

I. Formes quadratiques réelles

[Rom17, Ch15, p463] [De 11, §X.2, p181]

I. A. Définitions générales

Forme quadratique, forme polaire associée

Exemple de  $M \mapsto \text{Tr}(M^2)$  sur  $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$

Vecteurs orthogonaux, noyau d'une forme quadratique, lien avec le noyau de la matrice de la forme quadratique, rang, forme dégénérée

Exemples

I. B. Propriétés de réduction

THÉORÈME 1. [RÉDUCTION DE GAUSS]

Pour toute forme quadratique réelle  $q$  sur  $\mathbb{R}^n$ , il existe, si  $r = \text{rg}(q)$ ,  $\lambda_1, \dots, \lambda_r \in \mathbb{R}^*$  et  $\ell_1, \dots, \ell_r$  des formes linéaires indépendantes tels que  $q(x) = \sum_{i=1}^r \lambda_i \ell_i^2$ .

COROLLAIRE 2. La forme polaire associée à  $q$  est alors  $\varphi(x, y) = \sum_{i=1}^r \lambda_i \ell_i(x) \ell_i(y)$ .

EXEMPLE 3.  $q(x, y, z) = -x^2 - y^2 - z^2 + 2(xy + xz + yz) = -(x - y - z)^2 + (y + z)^2 + (y - z)^2$

COROLLAIRE 4. Il existe une base orthogonale pour  $q$ . La matrice de  $q$  dans cette base est alors  $\text{diag}(\lambda_1, \dots, \lambda_n)$  où  $\lambda_i = 0$  pour  $i > r$ .

COROLLAIRE 5. Notons  $s = \text{card}(\{i \mid \lambda_i > 0\})$  et  $t = \text{card}(\{i \mid \lambda_i < 0\})$ . Alors la matrice de  $q$  dans une certaine base est  $\text{diag}(I_s, -I_t, 0_{n-(s+t)})$ .

Forme (définie) positive, inégalité de CAUCHY-SCHWARZ pour une forme quadratique positive

PROPOSITION 6. [LOI D'INERTIE DE SYLVESTER]

- $s$  et  $t$  sont uniques (ne dépendent par de la décomposition de GAUSS choisie) et déterminés par :

$$s = \max \{ \dim(F) \mid F \in \mathcal{P} \} \quad t = \max \{ \dim(F) \mid F \in \mathcal{N} \}$$

où  $\mathcal{P}$  (resp.  $\mathcal{N}$ ) désigne l'ensemble des sous-espaces de  $\mathbb{R}^n$  sur lesquels la restriction de  $q$  est définie positive (resp. définie négative). De plus  $r = s + t$ .

- Soit  $(e_i)_{1 \leq i \leq n}$  une base de  $\mathbb{R}^n$  orthogonale pour  $q$ . Alors  $s$  est le nombre de vecteurs  $(e_i)_{1 \leq i \leq n}$  tels que  $q(e_i) > 0$  et  $t$  est le nombre de vecteurs  $(e_i)_{1 \leq i \leq n}$  tels que  $q(e_i) < 0$ .

DÉFINITION 7.  $(s, t)$  s'appelle la signature de  $q$ .

EXEMPLE 8. La signature de  $M \mapsto \text{Tr}(M^2)$  est  $(n(n+1)/2, n(n-1)/2)$ .

COROLLAIRE 9. [RÉDUCTION D'UNE FORME QUADRATIQUE RÉELLE]

Il existe des formes linéaires  $(\ell_i)_{1 \leq i \leq r}$  indépendantes telles que  $q = \sum_{i=1}^s \ell_i^2 - \sum_{i=s+1}^r \ell_i^2$ .  
Pour  $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ , il existe  $s, t$  uniques et  $P \in \mathcal{GL}_n(\mathbb{R})$  tels que  $PAP^T = \text{diag}(I_s, -I_t, 0_{n-(s+t)})$ .

THÉORÈME 10. [THÉORÈME SPECTRAL]

[Aud06, §VII.7.8]

Soient  $q, q'$  des formes quadratiques avec  $q$  définie positive. Alors il existe une base orthonormée pour  $q$  et orthogonale pour  $q'$ .

I. C. Applications

[Rou99, §5.5, p327] [CG13, §V.D, p197]

EXEMPLE 11. La différentielle seconde est une forme quadratique sur  $\mathbb{R}^n$ .

