



## Espaces préhilbertiens réels, compléments

Dans tout le document,  $(E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$  désigne espace préhilbertien réel et on note  $\|\cdot\|$  la norme associée au produit scalaire  $\langle \cdot, \cdot \rangle$ . De plus,  $n$  désigne un entier supérieur ou égal à 1.

### I Décomposition de Cartan (Iwasawa)

Dans cette partie on suppose que  $E$  est de dimension finie  $n$ .

#### 1. Changements de base, orientation

##### Rappel I.1.

Soient  $\mathcal{E}$ ,  $\mathcal{F}$ , et  $\mathcal{G}$  des bases de  $E$ .

→ La matrice de passage de  $\mathcal{E}$  à  $\mathcal{F}$  est la matrice  $[\mathcal{F}]_{\mathcal{E}}$  de  $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$  telle que, pour tout  $k \in \llbracket 1; n \rrbracket$ , la  $k$ -ième colonne de  $[\mathcal{F}]_{\mathcal{E}}$  est la représentation du  $k$ -ième vecteur de  $\mathcal{F}$  dans la base  $\mathcal{E}$ .

→  $[\mathcal{F}]_{\mathcal{E}}[\mathcal{G}]_{\mathcal{F}}$  est la matrice de passage de  $\mathcal{E}$  à  $\mathcal{G}$  : elle vaut  $[\mathcal{G}]_{\mathcal{E}}$ .

##### Définition I.2.

Soient  $\mathcal{E}$  et  $\mathcal{F}$  deux bases de  $E$ . On dit que  $\mathcal{E}$  et  $\mathcal{F}$  ont la même orientation, et on note  $\mathcal{E} \sim \mathcal{F}$ , lorsque

$$\det_{\mathcal{E}}(\mathcal{F}) := \det([\mathcal{F}]_{\mathcal{E}}) > 0$$

##### Proposition I.3.

$\sim$  est une relation d'équivalence possédant exactement deux classes.

**Preuve :** Soit  $\mathcal{E} = (e_1, \dots, e_n)$  une base de  $E$ . On a

$$\det_{\mathcal{E}}(-e_1, e_2, \dots, e_n) = \begin{vmatrix} -1 & & & \\ & 1 & & \\ & & \ddots & \\ & & & 1 \end{vmatrix} = -1 < 0$$

Donc  $\mathcal{E} \not\sim \underbrace{(-e_1, e_2, \dots, e_n)}_{\text{notée } \overline{\mathcal{E}}}$ . Donc  $\sim$  admet au moins deux classes d'équivalence.

Soit  $\mathcal{F}$  une base de  $E$ .

→ Si  $\det_{\mathcal{E}}(\mathcal{F}) > 0$ , alors on a  $\mathcal{F} \in \overline{\mathcal{E}}$ .

→ Sinon,  $\det_{\mathcal{E}}(\mathcal{F}) < 0$ . Or  $[\mathcal{F}]_{\overline{\mathcal{E}}} = [\mathcal{E}]_{\overline{\mathcal{E}}}[\mathcal{F}]_{\mathcal{E}} = \begin{pmatrix} -1 & & & \\ & 1 & & \\ & & \ddots & \\ & & & 1 \end{pmatrix} [\mathcal{F}]_{\mathcal{E}}$  donc  $\det_{\overline{\mathcal{E}}}(\mathcal{F}) = -\det_{\mathcal{E}}(\mathcal{F}) > 0$ ,

i.e.  $\mathcal{F} \in \overline{\mathcal{E}}$ .

On en déduit que les deux seules classes d'équivalences sont celles de  $\mathcal{E}$  et  $\overline{\mathcal{E}}$ .

Dans la suite de cette partie,  $E$  est associé à l'une de ses bases orthonormées  $\mathcal{E}$ . On dit alors que  $E$  est orienté.

**Définition I.4.**

Soit  $\mathcal{F}$  une base de  $E$ . On dit que  $\mathcal{F}$  est positive ou directe dans  $E$  lorsque  $\mathcal{F} \in \overline{\mathcal{E}}$ . Dans le cas contraire,  $\mathcal{F}$  est négative ou indirecte.

