



# Chapitre 14 : Formes bilinéaires symétriques et formes quadratiques

## I Définition

Soit  $\mathbb{K}$  un corps de caractéristique différente de 2. (au programme :  $\mathbb{K} = \mathbb{R}$  uniquement)

Soit  $E$  un  $\mathbb{K}$ -espace vectoriel.

- On appelle forme bilinéaire symétrique sur  $E$  (abréviation *fb*s) toute application  $\varphi: E \times E \rightarrow \mathbb{K}$  telle que :

$\varphi$  est linéaire à droite

$\varphi$  est symétrique, c'est-à-dire  $\forall (x, y) \in E^2, \varphi(x, y) = \varphi(y, x)$

- On appelle forme quadratique (abréviation *f*q) associée à une forme bilinéaire symétrique  $\varphi$  l'application  $Q_\varphi: E \rightarrow \mathbb{K}$  (c'est la restriction de  $\varphi$  à la diagonale de  $E \times E$ )  
 $\vec{x} \mapsto Q(\vec{x}) = \varphi(\vec{x}, \vec{x})$

- Relation importante :

### Théorème :

Soit  $\varphi$  une forme bilinéaire symétrique sur  $E$ ,  $Q$  la forme quadratique associée.

On a, pour tous  $x, y \in E$  :

1.  $Q(x + y) = Q(x) + Q(y) + 2\varphi(x, y)$
2. Pour tout  $\lambda \in \mathbb{K}, Q(\lambda x) = \lambda^2 Q(x)$
3.  $\varphi(x, y) = \frac{1}{2}(Q(x + y) - Q(y) - Q(x)) = \frac{1}{4}(Q(x + y) - Q(x - y))$

(Formules de polarisation)

### Démonstration :

...

- Caractérisation intrinsèque des formes quadratiques :

**Problème** Soit  $Q: E \rightarrow \mathbb{K}$ . Comment voir si  $Q$  est une forme quadratique ?

Le plus simple est de parachuter une *fb*s  $\varphi$  telle que  $\forall x \in E, \varphi(x, x) = Q(x)$

### Exemple :

Soit  $l \in E^*$  une forme linéaire sur  $E$ .

Alors  $l^2: E \rightarrow \mathbb{K}$  est une forme quadratique.  
 $\vec{v} \mapsto l(\vec{v})^2$

En effet, posons  $\varphi(u, v) = l(u) \times l(v)$

Alors  $\varphi$  est une *fb*s, et la forme quadratique associée à  $\varphi$  est bien  $l^2$ .

**Théorème :**

1. Pour toute forme quadratique  $Q: E \rightarrow \mathbb{K}$ , il existe une unique *fb*s  $\varphi: E \times E \rightarrow \mathbb{K}$  telle que  $Q$  est la forme quadratique associée à  $\varphi$ .

$\varphi$  est définie par  $\forall x, y \in E, \varphi(x, y) = \frac{1}{2}(Q(x+y) - Q(x) - Q(y))$

2. Une application  $Q: E \rightarrow \mathbb{K}$  est une forme quadratique si et seulement si l'application  $x, y \mapsto \frac{Q(x+y) - Q(x) - Q(y)}{2}$  est bilinéaire et  $\forall x \in E, Q(2x) = 4Q(x)$

**Démonstration :**

Le premier élément a déjà été vu dans le théorème précédent.

Pour le deuxième :

Si  $Q$  est une forme quadratique, associée à  $\varphi$ , on a pour tous  $x, y \in E$  :

$$\frac{Q(x+y) - Q(x) - Q(y)}{2} = \varphi(x, y) \tag{14.1}$$

Qui est bilinéaire, et  $\forall x \in E, Q(2x) = \varphi(2x, 2x) = 4\varphi(x, x) = 4Q(x)$

Inversement :

Si  $\alpha: E^2 \rightarrow \mathbb{K}$  est bilinéaire, et si  $\forall x \in E, \alpha(2x, 2x) = 4\alpha(x, x)$ ,  
 $(x, y) \mapsto \frac{\alpha(x+y) - \alpha(x) - \alpha(y)}{2}$

alors  $\alpha$  est aussi symétrique, donc c'est une *fb*s, et pour tout  $x \in E$ ,

$$\alpha(x, x) = \frac{\alpha(2x) - \alpha(x) - \alpha(x)}{2} = \alpha(x) \tag{14.2}$$

Donc  $Q$  est la forme quadratique associée à  $\alpha$ .

**Définition :**

La correspondance qui à  $\varphi$  *fb*s associe  $Q_\varphi$  forme quadratique est bijective; on dit que  $Q_\varphi$  est la forme quadratique associée à  $\varphi$  et que  $\varphi$  est la forme polaire (abr. *fp*) de  $Q_\varphi$

## II En dimension finie : matrices

**Définition :**

Soit  $\mathcal{B} = (V_1, \dots, V_n)$  une base d'un espace vectoriel  $E$  de dimension finie, et  $\varphi: E^2 \rightarrow \mathbb{K}$  une *fb*s. On appelle matrice de  $\varphi$  dans  $\mathcal{B}$  la matrice  $\text{mat}_{\mathcal{B}}(\varphi) = (\varphi(V_i, V_j))$ .

- **Remarque :**

Si  $\varphi$  est un produit scalaire ( $\mathbb{K} = \mathbb{R}$ ),  $\text{mat}_{\mathcal{B}}(\varphi)$  s'appelle la matrice de Gram de  $(V_1, \dots, V_n)$ .

On appelle matrice d'une forme quadratique  $Q$  dans  $\mathcal{B}$  la matrice de la forme polaire de  $Q$  dans  $\mathcal{B}$ .

*Attention :* Il ne faut pas confondre : matrice de *fb*s/*fq* et matrice d'application linéaire.

Pour écrire la matrice d'une *fq*, on doit d'abord expliciter la forme polaire.

- Caractérisation :

**Théorème :**

On note  $\mathcal{B} = (e_1, \dots, e_n)$  une base de  $E$ .

1. Soit  $\varphi: E^2 \rightarrow \mathbb{K}$  une *fb*s, et  $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ . Alors :

On a  $A = \text{mat}_{\mathcal{B}}(\varphi)$  si et seulement si pour tout  $x = \sum_{j=1}^n x_j e_j, y = \sum_{j=1}^n y_j e_j$  de  $E$ ,

$$\varphi(x, y) = {}^tXAY \text{ (où on a identifié } \mathcal{M}_{1,1}(\mathbb{K}) \text{ et } \mathbb{K}\text{), où } X = \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} \text{ et } Y = \begin{pmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_n \end{pmatrix}.$$

2. Soit  $Q: E \rightarrow \mathbb{K}$  une forme quadratique, et  $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ .

Alors  $A = \text{mat}_{\mathcal{B}}(Q)$  si et seulement si  $A$  est symétrique et pour tout  $x = \sum_{j=1}^n x_j e_j$  de  $E$ ,  $Q(x) = {}^tXAX$ .

**Démonstration :**

Les conditions sont déjà nécessaires :

1. Pour tous  $x = \sum_{j=1}^n x_j e_j$ ,  $y = \sum_{j=1}^n y_j e_j$  de  $E$ , on a :

$$\varphi(x, y) = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n x_i y_j \varphi(e_i, e_j) = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n x_i \varphi(e_i, e_j) y_j = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n x_i A_{i,j} y_j = {}^tXAY \quad (14.3)$$

2. si  $A = \text{mat}_{\mathcal{B}}(Q)$ , alors  $A$  est bien symétrique, et pour tout  $x = \sum_{j=1}^n x_j e_j$  de  $E$ , on a :

$$Q(x) = \varphi(x, x) = {}^tXAX \text{ où } \varphi \text{ est la forme polaire de } Q.$$

Les conditions sont suffisantes :

1. pour  $i, j \in \llbracket 1, n \rrbracket$ , on a :  $\varphi(e_i, e_j) = (0, \dots, 1, \dots, 0) A \begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ 1 \\ \vdots \end{pmatrix} = A_{i,j}$

Donc  $\text{mat}_{\mathcal{B}}(\varphi) = A$

2. On suppose que  $A$  est symétrique et que  $\forall x \in E, Q(x) = {}^tXAX$

Soit  $\varphi$  la forme polaire de  $Q$ . Pour  $x \in E$ , on a :

$$\begin{aligned} \varphi(x, y) &= \frac{Q(x+y) - Q(x) - Q(y)}{2} \\ &= \frac{1}{2} ({}^t(X+Y)A(X+Y) - {}^tXAX - {}^tYAY) \\ &= \frac{1}{2} ({}^tXAY + {}^tYAX) \end{aligned} \quad (14.4)$$

Or,  ${}^tA = A$ , donc  ${}^t({}^tYAX) = {}^tX{}^tAY = {}^tXAY$

De plus,  ${}^tYAX \in \mathcal{M}_1(\mathbb{K})$  donc est symétrique.

