

Épreuve : MATHÉMATIQUES II

Filière PSI

Notations et définitions

- On désigne la matrice $\begin{pmatrix} a & 0 & 0 \\ 0 & b & 0 \\ 0 & 0 & c \end{pmatrix}$ par la notation $\text{diag}(a, b, c)$. Ainsi $\text{diag}(1, 1, 1)$

est la matrice identité I_3 .

- L'espace vectoriel des matrices réelles 3×3 , noté $\mathcal{M}_3(\mathbb{R})$ est muni du produit

$$\text{scalaire usuel } \langle A, B \rangle = \text{Tr}(({}^tA)B) = \sum_{i=1}^3 \sum_{j=1}^3 a_{i,j} b_{i,j}.$$

- On note $\| \cdot \|$ la norme associée : $\|A\|^2 = \langle A, A \rangle$.

- On note $O_3(\mathbb{R})$ le groupe des matrices orthogonales, $S_3(\mathbb{R})$ l'espace des matrices symétriques, et $S_3^+(\mathbb{R})$ l'ensemble des matrices symétriques positives de $\mathcal{M}_3(\mathbb{R})$, c'est-à-dire des matrices symétriques dont toutes les valeurs propres sont positives ou nulles.

- Si $A \in \mathcal{M}_3(\mathbb{R})$, et P est une partie non vide de $\mathcal{M}_3(\mathbb{R})$, la distance de A à P est, par définition :

$$d(A, P) = \inf_{B \in P} \|A - B\|$$

- Si P et Q sont deux parties non vides de $\mathcal{M}_3(\mathbb{R})$, la distance entre P et Q est :

$$d(P, Q) = \inf_{A \in P, B \in Q} \|A - B\|$$

On a aussi (et on l'admettra) $d(P, Q) = \inf_{A \in P} d(A, Q)$.

Partie I - Généralités sur les distances

- I.A** - Si $A \in O_3(\mathbb{R})$, calculer $\|A\|$.

- I.B** - Démontrer que $O_3(\mathbb{R})$ est une partie bornée. En déduire que $O_3(\mathbb{R})$ est un compact de $\mathcal{M}_3(\mathbb{R})$.

- I.C** - Démontrer que l'application $M \mapsto \|M\|$, de $\mathcal{M}_3(\mathbb{R})$ dans $\mathbb{R}$ est continue.

- I.D** - Soit $A \in \mathcal{M}_3(\mathbb{R})$. Démontrer qu'il existe

$$U \in O_3(\mathbb{R}) \text{ tel que } d(A, O_3(\mathbb{R})) = \|A - U\|.$$

- I.E** - Soit Φ l'application de $\mathcal{M}_3(\mathbb{R})$ dans $\mathbb{R}$ définie par $\Phi(M) = d(M, O_3(\mathbb{R}))$.

- I.E.1** Soient $M, N \in \mathcal{M}_3(\mathbb{R})$.

Démontrer que :

$$\forall U \in O_3(\mathbb{R}), d(M, O_3(\mathbb{R})) \leq \|N - U\| + \|N - M\|,$$

puis que :

$$d(M, O_3(\mathbb{R})) \leq d(N, O_3(\mathbb{R})) + \|N - M\|.$$

- I.E.2** En déduire que Φ est continue.

- I.F** - Soit P un sous-espace vectoriel de $\mathcal{M}_3(\mathbb{R})$. Si $r \in \mathbb{R}^+$, on pose

$$B_r = \{M \in \mathcal{M}_3(\mathbb{R}) \mid \|M\| \leq r\}.$$

- I.F.1** Démontrer qu'il existe $r > 0$ tel que $d(P, O_3(\mathbb{R})) = d(P \cap B_r, O_3(\mathbb{R}))$.

- I.F.2** Démontrer qu'il existe $A \in P$ telle que $d(P, O_3(\mathbb{R})) = d(A, O_3(\mathbb{R}))$.

