rightarrow E$  par

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

1. Montrez que  $f$  est linéaire.
2. Montrez que  $f^* = -f$ .
3. Soit  $M$  la matrice de  $f$  dans une base orthonormée de  $E$ . Que peut-on dire de  $M$  ?
4. On suppose que  $(\mathbf{a}, \mathbf{b})$  forme une famille libre de  $E$ . Quel est le noyau de  $f$  ? Quelle est son image ?

**Exercice 4** (5, 5 points).

Soit  $n \geq 1$  un entier et  $E = \mathbb{R}_n[X]$  l'espace des polynômes de degré  $\leq n$ . Pour  $P, Q \in E$  on pose

$$\langle P, Q \rangle = \sum_{k=1}^{n+1} P(k)Q(k).$$

1. Quelle est la dimension de  $E$ ?
2. Montrez que  $\langle \cdot, \cdot \rangle$  définit un produit scalaire sur  $E$ .
3. Pour  $i = 1, \dots, n+1$  on pose

$$P_i = \prod_{\substack{k=1 \\ k \neq i}}^{n+1} (X - k).$$

Montrez que  $P_i \in E$ .

4. Calculez  $\langle P_i, P_j \rangle$  pour  $i \neq j$  avec  $1 \leq i, j \leq n+1$ . En déduire une base orthonormée de  $E$ .
5. Montrez que l'ensemble  $H = \{P \in E \mid \sum_{k=1}^{n+1} P(k) = 0\}$  est un sous-espace vectoriel de  $E$ .
6. Montrez que  $H$  est un hyperplan de  $E$  et trouvez un polynôme (non nul) normal à  $H$ .
7. Soit  $Q \in E$ . En utilisant la question précédente, établir que la distance  $\text{dist}(Q, H)$  de  $Q$  à  $H$  vaut

$$\text{dist}(Q, H) = \frac{1}{\sqrt{n+1}} \left| \sum_{k=1}^{n+1} Q(k) \right|.$$

**Exercice 5** (4 points).

Soit  $M \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$  vérifiant  $M^t M M = I_n$ .

1. Montrez que  $M$  est inversible.
2. Montrez que  $M$  est symétrique. *Indication : on pourra d'abord essayer de montrer que  $M^{-1}$  est symétrique.*
3. Montrez que nécessairement  $M = I_n$ .