Donc  ${}^tYAX = {}^tXAY$

C'est-à-dire  $\varphi(x, y) = {}^tXAY$

Et donc d'après le point précédent,  $A = \text{mat}_{\mathcal{B}}(\varphi) = \text{mat}_{\mathcal{B}}(Q)$

- Autre caractérisation des formes quadratiques (en dimension finie)

**Théorème :**

Une application  $Q: E \rightarrow \mathbb{K}$  est une forme quadratique si et seulement si son expression dans une base  $(e_1, \dots, e_n)$  de  $E$  est de la forme :

$$Q\left(\sum_{i=1}^n x_i e_i\right) = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n a_{i,j} x_i x_j \quad (14.5)$$

Autrement dit,  $Q$  s'exprime par un polynôme homogène de degré 2 en les coordonnées

Homogène : Un polynôme  $P$  – éventuellement à plusieurs indéterminées – de degré  $\deg P = d$  est dit homogène lorsque  $\forall \lambda \in \mathbb{K}, P(\lambda X) = \lambda^d P(X)$ .



### III Cas des réels : positivité

**Définition :**

Soit  $Q: E \rightarrow \mathbb{R}$  une forme quadratique sur le  $\mathbb{R}$ -ev  $E$ .

$Q$  est dite positive lorsque  $\forall x \in E, Q(x) \geq 0$

- Et définie-positive lorsque  $\forall x \in E \setminus \{0\}, Q(x) > 0$

On définit de même une forme quadratique négative ou définie négative.

Une *fb*s sera dite positive, définie-positive, négative, définie-négative lorsque la forme quadratique associée l'est.

*Attention :* Une *fb*s est rarement une fonction positive. En fait, elle est positive si et seulement si elle est nulle.

**Théorème :**

Inégalité de Cauchy-Schwarz pour une *fb*s positive :

Si  $\varphi: E^2 \rightarrow \mathbb{R}$  est une *fb*s positive, alors  $\forall x, y \in E, |\varphi(x, y)| \leq \sqrt{\varphi(x, x)\varphi(y, y)}$

**Complément :**

Soit  $\varphi$  une *fb*s positive. Alors  $N = \{x \in E, \varphi(x, x) = 0\}$  est un sous-espace vectoriel de  $E$ , et il y a égalité de Cauchy-Schwarz si et seulement si  $N$  contient une combinaison linéaire non triviale de  $x$  et  $y$ .

**Démonstration :**

Soient  $x, y \in E$ . Pour tout  $t \in \mathbb{R}$ , on a :

$$0 \leq \varphi(x + ty, x + ty) = \varphi(x, x) + 2t\varphi(x, y) + t^2\varphi(y, y) \tag{14.11}$$

Donc le polynôme  $P: t \mapsto \varphi(x, x) + 2t\varphi(x, y) + t^2\varphi(y, y)$ , de degré  $\leq 2$ , est à valeurs positives. Deux cas :

Soit  $\varphi(y, y) > 0$ , et  $\frac{\Delta}{4} = \varphi(x, y)^2 - \varphi(x, x)\varphi(y, y) \leq 0$

Soit  $\varphi(y, y) = 0$ , et donc  $\deg P \leq 1$ , soit  $\varphi(x, y) = 0$

Et dans les deux cas l'inégalité est vérifiée.

Pour le complément :

Déjà,  $0 \in N$  donc  $N$  est non vide.

Pour tous  $x \in N, \lambda \in \mathbb{R}$ , on a  $\lambda x \in N$

Enfin, pour tous  $x, y \in N$ , on a d'après l'inégalité de Cauchy-Schwarz,  $\varphi(x, y) = 0$

Et donc  $\varphi(x + y, x + y) = 0$

Montrons maintenant l'équivalence :

Supposons qu'il y a égalité de Cauchy-Schwarz pour  $x, y \in E$ .

Si  $\varphi(y, y) = 0$ , alors  $y$  est une combinaison linéaire non triviale qui est dans  $N$ .

Si non, le polynôme  $P = \varphi(x, x) + 2X\varphi(x, y) + X^2\varphi(y, y)$  de degré 2 admet au moins une racine réelle  $t$ , puisqu'il a un discriminant nul. On a alors  $\varphi(x, x) + 2t\varphi(x, y) + t^2\varphi(y, y) = 0$ , soit  $\varphi(x + ty, x + ty) = 0$  donc  $x + ty \in N$  et  $(1, t) \neq (0, 0)$

Réciproquement, supposons qu'il existe  $(\lambda, \mu) \in \mathbb{R}^2 \setminus \{(0, 0)\}$  tel que  $\lambda x + \mu y \in N$

IV. REPRÉSENTATION DES FORMES BILINÉAIRES SYMÉTRIQUES ET DES FORMES QUADRATIQUES DANS UN ESPACE EUCLIDIEN

Si  $\lambda = 0$ , alors  $\mu \neq 0$  donc comme  $N$  est un espace vectoriel,  $y \in N$ , et on a  $|\varphi(x, y)| \leq \sqrt{\varphi(x, x)\varphi(y, y)} = 0$ , c'est-à-dire  $|\varphi(x, y)| = \sqrt{\varphi(x, x)\varphi(y, y)} (= 0)$

Sinon, comme  $N$  est un espace vectoriel,  $x + ty \in N$ , où  $t = \frac{\mu}{\lambda}$ .

Ainsi,  $\varphi(x + ty, x + ty) = \varphi(x, x) + 2t\varphi(x, y) + t^2\varphi(y, y) = 0$

Donc soit  $\varphi(y, y) = 0$  et on a bien l'égalité, soit  $4\varphi(x, y)^2 - 4\varphi(x, x)\varphi(y, y) \geq 0$ , c'est-à-dire  $|\varphi(x, y)| \geq \sqrt{\varphi(x, x)\varphi(y, y)}$  et donc  $|\varphi(x, y)| = \sqrt{\varphi(x, x)\varphi(y, y)}$  puisque l'autre inégalité était déjà vraie d'après le théorème.

- Signature d'une forme quadratique réelle en dimension finie (Hors programme)

Soit  $Q: E \rightarrow \mathbb{R}$  une forme quadratique.

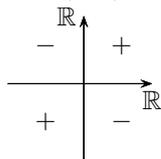
On appelle indice de positivité  $p$  de  $Q$  la dimension maximale d'un sous-espace  $F$  de  $E$  tel que  $Q|_F$  est définie-positif,

Et indice de négativité  $q$  de  $Q$  la dimension maximale d'un sous-espace  $F$  de  $E$  tel que  $Q|_F$  est définie-négative.

La signature est alors le couple  $(p, q)$

**Exemple :**

$Q: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$  est une forme quadratique, de signature  $(1, 1)$  :  
 $(x, y) \mapsto xy$



On peut montrer que  $\text{rg}(Q) = p + q$  (plus tard, section suivante)

## IV Représentation des formes bilinéaires symétriques et des formes quadratiques dans un espace euclidien

Ici,  $E$  désigne un espace vectoriel euclidien.

- Préambule : exemples de formes quadratiques :

Soit  $u \in \mathcal{L}_{\mathbb{R}}(E)$ .

Les applications  $E \rightarrow \mathbb{R}$  et  $E \rightarrow \mathbb{R}$  sont des formes quadratiques.  
 $x \mapsto \|u(x)\|^2$  et  $x \mapsto \langle x, u(x) \rangle$

La forme polaire de  $x \mapsto \|u(x)\|^2$  est en effet  $\varphi: E^2 \rightarrow \mathbb{R}$ , qui est bien une *fb*s.  
 $(x, y) \mapsto \langle u(x), u(y) \rangle$

La forme polaire de  $x \mapsto \langle x, u(x) \rangle$  est

$$\varphi: (x, y) \mapsto \frac{1}{2}(\langle x, u(y) \rangle + \langle x, u^*(y) \rangle) = \frac{1}{2}(\langle x, u(y) \rangle + \langle y, u(x) \rangle) \quad (14.12)$$

- Théorème de représentation des formes quadratiques dans un espace euclidien :

**Théorème :**

Pour toute *fb*s  $\varphi: E^2 \rightarrow \mathbb{R}$ , il existe un unique endomorphisme  $u \in \mathcal{L}_{\mathbb{R}}(E)$  tel que  $\forall(x, y) \in E^2, \varphi(x, y) = \langle x, u(y) \rangle$ .

De plus,  $u$  est autoadjoint, et  $u$  et  $\varphi$  ont même matrice dans toute base orthonormée de  $E$ .

**Définition :**

$u$  s'appelle l'endomorphisme symétrique associé à  $\varphi$ .

*Attention* : Si  $\mathcal{B}$  n'est pas orthonormale, on n'a pas en général  $\text{mat}_{\mathcal{B}}(u) = \text{mat}_{\mathcal{B}}(\varphi)$ .

En effet, par exemple  $\text{mat}_{\mathcal{B}}(\varphi)$  est toujours symétrique par définition de  $\varphi$ , alors que  $\text{mat}_{\mathcal{B}}(u)$  ne l'est pas toujours.

**Théorème :**

Pour toute forme quadratique  $Q: E \rightarrow \mathbb{R}$ , il existe un unique endomorphisme *symétrique*  $u$  tel que  $\forall x \in E, Q(x) = \langle x, u(x) \rangle$

De plus, la forme polaire de  $Q$  est alors  $(x, y) \mapsto \langle x, u(y) \rangle$

$Q$  et  $u$  ont même matrice dans toute base orthonormée.

