

Exercice 1 On pose $f(x) = (x+1)^{\frac{\sqrt{x+1}}{x}}$.

1) $f(x) = e^{\frac{\sqrt{x+1}}{x} \ln(x+1)}$ donc :

$$x \in \mathcal{D}_f \Leftrightarrow \begin{cases} x+1 \geq 0 & (\text{car } t \mapsto \sqrt{t} \text{ est définie sur } \mathbb{R}_+) \\ x+1 > 0 & (\text{car } \ln \text{ est définie sur } \mathbb{R}_+^*) \\ x \neq 0 & (\text{le dénominateur ne s'annule pas}) \end{cases} \Leftrightarrow x \in]-1, 0[\cup]0, +\infty[.$$

Donc $\mathcal{D}_f =]-1, 0[\cup]0, +\infty[$.

Puis $x \mapsto \sqrt{x+1}$ est dérivable sur $] -1, +\infty[$, $x \mapsto \sqrt{x+1}$ est dérivable sur $[-1, +\infty[$, $x \mapsto x$ est dérivable sur \mathbb{R} et exp est dérivable sur \mathbb{R} . Donc par produit, quotient puis composition f est dérivable sur \mathcal{D}_f .

2) -a- Puisque $x+1 \xrightarrow{x \rightarrow -1} 0$ et $\sqrt{u} \ln(u) \xrightarrow{u \rightarrow 0} 0$ (par croissances comparées) alors par composition

$$\sqrt{x+1} \ln(x+1) \xrightarrow{x \rightarrow -1} 0.$$

Donc par quotient $\frac{\sqrt{x+1}}{x} \ln(x+1) \xrightarrow{x \rightarrow -1} 0$.

Par continuité de l'exponentielle,

$$f(x) \xrightarrow{x \rightarrow -1} 1.$$

Donc f est prolongeable par continuité en -1 en posant $f(-1) = 1$.

-b- Pour $h > 0$, au voisinage de 0

$$\frac{f(-1+h) - f(-1)}{h} = \frac{e^{\frac{\sqrt{h}}{1+h} \ln(h)} - 1}{h} \underset{0}{\sim} \frac{\frac{\sqrt{h}}{1+h} \ln(h)}{h},$$

car $\frac{\sqrt{h}}{1+h} \ln(h) \xrightarrow{h \rightarrow 0} 0$ et $e^u - 1 \underset{0}{\sim} u$.

Donc

$$\frac{f(-1+h) - f(-1)}{h} \underset{0}{\sim} \frac{\ln(h)}{\sqrt{h}} \xrightarrow{h \rightarrow 0_+} -\infty.$$

Donc f n'est pas dérivable en -1 et \mathcal{C}_f admet une tangente verticale au point d'abscisse -1 .

3) -a- D'abord, $\ln(1+x) = x - \frac{x^2}{2} + \frac{x^3}{3} + o(x^3)$ donc $\frac{\ln(1+x)}{x} = 1 - \frac{x}{2} + \frac{x^2}{3} + o(x^2)$.

Et $\sqrt{1+x} = 1 + \frac{x}{2} - \frac{x^2}{8} + o(x^2)$.

Donc par produit :

$$\begin{aligned} \frac{\sqrt{1+x}}{x} \ln(1+x) &= \left(1 - \frac{x}{2} + \frac{x^2}{3}\right) \left(1 + \frac{x}{2} - \frac{x^2}{8}\right) + o(x^2) \\ &= 1 - \frac{x^2}{24} + o(x^2). \end{aligned}$$

On compose ensuite avec

$$e^u = 1 + u + \frac{u^2}{2} + o(u^2).$$

On obtient,

$$\begin{aligned} f(x) &= e^{1 - \frac{x^2}{24} + o(x^2)} \\ &= e e^{-\frac{x^2}{24} + o(x^2)} \end{aligned}$$

$$f(x) = e - \frac{e x^2}{24} + o(x^2).$$

-b- D'après le $DL_2(0)$ ci-dessus, la fonction est prolongeable par continuité en 0 en posant $f(0) = e$ (existence d'un DL_0), puis f ainsi prolongé est dérivable en 0 avec $f'(0) = 0$ (existence d'un DL_1). Enfin, l'équation de la tangente T_0 au point d'abscisse 0 est : $y = 1$ (tangente horizontale), puis

$$f(x) - e \underset{0}{\sim} -\frac{e x^2}{24} \leq 0.$$

Donc \mathcal{C}_f est sous T_0 au voisinage de 0.

