

Balthien

Enoncé: Démontrer que l'équation $X^2 = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$ n'a pas de solution dans $M_3(\mathbb{C})$

Réduction:

Par l'absurde supposons qu'il existe $X \in M_3(\mathbb{C})$

tel que: $X^2 = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$

Ainsi X^2 est nilpotente d'ordre $\chi_{X^2}(t) = t^3$

D'après Cayley-Hamilton:

$$\chi_{X^2}(X^2) = X^6 = O_{M_3(\mathbb{C})}$$

Ainsi X est nilpotente

$$\text{donc } X^3 = 0$$

or si X est nilpotente $X^4 = 0$

contradiction car $X^4 = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$

Donc l'équation n'a pas de solution dans $M_3(\mathbb{C})$

Valentin.

Soit E un \mathbb{R} -espace vectoriel de dimension 3 et notons $f \in \mathcal{L}(E)$ tel que :

$$f^4 = f^2 \text{ et } \pm 1 \in \text{Sp}(f)$$

Etablir que f est nécessairement diagonalisable.

On peut exprimer ici le polynôme associé :

$$X^4 + X^2 = 0$$

$$\Rightarrow X^2(X^2 + 1) = 0$$

Ainsi $\{0, -1, 1\} \subset \text{Spec}(f) \supset \{-1, 1\}$

• Si $\text{Spec}(f) = \{0, -1, 1\}$ alors on a 3 vecteurs propres dans E une espace de dimension 3 et donc f est diagonalisable.

• Sinon $0 \in \text{Spec}(f) \Rightarrow f$ est inversible

$$\text{Or } f^4 = f^2$$

$$\text{ainsi } f^2 = \text{id}_E$$

f est alors dans ce cas une symétrie et est donc diagonalisable.

Exercice 7

Soient $A, B \in M_n(\mathbb{C})$. On suppose que A et B n'ont pas de valeur propre commune.

1. En notant $\chi_A(X)$ le polynôme caractéristique de A , montrer que $\chi_A(B) \in \mathcal{GL}_n(\mathbb{C})$.
2. Soit $X \in M_n(\mathbb{C})$. Etablir que $AX = XB \Leftrightarrow X = \{0\}$.
3. Montrer que pour tout $M \in M_n(\mathbb{C})$, il existe un unique $X \in M_n(\mathbb{C})$ telle que $AX - XB = M$.

Somme.

Comme $A, B \in M_n(\mathbb{C})$, A et B sont trigonalisable
ainsi :

$$\exists P_1 \in \mathcal{GL}_n(\mathbb{C}), \exists T_1 = \begin{pmatrix} \lambda_1 & & \\ & \ddots & \\ 0 & & \lambda_n \end{pmatrix} \in M_n(\mathbb{C}) \text{ tel que } A = P_1 T_1 P_1^{-1}$$

$$\exists P_2 \in \mathcal{GL}_n(\mathbb{C}), \exists T_2 = \begin{pmatrix} \mu_1 & & \\ & \ddots & \\ 0 & & \mu_n \end{pmatrix} \in M_n(\mathbb{C}) \text{ tel que } B = P_2 T_2 P_2^{-1}$$

$$\chi_A = \chi_{T_1} = \prod_{R=1}^n (X - \lambda_R)$$

$$\text{d'où } \chi_A(B) = \prod_{R=1}^n (B - \lambda_R I_n)$$

$$\begin{aligned} \det(\chi_A(B)) &= \det \left(\prod_{R=1}^n (B - \lambda_R I_n) \right) \\ &= \prod_{R=1}^n \det(B - \lambda_R I_n) \\ &= \prod_{R=1}^n \det(P_2 (T_2 - \lambda_R I_n) P_2^{-1}) \\ &= \prod_{R=1}^n \det(T_2 - \lambda_R I_n) \\ &= \prod_{R=1}^n \det \left(\underbrace{(\mu_R - \lambda_R)}_{\neq 0 \text{ car } A \text{ et } B \text{ n'ont pas de valeur propre commune}} I_n \right) \end{aligned}$$

$$\det(\chi_A(B)) \neq 0 \text{ donc } \chi_A(B) \in \mathcal{GL}_n(\mathbb{C}).$$

2) Soit $X \in M_n(\mathbb{C})$.

$$\boxed{\Leftarrow} \text{ Supposons } X = \{0\} \text{ alors } AX = 0_{M_n(\mathbb{C})} = XB.$$

⇒ Supposons que $AX = XB$.

* Par récurrence sur $R \in \mathbb{N}$ on montre que $A^R X = X B^R$.

Ⓘ pour $R=0$: $A^0 X = I_n X = X$
et $X B^0 = X$.

Ⓙ Soit $R \in \mathbb{N}$ fixé tel que $A^R X = X B^R$.

$$\begin{aligned} A^{R+1} X &= (A^R \cdot A) X = A^R (AX) \stackrel{\text{par hypothèse}}{=} A^R (XB) = (A^R X) B \\ &\stackrel{HR}{=} (X B^R) B \\ &= X B^{R+1} \end{aligned}$$

D'après le principe de récurrence, on a montré que
 $\forall R \in \mathbb{N} \quad A^R X = X B^R$.

Soit $n \in \mathbb{N}$.

On note $\chi_A = \sum_{R=0}^n a_R X^R$

$$\begin{aligned} \text{On a: } \chi_A(A) \cdot X &= \sum_{R=0}^n a_R A^R \cdot X = \sum_{R=0}^n a_R X B^R \\ &= X \cdot \sum_{R=0}^n a_R B^R \\ &= X \cdot \chi_A(B) \end{aligned}$$

On $\chi_A(A) X = 0_{\mathcal{M}_n(\mathbb{K})}$ (d'après Cayley Hamilton).

On $\chi_A(B) \in \mathcal{Y}_{\mathcal{M}_n(\mathbb{K})}$ (question 1).

On a: $0_{\mathcal{M}_n(\mathbb{K})} = X \cdot \chi_A(B)$

$$\begin{aligned} \dots \xrightarrow{\chi_A(B)^{-1}} 0_{\mathcal{M}_n(\mathbb{K})} &= X \end{aligned}$$

D'où l'équivalence.

3) On suppose qu'il existe $X_1, X_2 \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ tel que $\begin{cases} AX_1 - X_1 B = M \\ AX_2 - X_2 B = M \end{cases}$

D'où $A(X_1 - X_2) = (X_1 - X_2) B$

$$\stackrel{Q_2}{\Rightarrow} X_1 - X_2 = 0_{\mathcal{M}_n(\mathbb{K})}$$

$$\Leftrightarrow X_1 = X_2$$

d'où l'unicité d'un tel X .

EXERCICE 15. — Soit $J \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ la matrice ne comportant que des 1. Déterminer un polynôme annulateur pour J . En déduire la valeur de J^k pour $k \geq 2$.

Soit $\bar{J} \in \mathcal{M}_m(\mathbb{R})$ tel que $[\bar{J}]_{ij} = 1 \quad \forall i, j \in \llbracket 1, m \rrbracket$

Soit $i, j \in \llbracket 1, m \rrbracket$

$$[\bar{J}^2]_{ij} = \sum_{k=1}^m [\bar{J}]_{ik} [\bar{J}]_{kj} = \sum_{k=1}^m 1 = m$$

$$\text{donc } \bar{J}^2 = m\bar{J}$$

$$\Rightarrow \bar{J}^2 - m\bar{J} = 0_{\mathcal{M}_m(\mathbb{R})}$$

Ainsi, $P(X) = X^2 - mX = X(X-m)$ est un polynôme annulateur de \bar{J} .

Comme \bar{J} admet un polynôme annulateur scindé à racines simples, \bar{J} est diagonalisable.

De plus, $\text{rg}(\bar{J}) = 1$ alors d'après le théorème du rang, $\dim(\text{Ker}(\bar{J})) = m-1$

Or $\text{Ker}(\bar{J}) = E_0(\bar{J})$ donc $\dim(E_0(\bar{J})) = m-1$

De plus, $\text{spec}_{\mathbb{R}}(\bar{J}) \subset \text{spec}(P) = \{0, m\}$

Comme \bar{J} est diagonalisable, $m = \sum_{\lambda \in \text{spec}(\bar{J})} \dim(E_{\lambda}(\bar{J}))$

$$\Rightarrow m = \sum_{\lambda \in \text{spec}(\bar{J}) \setminus \{0\}} \dim(E_{\lambda}(\bar{J})) + m-1$$

$$\Rightarrow 1 = \sum_{\lambda \in \text{spec}(\bar{J}) \setminus \{0\}} \dim(E_{\lambda}(\bar{J}))$$

$\Rightarrow m$ est valeur propre de J et $\dim(E_m(J)) = 1$

J est donc semblable à la matrice diagonale $D = \begin{pmatrix} 0 & & 0 \\ & \ddots & \\ 0 & & 0_m \end{pmatrix}$

$\exists P \in GL_n(\mathbb{R})$ tel que $J = PDP^{-1}$

Par récurrence, on montre que pour tout $k \in \mathbb{N}$, $J^k = PD^k P^{-1}$

$$\begin{aligned} \text{Soit } k \geq 2, \quad J^k &= P \begin{pmatrix} 0 & & 0 \\ & \ddots & \\ 0 & & m^k \end{pmatrix} P^{-1} \\ &= m^{k-1} \times P \begin{pmatrix} 0 & & 0 \\ & \ddots & \\ 0 & & m \end{pmatrix} P^{-1} \\ &= m^{k-1} \times J \end{aligned}$$

Pierre

Exercice 2

Parmi les matrices élémentaires $E_{i,j}$, lesquelles sont diagonalisables ?

- Si $i = j$, la matrice est diagonale.
- si $i \neq j$,

$$\chi = (-x)^n.$$

Donc la seule valeur propre est 0.

C'est à dire que si E_{ij} est diagonalisable, elle serait semblable à la matrice nulle.

Ce qui est impossible car elles n'annulent pas le même rang.

En effet, le rang de la matrice nulle est 0 et celui de E_{ij} est de 1. (2 matrices semblables ont même rang).

