

Matrices d'une application linéaire .

Ex 0 Soit f l'endomorphisme de $\mathbb{R}_2[X]$ canoniquement associé à $A = \begin{pmatrix} 0 & 1 & -1 \\ -3 & 4 & -3 \\ -1 & 1 & 0 \end{pmatrix}$. Montrer que f^2 est combinaison linéaire de f et $id_{\mathbb{R}_2[X]}$. En déduire f^n $\forall n \in \mathbb{N}$.

Ex 1 Soit f l'endomorphisme de \mathbb{R}^3 canoniquement associé à $A = \begin{pmatrix} 8 & -1 & -5 \\ -2 & 3 & 1 \\ 4 & -1 & -1 \end{pmatrix}$.

- 1) f est-il un automorphisme ? Si oui, déterminer f^{-1} .
- 2) Montrer que $\ker(f - 4id_{\mathbb{R}^3})^2 \oplus \ker(f - 2id_{\mathbb{R}^3}) = \mathbb{R}^3$

3 Montrer qu'il existe une base $B' = (u, v, w)$ de \mathbb{R}^3 telle que : $A' = mat_{B'} f = \begin{pmatrix} 4 & 3 & 0 \\ 0 & 4 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}$.

4) En déduire A^n $\forall n \in \mathbb{N}$.

Ex 2 Soit $f \in \mathcal{L}(\mathbb{R}^3, \mathbb{R}_2[X])$ canoniquement associée à $A = \begin{pmatrix} a & 2 & 3 \\ 3 & a & 2 \\ 2 & 3 & a \end{pmatrix}$ où a est un paramètre réel.

- a. Décrire $f((x, y, z))$.
- b. Déterminer les valeurs de a pour lesquelles f est surjective.
- c. Déterminer le noyau et l'image de f lorsque f n'est pas bijective.

Ex 3 Soit E un K -e-v de dimension 3 et $f \in \mathcal{L}(E)$ tel que $rg(f) = 1$.

- 1) Justifier qu'il existe une base B de E dans laquelle la matrice de f a ses deux premières colonnes nulles.
- 2) Montrer qu'il existe $a \in K$ tq : $f^2 = af$.

Ex 4 Soit a_1, a_2, \dots, a_n des réels et $\varphi: \begin{pmatrix} \mathbb{R}_{n-1}[X] \rightarrow \mathbb{R}^n \\ P \mapsto (\tilde{P}(a_1), \tilde{P}(a_2), \dots, \tilde{P}(a_n)) \end{pmatrix}$.

- a) Montrer que φ est un isomorphisme si et ssi a_1, a_2, \dots, a_n sont tous distincts.
- b) Désormais a_1, a_2, \dots, a_n sont tous distincts. On pose $\forall k \in \llbracket 1, n \rrbracket, L_k(X) = \prod_{\substack{i=1 \\ i \neq k}}^n \frac{X-a_i}{a_k-a_i}$. Montrer que $B = (L_1, L_2, \dots, L_n)$ est une base de $\mathbb{R}_{n-1}[X]$.
- c) Quelles sont les composantes dans B d'un polynôme P de $\mathbb{R}_{n-1}[X]$?
- d) En déduire la matrice de passage de B à B_c la base canonique de $\mathbb{R}_{n-1}[X]$.
- e) Montrer que la matrice de Vandermonde associée à a_1, a_2, \dots, a_n si et ssi a_1, a_2, \dots, a_n sont tous distincts.

Ex 5 Soient $f_1: (x \mapsto e^{-x}), f_2: (x \mapsto xe^{-x}), f_3: (x \mapsto x^2e^{-x})$ et E le sous espace vectoriel de $C^\infty(\mathbb{R}, \mathbb{R})$ engendré par ces trois applications. $\forall f \in E$, on pose $\varphi(f) = f'$.

1. Déterminer $\dim E$. On note $B = (f_1, f_2, f_3)$.
2. Montrer que $\varphi \in \mathcal{L}(E)$. Ecrire la matrice A de φ dans B .
3. Calculer $A^n, n \in \mathbb{N}$.
4. En déduire, pour tout entier n , la dérivée $n^{\text{ième}}$ de $g: (x \mapsto (3 - 2x + 8x^2)e^{-x})$.
5. $\forall f \in E$, on pose $\Gamma(f) = f + f'$. Justifier que Γ est un endomorphisme de E et donner une base de $\ker \Gamma$ et $\text{Im} \Gamma$.
6. Soit $h: (x \mapsto (2 + 2x)e^{-x})$. Trouver les solutions de l'équation $f' + f = h$.

Ex 6 Soit E l'ensemble des suites réelles $u = (u_n)_{n \in \mathbb{N}}$ telles que : $\forall n \in \mathbb{N}, u_{n+3} = u_n$.

1. Prouver que E est un \mathbb{R} -e-v.
2. On pose $\forall u \in E, \Phi(u) = (u_0, u_1, u_2)$. Montrer que Φ est une bijection de E sur \mathbb{R}^3 . En déduire la dimension de E .
3. On pose $\forall i \in \{1, 2, 3\}, \varepsilon_i = \Phi^{-1}(e_i)$ où (e_1, e_2, e_3) est la base canonique de \mathbb{R}^3 . Justifier que $B = (\varepsilon_1, \varepsilon_2, \varepsilon_3)$ est une base de E et expliciter les suites $\varepsilon_1, \varepsilon_2, \varepsilon_3$.
4. Soit d l'application définie sur E par : $\forall u \in E, d(u) = w$ tel que $\forall n \in \mathbb{N}, w_n = u_{n+1}$.
 - 4.a. Montrer que $d \in \mathcal{L}(E)$ et déterminer la matrice de d dans B .
 - 4.b. Calculer d^k tel que $k \in \mathbb{N}$. En déduire que d est un automorphisme de E et exprimer d^{-1} en fonction de d .
 - 4.c. Déterminer $D = \ker(d - Id_E)$.
 - 4.d. Soit $F = \text{vect}(\varepsilon_3 - \varepsilon_1, \varepsilon_1 + \varepsilon_2 - 2\varepsilon_3)$. Montrer que $F \oplus D = E$.
 - 4.e. Montrer que F est stable par d .

