

Exercice 1 On définit les matrices suivantes

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & -1 \\ 2 & 3 & -2 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}, B = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 1 \end{pmatrix}, C = \begin{pmatrix} 3 & -1 \\ 0 & 2 \\ 4 & 0 \end{pmatrix},$$

$$D = (1 \ 2 \ -1), E = \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \end{pmatrix}$$

1. Parmi les matrices, lesquelles peut-on multiplier ? Donner la taille des produits puis les calculer.

Correction On peut former les produits suivants :

• $AC \in \mathcal{M}_{3,2}(\mathbb{R})$ et $AC = \begin{pmatrix} -1 & 3 \\ -2 & 4 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$	• $E \times D \in \mathcal{M}_{2,3}(\mathbb{R})$ et $E \times D = \begin{pmatrix} 3 & 6 & -3 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$
• $DA \in \mathcal{M}_{1,3}(\mathbb{R})$ et $DA = (5 \ 8 \ -5)$	• $DC \in \mathcal{M}_{1,2}(\mathbb{R})$ et $DC = (-1 \ 3)$
• $CB \in \mathcal{M}_{3,2}(\mathbb{R})$ et $CB = \begin{pmatrix} 1 & 5 \\ 4 & 2 \\ 4 & 8 \end{pmatrix}$	• $CE \in \mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R})$ et $CE = \begin{pmatrix} 9 \\ 0 \\ 12 \end{pmatrix}$
• $BE \in \mathcal{M}_{2,1}(\mathbb{R})$ et $BE = \begin{pmatrix} 3 \\ 6 \end{pmatrix}$	• $B^2 \in \mathcal{M}_{2,2}(\mathbb{R})$ et $B^2 = \begin{pmatrix} 5 & 4 \\ 4 & 5 \end{pmatrix}$
	• $A^2 \in \mathcal{M}_{3,3}(\mathbb{R})$ et $A^2 = \begin{pmatrix} 5 & 8 & -5 \\ 8 & 13 & -8 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$

2. Donner leur transposée.

Correction

$$A^T = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 \\ 2 & 3 & 0 \\ -1 & -2 & 0 \end{pmatrix}, B^T = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 1 \end{pmatrix}, C^T = \begin{pmatrix} 3 & 0 & 4 \\ -1 & 2 & 0 \end{pmatrix},$$

$$D^T = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix}, E^T = (3 \ 0)$$

Exercice 2 Pour $x \in \mathbb{R}$, on pose $A(x) = \begin{pmatrix} \cos(x) & -\sin(x) \\ \sin(x) & \cos(x) \end{pmatrix}$

1. Pour $(x, y) \in \mathbb{R}^2$, calculer $A(x)A(y)$.
2. Soit $(x, n) \in \mathbb{R} \times \mathbb{N}$. Déterminer $(A(x))^n$.

Correction

1. Soit $(x, y) \in \mathbb{R}^2$.

$$\begin{aligned} A(x)A(y) &= \begin{pmatrix} \cos(x) & -\sin(x) \\ \sin(x) & \cos(x) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \cos(y) & -\sin(y) \\ \sin(y) & \cos(y) \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} \cos(x)\cos(y) - \sin(x)\sin(y) & -\cos(x)\sin(y) - \sin(x)\cos(y) \\ \cos(x)\sin(y) + \sin(x)\cos(y) & -\sin(x)\sin(y) + \cos(x)\cos(y) \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} \cos(x+y) & -\sin(x+y) \\ \sin(x+y) & \cos(x+y) \end{pmatrix} \\ A(x)A(y) &= A(x+y) \end{aligned}$$

2. Soit $x \in \mathbb{R}$. On va démontrer par récurrence que $\forall k \in \mathbb{N}, (A(x))^k = A(kx)$.
 Posons pour $k \in \mathbb{N}, P(k) : "(A(x))^k = A(kx)"$

Initialisation : Pour $k = 0, A(x)^0 = I_2$ et $A(0x) = A(0) = \begin{pmatrix} \cos(0) & -\sin(0) \\ \sin(0) & \cos(0) \end{pmatrix} = I_2$

donc $P(0)$ est vraie.