Énoncé: Soient $n \in \mathbb{N}^*$, $A \in M_n(\mathbb{R})$ telle que :

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 1 & \dots & 1 \\ 1 & \dots & \dots & \dots \\ \vdots & \dots & \dots & \dots \\ 1 & \dots & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

- 1) En notant J la matrice constituée que de 1, calculer J^2
- 2) En déduire que A est diagonalisable et déterminer son spectre.
- 3) Préciser alors son polynôme caractéristique

1) Soit $J = \begin{pmatrix} 1 & \dots & 1 \\ \vdots & \dots & \vdots \\ 1 & \dots & 1 \end{pmatrix}$

$$J^2 = \begin{pmatrix} 1 & \dots & 1 \\ \vdots & \dots & \vdots \\ 1 & \dots & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & \dots & 1 \\ \vdots & \dots & \vdots \\ 1 & \dots & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} n & \dots & n \\ \vdots & \dots & \vdots \\ n & \dots & n \end{pmatrix}$$

2) On remarque : $A = J - I_n$
 $\Leftrightarrow J = A + I_n$

D'où, $J^2 = nI_n$
 $\Leftrightarrow (A + I_n)^2 - n(A + I_n) = 0$

Donc $P(x) = (x+1)^2 - n(x+1)$

Dans ce cas, $P \in \text{Ann}(A)$.

$$P(x) = (x+1)(x+(1-n))$$

Donc P est scindé à racines simples dans \mathbb{R} donc A est diagonalisable sur \mathbb{R} , et $\text{Spec}_{\mathbb{R}}(A) \subset \{1, n-1\}$

Or, $\text{Spec}_{\mathbb{R}}(A) = \{n-1\}$ car $A = P \begin{pmatrix} 1 & & 0 \\ & \ddots & \\ 0 & & n-1 \end{pmatrix} P^{-1}$
 $= P I_n P^{-1}$
 $= (n-1)I_n$

$$3) \text{ Comme } \text{Spec}_{\mathbb{R}}(A) = \{n-1\}$$

$$\text{on a : } \chi_A = (x - (n-1))^n$$

Yann

Exercice de Khâlle

Soit $A \in \text{GL}_n(\mathbb{C})$. Montrer que A est diagonalisable si et seulement si A^2 est diagonalisable.

Démontrons que, si $A \in \text{GL}_n(\mathbb{C})$,

A diagonalisable $\Leftrightarrow A^2$ diagonalisable.

\Rightarrow Supposons A diagonalisable.
 $\exists P \in \text{GL}_n(\mathbb{C})$ tel que

$$A = P \underbrace{\text{Diag}(\lambda_1, \dots, \lambda_n)}_D P^{-1}$$

$$\begin{aligned} \text{D'où } A^2 &= P D P^{-1} P D P^{-1} \\ &= P D^2 P^{-1} \\ &= P \text{diag}(\lambda_1^2, \dots, \lambda_n^2) P^{-1} \end{aligned}$$

Donc A^2 est diagonalisable

\Leftarrow Supposons A^2 diagonalisable et inversible.

μ_{A^2} est scindé à racines simples,
 $\mu_{A^2} = (x - \lambda_1) \dots (x - \lambda_n),$

où $\lambda_1, \dots, \lambda_n \in \mathbb{C}$, deux à deux distinctes

$$\text{Spec}(\mathbb{R}^2) = \text{Spec}(\mu_{\mathbb{R}^2})$$

$$\mu_{\mathbb{R}^2}(A^2) = (A^2 - \lambda_1 I_1) \cdots (A^2 - \lambda_n I_n)$$

Soit $k \in \{1, \dots, n\}$, $\lambda_k = s_k e^{i\theta_k}$
où $s_k > 0$, $\theta_k \in \mathbb{R}$.

Les racines carrées de λ_k dans \mathbb{C} sont
 $\pm \sqrt{s_k} e^{i\frac{\theta_k}{2}}$

$$P = \prod_{k=1}^n (x^2 - \lambda_k) \text{ annule } A$$

$$P = \prod_{k=1}^n (x - \sqrt{s_k} e^{i\frac{\theta_k}{2}}) (x + \sqrt{s_k} e^{i\frac{\theta_k}{2}})$$

Supposons que $\pm \sqrt{s_k} e^{i\frac{\theta_k}{2}} = \pm \sqrt{s_l} e^{i\frac{\theta_l}{2}}$

avec $l, k \in \{1, \dots, n\}$.

En élevant au carré, il vient $\lambda_k = \lambda_l$

D'où $k = l$.

$$\text{Soit } \pm \sqrt{s_k} e^{i\frac{\theta_k}{2}} = \pm \sqrt{s_l} e^{i\frac{\theta_l}{2}},$$

de même signes

P est donc scindé à racines simples sur \mathbb{C} , donc A est diagonalisable.

Soit $A \in M_n(\mathbb{C})$ et on définit la matrice B par blocs : $B = \begin{pmatrix} 0_n & A \\ A & 0_n \end{pmatrix}$

1. Montrer que la matrice $P = \begin{pmatrix} I_n & I_n \\ I_n & -I_n \end{pmatrix}$ est inversible. En déduire que B est

semblable à la matrice B' définie par : $B' = \begin{pmatrix} A & 0_n \\ 0_n & -A \end{pmatrix}$

2. Établir alors que A est diagonalisable si et seulement si B est diagonalisable.

1. * On a : $\begin{vmatrix} I_n & I_n \\ I_n & -I_n \end{vmatrix} \xrightarrow{C_1 \leftarrow C_1 + C_2} \begin{vmatrix} 2I_n & I_n \\ 0 & -I_n \end{vmatrix} \xrightarrow{\text{determinant matrice triangulaire par blocs}} |2I_n| \times |-I_n| = (-2)^n \neq 0$

donc $\det(P) \neq 0$ et P est inversible

* Calculons PB et $B'P$.

$$PB = \begin{pmatrix} A & A \\ -A & A \end{pmatrix} \qquad B'P = \begin{pmatrix} A & A \\ -A & A \end{pmatrix}$$

On a donc $PB = B'P$.

Or, P est inversible, notons P^{-1} son inverse.

$$PB = B'P \Leftrightarrow B = P^{-1}B'P$$

Ainsi, B et B' sont semblables.

2. Comme B et B' sont semblables, B est diagonalisable $\Leftrightarrow B'$ est diagonalisable

Ainsi, montrons que A est diagonalisable $\Leftrightarrow B'$ est diagonalisable.

\Rightarrow Supposons A diagonalisable. Alors, il existe $P \in GL_n(\mathbb{C})$ tel que $A = PDP^{-1}$ avec $D \in M_n(\mathbb{C})$ une matrice diagonale.

Dans ce cas, $B' = \begin{pmatrix} PDP^{-1} & 0_n \\ 0_n & -PDP^{-1} \end{pmatrix} = \underbrace{\begin{pmatrix} P & 0_n \\ 0_n & P \end{pmatrix}}_{=Q} \begin{pmatrix} D & 0_n \\ 0_n & -D \end{pmatrix} \begin{pmatrix} P^{-1} & 0_n \\ 0_n & P^{-1} \end{pmatrix}$

$\det(Q) = \det(P)^2 \neq 0$ donc Q est inversible.

On remarque de plus $Q \times \begin{pmatrix} P^{-1} & 0_n \\ 0_n & P^{-1} \end{pmatrix} = I_{2n}$

Finalement, $B' = Q \begin{pmatrix} \mathbb{D} & 0_n \\ 0_n & \mathbb{D} \end{pmatrix} Q^{-1}$ donc B' est diagonalisable.

⊗ Soit $P = \sum_{k=0}^{+\infty} a_k x^k \in \mathbb{C}[X]$ un polynôme annulateur de B' .

$$\text{Dans ce cas, } P(B') = 0 \Leftrightarrow \sum_{k=0}^{+\infty} a_k \begin{pmatrix} A^k & 0_n \\ 0_n & (-A)^k \end{pmatrix} = 0$$

$$\Leftrightarrow P(A) = 0_n$$

Ainsi, tout polynôme annulateur de B' est annulateur de A .

En particulier, $\mu_{B'}(A) = 0$.

Comme B' est diagonalisable, $\mu_{B'}$ est scindé à racine simple.

Ainsi, A est annulé par un polynôme scindé à racine simple donc A est diagonalisable.

Mathilde

Soient $n \in \mathbb{N}^*$, $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ telle que :

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 1 & \dots & 1 \\ 1 & \dots & \dots & \vdots \\ \vdots & \dots & \dots & 1 \\ 1 & \dots & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

- 1) En notant J la matrice des 1, calculer J^2
- 2) En déduire que A est diagonalisable et donner son spectre
- 3) Préciser alors son polynôme caractéristique

1) On a $J^2 = \begin{pmatrix} n & \dots & n \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ n & \dots & n \end{pmatrix} \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$

2) On a $J^2 = n \times J$ or $J = A + I_n$

d'où $(A + I_n)^2 = n(A + I_n)$.

Un polynôme annulateur de A est alors tel que :

$$\begin{aligned} P(X) &= (X+1)^2 - n(X+1) \\ &= (X+1)((X+1)-n) \\ &= (X+1)(X-(n-1)) \end{aligned}$$

Comme P est scindé à racines simples alors A est diagonalisable. On a de plus :

$\{-1; (n-1)\} \subset \text{Spec}(A)$ mais comme A est diagonalisable, on a forcément $\text{Spec}(A) \neq \{-1\}$ et $\text{Spec}(A) \neq \{n-1\}$ donc $\text{Spec}(A) = \{-1; (n-1)\}$

3) Son polynôme caractéristique est de la forme : $\chi_A = (x+1)^\alpha (x-(n-1))^\beta$ et on sait que $\deg \chi_A = n$ donc $\alpha + \beta = n$, avec α et $\beta \in \mathbb{N}^*$

D'après le théorème du rang :

$$\text{rg}(A + I_n) + \dim(\text{Ker}(A + I_n)) = \dim E = n$$

et $\text{rg}(A + I_n) = \text{rg}(J) = 1$ d'où $\dim(\text{Ker}(A + I_n)) = n-1$

or $\text{Ker}(A + I_n) = E_{-1}(A)$ donc $\dim E_{-1}(A) = n-1$

d'où $\alpha = n-1$ et $\beta = 1$ donc

$$\chi_A = (x+1)^{n-1} (x-(n-1))$$

Exem

Exercice:

Calculer A^k avec k un entier naturel
et

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 \\ -1 & 1 & 1 \\ -1 & 1 & 2 \end{pmatrix}$$

* On commence par déterminer
le spectre de A :

Or dans χ_A , le polynôme caractéristique
de A , il y aient :

$$\chi_A(x) = (x-1)^3$$

$$\text{Soit } \text{Spec}_{\mathbb{R}}(A) = \{1\}$$

χ_A scindé sur \mathbb{R} (non diagonalisable
car $A \neq I_3$) donc trigonalisable.

