

## Produit scalaire et espaces euclidiens

<b>1</b>	<b>Produit scalaire et norme euclidienne</b>	<b>2</b>
1.1	Produit scalaire . . . . .	2
1.2	Inégalité de Cauchy-Schwarz et conséquences	4
<b>2</b>	<b>Orthogonalité</b>	<b>5</b>
2.1	Vecteurs orthogonaux, orthogonal d'une partie	5
2.2	Familles orthogonales, familles orthonormales	7
2.3	Orthonormalisation de Gram-Schmidt . . . . .	8
<b>3</b>	<b>Bases orthonormées d'un espace euclidien</b>	<b>10</b>
3.1	Existence de bases orthonormées d'un espace euclidien . . . . .	10
3.2	Formules dans une base orthonormée . . . . .	10
<b>4</b>	<b>Projection orthogonale sur un sous-espace vectoriel de dimension finie</b>	<b>11</b>
4.1	Supplémentaire orthogonal . . . . .	11
4.2	Projeté orthogonal . . . . .	12
4.3	Distance d'un vecteur à un sous-espace . . . . .	14

# 1 Produit scalaire et norme euclidienne

Dans tout ce chapitre,  $E$  désigne un  $\mathbb{R}$ -espace vectoriel.

## 1.1 Produit scalaire

### Définition.

On appelle **produit scalaire sur  $E$**  toute forme bilinéaire symétrique définie positive, c'est à dire toute application  $\phi : E \times E \rightarrow \mathbb{R}$  satisfaisant :

- $\phi$  est bilinéaire :

$$\forall x, x', y, y' \in E, \forall \lambda \in \mathbb{R}, \phi(\lambda.x + x', y) = \lambda.\phi(x, y) + \phi(x', y) \text{ et } \phi(x, \lambda.y + y') = \lambda.\phi(x, y) + \phi(x, y')$$

- $\phi$  est symétrique :

$$\forall x, y \in E, \phi(y, x) = \phi(x, y)$$

- $\phi$  est positive :

$$\forall x \in E, \phi(x, x) \geq 0$$

- $\phi$  est définie :

$$\forall x \in E, \phi(x, x) = 0 \Leftrightarrow x = 0$$

**Notation.** Dans ce cas, on note  $\phi(x, y) = \langle x, y \rangle$  (ou parfois  $(x|y)$ , ou tout simplement  $x \cdot y$ ).

### Remarques.

- Pour montrer la bilinéarité, on pourra se contenter de prouver la linéarité en l'une des variables et la symétrie.
- On s'attachera à montrer avec rigueur le caractère défini (souvent le point non trivial).

### Exemples classiques.

- Produit scalaire sur  $\mathbb{R}^2$ . Si  $x = (x_1, x_2), y = (y_1, y_2) \in \mathbb{R}^2$ , alors :

$$\langle x, y \rangle = x_1y_1 + x_2y_2.$$

- Produit scalaire canonique sur  $\mathbb{R}^n$ . Si  $x = (x_1, \dots, x_n), (y_1, \dots, y_n) \in \mathbb{R}^n$ , alors :

$$\langle x, y \rangle = \sum_{i=1}^n x_iy_i.$$

Ceci se réécrit matriciellement de la manière suivante (avec  $X, Y \in \mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$ ) :

$$\langle X, Y \rangle = {}^t X \times Y.$$

- Produit scalaire sur  $E = \mathcal{C}([a, b], \mathbb{R})$ . Si  $f, g \in E$ , on définit un produit scalaire en posant :

$$\langle f, g \rangle = \int_a^b f(t)g(t)dt.$$

**Exemple.** Montrons qu'on définit un produit scalaire sur  $E = \mathbb{R}_n[X]$  en posant pour tout  $P, Q \in E$  :

$$\langle P, Q \rangle = \sum_{i=0}^n P(i)Q(i).$$

**Exercice.** Montrer qu'on définit un produit scalaire sur  $E = \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$  en posant pour tout  $M, N \in E$  :

$$\langle P, Q \rangle = \text{Tr}({}^t M \cdot N).$$

**Définition.**

Un  $\mathbb{R}$ -espace vectoriel  $E$  muni d'un produit scalaire  $\langle \cdot, \cdot \rangle$  est appelé espace préhilbertien réel, et noté  $(E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$ . Si de plus  $E$  est de dimension finie, on dit que  $(E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$  est un espace euclidien.

**Norme euclidienne**

**Définition.**

Soit  $(E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$  un espace préhilbertien réel.

- On définit la **norme euclidienne** sur  $E$  par:

$$\forall x \in E, \|x\| = \sqrt{\langle x, x \rangle}$$

En particulier, on dira qu'un vecteur  $x \in E$  est **unitaire** s'il vérifie  $\|x\| = 1$ .

- On définit la **distance euclidienne** sur  $E$  par:

$$\forall x, y \in E, d(x, y) = \|x - y\|$$

**Remarques.** La norme euclidienne satisfait les propriétés suivantes :

- $\forall x \in E, \|x\| \geq 0$  et  $\|x\| = 0 \Leftrightarrow x = 0_E$  ;
- $\forall \lambda \in \mathbb{R}, \forall x \in E, \|\lambda x\| = |\lambda| \cdot \|x\|$ .

En effet, on a :

- $\forall x \in E, \|x\| \geq 0$  et si  $\|x\| = 0$  alors  $x = 0_E$  car  $\langle \cdot, \cdot \rangle$  est définie positive.
- $\forall \lambda \in \mathbb{R}, \forall x \in E, \|\lambda x\| = \sqrt{\langle \lambda x, \lambda x \rangle} = \sqrt{\lambda^2 \langle x, x \rangle} = |\lambda| \|x\|$ .

