

dem prop 29 On suppose que $\dim(E) = n$

et que $B = (\vec{e}_1, \dots, \vec{e}_p)$ est une famille de vecteurs de E .

\Rightarrow On suppose que B est une base orthormée de E .

Alors B est une famille orthormée.

De plus B est une base de E donc $p = \text{Card}(B) = n$.

\Leftarrow On suppose que B est une famille orthormée et que $p = \text{Card}(B) = n$.

Comme B est orthormée elle est une famille libre [cor 26].

Comme $\text{Card}(B) = n = \dim(E)$, elle est libre maximale et est donc une base de E .

Exemple 1 On munit \mathbb{R}^n de son produit scalaire canonique et de sa base canonique $(\vec{e}_1, \dots, \vec{e}_n)$.

Soit $(i, j) \in \llbracket 1, n \rrbracket^2$ tq $i \neq j$.

Par exemple si $i < j$:

$$\langle \vec{e}_i, \vec{e}_j \rangle = 0 \times 0 + \dots + 0 \times 0 + \overset{\substack{\text{i-ième terme} \\ \downarrow}}{1} \times 0 + 0 \times 0 + \dots + 0 \times 0 + \overset{\substack{\text{j-ième terme} \\ \downarrow}}{0} \times 1 + 0 \times 0 + \dots + 0 \times 0$$

Soit $i \in \llbracket 1, n \rrbracket$.

$$\langle \vec{e}_i, \vec{e}_i \rangle = 0 \times 0 + \dots + 0 \times 0 + \overset{\substack{\text{i-ième terme} \\ \downarrow}}{1} \times 1 + 0 \times 0 + \dots + 0 \times 0 = 1$$

Donc la famille $(\vec{e}_1, \dots, \vec{e}_n)$ est orthogonale et est une base de \mathbb{R}^n donc elle est une base orthonormée de \mathbb{R}^n .

Exemple 2 $\vec{\pi}_1 = \frac{1}{\sqrt{2}}(0, 1, 1)$

$$\vec{\pi}_2 = \frac{1}{\sqrt{6}}(2, -1, 1)$$

$$\vec{\pi}_3 = \frac{1}{\sqrt{3}}(1, 1, -1)$$

\mathbb{R}^3 muni du produit scalaire canonique.

La famille $(\vec{\pi}_1, \vec{\pi}_2, \vec{\pi}_3)$ est orthogonale car obtenue avec l'algorithme de Gram-Schmidt. Elle vérifie :

$$\text{Card}(\vec{\pi}_1, \vec{\pi}_2, \vec{\pi}_3) = 3 = \dim(\mathbb{R}^3)$$

donc d'après la prop 29 elle est une base orthogonale de \mathbb{R}^3

Exemple 3 Pour $(P, Q) \in \mathbb{R}_n[X]^2$ on pose :

$$\langle P, Q \rangle = \sum_{k=0}^n \frac{P^{(k)}(0)}{k!} \times \frac{Q^{(k)}(0)}{k!}$$

ie si $P = \sum_{k=0}^n a_k X^k$ et $Q = \sum_{k=0}^n b_k X^k$ alors :

$$\langle P, Q \rangle = \sum_{k=0}^n a_k b_k$$

On admet que l'on définit ainsi un produit scalaire sur $\mathbb{R}_n[X]$.

Pour $(i, j) \in \llbracket 0, n \rrbracket$ by $i \neq j$ on a par exemple si $i < j$:

$$\begin{aligned} \langle X^i, X^j \rangle &= 0 \times 0 + \dots + 0 \times 0 + \underset{\substack{\uparrow \\ \text{i-ième}}}{1} \times 0 + 0 \times 0 + \dots + 0 \times 0 + \underset{\substack{\uparrow \\ \text{j-ième}}}{0} \times 1 + 0 \times 0 + \dots + 0 \times 0 \\ &= 0 \end{aligned}$$

$$\text{Pour } i \in \llbracket 0, n \rrbracket : \langle X^i, X^i \rangle = 0 \times 0 + \dots + 0 \times 0 + \underset{\substack{\uparrow \\ \text{i-ième}}}{1} \times 1 + 0 \times 0 + \dots + 0 \times 0 = 1$$

Donc la base canonique $(1, X, \dots, X^n)$ est une base orthonormée par ce produit scalaire.