► Soit $(x, y, z) \in E_1(A)$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} y + z = x \\ -x + y + z = y \\ -x + y + 2z = z \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} -x + y + z = 0 \\ -x + z = 0 \\ -x + y + z = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} y = 0 \\ z = x \end{cases}$$

$$\text{d'où } E_1(A) = \text{Vect} \left(\begin{pmatrix} \overbrace{1}^{u_1} \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right)$$

On cherche un vecteur $U_2 \in \mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R})$
tel que $AU_2 = U_1 + U_2$

$$\text{Soit } \begin{pmatrix} x_2 \\ y_2 \\ z_2 \end{pmatrix} \in \mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R})$$

$$A \begin{pmatrix} x_2 \\ y_2 \\ z_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} x_2 \\ y_2 \\ z_2 \end{pmatrix}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} -x_2 + y_2 + z_2 = 1 \\ -x_2 + y_2 + z_2 = 1 \\ -x_2 + y_2 + z_2 = 1 \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} x_2 = y_2 = z_2 \end{cases}$$

$$\text{D'où } U_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\text{Enfin, avec } U_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

On a U_1, U_2 et U_3 libre et
forme une base de $\mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R})$
(vecteurs générateurs de $\mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R})$)

$$\text{Soit } \mathcal{L} : \mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R}) \rightarrow \mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R}) \\ X \mapsto AX$$

$$\text{Mat}(\mathcal{L}) = A \text{ où } B_0 = \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right) \\ B_0$$

On a $AU_3 = U_2 + U_3$

D'où $\text{Mat}_B(\mathbb{L}) = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$ $\begin{matrix} \mathbb{L}(U_1) \mathbb{L}(U_2) \mathbb{L}(U_3) \\ U_1 \\ U_2 \\ U_3 \end{matrix}$

$B = (U_1, U_2, U_3)$

Par théorème de changement de base :

$\text{Mat}_{\mathcal{B}_0}(\mathbb{L}) = P_{\mathcal{B}_0 \rightarrow \mathcal{B}} \times \text{Mat}_{\mathcal{B}}(\mathbb{L}) \times P^{-1}$

$\underbrace{\mathcal{B}_0}_A$ $\underbrace{\mathcal{B}}_D$

avec $P = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}$

Enfin, on peut montrer par récurrence, que :

$A^k = P D^k P^{-1}$ avec $k \in \mathbb{N}$

avec $D = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = I_3 + C$

d'où $C = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$

$D^k = \sum_{k=0}^m \binom{m}{k} C^k$

D'où $D^k = \begin{pmatrix} 1 & m & \frac{m(m-1)}{2} \\ 0 & 1 & m \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$

finalement,

$$A^k = P D^k P^{-1}$$

$$\text{où } D^k = \begin{pmatrix} 1 & m & \frac{m(m-1)}{2} \\ 0 & 1 & m \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

EXERCICE 26. — Trigonaliser la matrice $A = \begin{pmatrix} 1 & 4 & -2 \\ 0 & 6 & -3 \\ -1 & 4 & 0 \end{pmatrix}$.

trigonaliser

$$\begin{aligned}
 \text{on a } \chi_A(\lambda) &= \begin{vmatrix} \lambda - 1 & -4 & 2 \\ 0 & \lambda - 6 & 3 \\ 1 & -4 & \lambda \end{vmatrix} \\
 &= \begin{vmatrix} \lambda - 1 & -4 & 2 \\ 0 & \lambda - 6 & 3 \\ -\lambda + 2 & 0 & \lambda - 2 \end{vmatrix} \begin{array}{l} L_3 \leftarrow L_3 - L_1 \\ L_1 \leftarrow L_1 + L_3 \end{array} \\
 &= (\lambda - 2) \begin{vmatrix} \lambda + 1 & -4 & 2 \\ 3 & \lambda - 6 & 3 \\ 0 & 0 & 1 \end{vmatrix} \\
 &= (\lambda - 2) \begin{vmatrix} \lambda + 1 & -4 \\ 3 & \lambda - 6 \end{vmatrix} \\
 &= (\lambda - 2) \begin{vmatrix} \lambda - 3 & -4 \\ \lambda - 3 & \lambda - 6 \end{vmatrix} \begin{array}{l} L_1 \leftarrow L_1 + L_2 \end{array} \\
 &= (\lambda - 2)(\lambda - 3) \begin{vmatrix} 1 & -4 \\ 1 & \lambda - 6 \end{vmatrix} \\
 &= (\lambda - 2)^2 (\lambda - 3)
 \end{aligned}$$

donc $\text{Spec}(A) = \{2, 3\}$

Soit $X \in E_2(A)$ alors : $AX = 2X$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} x + 4y - 2z = 2x \\ 6y - 3z = 2y \\ -x + 4y = 2z \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x + 4y - 2z = 0 \\ 4y - 3z = 0 \\ -x + 4y - 2z = 0 \end{cases}$$

Soit z fixé

$$\Leftrightarrow \begin{cases} -x + 4y = 2z \\ y = \frac{3}{4}z \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} x = y \\ y = \frac{3}{4}z \end{cases}$$

donc $E_2(A) = \text{Vect} \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 3/4 \\ 1 \end{pmatrix} \right) = \text{Vect}(u_2)$

Soit $X \in E_3(A)$ donc $AX = 3X$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} x + 4y - 2z = 3x \\ 6y - 3z = 3y \\ -x + 4y = 3z \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} -x + 4y - 3z = 0 \\ 3y - 3z = 0 \\ -x + 4y = 0 \end{cases}$$

Soit y fixé $\Leftrightarrow \begin{cases} -x + 4y = 3z \\ y = z \end{cases}$

alors $E_3(A) = \text{Vect} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \text{Vect}(u_2)$ $\Leftrightarrow \begin{cases} x = y \\ y = z \end{cases}$

on montre que \mathcal{B} est une base. Soit $u_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$

on a $\mathcal{B} = (u_1, u_2, u_3)$ une base.

montrons que \mathcal{C} est libre: Soit $\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3 \in \mathbb{R}$ tel que:

$$\lambda_1 u_1 + \lambda_2 u_2 + \lambda_3 u_3 = 0 \Leftrightarrow \begin{cases} 4\lambda_1 + \lambda_2 = 0 \\ 3\lambda_1 + \lambda_2 = 0 \\ 4\lambda_1 + \lambda_2 + \lambda_3 = 0 \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} \lambda_1 = 0 & L_1 \leftarrow L_1 - L_2 \\ 3\lambda_2 + \lambda_2 = 0 \\ 4\lambda_1 + \lambda_2 + \lambda_3 = 0 \end{cases}$$

$\lambda_1 = \lambda_2 = \lambda_3 = 0$ alors \mathcal{C} est libre et de même dimension que $M_{3,1}$ donc \mathcal{C} est une base

Soit $\mathcal{L} = AX$ l'endomorphisme associé à A d'après le théorème du changement de base $\exists P \in GL_3(\mathbb{R})$ et $\exists D \in M_{3,3}$

tel que $D = \begin{pmatrix} 2 & 0 & -2 \\ 0 & 3 & -3 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{matrix} | u_1 \\ | u_2 \\ | u_3 \end{matrix}$ et que $P = \begin{pmatrix} u_1 & u_2 & u_3 \\ 1 & 1 & 0 \\ 3/4 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{matrix} | e_1 \\ | e_2 \\ | e_3 \end{matrix}$

tel que $A = P D P^{-1}$

Exercice 2. On considère le système différentiel $(E) : \begin{cases} x'' = 3x + y \\ y'' = 2x + 2y \end{cases}$ d'inconnues les fonctions x et y de classe C^2 sur \mathbb{R} .

1. On pose $X(t) = \begin{pmatrix} x(t) \\ y(t) \end{pmatrix}$ et $X''(t) = \begin{pmatrix} x'' \\ y'' \end{pmatrix}$ pour $t \in \mathbb{R}$.

Déterminer une matrice $A \in M_2(\mathbb{R})$ telle que $X'' = AX$.

2. Déterminer $P \in M_2(\mathbb{R})$ inversible et $D \in M_2(\mathbb{R})$ diagonale telles que $A = PDP^{-1}$.

3. Montrer que les fonctions coordonnées du vecteur $Y = P^{-1}X$ vérifient un système différentiel que l'on précisera et résoudra celui-ci.

4. En déduire les solutions de (E) .

Manuë

$$1) \quad A = \begin{pmatrix} 3 & 1 \\ 2 & 2 \end{pmatrix}$$

$$2) \quad \text{Spec}_{\mathbb{R}}(A) = \{4, 1\}$$

$E_1(A)$: Soit $X \in \mathcal{V}_{\mathbb{R}}(A)$ tel que $AX = X$: $X \in E_1(A)$, $X = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$

$$\begin{cases} 3x + y = x \\ 2x + 2y = y \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} 2x + y = 0 \\ 2x + y = 0 \end{cases} \Rightarrow y = -2x$$

D'où $E_1(A) = \text{Vect} \left(\begin{pmatrix} 1 \\ -2 \end{pmatrix} \right) = \underline{u_1}$

$E_4(A)$: Soit $X = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \in E_4(A)$: $AX = 4X$

$$\begin{cases} 3x + y = 4x \\ 2x + 2y = 4y \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} -x + y = 0 \\ 2x - 2y = 0 \end{cases} \Rightarrow x = y$$

D'où $E_4(A) = \text{Vect} \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right) = \underline{u_2}$

$\exists P \in \mathcal{GL}_2(\mathbb{R})$ et $D \in \mathcal{V}_{\mathbb{R}}(A)$ tel que $A = PDP^{-1}$ avec $B_0 = \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right)$

On a $D = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 4 \end{pmatrix} \begin{matrix} u_1 \\ u_2 \end{matrix}$ et $P = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ -2 & 1 \end{pmatrix} \begin{matrix} e_1 \\ e_2 \end{matrix}$, $B = (u_1, u_2)$

On pose u l'endomorphisme canoniquement associé à A :

$$u : \mathcal{V}_{\mathbb{R}}(A) \rightarrow \mathcal{V}_{\mathbb{R}}(A), \quad X \mapsto AX$$

$$\text{Mat}_{B_0}(u) = \underbrace{P}_{A} \underbrace{\text{Mat}_{B_0}(u)}_{D} \underbrace{P^{-1}}_{B}$$

3) On a $\forall t \in \mathbb{R}$, $X(t) = \begin{pmatrix} x(t) \\ y(t) \end{pmatrix}$ et $X''(t) = \begin{pmatrix} x'' \\ y'' \end{pmatrix}$ et $X'' = AX$.