4.d. Justifier qu'il existe une base B' de E telle que $mat_{B'} d = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & -\frac{1}{2} & -\frac{\sqrt{3}}{2} \\ 0 & \frac{\sqrt{3}}{2} & -\frac{1}{2} \end{pmatrix}$.

Ex 7 Soit $Q_k = (X + 1)^k(X - 2)^{n-k}$ et f l'application définie par : $f(P) = (X - 2)P' - P$

1. Montrer que $B' = (Q_k)_{k=0..n}$ est une base de $\mathbb{R}_n[X]$.
2. Montrer que f est un endomorphisme de $\mathbb{R}_n[X]$.
3. Déterminer les matrices de f dans la base canonique B de $\mathbb{R}_n[X]$ et dans B' .
4. Quelle relation y-a-t-il entre ces matrices ?
5. Décrire $\ker f$ et $\text{Im} f$.

Ex 8 Soit $A = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 2 & -2 \\ 0 & 0 & 1 & -1 \\ 1 & -1 & 1 & 0 \\ 1 & -1 & 1 & 0 \end{pmatrix}$ et f l'endomorphisme de \mathbb{R}^4 canoniquement associé à A .

- Déterminer $\text{Ker} f$, $\text{Im} f$ et $\text{rg} f$.
- Montrer que $\text{Ker}(f^2)$ et $\text{Ker}(f - id)^2$ sont supplémentaires dans \mathbb{R}^4 .
- Montrer que A est semblable à $T = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$ i.e. qu'il existe P inversible telle que $A = P^{-1}TP$.
- En déduire les puissances de A .

Ex 9 Soit E un K -e_v de dimension 3 et f un endomorphisme de E tel que : $f^2 \neq 0$ et $f^3 = 0$. Montrer qu'il existe une base de E dans laquelle la matrice de f est $N = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}$. **Application :** Montrer que $\begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 1 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & 2 \end{pmatrix}$ et $\begin{pmatrix} 2 & 1 & -1 \\ 0 & 2 & 3 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}$ sont semblables.

- a. Si une telle base $B = (\vec{a}, \vec{b}, \vec{c})$ telle que $\text{mat}_B f = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}$ existe alors $\vec{b} = f(\vec{a}) \neq \vec{0}$ et $\vec{c} = f(\vec{b}) = f^2(\vec{a}) \neq \vec{0}$.

$f^2 \neq 0$ donc il existe un vecteur \vec{x} de E tel que $f^2(\vec{x}) \neq \vec{0}$. Et par suite, $\forall k \in \llbracket 0, 2 \rrbracket, f^k(\vec{x}) \neq \vec{0}$.

Montrons $B = (\vec{x}, f(\vec{x}), f^2(\vec{x}))$ est une base de E .
 $\forall k \in \mathbb{N}, f^k$ est un endomorphisme de E (car composée d'endomorphismes de E) donc $f^k(x) \in E$. Ainsi, B est une famille de vecteur de E . De plus, $\text{card} B = 3 = \dim E$. Donc il reste à prouver la liberté de B pour prouver que B est une base de E .

Soit $\lambda_0, \lambda_1, \lambda_2$ des scalaires tels que $\lambda_0 \vec{x} + \lambda_1 f(\vec{x}) + \lambda_2 f^2(\vec{x}) = \vec{0}$. « Appliquons » u :

Alors $f(\lambda_0 \vec{x} + \lambda_1 f(\vec{x}) + \lambda_2 f^2(\vec{x})) = u(\vec{0})$. Et comme u est linéaire, cette dernière égalité s'écrit :

$\lambda_0 f(\vec{x}) + \lambda_1 f^2(\vec{x}) + \lambda_2 f^3(\vec{x}) = \vec{0}$. Or $f^3(\vec{x}) = \vec{0}$. Donc, nous obtenons :

$\lambda_0 f(\vec{x}) + \lambda_1 f^2(\vec{x}) = \vec{0}$. « Appliquons » à nouveau u , nous obtenons $\lambda_0 f^2(\vec{x}) = \vec{0}$. Donc, nous obtenons :

. Comme $f^2(\vec{x}) \neq 0$, $\lambda_0 f^2(\vec{x}) = \vec{0} \Rightarrow \lambda_0 = 0$. Donc la remontée du système donne $\lambda_0 = 0$ puis $\lambda_1 = 0$ et enfin $\lambda_2 = 0$.

J'en conclus que B est libre et finalement B est une base de E .

$\text{mat}_B f = \begin{pmatrix} f(\vec{x}) & f^2(\vec{x}) & f^3(\vec{x}) \\ \vec{0} & \vec{0} & \vec{0} \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} f(\vec{x})$. Donc $\vec{a} = \vec{x}, \vec{b} = f(\vec{x}), \vec{c} = f^2(\vec{x})$ conviennent.

- b. Soit $A = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 1 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & 2 \end{pmatrix} = 2I + N$ et $A' = \begin{pmatrix} 2 & 1 & -1 \\ 0 & 2 & 3 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix} = 2I + N'$ où $N' = \begin{pmatrix} 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 3 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$.

Considérons les endomorphismes u et v de \mathbb{R}^3 canoniquement associés à A' et N' . Alors $u = 2id + v$.

On note B_c la base canonique de \mathbb{R}^3 .

