

Concours Centrale-Supélec

Mathématiques II MP 2007

Dans tout ce problème E est un espace euclidien de dimension $n \geq 1$. Les vecteurs de E sont représentés par des lettres surmontées de flèches et le produit scalaire de deux vecteurs \vec{x} et \vec{y} de E est noté $(\vec{x} | \vec{y})$. L'orthogonal d'un sous-espace F de E est noté F° . On note a^* l'adjoint de $a \in \mathcal{L}(E)$ pour la structure euclidienne définie par le produit scalaire $(\cdot | \cdot)$ et ab le composé de deux endomorphismes a et b de E .

Le sous-espace de $\mathcal{L}(E)$ constitué des endomorphismes symétriques est noté $\mathcal{S}(E)$.

On appelle endomorphisme antisymétrique un endomorphisme $a \in \mathcal{L}(E)$ tel que $a^* = -a$ et on note $\mathcal{A}(E)$ le sous-espace de $\mathcal{L}(E)$ constitué par les endomorphismes antisymétriques. L'ensemble des endomorphismes symétriques positifs de E est noté $\mathcal{S}^+(E)$.

On désigne par $O(E)$ l'ensemble des automorphismes orthogonaux de E et $O^+(E)$ l'ensemble de ceux dont le déterminant est positif.

L'objectif de ce problème est de prouver que certains sous espaces vectoriels de $\mathcal{L}(E)$ contiennent des automorphismes orthogonaux. Les deux parties du problème sont indépendantes nonobstant la question I.B.2

Partie I - Cas d'un hyperplan de $\mathcal{L}(E)$

I.A

I.A.1) Soit $a \in \mathcal{L}(E)$ et $(e) = (\vec{e}_1, \vec{e}_2, \dots, \vec{e}_n)$ une base orthonormée de E . Prouver que

$$\text{Tr}(a) = \sum_{i=1}^n (\vec{e}_i, a(\vec{e}_i))$$

Posons $\forall j \in [[1, n]]$, $a(\vec{e}_j) = \sum_{i=1}^n \alpha_{i,j} \vec{e}_i$ avec $\alpha_{i,j} = (\vec{e}_i, a(\vec{e}_j))$

On a alors $\text{Tr}(a) = \sum_{i=1}^n \alpha_{i,i} = \sum_{i=1}^n (\vec{e}_i, a(\vec{e}_i))$

I.A.2) Soient a et b deux endomorphismes de E . On pose $\langle\langle a, b \rangle\rangle = \text{Tr}(a^*b)$. Montrer que l'on définit ainsi un produit scalaire sur $\mathcal{L}(E)$

Il s'agit de prouver que l'on a ainsi défini une forme bilinéaire symétrique, définie et positive sur $\mathcal{L}(E)$

On note déjà que $\langle\langle a, b \rangle\rangle \in \mathbb{R}$. De plus

$$\langle\langle b, a \rangle\rangle = \text{Tr}(b^*a) = \text{Tr}((b^*a)^*) = \text{Tr}(a^*b) = \langle\langle a, b \rangle\rangle$$

La trace étant une forme linéaire sur $\mathcal{L}(E)$, on a $\forall (a, b, c) \in \mathcal{L}(E)^3$ et $\forall \lambda \in \mathbb{R}$,

$$\langle\langle a, b + \lambda c \rangle\rangle = \text{Tr}(a^*(b + \lambda c)) = \text{Tr}(a^*b) + \lambda \text{Tr}(a^*c) = \langle\langle a, b \rangle\rangle + \lambda \langle\langle a, c \rangle\rangle$$

ceci assure, avec la symétrie, la bilinéarité de l'application $\langle\langle, \rangle\rangle$

enfin

$$\langle\langle a, a \rangle\rangle = \text{Tr}(a^*a) = \sum_{i=1}^n (\vec{e}_i, a^*a(\vec{e}_i)) = \sum_{i=1}^n (a(\vec{e}_i), a(\vec{e}_i)) = \sum_{i=1}^n \|a(\vec{e}_i)\|^2 \geq 0$$

de plus si $\langle\langle a, a \rangle\rangle = 0$, alors $\forall i \in [[1, n]]$, $\|a(\vec{e}_i)\|^2 = 0$ donc $\forall i \in [[1, n]]$, $a(\vec{e}_i) = 0$ et ainsi $a = O_{\mathcal{L}(E)}$

L'orthogonal pour ce produit scalaire, d'un sous espace $\mathcal{E} \subset \mathcal{L}(E)$ sera noté \mathcal{E}^\perp

I.A.3) Montrer que les sous-espaces $\mathcal{S}(E)$ et $\mathcal{A}(E)$ sont supplémentaires orthogonaux de $\mathcal{L}(E)$ pour $\langle\langle, \rangle\rangle$

Soit $(a, b) \in \mathcal{S}(E) \times \mathcal{A}(E)$,

$$\langle\langle b, a \rangle\rangle = \text{Tr}(b^*a) = \text{Tr}(-ba) = -\text{Tr}(ba) = -\text{Tr}(ab) = -\langle\langle a, b \rangle\rangle$$

donc $\langle\langle a, b \rangle\rangle = 0$ et $\mathcal{S}(E) \perp \mathcal{A}(E)$ dans $\mathcal{L}(E)$

d'autre part $\forall a \in \mathcal{L}(E)$, $a = \frac{a+a^*}{2} + \frac{a-a^*}{2}$ donc $\mathcal{S}(E) + \mathcal{A}(E) = \mathcal{L}(E)$

On en déduit que $\mathcal{A}(E) = \mathcal{S}(E)^\perp$

I.B.1) Soit $a \in \mathcal{L}(E)$ de rang $r \geq 1$

a) Montrer que $\ker a^*a = \ker a$ et que $rga^*a = rga$

Soit $x \in \ker a$, $a(x) = 0$ donc $a^*a(x) = 0$ donc $x \in \ker a^*a$.

Soit $x \in \ker a^*a$, $\|ax\|^2 = (ax | ax) = (x | a^*ax) = 0$ donc $ax = 0$ et donc $x \in \ker a$

ainsi $\ker a^*a = \ker a$

en particulier d'après le théorème du rang on en déduit que $rga^*a = rga$

b) Montrer que a^*a possède au moins une valeur propre non nulle.

