

## CORRIGÉ DE LA COLLE N° 03

## Algèbre linéaire

4 OCTOBRE 2024

**Exercice 1 (Résultant de deux polynômes).** Soient deux polynômes  $P = X^2 + aX + b$  et  $Q = X^2 + cX + d$  de  $\mathbb{C}_2[X]$  et le déterminant

$$\Delta(P, Q) = \begin{vmatrix} b & 0 & d & 0 \\ a & b & c & d \\ 1 & a & 1 & c \\ 0 & 1 & 0 & 1 \end{vmatrix}.$$

1. Montrer que  $\Delta(P, Q) = 0$  si, et seulement si, il existe deux polynômes  $U \in \mathbb{C}_1[X]$  et  $V \in \mathbb{C}_1[X]$  non tous nuls tels que  $UP = VQ$ .
2. Montrer que  $P$  et  $Q$  ont au moins une racine commune si, et seulement si,  $\Delta(P, Q) = 0$ .

1.

$$\Delta(P, Q) = \begin{vmatrix} b & 0 & d & 0 \\ a & b & c & d \\ 1 & a & 1 & c \\ 0 & 1 & 0 & 1 \end{vmatrix}$$

est égal au déterminant, dans la base  $(1, X, X^2, X^3)$  de  $\mathbb{C}_3[X]$ , de la famille de vecteurs

$$(P, XP, Q, XQ), \quad \text{où } P = X^2 + aX + b \text{ et } Q = X^2 + cX + d.$$

Il est nul *ssi* cette famille est liée, *ssi* il existe  $(\alpha, \beta, \gamma, \delta) \neq (0, 0, 0, 0)$  tel que  $\alpha P + \beta XP + \gamma Q + \delta XQ = 0$ , *ssi* il existe  $(\alpha, \beta, \gamma, \delta) \neq (0, 0, 0, 0)$  tel que  $(\alpha + \beta X)P = (-\gamma - \delta X)Q$ , *ssi* il existe deux polynômes  $U \in \mathbb{C}_1[X]$  et  $V \in \mathbb{C}_1[X]$  non tous nuls tels que  $UP = VQ$ .

2. Il existe  $(p_1, p_2, q_1, q_2) \in \mathbb{C}^4$  tel que  $P = (X - p_1)(X - p_2)$  et  $Q = (X - q_1)(X - q_2)$ .

Si  $P$  et  $Q$  ont une racine commune, alors (par exemple)  $p_1 = q_1$ , d'où  $(X - q_2)P = (X - p_2)Q$ .

Réciproquement : si  $UP = VQ$ , alors  $(\alpha + \beta X)(X - p_1)(X - p_2) = (-\gamma - \delta X)(X - q_1)(X - q_2)$ , d'où :  $q_1 = p_1$  ou  $q_1 = p_2$  ou  $q_1 = -\frac{\alpha}{\beta}$  (et alors  $q_2 = p_1$  ou  $q_2 = p_2$ ). Dans les trois cas,  $P$  et  $Q$  ont au moins une racine commune.

**Exercice 2.** Soit une matrice  $M$  triangulaire par blocs de la forme  $M = \begin{pmatrix} A & C \\ 0 & B \end{pmatrix}$ , où  $A \in \mathcal{M}_p(\mathbb{K})$ ,  $B \in \mathcal{M}_q(\mathbb{K})$  et  $C \in \mathcal{M}_{p,q}(\mathbb{K})$ . On suppose connus deux polynômes  $P$  et  $Q$  de  $\mathbb{K}[X]$  annulateurs de  $A$  et  $B$  respectivement. Montrer que le polynôme  $P \times Q$  est annulateur de la matrice  $M$ .

On commence par remarquer que (par récurrence) : pour tout  $k \in \mathbb{N}$ ,  $M^k = \begin{pmatrix} A^k & \star \\ 0 & B^k \end{pmatrix}$  en effectuant des produits par blocs. D'où, les polynômes  $P$  et  $Q$  étant des combinaisons linéaires des monômes  $X^k$  :

$$P(M) = \begin{pmatrix} P(A) & \star \\ 0 & P(B) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & \star \\ 0 & P(B) \end{pmatrix} \quad \text{et} \quad Q(M) = \begin{pmatrix} Q(A) & \star \\ 0 & Q(B) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} Q(A) & \star \\ 0 & 0 \end{pmatrix}.$$

Puis on calcule  $(PQ)(M)$  :

$$(PQ)(M) = P(M)Q(M) = \begin{pmatrix} 0 & \star \\ 0 & P(B) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} Q(A) & \star \\ 0 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}.$$

**Exercice 3 (Racines carrées d'une matrice).** Soient  $E$  un  $\mathbb{R}$ -espace vectoriel de dimension 3,  $(e_1, e_2, e_3)$  une base de  $E$  et  $f$  l'endomorphisme de  $E$  représenté, dans la base  $(e_1, e_2, e_3)$ , par la matrice

