

**Feuille d'exercices n° 3**

ENDOMORPHISMES REMARQUABLES D'UN ESPACE EUCLIDIEN

**Exercice 1** (Rappels de cours). Soit  $u$  un endomorphisme d'un espace euclidien  $E$ . Démontrer les équivalences suivantes :

- $u$  est orthogonal  $\iff$  pour toute base orthonormée  $\mathcal{B}$  de  $E$ , la matrice de  $u$  dans  $\mathcal{B}$  est orthogonale  
 $\iff$  il existe une base orthonormée  $\mathcal{B}$  de  $E$  dans laquelle la matrice de  $u$  est orthogonale.

et

- $u$  est autoadjoint  $\iff$  pour toute base orthonormée  $\mathcal{B}$  de  $E$ , la matrice de  $u$  dans  $\mathcal{B}$  est symétrique  
 $\iff$  il existe une base orthonormée  $\mathcal{B}$  de  $E$  dans laquelle la matrice de  $u$  est symétrique.

**I Matrices et endomorphismes orthogonaux**

**Exercice 2.** On note  $O_2(\mathbb{R})$  l'ensemble des matrices orthogonales de taille  $(2, 2)$ . Le but de l'exercice est d'expliquer les matrices de  $O_2(\mathbb{R})$ .

1. Soit  $A = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \in O_2(\mathbb{R})$ .
  - (a) Montrer qu'il existe un réel  $\theta$  tel que  $a = \cos(\theta)$  et  $c = \sin(\theta)$ .
  - (b) Montrer que le vecteur  $(d, -b)$  est colinéaire au vecteur  $(a, c)$ .
  - (c) Montrer que  $A$  est nécessairement d'une des deux formes suivantes :

$$R_\theta = \begin{pmatrix} \cos(\theta) & -\sin(\theta) \\ \sin(\theta) & \cos(\theta) \end{pmatrix} \quad \text{ou} \quad S_\theta = \begin{pmatrix} \cos(\theta) & \sin(\theta) \\ \sin(\theta) & -\cos(\theta) \end{pmatrix}.$$

2. En déduire que  $O_2(\mathbb{R}) = \{R_\theta \mid \theta \in \mathbb{R}\} \cup \{S_\theta \mid \theta \in \mathbb{R}\}$ .
3. Soient  $\theta, \theta' \in \mathbb{R}$ . Montrer que  $R_\theta$  et  $R_{\theta'}$  commutent. Les éléments de  $O_2(\mathbb{R})$  commutent-ils entre eux ?
4. On se place dans un plan euclidien  $E$  muni d'une base orthonormée  $\mathcal{B}$ .
  - (a) Soit  $\theta \in \mathbb{R}$ . Interpréter géométriquement les endomorphismes  $r_\theta$  et  $s_\theta$  ayant pour matrices respectives  $R_\theta$  et  $S_\theta$  dans la base  $\mathcal{B}$ .
  - (b) Montrer que le produit de deux réflexions  $s_\theta$  et  $s_{\varphi}$  est une rotation. Obtient-on ainsi toutes les rotations ?

**Exercice 3.** On se place dans un espace euclidien  $E$  de dimension 3. Soit  $u$  un endomorphisme orthogonal de  $E$  tel que  $\det(u) = 1$ .

1. Montrer que  $u$  admet au moins une valeur propre (nécessairement réelle).
2. Montrer que 1 est une valeur propre de  $u$ . Est-ce forcément la seule ?
3. Soit  $e_1$  un vecteur propre de  $u$  associé à la valeur propre 1 de norme 1.
  - (a) Justifier l'existence d'une base orthonormée  $(e_1, e_2, e_3)$  de  $E$  prolongeant  $e_1$ .
  - (b) Quelle forme a la matrice de  $u$  dans cette base ?

**Exercice 4.** Soit  $E$  un espace euclidien.

1. On suppose que  $u \in \mathcal{L}(E)$  est un endomorphisme orthogonal.
  - (a) Quelle peut être la valeur du déterminant de  $u$  ?
  - (b) Quelles sont les valeurs propres (nécessairement réelles) de  $u$  ?
2. Quelles sont les projections orthogonales qui sont des endomorphismes orthogonaux ?
3. Quelles sont les symétries orthogonales qui sont des endomorphismes orthogonaux ?

**Exercice 5.** Soit  $E$  un espace vectoriel euclidien (non orienté) de dimension 3 muni d'une base orthonormée  $\mathcal{B} = (e_1, e_2, e_3)$ . Déterminer la nature, et préciser les éléments caractéristiques, de l'endomorphisme  $f$  de  $E$  dont la matrice dans  $\mathcal{B}$  est donnée par

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

**Exercice 6.** Soient  $a$  et  $b$  deux réels. On considère la matrice

$$A = \begin{pmatrix} a & b & b \\ b & a & b \\ b & b & a \end{pmatrix}.$$

1. Pour quels  $a, b \in \mathbb{R}$  a-t-on  $A$  orthogonale ?
2. Dans ce cas, préciser la nature et les éléments caractéristiques de l'endomorphisme  $f$  de  $\mathbb{R}^3$  dont la matrice dans la base canonique est  $A$ .

## II Adjoint, matrices symétriques et endomorphismes autoadjoints

**Exercice 7.** Soit  $v$  un endomorphisme d'un espace euclidien. Montrer que :

$$\text{Ker}(v^*) = (\text{Im}v)^\perp \quad \text{et} \quad \text{Im}(v^*) = (\text{Ker}v)^\perp.$$

**Exercice 8.** On considère  $u$  l'endomorphisme de  $\mathbb{R}^3$  dont la matrice dans la base canonique est

$$A = \begin{pmatrix} 3 & 0 & -3 \\ 0 & 3 & 1 \\ -3 & 1 & 0 \end{pmatrix}.$$

Montrer que  $u$  est autoadjoint. Justifier l'existence, puis expliciter une matrice  $P$  orthogonale pour laquelle  $P^{-1}AP$  est diagonale.

**Exercice 9.** On considère la matrice symétrique

$$B = \frac{1}{7} \begin{pmatrix} -2 & 6 & -3 \\ 6 & 3 & 2 \\ -3 & 2 & 6 \end{pmatrix}.$$

Calculer  $B^2$  et en déduire que  $B$  est orthogonale. Justifier l'existence puis déterminer une matrice  $Q$  orthogonale pour laquelle  $Q^{-1}BQ$  est diagonale.

**Exercice 10.** Soient  $E$  un espace euclidien de dimension  $n \geq 2$ ,  $a$  un vecteur unitaire de  $E$  et  $k$  un réel.

1. Montrer que

$$f(x) = x + k\langle x, a \rangle a$$

définit un endomorphisme symétrique de  $E$ .

2. Étudier les valeurs propres et les sous-espaces propres de  $f$ .

**Exercice 11.** Soit  $E$  un espace euclidien et  $p$  un projecteur de  $E$ . Montrer l'équivalence :

$$p \text{ est autoadjoint} \iff p \text{ est une projection orthogonale.}$$

**Exercice 12.** Soit  $n \in \mathbb{N}^*$ . On munit  $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$  du produit scalaire défini par

$$\forall M, N \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R}), \quad \langle M, N \rangle = \text{Tr}({}^tMN).$$

Soit  $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ . On considère l'endomorphisme  $\Phi$  de  $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$  défini par

$$\forall M \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R}), \quad \Phi(M) = {}^tAMA + AM{}^tA.$$

Montrer que  $\Phi$  est un endomorphisme autoadjoint.  $\Phi$  est-il diagonalisable?