

b. Application : déterminer une condition nécessaire et suffisante pour que le polynôme $X^3 + aX + b$ admette une racine multiple.

4. Nombre algébrique

En utilisant les polynômes $P(X) = X^2 - 3$ et $Q_y(X) = (y - X)^2 - 7$, déterminer un polynôme à coefficients entiers de degré 4 ayant comme racine $\sqrt{3} + \sqrt{7}$. Quelles sont les autres racines de ce polynôme ?

EXERCICE 2

Dans tout le problème n et p désignent deux entiers supérieurs ou égaux à 2 et \mathbb{K} désigne \mathbb{R} ou \mathbb{C} .

- On note $\mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ l'ensemble des matrices carrées d'ordre n à coefficients dans \mathbb{K} .
- On identifiera \mathbb{K}^n et $\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{K})$, l'ensemble des matrices colonnes d'ordre n à coefficients dans \mathbb{K} .
- Si M est une matrice, m_{ij} désigne le coefficient d'indice (i, j) de M et $C_j(M)$ désigne la j -ème colonne de cette matrice.
- Si A est dans $\mathcal{M}_n(\mathbb{K})$, $\text{rg}(A)$ désigne le rang de A .

- On définit pour :

$$\text{— } X = \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} \in \mathbb{K}^n \text{ et } Y = \begin{pmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_p \end{pmatrix} \in \mathbb{K}^p, X * Y = \begin{pmatrix} x_1 Y \\ \vdots \\ x_n Y \end{pmatrix} \in \mathbb{K}^{np};$$

— Pour A dans $\mathcal{M}_n(\mathbb{K})$, B dans $\mathcal{M}_p(\mathbb{K})$, $A * B$ la matrice carrée d'ordre np , dont la représentation par blocs carrés d'ordre p est :

$$\begin{pmatrix} a_{1,1}B & a_{1,2}B & \cdots & a_{1,n}B \\ a_{2,1}B & a_{2,2}B & \cdots & a_{2,n}B \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{n,1}B & a_{n,2}B & \cdots & a_{n,n}B \end{pmatrix}.$$

$$\text{Par exemple si } A = \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 2 & 1 \end{pmatrix} \text{ et } B = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix}, \text{ alors on a } A * B = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 & -1 & 0 & -1 \\ 0 & -1 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 & -1 & -1 \\ 2 & 0 & 2 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & -2 & 0 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 2 & 2 & 0 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

1. Si $n = p = 3$ écrire une fonction en PYTHON qui à deux matrices A, B de $\mathcal{M}_3(\mathbb{C})$ renvoie $A * B$.
2. Montrer que : $\forall A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K}), \forall B \in \mathcal{M}_p(\mathbb{K}), A * B = 0 \iff A = 0$ ou $B = 0$.
3. a. Montrer que : $\forall A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K}), \forall B \in \mathcal{M}_p(\mathbb{K}), \forall X \in \mathbb{K}^n, \forall Y \in \mathbb{K}^p, (A * B)(X * Y) = (AX) * (BY)$.
b. De même, montrer que : $\forall (A, A') \in (\mathcal{M}_n(\mathbb{K}))^2, \forall (B, B') \in (\mathcal{M}_p(\mathbb{K}))^2, (A * B)(A' * B') = (AA') * (BB')$.
4. Montrer que pour tous $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ et $B \in \mathcal{M}_p(\mathbb{K})$, on a : $A * B$ est nilpotente si et seulement si A ou B l'est.
5. a. On suppose que $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ et $B \in \mathcal{M}_p(\mathbb{K})$ sont inversibles. Montrer que $A * B$ est inversible et préciser son inverse en fonction de A^{-1} et B^{-1} .

b. Montrer que $\begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 & -1 & 0 & -1 \\ 0 & -1 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 & -1 & -1 \\ 2 & 0 & 2 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & -2 & 0 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 2 & 2 & 0 & 1 & 1 \end{pmatrix}$ est inversible et calculer son inverse.

6. On note $J_n(r)$ la matrice carrée d'ordre n dont tous les coefficients sont nuls à l'exception des r premiers coefficients diagonaux qui valent 1.