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

1. Déterminer, si elle existe, une base  $(u, v, w)$  de  $E$  dans laquelle la matrice de l'endomorphisme  $f$  s'écrit

$$B = \begin{pmatrix} 0 & 0 & -3 \\ 0 & 1 & 4 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

2. On suppose que  $g$  est un endomorphisme de  $E$  tel que  $g \circ g = f$ . On note  $N$  la matrice, dans la base  $(u, v, w)$ , de cet endomorphisme  $g$ . Montrer que

$$\exists (s, t, x, y) \in \mathbb{R}^4, \quad N = \begin{pmatrix} 0 & 0 & s \\ 0 & x & t \\ 0 & 0 & y \end{pmatrix}.$$

3. Déterminer toutes les matrices carrées  $N$  telles que  $N^2 = B$  et en déduire toutes les matrices carrées  $M$  telles que  $M^2 = A$ .

1. Soit  $(u, v, w)$  une base de  $E$  :  $[f]_{(u,v,w)} = B \iff \begin{cases} f(u) = 0_E & L_1 \\ f(v) = v & L_2 \\ f(w) = -3u + 4v + w & L_3 \end{cases}.$

(\*) Soit  $u = xe_1 + ye_2 + ze_3$  :

$$L_1 \iff A \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \iff / \dots / \iff \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = y \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -2 \end{pmatrix} \iff u = y(e_2 - 2e_3)$$

(\*\*) De même,  $L_2 \iff \exists y \in \mathbb{R}, v = y(e_2 - e_3)$ .

(\*\*\*) On choisit  $u = e_2 - 2e_3$  et  $v = e_2 - e_3$ . Soit  $w = xe_2 + ye_2 + ze_3$  :

$$L_3 \iff \iff A \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = -3 \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -2 \end{pmatrix} + 4 \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \iff \begin{cases} x + y + z = 1 \\ 2x - 2y - 2z = 2 \end{cases} \iff \begin{cases} x = 1 \\ z = -y \end{cases}.$$

On choisit  $w = e_1$ .

On vérifie que la famille  $(u, v, w) = (e_2 - 2e_3, e_2 - e_3, e_1)$  est libre. On a ainsi obtenu une base dans laquelle la matrice de  $f$  est  $B$ .

2. De  $f(u) = 0$ , on déduit que  $f[g(u)] = (g \circ g) \circ g(u)g \circ (g \circ g)(u) = g[f(u)] = g(0) = 0$ . Par suite le vecteur  $g(u)$  est dans le noyau de  $f$ . D'après (\*),  $\text{Ker}(f) = \text{Vect}(u)$ , il existe donc  $\lambda \in \mathbb{R}$  tel que  $g(u) = \lambda u$ . D'où  $g \circ g(u) = g(\lambda u) = \lambda g(u) = \lambda^2 u$ . Or  $g \circ g(u) = f(u) = 0$ , d'où  $\lambda^2 = 0$ , donc  $\lambda = 0$ . Finalement  $g(u) = \lambda u = 0u = 0$ , ce qui prouve la première colonne de la matrice  $N$ .

De  $f(v) = v$ , on tire de même que  $f[g(v)] = g(v)$ . Par suite le vecteur  $v$  est dans le noyau de  $f - \text{id}_E$ . D'après (\*\*),  $\text{Ker}(f - \text{id}_E) = \text{Vect}(v)$ , il existe donc  $\lambda \in \mathbb{R}$  tel que  $g(v) = \lambda v$ . En notant  $x$  ce réel  $\lambda$ , on a prouvé la deuxième colonne de la matrice  $N$ .

La troisième colonne de la matrice  $N$  ne réclame aucune preuve.

3. On calcule  $N^2 = \begin{pmatrix} 0 & 0 & sy \\ 0 & x^2 & xt + yt \\ 0 & 0 & y^2 \end{pmatrix}$ . D'où  $N^2 = B \iff \begin{cases} x^2 = 1 \\ y^2 = 1 \\ (x+y)t = 4 \\ sy = -3 \end{cases} \iff (x, y, s, t) \in \{(1, 1, 2, -3); (-1, -1, -2, 3)\}$ .

Enfin  $M^2 = A \iff g \circ g = f \iff N^2 = B$  en changeant de base. Or  $N = P^{-1}MP$  d'après les formules de passage, en

notant  $P = \begin{matrix} e_1 \\ e_2 \\ e_3 \end{matrix} \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \\ -2 & -1 & 0 \end{pmatrix}$  la matrice de passage de la vieille base  $(e_1, e_2, e_3)$  vers la nouvelle base  $(u, v, w)$ . Son

inverse est  $P^{-1} = / \dots / = \begin{pmatrix} 0 & -1 & -1 \\ 0 & 2 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}$ . Donc

$$M^2 = A \iff M = \pm P \begin{pmatrix} 0 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & -3 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} P^{-1} = \pm / \dots /.$$