Exercice 2 On pose $f(x) = \sqrt{x(x+2)} e^{\frac{1}{x}}$.

1) Soit $x > 0$, on pose $h = \frac{1}{x}$,

$$\begin{aligned} f\left(\frac{1}{h}\right) &= \sqrt{\frac{1}{h^2} + \frac{2}{h}} e^h \\ &= \frac{1}{h} \sqrt{1 + 2h} e^h \quad (\text{car } h > 0). \end{aligned}$$

On utilise $\sqrt{1+u} = 1 + \frac{u}{2} - \frac{u^2}{8} + o(u^2)$,

$$\begin{aligned} f\left(\frac{1}{h}\right) &= \frac{1}{h} \left(1 + h - \frac{h^2}{2}\right) \left(1 + h + \frac{h^2}{2}\right) + o(h^2) \\ &= \frac{1}{h} (1 + 2h + h^2 + o(h^2)) \\ &= \frac{1}{h} + 2 + h + o(h). \end{aligned}$$

Donc :

$$f(x) = x + 2 + \frac{1}{x} + o_{+\infty}\left(\frac{1}{x}\right).$$

Donc \mathcal{C}_f admet pour asymptote la droite d'équation $y = x + 2$.

Puis, $f(x) - (x + 2) \underset{+\infty}{\sim} \frac{1}{x} > 0$ donc \mathcal{C}_f est au-dessus de l'asymptote au voisinage de $+\infty$.

2) Au voisinage de $-\infty$, on prend désormais $x < -2$ et $h = \frac{1}{x} < 0$, donc en démarrant le calcul comme en 1),

$$f\left(\frac{1}{h}\right) = -\frac{1}{h} \sqrt{1 + 2h} e^h.$$

Le reste du calcul est identique. Donc :

$$f(x) = -x - 2 - \frac{1}{x} + o_{-\infty}\left(\frac{1}{x}\right).$$

Donc \mathcal{C}_f admet pour asymptote la droite d'équation $y = -x - 2$.

Puis, $f(x) - (-x - 2) \underset{-\infty}{\sim} -\frac{1}{x} > 0$ donc \mathcal{C}_f est au-dessus de l'asymptote au voisinage de $-\infty$.

Exercice 3. Fonctions qui s'annulent en un (plusieurs) point(s)

1) -a- En tant que sous-espace engendré par une partie, G est un sous-espace vectoriel de E .

Pour F on utilise le théorème de caractérisation des sous-espaces vectoriels :

- $F \subset E$.
- La fonction nulle appartient à F donc $F \neq \emptyset$.
- Soit $f, g \in F$ et $\lambda \in \mathbb{R}$. $(\lambda f + g)(a) = \lambda f(a) + g(a) = \lambda \times 0 + 0 = 0$ donc $\lambda f + g \in F$.

F est donc un sous-espace vectoriel de E .

-b- • Soit $h \in F \cap G$, $h \in G$ donc il existe $\lambda \in \mathbb{R}$ tel que $\forall x \in \mathbb{R}$, $h(x) = \lambda$.
De plus $h \in F$ donc $h(a) = \lambda = 0$ donc $h = 0_E$ donc $F \cap G = \{0_E\}$ (1).

- Soit $h \in E$. Pour tout $\lambda \in \mathbb{R}$, $h = (h - \lambda) + \lambda$.
 $[x \mapsto \lambda] \in G$ et

$$\begin{aligned} h - \lambda \in F &\iff h(a) - \lambda = 0 \\ &\iff \lambda = h(a) \quad (*) \end{aligned}$$

Donc $h = \underbrace{(h - h(a))}_{\in F} + \underbrace{h(a)}_{\in G}$ est une décomposition de h dans $F + G$, $E = F + G$ (2).

