

**Exercice 1.** 1. Soit  $f : V \rightarrow W$  une application linéaire entre deux espaces vectoriels euclidiens. Montrer que si  $\mathcal{B} = \{v_1, \dots, v_n\} \subset V$  est une base quelconque et  $\mathcal{B}' = \{w_1, \dots, w_m\} \subset W$  est une base orthonormée, alors la matrice de  $f$  dans ces bases est donnée par

$$A = (a_{ij}) \in M_{m \times n}(\mathbb{R}) \quad \text{où} \quad a_{i,j} = \langle w_i, f(v_j) \rangle.$$

2. Soient  $\mathcal{B} = \{v_1, \dots, v_n\}$  et  $\mathcal{B}' = \{w_1, \dots, w_n\}$  deux bases d'un espace vectoriel euclidien  $V$ . On suppose que la base  $\mathcal{B}$  est orthonormée et on note  $P$  la matrice de changement de base de  $\mathcal{B}$  vers  $\mathcal{B}'$ . Montrer que  $P$  est une matrice orthogonale si et seulement si la base  $\mathcal{B}'$  est aussi orthonormée.

**Exercice 2.** Répondre à chacune des questions suivantes.

- a) Soit  $g : \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$  une forme bilinéaire symétrique non dégénérée de signature  $(p, q)$ , avec  $0 \leq p \leq n$ . Existe-t-il des vecteurs  $v \in \mathbb{R}^n$ ,  $v \neq 0$ , tels que  $g(v, v) = 0$  ?
- ☐ Oui, toujours.
  - ☐ Non, jamais.
  - ☐ Cela dépend de la valeur de  $p$ .
- b) Soit  $g : V \times V \rightarrow K$  une forme bilinéaire symétrique sur un  $K$ -espace vectoriel  $V$ . Laquelle des assertions suivantes est correcte ?
- ☐ Si  $g$  est non-dégénérée, alors pour tout  $v \in V \setminus \{0\}$ , le covecteur  $\theta \in V^*$  défini par  $\theta(w) = g(v, w)$  est non nul.
  - ☐ S'il existe  $u, v \in V$  tels que  $g(u, v) \neq 0$ , alors  $g$  est non-dégénérée.
  - ☐ Si  $g$  est non-dégénérée, alors il existe  $v \in V \setminus \{0\}$  tel que le covecteur  $\theta \in V^*$  défini par  $\theta(w) = g(v, w)$  est nul.

Rappelons la définition : Une forme bilinéaire  $g$  sur un espace vectoriel  $V$  est *non-dégénérée* si la condition  $g(x, y) = 0 \ \forall y \in V$  implique  $x = 0$ .

**Exercice 3.** 1. Prouver que deux matrices symétriques congruentes  $A$  et  $B$  de  $M_n(\mathbb{K})$  ont même rang (où  $\mathbb{K}$  est un corps quelconque).

2. Prouver que si  $A \in M_n(\mathbb{C})$  est une matrice symétrique complexe de rang  $r$ , alors  $A$  est congruente à une matrice diagonale de rang  $r$  dont les coefficients valent 0 ou 1. Plus précisément  $d_{ii} = +1$  pour  $1 \leq i \leq r$  où  $r$  est le rang de  $A$  et tous les autres coefficients sont nuls.

**Exercice 4.** Soit  $Q(x_1, x_2) = x_1^2 - x_2^2$  la forme quadratique standard de signature  $(1, 1)$  sur  $\mathbb{R}^2$ . Prouver que  $\{u, v\} \subset \mathbb{R}^2$  est une base de Sylvester si et seulement s'il existe  $s \in \mathbb{R}$  et  $\varepsilon = \pm 1$  tels que

$$u = \begin{pmatrix} \varepsilon \cosh(s) \\ \sinh(s) \end{pmatrix} \quad \text{et} \quad v = \pm \begin{pmatrix} \sinh(s) \\ \varepsilon \cosh(s) \end{pmatrix}$$

où  $\cosh(s) = \frac{1}{2}(e^s + e^{-s})$  et  $\sinh(s) = \frac{1}{2}(e^s - e^{-s})$  sont les fonctions cosinus et sinus hyperboliques.

**Exercice 5.** 1. Rappeler les notions de cône isotrope, d'*indicatrice positive* et d'*indicatrice négative* d'une forme quadratique  $Q$  sur un espace vectoriel réel.

