

$E$  est un  $\mathbb{R}$ -ev de dimension  $n$

#### I) Généralités :

##### ① Formes bilinéaires et formes quadratiques

Def ① : Une forme bilinéaire (FB) est une application  $b: E \times E \rightarrow \mathbb{R}$  tel que  $\forall (x, y) \in E^2$ ,  $z \mapsto b(z, y)$  et  $z \mapsto b(x, z)$  sont linéaires.  
Si de plus  $b(x, y) = b(y, x)$ , alors elle est symétrique (FBS).

Exple ② :  $\forall (f_1, f_2)$  des formes linéaires sur  $E$ ,  $(x, y) \mapsto f_1(x)f_2(y)$  est une FB.

Def ③ : Une forme quadratique (FQ) est une application  $q: E \rightarrow \mathbb{R}$  tel que  $\exists$  b FBS et  $q(x) = b(x, x) \forall x \in E$ .

Prop ④ : Soit  $q$  une FQ sur  $E$ ,  $\exists!$  FBS  $\tilde{b}_q$  tel que  $\forall x \in E$ ,  $q(x) = \tilde{b}_q(x, x)$ . Elle est donnée par :

$$\tilde{b}_q(x, y) = \frac{1}{2} [q(x+y) - q(x) - q(y)]$$

Def ⑤ : On appelle forme polaire de  $q$  la FBS  $\tilde{b}_q$ .

Exple ⑥ : Si  $b(x, y) = \sum_{i,j} a_{ij} x_i y_j$ , alors la FQ est donnée par :

$$q(x) = \sum_i a_{ii} x_i^2 + \sum_{i < j} (a_{ij} + a_{ji}) x_i x_j$$

Exple ⑦ :  $q: M \mapsto \text{Tr}(M^2)$  est une FQ et  $\tilde{b}_q(M, N) = \text{Tr}(MN)$ .

Def ⑧ : Soit  $q$  une FQ. Le cône isotrope est  $C_q = \{x \in E / q(x) = 0\}$ .  
On dit que  $q$  est définie si  $C_q = \{0\}$ .

##### ② Point de vue matricielle :

Soit  $B = (e_1, \dots, e_n)$  une base de  $E$ .

Def ⑨ : La matrice d'une FB  $b$  dans la base  $B$  est donnée par  $M_B = (b(e_i, e_j))_{i,j}$ .  
C'est aussi la matrice de la FQ  $q$  associée (si  $b$  symétrique).

Exple ⑩ :  $E = \mathbb{R}^3$  et  $q(x, y, z) = 3x^2 + y^2 + 6xz$ .  
Si  $B_0$  est la base canonique de  $E$ ,

$$M_{B_0} = \begin{pmatrix} 3 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 3 \end{pmatrix}$$

Thm ⑪ : Soit  $b$  une FB sur  $E$  et  $M_B$  sa matrice dans la base  $B$ . En notant  $X, Y$  les vecteurs colonnes des coordonnées de  $x, y$  dans la base  $B$ , on a que  $\forall (x, y) \in E^2$ ,  $b(x, y) = {}^t X M_B Y$ .

Def-Prop ⑫ : Le discriminant de  $q$  dans la base  $B$  est la classe de  $\det(M_B)$  dans  $\mathbb{R}/(\mathbb{R}^*)^2$ . Il ne dépend pas du choix de la base, et sera noté  $\Delta(q)$ .

##### ③ Noyau, rang et orthogonalité

Def ⑬ : Soit  $(x, y) \in E^2$ . Alors  $x$  et  $y$  sont orthogonaux pour  $b$  une FB si  $b(x, y) = 0$ .

Def ⑭ : Le noyau de  $q$  FQ est :  $\text{Ker } q = E^\perp = \{x \in E / \forall y \in E, \tilde{b}_q(x, y) = 0\}$ .  
On dit que  $q$  est non dégénérée si  $\text{Ker}(q) = \{0\}$ .

Rmq ⑮ : Si  $q$  est dégénérée,  $\Delta(q) = 0$ .

Prop ⑯ : On a  $\text{Ker}(q) \subset C_q$ . Mais si  $q$  est définie,  $q$  est non dégénérée.

Contre-exple ⑰ : La réciproque est fautive : la FQ  $q(x, y) = x^2 - y^2$  sur  $E = \mathbb{R}^2$  est non dégénérée mais n'est pas définie car  $\forall x \in E$ ,  $q(x, x) = q(x, -x) = 0$ .