**Proposition I.5.**

Soient  $\mathcal{F}$  une base orthonormée de  $E$  et  $(x_1, \dots, x_n) \in E^n$   
 → Si  $\mathcal{F}$  est directe, alors  $\det_{\mathcal{F}}(x_1, \dots, x_n) = \det_{\mathcal{E}}(x_1, \dots, x_n)$ .  
 → Si  $\mathcal{F}$  est indirecte, alors  $\det_{\mathcal{F}}(x_1, \dots, x_n) = -\det_{\mathcal{E}}(x_1, \dots, x_n)$

**Preuves :**

→ On pose  $P = [\mathcal{F}]_{\mathcal{E}}$  et, pour tout  $i \in \llbracket 1; n \rrbracket$ ,  $X_i = [x_i]_{\mathcal{E}}$  et  $X'_i = [x_i]_{\mathcal{F}}$ . Ainsi, pour tout  $i \in \llbracket 1; n \rrbracket$ ,  $X_i = PX'_i$ . Donc

$$\det_{\mathcal{E}}(x_1, \dots, x_n) = \det(X_1, \dots, X_n) = \det(PX'_1, \dots, PX'_n) = \underbrace{\det(P)}_{=1} \det(X'_1, \dots, X'_n) = \det_{\mathcal{F}}(x_1, \dots, x_n)$$

car  $P$  est une matrice orthogonale et  $\mathcal{F}$  est orientée positivement (relativement à  $\mathcal{E}$ ).

→ Le calcul est identique, seulement  $\det(P) = -1$  car  $P$  est orthogonale et orientée négativement (relativement à  $\mathcal{E}$ ).

**Proposition I.6.**

On suppose que  $n = 3$ . Soit  $(x, y) \in E^2$ . Il existe un unique  $w \in E$  vérifiant la propriété

$$\forall z \in E, \det_{\mathcal{E}}(x, y, z) = \langle w, z \rangle$$

$w$  est le produit vectoriel de  $x$  et  $y$  et est noté  $x \wedge y$ .

**Preuve :** On considère la forme linéaire  $\varphi : z \mapsto \det_{\mathcal{E}}(x, y, z)$ . D'après le théorème à la page 4 du chapitre sur les espaces préhilbertien réels, il existe un unique vecteur  $w$  tel que  $\varphi = \langle w, \cdot \rangle$ , ce qu'on voulait.

**Remarque :** Comme en physique, les coordonnées de  $w$  s'obtiennent à partir des coordonnées de  $x$  et  $y$  :

$$w_1 = \begin{vmatrix} x_2 & y_2 \\ x_3 & y_3 \end{vmatrix} \quad w_2 = \begin{vmatrix} x_3 & y_3 \\ x_1 & y_1 \end{vmatrix} \quad w_3 = \begin{vmatrix} x_1 & y_1 \\ x_2 & y_2 \end{vmatrix}$$

**Exercice I.7.**

Soit  $(E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$  un espace euclidien de dimension 3.  
 Montrer que pour tous  $a, b, c \in E$

$$a \wedge (b \wedge c) = \langle a, c \rangle b - \langle a, b \rangle c$$

## 2. Décomposition de Cartan

On note  $\mathcal{T}_n^+(\mathbb{R})$  l'ensemble des matrices de  $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$  qui sont triangulaires supérieures et dont les coefficients diagonaux sont strictement positifs.

### Proposition I.8.

Soit  $A \in \text{GL}_n(\mathbb{R})$ . Il existe un unique couple  $(O, T) \in \mathcal{O}_n(\mathbb{R}) \times \mathcal{T}_n^+(\mathbb{R})$  tel que  $A = OT$ .

### Preuves

#### → Unicité

S'il existe deux tels couples  $(O_1, T_1)$  et  $(O_2, T_2)$  alors  $O_1 T_1 = O_2 T_2$ , donc  $O_1^{-1} O_2 = T_1 T_2^{-1}$ .