On a $A = PDP^{-1}$

D'où $X'' = PDP^{-1}X \Rightarrow \underbrace{P^{-1}X''}_{Y''} = DP^{-1}X \Rightarrow (P^{-1}X)'' = D(P^{-1}X)$

$\Rightarrow \underline{Y'' = DY}$

En posant $Y = P^{-1}X$

4) En a $Y'' = DY$ on pose $Y = \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \end{pmatrix}$ et $Y'' = \begin{pmatrix} y_1'' \\ y_2'' \end{pmatrix}$

D'où $\begin{pmatrix} y_1'' \\ y_2'' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 4 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \end{pmatrix}$

$\Rightarrow \begin{pmatrix} y_1'' \\ y_2'' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} y_1 \\ 4y_2 \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{cases} y_1''(t) = y_1(t) \\ y_2''(t) = 4y_2(t) \end{cases}$

En résolvant les équations linéaires d'ordre 2 associées:

$\begin{cases} x^2 - 1 = 0 & \Rightarrow x = \pm 1 \\ x^2 - 4 = 0 & \Rightarrow x = \pm 2 \end{cases}$

Finalement $\begin{cases} y_1(t) = \lambda_1 e^t + \lambda_2 e^{-t} \\ y_2(t) = \mu_1 e^{2t} + \mu_2 e^{-2t} \end{cases}$

avec λ_1, λ_2 et μ_1, μ_2 des constantes solutions particulières des équations respectives $y_1(t)$ et $y_2(t)$.

De plus $Y = P^{-1}X$

$\Rightarrow \begin{pmatrix} y_1(t) \\ y_2(t) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{1}{3} & -\frac{1}{3} \\ \frac{2}{3} & \frac{1}{3} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x(t) \\ y(t) \end{pmatrix}$

$\Rightarrow \begin{cases} y_1(t) = \frac{1}{3}x(t) - \frac{1}{3}y(t) \\ y_2(t) = \frac{2}{3}x(t) + \frac{1}{3}y(t) \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x(t) - y(t) = 3y_1(t) & L_1 \\ 2x(t) + y(t) = 3y_2(t) & L_2 \end{cases}$

$\Leftrightarrow \begin{cases} x(t) - y(t) = 3y_1(t) \\ 3y_1(t) = 3y_2(t) - 6y_1(t) \end{cases} \Rightarrow y(t) = y_2(t) - 2y_1(t)$

$L_2 \leftarrow L_2 - 2L_1$

D'où $y(t) = \mu_1 e^{2t} + \mu_2 e^{-2t} - 2(\lambda_1 e^t + \lambda_2 e^{-t})$

et $x(t) = 3y_1(t) + y(t)$
 $= 3(\lambda_1 e^t + \lambda_2 e^{-t}) + \mu_1 e^{2t} + \mu_2 e^{-2t} - 2(\lambda_1 e^t + \lambda_2 e^{-t})$

$x(t) = \mu_1 e^{2t} + \mu_2 e^{-2t} + \lambda_1 e^t + \lambda_2 e^{-t}$

class

Exercice 1. On considère la suite $(u_n)_{n \in \mathbb{N}}$ définie par $u_0 = 0, u_1 = 1, u_2 = 3$ et

$$\forall n \in \mathbb{N}, u_{n+3} = u_{n+2} + 4u_{n+1} - 4u_n.$$

1. Pour tout $n \in \mathbb{N}$, on pose $X_n = \begin{pmatrix} u_n \\ u_{n+1} \\ u_{n+2} \end{pmatrix}$.

Déterminer une matrice $A \in \mathcal{M}_3(\mathbb{R})$ telle que $X_{n+1} = AX_n$ pour tout $n \in \mathbb{N}$.

2. Justifier que A est diagonalisable.
3. Pour $n \in \mathbb{N}$, déterminer le reste de la division euclidienne de X^n par $(X-1)(X-2)(X+2)$ puis déterminer l'expression de A^n en fonction de A^2, A et I_3 .
4. En déduire l'expression de u_n en fonction de n pour tout $n \in \mathbb{N}$.

① On cherche $A \in \mathcal{M}_3(\mathbb{R})$ telle que $X_{n+1} = AX_n$.

$$\text{On pose } A = \begin{pmatrix} a & b & c \\ d & e & f \\ g & h & i \end{pmatrix}$$

$$AX_n = \begin{pmatrix} au_n + bu_{n+1} + cu_{n+2} \\ du_n + eu_{n+1} + fu_{n+2} \\ gu_n + hu_{n+1} + iu_{n+2} \end{pmatrix} = X_{n+1}$$

$$\text{On obtient } \begin{cases} u_{n+1} = au_n + bu_{n+1} + cu_{n+2} \\ u_{n+2} = du_n + eu_{n+1} + fu_{n+2} \\ u_{n+3} = gu_n + hu_{n+1} + iu_{n+2} \end{cases}$$

On peut prendre $a = c = 0$ et $b = 1$

$d = e = 0$ et $f = 1$

de plus, on rappelle que $\forall n \in \mathbb{N} : u_{n+3} = u_{n+2} + 4u_{n+1} - 4u_n$.

donc on peut prendre $g = -4, h = 4$ et $i = 1$.

Finalement,

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ -4 & 4 & 1 \end{pmatrix}$$

② On remarque 1 est valeur propre de A .

$$\det(\lambda I_n - A) = \begin{vmatrix} \lambda & -1 & 0 \\ 0 & \lambda & -1 \\ +4 & -4 & \lambda-1 \end{vmatrix} = (\lambda-1) \begin{vmatrix} \lambda & -1 & 0 \\ 1 & \lambda & -1 \\ 1 & -4 & \lambda-1 \end{vmatrix} \xrightarrow{C_2 \leftarrow C_2 + C_1 + C_3} (\lambda-1) \begin{vmatrix} \lambda & -1 & 0 \\ 1 & \lambda & -1 \\ 1 & -3 & \lambda-1 \end{vmatrix} \xrightarrow{C_2 \leftarrow C_2 + C_1} (\lambda-1) \begin{vmatrix} \lambda & -1 & 0 \\ 1 & \lambda+1 & -1 \\ 1 & -3 & \lambda-1 \end{vmatrix}$$

$$\chi_A = (\lambda-1) \cdot 1 \cdot 1 \cdot \begin{vmatrix} \lambda & -1 \\ -3 & \lambda-1 \end{vmatrix} = (\lambda-1) [(\lambda+1)(\lambda-1) - 3] = (\lambda-1)(\lambda^2 - 4) = (\lambda-1)(\lambda-2)(\lambda+2)$$

A possède 3 valeurs propres distinctes et $A \in \mathcal{M}_{3,3}(\mathbb{R})$ donc A est diagonalisable.

(5) En appliquant le théorème de la division euclidienne pour la division de X^n par $(X-1)(X-2)(X+2)$.

$$\exists (Q, R) \in \mathbb{K}(X)^2 \text{ tel que } \begin{cases} X^n = Q(X-1)(X-2)(X+2) + R \\ \deg R < \deg((X-1)(X-2)(X+2)) = 3 \end{cases}$$

On cherche $A, \forall n \in \mathbb{N}$.

$$R(X) = a_n + b_n X + c_n X^2.$$

on a :

$$R(-2) = (-2)^n = a_n - 2b_n + 4c_n$$

$$R(1) = a_n + b_n + c_n = 1$$

$$R(2) = a_n + 2b_n + 4c_n = 2^n.$$

En résolvant ce système, on obtient bientôt
par méthode du pivot de Gauss

$$\begin{cases} a_n = \frac{4}{3} - 2^{n-1} + \frac{2}{3} \cdot (-2)^{n-2} \\ b_n = 2^{n-2} - (-2)^{n-2} \\ c_n = 2^{n-2} - \frac{1}{3} + \frac{1}{3} \cdot (-2)^{n-2} \end{cases}$$

Et plus, en substituant X^n en R , on obtient.

$$A^n = Q(A)(A - 2I_3)(A + 2I_3) + R(A)$$

$$= Q(A) \cdot X_n(A) + R(A)$$

$$= R(A)$$

car $X_n(A) = 0$ d'après le théorème de Cayley Hamilton.

$$\text{D'où } A^n = a_n I_3 + b_n A + c_n A^2.$$

$$\text{or } A^2 = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ -4 & 4 & 1 \\ -4 & 0 & 5 \end{pmatrix}$$

$$\text{D'où } A^n = \begin{pmatrix} a_n & b_n & c_n \\ -4c_n & a_n + 4c_n & b_n + c_n \\ -4c_n - 4b_n & 4b_n & c_n + 4b_n + 5c_n \end{pmatrix}$$

Clara

(i) On rappelle que $X_{n+1} = AX_n$.

