Chapitre 5

Produit scalaire et espace euclidien

1 Produit scalaire et norme euclidienne **2**
- 1.1 Produit scalaire 2
- 1.2 Norme associée à un produit scalaire 4
- 1.3 Inégalité de Cauchy-Schwarz et conséquences 5

2 Orthogonalité **7**
- 2.1 Vecteurs orthogonaux, sous-espaces vectoriels orthogonaux 7
- 2.2 Familles orthogonales, familles orthonormales 9
- 2.3 Orthonormalisation de Gram-Schmidt 10

3 Bases orthonormées d'un espace euclidien **13**
- 3.1 Existence de bases orthonormées d'un espace euclidien 13
- 3.2 Formules dans une base orthonormée 15
- 3.3 Matrices orthogonales 16

Mickaël Postic - Inspiré de Mathieu Mansuy et Coralie Renault
Professeur en ECG deuxième année spécialité mathématiques approfondies au Lycée Louis Pergaud (Besançon)
Page personnelle : `mickael.postic.eu/`
E-mail : `mickael.postic@ac-besancon.fr`

1 Produit scalaire et norme euclidienne

Dans tout ce chapitre, E désigne un $\mathbb{R}$-espace vectoriel.

1.1 Produit scalaire

Définition.

On appelle *produit scalaire sur E* toute forme bilinéaire symétrique définie positive, c'est-à-dire toute application $\varphi : E \times E \to \mathbb{R}$ satisfaisant :

- φ est *bilinéaire* : $\forall\, x, x', y, y' \in E,\ \forall\, \lambda, \mu \in \mathbb{R},$

$$\varphi(\lambda x + \mu x', y) = \lambda\varphi(x, y) + \mu\varphi(x', y) \quad \text{et} \quad \varphi(x, \lambda y + \mu y') = \lambda\varphi(x, y) + \mu\varphi(x, y')$$

- φ est *symétrique* : $\forall\, x, y \in E, \quad \varphi(y, x) = \varphi(x, y).$
- φ est *positive* : $\forall\, x \in E, \quad \varphi(x, x) \geq 0.$
- φ est *définie positive* : $\forall\, x \in E, \quad \varphi(x, x) = 0 \quad \Leftrightarrow \quad x = 0_E.$

Notation.

On note alors $\varphi(x, y) = \langle x, y\rangle$ (ou parfois $(x|y)$, ou tout simplement $x \cdot y$).

Remarques.

- Pour montrer la bilinéarité, on se contentera de prouver la linéarité par rapport à la première variable et la symétrie. En effet, on obtient alors directement la linéarité par rapport à la deuxième variable puisque pour tout $(x, y, y') \in E^3$, pour tout $(\lambda, \mu) \in \mathbb{R}^2$:

$$\varphi(x, \lambda y + \mu y') \underbrace{=}_{\text{symétrie}} \varphi(\lambda y + \mu y', x) \underbrace{=}_{\text{lin. } 1^{ere} \text{ var.}} \lambda\varphi(y, x) + \mu\varphi(y', x) \underbrace{=}_{\text{symétrie}} \lambda\varphi(x, y) + \mu\varphi(x, y').$$

- On montrera en détail le caractère défini positif, souvent le point non trivial. Noter que l'implication $x = 0_E \Rightarrow \varphi(x, x) = 0$ est immédiate[1], il est donc inutile de s'y attarder.

Exemples classiques.

- *Produit scalaire sur $\mathbb{R}^2$.* Pour tout $x = (x_1, x_2), y = (y_1, y_2) \in \mathbb{R}^2$, on pose :

$$\langle x, y\rangle = x_1y_1 + x_2y_2.$$

- *Produit scalaire canonique sur $\mathbb{R}^n$.* Pour tout $x = (x_1, \ldots, x_n), y = (y_1, \ldots, y_n) \in \mathbb{R}^n$, on pose :

$$\langle x, y\rangle = \sum_{i=1}^{n} x_iy_i.$$

[1] Si $x = 0_E$, alors $\varphi(x, x) = \varphi(0 \cdot x, x) \underbrace{=}_{\text{lin. } 1^{ère} \text{ var.}} 0 \cdot \varphi(x, x) = 0.$