Avec (1) et (2), F et G sont supplémentaires dans E .

Rq : l'unicité de λ en (*) redonne que la somme est directe.

2) -a- Soit $h \in F \cap G$, $h \in G$ donc h est une fonction polynomiale de degré inférieur ou égal à 1. De plus $h \in F$ donc h admet au moins deux racines distinctes.

On en déduit que $h = 0_E$. $F \cap G = \{0_E\}$, F et G sont en somme directe.

-b- Soit $h \in E$.

Analyse : On suppose que $h = f + g$ avec $f \in F$ et $g \in G$.

$$f \in F \text{ donc } \begin{cases} g(a_0) = h(a_0) \\ g(a_1) = h(a_1) \end{cases}.$$

$$a_0 \neq a_1 \text{ donc pour tout } x \in \mathbb{R}, g(x) = \frac{h(a_1) - h(a_0)}{a_1 - a_0} (x - a_0) + h(a_0).$$

$\left(y = \frac{h(a_1) - h(a_0)}{a_1 - a_0}(x - a_0) + h(a_0) \right)$ est une équation de la droite passant par les points $(a_0, h(a_0))$ et $(a_1, h(a_1))$.

On a l'unicité de g et donc celle de $f = h - g$.

Rq : cette unicité nous redonne que la somme est directe.

Synthèse : On pose $g : x \mapsto \frac{h(a_1) - h(a_0)}{a_1 - a_0}(x - a_0) + h(a_0)$ et $f = h - g$.

On a $g \in G$.

$f(a_0) = h(a_0) - g(a_0) = h(a_0) - h(a_0) = 0$ et par un calcul similaire $f(a_1) = 0$ donc $f \in F$.

Ainsi $h = \underbrace{f}_{\in F} + \underbrace{g}_{\in G}$.

On a montré que $E = F + G$. La somme étant directe, F et G sont supplémentaires dans E .

- 3) -a- Remarquons que G est l'ensemble des fonctions polynomiales de degré inférieur ou égal à n . Soit $h \in E$. D'après les formules d'interpolation de Lagrange, il existe un unique polynôme P_I de $\mathbb{R}_n[X]$ tel que

$$\forall i \in \llbracket 0, n \rrbracket, P_I(a_i) = f(a_i).$$

On note g_I la fonction polynomiale associée à P_I .

g_I est l'unique élément de G vérifiant $\forall i \in \llbracket 0, n \rrbracket, g_I(a_i) = f(a_i)$.

- b- On suppose que $h = f + g$ avec $f \in F$ et $g \in G$.

$f \in F$ donc $\forall i \in \llbracket 0, n \rrbracket, h(a_i) = f(a_i) + g(a_i) = 0 + g(a_i) = g(a_i)$.

Avec l'unicité du 3.a, $g = g_I$ puis $f = h - g_I$. La décomposition est unique.

- c- Soit $h \in E$, on lui associe la fonction g_I du 3.c. On pose $f = h - g_I$.

Pour tout $i \in \llbracket 0, n \rrbracket, f(a_i) = h(a_i) - g_I(a_i) = h(a_i) - h(a_i) = 0$ donc $f \in F$.

Ainsi $h = \underbrace{f}_{\in F} + \underbrace{g_I}_{\in G}$.

On a montré que $E = F + G$. La somme étant directe, F et G sont supplémentaires dans E .

- 4) Les a_i étant distincts deux à deux $F = \left\{ P \in \mathbb{R}[X] \mid \prod_{i=0}^n (X - a_i) \text{ divise } P \right\}$.

$$\deg \left(\prod_{i=0}^n (X - a_i) \right) = n + 1.$$

Soit $P \in \mathbb{R}[X]$, on forme la division euclidienne de P par $\prod_{i=0}^n (X - a_i)$.

