

Corrigé succinct du CC3 du 15 avril 2014

Q1: (a) $\langle P_1 | P_1 \rangle = \int_0^1 t^2 dt = \frac{t^3}{3} \Big|_0^1 = \frac{1}{3}$.
 $\langle P_1 | P_2 \rangle = \int_0^1 t^3 dt = \frac{t^4}{4} \Big|_0^1 = \frac{1}{4}$.
 $\langle P_2 | P_2 \rangle = \int_0^1 t^4 dt = \frac{t^5}{5} \Big|_0^1 = \frac{1}{5}$.

(b) $\| \lambda P_1 \| = |\lambda| \| P_1 \| = \lambda \sqrt{\langle P_1 | P_1 \rangle} = \frac{\lambda}{\sqrt{3}} = 1$ et donc $\lambda = \sqrt{3}$.

(c) $(\sqrt{3}P_1 = b_1)$ est une base orthonormée de l'espace vectoriel engendré par P_1 . Donc

$$c_1 = \langle P_2 | b_1 \rangle \cdot b_1 = \sqrt{3} \langle P_2 | P_1 \rangle \cdot \sqrt{3} P_1 = \frac{3}{4} P_1$$

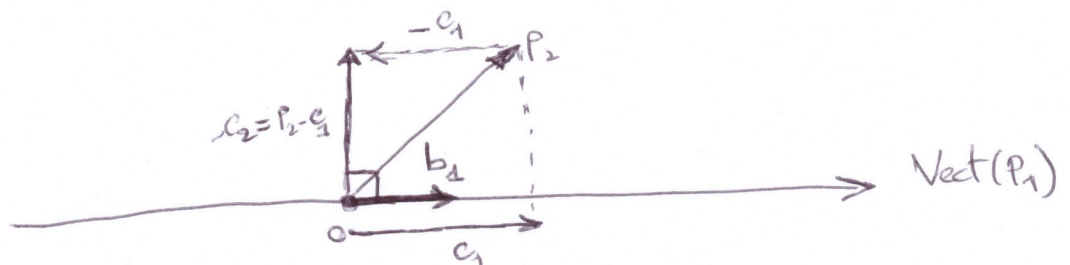
et donc $\mu = \frac{3}{4}$.

(d) $c_2(t) = P_2(t) - c_1(t) = t^2 - \frac{3}{4}t$.

$$\begin{aligned} \langle P_1 | c_2 \rangle &= \langle P_1 | P_2 - c_1 \rangle = \langle P_1 | P_2 \rangle - \langle P_1 | c_1 \rangle \\ &= \langle P_1 | P_2 \rangle - \mu \langle P_1 | P_1 \rangle \\ &= \frac{1}{4} - \frac{3}{4} \cdot \frac{1}{3} = 0. \end{aligned}$$

$$\langle b_1 | c_2 \rangle = \langle \lambda P_1 | c_2 \rangle = \lambda \langle P_1 | c_2 \rangle = 0 \text{ car } \langle P_1 | c_2 \rangle = 0.$$

(e) On a $b_1 = \lambda P_1$, $c_1 = \mu P_1$ et donc b_1 et c_1 sont colinéaires. Donc $\text{Vect}(b_1, c_1) = \text{Vect}(b_1) = \text{Vect}(P_1) \neq E$. Donc (b_1, c_1) n'est pas une base de E .
La famille (b_1, c_2) est la famille obtenue par le procédé d'orthonormalisation de Gram-Schmidt à partir de la base (P_1, P_2) .
Donc c'est une base orthonormée.



Q2: (a) $x_n = (-1)^n \sin\left(\frac{(2n-1)\pi}{2}\right) = (-1)^n \sin\left(n\pi - \frac{\pi}{2}\right)$

si $n=2m$, alors $x_n = x_{2m} = \sin\left(2m\pi - \frac{\pi}{2}\right) = \sin(-\frac{\pi}{2}) = -1$

si $n=2m+1$, alors $x_n = x_{2m+1} = -\sin\left(2m\pi + \frac{\pi}{2}\right) = -1$.

Donc (x_n) est une suite constante, donc convergente de limite -1 .

(b) $|y_n| = \frac{2n}{3n^2+1} \rightarrow 0$ quand n tend vers $+\infty$.

Donc $\lim_{n \rightarrow +\infty} y_n = 0$.

(c) $\sin\left(\frac{-\pi}{n}\right) \sim \frac{-\pi}{n}$ et donc $n^2 \sin\left(\frac{-\pi}{n}\right) \sim -n\pi \rightarrow -\infty$ quand n tend vers $+\infty$.

Q3 (Bonus) (a) La matrice de q dans la base canonique est

$$A = \begin{pmatrix} 5 & -\sqrt{3} \\ -\sqrt{3} & 3 \end{pmatrix}$$

Dans un repère orthonormé \mathcal{E} diagonalisant A , q s'écrit

$\lambda_1 x^2 + \lambda_2 y^2$ où λ_1 et λ_2 sont les valeurs propres de A . Donc \mathcal{E} aurait comme équation dans \mathcal{E} : $\left(\frac{x'}{\frac{1}{\sqrt{\lambda_1}}}\right)^2 + \left(\frac{y'}{\frac{1}{\sqrt{\lambda_2}}}\right)^2 = 1$

et donc $(a, b) = \left(\frac{1}{\sqrt{\lambda_1}}, \frac{1}{\sqrt{\lambda_2}}\right)$ ou $(a, b) = \left(\frac{1}{\sqrt{\lambda_2}}, \frac{1}{\sqrt{\lambda_1}}\right)$.

Calculons λ_1 et λ_2 . On a $P_A(x) = x^2 - 8x + 12$ dont les racines sont $x_1 = 2$ et $x_2 = 6$. Les valeurs propres sont $\lambda_1 = 2$ et $\lambda_2 = 6$

et donc $a = \frac{1}{\sqrt{2}}$, $b = \frac{1}{\sqrt{6}}$.

(b) Pour déterminer \vec{v}_{\pm} , on calcule une vecteur générateur du sous-espace propre $E_2(A)$.

$$\vec{z} = (x, y) \in E_2(A) \Leftrightarrow \begin{cases} 3x - \sqrt{3}y = 0 \\ -\sqrt{3}x + y = 0 \end{cases} \Leftrightarrow y = \sqrt{3}x$$

D'où $\vec{z} = (1, \sqrt{3})$ est une base de $E_2(A)$ et $\vec{v}_+ = \frac{\vec{z}}{\|\vec{z}\|} = \left(\frac{1}{2}, \frac{\sqrt{3}}{2}\right)$

est un vecteur de norme 1 générateur de $E_2(A)$.

$\cos \theta = \frac{1}{2}$ et donc $\theta = \frac{\pi}{6}$ et

$$R = \begin{pmatrix} \frac{1}{2} & -\frac{\sqrt{3}}{2} \\ \frac{\sqrt{3}}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix}$$