*Attention* : Si on n'impose pas à  $u$  d'être symétrique, il n'y a plus unicité, puisqu'alors pour un endomorphisme antisymétrique  $v$  (c'est-à-dire tel que  $v^* = -v$ ) quelconque, on aura  $\forall x \in E, \langle x, v(x) \rangle = 0$  et donc si on trouve une solution  $u$ , alors  $u + v$  est aussi solution, différente si  $v \neq 0$ .

**Démonstration (des théorèmes) :**

1. Unicité de  $u$  :

Si  $u$  et  $u'$  sont deux solutions, alors  $v = u - u'$  vérifie :

$$\forall (x, y) \in E^2, \langle x, v(y) \rangle = 0 \text{ soit } \forall y \in E, \langle v(y), v(y) \rangle = 0 \text{ et donc } v = 0.$$

Existence, caractérisation... :

Soit  $\mathcal{B} = (e_1, \dots, e_n)$  une base orthonormée de  $E$ , et  $u \in \mathcal{L}_{\mathbb{R}}(E)$  tel que  $\text{mat}_{\mathcal{B}}(u) = \text{mat}_{\mathcal{B}}(\varphi)$

Alors :

- ◇ La matrice de  $u$  est symétrique en base orthonormée, donc  $u$  est autoadjoint.
- ◇  $u$  et  $\varphi$  ont même matrice dans  $\mathcal{B}$  (!)
- ◇ Pour tout  $x = \sum_{j=1}^n x_j e_j \in E, y = \sum_{j=1}^n y_j e_j \in E$ , on a :

$$\langle x, u(y) \rangle = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n x_i y_j \langle e_i, u(e_j) \rangle \tag{14.13}$$

Or, comme  $(e_1, \dots, e_n)$  est orthonormale,  $\langle e_i, u(e_j) \rangle$  est le coefficient de coordonnées  $(i, j)$  de  $A = \text{mat}_{\mathcal{B}}(u)$ , et ce pour tout  $(i, j) \in \llbracket 1, n \rrbracket^2$ .

Comme  $A = \text{mat}_{\mathcal{B}}(\varphi)$ , on a donc  $\forall (i, j) \in \llbracket 1, n \rrbracket^2, \langle e_i, u(e_j) \rangle = \varphi(e_i, e_j)$

$$\text{Donc } \langle x, u(y) \rangle = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n x_i y_j \varphi(e_i, e_j) = \varphi(x, y)$$

- ◇  $u$  et  $\varphi$  ont même matrice dans toute base orthonormale :

Soit  $\mathcal{B}' = (e'_1, \dots, e'_n)$  une base orthonormée de  $E$ .

Alors la matrice de  $u$  dans  $\mathcal{B}'$  est  $A' = (\underbrace{\langle e'_i, u(e'_j) \rangle}_{=\varphi(e'_i, e'_j)})_{i,j=1..n}$  car  $\mathcal{B}'$  est orthonormale.

Donc  $\text{mat}_{\mathcal{B}'}(u) = \text{mat}_{\mathcal{B}'}(\varphi)$ .

2. Existence, propriétés :

Soit  $\varphi$  la forme polaire de  $Q$ ,  $u$  l'unique endomorphisme donné par le théorème précédent tel que  $\forall (x, y) \in E^2, \varphi(x, y) = \langle x, u(y) \rangle$

Ainsi,  $u$  est autoadjoint, et  $u$  et  $\varphi$  ont même matrice dans toute base orthonormale, donc c'est pareil pour  $Q$  et  $\varphi$ .

Unicité :

IV. REPRÉSENTATION DES FORMES BILINÉAIRES SYMÉTRIQUES ET DES FORMES QUADRATIQUES

Si  $u, u'$  sont deux endomorphismes *autoadjoints* tels que  $\forall x \in E, \langle x, u(x) \rangle = \langle x, u'(x) \rangle$

Alors  $v = u - u^*$  est autoadjoint, et  $\forall x \in E, \langle x, v(x) \rangle = 0$

Donc  $\forall x, y \in E, \langle x + y, v(x + y) \rangle = 0 = \underbrace{\langle x, v(x) \rangle}_{=0} + \langle x, v(y) \rangle + \langle y, v(x) \rangle + \underbrace{\langle y, v(y) \rangle}_{=0}$

Soit  $\forall x, y \in E, \langle x, v(y) \rangle = \langle -v(x), y \rangle$

On reconnaît donc  $v^* = -v$ . Mais  $v^* = v$ . Donc  $v = 0$

- « Ménage à 4 » :

Dans un espace euclidien, on dispose :

- ◇ Des endomorphismes autoadjoints
- ◇ Des matrices symétriques
- ◇ Des formes bilinéaires symétriques
- ◇ Des formes quadratiques.

Qui constituent des  $\mathbb{R}$ -espaces vectoriels isomorphes.

Les espaces  $\mathcal{S}(E) = \{u \in \mathcal{L}_{\mathbb{R}}(E), u^* = u\}$ ,  $\mathcal{S}_n(\mathbb{R})$ ,  $\text{Quad}(E)$ ,  $\text{BS}(E)$  où  $E$  est un espace de dimension  $n$  sur  $\mathbb{R}$  sont naturellement isomorphes :

- ◇  $\mathcal{S}(E) \longrightarrow \mathcal{S}_n(\mathbb{R})$  où  $\mathcal{B}_0$  est une base orthonormée quelconque fixée.  
 $u \longmapsto \text{mat}_{\mathcal{B}_0}(u)$
- ◇  $\text{BS}(E) \longrightarrow \text{Quad}(E)$  (et son inverse)  
 $\varphi \longmapsto Q_\varphi$
- ◇  $\mathcal{S}(E) \longrightarrow \text{Quad}(E)$   
 $\pi \longmapsto (x \in E \mapsto \langle x, \pi(x) \rangle)$
- ◇  $\mathcal{S}(E) \longrightarrow \text{BS}(E)$   
 $\pi \longmapsto ((x, y) \in E^2 \mapsto \langle x, \pi(y) \rangle)$

**Exemple :**

Soit  $Q: \mathbb{R}^3 \longrightarrow \mathbb{R}$  (on munit  $\mathbb{R}^3$  du produit scalaire naturel)  
 $(x, y, z) \longmapsto x^2 + 2y^2 - z^2 + 4xy + yz - zx$

On veut la matrice de  $Q$  dans la base canonique, l'endomorphisme autoadjoint de  $\mathbb{R}^3$  associé à  $Q$ .

- ◇ Pour la matrice :

On a  $\frac{1}{2} \frac{\partial Q}{\partial x} = x + 2y - \frac{1}{2}z$ ,  $\frac{1}{2} \frac{\partial Q}{\partial y} = 2x + 2y + \frac{1}{2}z$ ,  $\frac{1}{2} \frac{\partial Q}{\partial z} = -\frac{1}{2}x + \frac{1}{2}y - z$ .

Ainsi, la matrice  $A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & -1/2 \\ 2 & 2 & 1/2 \\ -1/2 & 1/2 & -1 \end{pmatrix}$  est la matrice du système de formes linéaires

$(\frac{1}{2} \frac{\partial Q}{\partial x}, \frac{1}{2} \frac{\partial Q}{\partial y}, \frac{1}{2} \frac{\partial Q}{\partial z})$ .

- ◇ Endomorphisme associé à  $Q$  :

Alors  $\pi: (x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mapsto (x', y', z')$

Où  $x' = \frac{1}{2} \frac{\partial Q}{\partial x}(x, y, z)$ ,  $y' = \frac{1}{2} \frac{\partial Q}{\partial y}(x, y, z)$ ,  $z' = \frac{1}{2} \frac{\partial Q}{\partial z}(x, y, z)$ .

En effet, on a  $\text{mat}_{\text{cano}}(\pi) = A$ , et comme la base canonique est orthonormale, il suffit de montrer que  $A = \text{mat}_{\text{cano}}(Q)$ .

Pour cela, on a la proposition :

**Proposition :**

On fixe  $\mathcal{B} = (\vec{e}_1, \dots, \vec{e}_n)$  une base d'un  $\mathbb{R}$ -espace vectoriel  $E$  de dimension finie  $n$ .

Soit  $Q$  une forme quadratique sur  $E$ ,  $\varphi$  sa forme polaire.  
 Ainsi,  $Q$  peut être vu comme fonction de  $n$  variables réelles :  
 Pour  $\vec{x} = \sum_{i=1}^n x_i \vec{e}_i \in E$ , on peut écrire  $Q$  sous la forme  $Q(\vec{x}) = Q(x_1, \dots, x_n)$ .  
 Alors pour tous  $i, j \in \llbracket 1, n \rrbracket$ ,  $\varphi(\vec{e}_i, \vec{e}_j) = \frac{1}{2} \frac{\partial Q}{\partial x_i}(\vec{e}_j)$

En effet : Déjà, la quantité existe bien car on a vu que  $Q$  s'écrivait sous forme polynomiale en les coordonnées, disons sous la forme  $Q(x_1, \dots, x_n) = \sum_{k=1}^n \sum_{l=1}^n a_{k,l} x_k x_l$  où les  $a_{k,l}$  sont des réels, donc  $Q$  est de classe  $\mathcal{C}^\infty$ .