LEMME 12. Soit  $A_0 \in \mathcal{S}_n(\mathbb{R}) \cap \mathcal{GL}_n(\mathbb{R})$ . Alors il existe  $V \in \mathcal{V}(A_0)$  et  $g \in \mathcal{C}^1(V, \mathcal{GL}_n(\mathbb{R}))$  telle que  $\forall A \in V, A = g(A)^T A_0 g(A)$ .

THÉORÈME 13. [LEMME DE MORSE]

Soit  $f : U \rightarrow \mathbb{R}$  une fonction de classe  $\mathcal{C}^3$  définie sur un ouvert  $U$  de  $\mathbb{R}^n$  contenant 0. On suppose que  $df(0) = 0$  et  $d^2f(0)$  est non dégénérée, de signature  $(p, n-p)$ .

Alors il existe un  $\mathcal{C}^1$ -difféomorphisme  $\varphi$  entre deux voisinages de l'origine de  $\mathbb{R}^n$  tel que  $\varphi(0) = 0$  et  $f(x) - f(0) = \varphi(x)_1^2 + \dots + \varphi(x)_p^2 - \varphi(x)_{p+1}^2 - \dots - \varphi(x)_n^2$  au voisinage de 0.

REMARQUE 14. Un polynôme homogène de degré 2 est une forme quadratique.

PROPOSITION 15. [FORME DE HANKEL]

Soit  $P \in \mathbb{R}[X]$  de degré  $n$  et  $x_1, \dots, x_t$  ses racines distinctes, de multiplicité  $m_1, \dots, m_t$ . On définit  $s_k = \sum_{\ell=1}^t m_\ell x_\ell^k$  pour  $k \in \mathbb{N}$  puis on pose

$$\forall (X_0, \dots, X_{n-1}) \in \mathbb{C}^n, s(X_1, \dots, X_n) = \sum_{0 \leq i, j \leq n-1} s_{i+j} X_i X_j$$

Alors  $s_{\mathbb{R}}$  (la restriction de  $s$  à  $\mathbb{R}^n$ ) est une forme quadratique sur  $\mathbb{R}^n$ , de signature  $(p, q)$  où  $p + q = t$  et  $p - q$  est le nombre de racines réelles de  $P$ .

## II. Application à l'étude des coniques

### II. A. Vocabulaire

[Aud06, §VII.1, p221]

On se place dans un plan affine euclidien  $\mathcal{P}$ , muni d'un repère orthonormé  $(O, \vec{i}, \vec{j})$ .

**DÉFINITION 16.** Une conique  $\mathcal{C}$  est l'ensemble des points  $(x, y)$  de  $\mathcal{P}$  satisfaisant l'équation :

$$(\mathcal{E}) \quad ax^2 + 2bxy + cy^2 + dx + ey + f = 0$$

où  $a, b, c, d, e, f \in \mathbb{R}$  sont des paramètres, avec  $(a, b, c) \neq (0, 0, 0)$ .

$q(x, y) = ax^2 + bxy + cy^2$  est la forme quadratique associée à  $\mathcal{E}$ , supposée non nulle, et

$\ell(x, y) = dx + ey$  est la forme linéaire associée à  $\mathcal{E}$ .

**REMARQUE 17.**  $q$  ne dépend pas du point d'origine  $O$  choisi.

**DÉFINITION 18.** Un point  $\Omega$  est centre de symétrie de  $\mathcal{C}$  si dans le repère  $(\Omega, \vec{i}, \vec{j})$ , la partie linéaire de l'équation définissant  $\mathcal{C}$  est nulle.

$\mathcal{C}$  est dite à centre si elle admet un unique centre de symétrie.

**PROPOSITION 19.**  $\mathcal{C}$  est à centre si et seulement si  $q$  est non dégénérée.

**EXEMPLE 20.**  $\Omega = (a, b)$  est l'unique centre de la conique définie par  $(x - a)^2 + (y - b)^2 = c$  dans  $(O, \vec{i}, \vec{j})$ .

Une conique de type  $ax^2 + dx + ey + f = 0$  n'est pas à centre.