- a.** Montrer que $\text{rg}(J_n(r) * J_p(s)) = rs$.
- b.** On suppose que A est dans $\mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ et $\text{rg}(A) = r$, et B est dans $\mathcal{M}_p(\mathbb{K})$ et $\text{rg}(B) = s$.
Montrer que $\text{rg}(A * B) = rs$.
- c.** En déduire que $A * B$ est inversible si et seulement si A et B sont inversibles.
- 7.** Montrer que : $\forall A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K}), \forall B \in \mathcal{M}_p(\mathbb{K}), (A * B)^T = A^T * B^T$.
- 8.** On note (U_1, \dots, U_n) la base canonique de \mathbb{K}^n et (V_1, \dots, V_p) la base canonique de \mathbb{K}^p .
- a.** Montrer que $\mathcal{B} = (U_1 * V_1, \dots, U_1 * V_p, U_2 * V_1, \dots, U_2 * V_p, \dots, U_n * V_1, \dots, U_n * V_p)$ est la base canonique de \mathbb{K}^{np} .
- b.** Établir que : $\forall i \in \llbracket 1, n \rrbracket, \forall j \in \llbracket 1, p \rrbracket, (A * B)(U_i * V_j) = \sum_{l=1}^p b_{l,j} \left(\sum_{k=1}^n a_{k,i} (U_k * V_l) \right)$.
- En déduire la matrice associée à $A * B$ dans la base $\mathcal{B}' = (U_1 * V_1, \dots, U_n * V_1, U_1 * V_2, \dots, U_n * V_2, \dots, U_1 * V_p, \dots, U_n * V_p)$.
- c.** Montrer qu'il existe une matrice carrée P d'ordre np , inversible telle que :
 $B * A = P^{-1}(A * B)P$.
- 9.** Soient $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ et $B \in \mathcal{M}_p(\mathbb{K})$. Déterminer $\det(I_n * B)$ et $\det(A * I_p)$. En déduire $\det(A * B)$.

EXERCICE 3

Soit $n \in \mathbb{N}^*$. On notera $(\mathcal{M}_n(\mathbb{C}))^* = \mathcal{L}(\mathcal{M}_n(\mathbb{C}), \mathbb{C})$ l'ensemble des formes linéaires sur $\mathcal{M}_n(\mathbb{C})$.

- 1.** Soit E un \mathbb{C} -espace vectoriel de dimension finie $n > 0$. Soit $u \in \mathcal{L}(E)$ de rang un.
- a.** En discutant sur la dimension de $\text{Im}(u) \cap \text{Ker}(u)$, montrer que $E = \text{Im}(u) \oplus \text{Ker}(u)$ ou $\text{Im}(u) \subset \text{Ker}(u)$.
- b.** Soit $e \in \text{Im}(u)$ non nul. Montrer qu'il existe une base de E dont le premier vecteur est e .
Dans le cas où $\text{Im}(u) \subset \text{Ker}(u)$, quelle est la forme de la matrice de u dans une telle base ?
Dans le cas $\text{Im}(u) \not\subset \text{Ker}(u)$, montrer que $\text{tr}(u) = 0$.
- c.** Montrer alors l'équivalence des trois assertions :
- i $E = \text{Im}(u) \oplus \text{Ker}(u)$
 - ii $\text{tr}(u) \neq 0$.

Dans ce cas, montrer qu'il existe une base \mathcal{B} de E telle que $\text{Mat}_{\mathcal{B}}(u) = \begin{pmatrix} a & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & 0 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & 0 \end{pmatrix}$,

avec $a \neq 0$.

