

## Dualité. (Solutions des exercices)

### Exercice 1. Bases duales.

1.  $\mathcal{B}^* = (e_1^*, e_2^*, e_3^*)$ , où,

$$e_1^* = x + 2y \quad e_2^* = y \quad e_3^* = x + \frac{7}{2}y + \frac{1}{2}z$$

2.  $\mathcal{B}^* = (e_1^*, e_2^*, e_3^*, e_4^*)$ , où,

$$\begin{aligned} e_1^* &= \frac{1-i}{2}z & e_2^* &= \frac{1}{2}x + \frac{6-15i}{58}y + \frac{-1-i}{4}z + \frac{-3-7i}{58}t \\ e_3^* &= \frac{10+4i}{29}y + \frac{5+2i}{29}t & e_4^* &= \frac{15+6i}{29}y + \frac{-7+3i}{29}t \end{aligned}$$

### Exercice 2. Bases préduales.

Dans cet exercice, nous noterons  ${}^*\mathcal{B}$  la base préduale associée à  $\mathcal{B}$ .

- 1.

$${}^*\mathcal{B} = \left( \frac{1}{4} \begin{pmatrix} 1+i \\ -3-i \\ -2 \end{pmatrix}, \frac{1}{4} \begin{pmatrix} -i \\ 3 \\ -3+i \end{pmatrix}, \frac{1}{4} \begin{pmatrix} 1-i \\ 3+3i \\ 2i \end{pmatrix} \right)$$

- 2.

$${}^*\mathcal{B} = \left( 1 - \frac{3}{2}X^2 + \frac{1}{2}X^3, \quad X - \frac{3}{2}X^2 + \frac{1}{2}X^3, \quad \frac{3}{2}X^2 - \frac{1}{2}X^3, \quad -\frac{1}{4}X^2 + \frac{1}{4}X^3 \right)$$

- 3.

$${}^*\mathcal{B} = \left( \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ -1 & -1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \right)$$

### Exercice 3. Annulateurs.

1. Il faut commencer par constater que  $E_1$  est en fait de dimension 2, car la famille génératrice donnée dans l'énoncé est liée, le troisième est combinaison linéaire des deux autres. Donc en fait

$$E_1 = \text{vect} \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ i \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 2i \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} \right\}$$

On en déduit que  $E_1^\circ$  est de dimension  $4-2=2$ . ensuite on cherche les formes linéaires, c'est à dire les applications de la forme  $f(x, y, z, t) = ax + by + cz + dt$  qui s'annulent sur  $E_1$ . Cela nous mène à un système de deux équations à 4 inconnues,

$$\begin{cases} f(1, 0, i, 1) = 0 & \implies & a & + & ic & + & d & = & 0 \\ f(0, 2i, 0, -1) = 0 & \implies & 2ib & - & d & = & 0 \end{cases}$$

Puis, après résolution du système linéaire, on trouve que,  $E_1^\circ = \text{Vect}\{f_1, f_2\}$ , où  $f_1$  et  $f_2$  sont deux formes linéaires du type :

$$\begin{aligned} f_1(x, y, z, t) &= -ix + z \\ f_2(x, y, z, t) &= -x - \frac{i}{2}y + z \end{aligned}$$

2. Ici par contre  $E_2$  est de dimension 3, donc son annulateur sera de dimension  $4 - 3 = 1$ . Après résolution d'un système linéaire on trouve  $E_2 = \text{Vect}\{f\}$ , où  $f$  est définie par,

$$f(x, y, z, t) = -ix + \frac{-1+i}{2}y + z + it$$

3.  $E_3^\circ$  est de dimension 3,  $E_3^\circ = \text{Vect}\{f_1, f_2, f_3\}$ , avec,

$$f_1(x, y, z, t) = x + (1 + 2i)t \quad f_2(x, y, z, t) = y \quad f_3(x, y, z, t) = z$$