Alors pour  $i, j \in \llbracket 1, n \rrbracket$ , on a :

$$\varphi(\vec{e}_i, \vec{e}_j) = \frac{1}{2} (Q(\vec{e}_i + \vec{e}_j) - Q(\vec{e}_j) - Q(\vec{e}_i)) \quad (14.14)$$

Et  $Q(\vec{e}_i + \vec{e}_j) = a_{i,j} + a_{j,i} + a_{i,i} + a_{j,j}$ ,  $Q(\vec{e}_i) = a_{i,i}$ ,  $Q(\vec{e}_j) = a_{j,j}$

Et donc  $\varphi(\vec{e}_i, \vec{e}_j) = \frac{1}{2}(a_{i,j} + a_{j,i})$

D'autre part,

$$\forall \vec{x} = \sum_{i=1}^n x_i \vec{e}_i \in E, \frac{\partial Q}{\partial x_i}(\vec{x}) = \sum_{k=1}^n \sum_{l=1}^n a_{k,l} \frac{\partial (x_k x_l)}{\partial x_i} = \sum_{\substack{k=1 \\ k \neq i}}^n a_{k,i} x_k + \sum_{\substack{l=1 \\ l \neq i}}^n a_{i,l} x_l + 2a_{i,i} x_i \quad (14.15)$$

$$\text{Soit } \frac{\partial Q}{\partial x_i}(\vec{e}_j) = \begin{cases} a_{j,i} + a_{i,j} & \text{si } x \neq i \\ 2a_{i,i} & \text{si } j = i \end{cases} = a_{i,j} + a_{j,i}$$

Et donc on a bien  $\varphi(\vec{e}_i, \vec{e}_j) = \frac{1}{2} \frac{\partial Q}{\partial x_i}(\vec{e}_j)$ .

Ainsi, pour reprendre l'exemple, la matrice de  $Q$  dans la base canonique est bien la matrice introduite.

- Réduction des  $fb$ s et  $fq$  en base orthonormale.

**Théorème :**

1. Pour toute  $fb$ s  $\varphi: E^2 \rightarrow \mathbb{R}$ , il existe une base orthonormée  $(e_1, \dots, e_n)$  de  $E$  et des réels  $\lambda_1, \dots, \lambda_n$  tels que  $\forall x = \sum_{i=1}^n x_i e_i \in E, \forall y = \sum_{i=1}^n y_i e_i \in E, \varphi(x, y) = \sum_{i=1}^n \lambda_i x_i y_i$ .  
 $(e_1, \dots, e_n)$  est une base de vecteurs propres de l'endomorphisme autoadjoint associé à  $\varphi$ , et  $\lambda_1, \dots, \lambda_n$  sont les valeurs propres associées à ces vecteurs.
2. Pour toute forme quadratique  $Q: E \rightarrow \mathbb{R}$ , il existe une base orthonormée  $(e_1, \dots, e_n)$  de  $E$  et des réels  $\lambda_1, \dots, \lambda_n$  tels que  $\forall x = \sum_{i=1}^n x_i e_i \in E, Q(x) = \sum_{i=1}^n \lambda_i x_i^2$ .  
 $(e_1, \dots, e_n)$  est une base de vecteurs propres de l'endomorphisme autoadjoint associé à  $Q$ , et  $\lambda_1, \dots, \lambda_n$  sont les valeurs propres associées à ces vecteurs.

**Démonstration :**

Soit  $\pi$  l'endomorphisme associé à  $\varphi$  (resp.  $Q$ ).

D'après le théorème spectral, il existe une base  $\mathcal{B} = (e_1, \dots, e_n)$  de vecteurs propres de  $\pi$  telle que la matrice de  $\pi$  dans  $\mathcal{B}$  soit diagonale.

$$\text{Disons } \text{mat}_{\mathcal{B}}(\pi) = \begin{pmatrix} \lambda_1 & & \\ & \ddots & \\ & & \lambda_n \end{pmatrix} \text{ où } \lambda_i \text{ est la valeur propre associée à } e_i.$$





## V Application des *fq* et *fb*s aux endomorphismes autoadjoints

**Définition :**

Soit  $u \in \mathcal{L}_{\mathbb{R}}(E)$  un endomorphisme autoadjoint.

- On dit que  $u$  est positif, négatif, défini-positif, défini-négatif lorsque

$$\forall x \in E \setminus \{0\}, \langle x, u(x) \rangle \geq 0 / \leq 0 / > 0 / < 0 \quad (14.17)$$

- Caractérisation :

**Théorème :**

Soit  $u$  un endomorphisme autoadjoint.

1. Alors  $u$  est positif si et seulement si  $\text{sp}(u) \subset \mathbb{R}_+$ .
2. Les assertions suivantes sont équivalentes :
  - ◇  $u$  est défini-positif
  - ◇  $\text{sp}(u) \subset \mathbb{R}_+^*$
  - ◇  $u$  est positif et inversible.

**Démonstration :**

On utilise le théorème spectral :

Supposons que  $u$  est positif. Soit  $\lambda \in \text{sp}(u)$  et  $\vec{v} \in E \setminus \{0\}$  un vecteur propre associé à  $\lambda$ .

Alors  $\lambda \|\vec{v}\|^2 = \langle \vec{v}, \lambda \vec{v} \rangle \geq 0$ . Donc comme  $\|\vec{v}\|^2 \geq 0$ ,  $\lambda \geq 0$

Réciproquement, supposons que  $\text{sp}(u) \subset \mathbb{R}_+$ .

D'après le théorème spectral, il existe une base orthonormée  $(e_1, \dots, e_n)$  de vecteurs propres de  $u$ .

On note, pour  $i \in \llbracket 1, n \rrbracket$ ,  $\lambda_i \in \mathbb{R}_+$  la valeur propre associée à  $e_i$ .

Alors, pour  $x = \sum_{i=1}^n x_i e_i \in E$ , on a :  $u(x) = \sum_{i=1}^n x_i \lambda_i e_i$

Et donc  $\langle x, u(x) \rangle = \sum_{i=1}^n \lambda_i x_i^2$  car la base est orthonormée.

Donc comme les  $\lambda_i$  sont positifs, on a bien  $\langle x, u(x) \rangle \geq 0$ .

Pour les équivalences :

Si  $u$  est défini-positif, alors pour toute valeur propre  $\lambda$  de  $u$ , on a en notant  $\vec{v}$  un vecteur propre associé à  $\lambda$  :  $\lambda \|\vec{v}\|^2 = \langle \vec{v}, \lambda \vec{v} \rangle = \langle \vec{v}, u(\vec{v}) \rangle > 0$ , et donc  $\lambda > 0$ .

Si  $\text{sp}(u) \subset \mathbb{R}_+^*$ , alors d'après le point précédent  $u$  est positive, et comme  $0 \notin \text{sp}(u)$ ,  $u$  est inversible.

Enfin, si  $u$  est positive et inversible, alors ses valeurs propres sont positives, et comme elles sont non nulles (car  $u$  est inversible) elles sont strictement positives.

En reprenant le point précédent, on a alors pour  $x \in E \setminus \{0\}$ ,  $\langle x, u(x) \rangle = \sum_{i=1}^n \lambda_i x_i^2 > 0$ .

**Remarque :**

- En général, la restriction d'un endomorphisme symétrique  $u$  à un sous-espace  $F$  n'est pas un endomorphisme de  $F$  ; la condition nécessaire et suffisante pour qu'il en soit un est que  $u(F) \subset F$ . Par contre, la restriction d'une forme quadratique  $Q$  à un sous-espace  $F$  de  $E$  est encore une forme quadratique ; plus précisément, si la forme polaire de  $Q$  est  $\varphi$ , alors la forme polaire de  $Q|_F$  est  $\varphi|_{F^2}$  qui est toujours une *fb*s.
- Exemples, propositions importants :

**Exercice :**

1. Soit  $Q$  une forme quadratique,  $\pi$  l'endomorphisme autoadjoint associé à  $Q$ .

Pour tout sous-espace  $F$  de  $E$ , l'endomorphisme de  $F$  associé à  $Q|_F$  est  $p_F \circ \pi|_F$ , où  $p_F$  est le projecteur orthogonal sur  $F$ .

**Démonstration :**

Déjà,  $p_F \circ \pi|_F \in \mathcal{L}(F)$

Pour  $x, y \in F$ , on a :

$$\begin{aligned} \langle x, p_F \circ \pi|_F(y) \rangle &= \langle x, p_F \circ \pi(y) \rangle = \langle p_F(x), \pi(y) \rangle \text{ car } p_F^* = p_F \\ &= \langle x, \pi(y) \rangle = \langle y, \pi(x) \rangle \text{ car } \pi^* = \pi \\ &= \langle y, p_F \circ \pi|_F(x) \rangle \text{ car } x \in F \text{ et } \pi|_F \in \mathcal{L}(F) \end{aligned} \tag{14.18}$$

Ensuite, pour  $x \in F$ ,  $Q|_F(x) = Q(x) = \langle x, \pi(x) \rangle = \langle x, p_F \circ \pi|_F(x) \rangle$

**Exercice (Racine carrée d'un endomorphisme autoadjoint positif) :**

2. Montrer que pour tout  $\pi \in \mathcal{S}(E)$  positif, il existe un endomorphisme autoadjoint  $s$  positif, tel que  $\pi = s \circ s$ .