$\text{mat}_{B_c} v^3 = N'^3 = (0)$ mais $\text{mat}_{B_c} v^2 = N'^2 \neq (0)$. Donc $v^2 \neq 0$ et $v^3 = 0$. Alors d'après ce qui précède, il existe une base B de \mathbb{R}^3 telle que $\text{mat}_B v = N$. Alors la formule de changement de bases pour les endomorphismes assure qu'il existe une matrice P inversible telle que : $N = P^{-1}N'P$.

Alors, $A = 2I + N = 2I + P^{-1}N'P = 2P^{-1}IP + P^{-1}N'P = P^{-1}2IP + P^{-1}N'P = P^{-1}(2I + N')P = P^{-1}(A')P$.

Donc A et A' sont semblables.

Ex 10 Montrer que les matrices $A = \begin{pmatrix} 3 & 2 \\ 4 & 3 \end{pmatrix}$ et $B = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 6 \end{pmatrix}$ sont semblables.

Ex 11 Soit $E = \mathbb{R}_n[X]$ et $a \in \mathbb{R}$ fixé et $\varphi : (P \mapsto (X - a)(P'(X) - P'(a)) - 2(P(X) - P(a)))$.

- Vérifier que φ est un endomorphisme de E et écrire sa matrice dans la base canonique de E puis sa matrice dans la base de Taylor $B = (1, (X - a), (X - a)^2, \dots, (X - a)^n)$.
- Quelle relation y a-t-il entre ces deux matrices ?
- Déterminer le noyau et l'image de φ et le rang de φ .

Ex 12 Soit $\Phi \in \mathcal{L}(\mathbb{R}_n[X])$ tel que $\forall k \in \{0, \dots, n\}, \Phi(X^k) = X^{n-k}$. Soit B la base canonique de $\mathbb{R}_n[X]$. et $f : (P \mapsto P')$.

- Montrer que Φ est une involution. Décrire ses éléments caractéristiques.
- En déduire que Φ est bijective et décrire Φ^{-1} .
- Posons $g = \Phi \circ f \circ \Phi$. Déterminer la matrice A de g dans B .
- Posons $h = g + f$. Montrer que $\forall P \in E, h(P) = nXP - (X^2 - 1)P'$.
- Justifier que $C = ((X - 1)^k (X + 1)^{n-k})_{k=0..n}$ est une base de $\mathbb{R}_n[X]$ et déterminer la matrice de h dans cette base.

1. $\forall k \in \{0, \dots, n\}, \Phi(X^k) = X^{n-k}$ donc $\Phi(\Phi(X^k)) = \Phi(X^{n-k}) = X^{n-(n-k)} = X^k = id_{\mathbb{R}_n[X]}(X^k)$.

Comme $\Phi \circ \Phi$ et $id_{\mathbb{R}_n[X]}$ sont deux endomorphismes de $\mathbb{R}_n[X]$, qui associent la même image à chaque vecteur de la base canonique de $\mathbb{R}_n[X]$ (leurs matrices dans cette base sont donc égales), j'en conclus que $\Phi \circ \Phi = id_{\mathbb{R}_n[X]}$.

Donc Φ est une involution. Φ est la symétrie par rapport à $\text{Ker}(\Phi - id_{\mathbb{R}_n[X]})$ et parallèlement à $\text{Ker}(\Phi + id_{\mathbb{R}_n[X]})$.

Soit $P = \sum_{k=0}^n a_k X^k$.

$$P \in \text{Ker}(\Phi - id_{\mathbb{R}_n[X]}) \Leftrightarrow \Phi(P) = P \Leftrightarrow \sum_{k=0}^n a_k \Phi(X^k) = \sum_{k=0}^n a_k X^k \Leftrightarrow$$

$$\Leftrightarrow \sum_{k=0}^n a_k X^{n-k} = \sum_{k=0}^n a_k X^k \Leftrightarrow \sum_{k=0}^n a_{n-k} X^k = \sum_{k=0}^n a_k X^k \Leftrightarrow \sum_{k=0}^n (a_{n-k} - a_k) X^k = 0 \Leftrightarrow \forall k, a_{n-k} = a_k.$$

Donc, $\text{Ker}(\Phi - \text{id}_{\mathbb{R}_n[X]}) = \{\sum_{k=0}^n a_k X^k / \forall k, a_{n-k} = a_k\}$

$$P \in \text{Ker}(\Phi + \text{id}_{\mathbb{R}_n[X]}) \Leftrightarrow \Phi(P) + P = 0 \Leftrightarrow \sum_{k=0}^n a_k \Phi(X^k) + \sum_{k=0}^n a_k X^k = 0 \Leftrightarrow$$

$$\Leftrightarrow \sum_{k=0}^n a_k X^{n-k} + \sum_{k=0}^n a_k X^k = 0 \Leftrightarrow \sum_{k=0}^n (a_{n-k} + a_k) X^k = 0 \Leftrightarrow \forall k, a_{n-k} = -a_k.$$

Donc, $\text{Ker}(\Phi + \text{id}_{\mathbb{R}_n[X]}) = \{\sum_{k=0}^n a_k X^k / \forall k, a_{n-k} = -a_k\}$

2. Comme $\Phi \circ \Phi = \text{id}_{\mathbb{R}_n[X]}$, Φ est bijective et $\Phi^{-1} = \Phi$.

$$3. \forall k \in \{0, \dots, n-1\}, g(X^k) = \Phi \circ f \circ \Phi(X^k) = \Phi(f(\Phi(X^k))) = \Phi(f(X^{n-k})) \stackrel{\text{car } k < n}{\cong} \Phi((n-k)X^{n-k-1})$$

$$= (n-k)\Phi(X^{n-k-1}) = (n-k)X^{n-(n-k-1)} = (n-k)X^{k+1}.$$

$$\text{Et } g(X^n) = \Phi(f(\Phi(X^n))) = \Phi(f(1)) = \Phi(0) = 0.$$

$$\text{Donc, } \text{mat}_B g = \begin{pmatrix} 0 & 0 & \dots & 0 & 0 \\ n & 0 & \dots & 0 & 0 \\ 0 & n-1 & 0 & 0 & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & 1 & 0 \end{pmatrix}.$$