**Propriété 1** (Identités remarquables)

Soit  $(E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$  un espace préhilbertien réel.

$$(1) \forall x, y \in E, \|x+y\|^2 = \|x\|^2 + 2\langle x, y \rangle + \|y\|^2 \text{ et } \|x-y\|^2 = \|x\|^2 - 2\langle x, y \rangle + \|y\|^2.$$

(2) Identité de polarisation :

$$\forall x, y \in E, \langle x, y \rangle = \frac{1}{4}(\|x+y\|^2 - \|x-y\|^2).$$

$$(3) \text{Égalité du parallélogramme. } \forall x, y \in E, 2(\|x\|^2 + \|y\|^2) = \|x+y\|^2 + \|x-y\|^2$$

**Preuve.**

- (1) Il suffit de développer  $\|x+y\|^2$  en utilisant les propriétés du produit scalaire.
- (2) On fait la différence des deux égalités obtenues.

(3) On fait la somme des deux identités obtenues.

□

**Remarque.** On déduit de l'égalité du parallélogramme, la longueur de la médiane du triangle de côté  $x, y$  en fonction des longueurs des trois côtés  $x, y, x - y$  :

$$\left\| \frac{x + y}{2} \right\|^2 = \frac{1}{4} \sqrt{2(\|x\|^2 + \|y\|^2) - \|x - y\|^2}.$$

## 1.2 Inégalité de Cauchy-Schwarz et conséquences

### Théorème 2 (Inégalité de Cauchy-Schwarz)

Soit  $(E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$  un espace préhilbertien réel. On a :

$$\forall x, y \in E, \quad |\langle x, y \rangle| \leq \|x\| \cdot \|y\|.$$

De plus, on a l'égalité si et seulement si  $x$  et  $y$  sont colinéaires.

**Preuve.** Fixons  $x, y \in E$ , et considérons la fonction de  $\mathbb{R}$  dans  $\mathbb{R}$  définie pour tout  $t \in \mathbb{R}$  par :

$$f(t) = \|tx - y\|^2 = t^2\|x\|^2 - 2t\langle x, y \rangle + \|y\|^2.$$

Deux cas peuvent alors se présenter :

- Si  $\|x\|^2 = \langle x, x \rangle = 0$ , alors puisque le produit scalaire est défini on en déduit que  $x = 0_E$ . L'inégalité de Cauchy-Schwartz s'écrit alors  $0 \leq 0$  et est bien satisfaite.
- si  $\|x\|^2 \neq 0$ , la fonction  $f$  est une fonction polynomiale du second degré en  $t$ , à valeurs positives car le produit scalaire est positif. Son discriminant est donc positif :

$$\Delta = 4(\langle x, y \rangle^2 - \|x\|^2\|y\|^2) \leq 0.$$

On en déduit l'inégalité de Cauchy-Schwartz.

Si  $x$  et  $y$  sont liés, on a bien entendu l'égalité dans l'inégalité de Cauchy-Schwartz. Réciproquement, supposons qu'on ait l'égalité. Si  $x = 0_E$ , alors  $x$  et  $y$  sont liés. Si  $x \neq 0_E$ , l'égalité signifie en reprenant nos calculs que  $\Delta = 0$ . Ainsi  $f$  a une racine double  $\alpha$  et  $\|\alpha x - y\| = 0$ , d'où  $y = \alpha x$ . □

**Remarque.** L'inégalité de Cauchy-Schwartz donne

- dans  $E = \mathbb{R}^n$  muni du produit scalaire canonique :

$$\left| \sum_{i=1}^n x_i y_i \right| \leq \sqrt{\sum_{i=1}^n x_i^2} \sqrt{\sum_{i=1}^n y_i^2}.$$

- dans  $E = \mathcal{C}([a, b], \mathbb{R})$  :

$$\left| \int_a^b f(t)g(t)dt \right| \leq \sqrt{\int_a^b f(t)^2 dt} \sqrt{\int_a^b g(t)^2 dt}.$$

### Propriété 3

La norme euclidienne satisfait les trois propriétés suivantes :

- (1) séparabilité :  $\forall x \in E, \|x\| \geq 0$  et  $\|x\| = 0 \iff x = 0_E$  ;
- (2) homogénéité :  $\forall \lambda \in \mathbb{R}, \forall x \in E, \|\lambda x\| = |\lambda| \cdot \|x\|$  ;
- (3) inégalité triangulaire :  $\forall x, y \in E, \|x + y\| \leq \|x\| + \|y\|$ .

**Remarque.** Une application satisfaisant ses trois points est appelée une norme sur l'espace vectoriel  $E$ .

**Preuve.** Les points (1) et (2) ont déjà été démontré. Montrons l'inégalité triangulaire. Pour  $x, y \in E$ , l'inégalité de Cauchy-Schwartz donne :

$$\begin{aligned} \|x + y\|^2 &= \langle x + y, x + y \rangle \\ &= \|x\|^2 + 2\langle x, y \rangle + \|y\|^2 \\ &= \|x\|^2 + 2|\langle x, y \rangle| + \|y\|^2 \\ &\leq \|x\|^2 + 2\|x\|\|y\| + \|y\|^2 \\ &\leq (\|x\| + \|y\|)^2. \end{aligned}$$

□

**Remarque.** Il en découle les propriétés suivantes de la distance euclidienne  $d(x, y) = \|x - y\|$  :

- $d(x, y) = 0 \Leftrightarrow x = y$  ;
- $d(x, y) = d(y, x)$  ;
- $d(x, z) \leq d(x, y) + d(y, z)$ .

#### Propriété 4

- (1)  $\|x + y\| = \|x\| + \|y\| \Leftrightarrow x = 0$  ou  $\exists \alpha \geq 0, y = \alpha \cdot x$ .
- (2)  $\forall x, y \in E, \left| \|x\| - \|y\| \right| \leq \|x - y\|$ .