Ou, matriciellement : si  $M \in \mathcal{S}_n(\mathbb{R})$  est symétrique positive,

(c'est-à-dire  $\forall X \in \mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R}), {}^tXMX \geq 0$  ou  $\text{sp}(M) \subset \mathbb{R}_+$ )

Alors il existe  $S$  symétrique positive telle que  $S^2 = M$

De plus,  $s$  (resp.  $S$ ) est unique.

**Démonstration :**

Soit  $\pi \in \mathcal{L}_{\mathbb{R}}(E)$  un endomorphisme autoadjoint positif.

D'après le théorème spectral, il existe une base orthonormée  $(e_1, \dots, e_n)$  de vecteurs propres de  $\pi$ . On note, pour  $i \in \llbracket 1, n \rrbracket$ ,  $\lambda_i \geq 0$  la valeur propre associée à  $e_i$ .

Soit  $s$  l'endomorphisme de  $E$  tel que  $\forall i \in \llbracket 1, n \rrbracket, s(e_i) = \sqrt{\lambda_i}e_i$ . Alors  $s$  est autoadjoint car diagonal en base orthonormée, et positif car  $\forall i \in \llbracket 1, n \rrbracket, \sqrt{\lambda_i} \geq 0$ .

On a de plus  $s \circ s = \pi$

Unicité :

Supposons qu'un endomorphisme autoadjoint positif  $s$  vérifie  $s \circ s = \pi$ .

Soient  $\lambda_1, \dots, \lambda_p$  les valeurs propres distinctes de  $\pi$ .

Alors  $E = \bigoplus_{i=1}^p E_{\lambda_i}(\pi)$ , et la somme est orthogonale.

Comme  $s \circ s = \pi$ ,  $s$  et  $\pi$  commutent.

Donc  $s$  laisse stable les  $E_{\lambda_i}(\pi), i \in \llbracket 1, p \rrbracket$ .

Ainsi, pour  $i \in \llbracket 1, p \rrbracket, s|_{E_{\lambda_i}(\pi)} = s_i$  est encore autoadjoint positif (car  $\text{sp}(s_i) \subset \text{sp}(s)$ )

Soit  $\mu$  une valeur propre de  $s_i, \vec{v} \in E_{\lambda_i}(\pi)$  associé à  $\mu$ .

Alors  $s_i(\vec{v}) = \mu\vec{v}$ , donc  $\pi(\vec{v}) = \mu^2\vec{v}$

Et donc  $\mu^2 = \lambda_i$ . Comme  $\mu \geq 0$ , on a alors  $\mu = \sqrt{\lambda_i}$

Ainsi,  $s_i$  a une valeur propre  $\sqrt{\lambda_i}$ . Comme de plus  $s_i$  est diagonalisable, on a  $s_i = \sqrt{\lambda_i} \text{Id}_{E_{\lambda_i}(\pi)}$ , d'où l'unicité de  $s_i$ , puis de  $s$ .

**Exercice (Décomposition polaire) :**

3. Soit  $A \in \mathcal{GL}_n(\mathbb{R})$ . Alors il existe  $S \in \mathcal{S}_n^+(\mathbb{R})$  et  $Q \in \mathcal{O}_n(\mathbb{R})$  tels que  $A = SQ$ .

( $\mathcal{S}_n^+(\mathbb{R})$  : ensemble des matrices symétriques positives ;  $\mathcal{S}_n^{++}(\mathbb{R})$  : définies-positives ; idem avec  $-$ )

De plus,  $(S, Q)$  est unique.

Si  $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ , il y a existence de la décomposition mais pas unicité.

**Démonstration :**

Si  $A = SQ$  où  $S \in \mathcal{S}_n^+(\mathbb{R})$  et  $Q \in \mathcal{O}_n(\mathbb{R})$ , alors :

$$A^t A = SQ^t Q S = S^2 \tag{14.19}$$

De plus,  $A^t A$  est symétrique positive :

Déjà,  $A^t A$  est symétrique, et pour  $X \in \mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$ , on a  ${}^t X A^t A X = \|{}^t A X\|^2 \geq 0$

Donc  $S$  est défini de façon unique d'après le point précédent (c'est la racine carrée de  $A^t A$ ).

Comme  $A \in \mathcal{GL}_n(\mathbb{R})$ , on a ainsi  $S \in \mathcal{GL}_n(\mathbb{R})$ .

Et donc  $Q = S^{-1}A$ , d'où aussi l'unicité de  $Q$ .

Existence :

On prend pour  $S$  l'unique racine carrée symétrique positive de  $A^t A$ .

Alors  $S$  est inversible car  $A$  l'est, et on peut poser  $Q = S^{-1}A$ .

On a donc  ${}^t Q Q = {}^t A^t S^{-1} S^{-1} A = {}^t A (S^2)^{-1} A = {}^t A (A^t A)^{-1} A = I_n$ .

Donc  $Q \in \mathcal{O}_n(\mathbb{R})$ , et  $A = SQ$

Si maintenant  $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$  n'est pas nécessairement inversible :

Soit  $(A_p)_{p \in \mathbb{N}}$  une suite de  $\mathcal{GL}_n(\mathbb{R})$  tendant vers  $A$  (il en existe car  $\mathcal{GL}_n(\mathbb{R})$  est dense dans  $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ ).

Pour tout  $p \in \mathbb{N}$ , on peut écrire  $A_p = S_p Q_p$  où  $S_p$  est symétrique positive, et  $Q_p \in \mathcal{O}_n(\mathbb{R})$ .

Comme  $\mathcal{O}_n(\mathbb{R})$  est compact, on peut extraire de  $(Q_p)_{p \in \mathbb{N}}$  une suite  $(Q_{\varphi(p)})_{p \in \mathbb{N}}$  qui converge, disons vers  $R \in \mathcal{O}_n(\mathbb{R})$

Mais alors  $S_{\varphi(p)} = A_{\varphi(p)} {}^t Q_{\varphi(p)}$ , qui tend vers  $S = A^t R$ .

Comme  $R$  est inversible,  $A = SR$ , et  $S$  est symétrique positive car l'ensemble  $\mathcal{S}_n^+(\mathbb{R})$  est un fermé de  $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ .

En effet,  $\mathcal{S}_n(\mathbb{R})$  est le noyau de  $\alpha: M \mapsto {}^t M - M$ , qui est une application continue, donc  $\mathcal{S}_n(\mathbb{R})$  est fermé.

Et si on pose pour  $X \in \mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$ ,  $\beta_X(M) = {}^t X M X$ , on a

$$\mathcal{S}_n^+(\mathbb{R}) = \mathcal{S}_n(\mathbb{R}) \cap \bigcap_{X \in \mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})} \beta_X^{-1}([0, +\infty]) = \alpha^{-1}\{0\} \cap \bigcap_{X \in \mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})} \beta_X^{-1}([0, +\infty]) \tag{14.20}$$

Qui est donc une intersection de fermés donc un fermé.

Donc  $S \in \mathcal{S}_n^+(\mathbb{R})$  ce qui montre le résultat.

**Proposition (Version complexe) :**

Toute matrice  $M \in \mathcal{GL}_n(\mathbb{C})$  s'écrit de manière unique  $M = HU$  où  $H$  est hermitienne positive (à valeurs propres réelles positives) et  $U$  est unitaire.

Or, toute matrice unitaire s'écrit  $U = P \begin{pmatrix} \lambda_1 & & \\ & \ddots & \\ & & \lambda_n \end{pmatrix} P^{-1}$  où  $\forall j \in \llbracket 1, n \rrbracket, |\lambda_j| = 1$

Pour tout  $j \in \llbracket 1, n \rrbracket$ , on prend alors  $\theta_j \in \mathbb{R}$  tel que  $\lambda_j = e^{i\theta_j}$

Et on pose  $H' = P \begin{pmatrix} \theta_1 & & \\ & \ddots & \\ & & \theta_n \end{pmatrix} P^{-1}$ .

Ainsi,  $H'$  est hermitienne, et  $e^{iH'} = U$

Donc  $M = H e^{iH'}$ , où  $H, H'$  sont hermitiennes et  $H$  définie positive.

(C'est la généralisation de  $z = \rho e^{i\theta}$  pour  $z \in \mathbb{C}^*$ )

**Exercice :**

4. Description variationnelle des valeurs propres de  $A \in \mathcal{S}_n(\mathbb{R})$  ou  $u \in \mathcal{S}(E)$ .

Soit  $u$  un endomorphisme symétrique de  $E$  de valeurs propres  $\lambda_1 \leq \lambda_2 \leq \dots \leq \lambda_n$

Alors :

◇  $\lambda_1 = \min_{\|x\|=1} \langle x, u(x) \rangle, \lambda_n = \max_{\|x\|=1} \langle x, u(x) \rangle.$

◇ Soit  $\mathcal{F}_k$  l'ensemble des sous-espaces de dimension  $k$  de  $E$ ,  $\Sigma$  la sphère unité.