Prop ⑱ : En identifiant  $x \in E$  à  $X$  comme dans le théorème ⑪, on a que  $\text{Ker}(q) = \text{Ker}(M_B)$ .

Def ⑲ : Le rang de  $q$  (ou de  $\tilde{b}_q$ ) est l'entier  $\text{rg}(q) = n - \dim \text{Ker}(q)$ .

Def ⑳ :  $B$  une base de  $E$  est  $b$ -orthogonale si  $\forall (e_i, e_j) \in B^2$ ,  $e_i \neq e_j \Rightarrow b(e_i, e_j) = 0$ .

## II Réduction :

### 1 Méthode de Gauss

Thm (21) : Pour toute FQ  $q$  non nulle sur  $E$ ,  
 $\exists R \in \mathbb{N}$ , des scalaires non nuls,  
 $(\lambda_i)_{1 \leq i \leq R}$  et des formes linéaires  $(l_i)_{1 \leq i \leq R}$   
 linéairement indépendantes dans  $E^*$  tel que  
 $\forall x \in E, q(x) = \sum_{j=1}^R \lambda_j l_j^2(x)$

Rmq (22) : Puisque  $\lambda_i \in \mathbb{R} \forall i$ , alors  $\exists \omega_i \in \mathbb{R}$   
 tel que  $\lambda_i = \pm \omega_i^2$ . Ainsi  $l_i^2(x)$   
 devient  $(\omega_i l_i(x))^2$  et en adjoignant les  
 termes,  $q(x) = \sum_{i=1}^p l_i^2(x) - \sum_{i=p+1}^R l_i^2(x)$   
 où  $p+s=R$ .

Exple (23) :  $q_1(x, y, z, t) = xy + yz + zt + tx$   
 $= \frac{1}{4}(x+y+z+t)^2 - \frac{1}{4}(x+y-z-t)^2$

$$q_2(x, y, z) = x^2 - 2y^2 + 2xz + yz$$

$$= (x + \frac{1}{2}z)^2 - 2(y - \frac{1}{4}z)^2 - \frac{1}{8}z^2$$

$$q_3(x, y, z) = x^2 + 2y^2 + z^2 + 2xy$$

$$= (x+y)^2 + y^2 + z^2$$

Rmq (24) :  $R$  correspond au rang de  $q$   
 Ainsi  $\text{rg}(q_1) = 2, \text{rg}(q_2) = 3, \text{rg}(q_3) = 3$

### 2 Sylvester :

Thm (25) : Soit  $q$  une FQ qui admet (\*)  
 comme décomposition (ds le rmq (22))  
 avec  $p+s=R$ . Alors pour n'importe  
 quelle autre décomposition de la même  
 $q(x) = q_1(x)^2 + \dots + q_p(x)^2 - q_{p+1}(x)^2 - \dots - q_{p+s}(x)^2$   
 Alors on a  $p=p'$  et  $s=s'$ .

Def (26) : Le couple  $(p, s)$  est la signature  
 de  $q$ , noté  $\text{ssg}(q)$

Def (27) : Soit  $q$  une FQ, on note  $(i, j) = \text{ssg}(q)$   
 Si  $j=0$  et  $i \in \mathbb{N}$ ,  $q$  est positive  
 Si  $i=0$  et  $j \in \mathbb{N}$ ,  $q$  est négative

Exple (28) :  $\text{ssg}(q_1) = (1, 1)$   
 $\text{ssg}(q_2) = (1, 2)$   
 $\text{ssg}(q_3) = (3, 0) \leftarrow q_3$  est def positive.

Rmq (28) : Si  $q$  est positive,  $q(E) \subset \mathbb{R}^+$   
 Si  $q$  est négative,  $q(E) \subset \mathbb{R}^-$

Prop (29) : Si  $q$  est positive,  $M_B \in \text{Sn}^+(\mathbb{R})$   
 Si  $q$  est négative,  $M_B \in \text{Sn}^-(\mathbb{R})$   
 Si  $q$  est def pos,  $M_B \in \text{Sn}^{++}(\mathbb{R})$  (resp nég)

Cor (30) : Si  $A \in \text{Sn}(\mathbb{R})$  tel que  $\text{rg}(A) = R$   
 et  $(p, s) = \text{ssg}(q)$  la FQ associée.  
 Alors  $\exists P \in \text{GL}(\mathbb{R})$  tq  
 $A = {}^t P \begin{pmatrix} I_p & & 0 \\ & -I_s & \\ 0 & & O_{n-R} \end{pmatrix} P$