On peut montrer par récurrence que pour tout $n \in \mathbb{N}$ $X_n = A^n \cdot X_0$

$$\text{et } X_0 = \begin{pmatrix} u_0 \\ u_1 \\ u_2 \end{pmatrix} \quad \text{et } X_n = \begin{pmatrix} a_n \\ u_{n+1} \\ u_{n+2} \end{pmatrix}$$

$$A^n X_0 = \begin{pmatrix} a_n u_0 + b_n u_1 + c_n u_2 \\ \dots \\ \dots \end{pmatrix} \quad \left. \vphantom{A^n X_0} \right\} \text{ ces lignes ne nous intéressent pas}$$

On obtient :

$$u_n = a_n u_0 + b_n u_1 + c_n u_2 \quad \text{or } u_0 = 0, u_1 = 1, \text{ et } u_2 = 3$$

$$= b_n + 3c_n$$

$$= 2^{n-2} - (-2)^{n-2} + 3 \cdot 2^{n-2} - 1 + (-2)^{n-2}$$

$$= 4 \cdot 2^{n-2} - 1$$

$$\forall n \in \mathbb{N}, u_n = 2^n - 1.$$

Exercice :

Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C})$ telle que 0 soit sa seule valeur propre.

1- Montrer que $A^n = 0$

2- Montrer que $\det(A + I_n) = 1$

3- Montrer que quelle que soit la matrice M inversible et commutant avec A on a $\det(A + M) = \det(M)$.

Emilie.

1)

Soit χ_A le polynôme caractéristique de A .

$\chi_A = X^n$ car 0 est la seule valeur propre

GR

d'après Cayley-Hamilton: $\chi_A(A) = 0 \Rightarrow A^n = 0$.

2) Soit $\det(\lambda I_n - A) = \chi_A(\lambda)$

Donc $\det(-I_n - A) = \chi_A(-1)$

$$\Rightarrow \det((-1)(I_n + A)) = (-1)^n$$

$$\Rightarrow (-1)^n \det(I_n + A) = (-1)^n$$

$$\Rightarrow \det(I_n + A) = 1.$$

3) $\det(A + M) = \det(A M^{-1} + M)$ avec M^{-1} l'inverse de la matrice $M = \det(M A M^{-1} + M)$ car M et A commutent
 $= \det(M) \times \det(A M^{-1} + I_n)$.

GR, $(A M^{-1})^n = A^n (M^{-1})^n \stackrel{1)}{=} 0 \cdot (M^{-1})^n = 0$ (GR)

On peut appliquer (2) à la matrice $A M^{-1}$. Et alors,
 $\det(A M^{-1} + I_n) = 1$.

Donc $\det(A + M) = \det(M)$.

* A commute également avec M^{-1} .

Remarque :

en question 2, on peut remarquer que A est nilpotente et donc semblable à une matrice $*$. Ainsi $A + I_n$ est semblable à une diagonale avec des 1 sur la diagonale, ce qui justifie que $\det(A + I_n) = 1 \times \dots \times 1 = 1$. CAR INVARIANT PAR CHANGEMENT DE BASE.
+ diagonale stricte

Saine

Rhôte 14.

Exercice : Soit $m \in \mathbb{R}$ et soit u l'endomorphisme de \mathbb{R}^3 dont la matrice dans la base canonique est $A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ -1 & 2 & 1 \\ 2-m & m-2 & m \end{pmatrix}$.

1. Quelles sont les valeurs propres de u ?
2. Pour quelles valeurs de m l'endomorphisme est-il diagonalisable ?
3. On suppose $m = 2$. Calculer A^k pour tout $k \in \mathbb{N}$.

1) Soit $\lambda \in \mathbb{R}$.

$$\begin{aligned} \chi_A(\lambda) &= \begin{vmatrix} \lambda-1 & 0 & -1 \\ 1 & \lambda-2 & -1 \\ m-2 & 2-m & \lambda-m \end{vmatrix} \\ &\stackrel{\substack{C_1 \leftarrow C_1 + C_2 \\ = (\lambda-1)}}{=} \begin{vmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 1 & \lambda-2 & -1 \\ 0 & 2-m & \lambda-m \end{vmatrix} \\ &\stackrel{\substack{C_3 \leftarrow C_3 + C_1 \\ = (\lambda-1)}}{=} \begin{vmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1 & \lambda-2 & 0 \\ 0 & 2-m & \lambda-m \end{vmatrix} \\ &= (\lambda-1) \cdot (-1)^{3+3} \cdot (\lambda-m)(\lambda-2) \end{aligned}$$

On a: $\chi_A = (X-1)(X-2)(X-m)$
et $\text{Spec}_{\mathbb{R}}(A) = \text{Spec}(u) = \{1, 2, m\}$.

2) 1^{er} cas: Si $m \neq 1$ et $m \neq 2$:

alors χ_A est scindé à racines simples,
donc A diagonalisable.

2^o cas: Si $m = 1$.

alors $\chi_A = (X-1)^2(X-2)$ et $A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ -1 & 2 & 1 \\ 1 & -1 & 1 \end{pmatrix}$

$$\text{On a: } A - I_3 = \begin{pmatrix} C_1 & C_2 & C_3 \\ 0 & 0 & 1 \\ -1 & 1 & 1 \\ 1 & -1 & 0 \end{pmatrix}$$

C_2 et C_3 sont non colinéaires donc $\text{rg}(A - I_3) \geq 2$.
et 1 est valeur propre de A donc $\text{rg}(A - I_3) \leq 2$.
Finalement, $\text{rg}(A - I_3) = 2$ et par théorème du rang:
 $\dim(E_1) = 1$

Or l'ordre de multiplicité de la valeur propre 1
vaut 2. D'où A non diagonalisable.

3^o cas: Si $m = 2$.

alors $\chi_A = (X-1)(X-2)^2$ et $A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ -1 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}$

$$\text{et } A - 2I_3 = \begin{pmatrix} -1 & 0 & 1 \\ -1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

et $\text{rg}(A - 2I_3) = 1$ d'où $\dim(E_2) = 2$ (par théorème du rang).

et comme $\dim E_1 = 1$ on a: $\dim(\mathbb{R}^3) = 3 = \dim E_1 + \dim E_2$.
donc A est diagonalisable.

Exercice 3) On suppose que $m=2$.

d'où : $\chi_A = (X-2)^2 \cdot (X-1)$ et $A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ -1 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}$

On a : $A = \text{Mat}_{B_0}(u) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ -1 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}$
avec $B_0 = \text{Can}(\mathbb{R}^3)$

Soit $\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in \mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R})$

$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in E_1(u)$

$\Leftrightarrow u(x, y, z) - (x, y, z) = 0$

$\Leftrightarrow A \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = 0$

$\Leftrightarrow \begin{cases} z = 0 \\ -x + y + z = 0 \\ z = 0 \end{cases}$

$\Leftrightarrow \begin{cases} x = y \\ z = 0 \end{cases}, y \in \mathbb{R}$

D'où $E_1(u) = \text{Vect} \left(\underbrace{\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}}_{u_1} \right)$

De la même façon on trouve : $E_2(u) = \text{Vect} \left(\overbrace{\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}}^{u_2}, \overbrace{\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}}^{u_3} \right)$

Or on sait : $\mathbb{R}^3 = E_1(u) \oplus E_2(u)$

et par concaténation des bases dans une somme directe on a : $B = (u_1, u_2, u_3)$ base de \mathbb{R}^3 .

Et on a : $\text{Mat}_B(u) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix} = J$

Par théorème de changement de bases, il vient:

$$A = \text{cMat}_{B_0}(u) = \underbrace{P}_{B_0 \rightarrow B} \cdot \underbrace{\text{cMat}_B(u)}_D \cdot \underbrace{P^{-1}}_{B \rightarrow B_0}$$

$$\text{avec } P = \text{cMat}_{B_0, B}(id_{\mathbb{R}^3}) = \begin{pmatrix} u_1 & u_2 & u_3 \\ 1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{matrix} / e_1 \\ / e_2 \\ / e_3 \end{matrix}$$

$$\text{et } P^{-1} = \text{cMat}_{B, B_0}(id_{\mathbb{R}^3}) = \begin{pmatrix} e_1 & e_2 & e_3 \\ 1 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 1 \\ -1 & 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{matrix} / u_1 \\ / u_2 \\ / u_3 \end{matrix}$$

$$e_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + 0 \times \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$e_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = u_3$$

$$\text{et } e_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} = - \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

On montre par récurrence que :

$$\forall R \in \mathbb{N}, \quad A^R = P D^R P^{-1}$$

$$\text{Soit } R \in \mathbb{N}, \quad A^R = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2^R & 0 \\ 0 & 0 & 2^R \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 1 \\ -1 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 2^R \\ -2^R & 2^R & 2^R \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} 1 & 0 & 2^R - 1 \\ 1 - 2^R & 2^R & 2^R - 1 \\ 0 & 0 & 2^R \end{pmatrix}$$

PAUL

Kolle numero 14

Exercice :

Soit A la matrice de $\mathcal{M}_n(\mathbb{C})$: $A = \begin{pmatrix} 3i & 2i \\ -4i & -3i \end{pmatrix}$

1. A est-elle diagonalisable ?
2. Donner un polynôme annulateur de A .
3. Déterminer le reste dans la division euclidienne de X^n par $X^2 + 1$, pour $n \geq 2$.
4. Déterminer A^n .

1) Comme $A \in \mathcal{M}_2(\mathbb{C})$ on a :

$$\begin{aligned} \chi_A &= X^2 - \text{Tr}(A)X + \det(A) \\ &= X^2 + 1 \\ &= \underline{(X-i)(X+i)} \end{aligned}$$

Donc χ_A est scindé à racine simple sur \mathbb{C} . On en déduit que A est diagonalisable sur \mathbb{C} .

2) On sait d'après le théorème de Cayley-Hamilton que $\chi_A(A) = 0$.
Donc le polynôme $X^2 + 1$ annule A .

3) D'après le théorème de la division euclidienne sur $\mathbb{C}[X]$, on a

$$\exists ! (Q, R) \in \mathbb{C}[X]^2, \quad X^n = (X^2 + 1)Q + R \\ \deg(R) < \deg(X^2 + 1)$$

Donc on a pour $(a, b) \in \mathbb{R}^2$, $R = aX + b$.