**Preuve.**

- (1)  $\|x + y\| = \|x\| + \|y\| \Leftrightarrow \langle x, y \rangle = |\langle x, y \rangle|$  et  $|\langle x, y \rangle| = \|x\| \cdot \|y\|$ . Or on a égalité dans l'inégalité de Cauchy Schwarz si et seulement si  $x = 0_E$  ou si il existe  $\alpha \in \mathbb{R}$  tel que  $y = \alpha x$ . Comme de plus  $\langle x, y \rangle = |\langle x, y \rangle|$ , on en déduit que  $\alpha \geq 0$ .
- (2) Direct avec  $\|x\| \leq \|x - y\| + \|y\|$  et  $\|y\| \leq \|y - x\| + \|x\|$ .

□

## 2 Orthogonalité

### 2.1 Vecteurs orthogonaux, orthogonal d'une partie

Soit  $x, y \in E$  des vecteurs non nuls. L'inégalité de Cauchy-Schwarz montre que :

$$-1 \leq \frac{\langle x, y \rangle}{\|x\| \times \|y\|} \leq 1.$$

On définit alors l'angle non orienté  $\theta \in [0, \pi]$  des vecteurs  $x$  et  $y$  par  $\theta = \arccos\left(\frac{\langle x, y \rangle}{\|x\| \times \|y\|}\right)$ . On a ainsi :

$$\langle x, y \rangle = \|x\| \times \|y\| \times \cos(\theta).$$

#### Définition.

Soit  $(E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$  un espace préhilbertien réel.

- On dit que les vecteurs  $x, y \in E$  sont **orthogonaux** si  $\langle x, y \rangle = 0$ .
- Plus généralement, deux parties  $A$  et  $B$  de  $E$  sont **orthogonales** si  $\forall (x, y) \in A \times B, \langle x, y \rangle = 0$ .

**Remarque.**  $x$  et  $y \in E$  sont orthogonaux si l'un des vecteurs est nul, ou si les deux vecteurs sont non nuls et l'angle non orienté entre  $x$  et  $y$  est égal à  $\frac{\pi}{2}$ .

#### Propriété 5 (Pythagore)

Soit  $(E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$  un espace préhilbertien réel. Alors:

$$x \text{ et } y \text{ sont orthogonaux} \Leftrightarrow \|x + y\|^2 = \|x\|^2 + \|y\|^2$$

**Preuve.** On a  $\|x + y\|^2 = \|x\|^2 + \|y\|^2 + 2\langle x, y \rangle$ . Ainsi on a :

$$\|x + y\|^2 = \|x\|^2 + \|y\|^2 \Leftrightarrow \langle x, y \rangle = 0 \Leftrightarrow x \text{ et } y \text{ sont orthogonaux.} \quad \square$$

#### Définition.

Soient  $(E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$  un espace préhilbertien réel et  $A$  une partie de  $E$ . On appelle **orthogonal de  $A$**  l'ensemble noté  $A^\perp$  défini par :

$$A^\perp = \{x \in E, \forall a \in A, \langle x, a \rangle = 0\}.$$

#### Propriété 6

Soient  $(E, \phi)$  un espace préhilbertien réel et  $A, B$  deux parties de  $E$ .

- (1)  $A^\perp$  est un sous-espace vectoriel de  $E$ .
- (2) Si  $A = \text{Vect}(e_1, \dots, e_n)$ , alors

$$x \in A^\perp \Leftrightarrow \forall i \in [1, n], \langle x, e_i \rangle = 0$$

- (3) Si  $A \subset B$ , alors  $B^\perp \subset A^\perp$ .
- (4)  $A \subset (A^\perp)^\perp$ .

#### Preuve.

- (1) L'ensemble  $A^\perp$  est non vide car  $0_E \in A^\perp$ . Il est stable par combinaison linéaire: Si  $\lambda, \mu \in \mathbb{R}$ , si  $x, y \in A^\perp$ , alors  $\forall a \in A$ ,

$$\langle a, \lambda x + \mu y \rangle = \lambda \langle a, x \rangle + \mu \langle a, y \rangle = 0.$$

- (2) Par double inclusion.

- (3) Soit  $b \in B^\perp$ , alors pour tout  $a \in A$ , on a :

$$\langle b, a \rangle = 0 \quad \text{car } a \in A \subset B.$$

Ainsi  $b \in A^\perp$  et donc  $B^\perp \subset A^\perp$ .

(4) On a  $A \subset (A^\perp)^\perp$  car si  $a \in A, \forall x \in A^\perp,$

$$\langle a, x \rangle = 0, \text{ donc } \langle x, a \rangle = 0$$

et on en déduit que  $a \in (A^\perp)^\perp$ , ce qui établit l'inclusion.

□

### Remarques.

- $\{0_E\}^\perp = E$  et  $E^\perp = \{0_E\}$ . En effet, pour la deuxième égalité, si  $x \in E^\perp$ , comme  $x \in E$ ,  $x$  est orthogonal à lui-même, donc  $\langle x, x \rangle = \|x\|^2 = 0$  et  $x = 0_E$ .
- Ainsi, on a l'équivalence suivante:

$$(\forall a \in E, \langle a, x \rangle = \langle a, y \rangle) \iff (x = y).$$

En effet, si  $\forall a \in E, \langle a, x \rangle = \langle a, y \rangle$ , alors  $x - y$  est orthogonal à tout vecteur  $a \in E$ , donc  $x - y \in E^\perp = \{0_E\}$  et  $x = y$ .