- 2.** Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C})$. On note $F_A : \begin{cases} \mathcal{M}_n(\mathbb{C}) & \rightarrow \mathbb{C} \\ X & \mapsto \text{tr}(AX) \end{cases}$.
- a.** Montrer que F_A est une forme linéaire sur $\mathcal{M}_n(\mathbb{C})$.
- b.** Soit $F : \begin{cases} \mathcal{M}_n(\mathbb{C}) & \rightarrow (\mathcal{M}_n(\mathbb{C}))^* \\ A & \mapsto F_A \end{cases}$. Montrer que F est linéaire.
- c.** Soit $(E_{i,j})_{1 \leq i, j \leq n}$ la base canonique de $\mathcal{M}_n(\mathbb{C})$. Pour tout $i, j \in \llbracket 1, n \rrbracket$, exprimer $F_A(E_{i,j})$ en fonction des coefficients de A .
- d.** Montrer que F est un isomorphisme.
- 3.** Soit $J \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C})$ non nulle et soit f une forme linéaire non nulle sur $\mathcal{M}_n(\mathbb{C})$. Soit l'endomorphisme $\psi_f : \begin{cases} \mathcal{M}_n(\mathbb{C}) & \rightarrow \mathcal{M}_n(\mathbb{C}) \\ X & \mapsto f(X)J \end{cases}$ de $\mathcal{M}_n(\mathbb{C})$.
- a.** Montrer qu'il existe une unique matrice $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C})$ telle que :
 $\forall X \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C}), f(X) = \text{tr}(AX)$.
- b.** Comparer le noyau de ψ_f et le noyau de f . Quel est l'image de ψ_f ? Quel est son rang ?
- c.** Exprimer $\text{tr}(\psi_f)$ en fonction de A et J .
- d.** En déduire une condition nécessaire et suffisante portant sur A et J pour que l'on ait $\text{Im}(\psi_f) \oplus \text{Ker}(\psi_f) = \mathcal{M}_n(\mathbb{C})$.
- e.** Déterminer le polynôme minimal de ψ_f si $\text{Im}(\psi_f) \oplus \text{Ker}(\psi_f) = \mathcal{M}_n(\mathbb{C})$.

EXERCICE

On désigne par $C([0, 1])$ l'espace vectoriel des fonctions réelles continues sur $[0, 1]$.

Pour tout $\lambda \geq 0$, on note ϕ_λ l'élément de $C([0, 1])$ défini par $\phi_\lambda(x) = x^\lambda$.

Par convention on a posé $0^0 = 1$ de sorte que ϕ_0 est la fonction constante 1.

On considère un entier $n > 0$ et deux suites finies $(a_k)_{1 \leq k \leq n}$ et $(b_k)_{1 \leq k \leq n}$ de réels telles que $a_k + b_k \neq 0$ pour tout $k \in \{1, 2, \dots, n\}$. Pour tout entier m tel que $0 < m \leq n$, le *déterminant de Cauchy* d'ordre m est défini par :

$$D_m = \begin{vmatrix} 1 & 1 & \cdots & 1 \\ \frac{1}{a_1 + b_1} & \frac{1}{a_1 + b_2} & \cdots & \frac{1}{a_1 + b_m} \\ \frac{1}{a_2 + b_1} & \frac{1}{a_2 + b_2} & \cdots & \frac{1}{a_2 + b_m} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{1}{a_m + b_1} & \frac{1}{a_m + b_2} & \cdots & \frac{1}{a_m + b_m} \end{vmatrix}.$$

On définit la fraction rationnelle :

$$R(X) = \frac{\prod_{k=1}^{n-1} (X - a_k)}{\prod_{k=1}^n (X + b_k)}.$$

1. Montrer que $(\phi_\lambda)_{\lambda \geq 0}$ est une famille libre de $C([0, 1])$.

2. Montrer que si $R(X)$ est de la forme $R(X) = \sum_{k=1}^n \frac{A_k}{X + b_k}$, alors

$$A_n D_n = R(a_n) D_{n-1}$$

On pourra pour cela considérer le déterminant obtenu à partir de D_n en remplaçant la dernière colonne par

$$\begin{pmatrix} R(a_1) \\ R(a_2) \\ \vdots \\ R(a_n) \end{pmatrix}.$$

3. En déduire que

$$D_n = \frac{\prod_{1 \leq i < j \leq n} (a_j - a_i)(b_j - b_i)}{\prod_{\substack{1 \leq i \leq n \\ 1 \leq j \leq n}} (a_i + b_j)}.$$

4. a. Écrire en PYTHON une fonction $M(L1, L2)$ qui à une liste de réels L_1 et L_2 renvoie la matrice associée à D_m . En renverra un message d'erreur si les listes ne sont pas de même taille ou si elles ne sont pas constituées exclusivement d'éléments strictement positifs.

b. Écrire en PYTHON une fonction $D(L1, L2)$ qui renvoie le déterminant D_m (on enverra les mêmes messages d'erreur que dans la question précédente). On n'utilisera pas la fonction déterminant de PYTHON.