De plus, en évaluant en $X=i$ et $X=-i$,
on a le système.

$$\begin{cases} i^n = ai + b \\ (-i)^n = -ai + b \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} i^n = ai + b \\ L_2 \leftarrow L_2 + L_1 \quad i^n + (-i)^n = 2b \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} i^n = ai + b \\ b = \frac{i^n + (-i)^n}{2} \end{cases}$$

Donc, $b = \frac{i^n + (-i)^n}{2}$ et $a = \frac{(-i)^{n+1} + i^{n+1}}{2i}$

Finalement,

$$R = \frac{(-i)^{n+1} + i^{n+1}}{2i} X + \frac{i^n + (-i)^n}{2}$$

4) On avait la relation pour $n \geq 2$,
 $X^n = (X^2 + 1)Q + R$

En évaluant en $X \leftarrow A$ et par Cayley-Hamilton
on obtient :

$$A^n = \underbrace{(A^2 + I_2)}_{=0} Q(A) + aA + bI_2$$

$$\Rightarrow \underline{A^n = \frac{(-i)^{n+1} + i^{n+1}}{2i} A + \frac{i^n + (-i)^n}{2} I_2}$$

Julien

Exercice de trilogie
Klausur n° 14

Exercice 4

Soient $n \in \mathbb{N}^*$ et A une matrice de $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ de trace non nulle. On définit l'application $\phi : \mathcal{M}_n(\mathbb{R}) \rightarrow \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ par :

$$\phi(M) = \text{tr}(A)M - \text{tr}(M)A$$

1. Montrer que $\phi \in \mathcal{L}(\mathcal{M}_n(\mathbb{R}))$, puis déterminer $\text{Ker}(\phi)$ et $\text{Im}(\phi)$.
2. Montrer que ϕ est diagonalisable.

1) On a lin $\phi : \mathcal{M}_n(\mathbb{R}) \rightarrow \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$.

Soient $M, N \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$, $\lambda, \mu \in \mathbb{R}$.

$$\begin{aligned} \phi(\lambda M + \mu N) &= \text{tr}(A) \cdot (\lambda M + \mu N) - \text{tr}(\lambda M + \mu N) \cdot A \\ (\text{linéarité}) &= \lambda \text{tr}(A) \cdot M + \mu \text{tr}(A) \cdot N - (\lambda \text{tr}(M) + \mu \text{tr}(N)) \cdot A \\ &= \lambda \phi(M) + \mu \phi(N) \end{aligned}$$

donc, $\phi \in \mathcal{L}(\mathcal{M}_n(\mathbb{R}))$.

Soit $M \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$.

$M \in \text{Ker}(\phi) \Leftrightarrow \phi(M) = 0$

$$\Leftrightarrow \text{tr}(A) \cdot M - \text{tr}(M) \cdot A = 0$$

$$\Leftrightarrow M = \frac{\text{tr}(M)}{\text{tr}(A)} \cdot A \quad (\text{tr}(A) \neq 0)$$

donc, $M \in \text{Vect}(A)$, et $\text{Ker}(\phi) \subset \text{Vect}(A)$.

Soit $M \in \text{Vect}(A)$, donc il existe $\lambda \in \mathbb{R}$, $M = \lambda A$.

$$\phi(M) = \text{tr}(A) \cdot M - \text{tr}(M) \cdot A$$

$$= \lambda \text{tr}(A) \cdot A - \lambda \text{tr}(A) \cdot A \quad (\text{linéarité})$$

$$= \underline{0_{\mathcal{M}_n(\mathbb{R})}}$$

Ainsi, $\text{Ker}(\phi) = \text{Vect}(A)$.

• $\forall M \in \text{Im}(\phi)$, alors il existe $N \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$, $M = \phi(N)$.

$$\Rightarrow M = C_2(A) \cdot N - C_2(N) \cdot A$$

$$\Rightarrow C_2(M) = C_2(A) \cdot C_2(N) - C_2(N) \cdot C_2(A) = 0$$

$$\Rightarrow M \in \text{Ker}(C_2)$$

$$\Rightarrow \text{Im}(\phi) \subset \text{Ker}(C_2)$$

Or par formule du rang, on a: $\dim(\mathcal{M}_n(\mathbb{R})) = n^2 = \dim(\text{Ker}(\phi)) + \text{rang}(\phi)$

$$\Rightarrow \underline{\dim(\text{Im}(\phi)) = n^2 - \dim(\text{Vect}(A)) = n^2 - 1}$$

Or C_2 est une forme linéaire, donc son noyau est un hyperplan de $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$; en particulier $\underline{\dim(\text{Ker}(C_2)) = n^2 - 1}$.

Ainsi, par égalité de dimensions finies, $\underline{\text{Im}(\phi) = \text{Ker}(C_2)}$.

2) $\forall M \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$.

$$\phi^2(M) = \phi(C_2(A) \cdot M - C_2(M) \cdot A)$$

$$= C_2(A) \cdot \phi(M) - C_2(M) \cdot \phi(A)$$

$$\stackrel{(*)}{=} \text{car } A \in \text{Vect}(A) = \text{Ker}(\phi)$$

$$\text{Ainsi, } \phi^2(M) - C_2(A) \cdot \phi(M) = 0$$

$$\text{c'est } \underline{\phi(M) \cdot (C_2(M) - C_2(A)) = 0}$$

On a donc explicité un polynôme scindé à racines simples sur \mathbb{R} annulant ϕ , ce qui équivaut à ce que ϕ soit diagonalisable.

Soit u un endomorphisme de E , un \mathbb{K} -espace vectoriel de dimension finie, et soit Π_u son polynôme minimal. Soit $P \in \mathbb{K}[X]$. Démontrer que $P(u)$ est inversible si et seulement si P et Π_u sont premiers entre eux.

Il faut montrer:

$$P(u) \in GL(E) \Leftrightarrow P \wedge \Pi_u = 1.$$

⊆ Supposons que $P \wedge \Pi_u = 1$.

Par le théorème de Bézout:

$$\exists (A, B) \in \mathbb{K}[X]^2, \quad AP + B\Pi_u = 1$$

On a donc:

$$A(u) \circ P(u) + B(u) \circ \underbrace{\Pi_u(u)}_{=0_{\mathcal{L}(E)}} = \text{id}_E \quad \Rightarrow \quad A(u) \circ P(u) \stackrel{(*)}{=} \text{id}_E.$$

Comme deux polynômes d'un même endomorphisme commutent toujours, on a aussi:

$$P(u) \circ A(u) \stackrel{**}{=} \text{id}_E$$

⊗ et ⊙ donnent: $P(u) \in GL(E)$.

⊇ Supposons $P \in GL(E)$

Notons $D = P \wedge \Pi_u$.

• Si $\deg(D) = 0$, u est trivial (polynôme de degré 0 unitaire = 1).

• Si par l'absurde, on suppose que $\deg(D) \geq 1$, on a en

se plaçant sur $\mathbb{K} = \mathbb{C}$:

$$\exists \lambda \in \mathbb{C}, \quad D(\lambda) = 0.$$

On alors: $\begin{cases} \lambda \text{ est valeur propre de } u \text{ comme racine de } \Pi_u \\ \lambda \text{ est racine de } P. \end{cases}$

On a donc:

$\exists Q \in \mathbb{C}[X], P = Q(X-\lambda) \in GL(E)$

C'est-à-dire: $\det(Q(u) \circ (u - \lambda \text{id}_E)) \neq 0$

ie $\det(Q(u)) \cdot \det(u - \lambda \text{id}_E) \neq 0$

$\overset{0}{\text{}} \text{ car } \lambda \text{ valeur propre de } u$

On a: $0 \neq 0$

Contradiction.

D'où: $\deg(D) = 0$ et comme D est unitaire, $D = 1$.

C'est-à-dire:

$$\underline{P \wedge \Pi_u = 1.}$$

Pausse
Semaine 14

Soit $A = \begin{pmatrix} 2 & -2 & 0 \\ 1 & -1 & 0 \\ 0 & -4 & 2 \end{pmatrix} \in \mathcal{M}_3(\mathbb{R})$. Résoudre

l'équation $X^2 = A$, d'inconnue $X \in \mathcal{M}_3(\mathbb{R})$

* Soit $\rho_A : \mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R}) \rightarrow \mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R})$ l'endomorphisme canoniquement associé à A .

Soit $\lambda \in \mathbb{R}$

$$\chi_{\rho_A}(\lambda) = \begin{vmatrix} \lambda - 2 & 2 & 0 \\ -1 & \lambda + 1 & 0 \\ 0 & 4 & \lambda - 2 \end{vmatrix} = (\lambda - 2)((\lambda - 2)(\lambda + 1) + 2)$$

$$= (\lambda - 2)(\lambda^2 - \lambda)$$

$$= \lambda(\lambda - 2)(\lambda - 1)$$

$\text{Spec}_{\mathbb{R}}(\rho_A) = \{0, 1, 2\}$, ρ_A possède $\overset{= \dim(\mathcal{M}_{3,1})}{3}$ valeurs propres distinctes $\Rightarrow \rho_A$ diagonalisable.
 $\Rightarrow A$ diagonalisable

* $E_2(A) = \text{Vect} \left(\underbrace{\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}}_{\substack{v_3 \\ \dim 3}} \right)$ car $Av_3 = 2v_3$.