6. $h = g + f$ est un endomorphisme de E car g et f en sont.

$$\text{Posons } u(P) = nXP - (X^2 - 1)P'.$$

Alors u est linéaire (à vérifier facilement). De plus, si $P = aX^n + T(X)$ tq $\deg T \leq n-1$ alors

$$u(P) = au(X^n) + u(T) = nX^{n+1} - (X^2 - 1)nX^{n-1} + nXT - (X^2 - 1)T' = \underbrace{nX^{n+1}}_{\text{deg} \leq n-1} + \underbrace{nXT}_{\text{deg} \leq n} - \underbrace{(X^2 - 1)T'}_{\text{deg} \leq n}.$$

Donc $u(P) \in E$. Ainsi, u est un endomorphisme de E .

Montrons que : $\forall k \in \llbracket 0, n \rrbracket, h(X^k) = u(X^k)$.

$$\text{Soit } k \in \llbracket 1, n-1 \rrbracket, h(X^k) = g(X^k) + f(X^k) = (n-k)X^{k+1} + kX^{k-1}$$

$$\text{et } u(X^k) = nX \cdot X^k - (X^2 - 1)kX^{k-1} = (n-k)X^{k+1} + kX^{k-1}$$

Donc $\forall k \in \llbracket 0, n \rrbracket, h(X^k) = u(X^k)$.

Comme u et h sont des endomorphismes de E associant la même image à chaque vecteur d'une base de E , ils ont la même matrice dans cette base et je peux conclure que $u = h$.

7. $C = ((X-1)^k(X+1)^{n-k})_{k=0..n}$ est une famille de vecteurs de $\mathbb{R}_n[X]$ de cardinal $n+1$.

Il suffit donc de montrer que C est libre pour conclure que C est une base de E .

Soit $\lambda_0, \dots, \lambda_n$ des scalaires tels que : $\sum_{k=0}^n \lambda_k (X-1)^k (X+1)^{n-k} = 0$.

En évaluant en 1, j'obtiens $\lambda_n 2^n = 0$ donc $\lambda_n = 0$. Alors (***) s'écrit : $\sum_{k=0}^{n-1} \lambda_k (X-1)^k (X+1)^{n-k} = 0$.

Donc $(X-1)[\sum_{k=0}^{n-1} \lambda_k (X-1)^k (X+1)^{n-k-1}] = 0$.

Comme $\mathbb{R}[X]$ est intègre et $X-1 \neq 0$, nécessairement $\sum_{k=0}^{n-1} \lambda_k (X-1)^k (X+1)^{n-k-1} = 0$. J'évalue à nouveau en 1... J'itère ce précédé et je prouve ainsi que $\lambda_1, \dots, \lambda_n$ sont tous nuls et à la dernière étape (***) s'écrit : $\lambda_0 (X+1)^n = 0$. Comme $(X+1)^n \neq 0$, nécessairement, $\lambda_0 = 0$. Je peux conclure que C est libre et ainsi, C est une base de $\mathbb{R}_n[X]$.

8. Posons $Q_k = (X-1)^k (X+1)^{n-k}$

$$h((X-1)^k (X+1)^{n-k}) = nX[(X-1)^k (X+1)^{n-k}] - (X^2 - 1)[k(X-1)^{k-1} (X+1)^{n-k} + (n-k)(X-1)^k (X+1)^{n-k-1}]$$

$$= nX[(X-1)^k (X+1)^{n-k}] - (X-1)(X+1)[k(X-1)^{k-1} (X+1)^{n-k} + (n-k)(X-1)^k (X+1)^{n-k-1}]$$

$$= nX[(X-1)^k (X+1)^{n-k}] - [k(X-1)^k (X+1)^{n-k+1} + (n-k)(X-1)^{k+1} (X+1)^{n-k}]$$

$$= (X-1)^k (X+1)^{n-k} [nX - k(X+1) - (n-k)(X-1)]$$

$$= (X-1)^k (X+1)^{n-k} [(n-2k)] = (n-2k)Q_k.$$

Donc si n est pair alors $\text{mat}_C h = \text{diag}(n, n-2, n-4, \dots, 2, 0, -2, \dots, 2-n, -n)$

Et si n est impair alors $\text{mat}_C h = \text{diag}(n, n-2, n-4, \dots, 1, -1, \dots, 2-n, -n)$

9. et déterminer la matrice de h dans cette base.

■ Ex 13 Soit $u: \left(\begin{matrix} \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3 \\ (x, y, z) \mapsto (2x - y - z, -x + 2y - z, -x - y + 2z) \end{matrix} \right)_{\mathcal{B}}$

- Vérifier que u est un endomorphisme de \mathbb{R}^3 .
- Démontrer que : $\text{Ker}(u - \lambda \text{id})$ contient un vecteur non nul si et ssi $\lambda \in \{0, 3\}$.
- Justifier que $\text{Ker}(u)$ et $\text{Ker}(u - 3\text{id})$ sont supplémentaires dans E .
- En déduire que u est la composée de deux endomorphismes simples.

Ex 14 Soit $B = (\vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ une base d'un K-e-v E et $D = \{4a\vec{j} + a\vec{k} / a \in \mathbb{R}\}$ et $P = \{a\vec{i} + b\vec{j} + c\vec{k} / a + b + c = 0\}$.