$a^*a \in \mathcal{S}(E)$, donc a^*a est diagonalisable. On en déduit qu'il existe au moins une valeur propre pour a^*a . D'autre part si toutes les valeurs propres de a^*a étaient nulles, puisque cet endomorphisme est diagonalisable, il est nul, et donc $rga^*a = 0 = rga$ ce qui contredit $r \geq 1$

c) Soit $\{\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_s\}$ l'ensemble des valeurs propres non nulles de a^*a . En notant $E(\lambda)$ le sous espace propre de a^*a associé à la valeur propre λ , montrer que

$$\text{Im } a^* = \text{Im } a^*a = \bigoplus_{i=1}^s E(\lambda_i)$$

On sait que

$$\dim(\text{Im } a^*) = \text{rg}(a^*) = \text{rg}(a) = \text{rg}(a^*a) = \dim(\text{Im } a^*a)$$

et que

$$\forall y \in \text{Im}(a^*a), \exists x \in E, y = a^*a(x) = a^*(a(x))$$

donc $\text{Im } a^*a \subset \text{Im } a^*$

ceci permet d'en déduire que $\text{Im } a^* = \text{Im } a^*a$

D'autre part puisque a^*a est diagonalisable ,

$$E = \bigoplus_{\lambda \in \text{sp}(a^*a)} E(\lambda), \text{ donc } E = \ker(a^*a) \oplus \left[\bigoplus_{i=1}^s E(\lambda_i) \right]$$

$$\text{en particulier } \dim E = \dim(\ker(a^*a)) + \dim \bigoplus_{i=1}^s E(\lambda_i)$$

(le noyau pouvant être nul si $r = n$)

On remarque que

$\forall i \in \llbracket 1, s \rrbracket, E(\lambda_i) \subset \text{Im}(a^*a)$ car si $y \in E(\lambda_i), y = a(\frac{1}{\lambda_i}y)$.

Ainsi $\bigoplus_{i=1}^s E(\lambda_i) \subset \text{Im}(a^*a)$

d'autre part, à l'aide du théorème du rang on obtient $\text{rang}(a^*a) = \dim \bigoplus_{i=1}^s E(\lambda_i)$

donc $\bigoplus_{i=1}^s E(\lambda_i) = \text{Im}(a^*a)$

d) Prouver l'existence d'une base orthonormée $(e) = (\vec{e}_1, \dots, \vec{e}_n)$ de E et de scalaires μ_1, \dots, μ_n avec $\mu_i \neq 0$ pour $i \leq r$ tels que $a^*a(\vec{e}_i) = \mu_i^2 \vec{e}_i$ pour tout $i \in \{1, \dots, n\}$. Pour toute base orthonormée (e) vérifiant ces propriétés, que valent les μ_i si $i > r$?

a^*a est diagonalisable dans une base orthonormée (e) de E . Ordonnons les vecteurs de (e) de telle sorte que les r premières valeurs propres soient non nulles et les $n - r$ suivantes sont nulles.

Tout d'abord on remarque $a^*a \in \mathcal{S}^+(E)$ car $\forall x \in E, (x | a^*a(x)) = (a(x) | a(x)) \geq 0$

Donc toutes les valeurs propres de a^*a sont positives ou nulles. On peut donc affirmer que les r premières valeurs propres de a^*a peuvent s'écrire μ_1^2, \dots, μ_r^2 avec $\mu_i \neq 0$. et les $n - r$ dernières μ_i^2 avec $\mu_i = 0$.

D'autre part si (e) est une base qui vérifie ces propriétés, on a nécessairement, en comptabilisant les valeurs propres non nulles de a^*a comme μ_1^2, \dots, μ_r^2 , tous les μ_i qui sont nuls lorsque $i > r$.

e) La base (e) étant choisie comme dans la question précédente, prouver l'existence d'une base orthonormée $(f) = (\vec{f}_1, \vec{f}_2, \dots, \vec{f}_n)$ telle que $a(\vec{e}_i) = \mu_i \vec{f}_i$ pour tout i .

Posons pour tout $i \in \{1, \dots, r\}, \vec{f}_i = \frac{1}{\mu_i} a(\vec{e}_i)$. $\forall i, j \in \{1, \dots, r\}^2$,

$$(f_i | f_j) = \frac{1}{\mu_i \mu_j} (a(\vec{e}_i) | a(\vec{e}_j)) = \frac{1}{\mu_i \mu_j} (\vec{e}_i | a^*a(\vec{e}_j)) = \frac{1}{\mu_i \mu_j} (\vec{e}_i | \mu_j^2 \vec{e}_j)$$

donc $(f_i | f_j) = 0$ si $i \neq j$ et $(f_i | f_i) = 1$

On peut alors compléter $(\vec{f}_1, \vec{f}_2, \dots, \vec{f}_r)$ en une base orthonormée de E .

I.B.2 Soit $a \in \mathcal{L}(E), a \neq 0$, déduire de la question précédente l'existence de $u \in O(E)$ tel que $ua \in \mathcal{S}^+(E)$, et $Tr(ua) > 0$

Considérons l'application linéaire u définie par: $\forall i \in \{1, \dots, n\}, u(f_i) = e_i$

u transformant une base orthonormée en une base orthonormée est donc un automorphisme orthogonal de E .

D'autre part $\forall i \in \{1, \dots, n\}, ua(\vec{e}_i) = \mu_i u(f_i) = \mu_i \vec{e}_i$ donc ua est diagonalisable dans la base orthonormée (e) , et ses valeurs propres μ_i sont toutes positives ou nulles, donc $ua \in \mathcal{S}^+(E)$

enfin $Tr(ua) = \sum_{i=1}^n \mu_i > 0$ car au moins l'un des μ_i est strictement positifs

I.C Soit \mathcal{H} un hyperplan de $\mathcal{L}(E)$ et a un élément de \mathcal{H}^\perp .