Partie II - Décomposition polaire

Soit $M \in \mathcal{M}_3(\mathbb{R})$.

- II.A** - Démontrer que tMM est symétrique à valeurs propres positives.

- II.B** - Démontrer qu'il existe $S \in \mathcal{M}_3(\mathbb{R})$ symétrique à valeurs propres positives telle que ${}^tMM = S^2$.

- II.C** - Démontrer que si M est inversible, il existe $U \in O_3(\mathbb{R})$ telle que $M = US$.

On admettra que le résultat reste vrai si M est non inversible, c'est-à-dire :

« Si $M \in \mathcal{M}_3(\mathbb{R})$, il existe $U \in O_3(\mathbb{R})$ et $S \in S_3^+(\mathbb{R})$, telles que $M = US$ (décomposition polaire) ».

- II.D - Étude d'un exemple**

On considère la matrice $M = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -\sqrt{2} \\ 0 & \sqrt{2} & 0 \end{pmatrix}$.

En appliquant la méthode décrite ci-dessus déterminer $U \in O_3(\mathbb{R})$ et $S \in S_3^+(\mathbb{R})$ telles que $M = US$.

Partie III - Distance à $O_3(\mathbb{R})$

III.A -

III.A.1) Soient $A \in \mathcal{M}_3(\mathbb{R})$ et $U \in O_3(\mathbb{R})$. Démontrer que $\|UA\| = \|AU\| = \|A\|$.
En déduire que, pour tout $A \in \mathcal{M}_3(\mathbb{R})$, il existe une matrice D diagonale à coefficients positifs telle que :

$$d(A, O_3(\mathbb{R})) = d(D, O_3(\mathbb{R})).$$

III.A.2) En déduire que si $\mathcal{V}$ est un sous-espace vectoriel de $\mathcal{M}_3(\mathbb{R})$, il existe $\mathcal{W}$ sous-espace vectoriel de $\mathcal{M}_3(\mathbb{R})$ vérifiant :

- $\dim(\mathcal{W}) = \dim(\mathcal{V})$
- $d(\mathcal{W}, O_3(\mathbb{R})) = d(\mathcal{V}, O_3(\mathbb{R}))$
- Il existe $D = \text{diag}(\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3) \in \mathcal{W}$ où les λ_i sont dans $\mathbb{R}^+$, telle que $d(\mathcal{W}, O_3(\mathbb{R})) = d(D, O_3(\mathbb{R}))$.

III.B - Soit $D = \text{diag}(\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3)$, où les λ_i sont dans $\mathbb{R}^+$.

III.B.1) Si $U \in O_3(\mathbb{R})$, montrer que $\|D - U\|^2 = \left(\sum_{i=1}^3 \lambda_i^2\right) - 2\langle U, D \rangle + 3$.

III.B.2) Si $U \in O_3(\mathbb{R})$, montrer que $\langle U, D \rangle \leq \sum_{i=1}^3 \lambda_i$.

III.B.3) En déduire que $d(D, O_3(\mathbb{R})) = \|D - I_3\|$.

III.C - Étude d'un exemple

Pour la matrice $M = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -\sqrt{2} \\ 0 & \sqrt{2} & 0 \end{pmatrix}$ définie dans la question **II.D**, calculer la distance $d(M, O_3(\mathbb{R}))$.

Partie IV - Cas d'un sous-espace de dimension 6

IV.A - Dans cette question seulement, $\mathcal{V} = \left\{ \begin{pmatrix} a & b & 0 \\ c & d & 0 \\ e & f & 0 \end{pmatrix} \mid (a, b, c, d, e, f) \in \mathbb{R}^6 \right\}$.

IV.A.1) Soit $A \in \mathcal{V}$. En considérant les valeurs propres de tAA , démontrer l'inégalité :
 $d(\mathcal{V}, O_3(\mathbb{R})) \geq 1$.

IV.A.2) Calculer $d(I_3, \mathcal{V})$, puis en déduire la valeur de $d(\mathcal{V}, O_3(\mathbb{R}))$.