Soit p la projection sur D et parallèlement à P et s la symétrie par rapport à P et parallèlement à D .

- Ecrire la matrice de p dans une base bien choisie de telle sorte que cette matrice soit diagonale.
- Puis écrire la matrice de p dans B puis celle de s dans cette même base.

1. $D = \{4a\vec{j} + a\vec{k} / a \in \mathbb{R}\} = \text{vect}(4\vec{j} + \vec{k})$

$$\text{et } P = \{(-b-c)\vec{i} + b\vec{j} + c\vec{k} / b, c \text{ réels}\} = \{b(-\vec{i} + \vec{j}) + c(-\vec{i} + \vec{k}) / b, c \text{ réels}\} = \text{vect}((-\vec{i} + \vec{j}), (-\vec{i} + \vec{k})).$$

$$\text{Soit } H = \text{mat}_B(4\vec{j} + \vec{k}, -\vec{i} + \vec{j}, -\vec{i} + \vec{k}) = \begin{pmatrix} 0 & -1 & -1 \\ 4 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}. \det(H) = \begin{vmatrix} 0 & -1 & -1 \\ 4 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{vmatrix} \stackrel{C_1 \leftarrow C_1 - C_3}{=} \begin{vmatrix} 1 & -1 & -1 \\ 4 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{vmatrix} = 1 \times \begin{vmatrix} 1 & -1 \\ 4 & 1 \end{vmatrix} = 5 \neq 0 \text{ donc } H$$

est inversible. Posons $u = 4\vec{j} + \vec{k}, v = -\vec{i} + \vec{j}$ et $w = -\vec{i} + \vec{k}$. Alors, $B' = (u, v, w)$ est une base de E . Donc par concaténation de bases, je peux conclure que $D \oplus P = E$.

2. Alors p la projection sur D et parallèlement à P et s la symétrie par rapport à P et parallèlement à D existent. Et,

$$\forall y = \underset{\in D}{d} + \underset{\in P}{x} \in E, p(y) = d \text{ et } s(y) = x - d = y - 2p(y).$$

Et, $\forall d \in D, p(d) = d$ et $\forall x \in P, p(x) = 0$. Donc, $p(u) = u$ et $p(v) = p(w) = 0$. Ainsi, $mat_{B'} p = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$.

Enfin, $s = id - 2p$. Donc, $mat_{B'} s = mat_{B'} id - 2mat_{B'} p = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} - 2 \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$.

(on peut aussi utiliser $\forall d \in D, s(d) = -d$ et $\forall x \in P, s(x) = x$ donc $s(u) = -u, s(v) = v, s(w) = w$ et on retrouve la matrice de s dans B').

$\vec{i} = \frac{1}{5}[(4\vec{j} + \vec{k}) - 4(-\vec{i} + \vec{j}) - (-\vec{i} + \vec{k})] = \frac{1}{5}u - \frac{4}{5}v - \frac{1}{5}w$. Donc, $p(\vec{i}) = \frac{1}{5}u = \frac{4}{5}\vec{j} + \frac{1}{5}\vec{k}$ et $s(\vec{i}) = -\frac{4}{5}v - \frac{1}{5}w - \frac{1}{5}u = \frac{1}{5}(5\vec{i} - 8\vec{j} - 2\vec{k})$.

$\vec{j} = \frac{1}{5}[(4\vec{j} + \vec{k}) + (-\vec{i} + \vec{j}) - (-\vec{i} + \vec{k})] = \frac{1}{5}u + \frac{1}{5}v - \frac{1}{5}w$. Donc, $p(\vec{j}) = \frac{1}{5}u = \frac{4}{5}\vec{j} + \frac{1}{5}\vec{k}$ et $s(\vec{j}) = \frac{1}{5}v - \frac{1}{5}w - \frac{1}{5}u = \frac{1}{5}(-3\vec{j} - 2\vec{k})$

$\vec{k} = \frac{1}{5}[(4\vec{j} + \vec{k}) - 4(-\vec{i} + \vec{j}) + 4(-\vec{i} + \vec{k})] = \frac{1}{5}u - \frac{4}{5}v + \frac{4}{5}w$. Donc, $p(\vec{k}) = \frac{1}{5}u = \frac{4}{5}\vec{j} + \frac{1}{5}\vec{k}$ et $s(\vec{k}) = \frac{-4}{5}v + \frac{4}{5}w - \frac{1}{5}u = \frac{1}{5}(-8\vec{j} - \vec{k})$

Ainsi, $mat_B p = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ \frac{4}{5} & \frac{4}{5} & \frac{4}{5} \\ \frac{1}{5} & \frac{1}{5} & \frac{1}{5} \end{pmatrix}$ et $mat_B s = I_3 - 2mat_B p = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -\frac{8}{5} & \frac{-3}{5} & \frac{-8}{5} \\ -\frac{2}{5} & \frac{-2}{5} & \frac{-1}{5} \end{pmatrix}$

Ex 15 Soit $A = \begin{pmatrix} 0 & 2 & 1 & \dots & 1 \\ & 0 & 2 & & \vdots \\ & & 0 & & 1 \\ & & & \ddots & 2 \\ (0) & & & & 0 \end{pmatrix}$ une matrice carrée d'ordre n . Calculer A^n .

Ex 16 Soit $A = (a_{ij})$ une matrice carrée d'ordre n telle que : $\forall (i, j) \in \llbracket 1, n \rrbracket^2, |a_{ij}| < \frac{1}{n}$.

Démontrer par l'absurde que la matrice $I_n + A$ est inversible. (on pourra introduire l'endomorphisme de \mathbb{R}^n canoniquement associé à A)

Ex 17 $\forall P \in \mathbb{R}_n[X], \varphi(P) = P(X + 1)$.