I.C.1) La base (e) de E étant toujours choisie comme dans la question I.B.1.d, prouver l'existence de $h \in O(E)$ tel que, pour tout $i \in \{1, 2, \dots, n\}, ha(\vec{e}_i) \in \text{Vect}(\vec{e}_i)^\circ$.

Supposons $n \geq 2$. Soit h l'endomorphisme de E défini par $\forall i \in \{1, \dots, n-1\}, h(\vec{f}_i) = \vec{e}_{i+1}$ et $h(\vec{f}_n) = \vec{e}_1$.

$h \in O(E)$ puisque l'image de la base (f) par h est une base orthonormée de E .

On a alors pour tout i , $ha(\vec{e}_i) = h(\mu_i \vec{f}_i) = \mu_i \vec{e}_k$ avec $k \neq i$ donc $ha(\vec{e}_i) \in \text{Vect}(\vec{e}_i)^\circ$

I.C.2) Montrer que \mathcal{H} contient au moins un automorphisme orthogonal.

\mathcal{H} est un hyperplan de $\mathcal{L}(E)$, donc de dimension $n^2 - 1$. Soit $a \neq 0 \in \mathcal{L}(E)$ tel que $\text{vect}(a)^\perp = \mathcal{H}$ et soit h défini comme à la question précédente. On a alors $\langle\langle h^*, a \rangle\rangle = \text{Tr}(ha)$

or $\text{Tr}(ha) = \sum_{i=1}^n (\vec{e}_i | ha(\vec{e}_i)) = 0$

donc $h^* \in \text{vect}(a)^\perp = \mathcal{H}$ or $h^* = h^{-1} \in O(E)$ puisque $O(E)$ est un groupe.

Partie II - Cas où $\dim E=3$

Dans toute cette partie l'espace euclidien E est de dimension 3 et orienté. On se propose de prouver que tout sous espace de $\mathcal{L}(E)$ de dimension 7 contient au moins une rotation.

II.A - Si $\vec{k} \in E$ est un vecteur unitaire et si $\theta \in \mathbb{R}$, on note $p_{\vec{k}}$ le projecteur orthogonal d'image $\text{Vect}(\vec{k})$, $\omega_{\vec{k}}$ l'endomorphisme $\vec{x} \mapsto \vec{k} \wedge \vec{x}$ et $r_{\theta, \vec{k}}$ la rotation d'angle θ autour de \vec{k} .

Soit $a \in \mathcal{L}(E)$, \vec{k} un vecteur unitaire et θ un réel.

II.A.1) Exprimer simplement le produit scalaire $\langle\langle a, p_{\vec{k}} \rangle\rangle$ à l'aide du produit scalaire de deux vecteurs de E .

Considérons une base orthonormée (g) de E dont le premier vecteur soit égal à \vec{k} :

ainsi si $k \geq 2$, $p_{\vec{k}}(\vec{g}_i) = \vec{0}$

$$\begin{aligned} \langle\langle a, p_{\vec{k}} \rangle\rangle &= \text{Tr}(p_{\vec{k}}^* a) = \sum_{i=1}^n (\vec{g}_i | p_{\vec{k}}^* a(\vec{g}_i)) \\ &= \sum_{i=1}^n (p_{\vec{k}}(\vec{g}_i) | a(\vec{g}_i)) = (p_{\vec{k}}(\vec{k}) | a(\vec{k})) = (\vec{k} | a(\vec{k})) \end{aligned}$$

II.A.2) Exprimer simplement $r_{\theta, \vec{k}}$ à l'aide de $p_{\vec{k}}$ et de $\omega_{\vec{k}}$. En déduire la relation:

$$\langle\langle a, r_{\theta, \vec{k}} \rangle\rangle = \cos \theta \text{Tr}(a) + (1 - \cos(\theta)) (\vec{k} | a(\vec{k})) + \sin \theta \langle\langle a, \omega_{\vec{k}} \rangle\rangle \quad (1)$$

on peut écrire $\forall x \in E, x = p_{\vec{k}}(x) + (x - p_{\vec{k}}(x))$ avec $p_{\vec{k}}(x) \in Vect(\vec{k})$ et $x - p_{\vec{k}}(x) \in Vect(\vec{k})^\circ$

donc

$$r_{\theta, \vec{k}}(\vec{x}) = r_{\theta, \vec{k}}(p_{\vec{k}}(\vec{x}) + (\vec{x} - p_{\vec{k}}(\vec{x}))) = p_{\vec{k}}(\vec{x}) + r_{\theta, \vec{k}}(\vec{x} - p_{\vec{k}}(\vec{x}))$$

or on a pour tout vecteur $\vec{y} \in Vect(\vec{k})^\circ$,

$$r_{\theta, \vec{k}}(\vec{y}) = \cos(\theta)\vec{y} + \sin\theta(\vec{k} \wedge \vec{y})$$

donc

$$\begin{aligned} r_{\theta, \vec{k}}(\vec{x}) &= p_{\vec{k}}(\vec{x}) + \cos(\theta)(x - p_{\vec{k}}(\vec{x})) + \sin\theta(\vec{k} \wedge (\vec{x} - p_{\vec{k}}(\vec{x}))) \\ &= p_{\vec{k}}(\vec{x}) + \cos(\theta)(x - p_{\vec{k}}(\vec{x})) + \sin\theta(\vec{k} \wedge \vec{x}) \end{aligned}$$

Soit $r_{\theta, \vec{k}} = (1 - \cos\theta)p_{\vec{k}} + \cos\theta Id + \sin\theta\omega_{\vec{k}}$. Remarquons que cette formule peut également s'obtenir matriciellement en écrivant les matrices de $p_{\vec{k}}, \omega_{\vec{k}}, r_{\theta, \vec{k}}$ dans une base orthonormée dont le troisième vecteur est \vec{k} ,

$$\text{qui sont respectivement } \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & -1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} \cos\theta & -\sin\theta & 0 \\ \sin\theta & \cos\theta & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

donc

$$\begin{aligned} \langle\langle a, r_{\theta, \vec{k}} \rangle\rangle &= \langle\langle a, (1 - \cos\theta)p_{\vec{k}} + \cos\theta Id + \sin\theta\omega_{\vec{k}} \rangle\rangle \\ &= (1 - \cos\theta)(\vec{k} | a(\vec{k})) + \cos\theta \langle\langle Id, a \rangle\rangle + \sin\theta \langle\langle a, \omega_{\vec{k}} \rangle\rangle \end{aligned}$$

enfin $\langle\langle Id, a \rangle\rangle = Tr(a)$, d'où la formule demandée.