$U := O_1^{-1} O_2$  est orthogonale, triangulaire supérieure à coefficients diagonaux strictement positifs, car l'ensemble des matrices de  $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$  inversibles et triangulaires supérieures est un sous-groupe de  $(\text{GL}_n(\mathbb{R}), \times)$ .

Or,  $U^\top = U^{-1} = (T_1 T_2^{-1})^{-1} = T_2 T_1^{-1} \in \mathcal{T}_n^+(\mathbb{R})$ . Donc  $U^\top$  est aussi triangulaire supérieure à coefficients diagonaux strictement positifs.

Donc  $U$  est diagonale et à coefficients strictement positifs. On en déduit que  $U = I_n$ , donc  $O_1 = O_2$  et  $T_1 = T_2$ .

#### → Existence

Notons  $\mathcal{A} = (A_1, \dots, A_n)$  la base de  $\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$  donnée par les colonnes de  $A$ , et  $\mathcal{F}$  une base de  $\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$  obtenue à l'aide du procédé de Gram-Schmidt appliqué à  $\mathcal{A}$ .

Quitte à échanger certains vecteurs de  $\mathcal{F}$  par leurs opposés, le théorème de Gram-Schmidt assure que  $T := [\mathcal{F}]_{\mathcal{A}}$  est triangulaire supérieure et ses coefficients diagonaux sont strictement positifs.

Posons  $O = [\mathcal{F}]_{\text{Can}(\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R}))}$ . Alors,  $AT = O$  car  $A = [\mathcal{A}]_{\text{Can}(\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R}))}$ . Ainsi  $A = OT^{-1}$ .

### Exercice I.9.

Soit  $n \in \mathbb{N}^*$ . Montrer que

$$\begin{aligned} f : \mathcal{O}_n(\mathbb{R}) \times \mathcal{T}_n^+(\mathbb{R}) &\longrightarrow \text{GL}_n(\mathbb{R}) \\ (O, T) &\longmapsto OT \end{aligned}$$

est un homéomorphisme.

### Exercice I.10.

Soit  $n \in \mathbb{N}^*$ . On note  $\text{GL}_n^+(\mathbb{R})$  l'ensemble des matrices inversibles de déterminant strictement positif.

Montrer que  $\text{GL}_n^+(\mathbb{R})$  est connexe.

### 3. Inégalité de Hadamard

#### Exercice I.11.

Soit  $(E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$  un espace euclidien de dimension  $n$  orienté par l'une de ses bases orthonormées  $\mathcal{E}$ . Soit  $(x_1, \dots, x_n) \in E^n$ . Montrer que

$$\left| \det_{\mathcal{E}}(x_1, \dots, x_n) \right| \leq \prod_{k=1}^n \|x_k\|$$

Montrer de plus qu'il y a égalité si, et seulement si,  $(x_1, \dots, x_n)$  est orthogonale.

## II Matrices de Gram

On rappelle que  $(E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$  un espace préhilbertien réel.

#### Définition II.1.

Soit  $(x_1, \dots, x_n) \in E^n$ . On appelle matrice de Gram associée à  $(x_1, \dots, x_n)$  la matrice

$$G(x_1, \dots, x_n) = (\langle x_i, x_j \rangle)_{1 \leq i, j \leq n}$$

On note aussi  $|G|(x_1, \dots, x_n)$  le déterminant de cette matrice de Gram.

#### Proposition II.2.

Soit  $(x_1, \dots, x_n) \in E^n$ .

→ Soit  $(\varepsilon_1, \dots, \varepsilon_n)$  un système orthonormé tel que  $x_1, \dots, x_n \in \text{Vect}(\varepsilon_1, \dots, \varepsilon_n)$ .  
Notons  $A = [(x_1, \dots, x_n)]_{(\varepsilon_1, \dots, \varepsilon_n)}$ . Alors,

$$G(x_1, \dots, x_n) = A^T A$$

→  $|G|(x_1, \dots, x_n) > 0$  si, et seulement si,  $(x_1, \dots, x_n)$  est libre.

