

## EXERCICE I

### Polynômes de Laguerre et méthode de quadrature de Gauss

#### Partie I - Produit scalaire dans $\mathbb{R}_n[X]$

##### I.1 - Généralités

**Q1.** Soit  $(P, Q) \in (\mathbb{R}_n[X])^2$  et  $f$  la fonction  $t \mapsto P(t)Q(t) \exp(-t)$ .

Par produit,  $f$  est continue sur  $[0; +\infty[$ .

$PQ$  est un polynôme que l'on peut écrire sous la forme  $\sum_{k=0}^d a_k X^k$ .

On a alors, pour tout  $t \in \mathbb{R}^+$ ,  $t^2 f(t) = \sum_{k=0}^d a_k t^{2+k} e^{-t}$ .

Pour tout  $k$ ,  $\lim_{t \rightarrow +\infty} t^{2+k} e^{-t} = 0$  donc, par somme,  $\lim_{t \rightarrow +\infty} t^2 f(t) = 0$  et  $f(t) = o(1/t^2)$ .  $2 > 1$  donc

$t \mapsto \frac{1}{t^2}$  est intégrable sur  $[1; +\infty[$ .  $f$  l'est donc aussi.

On en conclut que  $f$  est intégrable sur  $[0; +\infty[$  et donc l'intégrale définissant  $(P|Q)$  est convergente.

**Q2.** Soit  $\varphi : (P, Q) \mapsto (P|Q)$ .

— La question précédente prouve que  $\varphi$  est définie sur  $(\mathbb{R}_n[X])^2$  à valeurs dans  $\mathbb{R}$ .

— Pour  $(P_1, P_2, Q) \in (\mathbb{R}_n[X])^3$ ,  $\lambda \in \mathbb{R}$ , par linéarité d'intégrales généralisées convergentes,  $\varphi(P_1 + \lambda P_2, Q) = \varphi(P_1, Q) + \lambda \varphi(P_2, Q)$  :  $\varphi$  est linéaire à gauche.

— Par commutativité du produit dans  $\mathbb{R}$ , pour tout  $(P, Q) \in (\mathbb{R}_n[X])^2$ ,  $\varphi(P, Q) = \varphi(Q, P)$  :  $\varphi$  est symétrique ; étant linéaire à gauche, elle est bilinéaire et symétrique.

— Soit  $P \in \mathbb{R}_n[X]$ .  $\varphi(P, P) = \int_0^{+\infty} P(t)^2 e^{-t} dt$ .

Pour tout  $t \in [0; +\infty[$ ,  $P(t)^2 e^{-t} \geq 0$  donc, par positivité de l'intégrale,  $\varphi(P, P) \geq 0$  :  $\varphi$  est positive.

On suppose  $\varphi(P, P) = 0$  ; alors  $\int_0^{+\infty} P(t)^2 e^{-t} dt = 0$ .

Comme  $t \mapsto P(t)^2 e^{-t}$  est continue et positive, d'après le théorème de nullité de l'intégrale, pour tout  $t \in \mathbb{R}^+$ ,  $P(t)^2 e^{-t} = 0$  et  $P(t) = 0$ . Le polynôme  $P$  a une infinité de racines, donc est nul.

Par conséquent  $\varphi$  est définie.

— **Conclusion** :  $\varphi$  est un produit scalaire sur  $\mathbb{R}_n[X]$ .

##### I.2 - Calcul d'un produit scalaire

**Q3.** On pose, pour  $t \in \mathbb{R}^+$ ,  $u(t) = t^k$ ,  $v(t) = -e^{-t}$ .  $u$  et  $v$  sont de classe  $\mathcal{C}^1$  sur  $\mathbb{R}^+$ , pour  $t \geq 0$ ,  $u'(t) = kt^{k-1}$ ,  $v'(t) = e^{-t}$ . De plus, par croissance comparée,  $\lim_{t \rightarrow +\infty} u(t)v(t) = 0$  donc, par intégration

par parties,  $\int_0^{+\infty} u(t)v'(t) dt = [u(t)v(t)]_0^{+\infty} - \int_0^{+\infty} u'(t)v(t) dt$  c'est-à-dire,

$$\int_0^{+\infty} t^k e^{-t} dt = k \int_0^{+\infty} t^{k-1} e^{-t} dt$$

**Q4.** Pour  $k \in \mathbb{N}$ ,  $(X^k|1) = \int_0^{+\infty} t^k e^{-t} dt$ .

Pour  $k \in \mathbb{N}$ , on pose  $\mathcal{P}(k)$  : " $(X^k|1) = k!$ ".

Pour  $k = 0$ ,  $(X^0|1) = \int_0^{+\infty} e^{-t} dt = [-e^{-t}]_0^{+\infty} = 1 = 0!$  :  $\mathcal{P}(0)$  est vraie.

