

Corrigé Devoir Maison 10

1. A est une matrice symétrique à coefficients réels, on peut donc affirmer que :

La matrice A est diagonalisable.

Détermination de $E_0(f)$:

Soit $(x, y, z) \in \mathbb{R}^3$.

$$\begin{aligned}
 (x, y, z) \in E_0(f) &\Leftrightarrow A \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \\
 &\Leftrightarrow \begin{cases} 5x - 2y + z = 0 \\ -2x + 2y + 2z = 0 \\ x + 2y + 5z = 0 \end{cases} \\
 &\Leftrightarrow \begin{cases} -12y - 24z = 0 & L_1 \leftarrow L_1 - 5L_3 \\ 6y + 12z = 0 & L_1 \leftarrow L_1 + 2L_3 \\ x + 2y + 5z = 0 \end{cases} \\
 &\Leftrightarrow \begin{cases} 0 = 0 & L_1 \leftarrow L_1 + 2L_2 \\ 6y + 12z = 0 \\ x + 2y + 5z = 0 \end{cases} \\
 &\Leftrightarrow \begin{cases} x = -z \\ y = -2z \\ z = z \end{cases}
 \end{aligned}$$

Donc : 0 est valeur propre de f et $E_0(f) = \text{Vect}(1, 2, -1)$.

$(1, 2, -1)$ étant non nul, c'est une base de $E_0(f)$.

Détermination de $E_1(f)$:

Soit $(x, y, z) \in \mathbb{R}^3$.

$$\begin{aligned}
 (x, y, z) \in E_1(f) &\Leftrightarrow (A - I) \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \\
 &\Leftrightarrow \begin{cases} -x - 2y + z = 0 \\ -2x - 4y + 2z = 0 \\ x + 2y - z = 0 \end{cases} \\
 &\Leftrightarrow x + 2y - z = 0 \\
 &\Leftrightarrow \begin{cases} x = x \\ y = y \\ z = x + 2y \end{cases}
 \end{aligned}$$

Donc : 1 est valeur propre de f et $E_1(f) = \text{Vect}((1, 0, 1), (0, 1, 2))$.

Les vecteurs $(1, 0, 1)$ et $(0, 1, 2)$ étant non colinéaires, ils constituent une base de $E_1(f)$.

Finalement : $\dim E_0(f) + \dim E_1(f) = 3 = \dim \mathbb{R}^3$. Donc f ne possède pas d'autres valeurs propres.

$\text{Sp}(A) = \{0, 1\}$.

2. La matrice A n'est pas inversible car 0 est valeur propre de A .

3. (a) On propose ici deux versions de la fonction `proj`.

```

1 def proj(M):
2     N = np.dot(M,M)
3     n = np.shape(M)[0]
4     for i in range(n):
5         for j in range(n):
6             if M[i,j] != N[i,j]:
7                 return False
8     return True
9
10 def proj(M):
11     N = np.dot(M,M)
12     return np.all(M == N)

```

- (b) Un calcul direct montre que $A^2 = A$.

```

1 >>> A = 1/6 * np.array([[5, -2, 1], [-2, 2, 2], [1, 2, 5]])
2 >>> proj(A)
3 False

```

La fonction renvoie `False` à cause des erreurs d'arrondi liées à la représentation dans Python des coefficients de A sous forme de flottants.

4. Montrons que $\text{Im}(f) = E_1(f)$.

- Soit $u \in E_1(f)$. On a $(f - \text{id})(u) = 0$ donc $u = f(u) \in \text{Im}(f)$, d'où $E_1(f) \subset \text{Im}(f)$.
- D'après le théorème du rang (\mathbb{R}^3 étant de dimension finie) :

$$\dim(\text{Im}(f)) + \dim(\text{Ker}(f)) = 3, \quad \text{donc} \quad \dim(\text{Im}(f)) = 2 = \dim(E_1(f))$$

Donc $\text{Im}(f) = E_1(f)$.

Remarque. On aurait pu montrer l'autre inclusion, à savoir $\text{Im}(f) \subset E_1(f)$. Soit $u \in \text{Im}(f)$. Il existe $a \in \mathbb{R}^3$ tel que $u = f(a)$. Donc $f(u) = f^2(a)$. Or $f^2 = f$, donc $f(u) = f^2(a) = f(a) = u$. D'où $u \in E_1(f)$.

5. (a) Soit $(u, v) \in (\mathbb{R}^3)^2$. Posons $U = \text{Mat}(u)$ et $V = \text{Mat}(v)$.

$$\langle f(u), v \rangle = (AU)^T V = U^T A^T V \underset{A \text{ sym.}}{=} U^T (AV) = \langle u, f(v) \rangle.$$

Conclusion : $\forall (u, v) \in (\mathbb{R}^3)^2, \langle f(u), v \rangle = \langle u, f(v) \rangle$.

