

1.  $\phi$  est une forme (Evident ici).

Soient  $\lambda \in \mathbb{R}$  et  $(P, Q, R) \in \mathbb{R}_n[X]^3$ .

$$* \phi(Q, P) = \sum_{k=0}^n Q(a_k) \times P(a_k) = \sum_{k=0}^n P(a_k) \times Q(a_k) = \phi(P, Q)$$

donc  $\phi$  est symétrique.

$$\begin{aligned} * \phi(\lambda P + Q, R) &= \sum_{k=0}^n (\lambda P(a_k) + Q(a_k)) \times R(a_k) \\ &= \lambda \sum_{k=0}^n P(a_k) \times R(a_k) + \sum_{k=0}^n Q(a_k) \times R(a_k) \\ &= \lambda \cdot \phi(P, R) + \phi(Q, R). \end{aligned}$$

donc  $\phi$  est linéaire à gauche.

Comme elle est symétrique, elle est donc bilinéaire.

$$* \phi(P, P) = \sum_{k=0}^n P(a_k)^2 \geq 0 \text{ car somme de termes positifs.}$$

donc  $\phi$  est une forme positive.

$$* \phi(P, P) = 0 \iff \sum_{k=0}^n P(a_k)^2 = 0$$

$$\iff \forall k \in \llbracket 0, n \rrbracket, P(a_k) = 0$$

$$\iff \forall k \in \llbracket 0, n \rrbracket, P(a_k) = 0$$

$$\iff P = 0_{\mathbb{R}[X]}$$

car la somme nulle de termes positifs  
car le seul polynôme de degré  $\leq n$  qui a au moins  $n+1$  racines est le polynôme nul.

2. On note  $(L_0, \dots, L_n)$  les polynômes de Lagrange définies aux TD 13, 15 et 19, associées aux réels  $a_0, \dots, a_n$ . Ils vérifient:

$$\forall (i, j) \in \llbracket 0, n \rrbracket^2, L_i(a_j) = \delta_{ij} = \begin{cases} 1 & \text{si } i=j \\ 0 & \text{si } i \neq j \end{cases}$$

Alors on a:

$$\forall i \in \llbracket 0, n \rrbracket, \langle L_i, L_i \rangle = \sum_{k=0}^n L_i(a_k)^2 = \underbrace{0^2 + \dots + 0^2}_{k \text{ va de } 0 \text{ à } i-1} + \underbrace{1^2}_{k=i} + \underbrace{0^2 + \dots + 0^2}_{k \text{ va de } i+1 \text{ à } n} = 1$$

De plus si  $(i, j) \in \llbracket 0, n \rrbracket^2$  by  $i \neq j$ , on a par exemple si

$i < j$ :

$$\langle L_i, L_j \rangle = \sum_{k=0}^n L_i(a_k) \cdot L_j(a_k)$$

$$= 0 \times 0 + \dots + \underbrace{0 \times 0}_{k=i} + \underbrace{1 \times 0}_{k=i} + 0 \times 0 + \dots + 0 \times 0 + \underbrace{0 \times 1}_{k=j} + 0 \times 0 + \dots + 0 \times 0$$

$$= 0$$

$$\text{Donc } \forall (i, j) \in \llbracket 0, n \rrbracket^2, \langle L_i, L_j \rangle = \delta_{ij} = \begin{cases} 1 & \text{si } i=j \\ 0 & \text{si } i \neq j \end{cases}$$

Donc la famille  $(L_0, L_1, \dots, L_n)$  est une base orthonormée de  $\mathbb{R}_n[X]$ .  
(car elle est formée de  $n+1 = \dim(\mathbb{R}_n[X])$  vecteurs)

3. Soit  $P \in \mathbb{R}_n[x]$ .

① après le cours on a:  $P = \sum_{k=0}^n \langle P, L_k \rangle \cdot L_k(x)$

or  $\forall k \in [0, n]$ ,  $\langle P, L_k \rangle = \sum_{i=0}^n P(a_i) \cdot L_k(a_i)$

$$= \underbrace{0 + \dots + 0}_{i \text{ va de } 0 \text{ à } k-1} + \underbrace{P(a_k) \cdot 1}_{i=k} + \underbrace{0 + \dots + 0}_{i \text{ va de } k+1 \text{ à } n}$$

$$= P(a_k).$$

Donc  $P = \sum_{k=0}^n P(a_k) \cdot L_k(x)$

Les coordonnées de  $P$  dans la base  $(L_0, \dots, L_n)$  sont donc :

$$(P(a_0), \dots, P(a_n)).$$