- *Produit scalaire sur $\mathscr{M}_{n,1}(\mathbb{R})$.* Pour tout $X, Y \in \mathscr{M}_{n,1}(\mathbb{R})$, on pose :

$$\langle X, Y\rangle = {}^tX \times Y.$$

- *Produit scalaire sur $E = \mathscr{C}([a,b],\mathbb{R})$.* Pour tout $(f,g) \in E^2$, on pose :

$$\langle f, g\rangle = \int_a^b f(t)g(t)\,\mathrm{d}t.$$

Exemple. Sur $E = \mathbb{R}^2$, on définit $\varphi : E \times E \to \mathbb{R}$ par :

$$\forall x = (x_1, x_2) \in E,\ \forall y = (y_1, y_2) \in E, \quad \varphi(x,y) = x_1y_1.$$

Cette forme est bilinéaire, symétrique et positive, car pour tout $x = (x_1, x_2) \in E$:

$$\varphi(x,x) = x_1^2 \geq 0.$$

Elle n'est cependant pas définie positive puisque $\varphi((0,1),(0,1)) = 0$ alors que $(0,1) \neq 0_{\mathbb{R}^2}$.

Exercice. Montrer qu'on définit un produit scalaire sur $E = \mathbb{R}_n[x]$ en posant pour tout $P, Q \in E$:

$$\langle P, Q\rangle = \sum_{i=0}^{n} P(i)Q(i).$$

Définition.

Un $\mathbb{R}$-espace vectoriel E muni d'un produit scalaire $\langle \cdot, \cdot \rangle$ est appelé *espace pré-hilbertien réel*, et noté $(E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$.

Le saviez-vous ?

Le terme pré-hilbertien a été donné en hommage au mathématicien David Hilbert (1862 - 1943). Il fut en effet le premier à s'intéresser aux espaces qu'on appelle aujourd'hui espaces de Hilbert ou espaces hilbertiens, et qui sont « le bon cadre » pour formuler la mécanique quantique. Il s'agit d'espaces vectoriels munis d'un produit scalaire et vérifiant une hypothèse supplémentaire (appelée complétude). Si on enlève cette dernière hypothèse, on obtient donc les espaces pré-hilbertiens.

Hilbert a eu une grande influence sur les mathématiques du 20ème siècle, notamment à travers la liste des 23 problèmes (aujourd'hui connus sous le nom de problèmes de Hilbert) qu'il présenta en 1900 au congrès international des mathématiciens, et dont une dizaine ne sont toujours pas complètement résolus 120 ans plus tard. L'IA n'en a résolu aucun à ce jour, mais qui sait ce que l'avenir nous réserve...



David Hilbert (1862 - 1943).

1.2 Norme associée à un produit scalaire

Définition.

Soit $(E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$ un espace pré-hilbertien réel. On appelle *norme associée au produit scalaire* $\langle \cdot, \cdot \rangle$ l'application $\| \cdot \| : E \to \mathbb{R}_+$ définie par :

$$\forall\, x \in E, \quad \|x\| = \sqrt{\langle x, x \rangle}.$$

On appelle *norme du vecteur* $x \in E$ le réel positif $\|x\|$, et on dira que x est *unitaire* si $\|x\| = 1$.

Exemples.

- Dans $\mathbb{R}^2$ muni du produit scalaire usuel : $\|(2,1)\| =$
- Dans $\mathscr{C}([0,1])$ muni du produit scalaire $\langle f, g \rangle = \displaystyle\int_0^1 f(t)g(t)\,\mathrm{d}t$:

  $\|\exp\| =$

Propriété 1

- $\forall x \in E$, $\|x\| \geq 0$ et $\|x\| = 0 \Leftrightarrow x = 0_E$.
- $\forall \lambda \in \mathbb{R}$, $\forall x \in E$, $\|\lambda \cdot x\| = |\lambda| \cdot \|x\|$.

Preuve.

□

Remarque. Si $x \in E \setminus \{0_E\}$, alors $\dfrac{x}{\|x\|}$ est unitaire. On dit qu'on a *normalisé* le vecteur x.

Propriété 2 (Identités remarquables)

(1) $\forall\, x, y \in E, \quad \|x+y\|^2 = \|x\|^2 + 2\langle x, y\rangle + \|y\|^2$.

(2) *Identité de polarisation :* $\forall x, y \in E,\ \langle x, y\rangle = \dfrac{1}{4}(\|x+y\|^2 - \|x-y\|^2)$.

Preuve.

□

1.3 Inégalité de Cauchy-Schwarz et conséquences

Théorème 3 (*Inégalité de Cauchy* (1789 - 1857) - *Schwarz* (1843 - 1921))

Soit $(E, \langle\cdot,\cdot\rangle)$ un espace préhilbertien réel. Alors :

$$\forall\, x, y \in E, \quad |\langle x, y\rangle| \leq \|x\| \,.\, \|y\| \,.$$

De plus, on a l'égalité si, et seulement si, x et y sont colinéaires.