II.A.3) *Que devient cette relation (1) lorsque $a \in \mathcal{S}(E)$, lorsque $a \in \mathcal{A}(E)$?*

$\omega_{\vec{k}} \in \mathcal{A}(E)$: en effet, $\forall(\vec{x}, \vec{y}) \in E^2, (\vec{x} | \omega_{\vec{k}}(\vec{y})) = (\vec{x} | \vec{k} \wedge \vec{y}) = [\vec{x}, \vec{k}, \vec{y}]$ et $(\omega_{\vec{k}}(\vec{x}) | \vec{y}) = (\vec{k} \wedge \vec{x} | \vec{y}) = [\vec{y}, \vec{k}, \vec{x}] = -(\vec{x} | \omega_{\vec{k}}(\vec{y}))$

ou $[\cdot, \cdot, \cdot]$ désigne le produit mixte

donc si $a \in \mathcal{S}(E) \langle\langle a, \omega_{\vec{k}} \rangle\rangle = 0$.d'après I.A.3

la relation devient donc

$$\langle\langle a, r_{\theta, \vec{k}} \rangle\rangle = \cos\theta Tr(a) + (1 - \cos(\theta))(\vec{k} | a(\vec{k}))$$

si $a \in \mathcal{A}(E)$, $Tr(a) = 0$ car $\forall x \in E$, $(x | a(x)) = (-a(x) | x) = 0$

d'autre part $(\vec{k} | a(\vec{k})) = (-a(\vec{k}), \vec{k}) = 0$

la relation devient donc

$$\langle\langle a, r_{\theta, \vec{k}} \rangle\rangle = \sin \theta \langle\langle a, \omega_{\vec{k}} \rangle\rangle$$

II.B - Dans cette section $s \in \mathcal{S}^+(E)$ est un endomorphisme symétrique positif de rang ≤ 2 et de trace égale à 1 et ν est un endomorphisme non nul de E , mais de trace nulle. On pose $\mathcal{V} = Vect(s, \nu)^\perp$ et on veut montrer que $\mathcal{V} \cap \mathcal{O}^+(E) \neq \emptyset$.

II.B.1) Quelle est la dimension de \mathcal{V} ?

$\dim(\mathcal{V}) = \dim(L(E)) - \dim(Vect(s, \nu))$ or la famille (s, ν) est libre puisque si $\alpha s + \beta \nu = 0$, $Tr(\alpha s + \beta \nu) = 0 = \alpha$ donc $\beta \nu = 0$ puis $\beta = 0$ car $\nu \neq 0$

donc $\dim(\mathcal{V}) = 9 - 2 = 7$

II.B.2) Soit $(e) = (\vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3)$ une base orthonormée de E . Pour $\varepsilon = (\varepsilon_1, \varepsilon_2, \varepsilon_3) \in \{-1, 1\}^3$, on note \vec{x}_ε le vecteur $\frac{\varepsilon_1 \vec{e}_1 + \varepsilon_2 \vec{e}_2 + \varepsilon_3 \vec{e}_3}{\sqrt{3}}$. Prouver l'identité

$$\sum_{\varepsilon \in \{-1, 1\}^3} (\vec{x}_\varepsilon | s(\vec{x}_\varepsilon)) = \frac{8}{3}$$

$$(\vec{x}_\varepsilon | s(\vec{x}_\varepsilon)) = \frac{1}{3} \sum_{i, j \in \{1, 2, 3\}^2} \varepsilon_i \varepsilon_j (\vec{e}_i | s(\vec{e}_j))$$

donc

$$\begin{aligned} \sum_{\varepsilon \in \{-1, 1\}^3} (\vec{x}_\varepsilon | s(\vec{x}_\varepsilon)) &= \frac{1}{3} \sum_{\varepsilon \in \{-1, 1\}^3} \sum_{i, j \in \{1, 2, 3\}^2} \varepsilon_i \varepsilon_j (\vec{e}_i | s(\vec{e}_j)) \\ &= \frac{1}{3} \sum_{\varepsilon \in \{-1, 1\}^3} \sum_{i \in \{1, 2, 3\}} (\vec{e}_i | s(\vec{e}_i)) + \frac{1}{3} \sum_{\varepsilon \in \{-1, 1\}^3} \sum_{i \neq j \in \{1, 2, 3\}^2} \varepsilon_i \varepsilon_j (\vec{e}_i | s(\vec{e}_j)) \\ &= \frac{1}{3} \sum_{\varepsilon \in \{-1, 1\}^3} Tr(s) + \frac{1}{3} \sum_{i \neq j \in \{1, 2, 3\}^2} \left[\sum_{\varepsilon \in \{-1, 1\}^3} \varepsilon_i \varepsilon_j \right] (\vec{e}_i | s(\vec{e}_j)) \\ &= \frac{8}{3} \end{aligned}$$

en effet si $i \neq j$, et $\varepsilon \in \{-1, 1\}^3$ on a $\sum_{\varepsilon \in \{-1, 1\}^3} \varepsilon_i \varepsilon_j$ est la somme de 8 réels

correspondant à chacune des 8 triplets $(\varepsilon_i, \varepsilon_j, \varepsilon_k)$. le produit $\varepsilon_i \varepsilon_j$ est égal à 1 dans 4 cas

: $(1, 1, 1), (1, 1, -1), (-1, -1, 1), (-1, -1, -1)$ et à -1 dans les quatre autres cas

donc $\sum_{\varepsilon \in \{-1, 1\}^3} \varepsilon_i \varepsilon_j = 0$

finalement

$$\sum_{\varepsilon \in \{-1, 1\}^3} (\vec{x}_\varepsilon \mid s(\vec{x}_\varepsilon)) = \frac{8}{3}$$

II.B.3 Dans cette question seulement, on rajoute l'hypothèse ν symétrique.