Hérédité : Supposons qu'il existe un entier $k \in \mathbb{N}$ pour lequel $P(k)$ est vrai.

$$\begin{aligned} (A(x))^{k+1} &= (A(x))^k \times A(x) \\ &= A(kx) \times A(x) \text{ par l'hypothèse de récurrence} \\ &= A(kx + x) \text{ par la question 1} \\ &= A((k+1)x) \end{aligned}$$

Conclusion : On a donc démontré que $\forall k \in \mathbb{N}, (A(x))^k = A(kx)$.

Exercice 3 Soit $(a, b) \in \mathbb{R}^2$. Calculer les puissances des matrices suivantes :

$$N = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}, A = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix}, B = \begin{pmatrix} a & 0 \\ b & a \end{pmatrix}, C = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, D = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Correction

1. Pour les puissances de N , on calcule les premières puissances.

$$\begin{matrix} & \begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} & \begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \\ \begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} & \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} & \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \\ N & N^2 & N^3 \end{matrix}$$

Donc, $\forall k \in \mathbb{N}, k \geq 3, N^k = 0_3$.

2. Pour les puissances de A , on va calculer les premières puissances et conjecturer une formule.

$$\begin{matrix} & \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix} & \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix} \\ \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix} & \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & -1 \end{pmatrix} & \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \\ A & A^2 & A^3 \end{matrix}$$

On remarque alors que $A^3 = -I_2$. On en déduit que : $A^4 = -A, A^5 = -A^2$ et $A^6 = I_2$.

Puis, $A^7 = A, \dots$

La forme de la puissance va donc dépendre du reste dans la division euclidienne de k par 6.

$\forall k \in \mathbb{N}, \exists!(\ell, r) \in \mathbb{N} \times \llbracket 0, 5 \rrbracket$ tel que $k = 6\ell + r$.

$$A^k = \begin{cases} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} & \text{pour } k = 6\ell \\ \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix} & \text{pour } k = 6\ell + 1 \\ \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & -1 \end{pmatrix} & \text{pour } k = 6\ell + 2 \\ \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} & \text{pour } k = 6\ell + 3 \\ \begin{pmatrix} -1 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} & \text{pour } k = 6\ell + 4 \\ \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} & \text{pour } k = 6\ell + 5 \end{cases}$$

3. Pour les puissances de B , on fait la même chose.

$$\begin{matrix} & \begin{pmatrix} a & 0 \\ b & a \end{pmatrix} & \begin{pmatrix} a & 0 \\ b & a \end{pmatrix} \\ \begin{pmatrix} a & 0 \\ b & a \end{pmatrix} & \begin{pmatrix} a^2 & 0 \\ 2ab & a^2 \end{pmatrix} & \begin{pmatrix} a^3 & 0 \\ 3a^2b & a^3 \end{pmatrix} \\ B & B^2 & B^3 \end{matrix}$$

On propose donc de montrer que $\forall k \in \mathbb{N}^* : B^k = \begin{pmatrix} a^k & 0 \\ ka^{k-1}b & a^k \end{pmatrix}$

Initialisation : Pour $k = 1$, on trouve bien à droite la définition de B donc $P(1)$ est vraie.

Hérédité : Supposons qu'il existe un entier $k \in \mathbb{N}^*$ pour lequel la formule est vraie.

$$\begin{aligned} B^{k+1} = B^k \times B &= \begin{pmatrix} a^k & 0 \\ ka^{k-1}b & a^k \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a & 0 \\ b & a \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} a^{k+1} & 0 \\ (k+1)a^k b & a^{k+1} \end{pmatrix} \end{aligned}$$

Conclusion : La formule proposée est vraie.

4. Pour la matrice C , on va appliquer le binôme de Newton. On sépare C sous la forme $C = I_3 + N$

où $N = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$. Les matrices N et I_3 commutent donc on peut appliquer le binôme de Newton :

$$\forall k \in \mathbb{N}, C^k = (I_3 + N)^k = \sum_{\ell=0}^k \binom{k}{\ell} N^\ell I_3^{k-\ell}$$

Nous avons remplacé le calcul des puissances de C par celui des puissances de N .