Preuve.

□

Remarque. L'inégalité de Cauchy-Schwarz donne :

- dans $E = \mathbb{R}^n$ muni du produit scalaire canonique :

$$\left|\sum_{i=1}^{n} x_i y_i\right| \leq \sqrt{\sum_{i=1}^{n} x_i^2}\sqrt{\sum_{i=1}^{n} y_i^2}.$$

- dans $E = \mathscr{C}([a,b],\mathbb{R})$:

$$\left|\int_a^b f(t)g(t)\,\mathrm{d}t\right| \leq \sqrt{\int_a^b f(t)^2\,\mathrm{d}t}\sqrt{\int_a^b g(t)^2\,\mathrm{d}t}.$$

Ces résultats sont souvent utiles, le deuxième apparaît fréquemment en exercice.

Propriété 4 (Idnetité triangulaire)

Soit $(E, \langle\cdot,\cdot\rangle)$ un espace préhilbertien réel. Alors :

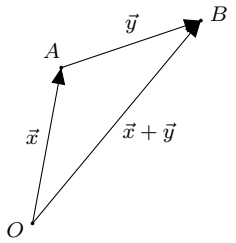
$$\forall x, y \in E,\ \|x+y\| \leq \|x\| + \|y\|\,.$$

Preuve.

□

Illustration graphique. L'inégalité triangulaire dans $\mathbb{R}^2$ donne l'inégalité entre distances :

$$OB \leq OA + AB.$$



Propriété 5

- $\|x+y\| = \|x\| + \|y\| \ \Leftrightarrow\ (x = 0_E)$ ou $(\exists\,\alpha \geq 0,\ y = \alpha\cdot x)$.
- *Deuxième inégalité triangulaire.* $\forall\, x, y \in E,\ |\|x\| - \|y\|| \leq \|x+y\|$.

Preuve.

□

2 Orthogonalité

2.1 Vecteurs orthogonaux, sous-espaces vectoriels orthogonaux

Définition.

Soit $(E, \langle\cdot,\cdot\rangle)$ un espace préhilbertien réel. On dit que les vecteurs $x, y \in E$ sont *orthogonaux* si $\langle x, y\rangle = 0$. On note parfois $x \perp y$.

Remarque. Dans $\mathbb{R}^2$, vous avez vu au lycée que le produit scalaire canonique de deux vecteurs non nuls x et y s'écrit sous la forme :

$$\langle x, y\rangle = \|x\|\,\|y\|\cos\widehat{(x,y)}$$

où $\widehat{(x,y)} \in [0,\pi]$ désigne l'angle non orienté entre les vecteurs x et y. Ainsi :

$$x \perp y \quad \Leftrightarrow \quad x = 0_E \ \text{ ou } \ y = 0_E \ \text{ ou } \ \widehat{(x,y)} = \frac{\pi}{2}.$$

Exemples.

- Dans $\mathbb{R}^3$ muni du produit scalaire canonique, $(1,0,1)$ et $(-1,-5,1)$ sont orthogonaux.

- Dans $\mathscr{C}([-\pi,\pi])$ muni du produit scalaire $\langle f, g\rangle = \displaystyle\int_{-\pi}^{\pi} f(t)g(t)\,\mathrm{d}t$, $f = \cos$ et $g = \sin$ sont orthogonaux.

Remarque. Soit $x \in E$. Si x est orthogonal à tout vecteur de E, alors $x = 0_E$, soit encore :



$$(\forall a \in E, \quad \langle x, a\rangle = 0) \quad \Rightarrow \quad x = 0_E.$$

Propriété 6 (*Théorème de Pythagore* (580 av. J.-C. 495 av. J.-C.))

Soit $(E, \langle\cdot,\cdot\rangle)$ un espace pré-hilbertien réel. Alors :

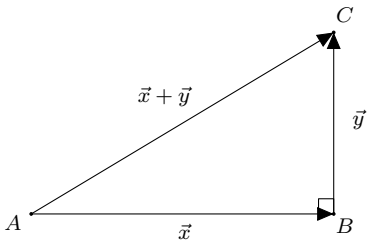
$$x \text{ et } y \text{ sont orthogonaux} \quad \Leftrightarrow \quad \|x+y\|^2 = \|x\|^2 + \|y\|^2$$

Preuve.