## 2.2 Familles orthogonales, familles orthonormales

### Définition.

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

- On dit qu'une famille de vecteurs  $(x_1, \dots, x_k)$  de  $E$  est orthogonale si :

$$\forall 1 \leq i < j \leq k, \langle x_i, x_j \rangle = 0.$$

- Une famille orthogonale de vecteurs  $(x_1, \dots, x_k)$  de  $E$  est orthonormale si de plus pour tout  $1 \leq i \leq k, \|x_i\| = \sqrt{\langle x_i, x_i \rangle} = 1$ .

**Remarque.** Pour une famille  $(x_1, \dots, x_k)$  orthonormale, on a ainsi :  $\langle x_i, x_j \rangle = \delta_{i,j}$ .

### Propriété 7 (Pythagore)

Pour toute famille orthogonale de vecteurs  $(x_1, \dots, x_k)$  de  $E$ , on a :

$$\left\| \sum_{i=1}^k x_i \right\|^2 = \sum_{i=1}^k \|x_i\|^2.$$

**Preuve.** Les propriétés du produit scalaire et l'orthogonalité des vecteurs  $x_1, \dots, x_k$  donnent :

$$\left\| \sum_{i=1}^k x_i \right\|^2 = \sum_{i=1}^k \sum_{j=1}^k \langle x_i, x_j \rangle = \sum_{i=1}^k \|x_i\|^2.$$

□

**Remarque.** La réciproque est vraie lorsque  $k = 2$ , mais fautive en général lorsque  $k \geq 3$ .

### Propriété 8

Toute famille orthogonale de vecteurs non nuls  $(x_1, \dots, x_k)$  de  $E$  est libre. En particulier, toute famille orthonormale est libre.

**Preuve.** Formons une combinaison linéaire nulle de la famille orthogonale de vecteurs  $(x_1, \dots, x_k)$  de  $E$  : soit  $\lambda_1, \dots, \lambda_k \in \mathbb{K}$  telle que

$$\lambda_1 x_1 + \dots + \lambda_k x_k = 0_E.$$

En faisant le produit scalaire par un vecteur  $x_j$ ,  $1 \leq j \leq k$ , on a :

$$\left\langle x_j, \sum_{i=1}^k \lambda_i x_i \right\rangle = \sum_{i=1}^k \lambda_i \langle x_j, x_i \rangle = 0.$$

Par orthogonalité de la famille  $(x_i)$ , il reste  $\lambda_j \|x_j\|^2 = 0$ , d'où  $\lambda_j = 0$  car  $x_j \neq 0_E$ . □

**Exercice.** On considère  $E = \{f \in \mathcal{C}^0(\mathbb{R}, \mathbb{R}) \mid f \text{ } 2\pi\text{-périodique}\}$ .

a) Montrer que l'application  $\langle f, g \rangle = \int_0^{2\pi} f(t)g(t)dt$  définit un produit scalaire sur  $E$ .

b) Montrer que la famille  $(t \mapsto \cos(kt), t \mapsto \sin(kt))_{k=1, \dots, n}$  est une famille orthogonale pour  $\langle \cdot, \cdot \rangle$ .

### 2.3 Orthonormalisation de Gram-Schmidt

**Propriété 9** (Orthonormalisation de Gram-Schmidt)

Soit  $(x_1, \dots, x_n)$  une famille libre de vecteurs de  $E$ . Alors il existe une famille orthonormale  $(e_1, \dots, e_n)$  unique, appelée l'orthonormalisée de Gram-Schmidt de  $(x_1, \dots, x_n)$ , telle que :

- $\forall k \in \llbracket 1, n \rrbracket, \text{Vect}(e_1, \dots, e_k) = \text{Vect}(x_1, \dots, x_k)$ .
- $\forall k \in \llbracket 1, n \rrbracket, \langle e_k, x_k \rangle > 0$ .

**Preuve.** Montrons par récurrence sur  $k \in \llbracket 1, n \rrbracket$  qu'une telle famille  $(e_1, \dots, e_n)$  existe et est unique.

- Supposons  $k = 1$ . On cherche donc  $e_1 \in E$  tel que :

- $\text{Vect}(e_1) = \text{Vect}(x_1)$  ;
- $\|e_1\| = 1$  ;
- $\langle e_1, x_1 \rangle > 0$ .

La première condition impose que  $e_1 = \lambda x_1$  avec  $\lambda \in \mathbb{R}$ . Avec la deuxième condition, on obtient :

$$1 = \|e_1\| = |\lambda| \times \|x_1\|.$$

Comme de plus  $\|x_1\| \neq 0$ , on en déduit que  $\lambda = \pm \frac{1}{\|x_1\|}$ . Enfin la dernière condition nous donne :

$$\langle e_1, x_1 \rangle > 0 \quad \Rightarrow \quad \lambda \|x_1\|^2 > 0, \text{ soit encore } \lambda > 0.$$

Réciproquement,  $e_1 = \frac{x_1}{\|x_1\|}$  satisfait bien les conditions souhaitées.

- Soit  $k \in \llbracket 1, n-1 \rrbracket$  et supposons  $(e_1, \dots, e_k)$  construits. On cherche à présent  $e_{k+1}$  satisfaisant :

- $\text{Vect}(e_1, \dots, e_{k+1}) = \text{Vect}(x_1, \dots, x_{k+1})$  ;
- $(e_1, \dots, e_{k+1})$  orthonormale ;
- $\langle e_{k+1}, x_{k+1} \rangle > 0$ .