- Justifier que φ est un automorphisme de $\mathbb{R}_n[X]$.
- Déterminer la matrice M de φ dans la base canonique de $\mathbb{R}_n[X]$ et sa matrice inverse.
- Soit $a_0, \dots, a_n, b_0, \dots, b_n$ des réels tels que : $b_p = \sum_{j=0}^p \binom{p}{j} a_j$. Exprimer a_0, \dots, a_n en fonction de b_0, \dots, b_n .

Ex 18 Soit $A = \begin{pmatrix} \binom{0}{0} & a \binom{1}{0} & a^2 \binom{2}{0} & \dots & a^n \binom{n}{0} \\ 0 & -\binom{1}{1} - a \binom{2}{1} & \dots & -a^{n-1} \binom{n}{1} \\ & 0 & \binom{2}{2} & & \vdots \\ & & & \ddots & \\ 0 & 0 & 0 & & (-1)^n \binom{n}{n} \end{pmatrix}$. Justifier que A est inversible et déterminer A^{-1} .

Ex 19 Soit E de dimension finie n . Soit u un endomorphisme de E tel que $u^{n-1} \neq 0$ et $u^n = 0$ i.e. u est nilpotent d'indice n .

- Montrer qu'il existe un vecteur \vec{x} de E tel que : $B = (\vec{x}, u(\vec{x}), u^2(\vec{x}), \dots, u^{n-1}(\vec{x}))$ base de E .
- Ecrire les matrices de u, u^2, \dots, u^{n-1} dans la base B .
- En déduire que $\{g \in L(E) / u \circ g = g \circ u\} = vect(Id, u, u^2, \dots, u^{n-1})$.
- $u^{n-1} \neq 0$ donc il existe un vecteur \vec{x} de E tel que $u^{n-1}(\vec{x}) \neq \vec{0}$. Et par suite, $\forall k \in \llbracket 0, n-1 \rrbracket, u^k(\vec{x}) \neq \vec{0}$.

Montrons $B = (\vec{x}, u(\vec{x}), u^2(\vec{x}), \dots, u^{n-1}(\vec{x}))$ est une base de E .

$\forall k \in \mathbb{N}, u^k$ est un endomorphisme de E (car composée d'endomorphismes de E) donc $u^k(x) \in E$. Ainsi, B est une famille de vecteur de E . De plus, $card B = n = dim E$. Donc il reste à prouver la liberté de B pour prouver que B est une base de E .

Soit $\lambda_0, \lambda_1, \dots, \lambda_{n-1}$ des scalaires tels que $\lambda_0 \vec{x} + \lambda_1 u(\vec{x}) + \lambda_2 u^2(\vec{x}) + \dots + \lambda_{n-1} u^{n-1}(\vec{x}) = \vec{0}$. « Appliquons » u :

Alors $u(\lambda_0 \vec{x} + \lambda_1 u(\vec{x}) + \lambda_2 u^2(\vec{x}) + \dots + \lambda_{n-1} u^{n-1}(\vec{x})) = u(\vec{0})$. Et comme u est linéaire, cette dernière égalité s'écrit :

$\lambda_0 u(\vec{x}) + \lambda_1 u^2(\vec{x}) + \lambda_2 u^3(\vec{x}) + \dots + \lambda_{n-1} u^n(\vec{x}) = \vec{0}$. Or $u^n = 0$ donc $u^n(\vec{x}) = \vec{0}$. Donc, nous obtenons :

$\lambda_0 u(\vec{x}) + \lambda_1 u^2(\vec{x}) + \lambda_2 u^3(\vec{x}) + \dots + \lambda_{n-2} u^{n-1}(\vec{x}) = \vec{0}$. « Appliquons » à nouveau u :

$u(\lambda_0 u(\vec{x}) + \lambda_1 u^2(\vec{x}) + \lambda_2 u^3(\vec{x}) + \dots + \lambda_{n-2} u^{n-1}(\vec{x})) = u(\vec{0})$ et par linéarité de u , cela donne :

$\lambda_0 u^2(\vec{x}) + \lambda_1 u^3(\vec{x}) + \lambda_2 u^4(\vec{x}) + \dots + \lambda_{n-2} u^n(\vec{x}) = \vec{0}$. Donc, nous obtenons :

$\lambda_0 u^2(\vec{x}) + \lambda_1 u^3(\vec{x}) + \lambda_2 u^4(\vec{x}) + \dots + \lambda_{n-3} u^{n-1}(\vec{x}) = \vec{0}$. On itère ce procédé. Après n itérations, nous obtenons le système échelonné suivant :

$$\begin{cases} \lambda_0 \vec{x} + \lambda_1 u(\vec{x}) + \lambda_2 u^2(\vec{x}) + \dots + \lambda_{n-1} \underbrace{u^{n-1}(\vec{x})}_{\neq \vec{0}} = \vec{0} \\ \lambda_0 u(\vec{x}) + \lambda_1 u^2(\vec{x}) + \lambda_2 u^3(\vec{x}) + \dots + \lambda_{n-2} \underbrace{u^{n-1}(\vec{x})}_{\neq \vec{0}} = \vec{0} \\ \lambda_0 u^2(\vec{x}) + \lambda_1 u^3(\vec{x}) + \lambda_2 u^4(\vec{x}) + \dots + \lambda_{n-3} \underbrace{u^{n-1}(\vec{x})}_{\neq \vec{0}} = \vec{0} \\ \vdots \\ \lambda_0 u^{n-2}(\vec{x}) + \lambda_1 \underbrace{u^{n-1}(\vec{x})}_{\neq \vec{0}} = 0 \\ \lambda_0 \underbrace{u^{n-1}(\vec{x})}_{\neq \vec{0}} = 0 \end{cases}$$

Or, Comme $u^{n-1}(\vec{x}) \neq 0, \lambda u^{n-1}(\vec{x}) = \vec{0} \Rightarrow \lambda = 0$. Donc la remontée du système

donne $\lambda_0 = 0$ puis $\lambda_1 = 0$, puis et enfin $\lambda_n = 0$.