On a alors  $\lambda_k = \min_{F \in \mathcal{F}_k} (\max_{x \in \Sigma \cap F} \langle x, u(x) \rangle) = \max_{F \in \mathcal{F}_{n+1-k}} (\min_{x \in \Sigma \cap F} \langle x, u(x) \rangle)$

**Démonstration :**

◇ Soit  $(e_1, \dots, e_n)$  une base orthonormée de vecteurs propres de  $u$  telle que

$$\forall i \in \llbracket 1, n \rrbracket, u(e_i) = \lambda_i e_i \tag{14.21}$$

Soit  $x = \sum_{i=1}^n x_i e_i \in E$ . On a :

$$\langle x, u(x) \rangle = \left\langle \sum_{i=1}^n x_i e_i, \sum_{j=1}^n x_j \lambda_j e_j \right\rangle = \sum_{i=1}^n \bar{x}_i \langle e_i, \sum_{j=1}^n x_j \lambda_j e_j \rangle = \sum_{i=1}^n |x_i|^2 \lambda_i \tag{14.22}$$

Donc  $\lambda_1 \|x\|^2 \leq \sum_{i=1}^n |x_i|^2 \lambda_i \leq \lambda_n \|x\|^2,$

et les valeurs minimale et maximale sont atteintes en  $e_1$  et  $e_n$ .

◇ Soit  $(e_1, \dots, e_n)$  une base orthonormée de vecteurs propres de  $u$  telle que  $\forall i \in \llbracket 1, n \rrbracket, u(e_i) = \lambda_i e_i$

On pose  $G_k = \text{Vect}(e_1, \dots, e_k) \in \mathcal{F}_k, H_k = \text{Vect}(e_k, \dots, e_n) \in \mathcal{F}_{n+1-k}$

Alors  $\max_{x \in \Sigma \cap G_k} \langle x, u(x) \rangle = \lambda_k.$

En effet, pour  $x \in \Sigma \cap G_k$ , disons  $x = \sum_{i=1}^k x_i e_i$ , on a :

$\langle x, u(x) \rangle = \sum_{i=1}^k |x_i|^2 \lambda_i \leq \lambda_k \|x\|^2 = \lambda_k,$  et atteint pour  $x = e_k.$

Ainsi, on a déjà  $\lambda_k \geq \min_{F \in \mathcal{F}_k} (\max_{x \in \Sigma \cap F} \langle x, u(x) \rangle)$

Et de même,  $\min_{x \in \Sigma \cap H_k} \langle x, u(x) \rangle = \lambda_k,$  et  $\max_{F \in \mathcal{F}_{n+1-k}} (\min_{x \in \Sigma \cap F} \langle x, u(x) \rangle) \geq \lambda_k$

Soit alors  $F \in \mathcal{F}_k$ . Alors  $F \cap H_k \neq \{0\}$  car  $\dim H_k + \dim F = n + 1 > n.$

Alors, pour  $x \in F \cap H_k \cap \Sigma$ , on a  $\langle x, u(x) \rangle \geq \min_{x \in \Sigma \cap H_k} \langle x, u(x) \rangle = \lambda_k$

Et donc  $\max_{x \in \Sigma \cap F} \langle x, u(x) \rangle \geq \lambda_k,$  d'où l'égalité.

On fait la même chose pour  $F \in \mathcal{F}_{n+1-k}$

## VI Interprétation du théorème de réduction des $fq$ dans un espace euclidien en termes de réduction simultanée (hors programme)

### Définition :

Soit  $Q$  une  $fq$  (ou  $\varphi$  une  $lbs$ ) quelconque sur  $E$  :

Une base  $(V_1, \dots, V_n)$  de  $E$  est dite orthogonale pour la forme quadratique  $Q$  (ou pour la  $lbs$   $\varphi$ ) lorsque la matrice de  $Q$  ( $\varphi$ ) dans  $(V_1, \dots, V_n)$  est diagonale.

C'est-à-dire si pour tous  $i, j \in \llbracket 1, n \rrbracket$  distincts,  $\varphi(V_i, V_j) = 0$  où  $\varphi$  est la forme polaire de  $Q$ , ou encore

$$\forall x = \sum_{i=1}^n x_i V_i \in E, \forall y = \sum_{i=1}^n y_i V_i \in E, \begin{cases} \varphi(x, y) = \sum_{i=1}^n x_i y_i a_i \\ Q(x) = \sum_{i=1}^n a_i x_i^2 \end{cases} \quad (14.23)$$

(Une telle expression s'appelle une décomposition en carrés de  $Q$ )

- Cas d'un espace euclidien :

### Théorème (réduction d'une $fq/lbs$ en base orthonormée) :

Soit  $Q$  une  $fq$  sur l'espace euclidien  $(E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$ .

Alors il existe une base  $\mathcal{B} = (e_1, \dots, e_n)$  telle que :

$\mathcal{B}$  est orthonormée pour le produit scalaire de  $E$ .

$\mathcal{B}$  est orthogonale pour  $Q$ .

De plus, on a pour tout  $(x_1, \dots, x_n) \in \mathbb{R}^n$ ,  $Q(\sum_{i=1}^n x_i e_i) = \sum_{i=1}^n \lambda_i x_i^2$  où  $\lambda_i$  est la valeur propre de l'endomorphisme associé à  $Q$ .

### Démonstration :

Résulte du paragraphe précédent.

### Corollaire :

Soit  $E$  un  $\mathbb{R}$ -ev de dimension finie,  $Q_1, Q_2$  deux formes quadratiques sur  $E$  dont l'une au moins est définie-positive.

Alors il existe une base  $\mathcal{B}$  de  $E$  orthogonale pour  $Q_1$  et  $Q_2$ .

Si  $Q_1$  est définie-positive, on peut imposer  $\mathcal{B}$  orthonormale pour  $Q_1$ , c'est-à-dire :

Si  $\mathcal{B} = (e_1, \dots, e_n)$ , et  $\varphi_1$  est la forme polaire de  $Q_1$ , alors  $\varphi_1(e_i, e_j) = \delta_{i,j}$ .

### Démonstration :

On suppose par exemple que  $Q_1$  est définie-positive.

Soit  $\varphi_1$  la forme polaire de  $Q_1$ . On note  $\varphi_1 = \langle \cdot, \cdot \rangle$

Alors  $\langle \cdot, \cdot \rangle$  est un produit scalaire sur  $E$ , et  $Q_2$  est une forme quadratique sur l'espace euclidien  $(E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$ , donc on peut appliquer le théorème à  $Q_2$ .

### Application :

Soient  $A, B \in \mathcal{S}_n(\mathbb{R})$  où  $A$  est définie-positive. Alors  $AB$  est diagonalisable.

(Et les valeurs propres de  $AB$  ont le signe de celles de  $B$ ).

### Démonstration :

$A^{-1}$  est aussi définie-positive ;

On considère alors  $Q_1: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$  la forme quadratique de matrice  $A^{-1}$  dans la base canonique,  $Q_2: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$  celle de matrice  $B$  dans la base canonique.

Alors  $Q_1$  est définie-positive, et la forme polaire  $\varphi_1$  de  $Q_1$  définit un produit scalaire sur  $\mathbb{R}^n$ . Il existe donc une base  $\mathcal{B}$  qui sera orthonormale pour  $Q_1$  et orthogonale pour  $Q_2$ .

$$\text{Donc } \text{mat}_{\mathcal{B}}(\varphi_1) = I_n \text{ et } \text{mat}_{\mathcal{B}}(Q_2) = \begin{pmatrix} \lambda_1 & & \\ & \ddots & \\ & & \lambda_n \end{pmatrix} = D$$

Si on note  $P$  la matrice de passage de la base canonique à  $\mathcal{B}$ , on aura alors :

$$I_n = {}^t P A^{-1} P, D = {}^t P B P \text{ (formules de changement de base pour une forme quadratique)}$$

$$\text{Et donc } A^{-1} = {}^t P^{-1} P^{-1}, \text{ soit } A = P {}^t P \text{ et } B = {}^t P^{-1} D P^{-1}$$

$$\text{D'où } AB = P D P^{-1}.$$

## VII Coniques dans le plan euclidien

- Équation d'une conique dans  $(O, \vec{i}, \vec{j})$  orthonormé :

$$F(x, y) = ax^2 + 2bxy + cy^2 + dx + ey + f = 0 \tag{14.24}$$

On pose  $q(x, y) = ax^2 + 2bxy + cy^2$ , forme quadratique sur  $\mathbb{R}^2$

On suppose  $q$  non nulle (sinon on a un plan), et que la conique n'est pas dégénérée (C'est-à-dire non vide, ni réduite à un point ou une (des) droites. Ainsi, elle contient une infinité de points)

**Remarque :**

$O$  est centre de symétrie si et seulement si  $d = e = 0$

- Centre de symétrie :

On cherche  $\Omega(x_0, y_0)$  tel que l'équation dans  $(\Omega, \vec{i}, \vec{j})$  soit de la forme

$$a'x^2 + 2b'xy + c'y^2 + f' = 0 \tag{14.25}$$

Or, on voit que  $F(x' + x_0, y' + y_0) = F(x_0, y_0) + x' \frac{\partial F}{\partial x}(x_0, y_0) + y' \frac{\partial F}{\partial y}(x_0, y_0) + q(x', y')$

Ainsi,  $\Omega$  est centre de symétrie si et seulement si  $\frac{\partial F}{\partial x}(x_0, y_0) = \frac{\partial F}{\partial y}(x_0, y_0) = 0$  (lorsque la conique est non dégénérée),

$$\text{C'est-à-dire si et seulement si } \begin{cases} 2ax_0 + 2by_0 + d = 0 \\ 2bx_0 + 2cy_0 + e = 0 \end{cases} \text{ ou } \begin{pmatrix} a & d \\ b & c \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_0 \\ y_0 \end{pmatrix} = -\frac{1}{2} \begin{pmatrix} d \\ e \end{pmatrix}.$$

NB :  $\begin{pmatrix} a & d \\ b & c \end{pmatrix}$  est la matrice de  $Q$  dans la base orthonormée  $(\vec{i}, \vec{j})$ .