**PROPOSITION 21.** Si  $\mathcal{C}$  est à centre, il existe un repère orthonormé de  $\mathcal{P}$ , d'origine  $\Omega$ , dans lequel l'équation de  $\mathcal{C}$  est du type  $\alpha x^2 + \beta y^2 = \gamma$  avec  $\alpha, \beta \neq 0$ .

**DÉFINITION 22.** On définit  $Q(x, y, z) = q(x, y) + \ell(x, y)z + fz^2$  la forme quadratique sur  $\mathbb{R}^3$  appelée forme homogénéisée de  $q$ .  $\mathcal{C}$  est dite propre si  $Q$  est non dégénérée.

**EXEMPLE 23.** Les coniques propres sont de « vraies » coniques : ce ne sont pas des droites.

### II. B. Classification

[Aud06, §VII.2, p228]

#### THÉORÈME 24. [CLASSIFICATION DES CONIQUES PROPRES]

On peut classer les coniques propres en fonction des signatures de  $Q$  et de  $q$  :

$\text{sgn}(Q)$	$\text{sgn}(q)$	Classe	Exemple
$(3, 0)/(0, 3)$	$(2, 0)/(0, 2)$	$\emptyset$	$x^2 + y^2 = -1$
$(2, 1)/(1, 2)$	$(2, 0)/(0, 2)$	ellipse	$x^2 + y^2 = 1$
$(2, 1)/(1, 2)$	$(1, 1)$	hyperbole	$x^2 - y^2 = 1$
$(2, 1)/(1, 2)$	$(1, 0)/(0, 1)$	parabole	$x^2 + y = 0$

#### THÉORÈME 25. [CLASSIFICATION DES CONIQUES IMPROPRES]

$\text{sgn}(Q)$	$\text{sgn}(q)$	Classe	Exemple
$(2, 0)/(0, 2)$	$(2, 0)/(0, 2)$	point	$x^2 + y^2 = 0$
$(2, 0)/(0, 2)$	$(1, 0)/(0, 1)$	$\emptyset$	$x^2 = -1$
$(1, 1)$	$(1, 1)$	droites sécantes	$x^2 - y^2 = 0$
$(1, 1)$	$(1, 0)/(0, 1)$	droites parallèles	$x^2 = 1$
$(1, 0)/(0, 1)$	$(1, 0)/(0, 1)$	droite double	$x^2 = 0$

### II. C. Point de vue géométrique

[Rom17, Ch16, p497] [Aud06, §VII.2, p232]

**THÉORÈME 26.** Soit  $\mathcal{C}$  une conique propre non vide qui n'est pas un cercle. Alors il existe un point  $F \in \mathcal{P}$  appelé foyer, une droite  $\mathcal{D}$  ne contenant pas  $F$ , appelée directrice et un réel  $e > 0$  appelé excentricité tels que  $\mathcal{C} = \{M \in \mathcal{P} \mid d(M, F) = ed(M, \mathcal{D})\}$ .

Si  $e < 1$ ,  $\mathcal{C}$  est une ellipse. Si  $e = 1$ ,  $\mathcal{C}$  est une parabole. Enfin si  $e > 1$ ,  $\mathcal{C}$  est une parabole.

**DÉFINITION 27.** La perpendiculaire à  $\mathcal{D}$  passant par  $F$  est appelée axe focal. C'est un axe de symétrie de  $\mathcal{C}$ .

**THÉORÈME 28.** Dans le repère  $(F, \vec{i}, \vec{j})$  où  $\vec{i}$  unitaire dirige l'axe focal et  $\vec{j}$  unitaire dirige  $\mathcal{D}$ , l'équation de  $\mathcal{C}$  est, en notant  $p$  l'abscisse de  $\mathcal{D}$  :

$$(1 - e^2)x^2 + y^2 + 2pe^2x - p^2e^2 = 0$$

**PROPOSITION 29.** Si  $\mathcal{C}$  est à centre ( $e \neq 1$ ), le centre a pour coordonnées  $(-\frac{pe^2}{1-e^2}, 0)$  dans le repère  $(F, \vec{i}, \vec{j})$ .

Par symétrie,  $\mathcal{C}$  est aussi la conique caractérisée par le foyer  $F'$  et la directrice  $\mathcal{D}'$ , symétriques de  $F$  et  $\mathcal{D}$  par rapport au centre.