Exemple 4 $P_1 = \frac{1}{\sqrt{2}}$

$$P_2 = \sqrt{\frac{3}{2}} \cdot X$$

$$P_3 = \frac{3\sqrt{5}}{2\sqrt{2}} \cdot \left(X^2 - \frac{1}{3}\right)$$

$\mathbb{R}_2[X]$ muni du produit scalaire :

$$\forall (P, Q) \in \mathbb{R}_2[X], \langle P, Q \rangle = \int_{-1}^1 P(t) \cdot Q(t) dt$$

La famille (P_1, P_2, P_3) est orthogonale car obtenue avec l'algorithme de Gram-Schmidt. Elle vérifie :

$$\text{Card}(P_1, P_2, P_3) = 3 = \dim(\mathbb{R}_2[X])$$

donc d'après la prop 29 elle est une base orthogonale de $\mathbb{R}_2[X]$.

dem th 30 Soit $B = (\vec{e}_1, \dots, \vec{e}_n)$ une base de E
(il en existe car E est de dimension finie) où $n = \dim(E)$.

D'après le théorème de Gram-Schmidt, il existe
 $(\vec{\varepsilon}_1, \dots, \vec{\varepsilon}_n)$ famille orthornormée telle que :

$$\text{Vect}(\vec{\varepsilon}_1, \dots, \vec{\varepsilon}_n) = \text{Vect}(\vec{e}_1, \dots, \vec{e}_n) = E$$

La famille $(\vec{\varepsilon}_1, \dots, \vec{\varepsilon}_n)$ est génératrice minimale
de E donc est une base de E .

E admet donc des bases orthornormées.

dem th 31: Soit $(\vec{u}_1, \dots, \vec{u}_p)$ une famille orthormée de E
et $n = \dim(E)$.

D'après le cor 26 la famille $(\vec{u}_1, \dots, \vec{u}_p)$ est libre.

D'après le théorème de la base incomplète on peut la compléter en $(\vec{u}_1, \dots, \vec{u}_p, \vec{u}_{p+1}, \dots, \vec{u}_n)$ base de E .

On lui applique l'algorithme de Gram-Schmidt et on obtient $(\vec{w}_1, \dots, \vec{w}_n)$ la famille orthormée obtenue.

On sait que $(\vec{u}_1, \dots, \vec{u}_p)$ est orthormée.

De plus $\forall k \in [1, p]$, $\vec{u}_k \in \text{Vect}(\vec{u}_1, \dots, \vec{u}_k)$

et $\forall k \in [1, p]$, $\langle \vec{u}_k, \vec{u}_k \rangle = \|\vec{u}_k\|^2 = 1 > 0$.

donc par unicité dans le théorème de Gram-Schmidt:

$$(\vec{u}_1, \dots, \vec{u}_p) = (\vec{w}_1, \dots, \vec{w}_p).$$

On a donc que la famille $(\vec{u}_1, \dots, \vec{u}_p, \vec{w}_{p+1}, \dots, \vec{w}_n)$ est orthormée et formée de n vecteurs où $n = \dim(E)$.

Elle est donc une base orthormée de E [prop 29].

On peut donc compléter toute famille orthormée de E en une base de E .

Exemple 5: $\vec{u}_1 = (3, 0, 4)$ \mathbb{R}^3 muni du produit scalaire canonique

$$\vec{w}_1 = \frac{1}{\|\vec{u}_1\|} \cdot \vec{u}_1 = \frac{1}{5} (3, 0, 4)$$

On pose $\vec{w}_2 = (0, 1, 0)$

On a $\|\vec{w}_2\| = 1$ et $\langle \vec{w}_1, \vec{w}_2 \rangle = 0$ donc la famille (\vec{w}_1, \vec{w}_2) est orthogonale.