- Réduction :

Cas où  $q$  n'est pas dégénérée (c'est-à-dire de rang 2) :

Ainsi,  $\begin{pmatrix} a & d \\ b & c \end{pmatrix} \in \mathcal{GL}_2(\mathbb{R})$ , et donc le système  $AX = -\frac{1}{2} \begin{pmatrix} d \\ e \end{pmatrix}$  a une (unique) solution.

Donc  $\Gamma$  a pour centre de symétrie  $\Omega = -\frac{1}{2} A^{-1} \begin{pmatrix} d \\ e \end{pmatrix}$

Par ailleurs, il existe  $(e_1, e_2)$  dans laquelle la matrice de  $q$  est diagonale, c'est-à-dire telle que  $q(\alpha e_1 + \beta e_2) = \lambda \alpha^2 + \mu \beta^2$

Alors l'équation de  $\Gamma$  dans le repère orthonormé  $(\Omega, e_1, e_2)$  est  $\lambda x^2 + \mu y^2 + F(\Omega) = 0$

En effet, dans  $(\Omega, \vec{i}, \vec{j})$  l'équation est  $q(x, y) + F(\Omega) = 0$

Et comme  $q(x'e_1 + y'e_2) = \lambda x'^2 + \mu y'^2$ , dans  $(\Omega, e_1, e_2)$  c'est bien  $\lambda x'^2 + \mu y'^2 + F(\Omega) = 0$

Discussion :

Si  $F(\Omega) \neq 0$ , alors selon les signes de  $\lambda, \mu$  ( $\lambda, \mu \neq 0$  car  $\lambda\mu = \det A \neq 0$ ) on a des équations de la forme :

- ◇ Soit  $\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} = 1$ , qui est une ellipse
- ◇ Soit  $\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} = -1$ , qui est  $\emptyset$  (dégénérée)
- ◇ Soit  $\frac{x^2}{a^2} - \frac{y^2}{b^2} = \pm 1$ , qui sont des hyperboles
- ◇ Si  $F(\Omega) = 0$  :
  - Soit  $\pm \left( \frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} \right) = 0$ , donc  $\Gamma = \{\Omega\}$  (dégénérée)
  - Soit  $\frac{x^2}{a^2} - \frac{y^2}{b^2} = 0$ , qui est la réunion de deux droites (dégénérée)

**Remarque :**

Pour une ellipse, il faut que  $\det A = \lambda\mu > 0$

Pour une hyperbole, il faut que  $\det A = \lambda\mu < 0$

(La réciproque est vraie si la conique n'est pas dégénérée)

- Cas où  $q$  est dégénérée (c'est-à-dire pas de rang 2) :

On a ainsi  $\det A = 0$

Il n'y a donc pas forcément de centre de symétrie (ou une infinité)

On diagonalise  $A$  en base orthonormée :

Il existe  $(e_1, e_2)$  base orthonormée de  $\mathbb{R}^2$  et  $\lambda \in \mathbb{R}^*$  tels que :

$$A = P \begin{pmatrix} \lambda & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} P^{-1} \text{ où } P \in \mathcal{GL}_n(\mathbb{R})$$

Ainsi,  $q(x'e_1 + y'e_2) = \lambda x'^2$

L'équation de  $\Gamma$  dans  $(O, e_1, e_2)$  s'écrit ainsi sous la forme  $\lambda x^2 + d'x + e'y + f' = 0$

Discussion :

- ◇ Si  $e' = 0$ , alors l'équation devient  $\lambda \left( x + \frac{d'}{2\lambda} \right)^2 = -f + \frac{d'^2}{4\lambda} = \text{cte}$ 
  - Si  $\text{cte} < 0$ , c'est l'équation de  $\emptyset$
  - Si  $\text{cte} = 0$ , c'est l'équation d'une droite
  - Si  $\text{cte} > 0$ , c'est l'équation de deux droites parallèles.

Et dans tous les cas la conique est dégénérée.

- ◇ Si  $e' \neq 0$ , on peut l'écrire sous la forme  $\left( x + \frac{d'}{2\lambda} \right)^2 + e''y = \text{cte}$  où  $e'' \neq 0$

Et on a ainsi l'équation d'une parabole.

Résumé :

- ◇ Si  $q$  n'est pas dégénérée, on a un centre de symétrie, et la conique sera :
  - Une ellipse si  $\det A > 0$  et si elle n'est pas dégénérée.
  - Une hyperbole si  $\det A < 0$  et si elle n'est pas dégénérée.
  - Sinon, on peut avoir  $\Gamma = \emptyset, \{\Omega\}$ , deux droites sécantes
- ◇ Si  $q$  est dégénérée, on a une parabole lorsque la conique n'est pas dégénérée, et  $\emptyset$ , une droite ou deux droites parallèles lorsqu'elle l'est.

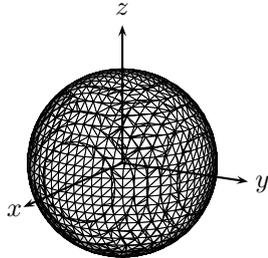
## VIII Quadriques dans espace euclidien de dimension 3

- Zoologie :

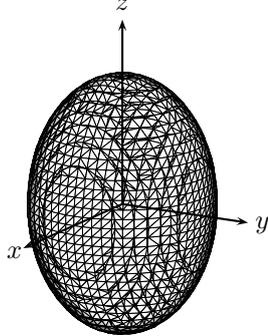
◊ Ellipsoïde ( $E$ ) :

Équation en repère orthonormé de la forme  $\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} + \frac{z^2}{c^2} = 1$

Si  $a = b = c$ , on a une sphère



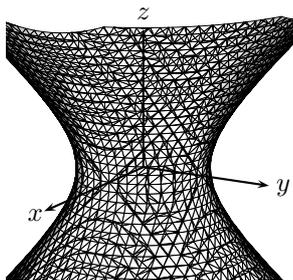
Si  $a = b \neq c$ , on a un ellipsoïde de révolution.



◊ Hyperboloïde :

— À une nappe ( $H_1$ ) :  $\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} - \frac{z^2}{c^2} = 1$

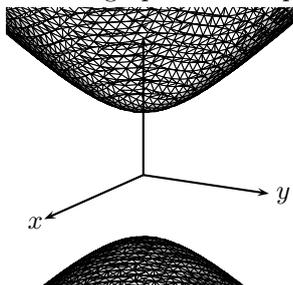
$H_1$  est connexe puisqu'elle a pour équation  $\frac{z}{c} = \pm \sqrt{\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} - 1}$  et  $\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} - 1$  peut prendre la valeur 0.  $H_1$  est de révolution lorsque  $a = b$



— À deux nappes ( $H_2$ ) :  $-\frac{x^2}{a^2} - \frac{y^2}{b^2} + \frac{z^2}{c^2} = 1$

On a  $\frac{z}{c} = \pm \sqrt{1 + \frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2}}$ , donc  $|\frac{z}{c}|$  ne peut pas prendre de valeur plus petite que 1.

Donc le graphe ne sera pas connexe (2 nappes).  $H_2$  est de révolution lorsque  $a = b$ .



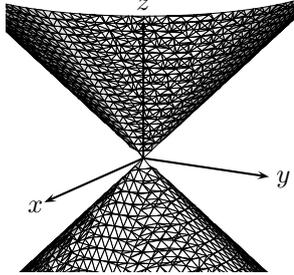
◇ Cône (du 2<sup>nd</sup> degré) ( $C$ ) :  $\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} = \frac{z^2}{c^2}$

On a une équation réduite homogène en  $(x, y, z)$ .

**Remarque :**

Si  $M \in C$ , alors  $OM \subset C$

Lorsque  $a = b$  : cône de révolution d'axe  $Oz$ .