→ Notons  $M$  la matrice  $G(x_1, \dots, x_n)$ . Pour tout  $\Lambda = (\lambda_k)_{1 \leq k \leq n} \in \mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$ ,

$$\|\lambda_1 x_1 + \dots + \lambda_n x_n\|^2 = \Lambda^T M \Lambda$$

→ Pour tout  $\lambda \in \text{Sp}(M)$ ,  $\lambda \geq 0$ .

→ On suppose  $E$  de dimension finie. Soient  $(x_1, \dots, x_n)$  et  $(y_1, \dots, y_n) \in E^n$ . On a l'équivalence

$$G(x_1, \dots, x_n) = G(y_1, \dots, y_n) \iff \exists u \in \mathcal{O}(E), \quad \forall i \in \llbracket 1; n \rrbracket, \quad u(x_i) = y_i$$

#### Preuves

→ On note  $A_1, \dots, A_n$  les colonnes de  $A$ . Alors

$$A^T A = [A_i^T A_j]_{1 \leq i, j \leq n} = (\langle x_i, x_j \rangle)_{1 \leq i, j \leq n} = G(x_1, \dots, x_n)$$

→ D'après la proposition précédente,  $|G|(x_1, \dots, x_p) = \det(A^T A) = (\det(A))^2 > 0$  donc  $\det(A) \neq 0$ , d'où l'équivalence.



Par ailleurs, pour tout  $k \in \llbracket r+1; n \rrbracket$ , et pour tout  $i \in \llbracket 1; r \rrbracket$

$$\langle u(x_{\sigma(k)}) - y_{\sigma(k)}, b_i \rangle = \langle u(x_{\sigma(k)}), b_i \rangle - \langle y_{\sigma(k)}, b_i \rangle = \langle x_{\sigma(k)}, a_i \rangle - \langle y_{\sigma(k)}, b_i \rangle = 0$$

$\uparrow$   $u$  conserve le produit scalaire                       $\uparrow$  égalité des matrices de Gram

Ainsi, pour tout  $k \in \llbracket r+1; n \rrbracket$ ,  $u(x_{\sigma(k)}) - y_{\sigma(k)} \perp B$  et  $u(x_{\sigma(k)}) - y_{\sigma(k)} \in B$ , donc  $u(x_{\sigma(k)}) - y_{\sigma(k)} = 0$ .  
 Donc, pour tout  $i \in \llbracket 1; n \rrbracket$   $u(x_i) = y_i$ .

### Exercice II.3.

Soit  $(E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$  un espace préhilbertien réel. On suppose que  $(x_1, \dots, x_n)$  est libre dans  $E$  et on pose  $F = \text{Vect}(x_1, \dots, x_n)$ . Soit  $a \in E$ .

Montrer que

$$d(a, F)^2 = \frac{|G|(a, x_1, \dots, x_p)}{|G|(x_1, \dots, x_p)}$$

**Correction de l'exercice I.7. :**

Soit  $\mathcal{E}$  une base orthonormée de  $E$  qui détermine le sens direct. On note  $(a_1, a_2, a_3)$ ,  $(b_1, b_2, b_3)$ , et  $(c_1, c_2, c_3)$  les coordonnées respectives de  $a$ ,  $b$  et  $c$  dans cette base.

Calculons :  $[b \wedge c]_{\mathcal{E}} = \begin{pmatrix} b_2c_3 - b_3c_2 \\ b_3c_1 - b_1c_3 \\ b_1c_2 - b_2c_1 \end{pmatrix}$ , puis  $[a \wedge (b \wedge c)]_{\mathcal{E}} = \begin{pmatrix} a_2(b_1c_2 - b_2c_1) - a_3(b_3c_1 - b_1c_3) \\ a_3(b_2c_3 - b_3c_2) - a_1(b_1c_2 - b_2c_1) \\ a_1(b_3c_1 - b_1c_3) - a_2(b_2c_3 - b_3c_2) \end{pmatrix}$ .

Par ailleurs :  $[\langle a, c \rangle b - \langle a, b \rangle c]_{\mathcal{E}} = \begin{pmatrix} (a_1e_1 + a_2e_2 + a_3e_3)b_1 - (a_1b_1 + a_2b_2 + a_3b_3)c_1 \\ (a_1c_1 + a_2e_2 + a_3e_3)b_2 - (a_1b_1 + a_2b_2 + a_3b_3)c_2 \\ (a_1c_1 + a_2e_2 + a_3e_3)b_3 - (a_1b_1 + a_2b_2 + a_3b_3)c_3 \end{pmatrix}$ .