Or, pour $l \geq 3$, $N^l = 0_3$ donc la somme précédente s'arrête à l'indice $\ell = 2$.

$$\begin{aligned} \forall k \in \mathbb{N}, C^k &= \binom{k}{0} N^0 + \binom{k}{1} N + \binom{k}{2} N^2 = I_3 + kN + \frac{k(k-1)}{2} N^2 \\ &= \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} + k \begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} + \frac{k(k-1)}{2} \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} 1 & k & k + \frac{k(k-1)}{2} \\ 0 & 1 & k \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} 1 & k & \frac{k(k+1)}{2} \\ 0 & 1 & k \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

5. Pour la matrice D , nous également appliquer le binôme de Newton. On sépare D sous la forme

$C = I_3 + M$ où $M = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$. Les matrices M et I_3 commutent donc on peut appliquer le binôme de Newton :

$$\forall k \in \mathbb{N}, D^k = (I_3 + M)^k = \sum_{\ell=0}^k \binom{k}{\ell} M^\ell I_3^{k-\ell}$$

Nous avons remplacé le calcul des puissances de D par celui des puissances de M . Toutefois, ces dernières sont beaucoup plus faciles à calculer.

$$\begin{matrix} \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} & \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \\ M & M^2 & M^3 \end{matrix}$$

La somme précédente s'arrête donc à l'indice $\ell = 2$.

$$\begin{aligned} \forall k \in \mathbb{N}, D^k &= \binom{k}{0} M^0 + \binom{k}{1} M + \binom{k}{2} M^2 = I_3 + kM + \frac{k(k-1)}{2} M^2 \\ &= \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} + k \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} + \frac{k(k-1)}{2} \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & k & \frac{k(k-1)}{2} \\ 0 & 1 & k \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

Exercice 4 Calculer, lorsque c'est possible, l'inverse des matrices suivantes

$$A = \begin{pmatrix} -1 & 1 \\ 2 & 1 \end{pmatrix}, B = \begin{pmatrix} 1 & \mathbf{i} \\ \mathbf{i} & 1 \end{pmatrix}, C = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 3 \\ 2 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}, D = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

[Correction](#)

1. Pour les matrices de taille 2×2 , on sait que la valeur du déterminant est un critère d'inversibilité.

$$\det(A) = -1 \times 1 - 2 \times 1 = -3 \neq 0 \text{ donc } A \text{ est inversible et } A^{-1} = \frac{1}{-3} \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ -2 & -1 \end{pmatrix}.$$

2. Pour les matrices de taille 2×2 , on sait que la valeur du déterminant est un critère d'inversibilité.

$$\det(B) = 1 \times 1 - \mathbf{i} \times \mathbf{i} = 2 \neq 0 \text{ donc } B \text{ est inversible et } B^{-1} = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 1 & -\mathbf{i} \\ -\mathbf{i} & 1 \end{pmatrix}.$$

3. On va appliquer la méthode du pivot de Gauss. Soit $B = \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{pmatrix} \in \mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R})$.