a) Prouver l'existence d'une base (e) telle que $(\vec{x}_\varepsilon \mid \nu(\vec{x}_\varepsilon)) = 0$ pour tout $\varepsilon \in \{-1, 1\}^3$.

puisque ν est symétrique, il est possible de considérer une base orthonormée (e) constituée de vecteurs propres de ν . on a alors

$$\begin{aligned} (\vec{x}_\varepsilon \mid \nu(\vec{x}_\varepsilon)) &= \sum_{i,j \in \{1,2,3\}^2} \varepsilon_i \varepsilon_j (\vec{e}_i \mid s(\vec{e}_j)) \\ &= \sum_{i,j \in \{1,2,3\}^2} \varepsilon_i \varepsilon_j (\vec{e}_i \mid \lambda_j \vec{e}_j) = \sum_{i \in \{1,2,3\}} (\vec{e}_i \mid \lambda_i \vec{e}_i) \\ &= \sum_{i=1}^3 \lambda_i = \text{Tr} \nu = 0 \end{aligned}$$

b) Démontrer l'existence d'un vecteur \vec{k} unitaire vérifiant:

$$0 \leq (\vec{k} \mid s(\vec{k})) \leq \frac{1}{3} \text{ et } (\vec{k} \mid \nu(\vec{k})) = 0$$

en reprenant les notations de la question précédente, il existe $2^3 = 8$ vecteurs $\vec{x}_\varepsilon = \frac{\varepsilon_1 \vec{e}_1 + \varepsilon_2 \vec{e}_2 + \varepsilon_3 \vec{e}_3}{\sqrt{3}}$: tous ces vecteurs sont unitaires puisque $\|\vec{x}_\varepsilon\| = \sqrt{\frac{1+1+1}{3}} = 1$

supposons que pour chacun de ces 8 vecteurs on ait l'inégalité $(\vec{x}_\varepsilon \mid \nu(\vec{x}_\varepsilon)) > \frac{1}{3}$ dans ce cas $\sum_{\varepsilon \in \{-1, 1\}^3} (\vec{x}_\varepsilon \mid s(\vec{x}_\varepsilon)) > \frac{8}{3}$, ce qui est faux donc nécessairement il existe au moins un $\varepsilon \in \{-1, 1\}^3$ tel que $(\vec{x}_\varepsilon \mid s(\vec{x}_\varepsilon)) \leq \frac{1}{3}$.

on a de plus $(\vec{x}_\varepsilon \mid s(\vec{x}_\varepsilon)) \geq 0$ puisque $s \in \mathcal{S}^+(E)$.

Posons donc $\vec{k} = \vec{x}_\varepsilon$.

On a alors d'après a) $(\vec{k} \mid \nu(\vec{k})) = 0$

c) Etablir l'existence de $\theta \in [\frac{\pi}{2}, \pi[$ tel que $r_{\theta, \vec{k}} \in \mathcal{V}$

On cherche $r_{\theta, \vec{k}}$ tel que $\langle\langle r_{\theta, \vec{k}}, s \rangle\rangle = \langle\langle r_{\theta, \vec{k}}, \nu \rangle\rangle = 0$

d'après II.A.3 cela revient à $\cos\theta \text{Tr}(s) + (1 - \cos(\theta))(\vec{k} | s(\vec{k})) = \cos\theta + (1 - \cos(\theta))(\vec{k} | s(\vec{k})) = 0$ (*)

et $\cos\theta \text{Tr}(\nu) + (1 - \cos(\theta))(\vec{k} | \nu(\vec{k})) = 0$ (**)

en choisissant \vec{k} comme dans b) et puisque $\text{Tr}(\nu) = 0$, la relation (**) est vérifiée

il reste alors à choisir θ de telle sorte que $\cos\theta(-1 + (\vec{k} | s(\vec{k}))) = (\vec{k} | s(\vec{k}))$

soit

$$\cos\theta = \frac{(\vec{k} | s(\vec{k}))}{-1 + (\vec{k} | s(\vec{k}))} = 1 + \frac{1}{(\vec{k} | s(\vec{k})) - 1}$$

Rem: $(\vec{k} | s(\vec{k})) \leq \frac{1}{3}$ donc $-1 + (\vec{k} | s(\vec{k})) \neq 0$

la fonction $h : t \mapsto 1 + \frac{1}{t-1}$ est décroissante, de $[0, \frac{1}{3}]$ dans $[\frac{-1}{2}, 0]$: donc puisque

$$(\vec{k} | s(\vec{k})) \in [0, \frac{1}{3}] \text{ on en déduit que } \frac{(\vec{k} | s(\vec{k}))}{-1 + (\vec{k} | s(\vec{k}))} \in [\frac{-1}{2}, 0]$$

et donc il est possible de trouver un réel $\theta \in [\frac{\pi}{2}, \frac{2\pi}{3}]$ tel que $\cos\theta = \frac{(\vec{k} | s(\vec{k}))}{-1 + (\vec{k} | s(\vec{k}))}$ (en fait $\theta = \text{Arc cos}(\frac{(\vec{k} | s(\vec{k}))}{(\vec{k} | s(\vec{k})) - 1})$)

pour cette valeur de θ , on a donc $\langle\langle r_{\theta, \vec{k}}, s \rangle\rangle = \langle\langle r_{\theta, \vec{k}}, \nu \rangle\rangle = 0$ et donc $r_{\theta, \vec{k}} \in \mathcal{V}$

II.B.4 On décompose maintenant ν sous la forme $\nu_1 + a$ ou ν_1 est symétrique et a antisymétrique. On choisit \vec{k}_1 unitaire tel que

$$0 \leq (\vec{k}_1 | s(\vec{k}_1)) \leq \frac{1}{3} \text{ et } (\vec{k} | \nu_1(\vec{k}_1)) = 0$$

a) Dans la suite on posera pour tout x réel:

$$\text{sgn}(x) = 1 \text{ si } x \geq 0, -1 \text{ sinon.}$$

On note $(e) = (\vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3)$ une base orthonormée de vecteurs propres de s et l'on pose :

$$\vec{k}_i = a_i \vec{e}_1 + b_i \vec{e}_2 + c_i \vec{e}_3 \text{ pour } i = 1, 2$$