### 3 Diagonalisation :

Thm (31) [Thm spectral] Soit  $A \in \text{Sn}(\mathbb{R})$   
 Alors  $\exists P \in \text{O}_n(\mathbb{R})$  et  $D$  diagonale  
 tel que  $A = P D P^{-1}$

Appli (32) : La matrice laplacienne  $A$   
 tel que  $A = \begin{pmatrix} 2 & -1 & 0 \\ -1 & 2 & -1 \\ 0 & -1 & 2 \end{pmatrix} \in \text{Sn}(\mathbb{R})$  et donc  
 est diagonalisable

Thm (33) [Orthogonalisation simultanée]

Soient  $q_1, q_2$  deux FQs tel que  $q_1$   
 est définie positive. Alors il existe  
 une base  $\mathcal{B}$  de  $E$  qui est orthonormale  
 pour  $q_1$  et orthogonale pour  $q_2$ .

Rmq (36) :  $q_1$  étant définie positive,  $q_2$   
 est non-dégénérée et positive.  
 Ainsi  $b_{q_1}$  définit un produit  
 scalaire sur  $E$ , rendant  $E$  euclidien

## III Application 1 : différentielle seconde

### 1 Introduction :

Soit  $f : U \subset \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$  une fonction  
 deux fois différentiable

Rappel (35) : Soit  $a \in U$ , alors

$$Df(a) \in \mathcal{L}_c(\mathbb{R}^n, \mathbb{R}), \text{ d'où}$$

$$Df : U \rightarrow \mathcal{L}_c(\mathbb{R}^n, \mathbb{R}) \text{ et}$$

$$Df(a) \cdot h = \sum_{i=1}^n \frac{\partial f}{\partial x_i}(a) \cdot (h)_i = \text{Jac}(a) \cdot H$$

où  $\text{Jac}(a) = \left( \frac{\partial f}{\partial x_i} \right)_{i \in \mathbb{N}, n}$  et  $H = \begin{pmatrix} h_1 \\ \vdots \\ h_n \end{pmatrix}$

Et  $D^2f(a) : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathcal{L}_c(\mathbb{R}^n, \mathbb{R})$

$$\text{Soit } h_1, h_2 \in \mathbb{R}^n$$

$$D^2f(a) \cdot (h_1, h_2) = \sum_{i,j=1}^n \sum_{\partial x_i \partial x_j} \frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j}(a) (h_1)_i (h_2)_j$$

$$= {}^t H_1 \text{ Hess } f(a) H_2$$

$$\text{où } \text{Hess } f(a) = \left( \frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j} \right)_{i,j \in \mathbb{N}, n}$$

Prop [Schwarz] (36) : Si  $f \in \mathcal{C}^2, \forall a \in U$ ,  
 $\text{Hess } f(a) \in \text{Sn}(\mathbb{R})$  et donc  
 $D^2f(a)$  définit une FBS.

Prop (37) [Formule de Taylor avec reste  
 intégral]

Soit  $f : U \subset \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$  une fonction  $\mathcal{C}^{k+1}$   
 où  $U$  ouvert,  $k \in \mathbb{N}$ . Soit  $a \in U, h \in \mathbb{R}^n$   
 tel que  $a+th \in U$ , alors on a :

$$f(a+h) = f(a) + \sum_{k=1}^n \frac{D^k f(a)}{k!} (h^k) + \int_0^1 \frac{(1-t)^{n-1}}{(n-1)!} D^n f(a+th) (h^n) dt$$

Rmq (38): Pour  $i=2$ ,  $D^2 f(a)(h, h)$  s'identifie à une forme quadratique.

## ② Lemme de Morse

Lemme (39): Soit  $A_0 \in S_n(\mathbb{R}) \cap GL_n(\mathbb{R})$ .

Alors  $\exists V$  voisinage de  $A_0$  dans  $S_n(\mathbb{R})$  et une application  $\rho: V \rightarrow GL_n(\mathbb{R})$  de classe  $\mathcal{C}^1$  tel que  $\forall A \in V$ ,  
 $A = \rho(A) A_0 \rho(A)$

Thm (40) [Lemme de Morse]: Soit  $f: U \rightarrow \mathbb{R}$  une fonction  $\mathcal{C}^2$  sur un ouvert  $U$  de  $\mathbb{R}^n$  contenant l'origine. On suppose que  $Df(a) = 0$  et  $D^2 f(a)$  est non-dégénérée de signature  $(p, n-p)$ .