Puisque par hypothèse de récurrence, on a  $\text{Vect}(e_1, \dots, e_k) = \text{Vect}(x_1, \dots, x_k)$ , on cherche donc  $(\lambda_1, \dots, \lambda_k, \mu) \in \mathbb{K}$  tels que :

$$e_{k+1} = \lambda_1 e_1 + \dots + \lambda_k e_k + \mu x_{k+1}.$$

De part la deuxième condition, on a pour tout  $j = 1, \dots, k$  :

$$\langle e_{k+1}, e_j \rangle = 0 \quad \Rightarrow \quad \lambda_j - \mu \langle e_j, x_{k+1} \rangle = 0.$$

Ainsi, on obtient l'expression suivante de  $e_{k+1}$  :

$$e_{k+1} = \mu \underbrace{(x_{k+1} - \langle e_1, x_{k+1} \rangle e_1 - \dots - \langle e_k, x_{k+1} \rangle e_k)}_{=v_{k+1}}.$$

On a  $v_{k+1} \neq 0$  car sinon  $x_{k+1} \in \text{Vect}(e_1, \dots, e_k) = \text{Vect}(x_1, \dots, x_k)$ .

On doit avoir de plus  $\|e_{k+1}\| = 1$ , ce qui implique  $\mu = \pm \frac{1}{\|v_{k+1}\|}$ .

Enfin, la dernière condition nous donne :

$$\langle x_{k+1}, e_{k+1} \rangle = \langle \frac{1}{\mu} e_{k+1} + \langle e_1, x_{k+1} \rangle e_1 + \dots + \langle e_k, x_{k+1} \rangle e_k, e_{k+1} \rangle = \frac{1}{\mu} > 0.$$

Ainsi, on a montré que :

$$e_{k+1} = \frac{x_{k+1} - \langle e_1, x_{k+1} \rangle e_1 - \dots - \langle e_k, x_{k+1} \rangle e_k}{\|x_{k+1} - \langle e_1, x_{k+1} \rangle e_1 - \dots - \langle e_k, x_{k+1} \rangle e_k\|}.$$

Réciproquement, on montre (en remontant les calculs) qu'un tel vecteur satisfait bien toutes les conditions souhaitées.

On conclut par principe de récurrence. □

► Voici l'algorithme à suivre pour orthonormaliser la famille libre  $(x_1, \dots, x_n)$  :

- poser  $e_1 = \frac{x_1}{\|x_1\|}$  ;
- une fois les vecteurs  $e_1, \dots, e_k$  construits,
  - poser  $v_{k+1} = x_{k+1} - \langle e_1, x_{k+1} \rangle e_1 - \dots - \langle e_k, x_{k+1} \rangle e_k$  ;
  - poser  $e_{k+1} = \frac{v_{k+1}}{\|v_{k+1}\|}$ .

**Exemple.** On considère  $\mathbb{R}_2[X]$  muni du produit scalaire  $\langle P, Q \rangle = \sum_{k=0}^2 P(k)Q(k)$ . Orthonormalisons la base canonique par le procédé de Gram-Schmidt.

- $Q_0 = \frac{1}{\|1\|} = \frac{1}{\sqrt{3}}$ .
- $R_1 = X - \langle Q_0, X \rangle Q_0 = X - 1$ , et  $Q_1 = \frac{R_1}{\|R_1\|} = \frac{X-1}{\sqrt{2}}$ .
- $R_2 = X^2 - \langle Q_0, X^2 \rangle Q_0 - \langle Q_1, X^2 \rangle Q_1 = X^2 - 2X + \frac{1}{3}$ , et  $Q_2 = \frac{R_2}{\|R_2\|} = \sqrt{\frac{3}{2}} \left( X^2 - 2X + \frac{1}{3} \right)$ .

### 3 Bases orthonormées d'un espace euclidien

#### 3.1 Existence de bases orthonormées d'un espace euclidien

##### Définition.

Soit  $(E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$  un espace vectoriel euclidien. Une famille  $(e_1, \dots, e_n)$  est une base orthonormée de  $E$  s'il s'agit d'une famille orthonormée et d'une base de  $E$ .

##### Exemples.

- La base canonique de  $\mathbb{R}^n$  est une base orthonormale pour le produit scalaire usuel.
- La famille  $(\frac{1}{\sqrt{3}}, \frac{X-1}{\sqrt{2}}, \sqrt{\frac{3}{2}}(X^2 - 2X + \frac{1}{3}))$  est une base orthonormée de  $\mathbb{R}_2[X]$  muni du produit scalaire  $\langle P, Q \rangle = \sum_{k=0}^2 P(k)Q(k)$ .
- Pour ce même produit scalaire sur  $\mathbb{R}_2[X]$ , on a la base orthonormée  $(L_0, L_1, L_2)$  des polynômes de Lagrange, où  $L_i(j) = \delta_{i,j}$  avec  $0 \leq i, j \leq 2$ .

##### Propriété 10

Soit  $(E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$  un espace vectoriel euclidien. Il existe une base orthonormée de  $E$ .

**Preuve.** Puisque  $E$  est un espace vectoriel de dimension finie, il existe une base  $(x_1, \dots, x_n)$  de  $E$ . Notons alors  $(e_1, \dots, e_n)$  l'orthonormalisée de Gram-Schmidt de cette famille. C'est une famille orthonormale, donc libre de  $n$  vecteurs de  $E$ . C'est donc une base orthonormée de  $E$ .  $\square$

##### Propriété 11

Soit  $(E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$  un espace vectoriel euclidien. Toute famille orthonormale de  $E$  peut être complétée en une base orthonormée de  $E$ .

**Preuve.** Soit  $(e_1, \dots, e_k)$  une famille orthonormée de  $E$ . C'est en particulier une famille libre de  $E$ , qu'on peut compléter en une base  $(e_1, \dots, e_k, x_{k+1}, \dots, x_n)$  de  $E$ . On applique alors à cette famille le procédé d'orthonormalisation de Gram-Schmidt pour obtenir alors une base orthonormée  $(e_1, \dots, e_n)$  de  $E$  (on notera que les  $k$  premiers vecteurs restent inchangés quand on applique l'algorithme).  $\square$

**Exercice.** Après avoir normalisé le vecteur  $x_1 = (3, 0, 4)$ , compléter en une base orthonormée de  $\mathbb{R}^3$  muni du produit scalaire usuel.