□

Illustration graphique. On retrouve comme cas particulier le théorème de Pythagore dans le plan.

$$AC^2 = AB^2 + BC^2.$$



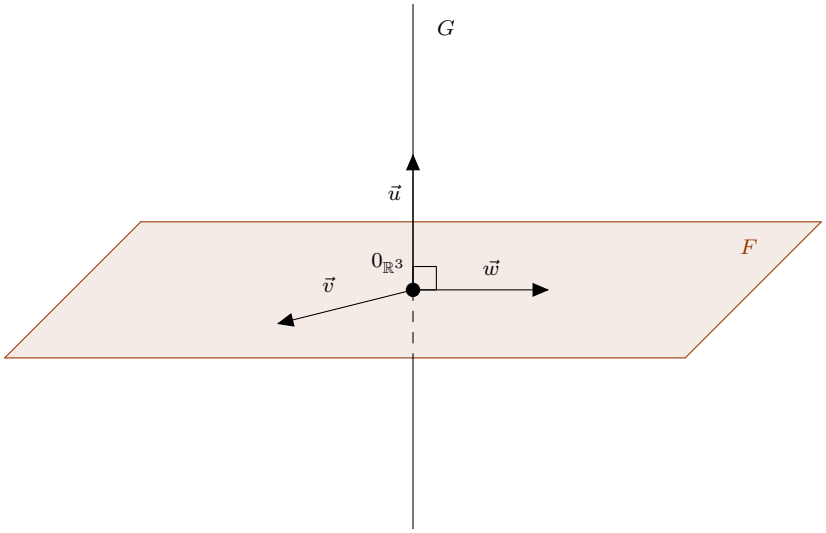
Définition.

Soient F et G deux sous-espaces vectoriels de E. On dit que F et G sont *orthogonaux* si :

$$\forall (x,y) \in F \times G, \quad \langle x, y\rangle = 0.$$

Autrement dit, F et G sont orthogonaux si tout vecteur de F est orthogonal à tout vecteur de G. On note alors $F \perp G$.

Exemple.



Deux sous-espaces orthogonaux de $\mathbb{R}^3$.

Propriété 7

On suppose que $F = \text{Vect}(x_1, \dots, x_p)$ et $G = \text{Vect}(y_1, \dots, y_q)$. Alors :

$$F \perp G \quad \Leftrightarrow \quad \langle x_i, y_j\rangle = 0 \quad \forall i \in \{1, \dots, p\},\ \forall j \in \{1, \dots, q\}.$$

Preuve.

□

Propriété 8

Si F et G sont orthogonaux, alors F et G sont en somme directe (i.e. $F \cap G = \{0_E\}$).

Preuve.

□

2.2 Familles orthogonales, familles orthonormales

Définition.

$(E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$ un espace pré-hilbertien réel.

- On dit qu'une famille de vecteurs $(x_1, \ldots, x_k)$ de E est *orthogonale* si :

$$\forall\ 1 \leq i < j \leq k, \quad \langle x_i, x_j \rangle = 0.$$

- Une famille orthogonale de vecteurs $(x_1, \cdots, x_k)$ de E est dite *orthonormale* si de plus :

$$\forall 1 \leq i \leq k, \quad \|x_i\| = \sqrt{\langle x_i, x_i \rangle} = 1.$$

Remarque.

- Une famille $(x_1, \cdots, x_k)$ est donc orthonormale si, et seulement si :

$$\forall (i,j) \in \{1, \ldots, k\}^2, \quad \langle x_i, x_j \rangle = \delta_{i,j} = \begin{cases} 1 & \text{si } i = j, \\ 0 & \text{sinon.} \end{cases}$$

- Si $(x_1, \cdots, x_k)$ est une famille orthogonale ne contenant pas le vecteur nul, alors $\left(\dfrac{x_1}{\|x_1\|}, \cdots, \dfrac{x_k}{\|x_k\|} \right)$ est une famille orthonormale.

Exercice. Dans $\mathbb{R}^3$ muni du produit scalaire usuel, montrer que $((1,1,1),(1,1,-2),(1,-1,0))$ est une famille orthogonale. En déduire une famille orthonormale de $\mathbb{R}^3$.

Propriété 9 (Généralisation du théorème de Pythagore à n vecteurs orthogonaux)

Si $(x_1, \ldots, x_k)$ est une famille orthogonale de vecteurs de E, alors :

$$\left\| \sum_{i=1}^{k} x_i \right\|^2 = \sum_{i=1}^{k} \|x_i\|^2 .$$

Preuve.

□

Remarque. La réciproque est vraie lorsque $k = 2$, mais fausse en général lorsque $k \geq 3$.