Démontrer l'existence d'un vecteur unitaire \vec{k}_2 tel que r_{π, \vec{k}_2} soit orthogonale à s pour $\langle\langle . \rangle\rangle$ et que les composantes de \vec{k}_2 dans une base de diagonalisation de s soient de même signes que celles de \vec{k}_1

Puisque $Trs = 1$ et $rg(s) \leq 2$, 0 est valeur propre de s et la somme des valeurs propres est égale à 1, et de plus elles sont positives. Organisons les vecteurs propres de (e) de telle sorte que les valeurs propres associées soient $\lambda, 1 - \lambda, 0$ avec $\lambda \in [0, 1]$

soit \vec{k}_2 un vecteur unitaire: on a

$$\langle\langle r_{\pi, \vec{k}_2}, s \rangle\rangle = \cos(\pi)Tr(s) + (1 - \cos \pi)((\vec{k}_2 | s(\vec{k}_2))) = -1 + 2((\vec{k}_2 | s(\vec{k}_2)))$$

$$\text{or } ((\vec{k}_2 | s(\vec{k}_2))) = (a_2 \vec{e}_1 + b_2 \vec{e}_2 + c_2 \vec{e}_3 | \lambda a_2 \vec{e}_1 + (1 - \lambda) b_2 \vec{e}_2) = \lambda a_2^2 + (1 - \lambda) b_2^2$$

en supposant que $|a_2| = |b_2| = \frac{1}{\sqrt{2}}$ et $c_2 = 0$, on a $((\vec{k}_2 | s(\vec{k}_2))) = \frac{1}{2}$ et donc

$$\langle\langle r_{\pi, \vec{k}_2}, s \rangle\rangle = 0$$

et de plus \vec{k}_2 est bien unitaire

il suffit alors d'ajuster les signes de a_2 et b_2 pour qu'il correspondent à ceux de a_1 et de b_1

nous supposons quitte à changer \vec{k}_1 en son opposé que $c_1 \geq 0$, ainsi $sgn(c_2) = sgn(c_1)$

b) justifier l'existence d'une fonction $t \mapsto \vec{k}(t)$ de $[0, 1]$ dans E et d'une fonction $t \mapsto \theta(t)$ de $[0, 1]$ dans \mathbb{R} vérifiant les propriétés suivantes:

$$\vec{k}(t) = a(t) \vec{e}_1 + b(t) \vec{e}_2 + c(t) \vec{e}_3 \text{ avec}$$

$$a(t) = sgn(a_1) \sqrt{2ta_2^2 + (1-2t)a_1^2} \text{ si } 0 \leq t \leq 1/2, a(1-t) \text{ si } 1/2 < t \leq 1$$

$$b(t) = sgn(b_1) \sqrt{2tb_2^2 + (1-2t)b_1^2} \text{ si } 0 \leq t \leq 1/2, b(1-t) \text{ si } 1/2 < t \leq 1$$

$$c(t) = sgn(c_1) \sqrt{2tc_2^2 + (1-2t)c_1^2} \text{ si } 0 \leq t \leq 1/2, c(1-t) \text{ si } 1/2 < t \leq 1$$

$$\theta(t) = \text{Arc cos} \left(\frac{(\vec{k}(t) | s(\vec{k}(t)))}{(\vec{k}(t) | s(\vec{k}(t))) - 1} \right) \text{ si } 0 \leq t \leq 1/2, 2\pi - \theta(1-t) \text{ si } 1/2 < t \leq 1$$

La fonction $\vec{k}(\cdot)$ est ainsi bien définie sur $[0, 1]$

en effet si $0 \leq t \leq 1/2, 2ta_2^2 + (1-2t)a_1^2 \geq 0$ et si $1/2 < t \leq 1$, alors $1-t \in]0, 1/2]$

de même pour $b(t)$ et $c(t)$

Remarque pour la suite: la fonction $\overrightarrow{k(\cdot)}$ est également continue sur $[0, 1]$ car a, b, c le sont

en effet $t \mapsto a(t) = \sqrt{2ta_2^2 + (1-2t)a_1^2}$ est continue sur $[0, 1/2]$

$t \mapsto a(t) = a(1-t)$ est continue sur $]1/2, 1]$

enfin $\lim_{t \rightarrow 1/2^+} a(t) = \lim_{t \rightarrow 1/2^+} a(1-t) = \lim_{T \rightarrow 1/2^-} a(T) = a(1/2)$

ainsi a est C^0 sur $[0, 1]$ de même pour b et c

supposons $t \in [0, 1/2]$

$$\begin{aligned} (\overrightarrow{k(t)} \mid s(\overrightarrow{k(t)})) &= (a(t)\overrightarrow{e_1} + b(t)\overrightarrow{e_2} + c(t)\overrightarrow{e_3} \mid a(t)\lambda\overrightarrow{e_1} + b(t)(1-\lambda)\overrightarrow{e_2}) \\ &= \lambda a(t)^2 + (1-\lambda)b(t)^2 \\ &= \lambda(2ta_2^2 + (1-2t)a_1^2) + (1-\lambda)(2tb_2^2 + (1-2t)b_1^2) \\ &= 2t(\overrightarrow{k_2} \mid s(\overrightarrow{k_2})) + (1-2t)(\overrightarrow{k_1} \mid s(\overrightarrow{k_1})) \end{aligned}$$

de plus $(\overrightarrow{k_1} \mid s(\overrightarrow{k_1})) \in [0, \frac{1}{3}]$ et $(\overrightarrow{k_2} \mid s(\overrightarrow{k_2})) = \frac{1}{2}$ donc $(\overrightarrow{k(t)} \mid s(\overrightarrow{k(t)}))$ est le barycentre de $(\overrightarrow{k_2} \mid s(\overrightarrow{k_2}))$ avec la masse $2t \geq 0$ et de $(\overrightarrow{k_1} \mid s(\overrightarrow{k_1}))$ avec la masse $1-2t \geq 0$

donc $(\overrightarrow{k(t)} \mid s(\overrightarrow{k(t)})) \in [(\overrightarrow{k_1} \mid s(\overrightarrow{k_1})), 1/2] \subseteq [0, 1/2]$

