
 Calculs Classiques

Exercice 1.

1. On considère l'ensemble H défini par

$$H = \left\{ \vec{u} \in \mathbb{R}^3 \mid \exists a, b, c \in \mathbb{R}, \vec{u} = (a - b, b - c, c - a) \right\}$$

Montrer que H est un ssev de \mathbb{R}^3 , déterminer une famille génératrice et même la dimension de H .

2. On note $\mathcal{C} = (\mathbb{R}, \mathbb{R})$, l'espace vectoriel des fonctions de \mathbb{R} à valeurs dans \mathbb{R} .

On considère les ensembles

$$F = \text{vect}(\text{Cosinus}) \text{ et } G = \left\{ f \in \mathcal{C}(\mathbb{R}, \mathbb{R}) \text{ tel que } f(0) = 0 \right\}$$

(a) Montrer que F et G sont des sous espaces vectoriel.

(b) Montrer que $F \cap G = \left\{ \vec{0} \right\}$.

3. On note $\mathcal{C} = (\mathbb{R}, \mathbb{R})$, l'espace vectoriel des fonctions de \mathbb{R} à valeurs dans \mathbb{R} .

On considère les ensembles

\mathcal{P} = l'ensemble des fonctions paires et \mathcal{I} = l'ensemble des fonctions impaires.

(a) Montrer que $\mathcal{P} \cap \mathcal{I} = \left\{ \vec{0} \right\}$

(b) **Plus difficile** Montrer que : $\forall h \in \mathcal{C} = (\mathbb{R}, \mathbb{R})$, il existe deux fonctions f, g telles que

$$g = f + g \text{ et } f \in \mathcal{P} \text{ et } g \in \mathcal{I}$$

 — Un exercice plus abstrait/formel et donc difficile —

Exercice 2. **[Correction]** Soit n un entier. On note $\mathcal{C} = (\mathbb{R}, \mathbb{R})$, l'espace vectoriel des fonctions de \mathbb{R} à valeurs dans \mathbb{R} .

On considère H_n l'ensemble des solutions (sur \mathbb{R}) de l'équation différentielle : $\sum_{k=0}^{n+1} \binom{n+1}{k} y^{(k)} = 0$

1. *Un petit résultat avant de commencer*

(Re)-Lire la page 2, théorème 2 et 3 du chapitre sur les équations différentielles

Soit h une fonction. Démontrer que : $h^{(n+1)} = 0 \iff h \in \mathbb{R}_n[X]$

2. Montrer que H_n est ssev de $\mathcal{C}(\mathbb{R}, \mathbb{R})$.

3. Montrer que $f \in H_n \iff \forall x \in \mathbb{R}, [f(x) e^x]^{(n+1)} = 0$.

4. En déduire que $H = \text{vect}(f_0, f_1, \dots, f_n)$ avec $f_k : x \mapsto x^k e^{-x}$.

————— Un exercice "classique" —————

Exercice 3. [Correction] Soit la matrice $A = \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 2 \end{pmatrix}$

L'objectif est de déterminer les matrices X vérifiant : $X^2 = A$

1. Méthode via le commutant

On considère $Com(A) = \{M \in \mathcal{M}_2(\mathbb{R}) \text{ tq } AM = MA\}$

(a) Montrer que $Com(A)$ est un ssev et déterminer une famille génératrice de $Com(A)$

(b) Montrer que $Com(A) = vect(I_2, J)$ avec $J = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$

Et déterminer λ, μ tel que $A = \lambda I_2 + \mu J$

(c) Analyse. On suppose que X est une matrice tel que $X^2 = A$

> Vérifier que : $X \in Com(A)$.

> En déduire qu'il existe α, β tel que $X = \alpha I_2 + \beta J$

(d) Synthèse.

Parmi les matrices $X = \alpha I_2 + \beta J$, trouver celles qui vérifie $X^2 = A$.

2. Méthode via diagonalisation

(a) On suppose qu'il existe $\lambda \in \mathbb{R}$ et un vecteur $\vec{X} = (x; y; z) \neq \vec{0}$ tel que $A\vec{X} = \lambda \vec{X}$

i. Montrer que la matrice $A - \lambda I_3$ n'est pas inversible.

ii. Calculer et factoriser $\det(A - \lambda I_3)$; en déduire que $\lambda = 1$ ou $\lambda = 3$

(b) Résoudre le système $A\vec{X} = \vec{X}$.

Expliciter \vec{C}_1 , la solution $\vec{C}_1 = (\dots; 1)$ CàD celle dont la deuxième coordonnée vaut 1.

(c) Résoudre le système $A\vec{X} = 2\vec{X}$.

Expliciter \vec{C}_2 , la solution $\vec{C}_2 = (\dots; 1)$ CàD celle dont la deuxième coordonnée vaut 1.

(d) On note $P = (\vec{C}_1 | \vec{C}_2)$, la matrice de $\mathcal{M}_2(\mathbb{R})$ dont les colonnes sont \vec{C}_1, \vec{C}_2 , dans cet ordre.

Justifier que P est inversible et calculer $D = P^{-1}AP$. On vient de diagonaliser la matrice A

On va maintenant résoudre l'équation $X^2 = A$.

(e) On suppose que X est une matrice tel que $X^2 = A$. On considère la matrice $Y = P^{-1}XP$

i. Justifier que : $X^2 = A \iff Y^2 = D$ et $YD = DY$.

ii. En écrivant $Y = \begin{pmatrix} a & c \\ b & d \end{pmatrix}$ et en utilisant $YD = DY$, montrer que $Y = \begin{pmatrix} a & 0 \\ 0 & d \end{pmatrix}$

iii. En déduire qu'il existe 4 matrices Y_1, Y_2, Y_3, Y_4 vérifiant $Y^2 = D$

iv. Conclure qu'il existe 4 matrices vérifiant $X^2 = A$ et donner leur expression en fonction de Y_1, Y_2, Y_3, Y_4 et de P, P^{-1}