Il existe un unique couple $(Q, R) \in \mathbb{R}[X] \times \mathbb{R}_n[X]$ tel que $P = \left(\prod_{i=0}^n (X - a_i) \right) Q + R$.

L'existence et l'unicité du couple (Q, R) assurent l'existence et l'unicité de la décomposition de P et donc que $\mathbb{R}[X] = F \oplus \mathbb{R}_n[X]$.

Problème

Tout au long de ce problème, on pose :

$$L = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix} \quad \text{et} \quad A = \begin{pmatrix} 5 & -8 & -4 \\ 4 & -7 & -4 \\ -2 & 4 & 3 \end{pmatrix}$$

I. Diagonalisation de la matrice A

1. (a) Notons $X = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in \mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R})$ et résolvons l'équation matricielle $(P_1) : AX = X :$

$$\begin{aligned} (P_1) &\iff \begin{pmatrix} 5 & -8 & -4 \\ 4 & -7 & -4 \\ -2 & 4 & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \\ &\iff \begin{cases} 4x & -8y & -4z & = & 0 \\ 4x & -8y & -4z & = & 0 \\ -2x & +4y & +2z & = & 0 \end{cases} \\ &\iff -x + 2y + z = 0 \end{aligned}$$

L'ensemble solution est $S_1 = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in \mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R}) / -x + 2y + z = 0 \right\} = \text{Vect} \left(\begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right)$.

Nous en déduisons que $X_1 = - \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + 2 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix}$, soit que $a = 2$, puis que $X_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$, soit que $b = 1$.

(b) Notons $X = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in \mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R})$ et résolvons l'équation matricielle (P_2) : $AX = -X$:

$$\begin{aligned} (P_2) &\iff \begin{pmatrix} 5 & -8 & -4 \\ 4 & -7 & -4 \\ -2 & 4 & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = - \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \\ &\iff \begin{cases} 6x & -8y & +(-4)z & = & 0 & L_1 \\ 4x & -6y & -4z & = & 0 & L_2 \leftarrow \begin{matrix} 1 \\ 1 \end{matrix} L_2 - L_1 \\ -2x & +4y & +4z & = & 0 & L_3 \leftarrow \begin{matrix} 1 \\ 1 \end{matrix} L_3 + 2L_2 - L_1 \end{cases} \\ &\iff \begin{cases} 6x & -8y & +(-4)z & = & 0 \\ -2x & +2y & +0 & = & 0 \\ 0 & +0 & +0 & = & 0 \end{cases} \\ &\iff x = -2z \text{ et } x = y \end{aligned}$$

L'ensemble solution est $S_2 = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in \mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R}) / x = -2z \text{ et } y = x \right\} = \text{Vect} \left(\begin{pmatrix} -2 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix} \right)$.

Nous en déduisons que $X_3 = - \begin{pmatrix} -2 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix}$, soit que $c = 2$.

2. (a) Considérons la matrice : $P = \left(X_1 \mid X_2 \mid X_3 \right) = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 2 \\ -1 & 0 & 2 \\ 2 & 1 & -1 \end{pmatrix}$. Alors en calculant par blocs :

$$AP = \left(AX_1 \mid AX_2 \mid AX_3 \right) = \left(X_1 \mid X_2 \mid -X_3 \right) = \begin{pmatrix} X_1 & X_2 & X_3 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix} = DP.$$

On a bien $AP = PL$.

(b) Posons : $B = \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{pmatrix}$ où b_1, b_2 et b_3 sont trois réels arbitraires, et résolvons le système $PX = B$, où $X = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}$ est un triplet de réels inconnus. On a :