#### Exercice 4. Interpolation de Lagrange.

1. Soient  $\lambda_0, \dots, \lambda_n$ , tels que,

$$\lambda_0 \varphi_0 + \dots + \lambda_n \varphi_n = 0 \quad (*)$$

Nous allons montrer que tous les  $\lambda_i$  sont nuls. Pour ce faire, nous introduisons les polynômes,  $P_0, \dots, P_n$ , définis par,

$$\forall i \in \{0, \dots, n\}, P_i = \prod_{\substack{k=0 \\ k \neq i}}^n (X - x_k)$$

On vérifie que ces polynômes sont de degré  $n$ , ils sont donc bien éléments de  $E$ .

Soit  $i \in \{0, \dots, n\}$  **fixé**, le polynôme  $P_i$  s'annule en tous les  $x_j$  sauf  $x_i$ . Si on applique  $(*)$  à  $P_i$ , on obtient,

$$\begin{aligned} \lambda_0 \varphi_0(P_i) + \dots + \lambda_i \varphi_i(P_i) + \lambda_n(P_i) \varphi_n &= 0 \\ \text{donc} \quad P_i(x_0) + \dots + P_i(x_n) &= 0 \quad (**) \end{aligned}$$

Or, comme  $P_i$  s'annule en tous les  $x_j$  sauf  $x_i$ , on déduit de  $(**)$ , l'égalité  $\lambda_i P_i(x_i) = 0$ . Or  $P_i$  ne s'annule pas en  $x_i$  car il est non nul, de degré  $n$ , et admet déjà tous les  $x_j$  sauf  $x_i$  comme racines. S'il admettait  $x_i$  pour racine, il aurait en tout  $n + 1$  racines ce qui est impossible pour un polynôme non nul de degré  $n$ . Par conséquent  $\lambda_i$  est nul et ce pour tout  $i$ , la famille  $(\varphi_1, \dots, \varphi_n)$  est donc une famille libre de formes linéaires sur  $E$ .

2. On note  $\Lambda_0, \dots, \Lambda_n$  les éléments de cette base duale (que l'on va calculer). On les a en fait presque calculés étant donné que les  $P_i$  de la question précédente vérifient déjà  $\varphi_j(P_i) = 0$  si  $j \neq i$  et  $\varphi_i(P_i) \neq 0$ . Il suffit donc de prendre,

$$\forall i \in \{0, \dots, n\} \Lambda_i = \frac{1}{P_i(x_i)} P_i = \prod_{\substack{k=0 \\ k \neq i}}^n \frac{(X - x_k)}{(x_i - x_k)}$$

On appelle ces polynômes, les polynômes de Lagrange associés au  $n + 1$ -uplet  $(x_0, \dots, x_n)$

3. — **Existence** Le polynôme  $P = f_0 \Lambda_0 + f_1 \Lambda_1 + \dots + f_n \Lambda_n$  est solution du problème.  
— **Unicité** Soient  $P_1$  et  $P_2$  deux polynômes solutions du problème, alors le polynôme  $P_1 - P_2$  est un élément de  $E$ , donc un polynôme de degré inférieur ou égal à  $n$ . Or,

$$\forall i \in \{0, \dots, n\}, (P_1 - P_2)(x_i) = P_1(x_i) - P_2(x_i) = f_i - f_i$$

Donc  $P_1 - P_2$  a  $n + 1$  racines il est donc nul. En conclusion,  $P_1 = P_2$

- 4.

$$P = \frac{(X-1)(X-2)(X-3)}{(0-1)(0-2)(0-3)} + 2 \frac{X(X-2)(X-3)}{(1)(1-2)(1-3)} + 3 \frac{X(X-1)(X-3)}{(2)(2-1)(2-3)} + \frac{X(X-1)(X-2)}{(3)(3-1)(3-2)}$$

Je vous laisse le développer si le coeur vous en dit.