

Formes quadratiques réelles, coniques, exemples et applications

17

1) Introduction aux formes quadratiques

2) Formes linéaires et bilinéaires

DEF 1: (Forme bilinéaire) Soient E et F deux \mathbb{K} -espace vectoriel et une application $\gamma: E \times F \rightarrow \mathbb{K}$
 $(x, y) \mapsto \gamma(x, y)$

on dit que γ est bilinéaire si $\forall x \in E$, $\gamma(x, \cdot): F \rightarrow \mathbb{K}$ et $\forall y \in F$, $\gamma(\cdot, y): E \rightarrow \mathbb{K}$ sont linéaires, avec \mathbb{K} un corps

Exemple 2: Si $E = \mathcal{C}^0([0, 1], \mathbb{R})$, l'ensemble des fonctions continues de $[0, 1]$ dans \mathbb{R}

L'application $\gamma: E^2 \rightarrow \mathbb{R}$
 $(f, g) \mapsto \int_0^1 f(t)g(t) dt$ est une forme bilinéaire

Rmq 3: Si E est de dimension finie et fixons une base $B = (e_1, \dots, e_n)$ de E , alors pour tout

$x = \sum_{i=1}^n x_i e_i$ et $y = \sum_{j=1}^n y_j e_j$ dans E , la bilinéarité de γ entraîne $\gamma(x, y) = \sum_{i,j=1}^n x_i y_j \gamma(e_i, e_j) = {}^t X M Y$
 où $M = (\gamma(e_i, e_j))_{i,j=1}^n \in M_n(\mathbb{K})$ et $X = \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}, Y = \begin{pmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_n \end{pmatrix}$

DEF 4: Soit γ une forme bilinéaire sur E , on dit que: $-\gamma$ est symétrique si $\forall (x, y) \in E^2$,
 $\gamma(x, y) = \gamma(y, x)$

$-\gamma$ est antisymétrique si $\forall (x, y) \in E^2, \gamma(x, y) = -\gamma(y, x)$

Rmq 5: - Si \mathbb{K} est de caractéristique 2, la symétrie équivaut à l'antisymétrie

- Si E est de dim finie et B est une base de E , une forme bilinéaire γ sur E est symétrique (resp. antisymétrique) ssi sa matrice dans la base B est symétrique (resp. antisymétrique)

Rappel 6: On rappelle qu'une matrice $A \in M_n(\mathbb{K})$ est symétrique si ${}^t A = A$, de la même manière A est antisymétrique si ${}^t A = -A$

2) Formes quadratiques

DEF 7: On appelle forme quadratique sur E toute application q de la forme

$$q: E \rightarrow \mathbb{K}$$

$$x \mapsto \gamma(x, x)$$

où γ est une forme bilinéaire symétrique sur E

Exemple 8: a) $q_2: M_n(\mathbb{R}) \rightarrow \mathbb{R}$
 $A \mapsto \text{tr}(A)^2$

b) $q_2: M_n(\mathbb{R}) \rightarrow \mathbb{R}$
 $A \mapsto \text{tr}({}^t A A)$

c) $q_3: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$
 $(x, y) \mapsto ax^2 + bxy + cy^2$
 avec $a, b, c \in \mathbb{R}$

Prop 9: Soit q une forme quadratique sur E , E étant un \mathbb{K} -ev, il existe une unique

forme bilinéaire symétrique γ telle que pour tout $x \in E$, $q(x) = \gamma(x, x)$, la forme bilinéaire γ s'appelle la forme polaire de q et on a

$$\forall (x, y) \in E^2, \gamma(x, y) = \frac{1}{2} (q(x+y) - q(x) - q(y))$$

$$= \frac{1}{2} (q(x+y) - q(x-y))$$

Exemple 10: Si $\gamma(x, y) = \sum_{i,j=1}^n a_{ij} x_i y_j$ la forme quadratique associée à γ est $q(x) = \sum_{i=1}^n a_{ii} x_i^2 + \sum_{i < j} (a_{ij} + a_{ji}) x_i x_j$
 Réciproquement, si $q(x) = \sum_{i=1}^n a_{ii} x_i^2 + \sum_{i < j} (a_{ij} x_i x_j + a_{ji} x_j x_i)$

alors q est une forme quadratique et sa forme polaire est $\varphi(x, y) = \sum_i a_{ii} x_i y_i + \frac{1}{2} \sum_{i \neq j} a_{ij} (x_i y_j + x_j y_i)$

DEF 22: Soit q une forme quadratique sur E , où E est de dim finie et B une base de E .

On appelle matrice de q dans la base B et rang de q le rang de cette matrice.

le rang de q est aussi le rang de sa forme polaire.