**PROPOSITION 30. [DÉFINITION BIFOCAL DES CONIQUES PROPRES À CENTRE]**

- Si  $C$  est une ellipse (qui n'est pas un cercle), alors  $\mathcal{C} = \{M \in \mathcal{P} \mid MF + MF' = 2a\}$  pour un réel  $2a$  appelé grand axe de  $C$ ,
- Si  $C$  est une hyperbole, alors  $\mathcal{C} = \{M \in \mathcal{P} \mid |MF - MF'| = 2a\}$  pour un réel  $2a$  appelé grand axe de  $C$ .

ANNEXE

Différentes coniques et leurs éléments associés : foyers, directrices ...

QUESTIONS

- Q Quelles sont les orbites fermées de  $\mathcal{S}_n(\mathbb{R})$  pour l'action de congruence? (voir [CG13]).
- R Montrons que 0 est toujours dans l'adhérence d'une orbite (et alors seule  $\{0\}$  est une orbite fermée). On prend pour cela une suite de matrices qui tend vers 0 ...
- Q Réduire  $q(x, y, z, t) = xy + yz + zt$ .
- R Par exemple  $q(x, y, z, t) = \frac{1}{4}[(x+y)^2 - (x-y)^2 + (y+z-t)^2 - (z-y-t)^2]$ . Ainsi  $q$  est de signature  $(2, 2)$ .
- Q Montrer que  $M \mapsto \text{Tr}(M^2)$  est une forme quadratique. Quelle est sa signature?
- Q Que se passe-t-il dans le cas d'une forme quadratique définie positive avec la réduction de GAUSS?
- R On obtient la signature  $(n, 0)$ .
- Q Montrer que les mineurs principaux d'une matrice définie positive sont tous non nuls (question similaire à la précédente).
- Q Montrer que  $\det(\mathcal{S}_n^{++}(\mathbb{R})) = \mathbb{R}_+^*$ .
- Q Par quelles opérations le cône isotrope est-il stable? Contient-il des sous-espaces vectoriels? Calculer la dimension maximale d'un sous-espace contenu dans le cône.
- R Par multiplication par un scalaire (surtout pas par somme!). Il contient des droites (multiplication par un scalaire), il contient  $\ker E$ .  
Si  $q$  est non dégénérée, prenons  $F \subset C_q$  le cône isotrope. On a  $\dim F + \dim F^\perp = \dim E$ , d'où  $F \subset F^\perp$  puisque si  $x \in F$ , alors  $\forall y \in F$ ,  $\varphi(x, y) = 0$  en développant  $0 = q(x+y) = q(x) + 2\varphi(x, y) + q(y) = 2\varphi(x, y)$ . Ainsi  $\dim(F) \leq n/2$ .  
Dans le cas où  $q$  n'est pas dégénérée, écrivons  $E = \ker q \oplus G$ .  $q_G$  est non dégénérée, donc on applique ce qui précède et  $\dim(F \cap G) \leq \dim(G)/2$  si  $F \subset C_q$ . Puis  $\dim(F \cap \ker q) \leq \dim(\ker(q))$  donc  $\dim(F) \leq \dim(G)/2 + \dim(\ker q) \leq \frac{n - \dim(\ker q)}{2}$ .
- Q Soit  $E$  un espace vectoriel de dimension  $2n$ , et  $F$  un sous-espace vectoriel de dimension

$n$ ,  $q$  une forme quadratique non dégénérée sur  $E$ . On suppose  $q$  nulle sur  $F$ . Quelle est la signature de  $q$ ?

R La signature est  $(n, n)$ . En prenant une base de  $F$ , on peut compléter en une base telle que la matrice à une forme par blocs  $2 \times 2$  particulière, et on peut alors la réduire ...

BIBLIOGRAPHIE

- [Aud06] M. AUDIN : *Géométrie*. EDP Sciences, 2006.
- [CG13] P. CALDERO et J. GERMONI : *Histoires hédonistes de groupes et de géométries - Tome 1*. Calvage et Mounet, 2013.
- [De 11] C. DE SEGUINS PAZZIS : *Invitation aux formes quadratiques*. Calvage et Mounet, 2011.
- [Rom17] J.-E. ROMBALDI : *Mathématiques pour l'agrégation : Algèbre et géométrie*. De Boeck, 2017.
- [Rou99] F. ROUVIÈRE : *Petit guide de calcul différentiel*. Cassini, 1999.