

## COLLE 09 DU 27 FÉVRIER 2017 AU 12 MARS 2017

**0.1 Espaces euclidiens**

Ce chapitre est organisé autour de trois objectifs :

- consolider les acquis de la classe de première année sur les espaces euclidiens;
- étudier les isométries vectorielles et les matrices orthogonales, et les classer en dimension deux en insistant sur les représentations géométriques;
- énoncer les formes géométrique et matricielle du théorème spectral.

CONTENUS	CAPACITÉS & COMMENTAIRES
<b>a) Isométries vectorielles</b>	
Un endomorphisme d'un espace euclidien $E$ est une isométrie vectorielle s'il conserve la norme. Caractérisations par la conservation du produit scalaire, par l'image d'une base orthonormale. Groupe orthogonal. Stabilité de l'orthogonal d'un sous-espace stable.	Autre dénomination : automorphisme orthogonal. Exemple des réflexions en dimensions deux et trois.  Notation $O(E)$ .
<b>b) Matrices orthogonales</b>	
Une matrice de $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ est dite orthogonale si l'endomorphisme de $\mathbb{R}^n$ qui lui est canoniquement associé est une isométrie vectorielle. Caractérisation par l'une des relations $MM^T = I_n$ ou $M^T M = I_n$ . Caractérisation d'un automorphisme orthogonal à l'aide de sa matrice dans une base orthonormale. Groupe orthogonal d'ordre $n$ . Déterminant d'une matrice orthogonale. Groupe spécial orthogonal. Orientation d'un espace euclidien.	Caractérisation comme matrice de changement de base orthonormale.  Interprétation en termes de colonnes et de lignes.  Notations $O_n(\mathbb{R})$ , $O(n)$ . Notations $SO_n(\mathbb{R})$ , $SO(n)$ .
<b>c) Isométries vectorielles d'un plan euclidien</b>	
Détermination des matrices de $O_2(\mathbb{R})$ , de $SO_2(\mathbb{R})$ . Mesure de l'angle d'une rotation d'un plan euclidien orienté. Classification des isométries vectorielles d'un plan euclidien.	Commutativité de $SO_2(\mathbb{R})$ . Écriture complexe d'une rotation.

---

**d) Réduction des endomorphismes symétriques et des matrices symétriques réelles**

---

Endomorphisme symétrique d'un espace euclidien.

Si  $\mathcal{B}$  est une base orthonormale de  $E$  et  $u$  un endomorphisme de  $E$ , alors  $u$  est symétrique si et seulement si  $\text{Mat}_{\mathcal{B}}(u)$  est symétrique.

Théorème spectral : un endomorphisme symétrique d'un espace euclidien admet une base orthonormale de vecteurs propres.

Démonstration non exigible.

Interprétation matricielle : pour toute matrice symétrique réelle  $A$ , il existe  $D$  diagonale réelle et  $P$  orthogonale telles que  $A = PDP^{-1}$ .

---

1. Les démonstrations des différents résultats du cours seront parfaitement maîtrisés.
2. Les étudiants sauront reconnaître des projecteurs orthogonaux et des symétries orthogonales, ainsi que en dimension 2 des rotations et des réflexions.
3. Ils sauront utiliser les projections orthogonales dans des problèmes de meilleur approximation.
4. Ils sauront aussi redémontrer l'inégalité de Cauchy-Schwarz et l'appliquer à la mise en place d'inégalités.