Exemple 22: Dans \mathbb{R}^3 , on définit la forme quadratique suivante, $q: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$

$$(x, y, z) \mapsto 3x^2 + y^2 + 2xy - 3xyz$$

la matrice de q dans la base canonique de \mathbb{R}^3 est $A = \begin{pmatrix} 3 & 1 & -\frac{3}{2} \\ 1 & 1 & 0 \\ -\frac{3}{2} & 0 & 0 \end{pmatrix}$

3) Coniques

DEF 23: Soient q une forme quadratique non nulle et γ une forme linéaire sur l'espace euclidien \mathbb{R}^2 . On appelle conique l'ensemble C des $v \in \mathbb{R}^2$ vérifiant l'équation $q(v) + \gamma(v) = k$ où $k \in \mathbb{R}$, i.e. $C := (q + \gamma)^{-1}(\{k\})$

Rmq 24: Si $\{e_1, e_2\}$ est la base canonique et $v = X e_1 + Y e_2$, l'équation d'une conique est du type $\alpha X^2 + 2\beta XY + \gamma Y^2 + \lambda X + \mu Y = k$

II/ Formes quadratiques sur un espace euclidien

2) Diagonalisation dans une base orthonormée

Thm 25: (Procédé d'orthonormalisation de Schmidt)

Soit une famille $(x_i)_{i \in \{1, \dots, n\}}$ libre de E , il existe une unique famille $(y_i)_{i \in \{1, \dots, n\}}$ orthonormale telle que le sous espace vectoriel engendré par $(y_i)_{i \in \{1, \dots, n\}}$ soit égale au sous espace vectoriel engendré par $(x_i)_{i \in \{1, \dots, n\}}$

Prop 26: Soient $f \in \mathcal{L}(E)$ et $(x, y) \in E^2$, il y a équivalence entre i) $\langle f(x), f(y) \rangle = \langle x, y \rangle$

ii) $\|f(x)\| = \|x\|$

iii) Si $\{e_i\}_{i \in \{1, \dots, n\}} = B$ est une base orthonormée

et $A = \text{Mat}_B(f)$ alors ${}^t A A = I_n$

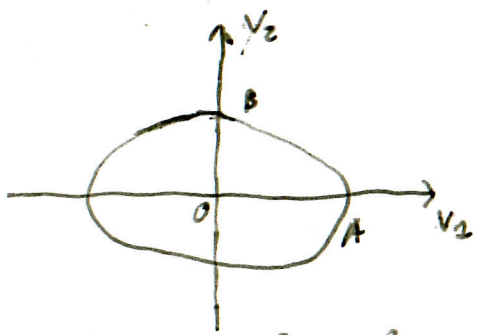
Rappel 27: Soit $\{e_1, \dots, e_n\}$ une famille finie de vecteur, on dit qu'elle est orthogonale pour \langle, \rangle le produit scalaire sur E^n si $\langle e_i, e_j \rangle = 0$ si $i \neq j$, si de plus $\langle e_i, e_i \rangle = 1$ on dit qu'elle est orthonormale pour \langle, \rangle .

Thm 22: $A \in S_n(\mathbb{R})$, où $S_n(\mathbb{R})$ est l'ensemble des matrices symétriques sur \mathbb{R} , ssi $\exists P \in O_n(\mathbb{R})$

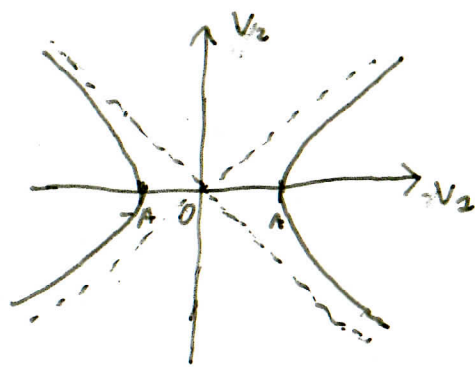
Eq $D = {}^t P A P$ est diagonale

Thm 23: Soit (E, \langle, \rangle) un espace euclidien et q une forme quadratique sur E . Il existe alors des bases qui sont orthogonales à la fois pour \langle, \rangle et pour q .

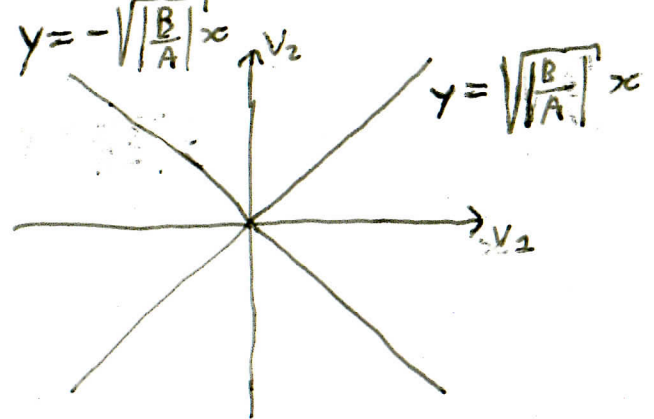
Corollaire 24: Soient q une forme et e une base de E . On pose $S = \text{Mat}_e(q)$ où q est la forme polaire associée à q alors, on peut construire une base orthogonale de q formée de vecteurs propres de S



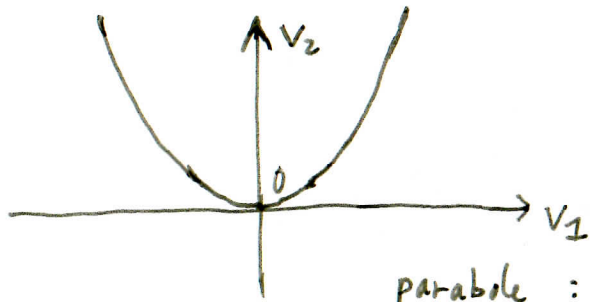
ellipse: $\frac{x^2}{A^2} + \frac{y^2}{B^2} = 1$



hyperbole: $\frac{x^2}{A^2} - \frac{y^2}{B^2} = 1$



$\frac{x^2}{A^2} - \frac{y^2}{B^2} = 0$



parabole: $y = ax^2$