Propriété 10

Toute famille orthogonale de vecteurs **non nuls** de E est libre. En particulier, toute famille orthonormale est libre.

Preuve.

□

2.3 Orthonormalisation de Gram-Schmidt

Propriété 11 (*Orthonormalisation de Gram* (1850 - 1916) *-Schmidt* (1876 - 1959))

Soit $(x_1, \ldots, x_n)$ une famille libre de vecteurs de E. On définit par récurrence une famille $(e_1, \ldots, e_n)$ comme suit :

- **Étape 1.** On pose $e_1 = \dfrac{x_1}{\|x_1\|}$.
- **Étape** $k+1$**.** Une fois les vecteurs $e_1, \ldots, e_k$ construits :
  (a) on pose $v_{k+1} = x_{k+1} - \langle e_1, x_{k+1}\rangle e_1 - \ldots - \langle e_k, x_{k+1}\rangle e_k$;
  (b) on pose $e_{k+1} = \dfrac{v_{k+1}}{\|v_{k+1}\|}$.

Alors :

- $(e_1, \ldots, e_n)$ est une famille orthonormée ;
- $\text{Vect}(e_1, \ldots, e_k) = \text{Vect}(x_1, \ldots, x_k)$ pour tout $1 \leq k \leq n$.

Preuve. Montrons par récurrence que la propriété $\mathscr{P}(j)$: « $(e_1, \ldots, e_j)$ est une famille orthonormée et $\text{Vect}(e_1, \ldots, e_j) = \text{Vect}(x_1, \ldots, x_j)$ » est vraie pour tout $1 \leq j \leq n$.

Init. Pour $j = 1$, $e_1 = \dfrac{x_1}{\|x_1\|}$ est de norme 1, donc (e_1) est orthonormée, et $\text{Vect}(e_1) = \text{Vect}(x_1)$.

Hér. Soit $1 \leq j \leq n-1$. Supposons $\mathscr{P}(j)$ vraie, et montrons $\mathscr{P}(j+1)$.

Par hypothèse, $(e_1, \ldots, e_j)$ est orthonormale et $\text{Vect}(e_1, \ldots, e_j) = \text{Vect}(x_1, \ldots, x_j)$. Posons :

$$v_{j+1} = x_{j+1} - \langle e_1, x_{j+1}\rangle e_1 - \cdots - \langle e_j, x_{j+1}\rangle e_j$$

Par liberté de $(x_1, \ldots, x_{j+1})$, on a $v_{j+1} \neq 0_E$, et on peut donc poser :

$$e_{j+1} = \frac{v_{j+1}}{\|v_{j+1}\|}.$$

Puisque $e_1, \dots, e_j, e_{j+1} \in \text{Vect}(x_1, \dots, x_j, x_{j+1})$, alors $\text{Vect}(e_1, \dots, e_j, e_{j+1}) \subset \text{Vect}(x_1, \dots, x_j, x_{j+1})$.
Réciproquement, $x_1, \dots, x_j \in \text{Vect}(e_1, \dots, e_j, e_{j+1})$ par hypothèse de récurrence, et :

$$\begin{aligned} x_{j+1} &= v_{j+1} + \langle e_1, x_{j+1}\rangle e_1 + \cdots + \langle e_j, x_{j+1}\rangle e_j \\ &= \|v_{j+1}\|\, e_{j+1} + \langle e_1, x_{j+1}\rangle e_1 + \cdots + \langle e_j, x_{j+1}\rangle e_j \in \text{Vect}(e_1, \dots, e_j, e_{j+1}) \end{aligned}$$