* Soit $X \in E_0(A)$, $AX = 0_{\mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R})} \Leftrightarrow \begin{cases} 2x - 2y = 0 \\ x - y = 0 \\ -4y + 2z = 0 \end{cases}$

$$E_0(A) = \text{Vect} \left(\underbrace{\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}}_{\substack{u_1 \\ \dim 1}} \right)$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} x = y \\ y = 2z \\ y \in \mathbb{R} \end{cases}$$

* Soit $X \in E_1(A)$, $AX = X \Leftrightarrow \begin{cases} x - 2y = 0 \\ x - 2y = 0 \\ -4y + z = 0 \end{cases}$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} x = 2y \\ y = 4z \\ y \in \mathbb{R} \end{cases} \quad E_1(A) = \text{Vect} \left(\begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 4 \end{pmatrix} \right)$$

A étant diagonalisable on a : $\mathcal{M}_{3,1} = E_1(A) \oplus E_0(A) \oplus E_2(A)$
 Ainsi par concaténer des bases on a :
 $B = v_1 \# v_2 \# v_3$ une base de $\mathcal{M}_{3,1}$

Ainsi, par théorème de changement de base on a :

$$\text{Mat}_B(PA) = P_{B_0 \rightarrow B} \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix} \begin{matrix} |v_1 \\ |v_2 \\ |v_3 \end{matrix} P^{-1}$$

$$= D$$

* On cherche d'abord l'ensemble de $X \in \mathcal{M}_3(\mathbb{R})$ tel que

$$Y^2 = D \quad \text{se} \quad XD = DY$$

Soit X tel que $YP = DP$ alors

$$YP = \begin{pmatrix} a & b & c \\ d & e & f \\ g & h & i \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & c \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a & b & c \\ d & e & f \\ g & h & i \end{pmatrix}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} b=0 \\ 2c=0 \\ 0=d \\ e=e \\ 2f=f \\ 0=2g \\ h=2h \\ 2i=2i \end{cases} \quad \Leftrightarrow \begin{cases} b=0 \\ c=0 \\ d=0 \\ e=e \\ f=0 \\ g=0 \\ h=0 \\ i=1 \end{cases}$$

$$\{ Y \in \mathcal{M}_3(\mathbb{R}), Y^2 = D \} = \begin{pmatrix} a & 0 & 0 \\ 0 & e & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \{ X \in \mathcal{M}_3(\mathbb{R}), XD = DX \mid (a, e, 1) \in \mathbb{R}^3 \}$$

Ainsi si $Y^2 = D$ alors Y est diagonale.

Semaine 16
classe

$$Y^2 = \begin{pmatrix} x^2 & 0 & 0 \\ 0 & y^2 & 0 \\ 0 & 0 & z^2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix} = D$$

$$\Leftrightarrow Y = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & \sqrt{2} \end{pmatrix} \text{ ou } \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & \sqrt{2} \end{pmatrix} \text{ ou } \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -\sqrt{2} \end{pmatrix}$$

$$\text{ou } \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & -\sqrt{2} \end{pmatrix}$$

On a $X^2 = A \Leftrightarrow XA = AX$

$$\Leftrightarrow X P D P^{-1} = P D P^{-1} X$$

$$\stackrel{P^{-1} X P \rightarrow Y}{\Leftrightarrow} P^{-1} X P D = D P^{-1} X P$$

Ainsi $P^{-1} X P \in \{Y \in \mathcal{M}_3(\mathbb{R}), Y^2 = D\}$

$$P^{-1} X P = Y \Leftrightarrow X = P Y P^{-1}$$

avec $Y = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & \sqrt{2} \end{pmatrix} \text{ ou } \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & \sqrt{2} \end{pmatrix}$

$$\text{ou } \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -\sqrt{2} \end{pmatrix} \text{ ou } \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & -\sqrt{2} \end{pmatrix}$$

Ainsi $\{X \in \mathcal{M}_3(\mathbb{R}), X^2 = A\} = \{P Y P^{-1}, Y = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & \sqrt{2} \end{pmatrix}\}$

Exercice : Les deux questions sont indépendantes.

1. Soient $a, b, c \in \mathbb{R}^3$. La matrice $A = \begin{pmatrix} 0 & -b & c \\ a & 0 & -c \\ -a & b & 0 \end{pmatrix}$ est-elle diagonalisable ?

2. Diagonaliser la matrice $M = \begin{pmatrix} 0 & 3 & 2 \\ -2 & 5 & 2 \\ 2 & -3 & 0 \end{pmatrix}$. On donnera aussi la matrice de passage de la base canonique à la base de vecteurs propres.

Marquise

$$1) \chi_A = \begin{vmatrix} \lambda & b & -c \\ -a & \lambda & c \\ a & -b & \lambda \end{vmatrix} \xrightarrow{L_2 \leftarrow L_2 + L_1} \begin{vmatrix} \lambda & b & -c \\ \lambda - a & \lambda + b & 0 \\ a & -b & \lambda \end{vmatrix} \xrightarrow{L_3 \leftarrow L_3 + L_2} \begin{vmatrix} \lambda & b & -c \\ \lambda - a & \lambda + b & 0 \\ \lambda & \lambda & \lambda \end{vmatrix}$$

$$= \lambda \begin{vmatrix} \lambda & b & -c \\ \lambda - a & \lambda + b & 0 \\ 1 & 1 & 1 \end{vmatrix} \xrightarrow{\substack{C_2 \leftarrow C_2 - C_1 \\ C_3 \leftarrow C_3 - C_1}} \lambda \begin{vmatrix} \lambda & -\lambda + b & -\lambda - c \\ \lambda - a & b + a & -\lambda + a \\ 1 & 0 & 0 \end{vmatrix}$$

$$= \lambda \times \lambda \times (-\lambda) \begin{vmatrix} -\lambda + b & -\lambda - c \\ b + a & -\lambda + a \end{vmatrix}$$

$$= \lambda ((-\lambda + b)(-\lambda + a) - (b + a)(-\lambda - c))$$

$$= \lambda (\lambda^2 - \lambda a - \lambda b + ab + \lambda b + bc + \lambda a + ac)$$

$$= \lambda (\lambda^2 + ab + bc + ac)$$

$$\Delta = -4(ab + bc + ac)$$

* si $ab + bc + ac < 0$ i.e $\Delta > 0$

χ_A possède 3 valeurs propres distinctes et comme $A \in \mathcal{M}_3(\mathbb{R})$,
A est diagonalisable.

* si $ab + bc + ac > 0$ i.e $\Delta < 0$:

χ_A n'est pas scindé à racines simples sur \mathbb{R} et donc A n'est pas diagonalisable.

* si $ab + bc + ac = 0$ i.e $\Delta = 0$:

χ_A possède comme unique racine 0.

Ainsi, A diagonalisable \Leftrightarrow A semblable à la matrice nulle

\Leftrightarrow A est la matrice nulle

$\Leftrightarrow a = b = c = 0$

Exercice 1. Soit $A \in M_n(\mathbb{R})$. On considère l'endomorphisme $f_A \in \mathcal{L}(M_n(\mathbb{R}))$ défini par $f_A : M \mapsto AM$.

1. Montrer que si $A^2 = A$ alors f_A est diagonalisable.
2. Montrer que f_A est diagonalisable si et seulement si A est diagonalisable.

1. Supposons que $A^2 = A$, alors $P = X^2 - X$ annule f_A .
 En effet, pour tout $M \in M_n(\mathbb{R})$, $P(f_A)(M) = (f_A^2 - f_A)(M)$
 $P(f_A)(M) = A^2 M - AM \stackrel{A^2=A}{=} AM - AM = 0$.
 Et $P = X(X-1)$ est scindé à racines simples sur \mathbb{R} . Ainsi, f_A est diagonalisable sur \mathbb{R} .

2. Montrons que : f_A est diagonalisable sur $\mathbb{R} \Leftrightarrow A$ est diagonalisable sur \mathbb{R} . Cette équivalence revient donc à montrer que : $P \in \mathcal{A}_{M_n}(f_A) \Leftrightarrow P \in \mathcal{A}_n(A)$.

Soit $P \in \mathbb{R}[X]$, $P = \sum_{k=0}^{+\infty} a_k X^k$ où les $(a_k)_{k \in \mathbb{N}}$ sont des réels presque tous nuls.

$$\text{Ainsi, } P(f_A) = \sum_{k=0}^{+\infty} a_k f_A^k.$$

$$P(f_A) = 0 \Leftrightarrow \sum_{k=0}^{+\infty} a_k f_A^k = 0$$

$$\Leftrightarrow \sum_{k=0}^{+\infty} a_k A^k = 0$$

$$\Leftrightarrow P(A) = 0.$$

On a donc : f_A est diagonalisable sur $\mathbb{R} \Leftrightarrow \exists P \in \mathbb{R}[X]$ scindé à racines simples tel que $P(f_A) = 0_{\mathcal{L}(M_n(\mathbb{R}))}$

$\Leftrightarrow \exists P \in \mathbb{R}[X]$ scindé à racines simples tel que

$$P(A) = 0_{M_n(\mathbb{R})} \Leftrightarrow A \text{ est diagonalisable sur } \mathbb{R}.$$

Ainsi, f_A est diagonalisable sur $\mathbb{R} \Leftrightarrow A$ est diagonalisable sur \mathbb{R} .

Léonard

Semaine 14 : réduction des endomorphismes et des matrices II.

Soit K un sous-corps de \mathbb{C} , E un K -ev de dimension finie $n \geq 1$.
 f, g des endomorphismes de $\mathcal{M}_n(K)$ qui commutent. On suppose que f possède n valeurs propres λ_i distinctes dans K . Démontrer qu'il existe une base B de E dans laquelle $\text{Mat}_B(f)$ et $\text{Mat}_B(g)$ sont diagonales.

Notons $\lambda_1, \dots, \lambda_m \in K$ les m valeurs propres distinctes de f . f est diagonalisable ainsi, on a la décomposition :
 $E = E_{\lambda_1}(f) \oplus E_{\lambda_2}(f) \oplus \dots \oplus E_{\lambda_m}(f)$.

Soit $i \in [1, m]$, $x \in E_{\lambda_i}(f)$, ainsi $f(x) = \lambda_i x$.

$$\Rightarrow g \circ f(x) = g(\lambda_i x)$$

($g \circ f = f \circ g$ et g linéaire) $\Rightarrow f(g(x)) = \lambda_i g(x)$.

Ainsi $g(x) \in E_{\lambda_i}(f)$.

$\forall i \in [1, m]$, $E_{\lambda_i}(f)$ est stable par g .

$\forall i \in [1, m]$, $g|_{E_{\lambda_i}(f)}$ est l'endomorphisme induit par g sur $E_{\lambda_i}(f)$.
défini par

$$\begin{array}{c|c} g|_{E_{\lambda_i}(f)} & E_{\lambda_i}(f) \rightarrow E_{\lambda_i}(f) \\ \hline & x \mapsto g(x) \end{array}$$

Par le cours, $g|_{E_{\lambda_i}(f)}$ est diagonalisable dans $E_{\lambda_i}(f)$ ie il existe $B_{E_{\lambda_i}(f)}$ une base de $E_{\lambda_i}(f)$ telle que $\text{Mat}_{B_{E_{\lambda_i}(f)}}(g|_{E_{\lambda_i}(f)})$ soit diagonale.