PROBLÈME

Dans tout le problème, K désigne un sous-corps de \mathbb{C} . Si E et F sont des espaces vectoriels sur K , on note $\mathcal{L}(E, F)$ l'espace vectoriel des applications linéaires de E dans F ; pour tout élément T de $\mathcal{L}(E, F)$, on désigne par $\text{Ker } T$ et $\text{Im } T$ respectivement le noyau de T dans E et son sous-espace image

dans F . Un élément T de $\mathcal{L}(E, E)$ est dit *nilpotent* s'il existe un entier strictement positif r tel que $T^r = 0$.

On appelle *sous-algèbre* de $\mathcal{L}(E, E)$ tout sous-espace vectoriel stable par multiplication (dans ce problème Id_E n'est pas forcément dans l'algèbre); une sous-algèbre \mathcal{A} est dite *commutative* si l'on a $ST = TS$ pour tous S et T dans \mathcal{A} ; enfin \mathcal{A} est dite *nilpotente* s'il existe un entier strictement positif r tel que le produit de r éléments quelconques de \mathcal{A} soit nul, et on appelle *ordre de nilpotence* de \mathcal{A} le plus petit de ces entiers r .

Le but de ce problème est d'établir quelques propriétés des sous-algèbres commutatives nilpotentes.

Première partie

Dans cette partie, on note E l'espace vectoriel K^2 .

1. Soit T un endomorphisme nilpotent non nul de E , r le plus petit entier positif tel que $T^r = 0$.
 - a. Déterminer les dimensions de $\text{Ker } T$ et $\text{Im } T$.
 - b. Construire une base de E dans laquelle T est représenté par la matrice $\begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$ et préciser la valeur de r .
2. Soit \mathcal{A} une sous-algèbre commutative nilpotente non nulle de $\mathcal{L}(E, E)$. Montrer qu'il existe une base de E dans laquelle les matrices représentant les éléments de \mathcal{A} sont exactement les matrices $\begin{pmatrix} 0 & 0 \\ c & 0 \end{pmatrix}$ avec $c \in K$.

Deuxième partie

Dans cette partie, on se donne un espace vectoriel E sur K et une décomposition de E en somme directe de sous-espaces vectoriels $E = E_1 \oplus E_2 \oplus \dots \oplus E_n$; pour tout $i = 1, \dots, n$, on note P_i le projecteur sur E_i associé à cette décomposition; on écrit aussi x_i au lieu de $P_i(x)$ pour $x \in E$.

3. Etant donné un endomorphisme T de E , construire des applications linéaires $T_{i,j}$ appartenant à $\mathcal{L}(E_j, E_i)$ telles que l'on ait $(T(x))_i = \sum_{j=1}^n T_{i,j}(x_j)$ pour tout $x \in E$.

On dira que T est représenté par le tableau d'applications linéaires $(T_{i,j})$.

4. Etant donné deux endomorphismes S et T de E , exprimer les composantes $(ST)_{i,j}$ de ST en fonction de celles de S et T .

Troisième partie

Dans cette partie, on pose $E = K^n$, où n est un entier strictement positif; on considère un endomorphisme nilpotent non nul T de E et on note r le plus petit entier strictement positif tel que $T^r = 0$. On pose $E_3 = \text{Im } T \cap \text{Ker } T$.

5. Vérifier que E_3 est distinct de $\{0\}$ et de E .
6. Pour quelles valeurs de r a-t-on $E_3 = \text{Im } T$?
7. Dans cette question, on suppose $r \geq 3$ et on note E_1 (resp. E_2) un sous-espace vectoriel supplémentaire de $\text{Im } T$ dans E (resp. de E_3 dans $\text{Im } T$). Vérifier que, dans une base adaptée à la décomposition en somme directe $E = E_1 \oplus E_2 \oplus E_3$, T est représenté par un tableau de la forme

$$\begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ T_{2,1} & T_{2,2} & 0 \\ T_{3,1} & T_{3,2} & 0 \end{pmatrix}.$$

8. Montrer que $T_{2,2}$ est nilpotent et qu'il existe une base de E dans laquelle T est représenté par une matrice $(t_{i,j})$ telle que $t_{i,j}$ soit nul lorsque $i \leq j$.
9. Comparer r et n .