Dans toute la suite du problème $\mathcal{V}$ désigne un sous-espace vectoriel de dimension 6 quelconque de $\mathcal{M}_3(\mathbb{R})$. On se propose de démontrer que $d(\mathcal{V}, O_3(\mathbb{R})) \leq 1$.

À l'aide de la partie III, on se ramène au cas où $d(\mathcal{V}, O_3(\mathbb{R})) = \|D - I_3\|$, avec $D = \text{diag}(x, y, z) \in \mathcal{V}$, et $x, y, z \in \mathbb{R}^+$.
On suppose $D \neq I_3$, sinon, $d(\mathcal{V}, O_3(\mathbb{R})) = 0$, et l'inégalité est vraie.

Pour $t \in \mathbb{R}$, on note $R_1(t) = \begin{pmatrix} \cos(t) & -\sin(t) & 0 \\ \sin(t) & \cos(t) & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$, $R_2(t) = \begin{pmatrix} \cos(t) & 0 & -\sin(t) \\ 0 & 1 & 0 \\ \sin(t) & 0 & \cos(t) \end{pmatrix}$,
et $R_3(t) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \cos(t) & -\sin(t) \\ 0 & \sin(t) & \cos(t) \end{pmatrix}$.

IV.B - Comparer $(D - I_3)^\perp$ et $\mathcal{V}$.

IV.C - Vérifier que $(R'_1(0), R'_2(0), R'_3(0))$ est une famille libre formée de matrices orthogonales à $I_3 - D$.

Démontrer qu'il existe $a, b, c \in \mathbb{R}$ non tous nuls tels que $aR'_1(0) + bR'_2(0) + cR'_3(0) \in \mathcal{V}$.

a, b, c sont ainsi fixés pour la suite, et on pose $f : t \in \mathbb{R} \mapsto R_1(at)R_2(bt)R_3(ct)$.

IV.D - Démontrer que f a un développement limité du type :

$f(t) = I_3 + tA + t^2(B + C) + t^2\varepsilon(t)$ avec $\varepsilon(t) \xrightarrow[t \rightarrow 0]{} 0$ où $A, B, C \in \mathcal{M}_3(\mathbb{R})$ vérifient :

- $A \in \mathcal{V}$
- B orthogonale à $I_3 - D$
- $C = \frac{1}{2}\text{diag}(-a^2 - b^2, -a^2 - c^2, -b^2 - c^2)$.

Dans la suite, ε est la fonction apparaissant dans ce développement limité de f .

IV.E - Justifier que : $\|I_3 + t^2(B + C + \varepsilon(t)) - D\| \geq \|I_3 - D\|$.

IV.F - Établir que :

$$\|I_3 + t^2(B + C + \varepsilon(t)) - D\|^2 = \|I_3 - D\|^2 + 2t^2\langle I_3 - D, C \rangle + t^2\varepsilon_2(t)$$

avec $\varepsilon_2(t) \xrightarrow[t \rightarrow 0]{} 0$. Qu'en déduire sur $\langle I_3 - D, C \rangle$?

IV.G - Démontrer que l'un au moins des trois réels $2 - x - y$, $2 - y - z$, $2 - x - z$ est négatif ou nul.

On suppose pour la suite, ce qui ne change rien, que $2 - x - y \leq 0$.

IV.H - Démontrer que $x^2 + y^2 + z^2 = x + y + z$.

IV.I - Identifier géométriquement les ensembles suivants :

- $E = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid x^2 + y^2 + z^2 = x + y + z\}$,
- $F = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid x + y = 2\}$,
- $G = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid x + y \geq 2\}$.

Justifier que $E \cap F$ est un cercle dont on déterminera le rayon.

Quel est le diamètre de $E \cap G$ (c'est-à-dire la distance maximum entre deux de ses points) ?

IV.J - Démontrer que $d(\mathcal{V}, O_3(\mathbb{R})) \leq 1$.

• • • FIN • • •
