

$(x_2, x_3)$  de  $H$  et on not. La matrice de  $\mathcal{H}$  dans

cette base est donc de la forme  $\begin{pmatrix} a & -b \\ -b & a \end{pmatrix}$  avec  $a^2 + b^2 = 1$ .

On pose  $x_1 = \frac{x_0}{\|x_0\|}$  et on a que  $\mathcal{B} = \{x_1, x_2, x_3\}$

est une base orthogonale et  $\text{Mat}_{\mathcal{B}}^{\mathcal{B}}(u)$  est comme

dans l'énoncé.  $\square$

remarque : Si on choisit  $E$  (par le choix d'une base

orthogonale  $\mathcal{B}_0$ ) on peut trouver dans

la proposition ci-dessus  $\mathcal{B}$  orthogonale

directe (voir b.o.n.d). En effet les bases

$(x_1, x_2, x_3)$  et  $(-x_1, x_2, x_3)$  sont

d'orientation différente et  $\text{Mat}_{\mathcal{B}}^{\mathcal{B}}(u) = \text{Mat}_{\mathcal{B}'}^{\mathcal{B}'}(u)$ .

exemple : Soit le l'endomorphisme dont la matrice dans

la base canonique est  $A = \frac{1}{3} \begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 \\ -2 & 2 & 1 \\ 1 & -2 & 2 \end{pmatrix}$

On vérifie que chaque colonne de  $A$  est un vecteur de

norme 1 et que les 3 colonnes sont orthogonales car

De plus  $\det A = 1$  donc il est une rotation de  $\mathbb{R}^3$ .

On calcule  $\text{Ker}(u - id) = \text{Vect} \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$  (pour trouver le vecteur  $x_1$ )

on trouve  $\text{Ker}(u - id) = \text{Vect} \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$ . On pose alors

$x_1 = \frac{\sqrt{3}}{3} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ . Dans le cas  $H = \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}^\perp$ , on a

$H = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3, x - y + z = 0 \right\}$ .