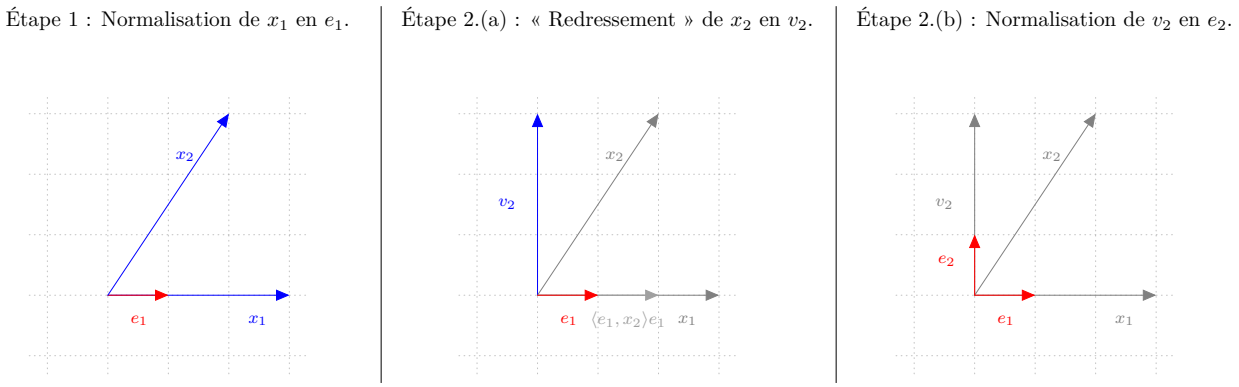
Ainsi, $\text{Vect}(x_1, \dots, x_j, x_{j+1}) \subset \text{Vect}(e_1, \dots, e_j, e_{j+1})$.
Reste à montrer que $(e_1, \dots, e_{j+1})$ est orthonormale : on sait par hypothèse de récurrence que $(e_1, \dots, e_j)$ est orthonormale. De plus, e_{j+1} est de norme 1, et pour tout $1 \leq i \leq j$:

$$\begin{aligned} \langle e_{j+1}, e_i\rangle &= \|v_{j+1}\|\, \langle v_{j+1}, e_i\rangle \quad \text{par linéarité à gauche} \\ &= \|v_{j+1}\| \left(\langle x_{j+1} - \langle e_1, x_{j+1}\rangle e_1 - \cdots - \langle e_j, x_{j+1}\rangle e_j, e_i\rangle \right) \\ &= \|v_{j+1}\| \left(\langle x_{j+1}, e_i\rangle - \langle \langle e_i, x_{j+1}\rangle e_i, e_i\rangle \right) \quad \text{linéarité et famille orthongonale} \\ &= \|v_{j+1}\| \left(\langle x_{j+1}, e_i\rangle - \langle e_i, x_{j+1}\rangle \langle e_i, e_i\rangle \right) \\ &= \|v_{j+1}\| \left(\langle x_{j+1}, e_i\rangle - \langle e_i, x_{j+1}\rangle \right) = 0 \quad \text{par symétrie du produit scalaire.} \end{aligned}$$

D'où $\langle e_{j+1}, e_i\rangle = 0$ pour tout $1 \leq i \leq j$. La famille $(e_1, \dots, e_{j+1})$ est donc orthonormale. La propriété $\mathscr{P}(j+1)$ est donc vraie.

On conclut par principe de récurrence. □

Illustration graphique. Procédé d'orthonormalisation de Gram-Schmidt dans le plan.



Orthonormalisation de Gram-Schmidt de la famille (x_1, x_2).

Le procédé d'orthonormalisation de Gram-Schmidt consiste donc à chaque étape :

- tout d'abord à « redresser » le vecteur x_{i+1} en un vecteur v_{i+1} orthogonal aux $x_1, \dots, x_i$;
- ensuite à normaliser v_{i+1} pour obtenir e_{i+1}.

Remarques.

- Si $(x_1, \dots, x_k)$ est déjà orthonormale, alors $(e_1, \dots, e_k) = (x_1, \dots, x_k)$.
- Si $(x_1, \dots, x_k)$ est déjà orthogonale, alors $(e_1, \dots, e_k) = \left(\frac{x_1}{\|x_1\|}, \dots, \frac{x_k}{\|x_k\|}\right)$.

Exercice. On considère $\mathbb{R}^3$ muni du produit scalaire usuel. Orthonormaliser à l'aide du procédé de Gram-Schmidt la famille $((-1,1,1),(1,-1,1),(1,1,-1))$.

Exercice. On considère $\mathbb{R}_2[x]$ muni du produit scalaire $\langle P,Q\rangle = \sum_{k=0}^{2} P(k)Q(k)$. Orthonormaliser la base canonique par le procédé de Gram-Schmidt.

3 Bases orthonormées d'un espace euclidien

3.1 Existence de bases orthonormées d'un espace euclidien

Définition.

On appelle *espace euclidien* un espace vectoriel E de dimension finie sur $\mathbb{R}$ muni d'un produit scalaire $\langle \cdot, \cdot \rangle$.

Le saviez-vous ?

Sans doute d'origine grecque, Euclide vivait à Alexandrie trois cents ans avant notre ère. Son ouvrage fondamental, intitulé *Les Éléments*, regroupe toutes les connaissances mathématiques de l'époque en géométrie et en théorie des nombres. Euclide classe les propositions dans un ordre logique et se focalise sur la réflexion mathématique en la dégageant de tout fondement métaphysique ou philosophique. Sa démarche est nouvelle puisqu'il justifie ses raisonnements rigoureusement en se basant sur des postulats. Son influence sur le développement de la logique et de la science occidentale est fondamentale.