On en déduit que $\frac{(\overrightarrow{k(t)} \mid s(\overrightarrow{k(t)}))}{(\overrightarrow{k(t)} \mid s(\overrightarrow{k(t)})) - 1} = 1 + \frac{1}{(\overrightarrow{k(t)} \mid s(\overrightarrow{k(t)})) - 1}$ varie, lorsque t parcourt $[0, 1/2]$, dans l'intervalle $[-1, \frac{(\overrightarrow{k_1} \mid s(\overrightarrow{k_1}))}{(\overrightarrow{k_1} \mid s(\overrightarrow{k_1})) - 1}] \subseteq [-1, 0]$ (il s'agit même d'une bijection strictement décroissante)

Ainsi la fonction $\theta : t \mapsto \theta(t) = \text{Arc cos}(\frac{(\overrightarrow{k(t)} \mid s(\overrightarrow{k(t)}))}{(\overrightarrow{k(t)} \mid s(\overrightarrow{k(t)})) - 1})$ est bien définie et continue sur $[0, 1/2]$. par définition la fonction θ est également continue sur $]1/2, 1]$.

de plus on remarque que $\theta(1/2) = \text{ar cos}(-1) = \pi$, et

$$\lim_{t \rightarrow 1/2^+} \theta(t) = \lim_{t \rightarrow 1/2^+} 2\pi - \theta(1-t) = \lim_{T \rightarrow 1/2^-} 2\pi - \theta(T) = 2\pi - \theta(1/2) = \pi = \theta(1/2)$$

donc la fonction θ est continue sur $[0, 1]$ et admet le tableau de variation suivant :

- pour $t \in [0, 1/2]$ elle croit de $\text{Arc cos} \frac{(\overrightarrow{k_1} \mid s(\overrightarrow{k_1}))}{(\overrightarrow{k_1} \mid s(\overrightarrow{k_1})) - 1}$ à π
- pour $t \in]1/2, 1]$ elle croit de π à $2\pi - \text{Arc cos} \frac{(\overrightarrow{k_1} \mid s(\overrightarrow{k_1}))}{(\overrightarrow{k_1} \mid s(\overrightarrow{k_1})) - 1}$

c) Vérifier que $\vec{k}(t)$ est unitaire et que $\rho(t) = r_{\theta(t), \vec{k}(t)}$ est orthogonale à s pour $\langle\langle, \rangle\rangle$.

Si $t \in [0, 1/2]$, $\|\vec{k}(t)\| = 2t(a_2^2 + b_2^2 + c_2^2) + (1 - 2t)(a_1^2 + b_1^2 + c_1^2) = 1$ car les vecteurs \vec{k}_i sont unitaires

de plus

$$\begin{aligned} \langle \langle \rho(t), s \rangle \rangle &= \cos(\theta(t)) + (1 - \cos(\theta(t))(\vec{k}(t) | s(\vec{k}(t)))) \\ \langle \langle \rho(t), s \rangle \rangle &= \cos(\theta(t))(1 - (\vec{k}(t) | s(\vec{k}(t)))) + (\vec{k}(t) | s(\vec{k}(t))) \\ \langle \langle \rho(t), s \rangle \rangle &= \frac{(\vec{k}(t) | s(\vec{k}(t)))}{(\vec{k}(t) | s(\vec{k}(t))) - 1} (1 - (\vec{k}(t) | s(\vec{k}(t)))) + (\vec{k}(t) | s(\vec{k}(t))) \\ \langle \langle \rho(t), s \rangle \rangle &= 0 \end{aligned}$$

d) Montrer que la fonction $t \mapsto \langle\langle \rho(t), \nu \rangle\rangle$ de $[0, 1]$ dans \mathbb{R} est continue. Etudier les signes de $\langle\langle \rho(0), \nu \rangle\rangle$ et de $\langle\langle \rho(1), \nu \rangle\rangle$ et prouver qu'il existe t tel que $\rho(t) \in \mathcal{V}$

Par hypothèses, $\nu = \nu_1 + a$ avec ν_1 symétrique et a antisymétrique. On a donc

$$Tr(\nu) = 0 = Tr(\nu_1) + Tr(a) = 0 \text{ or } Tr(a) = 0 \text{ donc } Tr(\nu_1) = 0$$

$$\begin{aligned} \langle \langle \rho(t), \nu \rangle \rangle &= \langle\langle \rho(t), \nu_1 + a \rangle\rangle = \langle\langle \rho(t), \nu_1 \rangle\rangle + \langle\langle \rho(t), a \rangle\rangle \\ \langle \langle \rho(t), \nu \rangle \rangle &= (1 - \cos(\theta(t))(\vec{k}(t) | \nu_1(\vec{k}(t)))) + \sin(\theta(t)) \langle\langle a, \omega_{\vec{k}(t)} \rangle\rangle \end{aligned}$$

or la fonction θ et la fonction \vec{k} sont continues sur $[0, 1]$ d'après b)

l'application $t \mapsto \langle\langle a, \omega_{\vec{k}(t)} \rangle\rangle = -\sum_{i=1}^3 (\vec{k}(t) \wedge a(e_i) | \vec{e}_i)$ est elle aussi continue sur $[0, 1]$ puisque l'application $\vec{x} \rightarrow \vec{x} \wedge \vec{y}$ est continue sur de E dans E et l'application $\vec{x} \rightarrow (\vec{x} | \vec{y})$ est continue de E dans \mathbb{R} . donc $t \mapsto \langle\langle \rho(t), \nu \rangle\rangle$ est continue

de plus

$$\vec{k}(0) = \vec{k}_1, \theta(0) = \text{Arc cos}\left(\frac{(\vec{k}_1 | s(\vec{k}_1))}{(\vec{k}_1 | s(\vec{k}_1)) - 1}\right)$$

et

$$\vec{k}(1) = \vec{k}_1, \theta(1) = 2\pi - \text{Arc cos}\left(\frac{(\vec{k}_1 | s(\vec{k}_1))}{(\vec{k}_1 | s(\vec{k}_1)) - 1}\right)$$