#### 3.2 Formules dans une base orthonormée

L'intérêt des bases orthonormales résulte des propriétés suivantes.

**Propriété 12**

Soit  $(E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$  un espace vectoriel euclidien rapporté à une base orthonormale  $\mathcal{B} = (e_1, \dots, e_n)$ .

- Pour tout  $x = x_1e_1 + \dots + x_n e_n$  et  $y = y_1e_1 + \dots + y_n e_n$  de  $E$ , on a :

$$\langle x, y \rangle = x_1y_1 + \dots + x_ny_n$$

- Pour tout  $x = x_1e_1 + \dots + x_n e_n$  de  $E$ , on a :

$$\|x\|^2 = x_1^2 + \dots + x_n^2.$$

- Pour tout  $x$  dans  $E$ , on a :

$$x = \langle e_1, x \rangle e_1 + \dots + \langle e_n, x \rangle e_n.$$

**Preuve.**

$$\langle x, y \rangle = \left\langle \sum_{i=1}^n x_i e_i, \sum_{j=1}^n y_j e_j \right\rangle = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n x_i y_j \langle e_i, e_j \rangle = \sum_{i=1}^n x_i y_i.$$

On en déduit en particulier  $\|x\|^2 = x_1^2 + \dots + x_n^2$ .

De plus, en faisant le produit scalaire de  $x$  avec les  $e_k$ , on a :

$$\langle e_k, x \rangle = \left\langle e_k, \sum_{i=1}^n x_i e_i \right\rangle = \sum_{i \in I} x_i \langle e_k, e_i \rangle = x_k.$$

On en déduit  $x = \langle e_1, x \rangle e_1 + \dots + \langle e_n, x \rangle e_n$ . □

**ATTENTION.** Ces formules sont valables uniquement lorsque la base  $\mathcal{B}$  considérée est orthonormale.

## 4 Projection orthogonale sur un sous-espace vectoriel de dimension finie

### 4.1 Supplémentaire orthogonal

**Propriété 13**

Soit  $E$  un espace préhilbertien réel,  $F$  un sous-espace vectoriel de  $E$  de **dimension finie**. Alors on a :

$$E = F \oplus F^\perp.$$

Le sous-espace  $F^\perp$  est appelé le supplémentaire orthogonal de  $F$ .

**Preuve.**  $F$  étant de dimension finie, on considère dans la suite  $(e_1, \dots, e_p)$  une base orthonormale de  $F$ .

- Analyse. Soit  $x \in E$ ,  $x = \sum_{i=1}^p x_i e_i + y$  avec  $y \in F^\perp$ . On a pour tout  $i = 1, \dots, p$ ,  $\langle x, e_i \rangle = x_i$  (car  $\langle y, e_i \rangle = 0$ ), d'où :

$$x = \sum_{i=1}^p \langle x, e_i \rangle e_i + \left( x - \sum_{i=1}^p \langle x, e_i \rangle e_i \right).$$

- Synthèse. Soit  $x \in E$  qu'on décompose de la manière suivante :

$$x = \sum_{i=1}^p \langle x, e_i \rangle e_i + \left( x - \sum_{i=1}^p \langle x, e_i \rangle e_i \right).$$

Le premier terme appartient à  $F$ , et on vérifie que le second appartient bien à  $F^\perp$ .

□

#### Propriété 14

Soit  $(E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$  un **espace euclidien**. Pour tout sous-espace  $F$  de  $E$  on a :

- $\dim(F^\perp) = \dim(E) - \dim(F)$  ;
- $(F^\perp)^\perp = F$ .

#### Preuve.

- Il suffit de prendre la dimension dans la somme directe  $E = F \oplus F^\perp$  (égalité satisfaite car  $F$  de dimension finie).
- On a déjà l'inclusion  $F \subset (F^\perp)^\perp$ . De plus en prenant les dimensions,  $\dim((F^\perp)^\perp) = \dim(E) - \dim(F^\perp) = \dim(E) - (\dim(E) - \dim(F)) = \dim(F)$ . Ainsi on a bien  $(F^\perp)^\perp = F$ .

□

**Exemple.** Considérons  $E = \mathbb{R}^3$ ,  $F$  le sous-espace défini par l'équation  $x+y+z=0 = \langle (x, y, z), (1, 1, 1) \rangle$ . Ainsi  $F^\perp = \text{Vect}(1, 1, 1)$  est le supplémentaire orthogonal de  $F$ .

**Remarque.** Le deuxième point n'est pas vrai en dimension infinie : on a  $F \subset (F^\perp)^\perp$ , mais ce n'est pas une égalité en général.

**Exercice.** On considère  $E = \{\text{suites réelles nulles à partir d'un certain rang}\}$  muni du produit scalaire  $\langle u, v \rangle = \sum_{i=0}^{+\infty} u_i v_i$ . On pose  $F = \{u \in E \mid \sum_{i=0}^{+\infty} u_i = 0\}$ .

- Montrer que  $F^\perp = \{0_E\}$ .
- En déduire que  $F \subsetneq (F^\perp)^\perp$  et que  $F \oplus F^\perp \neq E$ .

## 4.2 Projeté orthogonal

Soit  $(E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$  un espace préhilbertien réel et soit  $F$  un sous-espace vectoriel de  $E$  de dimension finie. On a montré qu'alors :

$$E = F \oplus F^\perp.$$

#### Définition.

On appelle projection orthogonale sur  $F$ , notée  $p_F$ , la projection sur  $F$  dans la direction de  $F^\perp$ .