2. Démontrer que ces ensembles déterminent complètement la forme quadratique  $Q$  i.e. si  $Q_1$  et  $Q_2$  sont deux formes quadratiques telles que

$$S_0(V, Q_1) = S_0(V, Q_2), \quad S_+(V, Q_1) = S_+(V, Q_2), \quad S_-(V, Q_1) = S_-(V, Q_2),$$

alors  $Q_1 = Q_2$ .

3. Soit  $f : V \rightarrow V$  un automorphisme linéaire. Montrer que  $f \in O(Q)$  si et seulement si les indicatrices et le cône de lumière sont invariants par  $f$ , c'est-à-dire

$$f(S_+(V, Q)) = S_+(V, Q), \quad f(S_-(V, Q)) = S_-(V, Q) \quad \text{et} \quad f(S_0(V, Q)) = S_0(V, Q).$$

(Rappelons que  $f \in O(Q)$  signifie que  $Q(f(x)) = Q(x)$  pour tout  $x \in V$ ).

**Exercice 6.** Parmi les assertions suivantes, lesquelles sont correctes ?

1. Toute matrice réelle symétrique définie positive est inversible.
2. Deux matrices symétriques congruentes ont même déterminant.
3. Soit  $Q$  une forme quadratique sur un espace vectoriel réel  $V$  telle que  $Q(e_i) > 0$  pour tous les vecteurs d'une base de  $V$ . Peut-on déduire que  $Q$  est définie positive ?
4. Une forme quadratique  $Q$  sur un espace vectoriel réel  $V$  est définie positive si et seulement si  $\sqrt{Q}$  est la norme associée à un produit scalaire.

**Exercice 7.** On considère la forme quadratique  $Q : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$  définie par  $Q(x_1, x_2) = 2x_1x_2$ .

1. Ecrire la forme bilinéaire symétrique  $\beta$  associée (obtenue par polarisation de  $Q$ ).
2. Ecrire la matrice de Gram  $B$  de cette forme bilinéaire dans la base canonique.
3. Trouver une base orthonormée généralisée (base de Sylvester)  $\{u_1, u_2\}$  pour  $Q$ .
4. Quelle est la signature de  $Q$  ?
5. Effectuer la diagonalisation orthonormale de  $B$  (i.e. trouver une matrice orthogonale  $P \in O(2)$  telle que  $P^\top B P$  est diagonale).

**Exercice 8.** Trouver le rang et la signature de la matrice symétrique

$$A = \begin{pmatrix} 3 & -2 & 4 \\ -2 & 6 & 2 \\ 4 & 2 & 3 \end{pmatrix}.$$

Cette matrice est-elle définie positive ?

**Exercice 9.** Soit  $A \in M_{m \times n}(\mathbb{R})$  une matrice de rang  $r \geq 1$  dont les valeurs singulières sont  $\{\mu_1, \dots, \mu_r\}$  (cf. exercice 11.8). On supposera sans perte de généralité que  $\mu_i \neq 0$  si  $1 \leq i \leq r$ .

1. Montrer qu'il existe des bases orthonormées  $\{v_1, \dots, v_n\} \subset \mathbb{R}^n$  et  $\{w_1, \dots, w_m\} \subset \mathbb{R}^m$  telles que  $Av_i = \mu_i w_i$  si  $1 \leq i \leq r$  et  $Av_i = 0$  si  $i > r$ .

**Indication.** On peut prendre pour  $\{v_i\}$  une base propre orthonormée pour la matrice  $G = A^\top A \in M_n(\mathbb{R})$ .

2. En déduire qu'il existe des matrices orthogonales  $P \in O(n)$  et  $Q \in O(m)$  telles que

$$AP = QD, \quad \text{où} \quad D = \begin{pmatrix} \boxed{\begin{matrix} \mu_1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & \mu_2 & \cdots & 0 \\ 0 & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & \cdots & \cdots & \mu_r \end{matrix}} & \begin{matrix} 0 \\ \vdots \\ \vdots \\ 0 \\ 0 \end{matrix} \\ 0 & \cdots & \cdots & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

**Remarque.** La décomposition  $A = QDP^\top$  s'appelle la *décomposition en valeurs singulières* de la matrice  $A$  et joue un rôle important dans un certain nombre de problèmes de géométrie et de compression de l'information. Noter que  $A$  et  $D$  sont des matrices de même taille (qui peut être rectangulaire).