Alors  $\exists$  un difféomorphisme  $x \mapsto u = \rho(x)$  entre deux voisinages de l'origine de  $\mathbb{R}^n$  de classe  $\mathcal{C}^1$  tel que  $\rho(a) = 0$  et  
 $f(x) - f(a) = u_1^2 + \dots + u_p^2 - u_{p+1}^2 - \dots - u_n^2$

## ③ Point de vue géométrique

Rmq (41): Soit  $a$  un point critique de  $f$ .  
 - Si  $\text{Hess } f(a)$  est déf. pos,  $a$  est un min local  
 - Si  $\text{ssg}(\text{Hess } f(a)) = (i, j)$  où  $i \neq 0$  et  $j \neq 0$ ,  $a$  est un point selle (ou point col)

## IV Application 2: les coniques

### ① Différentes définitions

Def (43) [Algébrique]: Soient  $a, b, c, d, e, f$  des réels non tous nuls et  $\varphi: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$   
 $\varphi(x, y) = ax^2 + 2bxy + cy^2 + dx + ey + f$   
 $= q(x, y) + l(x, y) + f$

Alors une conique est  $C_\varphi = \{(x, y) / \varphi(x, y) = 0\}$

Def (44) [polynôme homogénéisé]: Soit  $\varphi$  tel que dans la def (43). Son polynôme homogénéisé est la FQ sur  $\mathbb{R}^3$ :

$$Q_\varphi(x, y, z) = q(x, y) + l(x, y)z + fz^2$$

Rmq (45): On a que une conique est l'intersection d'un plan avec un cône de révolution, car  
 $C_\varphi = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 / \{z=1\} \cap \{Q_\varphi(x, y, z)=0\}\}$

Def (46) [En coordonnées barycentriques]:

Soit  $A, B, C$  trois points non alignés dans  $\mathbb{R}^2$ , alors en notant  $(X, Y, Z)$  les coordonnées barycentriques de  $M \in \mathbb{R}^2$ . On note  
 $Q(X, Y, Z) = aX^2 + bY^2 + cZ^2 + pXY + qXZ + rYZ$   
 Alors la conique est définie par  
 $C = \{M \in \mathbb{R}^2 / Q(X, Y, Z) = 0\}$

### ② Théorème de Pascal :

Thm (47) [Par 5 points passe une conique]: Par 5 points distincts passe une conique. Si 4 points alignés, la conique est unique. Si la conique est unique: elle est dégénérée  $\Leftrightarrow \exists$  3 points alignés.

### ③ Classification, avec la def (43)

Lemme (48):  $\exists$  base orthogonale pour  $q$  et pour  $\langle \cdot, \cdot \rangle$  tel que l'équation de la conique devient:  $\alpha X^2 + \beta Y^2 - 2\gamma X - 2\delta Y = k$

a)  $\tilde{q}$  non-dégénérée:  $\tilde{q}$

Lemme (46)  $\alpha, \beta \neq 0$  et dans l'équation devient  $\alpha x^2 + \beta y^2 = h$   $\begin{matrix} x = X - \frac{\gamma}{\alpha} \\ y = Y - \frac{\delta}{\beta} \end{matrix}$

Thm (47): Si  $\text{ssg}(\tilde{q}) = (2, 0)$

- ① Si  $h=0$ ,  $C_\varphi$  est un point
- ② Si  $h < 0$ ,  $C_\varphi = \emptyset$
- ③ Si  $h > 0$ ,  $C_\varphi$  est une ellipse
- Si  $\text{ssg}(\tilde{q}) = (1, 1)$  on sup.  $b < 0$ :
- ① Si  $h \neq 0$ ,  $C_\varphi$  est une hyperbole
- ② Si  $h=0$ ,  $C_\varphi = D_1 \cup D_2$  droites sécantes

b)  $\tilde{q}$  dégénérée:

Lemme (48): Supposons que  $b=0$ , l'équation devient:  $\alpha(X - \frac{\gamma}{\alpha})^2 - 2\delta Y = h$

Thm (49) ① Si  $\delta \neq 0$ , alors on a  $y = ax^2$  et  $C_\varphi$  est une parabole  
 ② Si  $\delta = 0$ , alors on a  $x \leq \frac{h}{\alpha}$   
 si  $h < 0$ ,  $C_\varphi = \emptyset$   
 sinon  $C_\varphi = D_1 \cup D_2$  où  $D_1 \parallel D_2$ .

### Références:

Gauden  
 Rombaldi  
 Rouvoire  
 Eidel  
 Dre-Lha  
 Ise-Peca

Algèbre  
 Maths pour l'agreg  
 Petit guide du calcul diff  
 géométrie analytique classique  
 Leçons pour l'agreg  
 L'oral à l'agreg de maths