$$\begin{aligned} PX = B &\iff \begin{pmatrix} 0 & 1 & 2 \\ -1 & 0 & 2 \\ 2 & 1 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{pmatrix} \\ &\iff \begin{cases} x_2 & +2x_3 & = & b_1 & L_1 \leftarrow L_3 \\ -x_1 & & +2x_3 & = & b_2 & L_2 \leftarrow L_1 \\ 2x_1 & +x_2 & -x_3 & = & b_3 & L_3 \leftarrow L_2 \end{cases} \\ &\iff \begin{cases} 2x_1 & +x_2 & -x_3 & = & b_3 \\ x_2 & +2x_3 & = & b_1 \\ -x_1 & & +2x_3 & = & b_2 \end{cases} \\ &\iff \begin{cases} 2x_1 & +x_2 & -x_3 & = & b_3 \\ x_2 & +2x_3 & = & b_1 \\ x_2 & +3x_3 & = & b_3 + 2b_2 \end{cases} \\ &\iff \begin{cases} 2x_1 & +x_2 & -x_3 & = & b_3 \\ x_2 & +2x_3 & = & b_1 \\ x_3 & = & b_3 + 2b_2 - b_1 \end{cases} \\ &\iff \begin{cases} 2x_1 & = & 4b_3 + 6b_2 - 4b_1 \\ x_2 & = & 3b_1 - 4b_2 - 2b_3 \\ x_3 & = & b_3 + 2b_2 - b_1 \end{cases} \\ &\iff \begin{cases} x_1 = 2b_3 + 3b_2 - 2b_1 \\ x_2 = 3b_1 - 4b_2 - 2b_3 \\ x_3 = b_3 + 2b_2 - b_1 \end{cases} \end{aligned}$$

Nous en déduisons que : $P \in \mathcal{GL}_3(\mathbb{R})$ et $P^{-1} = \begin{pmatrix} -2 & 3 & 2 \\ 3 & -4 & -2 \\ -1 & 2 & 1 \end{pmatrix}$.

II. Calcul des puissances de A

3. La matrice L étant diagonale, on a : $\forall n \in \mathbb{N}, L^n = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & (-1)^n \end{pmatrix}$. Cette égalité est encore valable lorsque $n < 0$ car les coefficients diagonaux de L sont non nuls.

4. D'après la question 2., on a : $P^{-1}AP = L$. Il s'ensuit après multiplication à gauche par P et à droite par P^{-1} que : $A = PLP^{-1}$. Notons à présent, pour tout entier naturel n , $\mathcal{P}(n)$ la propriété : $A^n = PL^nP^{-1}$.

— **Initialisation** : Puisque $A^0 = I_3$ et $PL^0P^{-1} = PI_3P^{-1} = PP^{-1} = I_3$, alors $\mathcal{P}(0)$ est vraie.

— **Hérédité** : Supposons que $\mathcal{P}(n)$ soit vraie pour un certain entier naturel n .

On a $A^{n+1} = A^n \times A$, et en utilisant la remarque faite ci-dessus (à savoir $A = PLP^{-1}$), et l'hypothèse de récurrence ($A^n = PL^nP^{-1}$), on obtient :

$$A^{n+1} = PL^nP^{-1}PLP^{-1} = PL^nI_3LP^{-1} = PL^nLP^{-1} = PL^{n+1}P^{-1},$$

et cette dernière écriture signifie que $\mathcal{P}(n+1)$ est vraie, ce qui prouve l'hérédité.

— **Conclusion** : $\forall n \in \mathbb{N}, A^n = P \times L^n \times P^{-1}$.

5. Soit n un entier naturel quelconque. D'après la question précédente : $A^n = PL^nP^{-1}$.

La question 3. nous conduit alors à distinguer deux cas :

— Premier cas : Si n est pair, alors $L^n = I_3$, d'où $A^n = PI_3P^{-1}$, soit $A^n = I_3$.

— Deuxième cas : Si n est impair, alors $L^n = L$, d'où : $A^n = PLP^{-1}$, soit $A^n = A$.

Conclusion : $\forall n \in \mathbb{Z}, A^n = \begin{cases} I_3 & \text{si } n \text{ est pair} \\ A & \text{si } n \text{ est impair} \end{cases}$

III. Commutant de la matrice A

6. On utilise la caractérisation des sous-espaces vectoriels.

— Tout d'abord, $\mathcal{C}(A) \subset \mathcal{M}_3(\mathbb{R})$.