$$\begin{aligned}
 CX = B & \iff \begin{cases} x + y + 3z = b_1 \\ 2x + y = b_2 \\ x + y + z = b_3 \end{cases} \\
 & \xrightarrow{L_2 \leftarrow L_2 - 2L_1} \begin{cases} x + y + 3z = b_1 \\ -y - 6z = -2b_1 + b_2 \\ x + y + z = b_3 \end{cases} \\
 & \xrightarrow{L_3 \leftarrow L_3 - L_1} \begin{cases} x + y + 3z = b_1 \\ -y - 6z = -2b_1 + b_2 \\ -2z = -b_1 + b_3 \end{cases} \\
 & \xrightarrow{L_3 \leftarrow -\frac{1}{2}L_3} \begin{cases} x + y + 3z = b_1 \\ -y - 6z = -2b_1 + b_2 \\ z = \frac{b_1 - b_3}{2} \end{cases} \\
 & \xrightarrow{L_2 \leftarrow L_2 + 6L_3} \begin{cases} x + y + 3z = b_1 \\ -y = b_1 + b_2 - 3b_3 \\ z = \frac{b_1 - b_3}{2} \end{cases} \\
 & \xrightarrow{L_1 \leftarrow L_1 - 3L_3} \begin{cases} x + y = \frac{-b_1 + 3b_3}{2} \\ -y = b_1 + b_2 - 3b_3 \\ z = \frac{b_1 - b_3}{2} \end{cases} \\
 & \xrightarrow{L_1 \leftarrow L_1 + L_2} \begin{cases} x = \frac{b_1 + 2b_2 - 3b_3}{2} \\ -y = b_1 + b_2 - 3b_3 \\ z = \frac{b_1 - b_3}{2} \end{cases} \\
 & \iff \begin{cases} x = \frac{b_1 + 2b_2 - 3b_3}{2} \\ y = -b_1 - b_2 + 3b_3 \\ z = \frac{b_1 - b_3}{2} \end{cases}
 \end{aligned}$$

Le système admet une unique solution donc A est inversible et

$$A^{-1} = \begin{pmatrix} \frac{1}{2} & 1 & \frac{-3}{2} \\ -1 & -1 & 3 \\ \frac{1}{2} & 0 & \frac{-1}{2} \end{pmatrix} = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 1 & 2 & -3 \\ -2 & -2 & 6 \\ 1 & 0 & -1 \end{pmatrix}$$

4. De même, on obtient que D est inversible et que $D^{-1} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}$

Exercice 5 Posons $A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ -1 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & -1 \end{pmatrix}$.

1. Montrer que $A(A^2 - 3I_3) = -3I_3$.
2. En déduire que A est inversible et la valeur de son inverse.

Correction

1. On calcule A^2 puis $A^2 - 3I_3$.

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ -1 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ -1 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ -1 & 2 & -3 \\ -1 & -1 & 3 \end{pmatrix}$$

$$\text{Donc, } A^2 - 3I_3 = \begin{pmatrix} -2 & 1 & 0 \\ -1 & -1 & -3 \\ -1 & -1 & 0 \end{pmatrix}.$$

On calcule $A(A^2 - 3I_3)$.

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ -1 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -2 & 1 & 0 \\ -1 & -1 & -3 \\ -1 & -1 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ -1 & 2 & -3 \\ -1 & -1 & 3 \end{pmatrix}$$

Donc, $A(A^2 - 3I_3) = -3I_3$.

- 2.

$$\begin{aligned} A(A^2 - 3I_3) = -3I_3 &\Leftrightarrow A \times \left(-\frac{1}{3}A^2 + I_3\right) = I_3 \\ &\Leftrightarrow \left(-\frac{1}{3}A^2 + I_3\right) \times A = I_3 \end{aligned}$$

Donc A est inversible et $A^{-1} = I_3 - \frac{1}{3}A^2$.

Exercice 6 Soient les matrices $A = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix}$ et $B = \begin{pmatrix} -1 & 5 & 0 \\ -3 & 11 & -2 \end{pmatrix}$.

1. On veut résoudre l'équation $AX = B$ d'inconnues X . Quelle est la taille de la matrice X ? Déterminer les solutions X .
2. On veut résoudre l'équation $YA = B$ d'inconnues Y . Quelle est la taille de la matrice Y ? Déterminer les solutions Y .

Correction

1. Pour pouvoir faire le produit AX , il faut que la matrice X ait 2 lignes. Pour résoudre $AX = B$, il faut que le produit AX soit de la même taille que la matrice B donc il faut que AX ait 3 colonnes : $X \in \mathcal{M}_{2,3}(\mathbb{R})$.

$$\det(A) = -5 - 1 \neq 0 \text{ donc } A \text{ est inversible et } AX = B \Leftrightarrow X = A^{-1}B = \begin{pmatrix} -2 & 2 & -4 \\ 0 & 4 & 2 \end{pmatrix}$$

2. Pour pouvoir faire le produit YA , il faut que Y ait 2 colonnes. Pour résoudre $YA = B$, il faut que le produit YA soit de la même taille que B . Or, dans ce cas, le produit YA a 2 colonnes, ce qui est incompatible avec $YA = B$.
 Cette équation matricielle n'a aucune solution.