J'en conclus que B est libre et finalement B est une base de E .

d. Ecrire les matrices de u, u^2, \dots, u^{n-1} dans la base B .

$$mat_B u = \begin{pmatrix} u(\vec{x}) & u(u(\vec{x})) & u(u^2(\vec{x})) & \dots & u(u^{n-2}(\vec{x})) & u(u^{n-1}(\vec{x})) \\ \vec{0} & \vec{0} & \vec{0} & \dots & \vec{0} & \vec{0} \\ 1 & \vec{0} & 0 & \dots & 0 & 0 \\ 0 & 1 & \vec{0} & \dots & 0 & 0 \\ \vdots & \vdots & 1 & \dots & \vdots & \vdots \\ \vdots & \vdots & 0 & \dots & \vdots & 0 \\ 0 & 0 & 0 & \dots & 1 & \vec{0} \end{pmatrix} \begin{matrix} \vec{x} \\ u(\vec{x}) \\ u^2(\vec{x}) \\ \vdots \\ u^{n-1}(\vec{x}) \end{matrix} \quad \text{car } u(u^k(\vec{x})) = u^{k+1}(\vec{x})$$

$$mat_B u^2 = \begin{pmatrix} u^2(\vec{x}) & u^3(\vec{x}) & u^4(\vec{x}) & \dots & u^n(\vec{x}) & u^{n+1}(\vec{x}) \\ \vec{0} & \vec{0} & \vec{0} & \dots & \vec{0} & \vec{0} \\ 0 & \vec{0} & 0 & \dots & 0 & 0 \\ 1 & 0 & \vec{0} & \dots & 0 & 0 \\ \vdots & 1 & 0 & \dots & \vdots & \vdots \\ \vdots & \vdots & 1 & \dots & \vec{0} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & \dots & 0 & \vec{0} \end{pmatrix} \begin{matrix} \vec{x} \\ u(\vec{x}) \\ u^2(\vec{x}) \\ \vdots \\ u^{n-1}(\vec{x}) \end{matrix} \quad \text{car } u(u^k(\vec{x})) = u^{k+1}(\vec{x})$$

$$mat_B u^p = \begin{pmatrix} u^{p+1}(\vec{x}) & u^3(\vec{x}) & \dots & u^{n-1}(\vec{x}) & u^n(\vec{x}) & u^{n+p}(\vec{x}) \\ \vec{0} & \vec{0} & \dots & \vec{0} & \vec{0} & \vec{0} \\ \vdots & \vdots & \dots & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \dots & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & \dots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & 1 & \dots & \vec{0} & \vdots & 0 \\ \vdots & 0 & \dots & 0 & \vec{0} & \vdots \\ 0 & \dots & 0 & 1 & 0 & \dots & \vec{0} \end{pmatrix} \begin{matrix} \vec{x} \\ u(\vec{x}) \\ u^2(\vec{x}) \\ \vdots \\ u^{n-1}(\vec{x}) \end{matrix} \quad \text{car } u^p(u^k(\vec{x})) = u^{p+k}(\vec{x})$$

d. Montrons que $\{g \in \mathcal{L}(E) / u \circ g = g \circ u\} = \text{vect}(Id, u, u^2, \dots, u^{n-1})$ par double inclusion.

• Tout d'abord, $H = \text{vect}(Id, u, u^2, \dots, u^{n-1})$ est un ss-e-v de $\mathcal{L}(E)$. Montrons que G en est un aussi. $G \subset \mathcal{L}(E)$ par définition de G .

L'endomorphisme nul, noté w , commute avec u (car $u \circ w = w \circ u = w$) donc w est élément de G .

Enfin, soit $(g, h) \in H^2$ et $(a, b) \in K^2$.

$$\text{Alors } u \circ (ag + bh) \stackrel{\text{car } u \text{ est linéaire}}{=} au \circ g + bu \circ h \stackrel{\text{car } g \in G \text{ et } h \in G}{=} ag \circ u + bh \circ u = (ag + bh) \circ u. \text{ Donc } ag + bh \in G.$$

Ainsi, G est un ss-e-v de $\mathcal{L}(E)$.

- Soit $p \in \llbracket 0, n-1 \rrbracket$, $u \circ u^p = u^{p+1} = u^p \circ u$. Donc, $u^p \in G$. Comme G est stable par combinaison linéaire, $H \subset G$.
- Soit $g \in G$. Donc u et g commutent et par conséquent, $\forall k, u^k$ et g commutent.

$g(\vec{x}) \in E$ et B base de E . Donc il existe $\alpha_0, \alpha_1, \dots, \alpha_{n-1}$ des scalaires tels que

$$g(\vec{x}) = \alpha_0 \vec{x} + \alpha_1 u(\vec{x}) + \dots + \alpha_{n-1} u^{n-1}(\vec{x}).$$

$$\text{Alors } g(u(\vec{x})) \stackrel{\text{car } g \in G}{=} u(g(\vec{x})) = \alpha_0 u(\vec{x}) + \alpha_1 u^2(\vec{x}) + \dots + \alpha_{n-1} u^n(\vec{x}) = \alpha_0 u(\vec{x}) + \alpha_1 u^2(\vec{x}) + \dots + \alpha_{n-2} u^{n-1}(\vec{x}).$$

$$g(u^2(\vec{x})) \stackrel{\text{car } g \in G}{=} u^2(g(\vec{x})) = \alpha_0 u^2(\vec{x}) + \alpha_1 u^3(\vec{x}) + \dots + \alpha_{n-2} u^n(\vec{x}) = \alpha_0 u^2(\vec{x}) + \alpha_1 u^3(\vec{x}) + \dots + \alpha_{n-3} u^{n-1}(\vec{x}).$$