#### Propriété 15

Soit  $(e_1, \dots, e_p)$  une base orthonormale de  $F$ . Alors on a pour tout  $x \in E$ ,

$$p_F(x) = \sum_{i=1}^p \langle x, e_i \rangle e_i.$$

**Preuve.** Il suffit de reprendre la démonstration de la somme direct  $E = F \oplus F^\perp$  : on a montré que tout  $x \in E$  se décompose de façon unique en  $x = y + z$  avec  $y \in F$  donné par :

$$y = \sum_{i=1}^p \langle x, e_i \rangle e_i.$$

□

**Exercice.** Dans  $\mathbb{R}^4$  muni du produit scalaire canonique, on considère  $F$  le sous-espace d'équations:

$$\begin{cases} x_1 + x_2 + x_3 + x_4 = 0 \\ x_1 - x_2 + x_3 - x_4 = 0 \end{cases}$$

a) Déterminer une base orthonormale de  $F$ .

b) Déterminer la matrice, dans la base canonique, de la projection orthogonale sur  $F$ .

**Remarque.** Retour sur le procédé d'orthonormalisation de Gram-Schmidt.

Soit  $(x_1, \dots, x_n)$  une famille libre de vecteurs de  $E$ , et notons  $F_k = \text{Vect}(e_1, \dots, e_k)$  pour  $1 \leq k \leq n-1$ . On peut réécrire le procédé d'orthonormalisation de Gram-Schmidt de la manière suivante :

- poser  $e_1 = \frac{x_1}{\|x_1\|}$  ;
- une fois les vecteurs  $e_1, \dots, e_k$  construits,
  - poser  $v_{k+1} = x_{k+1} - p_{F_k}(x_{k+1})$  ;
  - poser  $e_{k+1} = \frac{v_{k+1}}{\|v_{k+1}\|}$ .

**Exercice.** Soit  $E$  un espace euclidien et  $p \in \mathcal{L}(E)$  un projecteur. Montrer que  $p$  est un projecteur orthogonal si et seulement si

$$\forall x, y \in E, \quad \langle p(x), y \rangle = \langle x, p(y) \rangle.$$

$\Rightarrow$  Supposons que  $p$  soit un projecteur orthogonal sur  $F$ . Alors pour tout  $x, y \in E$ , il existe  $x_1, y_1 \in F, x_2, y_2 \in F^\perp$  tels que :

$$x = x_1 + x_2 \quad \text{et} \quad y = y_1 + y_2.$$

On a alors :

$$\begin{aligned} \langle p(x), y \rangle &= \langle x_1, y_1 + y_2 \rangle = \langle x_1, y_1 \rangle \\ \langle x, p(y) \rangle &= \langle x_1 + x_2, y_1 \rangle = \langle x_1, y_1 \rangle. \end{aligned}$$

D'où le résultat.

$\Leftarrow$  Supposons que  $p$  soit un projecteur tel que pour tout  $x, y \in E, \langle p(x), y \rangle = \langle x, p(y) \rangle$ . Notons alors  $F = \text{Im}(p)$  et  $G = \text{Ker}(p)$ . Il suffit de montrer que  $G = F^\perp$ . On a pour tout  $x \in F$  et pour tout  $y \in G$  :

$$\langle x, y \rangle = \langle p(x), y \rangle = \langle x, p(y) \rangle = \langle x, 0_E \rangle = 0.$$

Ainsi,  $G \subset F^\perp$ . On conclut alors en prenant les dimensions (avec le théorème du rang) :

$$\dim(G) = \dim(E) - \dim(F) = \dim(F^\perp).$$

**Définition.**

Soit  $(E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$  un espace préhilbertien réel et soit  $F$  un sous-espace vectoriel de  $E$  de dimension finie. On appelle symétrie orthogonale par rapport à  $F$ , la symétrie par rapport à  $F$  dans la direction de  $F^\perp$ .

**Exercice.** Supposons  $(E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$  euclidien, et soit  $s \in \mathcal{L}(E)$  une symétrie. Montrer que  $s$  est une symétrie orthogonale si et seulement si

$$\forall x, y \in E, \quad \langle s(x), y \rangle = \langle x, s(y) \rangle .$$

**Définition.**

Soit  $(E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$  un espace euclidien. On appelle réflexion toute symétrie orthogonale par rapport à un hyperplan de  $E$ .

**4.3 Distance d'un vecteur à un sous-espace****Propriété 16**

Soit  $(E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$  un espace préhilbertien réel et soit  $F$  un sous-espace vectoriel de  $E$  de dimension finie. Pour tout  $x \in E$ , la projection orthogonale  $p_F(x)$  est l'unique vecteur de  $F$  qui réalise la plus courte distance de  $x$  à  $F$ , c'est à dire :

$$d(x, F) = \min\{\|x - y\|, y \in F\} = \|x - p_F(x)\|.$$

De plus, si  $(e_1, \dots, e_n)$  est une base orthonormale de  $F$ , la distance de  $x$  à  $F$  est :

$$d(x, F) = \sqrt{\|x\|^2 - \sum_{k=1}^n |\langle e_k, x \rangle|^2}.$$

**Preuve.** Pour tout vecteur  $y$  appartenant à  $F$ , on a :

$$x - y = (x - p_F(x)) + (p_F(x) - y).$$

Comme  $p_F(x)$  est la projection orthogonale de  $x$  sur  $F$ , on a  $p_F(x) \in F$  et  $x - p_F(x) \in F^\perp$ . Donc  $p_F(x) - y \in F$  et  $x - p_F(x) \in F^\perp$  et le théorème de Pythagore donne :