On pose $\vec{w}_3 = \frac{1}{5} (-4, 0, 3)$.

On a $\|\vec{w}_3\| = 1$ et $\langle \vec{w}_1, \vec{w}_3 \rangle = \langle \vec{w}_2, \vec{w}_3 \rangle = 0$

Donc la famille $(\vec{w}_1, \vec{w}_2, \vec{w}_3)$ est orthogonale.

On a $\text{Card}(\vec{w}_1, \vec{w}_2, \vec{w}_3) = 3 = \dim(\mathbb{R}_2[X])$ donc

la famille $(\vec{w}_1, \vec{w}_2, \vec{w}_3)$ est une base orthogonale de $\mathbb{R}_2[X]$.

dem th 32: Soit $\vec{u} \in E$ et $B = (\vec{e}_1, \dots, \vec{e}_n)$ une base orthonormée de E .

On note d_1, \dots, d_n les coordonnées de \vec{u} dans B :

$$\vec{u} = \sum_{k=1}^n d_k \cdot \vec{e}_k$$

Alors pour tout $i \in \llbracket 1, n \rrbracket$:

$$\langle \vec{u}, \vec{e}_i \rangle = \left\langle \sum_{k=1}^n d_k \cdot \vec{e}_k, \vec{e}_i \right\rangle$$

$$= \sum_{k=1}^n d_k \langle \vec{e}_k, \vec{e}_i \rangle \quad \text{par linéarité à gauche}$$

$$= d_1 \times 0 + \dots + d_{i-1} \times 0 + d_i \times 1 + d_{i+1} \times 0 + \dots + d_n \times 0$$

$$= d_i$$

$$\text{Donc } \vec{u} = \sum_{k=1}^n \langle \vec{u}, \vec{e}_k \rangle \cdot \vec{e}_k$$

dem th 33: Soient \vec{u} et \vec{v} vecteurs de E notés

$$\vec{u} = \sum_{k=1}^{\hat{n}} x_k \cdot \vec{e}_k \text{ et } \vec{v} = \sum_{k=1}^{\hat{n}} y_k \cdot \vec{e}_k \text{ dans la base}$$

$$B = (\vec{e}_1, \dots, \vec{e}_n).$$

1. Par bilinéarité:

$$\langle \vec{u}, \vec{v} \rangle = \left\langle \sum_{k=1}^{\hat{n}} x_k \cdot \vec{e}_k, \sum_{k=1}^{\hat{n}} y_k \cdot \vec{e}_k \right\rangle$$

$$= \sum_{i=1}^{\hat{n}} \left(\sum_{j=1}^{\hat{n}} x_i \cdot y_j \cdot \langle \vec{e}_i, \vec{e}_j \rangle \right)$$

$$= x_i \cdot y_i \cdot 1 \quad \text{car } \langle \vec{e}_j, \vec{e}_i \rangle = 0 \text{ si } j \neq i$$

$$\text{et } \langle \vec{e}_j, \vec{e}_i \rangle = 1 \text{ si } j = i$$

$$\text{donc } \langle \vec{u}, \vec{v} \rangle = \sum_{i=1}^{\hat{n}} x_i \cdot y_i$$

$$= \sum_{i=1}^{\hat{n}} \langle \vec{u}, \vec{e}_i \rangle \cdot \langle \vec{v}, \vec{e}_i \rangle$$

[th 32]

2. En particulier:

$$\|\vec{u}\|^2 = \langle \vec{u}, \vec{u} \rangle = \sum_{i=1}^{\hat{n}} x_i^2 = \sum_{i=1}^{\hat{n}} \langle \vec{u}, \vec{e}_i \rangle^2$$