$$\begin{aligned}
\langle \langle \rho(0), \nu \rangle \rangle &= (1 - \cos(\theta(0))(\overrightarrow{k(0)} | \nu_1(\overrightarrow{k(0)})) + \sin(\theta(0)) \langle \langle a, \omega_{\overrightarrow{k(0)}} \rangle \rangle \\
\langle \langle \rho(0), \nu \rangle \rangle &= (1 - \frac{(\overrightarrow{k_1} | s(\overrightarrow{k_1}))}{(\overrightarrow{k_1} | s(\overrightarrow{k_1})) - 1})(\overrightarrow{k_1} | \nu_1(\overrightarrow{k_1})) + \sin(\theta(0)) \langle \langle a, \omega_{\overrightarrow{k_1}} \rangle \rangle \\
\langle \langle \rho(0), \nu \rangle \rangle &= \sin(\theta(0)) \langle \langle a, \omega_{\overrightarrow{k_1}} \rangle \rangle
\end{aligned}$$

et

$$\begin{aligned}
\langle \langle \rho(1), \nu \rangle \rangle &= (1 - \cos(\theta(1))(\overrightarrow{k(1)} | \nu_1(\overrightarrow{k(1)})) + \sin(\theta(1)) \langle \langle a, \omega_{\overrightarrow{k(1)}} \rangle \rangle \\
\langle \langle \rho(1), \nu \rangle \rangle &= \sin(\theta(1)) \langle \langle a, \omega_{\overrightarrow{k(1)}} \rangle \rangle = - \langle \langle \rho(0), \nu \rangle \rangle
\end{aligned}$$

ainsi $\langle \langle \rho(0), \nu \rangle \rangle$ et $\langle \langle \rho(1), \nu \rangle \rangle$ sont de signes contraire. Par continuité, il existe donc $t \in [0, 1]$ tel que $\langle \langle \rho(t), \nu \rangle \rangle = 0$

comme de plus $\langle \langle \rho(t), s \rangle \rangle = 0$ on en déduit que $\rho(t) \in \mathcal{V}$

II.C- Cas général

II.C.1) *En utilisant le résultat de la question I.B.2, prouver que tout sous espace vectoriel de dimension 7 de $\mathcal{L}(E)$ contient au moins un automorphisme orthogonal.*

Soit F un sous espace de dimension 7 de $\mathcal{L}(E)$, qui est de dimension 9. F^\perp est alors de dimension 2.

Montrons qu'il existe dans F^\perp un endomorphisme de rang r tel que $1 \leq r \leq 2$.

$F^\perp = Vect(a, b)$ avec $a, b \neq 0$ et libres. Si b n'est pas bijectif, $rang(b) \leq 2$ et $rang(b) \geq 1$, sinon soit $c = -a + \lambda b$

$\det(c) = \det(b) \det(-b^{-1}a + \lambda I)$, or l'endomorphisme $b^{-1}a$ de E admet au moins une valeur propre (l'espace est de dimension 3 et tout polynôme de degré 3 admet au moins une racine réelle) donc il existe $\lambda \in \mathbb{R}$ tel que $\det(-b^{-1}a + \lambda I) = 0 = \det(c)$ et donc $rang(c) \leq 2$ avec $c \in F^\perp$. de plus $c \neq 0$ puisque la famille a, b est libre

d'après I.B.2, il existe $u \in O(E)$ tel que $s' = uc \in \mathcal{S}^+(E)$ et $Tr(s') > 0$

On a alors $F = [Vect(u^{-1}s', b)]^\perp = [Vect(u^{-1}s', u^{-1}ub)]^\perp$

remarquons que pour tout a, b , $\langle \langle a, b \rangle \rangle = Tr(a^*b) = Tr(a^*u^*ub) = \langle \langle ua, ub \rangle \rangle$

or

$$\begin{aligned}
z \in F &\Leftrightarrow \langle \langle z, u^{-1}s' \rangle \rangle = \langle \langle z, u^{-1}ub \rangle \rangle = 0 \\
&\Leftrightarrow \langle \langle uz, s' \rangle \rangle = \langle \langle uz, ub \rangle \rangle = 0 \Leftrightarrow uz \in [Vect(s', ub)]^\perp
\end{aligned}$$

notons que $\text{rang}(s') = \text{rang}(uc) = \text{rang}(c) = 2$

posons $s = \frac{1}{\text{Tr}(s')}s'$. s est de même rang que s' , de trace égale à 1 et $s \in \mathcal{S}^+(E)$

$$\text{Vect}(s', ub) = \text{Vect}(s, ub) = \text{Vect}(s, ub - \text{Tr}(ub)s)$$

posons $\nu = ub - \text{Tr}(ub)s$. $\nu \neq 0$ et $\text{Tr}(\nu) = 0$

On est ainsi ramené à II.B: Il existe donc une rotation ρ telle que $\rho \in \text{Vect}(s, \nu)^\perp$
donc $\rho \in \text{Vect}(s', ub)^\perp$. Soit $z = u^{-1}\rho$

on a $uz \in \text{Vect}(s', ub)^\perp$ donc $z \in F$. Or z est bien un élément du groupe orthogonal comme composé de deux automorphismes orthogonaux.

II.C.2) *Un sous-espace vectoriel de dimension 6 de $\mathcal{L}(E)$ contient-il toujours un automorphisme de E*

Non, il suffit pour le prouver de considérer le sous-espace de $\mathcal{L}(E)$ constitué des endomorphismes f de E de matrice M dans la base canonique: $M = \begin{pmatrix} a & b & 0 \\ c & d & 0 \\ e & f & 0 \end{pmatrix}$ avec $(a, b, c, d, e, f) \in \mathbb{R}^6$.

Il s'agit bien d'un sous espace vectoriel de $\mathcal{L}(E)$ de dimension 6, engendré par les endomorphismes de matrices canoniques $E_{i,j}$ avec $i \in \{1, 2, 3\}$ et $j \in \{1, 2\}$. Dans ce sous espace il n'existe aucun automorphisme puisque pour tout $(a, b, c, d, e, f) \in \mathbb{R}^6$, $\det(f) = \det(M) = 0$.