Exercice 7 On définit la suite $(u_n)_{n \in \mathbb{N}}$ par :

$$u_0 = 2, u_1 = 1, \text{ et } \forall n \in \mathbb{N}, u_{n+2} = 3u_{n+1} - 2u_n.$$

et on définit, pour tout $n \in \mathbb{N}$, la matrice colonne $X_n = \begin{pmatrix} u_n \\ u_{n+1} \end{pmatrix}$ et $P = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 2 \end{pmatrix}$.

1. Montrer que P est inversible et déterminer son inverse que l'on notera P^{-1} .
2. Déterminer une matrice A telle que pour tout entier naturel n , $X_{n+1} = AX_n$.
3. En déduire que pour tout $n \in \mathbb{N}$, $X_n = A^n X_0$.
4. Déterminer la matrice D (qui est une matrice diagonale) définie par : $D = P^{-1}AP$.
5. Montrer que $A = PDP^{-1}$, puis que $\forall n \in \mathbb{N}$, $A^n = PD^nP^{-1}$.
6. Déterminer, pour tout $n \in \mathbb{N}$, la matrice D^n . **On ne demande aucune démonstration.**
7. En déduire la matrice A^n (sous forme d'un tableau).
8. En déduire X_n , puis u_n en fonction de $n \in \mathbb{N}$.

Correction

1. P est une matrice carrée d'ordre 2. Calculons : $\det P = 1 \neq 0$,

donc P est inversible, d'inverse $P^{-1} = \begin{pmatrix} 2 & -1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix}$.

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

$$X_{n+1} = \begin{pmatrix} u_{n+1} \\ u_{n+2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} u_{n+1} \\ 3u_{n+1} - 2u_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -2 & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} u_n \\ u_{n+1} \end{pmatrix}$$

Si on note $A = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -2 & 3 \end{pmatrix}$ on a bien $\forall n \in \mathbb{N}$, $X_{n+1} = AX_n$.

3. Montrons ce résultat par récurrence.
- Pour tout $n \in \mathbb{N}$, on définit la propriété de récurrence : \mathcal{P}_n : " $X_n = A^n X_0$ ".
 - \mathcal{P}_0 est vraie car $A^0 X_0 = I_2 X_0 = X_0$.
 - Soit $n \in \mathbb{N}$ fixé quelconque tel que \mathcal{P}_n soit vraie. Alors :

$$\begin{aligned} A^{n+1} X_0 &= (A A^n) X_0 \text{ par définition de la puissance } n+1 \text{ de la matrice } A \\ &= A(A^n X_0) \text{ par associativité du produit matriciel} \\ &= AX_n \text{ d'après } \mathcal{P}_n \\ &= X_{n+1} \text{ d'après la question précédente.} \end{aligned}$$

Donc \mathcal{P}_{n+1} est vraie.

- Ainsi, d'après le principe de récurrence, pour tout $n \in \mathbb{N}$, $X_n = A^n X_0$.

4. Le calcul de $D = (P^{-1}A)P$ donne : $D = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix}$.

5. Par définition, $D = P^{-1}AP$. On multiplie par P à gauche. On obtient : $PD = AP$. Puis, en multipliant par P^{-1} à droite : $A = PDP^{-1}$.

Montrons le résultat suivant par récurrence.

- Pour tout $n \in \mathbb{N}$, on définit la propriété de récurrence : \mathcal{P}_n : " $A^n = PD^nP^{-1}$ ".