Par concaténation des bases dans une somme directe,
 $B = B_{\lambda_1}(f) \# B_{\lambda_2}(f) \# \dots \# B_{\lambda_m}(f)$ est une base de E .

Par construction même de cette base, $\text{Mat}_B(g)$ est diagonale.
Comme B est une base adaptée à la décomposition de E ,

$\text{Mat}_B(f)$ est également diagonale .

□

Benjamin

Colle semaine 14

Soient $n \in \mathbb{N}^*$ et $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C})$. Montrez que :
 A nilpotente si et seulement si $\text{tr}(A) = \dots = \text{tr}(A^n) = 0$

\Rightarrow Supposons que A est nilpotente.

Alors A est semblable à une matrice triangulaire supérieure stricte :

$$\exists P \in \mathcal{GL}_n(\mathbb{C}), A = P \overbrace{\begin{pmatrix} 0 & & * \\ & \ddots & \\ 0 & & 0 \end{pmatrix}}^T P^{-1}$$

Par récurrence, on montre que :

$$\forall k \in \mathbb{N}^*, A^k = P T^k P^{-1}$$

$$\forall k \in \mathbb{N}^*, T^k = \begin{pmatrix} 0 & & * \\ & \ddots & \\ 0 & & 0 \end{pmatrix} \quad (\text{produits par blocs})$$

La trace étant un invariant de similitude, on lit alors :

$$\forall k \in \mathbb{N}^*, \text{Tr}(A^k) = \text{Tr}(T^k) = 0$$

$$\Rightarrow \forall k \in \llbracket 1, n \rrbracket, \text{Tr}(A^k) = 0$$

\Leftarrow On procède par récurrence sur $n \in \mathbb{N}^*$, la dimension de l'espace :

$$\textcircled{I} \quad n=1$$

Supposons que $A \in \mathcal{M}_1(\mathbb{C})$ et $\text{Tr}(A) = 0$:

$$\left. \begin{array}{l} A = (a) \\ \text{Tr}(A) = 0 \end{array} \right\} \Rightarrow a=0$$

Donc $A = 0_{\mathcal{M}_1(\mathbb{C})}$ et A est nilpotente.

Ainsi, $P(1)$ est vraie.

(H) Soit $n \in \mathbb{N}^*$, supposons que toute matrice de $M_n(\mathbb{C})$ vérifiant l'hypothèse sur les traces est nilpotente.

Supposons que $A \in M_n(\mathbb{C})$ et $\text{TR}(A) = \dots = \text{TR}(A^{n+1}) = 0$

Soit $\chi_A = \sum_{k=0}^{n+1} a_k X^k \in \mathbb{C}_{n+1}[X]$ le polynôme caractéristique de A . Par Cayley-Hamilton:

$$\chi_A(A) = 0$$

$$\Rightarrow \sum_{k=0}^{n+1} a_k A^k = 0$$

↓ $\text{TR}(\cdot)$ linéaire

$$\Rightarrow \sum_{k=0}^{n+1} a_k \underbrace{\text{TR}(A^k)}_{=0 \text{ sauf si } k=0} = 0$$

$$\Rightarrow a_0 \times \text{TR}(I_n) = (n+1)a_0 = 0$$

$$\Rightarrow a_0 = 0$$

On en déduit: $\chi_A = X \left(\sum_{k=1}^{n+1} a_k X^{k-1} \right)$ ($a_{n+1} \neq 0$)
Donc 0 est valeur propre de A .

Soit $\varphi_A \in \mathcal{O}(M_n(\mathbb{C}))$ l'endomorphisme canoniquement associé à A . 0 étant valeur propre de A donc de φ_A , il existe $e_0 \in M_{n+1}(\mathbb{C})$ vecteur propre associé à la valeur propre 0.

On complète en $(e_0, e_1, \dots, e_n) \stackrel{=B}{\leftarrow}$ une base de $M_{n+1}(\mathbb{C})$ par le théorème de la base incomplète. Si \mathcal{B}_0 est la base canonique de $M_{n+1}(\mathbb{C})$, par théorème de changement de base:

$$A = \text{Mat}_{\mathcal{B}_0}(\varphi_A) = \overbrace{P_{\mathcal{B}_0 \rightarrow \mathcal{B}}^{-1}}^P \text{Mat}_{\mathcal{B}}(\varphi_A) \overbrace{P_{\mathcal{B} \rightarrow \mathcal{B}_0}}^{-1}$$

$$\Rightarrow A = P \begin{pmatrix} 0 & * & \dots & * \\ * & \boxed{B} & & \\ \vdots & & & \\ * & & & \end{pmatrix} P^{-1} \quad \mathcal{B} \in M_n(\mathbb{C})$$

On montre encore par récurrence et produits par blocs:

$$\forall k \in \mathbb{N}^*, A^k = P \begin{pmatrix} 0 & x & \cdots & x \\ 0 & \boxed{B^k} & & \\ \vdots & & & \\ 0 & & & \end{pmatrix} P^{-1}$$

Donc :

$$\forall k \in \mathbb{N}, \text{tr}(A^k) = \text{tr}(B^k) + 0$$

Ainsi, l'hypothèse de récurrence s'applique à B :

B est nilpotente, donc il existe $p \in \mathbb{N}^*$ tel que $B^p = 0$

Alors :

$$A^{2p} = A^p \times A^p = \begin{pmatrix} 0 & x & \cdots & x \\ 0 & \boxed{B^p = 0} & & \\ \vdots & & & \\ 0 & & & \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 0 & x & \cdots & x \\ 0 & \boxed{B^p = 0} & & \\ \vdots & & & \\ 0 & & & \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow A^{2p} = 0$$

On en conclut que A est nilpotente :
 $P(n+1)$ est encore vraie.

③ Par principe de récurrence :

$$\forall n \in \mathbb{N}^*, \forall A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C}),$$

$$(\text{tr}(A) = \dots = \text{tr}(A^n)) \Rightarrow A \text{ nilpotente.}$$

Son équivalence est ainsi démontrée.

Pauline

Énoncé:

Soit $A \in M_n(\mathbb{C})$ et on définit la matrice B par blocs :

$$B = \begin{pmatrix} O_n & A \\ A & O_n \end{pmatrix}$$

1) Montrer que la matrice $P = \begin{pmatrix} I_n & I_n \\ I_n & -I_n \end{pmatrix}$ est inversible

En déduire que B est semblable à la matrice B' définie par :

$$B' = \begin{pmatrix} A & O_n \\ O_n & -A \end{pmatrix}$$

2) Établir alors que A est diagonalisable si et seulement si B est diagonalisable.

1) Analyse: Supposons que P est inversible.

Soient, $X = \begin{pmatrix} X \\ Y \end{pmatrix}$ et $C = \begin{pmatrix} C_1 \\ C_2 \end{pmatrix}$ tels que :

$$PX = C \Leftrightarrow X = P^{-1}C$$

$$PX = \begin{pmatrix} X + Y \\ X - Y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} C_1 \\ C_2 \end{pmatrix}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} X + Y = C_1 \\ X - Y = C_2 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} X + Y = C_1 \\ 2X = C_1 + C_2 \end{cases} \quad (2 \times (X_2 + X_1))$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} X = \frac{1}{2} C_1 + \frac{1}{2} C_2 \\ Y = \frac{1}{2} C_1 - \frac{1}{2} C_2 \end{cases}$$

$$\text{Ainsi, } P^{-1} = \begin{pmatrix} \frac{1}{2} I_n & \frac{1}{2} I_n \\ \frac{1}{2} I_n & -\frac{1}{2} I_n \end{pmatrix}$$

Synthèse: vérifions que P^{-1} convient.

$$\text{or, } P P^{-1} = \begin{pmatrix} I_n & 0_n \\ 0_n & I_n \end{pmatrix}$$

$$\text{Ainsi, } P \text{ est inversible et } P^{-1} = \begin{pmatrix} \frac{1}{2} I_n & \frac{1}{2} I_n \\ \frac{1}{2} I_n & -\frac{1}{2} I_n \end{pmatrix}$$

• Vérifions que $B = P B^{-1} P^{-1}$.

$$\begin{aligned} \text{or, } P B^{-1} P^{-1} &= \begin{pmatrix} I_n & I_n \\ I_n & -I_n \end{pmatrix} \begin{pmatrix} A & 0_n \\ 0_n & -A \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \frac{1}{2} I_n & \frac{1}{2} I_n \\ \frac{1}{2} I_n & -\frac{1}{2} I_n \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} 0_n & A \\ A & 0_n \end{pmatrix} \\ &= \underline{B}. \end{aligned}$$

2) Montrons que A est diagonalisable si et seulement si B est diagonalisable.

or, B est semblable à B^{-1} .

Montrons plutôt que:

A est diagonalisable $\Leftrightarrow B^{-1}$ est diagonalisable.

\Rightarrow Supposons que A est diagonalisable.

Il existe $Q \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C})$ et $D \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C})$ diagonale telles que: $A = Q D Q^{-1}$.

$$B^{-1} = \begin{pmatrix} A & 0_n \\ 0_n & -A \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} Q D Q^{-1} & 0_n \\ 0_n & -Q D Q^{-1} \end{pmatrix}$$

$$= \underbrace{\begin{pmatrix} Q & 0 \\ 0 & -Q \end{pmatrix}}_P \begin{pmatrix} D & 0 \\ 0 & D \end{pmatrix} \underbrace{\begin{pmatrix} Q^{-1} & 0 \\ 0 & Q^{-1} \end{pmatrix}}_{P^{-1}}$$

B^{-1} est semblable à une matrice diagonale, elle est donc diagonalisable.

⇒ Supposons que B^{-1} est diagonalisable.

Il existe donc un polynôme $P \in \mathbb{C}[X]$ scindé à racines simples sur \mathbb{C} tel que $P(B^{-1}) = 0$.

Ainsi :

$$\sum_{k=0}^m a_k B^{-k} = 0 \Leftrightarrow \begin{pmatrix} P(A) & 0_n \\ 0_n & P(-A) \end{pmatrix} = 0.$$

⇒ $P(A) = 0$ et est scindé à racines simples sur \mathbb{C} .

Ainsi, A est diagonalisable.