10. Appliquer ce qui précède (question **8.**) au cas où $n = 4$ et où T est représenté par la matrice

$$\begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

dans la base naturelle de K^4 .

Quatrième partie

Dans cette quatrième et dernière partie, nous utiliserons les notations suivantes : si X et Y sont deux espaces vectoriels sur K et \mathcal{Z} un sous-ensemble de $\mathcal{L}(X, Y)$, nous désignerons par $\mathcal{K}(\mathcal{Z})$ l'intersection des noyaux des éléments de \mathcal{Z} , et par $\mathcal{I}(\mathcal{Z})$ le sous-espace vectoriel de Y engendré par les images des éléments de \mathcal{Z} .

On considère une sous-algèbre commutative nilpotente non nulle \mathcal{A} de $\mathcal{L}(E, E)$, où $E = K^n$; on note r son ordre de nilpotence et on pose $E_3 = \mathcal{I}(\mathcal{A}) \cap \mathcal{K}(\mathcal{A})$.

11. Vérifier que $\mathcal{I}(\mathcal{A})$ est distinct de E et que E_3 est distinct de $\{0\}$ et de E .

12. Montrer que $E_3 = \mathcal{I}(\mathcal{A})$ si et seulement si $r = 2$.

Dans la suite du problème on suppose $r \geq 3$; on note E_1 (resp. E_2) un sous-espace vectoriel supplémentaire de $\mathcal{I}(\mathcal{A})$ dans E (resp. de E_3 dans $\mathcal{I}(\mathcal{A})$). On écrit les éléments T de \mathcal{A} sous

la forme $\begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ T_{2,1} & T_{2,2} & 0 \\ T_{3,1} & T_{3,2} & 0 \end{pmatrix}$; pour $i, j = 1, 2, 3$, selon le modèle de la question **7.**. On note $\mathcal{A}_{i,j}$

l'espace vectoriel des $T_{i,j}$ où T parcourt \mathcal{A} .

13. a. Vérifier que $\mathcal{A}_{2,2}$ est une sous-algèbre commutative nilpotente de $\mathcal{L}(E_2, E_2)$ et montrer que $\mathcal{A}_{2,2} \neq \{0\}$ si $r > 3$.

b. Montrer que $\mathcal{A}_{2,2} = \{0\}$ si et seulement si $r = 3$ (on pourra montrer que :
 $\forall T \in \mathcal{A}, (T_{2,2} \neq 0) \Rightarrow \exists (S, U) \in \mathcal{A}^2, STU \neq 0$).

c. Montrer qu'il existe une base de E dans laquelle tous les éléments T de \mathcal{A} sont représentés par des matrices $(t_{i,j})$ telles que $t_{i,j}$ soit nul lorsque $i \leq j$.

d. Comparer r et n .

A partir de maintenant on suppose $r \geq 4$.

14. Montrer que l'ordre de nilpotence r' de $\mathcal{A}_{2,2}$ vaut $r - 2$ (on pourra raisonner par double inégalité et utiliser l'indication de la question **13.b.**).

15. a. Démontrer que l'on a $T_{2,2}(\mathcal{I}(\mathcal{A}_{2,1})) \subset \mathcal{I}(\mathcal{A}_{2,1})$ pour tout $T \in \mathcal{A}$.

b. Démontrer que l'on a $\mathcal{I}(\mathcal{A}_{2,1}) = E_2$. [On pourra raisonner par l'absurde, introduire un supplémentaire E'_2 de $\mathcal{I}(\mathcal{A}_{2,1})$ dans E_2 et démontrer que $T_{2,2}$ peut s'écrire sous la forme $\begin{pmatrix} A(T) & 0 \\ C(T) & D(T) \end{pmatrix}$].

16. Soit T un élément de \mathcal{A} tel que $T_{2,1} = 0$.

a. Démontrer que $T_{2,2}$ et $T_{3,2}$ sont nuls (on pourra considérer l'algèbre \mathcal{A}' qui est l'espace vectoriel engendré par les T^k avec $k \geq 1$).

b. $T_{3,1}$ est-il nul aussi?