- \mathcal{P}_0 est vraie car $PD^0P^{-1} = PI_2P^{-1} = PP^{-1} = I_2 = D^0$.
- Soit $n \in \mathbb{N}$ fixé quelconque tel que \mathcal{P}_n soit vraie. Alors :

$$\begin{aligned} A^{n+1} &= A^n A \text{ par définition de la puissance } n+1 \text{ de la matrice } A \\ &= (PD^n P^{-1})(PDP^{-1}) \text{ d'après } \mathcal{P}_n \text{ et la question précédente} \\ &= PD^n (P^{-1}P)DP^{-1} \text{ par associativité du produit matriciel} \\ &= PD^n I_2 DP^{-1} \\ &= PD^{n+1} P^{-1}. \text{ Donc } \mathcal{P}_{n+1} \text{ est vraie.} \end{aligned}$$

- Ainsi, d'après le principe de récurrence, pour tout $n \in \mathbb{N}$, $A^n = PD^n P^{-1}$.

6. La matrice D est une matrice diagonale. Donc $\forall n \in \mathbb{N}, D^n = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 2^n \end{pmatrix}$.

7. Soit $n \in \mathbb{N}$ fixé quelconque. On a démontré que $A^n = (PD^n)P^{-1}$.

Ainsi : $PD^n = \begin{pmatrix} 1 & 2^n \\ 1 & 2^{n+1} \end{pmatrix}$. Puis : $A^n = (PD^n)P^{-1} = \begin{pmatrix} 2 - 2^n & -1 + 2^n \\ 2 - 2^{n+1} & -1 + 2^{n+1} \end{pmatrix}$.

8. On a calculé A^n en fonction de n à la question 7. Puisque $X_0 = \begin{pmatrix} u_0 \\ u_1 \end{pmatrix}$, on a $X_0 = \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \end{pmatrix}$.

Ainsi,

$$\forall n \in \mathbb{N}, X_n = A^n X_0 = \begin{pmatrix} (2 - 2^n).2 + (-1 + 2^n) \\ 2(2 - 2^{n+1} + (-1 + 2^{n+1})) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 - 2^n \\ 3 - 2^{n+1} \end{pmatrix}$$

Ainsi, $\forall n \in \mathbb{N}, \begin{pmatrix} u_n \\ u_{n+1} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 - 2^n \\ 3 - 2^{n+1} \end{pmatrix}$. On en déduit : $\forall n \in \mathbb{N}, u_n = 3 - 2^n$.

Exercice 8 [*] Soit $n \in \mathbb{N}^*$.

1. Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ telle que $A^2 + 2A - 3I_n = 0$.
Déterminer A^3 et A^4 .
2. Soit $A \in \mathcal{M}_4(\mathbb{R})$. Montrer que $(I_4 - A)(I_4 + A + A^2 + A^3) = I_4 - A^4$.
3. Soit $A \in \mathcal{M}_{3,2}(\mathbb{R})$.
 - (a) Quelle est la taille des matrices A^T , $A^T A$ et AA^T ?
 - (b) Quels sont les coefficients sur la diagonale de AA^T ?
 - (c) Montrer que les matrices $A^T A$ et AA^T sont symétriques.

Correction

1. $A^2 + 2A - 3I_n = 0 \Leftrightarrow A^2 = 3I_n - 2A$
Donc, $A^3 = A.A^2 = 3A + 2A^2 = 3A + 2(3I_n - 2A) = 3A - 6I_n + 4A = -6I_n + 7A$.
De même, $A^4 = A^3.A = -6A + 7A^2 = -6A + 21I_n - 14A = 21I_n - 20A$.
2. On développe par distributivité.

$$(I_4 - A)(I_4 + A + A^2 + A^3) = I_4 + A + A^2 + A^3 - A - A^2 - A^3 - A^4 = I_4 - A^4$$

3. (a) La matrice A^T est de taille 2×3 . Donc, $A^T A$ est une matrice carrée de taille 2.
La matrice AA^T est une matrice carrée de taille 3.
- (b) Soit $i \in \llbracket 1, 3 \rrbracket$.

$$(AA^T)_{i,i} = \sum_{k=1}^3 (A)_{i,k} \cdot A_{k,i}^T = \sum_{k=1}^3 a_{i,k}^2$$

- (c) $(A^T A)^T = A^T \cdot (A^T)^T = A^T \cdot A$ donc $A^T \cdot A$ est symétrique.
 $(AA^T)^T = (A^T)^T \cdot A^T = A \cdot A^T$ donc AA^T est aussi symétrique.