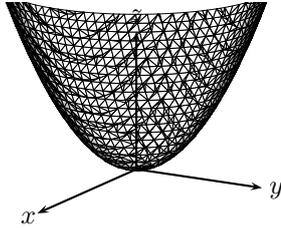
◇ Cylindre à base elliptique ( $CE$ ) :  $\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} = 1$   
 hyperbolique ( $CH$ ) :  $\frac{x^2}{a^2} - \frac{y^2}{b^2} = 1$   
 parabolique ( $CP$ ) :  $y^2 = 2px$

Ce sont des équations incomplètes en  $z$ .

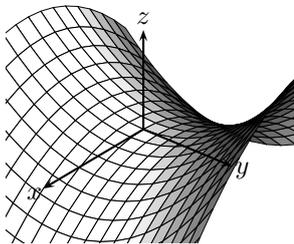
Ainsi, si  $M \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix} \in C$ , alors  $\left\{ M \begin{pmatrix} a \\ b \\ z \end{pmatrix}, z \in \mathbb{R} \right\} \subset C$

◇ Paraboloïde elliptique ( $PE$ ) :  $\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} = \frac{z}{c}$ .

Si  $a = b$  : paraboloïde de révolution.



◇ Paraboloïde hyperbolique ( $PH$ ) :  $\frac{x^2}{a^2} - \frac{y^2}{b^2} = \frac{z}{c}$  (Correspond à une « selle de cheval »)



- Remarque sur les surfaces réglées :

Hors programme :

Une surface réglée est une surface  $\Sigma$  de  $\mathbb{R}^3$  telle qu'en tout point  $A \in \Sigma$ , il existe une droite  $D_A$  vérifiant  $A \in D_A \subset \Sigma$ .

**Exemple :**

- ◇ L'ellipsoïde est non réglé.
- ◇ L'hyperboloïde à deux nappes est non réglé.

◊ L'hyperboloïde à une nappe est doublement réglé :

Si on a une équation  $\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} - \frac{z^2}{c^2} = 1$ ,

Alors on peut l'écrire  $(\frac{x}{a} - \frac{z}{c})(\frac{x}{a} + \frac{z}{c}) = (1 - \frac{y}{b})(1 + \frac{y}{b})$

Pour  $\lambda \in \mathbb{R}$  la droite  $D_\lambda$  d'équations  $\begin{cases} \frac{x}{a} - \frac{z}{c} = \lambda(1 - \frac{y}{b}) \\ 1 + \frac{y}{b} = \lambda(\frac{x}{a} + \frac{z}{c}) \end{cases}$  est incluse dans  $H_1$  car si  $M(x, y, z) \in D_\lambda$ , on a  $\frac{x^2}{a^2} - \frac{z^2}{c^2} = (\frac{x}{a} - \frac{z}{c})(\frac{x}{a} + \frac{z}{c}) = \lambda(1 - \frac{y}{b})(\frac{x}{a} + \frac{z}{c}) = (1 - \frac{y}{b})(1 + \frac{y}{b}) = 1 - \frac{y^2}{b^2}$

(Les plans définissant  $D_\lambda$  ne sont pas parallèles car  $(\frac{1}{a}, \frac{\lambda}{b}, \frac{-1}{c}) \wedge (\frac{\lambda}{a}, \frac{-1}{b}, \frac{\lambda}{c}) \neq \vec{0}$ )

Et de même, pour tout  $\lambda \in \mathbb{R}$ ,  $D'_\mu : \begin{cases} \frac{x}{a} - \frac{z}{c} = \mu(1 + \frac{y}{b}) \\ 1 - \frac{y}{b} = \mu(\frac{x}{a} + \frac{z}{c}) \end{cases}$  est incluse dans  $(H_1)$

Enfin, pour tout  $M(x, y, z) \in H_1$ , il existe  $\lambda, \mu \in \mathbb{R}$  tels que  $M(x, y, z) \in D_\lambda, D'_\mu$

Prendre par exemple  $\lambda = \frac{\frac{x}{a} - \frac{z}{c}}{1 - \frac{y}{b}}$  si  $y \neq b$ ...

◊ Paraboloides elliptique : non réglé

◊ Paraboloides hyperbolique : doublement réglé :

$D_\lambda : \begin{cases} \frac{x}{a} - \frac{y}{b} = \lambda \\ \frac{z}{c} = \lambda(\frac{x}{a} + \frac{y}{b}) \end{cases}$  est incluse dans  $(PH)$

$D'_\mu : \begin{cases} \frac{x}{a} + \frac{y}{b} = \mu \\ \frac{z}{c} = \mu(\frac{x}{a} - \frac{y}{b}) \end{cases}$  aussi.

◊ Les cylindres sont tous réglés par des droites verticales.

- Recherche de l'équation réduite d'une quadrique :

Équation générale d'une quadrique  $\Sigma$  dans  $(O, \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$  orthonormé.

$$f(x, y, z) = ax^2 + by^2 + cz^2 + 2dxy + 2eyz + 2fzx + gx + hy + iz + j = 0 \quad (14.26)$$

On note ici encore  $q(x, y, z) = ax^2 + by^2 + cz^2 + 2dxy + 2eyz + 2fzx$ , forme quadratique sur  $\mathbb{R}^3$ .

On suppose  $q$  non nulle, et on considère  $A = \begin{pmatrix} a & d & f \\ d & b & e \\ f & e & c \end{pmatrix}$ , matrice de  $q$  dans  $(\vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ .

On doit :

Réduire  $q$  en base orthonormée (diagonaliser  $A$ )

Rechercher un centre éventuel :

$\Omega$  est centre de symétrie de la quadrique si et seulement si  $\overrightarrow{\text{grad}}f(\Omega) = \vec{0}$

Comme  $\overrightarrow{\text{grad}}f(x, y, z) = \vec{0}$  équivaut à  $A \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = -\frac{1}{2} \begin{pmatrix} g \\ h \\ i \end{pmatrix}$ , on voit déjà que si  $q$  est non dégénérée,

alors  $\Sigma$  a un unique centre de symétrie.

Pratique :

On cherche les valeurs propres de  $A$ ,  $\lambda, \mu, \nu$  et une base orthonormée  $(e_1, e_2, e_3)$  de vecteurs propres.

◊ 1<sup>er</sup> cas :  $\lambda\mu\nu = \det A \neq 0$  :

Il y a alors un unique centre de symétrie,  $\Omega$ .

L'équation de  $\Sigma$  dans  $(\Omega, e_1, e_2, e_3)$  est alors  $\lambda x'^2 + \mu y'^2 + \nu z'^2 + f(\Omega) = 0$

On reconnaît alors l'équation de  $\emptyset, E, H_1, H_2, \{0\}, C$  selon les valeurs de  $\lambda, \mu, \nu, f(\Omega)$

◇ 2<sup>ème</sup> cas :

Si  $\lambda\mu \neq 0$  et  $\nu = 0$  ( $q$  est alors dégénérée)

L'équation de  $\Sigma$  dans  $(O, e_1, e_2, e_3)$  est alors :

$$\lambda x'^2 + \mu y'^2 + g'x' + h'y' + i'z' + j = 0 \quad (14.27)$$

Ou  $\lambda \left(x' + \frac{g'}{2\lambda}\right)^2 + \mu \left(y' + \frac{h'}{2\mu}\right)^2 + i'z' + j'' = 0$

Si  $i' \neq 0$ , on a un  $(PE)$  si  $\lambda\mu > 0$ ,  $(PH)$  si  $\lambda\mu < 0$

Si  $i' = 0$ , soit  $j'' = 0$  et on a une droite ( $\lambda\mu > 0$ ) ou deux plans ( $\lambda\mu < 0$ )

soit  $j'' \neq 0$  et on a un  $(CE)$ ,  $(CH)$  ou  $\emptyset$ .

◇ 3<sup>ème</sup> cas :

Si  $\lambda \neq 0$  et  $\mu = \nu = 0$ .

Alors l'équation dans  $(O, e_1, e_2, e_3)$  devient :

$$\lambda x'^2 + g'x' + h'y' + i'z' + j = 0,$$

$$\text{Soit } \lambda \left(x' + \frac{g'}{2\lambda}\right)^2 + h'y' + i'z' + j'' = 0$$

Si  $(h', i') = (0, 0)$ , on a  $\emptyset$ , un plan ou deux plans parallèles.

Si  $(h', i') \neq (0, 0)$  :

Par changement de base orthonormée dans le plan  $(O, y', z')$ , on se ramène à :

$$h'y' + i'z' = \sqrt{h'^2 + i'^2}y'' \quad (14.28)$$

$$\text{Donc } \lambda x''^2 + \sqrt{h'^2 + i'^2} \left(y'' + \frac{j''}{\sqrt{h'^2 + i'^2}}\right) = 0$$

C'est-à-dire un cylindre à base parabolique.

• Caractérisation des quadriques de révolution :

- ◇ Si  $\Sigma$  est une quadrique, et si  $A$  a une valeur propre double  $\lambda$  non nulle, alors  $\Sigma$  est de révolution et son axe est orthogonal au plan propre  $\ker(A - \lambda I_3)$
- ◇ Si  $A$  admet 0 comme valeur propre double, alors  $\Sigma$  est un cylindre à base parabolique ou une quadrique dégénérée.