$$\|x - y\|^2 = \|x - p_F(x)\|^2 + \|p_F(x) - y\|^2 \geq \|x - p_F(x)\|^2 .$$

Donc  $\|x - y\| \geq \|x - p_F(x)\|$  avec égalité pour  $\|p_F(x) - y\| = 0$ , c'est-à-dire  $y = p_F(x)$ . On en déduit que

$$d(x, F) = \|x - p_F(x)\| = \inf\{\|x - y\| \mid y \in F\}.$$

Comme  $(e_0, \dots, e_n)$  est une base orthonormale de  $F$ , on a  $p_F(x) = \sum_{k=0}^n \langle e_k, x \rangle e_k$ . Comme le théorème de Pythagore donne  $\|x\|^2 = \|x - p_F(x)\|^2 + \|p_F(x)\|^2$  et  $\|p_F(x)\|^2 = \sum_{k=0}^n |\langle e_k, x \rangle|^2$ , on a :

$$d(x, F) = \|x - p_F(x)\| = \sqrt{\|x\|^2 - \sum_{k=0}^n |\langle e_k, x \rangle|^2}.$$

□

**Propriété 17** (Inégalité de Bessel)

Soit  $F$  un sous-espace vectoriel de dimension finie d'un espace vectoriel euclidien  $(E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$ . On a l'inégalité :

$$\forall x \in E, \quad \|p_F(x)\| \leq \|x\|.$$

De plus si  $(e_1, \dots, e_n)$  est une base orthonormale de  $F$ , on a :

$$\sqrt{\sum_{k=1}^n |\langle e_k, x \rangle|^2} \leq \|x\|.$$

**Preuve.** Pour tout  $x \in E$ , on a :

$$x = (x - p_F(x)) + p_F(x)$$

avec  $p_F(x) \in F$  et  $x - p_F(x) \in F^\perp$ . Par Pythagore, on en déduit :

$$\|x\|^2 = \|x - p_F(x)\|^2 + \|p_F(x)\|^2 \geq \|p_F(x)\|^2.$$

D'où l'inégalité de Bessel. La seconde inégalité en découle en notant comme dans la preuve précédente que  $\|p_F(x)\|^2 = \sum_{k=1}^n |\langle e_k, x \rangle|^2$ , toujours par Pythagore.  $\square$

**Exemple.** Calculer la distance de  $v = (3, 0, 1)$  au plan vectoriel  $F = \{(x, y, z) | x + y + z = 0\}$ .

**Exemple. La droite des moindres carrés.** On observe l'évolution d'un phénomène physique au cours du temps, en relevant à intervalles de temps (réguliers ou non)  $x_1, \dots, x_n$  une certaine grandeur  $y_1, \dots, y_n$ .

On cherche à trouver une relation linéaire entre les  $x_i$  et les  $y_i$ , c'est à dire qu'on souhaite "placer" tous ces points sur une même droite. On cherche donc  $(a, b) \in \mathbb{R}$  tel que :

$$\forall i = 1, \dots, n, \quad y_i = ax_i + b.$$

Notons  $X = \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$ ,  $Y = \begin{pmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_n \end{pmatrix}$ ,  $\mathbf{1} = \begin{pmatrix} 1 \\ \vdots \\ 1 \end{pmatrix}$  et  $A = \begin{pmatrix} x_1 & 1 \\ \vdots & \vdots \\ x_n & 1 \end{pmatrix}$ . On cherche donc à résoudre l'équation matricielle :

$$Y = AU$$

où  $U = \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}$ . Il est cependant peu probable que cette équation ait des solutions puisque les points ne sont sûrement pas sur la même droite, ce qui se traduit par  $Y \notin \text{Im}(A)$ . On cherche donc à résoudre ce système d'équations de façon approchée. Pour cela, il est naturel de chercher le vecteur  $U \in \mathbb{R}^2$  qui minimise :

$$\|AU - Y\|.$$

On dit qu'on résout cette équation au sens des moindres carrés. D'après le cours, on sais que :

$$\min_{V \in \mathbb{R}^2} \|AV - Y\| = \|Y - p(Y)\|$$

où  $p$  est la projection orthogonale sur  $Im(A)$ . On est donc ramené à chercher  $U \in \mathbb{R}^2$  tel que  $p(Y) = AU$ . On a :

$$\begin{aligned}
 Y - p(Y) \in Im(A)^\perp = Vect \left( \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ \vdots \\ 1 \end{pmatrix} \right)^\perp &\Leftrightarrow \langle X, Y - p(Y) \rangle = 0 \text{ et } \langle \mathbf{1}, Y - p(Y) \rangle = 0 \\
 &\Leftrightarrow {}^t X \times (Y - p(Y)) = 0 \text{ et } {}^t \mathbf{1} \times (Y - p(Y)) = 0 \\
 &\Leftrightarrow {}^t A(Y - p(Y)) = 0_{2,1} \\
 &\Leftrightarrow {}^t A \times AV = {}^t AY
 \end{aligned}$$

D'où finalement si  ${}^t A \times A \in \mathcal{M}_2(\mathbb{R})$  est inversible, la solution au sens des moindres carrés est :

$$V = ({}^t A \times A)^{-1} \times {}^t AY.$$

**Remarque.** La matrice  $({}^t A \times A)$  est bien inversible car  $\det({}^t A \times A) = -(\sum x_i)^2 + n \sum x_i^2$ . Or par l'inégalité de Cauchy-Schwarz, on a :

$$\left( \sum x_i \times 1 \right)^2 \leq \left( \sum 1 \right) \times \left( \sum x_i^2 \right) = n \sum x_i^2$$

avec égalité si et seulement si  $X$  et  $\mathbf{1}$  sont colinéaires, c'est à dire si les  $x_i$  sont tous égaux.