Les Éléments forment probablement le recueil ayant rencontré le plus de succès au cours de l'Histoire : ce fut l'un des premiers livres imprimés (Venise, 1482) et ne fut très probablement précédé que par la Bible pour le nombre d'éditions publiées (largement plus de 1 000).

Des cinq postulats énoncés dans le livre I, le dernier, dont on déduit le postulat des parallèles :

« en un point extérieur à une droite, ne passe qu'une unique droite qui lui est parallèle »

a toujours semblé moins évident que les autres. Plusieurs mathématiciens soupçonnèrent qu'il pouvait être démontré à partir des autres postulats, mais toutes les tentatives pour ce faire échouèrent. Vers le milieu du $19^{ème}$ siècle, il fut établi qu'une telle démonstration n'existe pas, que le cinquième postulat est indépendant des quatre autres et qu'il est possible de construire des géométries non euclidiennes cohérentes en prenant sa négation. On peut construire ainsi deux autres types de géométries :

- la *géométrie hyperbolique*, qui prend pour postulat que « par un point extérieur à une droite, on peut mener une infinité de droites qui lui sont parallèles » ;
- la *géométrie elliptique*, prenant pour postulat que « par un point extérieur à une droite, on ne peut mener aucune parallèle ».

Définition.

Une famille $(e_1, \dots, e_n)$ est une *base orthonormée* (ou *orthonormale*) d'un espace euclidien E s'il s'agit d'une famille orthonormée et d'une base de E. Autrement dit, c'est une base telle que :

$$\forall (i,j) \in [\![1,n]\!]^2, \quad \langle e_i, e_j \rangle = \delta_{i,j} = \begin{cases} 1 & \text{si } i = j, \\ 0 & \text{sinon.} \end{cases}$$

Exemples.

- La base canonique de $\mathbb{R}^n$ est une base orthonormée pour le produit scalaire usuel.
- La famille $\left(\frac{1}{\sqrt{3}}, \frac{x-1}{\sqrt{2}}, \sqrt{\frac{3}{2}} \left(x^2 - 2x + \frac{1}{3} \right) \right)$ est une base orthonormée de $\mathbb{R}_2[x]$ muni du produit scalaire $\langle P, Q \rangle = \sum_{k=0}^{2} P(k)Q(k)$.

Remarque. Une famille orthonormée de cardinal $\dim(E)$ est automatiquement une base orthonormée, puisqu'elle est libre (car orthogonale ne contenant pas le vecteur nul, ses vecteurs étant tous unitaires) et de cardinal $\dim(E)$.

Propriété 12

Soit $(E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$ un espace vectoriel euclidien. Il existe une base orthonormée de E.

Preuve. Puisque E est un espace vectoriel de dimension finie n, il existe une base $(x_1, \dots, x_n)$ de E. Notons alors $(e_1, \dots, e_n)$ l'orthonormalisée de Gram-Schmidt de cette famille. C'est une famille orthonormale, donc libre, de n vecteurs de E. C'est donc une base orthonormée de E. □

Remarque. On retiendra de la preuve précédente que l'orthonormalisée de Gram-Schmidt d'une base de E est une base orthonormée de E.

Remarque. Il n'existe pas qu'une seule base orthonormée pour un espace euclidien.

Exercice. Dans $E = \mathbb{R}_2[x]$ muni du produit scalaire $\langle P, Q \rangle = \sum_{k=0}^{2} P(k)Q(k)$, on considère les polynômes de Lagrange (L_0, L_1, L_2) associés à $0, 1, 2$. Montrer que (L_0, L_1, L_2) est aussi une base orthonormée de E.

Propriété 13

Soit $(E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$ un espace vectoriel euclidien. Toute famille orthonormale de E peut être complétée en une base orthonormée de E.

Preuve. Soit $(e_1, \dots, e_k)$ une famille orthonormée de E. C'est en particulier une famille libre de E, qu'on peut compléter en une base $(e_1, \dots, e_k, x_{k+1}, \dots, x_n)$ de E. On applique alors à cette famille le procédé d'orthonormalisation de Gram-Schmidt pour obtenir une base orthonormée $(e_1, \dots, e_n)$ de E, en notant que les k premiers vecteurs restent inchangés quand on applique l'algorithme. □

3.2 Formules dans une base orthonormée

L'intérêt des bases orthonormales résulte des propriétés suivantes.