Soit  $k \in \mathbb{N}$ . On suppose  $\mathcal{P}(k)$  vraie.

D'après la question précédente,  $(X^{k+1}|1) = (k+1)(X^k|1)$  donc, d'après l'hypothèse de récurrence,

$(X^{k+1}|1) = (k+1)k! = (k+1)! : \mathcal{P}(k+1)$  est vraie.

On peut alors conclure par récurrence que, pour tout  $k \in \mathbb{N}$ ,  $\mathcal{P}(k)$  est vraie, c'est-à-dire,  $(X^k|1) = k!$ .

## Partie II - Construction d'une base orthogonale

### Propriétés de l'application $\alpha$

**Q5.** Si  $P \in \mathbb{R}_n[X]$ ,  $\deg P \leq n$  donc  $\deg P' \leq n-1$ ,  $\deg P'' \leq n-2$ ; ainsi  $\alpha(P)$  est un polynôme de degré inférieur ou égal à  $n$ .

De plus, par linéarité de la dérivation,  $\alpha$  est linéaire donc  $\alpha$  est un endomorphisme de  $\mathbb{R}_n[X]$ .

**Q6.**  $\alpha(1) = 0$ ,  $\alpha(X) = 1 - X$  et, pour  $k \geq 2$ ,  $\alpha(X^k) = k(k-1)X^{k-1} + kX^{k-1} - kX^k = -kX^k + k^2X^{k-1}$ .

La matrice de  $\alpha$  dans la base  $(1, X, \dots, X^n)$  est donc

$$\begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & -1 & 4 & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & -2 & \ddots & 0 \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & n^2 \\ 0 & \cdots & \cdots & 0 & -n \end{pmatrix}$$

**Q7.** Cette matrice est triangulaire supérieure donc ses valeurs propres sont ses coefficients diagonaux à savoir  $0, -1, -2, \dots, -n$ .  $\alpha$  possède donc  $n+1$  valeurs propres distinctes et  $\mathbb{R}_n[X]$  est de dimension  $n+1$  donc  $\alpha$  est diagonalisable.

Finalement,  $\alpha$  est diagonalisable et  $\text{Sp}(\alpha) = \{-k; k \in \llbracket 0; n \rrbracket\}$ .

**Q8.** D'après la question précédente, le polynôme caractéristique de  $\alpha$  est scindé à racines simples donc les sous espaces propres de  $\alpha$  sont de dimension 1 :  $\dim \ker(\alpha + k \text{id}_{\mathbb{R}_n[X]}) = 1$ .

**Q9.** Soit  $Q_k$  un vecteur (non nul) engendrant  $\ker(\alpha + k \text{id}_{\mathbb{R}_n[X]})$  et  $c_k$  son coefficient dominant.

$c_k$  est non nul et  $P_k = \frac{1}{c_k} Q_k$  est un polynôme de  $\mathbb{R}_n[X]$ , de coefficient dominant égal à 1 vérifiant  $\alpha(P_k) = -kP_k$ .

Si  $R_k$  est un polynôme vérifiant ces propriétés, en particulier,  $R_k \in \ker(\alpha + k \text{id}_{\mathbb{R}_n[X]})$  donc il existe  $a \in \mathbb{R}$  tel que  $R_k = aQ_k$ . Le coefficient dominant de  $R_k$  est 1 donc  $a = \frac{1}{c_k}$  et  $R_k = P_k$ .

Par conséquent, il existe un unique polynôme  $P_k \in \mathbb{R}_n[X]$ , de coefficient dominant égal à 1 et vérifiant  $\alpha(P_k) = -kP_k$ .

**Q10.** Soit  $d$  le degré de  $P_k$

Si  $k$  est non nul, on peut identifier les coefficients de degré  $k$  pour obtenir  $-d = -k$  donc  $d = k$ .

Pour  $k = 0$  :  $\alpha(1) = 0$  et 1 est un polynôme de coefficient dominant 1 tel que  $\alpha(1) = -0 \times 1$  donc, par unicité,  $P_0 = 1$ , de degré 0.

**Q11.** On vient de voir que  $P_0 = 1$ .

Soit  $P = X + a$  un polynôme de degré 1 et de coefficient dominant 1.

$\alpha(P) = 1 - X$  donc  $\alpha(P) = -P$  si et seulement si  $a = -1$ . Ainsi  $P_1 = X - 1$ .

De même, on pose  $P = X^2 + bX + c$ .  $P' = 2X + b$ ,  $P'' = 2$  et  $\alpha(P) = 2X + (1 - X)(2X + b) = -2X^2 + (4 - b)X + b$  donc  $\alpha(P) = -2P$  si et seulement si  $4 - b = -2b$  et  $b = -2c$  d'où  $b = -4$  et  $c = 2$ .