En factorisant par le couple de coordonnées de  $a$  qui apparaît dans chaque ligne, ou en développant chaque ligne des deux résultats, on obtient que les deux colonnes sont égales.

**Correction de l'exercice I.9. :**

Il s'agit de montrer que :

- $f$  est continue : c'est vrai par continuité du produit matriciel.
- $f$  est bijective : c'est vrai d'après la décomposition de Cartan.
- $f^{-1}$  est continue : c'est le plat de résistance de l'exercice.

Soit  $M \in GL_n(\mathbb{R})$ .

Considérons une suite  $(M_m)_{m \in \mathbb{N}}$  à valeurs dans  $GL_n(\mathbb{R})$  convergeant vers  $M \in GL_n(\mathbb{R})$ , et montrons que  $f^{-1}(M_m) \xrightarrow{m \rightarrow +\infty} f^{-1}(M)$ .

Introduisons la décomposition de Cartan  $(O, T) \in \mathcal{O}_n(\mathbb{R}) \times \mathcal{T}_n^+(\mathbb{R})$  de  $M$ , et pour tout  $m \in \mathbb{N}$ , la décomposition de Cartan  $(O_m, T_m) \in \mathcal{O}_n(\mathbb{R}) \times \mathcal{T}_n^+(\mathbb{R})$  de  $M_m$ .

Rappelons que  $\mathcal{O}_n(\mathbb{R})$  est compact : il est fermé (c'est l'image réciproque du fermé  $\{I_n\}$  par l'application continue  $X \mapsto X^T X$ ) et borné car tous les coefficients d'une matrice orthogonale sont majorés par 1 en valeur absolue.

Ainsi, de  $(O_m)_{m \in \mathbb{N}}$  on peut extraire une sous-suite  $(O_{\varphi(m)})_{m \in \mathbb{N}}$  convergeant vers  $\tilde{O} \in \mathcal{O}_n(\mathbb{R})$ .

Pour tout  $m \in \mathbb{N}$ ,  $T_{\varphi(m)} = (O_{\varphi(m)})^{-1} M_{\varphi(m)} \xrightarrow{m \rightarrow +\infty} \tilde{O}^{-1} M$ .

Or  $\tilde{T} := \tilde{O}^{-1} M$  est aussi triangulaire supérieure à coefficients diagonaux positifs, car l'ensemble des matrices triangulaires supérieures à coefficients diagonaux positifs est fermé.

Ainsi,  $M = \tilde{O}\tilde{T}$  et  $(\tilde{O}, \tilde{T}) \in \mathcal{O}_n(\mathbb{R}) \times \mathcal{T}_n^+(\mathbb{R})$ . Par unicité de la décomposition de Cartan de  $M$ ,  $O = \tilde{O}$  et  $T = \tilde{T}$ .

Remarquons alors que toute extraction convergente de la suite  $(O_m)_{m \in \mathbb{N}}$  exhibe une unique valeur d'adhérence pour cette suite, et cette valeur est  $O$ .

Cette suite est à valeurs dans un compact et admet une unique valeur d'adhérence, c'est donc une suite convergente de limite  $O$ .

Ainsi,  $T_m = O_m^{-1} M_m \xrightarrow{m \rightarrow +\infty} O^{-1} M = T$ . Donc,

$$f^{-1}(M_m) = (O_m, T_m) \xrightarrow{m \rightarrow +\infty} (O, T) = f^{-1}(M)$$

ce qui prouve la continuité de  $f^{-1}$ .