— Puis, $0_3 \in \mathcal{C}(A)$ car $0_3A = A0_3 (= 0_3)$ donc $\mathcal{C}(A) \neq \emptyset$.

— Enfin, soit $(M_1, M_2) \in (\mathcal{C}(A))^2$, $\lambda \in \mathbb{R}$, alors

$$\begin{aligned} A(\lambda M_1 + M_2) &= \lambda AM_1 + AM_2 \\ &= \lambda M_1A + M_2A \quad \text{car } (M_1, M_2) \in (\mathcal{C}(A))^2 \\ &= (\lambda M_1 + M_2)A. \end{aligned}$$

Donc $\lambda M_1 + M_2 \in \mathcal{C}(A)$.

Donc $\mathcal{C}(A)$ est un sous-espace vectoriel de $\mathcal{M}_3(\mathbb{R})$.

7. Pour $M \in \mathcal{M}_3(\mathbb{R})$, posons $N = P^{-1} \times M \times P$. On a alors : $M = P \times N \times P^{-1}$.

De manière analogue, puisque $P^{-1} \times A \times P = L$ d'après la question précédente, on a : $A = P \times L \times P^{-1}$. Par suite :

$$\begin{aligned} M \in \mathcal{C}(A) &\iff M \times A = A \times M \\ &\iff P \times N \times P^{-1} \times P \times L \times P^{-1} = P \times L \times P^{-1} \times P \times N \times P^{-1} \\ &\iff P \times N \times L \times P^{-1} = P \times L \times N \times P^{-1} \\ &\iff N \times L = L \times N \end{aligned}$$

La dernière équivalence étant obtenue en multipliant à gauche (resp. à droite) les deux termes de l'avant-dernière égalité par P^{-1} (resp. par P). Finalement, nous avons établi que :

$$M \in \mathcal{C}(A) \iff N \in \mathcal{C}(L) \quad (\text{où } N = P^{-1} \times M \times P).$$

8. Soit $N \in \mathcal{M}_3(\mathbb{R})$. Il existe 9 réels a, b, \dots, i tels que : $N = \begin{pmatrix} a & b & c \\ d & e & f \\ g & h & i \end{pmatrix}$. Avec cette notation, on a :

$$\begin{aligned} N \times L = L \times N &\iff \begin{pmatrix} a & b & c \\ d & e & f \\ g & h & i \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a & b & c \\ d & e & f \\ g & h & i \end{pmatrix} \\ &\iff \begin{pmatrix} a & b & -c \\ d & e & -f \\ g & h & -i \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a & b & c \\ d & e & f \\ -g & -h & -i \end{pmatrix} \\ &\iff [c = f = g = h = 0] \end{aligned}$$

En résumé : $N \times L = L \times N \iff \exists (a, b, d, e, i) \in \mathbb{R}^5 / N = \begin{pmatrix} a & b & 0 \\ d & e & 0 \\ 0 & 0 & i \end{pmatrix}$.

Conclusion : $\{N \in \mathcal{M}_3(\mathbb{R}), N \times L = L \times N\} = \left\{ \begin{pmatrix} a & b & 0 \\ d & e & 0 \\ 0 & 0 & i \end{pmatrix}, (a, b, d, e, i) \in \mathbb{R}^5 \right\}$.

9. Soit $M \in \mathcal{M}_3(\mathbb{R})$. D'après la question 3. : $M \times A = A \times M \iff N \times L = L \times N$.