Par conséquent,  $P_2 = X^2 - 4X + 2$ .

## II.3 - Orthogonalité de la famille $(P_0, \dots, P_n)$

**Q12.** Par définition,  $(\alpha(P)|Q) = \int_0^{+\infty} (tP''(t) + (1-t)P'(t))Q(t)e^{-t}dt$ .

on pose  $u(t) = tP'(t)e^{-t}$ .  $u$  et  $Q$  sont de classe  $\mathcal{C}^1$  sur  $\mathbb{R}^+$ ,  $u'(t) = e^{-t}(tP''(t) + P'(t) - tP'(t))$ ; par croissance comparée,  $\lim_{t \rightarrow +\infty} u(t)Q(t) = 0$  donc, par intégration par parties,

$$(\alpha(P)|Q) = - \int_0^{+\infty} tP'(t)Q'(t)e^{-t}dt.$$

**Q13.** En procédant de même mais en partant de  $(P|\alpha(Q))$  et en échangeant les rôles de  $P$  et  $Q$ , on obtient  $(\alpha(P)|Q) = (P|\alpha(Q))$ .

**Q14.** Soit  $k$  et  $l$  deux entiers distincts de  $\mathbb{R}_n[X]$ .

D'après Q13,  $(\alpha(P_k)|P_l) = (P_k|\alpha(P_l))$  et, d'après Q9,  $-k(P_k|P_l) = -l(P_k|P_l)$ ; or  $k \neq l$  donc  $(P_k|P_l) = 0$

Conclusion :  $(P_0, \dots, P_n)$  est une famille orthogonale de  $\mathbb{R}_n[X]$ ; elle ne comporte pas le vecteur nul donc elle est libre et elle contient  $n + 1$  vecteurs donc c'est une base de  $\mathbb{R}_n[X]$ .

## Partie III - Méthode de quadrature de Gauss

**Q15.** Soit  $(\lambda_1, \dots, \lambda_n) \in \mathbb{R}^n$ .

Sur  $\mathbb{R}_{n-1}[X]$ , on considère les applications  $\varphi : P \mapsto \int_0^{+\infty} P(t)e^{-t}dt$  et  $\psi : P \mapsto \sum_{i=1}^n \lambda_i P(x_i)$ .

$\varphi$  et  $\psi$  sont des applications linéaires sur  $\mathbb{R}_{n-1}[X]$  donc elles sont égales si et seulement si elles coïncident sur tous les vecteurs de la base  $(1, X, \dots, X^{n-1})$ .

Pour  $i \leq n - 1$ ,  $\varphi(X^i) = \int_0^{+\infty} t^i e^{-t} dt = i!$  et  $\psi(X^i) = \sum_{j=1}^n \lambda_j x_j^i$ .

Pour tout  $i \in \llbracket 0; n - 1 \rrbracket$ ,  $\varphi(X^i) = \psi(X^i)$  équivaut donc au système :

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & \cdots & 1 \\ x_1 & x_2 & \cdots & x_n \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ x_1^{n-1} & x_2^{n-1} & \cdots & x_n^{n-1} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \lambda_1 \\ \lambda_2 \\ \vdots \\ \lambda_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0! \\ 1! \\ \vdots \\ (n-1)! \end{pmatrix}$$

**Q16.** La matrice  $V = \begin{pmatrix} 1 & 1 & \cdots & 1 \\ x_1 & x_2 & \cdots & x_n \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ x_1^{n-1} & x_2^{n-1} & \cdots & x_n^{n-1} \end{pmatrix}$  est la matrice de Vandermonde associée aux réels

$x_1, x_2, \dots, x_n$  qui sont deux à deux distincts donc le déterminant de  $V$  est non nul.  $V$  est donc inversible et le système précédent admet une unique solution : il existe un unique  $n$ -uplet  $(\lambda_1, \dots, \lambda_n) \in \mathbb{R}^n$  vérifiant la relation (\*) pour tout  $P \in \mathbb{R}_{n-1}[X]$ .

**Q17.** Soit  $P = \prod_{i=1}^n (X - x_i)^2$ .

$P \in \mathbb{R}_{2n}[X]$  et, pour tout  $i$ ,  $P(x_i) = 0$  donc  $\psi(P) = 0$ .

Par contre,  $t \mapsto P(t)e^{-t}$  est continue positive et non identiquement nulle sur  $[0; +\infty[$  donc  $\varphi(P) > 0$ .

Par conséquent,

$$\int_0^{+\infty} P(t)e^{-t}dt \neq \sum_{i=1}^n \lambda_i P(x_i)$$