- (b) Montrons que $E_0(f) = E_1(f)^\perp$:

- Soit $u \in E_0(f)$. Pour $v \in E_1(f)$. On a donc : $f(u) = 0$ et $f(v) = v$.

$$\langle u, v \rangle = \langle u, f(v) \rangle \underset{6.(a)}{=} \langle f(u), v \rangle = \langle 0, v \rangle = 0.$$

Donc $E_0(f) \subset E_1(f)^\perp$.

- D'après une propriété du cours, on a :

$$\dim(E_1(f)^\perp) = \dim(\mathbb{R}^3) - \dim(E_1(f)) = 3 - \dim(E_1(f)) = \dim(E_0(f)).$$

Conclusion $E_0(f) = E_1(f)^\perp$.

- (c) f est un endomorphisme de \mathbb{R}^3 qui vérifie :

- $f \circ f = f$
- $\text{Im}(f) = E_1(f)$ d'après la question 4.
- $\text{Ker}(f) = E_0(f) = E_1(f)^\perp$ d'après la question précédente.

Ces propriétés caractérisent le fait que f est la projection orthogonale sur $E_1(f)$.

6. L'existence de telles matrices P et D relève du théorème spectral.

On cherche des bases orthonormées de $E_0(f)$ et $E_1(f)$.

- $E_0(f) = \text{Vect}(1, 2, -1)$ et $\|(1, 2, -1)\| = \sqrt{6}$. Donc $\left(\frac{1}{\sqrt{6}}, \frac{2}{\sqrt{6}}, -\frac{1}{\sqrt{6}}\right)$ est une base orthonormée de $E_0(f)$.
- $E_1(f) = \text{Vect}((1, 0, 1), (0, 1, 2))$. Soit $u = (1, 0, 1)$ et $v = (0, 1, 2)$.
Posons $v' = v - p_{\text{Vect}(u)}(v) \in E_1(f)$.

$$v' = v - \frac{\langle v, u \rangle}{\|u\|^2} u = (0, 1, 2) - \frac{2}{2}(1, 0, 1) = (-1, 1, 1)$$

On a bien $u \perp v'$. Les vecteurs u et v' étant non nuls, ils forment une base orthogonale de $E_1(f)$.
D'autre part, $\|u\| = \sqrt{2}$ et $\|v'\| = \sqrt{3}$.

Donc $\left(\left(\frac{1}{\sqrt{2}}, 0, \frac{1}{\sqrt{2}}\right), \left(-\frac{1}{\sqrt{3}}, \frac{1}{\sqrt{3}}, \frac{1}{\sqrt{3}}\right)\right)$ est une base orthonormale de $E_1(f)$.

En posant $P = \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{6}} & \frac{1}{\sqrt{2}} & -\frac{1}{\sqrt{3}} \\ \frac{2}{\sqrt{6}} & 0 & \frac{1}{\sqrt{3}} \\ -\frac{1}{\sqrt{6}} & \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{3}} \end{pmatrix}$ et $D = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$, on a bien $P^T A P = D$ et $P^T P = I_3$.

7. D'après un résultat de cours :

$$d(w, E_1(f)) = \|w - f(w)\|.$$

$$A \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} = \frac{1}{6} \begin{pmatrix} 5 & -2 & 1 \\ -2 & 2 & 2 \\ 1 & 2 & 5 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1/3 \\ 2/3 \\ 5/3 \end{pmatrix}$$

Donc

$$w - f(w) = (1, 2, 1) - \left(\frac{1}{3}, \frac{2}{3}, \frac{5}{3}\right) = \left(\frac{2}{3}, \frac{4}{3}, -\frac{2}{3}\right)$$

Alors

$$\|w - f(w)\| = \sqrt{\left(\frac{2}{3}\right)^2 + \left(\frac{4}{3}\right)^2 + \left(-\frac{2}{3}\right)^2} = \sqrt{\frac{24}{9}} = \frac{2\sqrt{6}}{3}$$

Remarque.

- On aurait pu utiliser la base orthonormée de $E_1(f)$ pour calculer $f(w)$:

$$f(w) = \frac{\langle w, u \rangle}{\|u\|^2} u + \frac{\langle w, v' \rangle}{\|v'\|^2} v' = u + \frac{2}{3} v' = \left(\frac{1}{3}, \frac{2}{3}, \frac{5}{3}\right)$$

- On aurait aussi pu directement chercher $f(w)$ sous la forme $au + bv$ (car (u, v) base de $E_1(f)$), et déterminer a et b en remarquant que $w - f(w) \perp u$ et $w - f(w) \perp v$.