Propriété 14

Soit $(E, \langle \cdot, \cdot \rangle)$ un espace euclidien rapporté à une **base orthonormée** $\mathscr{B} = (e_1, \ldots, e_n)$.

(1) Pour tout x de E :

$$x = \langle e_1, x \rangle \, e_1 + \ldots + \langle e_n, x \rangle \, e_n.$$

Autrement dit, $M_{\mathscr{B}}(x) = \begin{pmatrix} \langle x, e_1 \rangle \\ \vdots \\ \langle x, e_n \rangle \end{pmatrix}$.

(2) Pour tout $x = x_1 e_1 + \ldots + x_n e_n$ et $y = y_1 e_1 + \ldots + y_n e_n$ de E :

$$\langle x, y \rangle = x_1 y_1 + \ldots + x_n y_n = \langle x, e_1 \rangle \langle y, e_1 \rangle + \cdots + \langle x, e_n \rangle \langle y, e_n \rangle.$$

(3) Pour tout $x = x_1 e_1 + \ldots + x_n e_n$ de E :

$$\|x\|^2 = x_1^2 + \ldots + x_n^2 = \langle x, e_1 \rangle^2 + \cdots + \langle x, e_n \rangle^2.$$

Preuve.

□

Mise en garde.

Ces formules sont valables uniquement lorsque la base $\mathscr{B}$ considérée est **orthonormée**.

Propriété 15

Soient $x, y \in E$, et notons X, Y les vecteurs coordonnées de x et y dans une base **orthonormée** $\mathscr{B}$ de E. Alors :

- $\langle x, y\rangle = {}^tXY$.
- $\|x\|^2 = {}^tXX$.

Preuve. Notons $\mathscr{B} = (e_1, \dots, e_n)$ la base orthonormée de E, et écrivons x et y dans cette base :

$$\begin{cases} x &= x_1e_1 + \cdots + x_ne_n \\ y &= y_1e_1 + \cdots + y_ne_n \end{cases}, \text{ de sorte que } X = \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} \text{ et } Y = \begin{pmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_n \end{pmatrix}.$$

Calculons :

$${}^tXY = \begin{pmatrix} x_1 & \dots & x_n \end{pmatrix} \begin{pmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_n \end{pmatrix} = \sum_{i=1}^{n} x_iy_i$$

qui est égal à $\langle x, y\rangle$ par la proposition précédente. D'où le premier point. Le deuxième point s'obtient en prenant $y = x$. □

3.3 Matrices orthogonales

Définition.

Une matrice $M \in \mathscr{M}_n(\mathbb{R})$ est dite *orthogonale* si :

$${}^tMM = I_n.$$

Remarque. M est orthogonale si, et seulement si, $M\,{}^tM = I_n$, ce qui équivaut encore à M est inversible et $M^{-1} = {}^tM$.

Propriété 16

Une matrice $M \in \mathscr{M}_n(\mathbb{R})$ est orthogonale si, et seulement si, la famille de ses vecteurs colonnes est une base orthonormée de $\mathscr{M}_{n,1}(\mathbb{R})$ muni du produit scalaire canonique $\langle X, Y\rangle = {}^tXY$.

Preuve.

□

Exemple. Les matrices I_n et $A = \begin{pmatrix} \frac{4}{5} & \frac{3}{5} \\ -\frac{3}{5} & \frac{4}{5} \end{pmatrix}$ sont orthogonales.

Exercice. Montrer que si M et N sont orthogonales, alors M^{-1} et MN le sont aussi.

Propriété 17



Soit E un espace euclidien, et $\mathscr{B} = (e_1, \dots, e_n)$ une **base orthonormée** de E.

$\mathscr{B}' = (f_1, \dots, f_n)$ est une base orthonormée de $E \Leftrightarrow P_{\mathscr{B},\mathscr{B}'}$ est orthogonale.

Preuve.

□

Remarque. Soient $\mathscr{B}$ et $\mathscr{B}'$ des bases orthonormées de E, et soit $f \in \mathscr{L}(E)$. Notons $A = M_{\mathscr{B}}(f)$, $A' = M_{\mathscr{B}'}(f)$ et $P = P_{\mathscr{B},\mathscr{B}'}$. Alors P est orthogonale par la propriété précédente, et par formule de changement de bases :

$$A' = P^{-1}AP = {}^tPAP.$$

L'intérêt ici, une fois que l'on connaît une matrice de passage P orthogonale, c'est qu'il n'y a pas besoin de calculer son inverse : il suffit de transposer pour l'obtenir.