Or, d'après la question précédente :

$$N \times L = L \times N \iff [\exists (\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3, \alpha_4, \alpha_5) \in \mathbb{R}^5 / N = \alpha_1 E_{11} + \alpha_2 E_{12} + \alpha_3 E_{21} + \alpha_4 E_{22} + \alpha_5 E_{33}]$$

où l'on a noté : $E_{11} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$; $E_{12} = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$; $E_{21} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$; $E_{22} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$ et $E_{33} =$

$\begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$ Nous en déduisons que :

$$MA = AM \iff \exists (\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3, \alpha_4, \alpha_5) \in \mathbb{R}^5 / M = P(\alpha_1 E_{11} + \alpha_2 E_{12} + \alpha_3 E_{21} + \alpha_4 E_{22} + \alpha_5 E_{33})P^{-1}$$

Finalement :

$$M \times A = A \times M \iff \exists (\alpha_1, \dots, \alpha_5) \in \mathbb{R}^5, M = \sum_{k=1}^5 \alpha_k J_k,$$

avec $J_1 = P \times E_{11} \times P^{-1}, \dots, J_5 = P \times E_{33} \times P^{-1}$.

IV. Ensemble de matrices

Rappelons

$$G = \{M \in \mathcal{M}_3(\mathbb{R}) / M^T \times L \times M = L\}.$$

10. La matrice nulle $0_{\mathcal{M}_3(\mathbb{R})}$ n'appartient pas à G (car : $M^T \times 0_{\mathcal{M}_3(\mathbb{R})} \times M = 0_{\mathcal{M}_3(\mathbb{R})} \neq L$). Donc $(G, +)$ n'est pas un sous-groupe de $(\mathcal{M}_3(\mathbb{R}), +)$. Ainsi : $(G, +, \times)$ n'est pas un sous-espace vectoriel de $(\mathcal{M}_3(\mathbb{R}), +, \cdot)$.

11. Soient M et N deux éléments de G . Alors :

$$(MN)^T L (MN) = N^T \times \underbrace{M^T \times L \times M}_{=L \text{ car } M \in G} \times N = \underbrace{N^T \times L \times N}_{=L \text{ car } N \in G} = L$$

En résumé : $(MN)^T L (MN) = L$. D'où : $MN \in G$.

Conclusion. $\forall (M, N) \in G^2, M \times N \in G$.

12. Soit $M \in G$. Alors : $M^T \times L \times M = L$. En multipliant à gauche les deux termes de cette égalité par L , on obtient : $L \times M^T \times L \times M = L^2$. Puisque $L^2 = I_3$, on peut réécrire cette égalité : $(L \times M^T \times L) \times M = I_3$.

Cette dernière signifie exactement que M est inversible, et que son inverse est : $L \times M^T \times L$.

Conclusion : $\forall M \in G, M \in \mathcal{GL}_3(\mathbb{R})$ et $M^{-1} = L \times M^T \times L$.

13. Supposons que $M \in G$.

D'après la question précédente, M est inversible, et : $M^{-1} = L \times M^T \times L$. Or,

$$\begin{aligned} (L \times M^T \times L)^T \times L \times (L \times M^T \times L) &= L \times M \times L \times L \times L \times M^T \times L \\ &= L \times M \times L \times M^T \times L \\ &= L \times (M^T \times L \times M)^T \times L \\ &= L \times L \times L \\ &= L \end{aligned}$$

Dans la suite d'égalités précédente, on a utilisé que L est symétrique (car diagonale), donc égale à sa transposée, que M est un élément de G (d'où : $M^T \times L \times M = L$) et enfin que $L^2 = I_3$.

Finalement on a établi que : $(L \times M^T \times L)^T \times L \times (L \times M^T \times L) = L$, soit :

$$(M^{-1})^T \times L \times M^{-1} = L.$$

En d'autres termes : $M^{-1} \in G$. Conclusion : $\forall M \in \mathcal{M}_3(\mathbb{R}), M \in G \implies M^{-1} \in G$.

14. Employons une caractérisation des sous-groupes.

— D'après la question 12., tout élément de G est inversible, donc $G \subset \mathcal{GL}_3(\mathbb{R})$.

— Puisque $I_3^T \times L \times I_3 = L$, alors $I_3 \in G$ et $G \neq \emptyset$.

— D'après la question 11., le produit de deux éléments de G est encore un élément de G , et d'après la question 12., l'inverse d'un élément de G est encore dans G .

Conclusion : (G, \times) est un sous-groupe de $(\mathcal{GL}_3(\mathbb{R}), \times)$.