**Correction de l'exercice I.10. :**

L'application

$$f : \mathcal{SO}_n(\mathbb{R}) \times \mathcal{T}_n^+(\mathbb{R}) \longrightarrow GL_n^+(\mathbb{R})$$

$$(O, T) \longmapsto OT$$

est continue (car le produit matriciel l'est) et surjective : pour toute  $M \in GL_n^+(\mathbb{R})$ , la décomposition de Cartan donne un couple  $(O, T) \in \mathcal{O}_n(\mathbb{R}) \times \mathcal{T}_n^+(\mathbb{R})$  tel que  $OT = M$ , mais en fait,  $O \in \mathcal{SO}_n(\mathbb{R})$  car sinon,

le déterminant de  $M$  serait négatif, celui de  $T$  étant positif.

Par ailleurs,  $\mathcal{SO}_n(\mathbb{R})$  est connexe (cf. chapitre 35) et  $\mathcal{T}_n^+(\mathbb{R})$  est connexe car convexe, donc leur produit cartésien est connexe.

$\text{GL}_n^+(\mathbb{R})$  est donc connexe en tant qu'image d'un connexe par une fonction continue.

**Correction de l'exercice I.11. :**

On pose  $M = [x_1, \dots, x_n]_{\mathcal{E}}$ . Remarquons que les colonnes de  $M$  sont les colonnes  $X_i$  représentatives des vecteurs  $x_i$ .

→ Si  $(X_1, \dots, X_n)$  est liée,  $\det M = 0$  donc l'inégalité est vraie.

→ Sinon, remarquons que  $M$  est la matrice de passage de la base canonique de  $\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$  à  $\mathcal{X} := (X_1, \dots, X_n)$ .

Notons  $\mathcal{U} = (U_1, \dots, U_n)$  une base orthonormée de  $\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$  donnée par le procédé de Gram-Schmidt, puis  $T$  la matrice de passage de  $\mathcal{U}$  à  $\mathcal{X}$ . D'après le théorème de Gram-Schmidt,  $T$  est triangulaire supérieure. Ses colonnes étant les représentations des vecteurs de  $\mathcal{X}$  dans  $\mathcal{U}$  qui est orthonormée, pour tout  $i \in \llbracket 1; n \rrbracket$ , le  $i$ -ème coefficient diagonal de  $T$  est  $U_i^\top X_i$ .

Ainsi, en notant  $U$  la matrice de passage de la base canonique de  $\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$  à  $\mathcal{U}$ ,

$$|\det(M)| = |\det(UT)| = |\det(T)| = \prod_{k=1}^n |U_k^\top X_k| \underset{\text{Cauchy-Schwarz}}{\leq} \prod_{k=1}^n \sqrt{X_k^\top X_k} \underbrace{\sqrt{U_k^\top U_k}}_{=1} = \prod_{k=1}^n \sqrt{X_k^\top X_k}$$

**Correction de l'exercice II.3. :**

Introduisons la décomposition  $a = u + v$  adaptée à  $E = F \oplus F^\perp$ .

$$\begin{aligned} |G|(a, x_1, \dots, x_p) &= \begin{vmatrix} \langle a, a \rangle & \overbrace{\langle a, x_1 \rangle \dots \langle a, x_p \rangle}^{\text{ligne notée } L} \\ \langle x_1, a \rangle & \langle x_1, x_1 \rangle \dots \langle x_1, x_p \rangle \\ \vdots & \vdots \quad \ddots \quad \vdots \\ \langle x_p, a \rangle & \langle x_p, x_1 \rangle \dots \langle x_p, x_p \rangle \end{vmatrix} \\ &= \begin{vmatrix} \|u\|^2 + \|v\|^2 & L \\ L^\top & G(x_1, \dots, x_p) \end{vmatrix} \\ &= \begin{vmatrix} \|v\|^2 & L \\ 0 & G(x_1, \dots, x_p) \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} \|u\|^2 & L \\ L^\top & G(x_1, \dots, x_p) \end{vmatrix} \\ &= \|v\|^2 |G|(x_1, \dots, x_p) + \underbrace{|G|(u, x_1, \dots, x_p)}_{=0 \text{ car } (u, x_1, \dots, x_p) \text{ est liée}} \\ &= d(a, F)^2 |G|(x_1, \dots, x_p) \end{aligned}$$

\* \*  
\*

*Compilé par Mehdi Chouta et Omar Bennouna pour CPGE Paradise le 30 juin 2021.*