$$g(u^3(\vec{x})) \stackrel{\text{car } g \in G}{=} u^3(g(\vec{x})) = \alpha_0 u^3(\vec{x}) + \alpha_1 u^4(\vec{x}) + \dots + \alpha_{n-1} u^n(\vec{x}) = \alpha_0 u^3(\vec{x}) + \alpha_1 u^4(\vec{x}) + \dots + \alpha_{n-2} u^{n-1}(\vec{x}).$$

$$(\dots) \\ g(u^{n-1}(\vec{x})) \stackrel{\text{car } g \in G}{=} u^{n-1}(g(\vec{x})) = \alpha_0 u^{n-1}(\vec{x}).$$

$$\text{Ainsi, } mat_B g = \begin{pmatrix} \overline{\alpha_0} & \overline{\alpha_1} & \dots & \overline{\alpha_{n-1}} \\ \alpha_0 & \alpha_1 & \dots & \alpha_{n-1} \\ \alpha_1 & \alpha_2 & \dots & \alpha_{n-2} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \alpha_{n-1} & \alpha_{n-2} & \alpha_{n-3} & \alpha_{n-4} \end{pmatrix} \begin{matrix} \vec{x} \\ u(\vec{x}) \\ \vdots \\ u^{n-1}(\vec{x}) \end{matrix} = \alpha_0 mat_B id + \alpha_1 mat_B u + \alpha_2 mat_B u^2 + \dots + \alpha_{n-1} mat_B u^{n-1}$$

$mat_B g = mat_B(\alpha_0 id + \alpha_1 u + \alpha_2 u^2 + \dots + \alpha_{n-1} u^{n-1})$. J'en déduis que $g = \alpha_0 id + \alpha_1 u + \alpha_2 u^2 + \dots + \alpha_{n-1} u^{n-1}$ et ainsi, $g \in H$. Nous pouvons conclure que $G \subset H$ et finalement $G = H$.

Ex 20 soit E un K -e-v de dimension 3.

1. Soit u un endomorphisme de E et soient i et j deux entiers naturels.

On considère l'application w de $\text{Ker}(u^{i+j})$ vers E définie par : $w(x) = u^j(x)$.

- Montrer que $\text{Im}(w) \subset \text{Ker}(u^i)$.
- En déduire que $\dim(\text{Ker}(u^{i+j})) \leq \dim(\text{Ker}(u^i)) + \dim(\text{Ker}(u^j))$

2. Soit u un endomorphisme de E vérifiant : $u^3 = 0$ et $\text{rg}(u) = 2$

- a. Montrer que $\dim(\text{Ker } u^2) = 2$ (on pourra utiliser deux fois la question 2b.)
 - b. Montrer que l'on peut trouver un vecteur a non nul de E tel que $u^2(a) \neq 0$ et en déduire que la famille $(u^2(a), u(a), a)$ est une base de E .
 - c. Ecrire la matrice U de u et la matrice V de $u^2 - u$ dans cette base.
3. Soit u un endomorphisme de E vérifiant : $u^2 = 0$ et $\text{rg}(u) = 1$
- a. Montrer que l'on peut trouver un vecteur b non nul de E tel que $u(b) \neq 0$
 - b. Justifier l'existence d'un vecteur c de $\text{Ker}(u)$ tel que $(u(b), c)$ soit libre puis montrer que la famille $(b, u(b), c)$ est une base de E .
 - c. Ecrire la matrice U' de u et la matrice V' de $u^2 - u$ dans cette base.

Ex 21 Soit $n \in \mathbb{N} \setminus \{0, 1\}$ et $E = \mathbb{R}_n[X]$ et f définie sur E par $f(P) = \frac{1}{2} \left(P\left(\frac{X}{2}\right) + P\left(\frac{X+1}{2}\right) \right)$.

On note $f^0 = \text{id}_E$ et $\forall m \in \mathbb{N}^*$, $f^m = \underbrace{f \circ \dots \circ f}_m$. On note $B = (1, X, X^2, \dots, X^n)$ la base canonique de E .

1. Vérifier que f est un endomorphisme de E .
2. Soit $k \in \llbracket 0, n \rrbracket$. Déterminer $\deg(f(X^k))$ et $\text{codom}(f(X^k))$. La matrice M de f dans B est-elle triangulaire ? diagonale ? Préciser sa diagonale.
3. Démontrer que f est un automorphisme de E .
4. Soit $\lambda \in \mathbb{R}$. Montrer que : $\text{Ker}(f - \lambda \text{id}) \neq \{0\}$ si et ssi $\lambda \in \{\frac{1}{2^k} / k \in \llbracket 0, n \rrbracket\}$.
5. Soit $k \in \llbracket 0, n \rrbracket$ et Q_k un polynôme non nul de $\text{Ker}(f - \frac{1}{2^k} \text{id})$, c'est-à-dire : $Q_k \neq 0$ et $f(Q_k) = \frac{1}{2^k} Q_k$.
 - a. Démontrer que : $\deg(Q_k) = k$.
 - b. Démontrer que si $k \neq 0$ alors $\int_0^1 \widetilde{Q}_k(t) dt = 0$.
6. Montrer que la famille $B' = (Q_0, Q_1, \dots, Q_n)$ est une base de E . Désormais on prendra $Q_0(X) = 1$.
7. Ecrire la matrice D de f dans cette base B' . Quelle relation y-a-t-il entre D et M ?
8. Soit $P \in E$, de composantes (a_0, a_1, \dots, a_n) dans B' .
 - a. Soit $m \in \mathbb{N}$. Décrire matriciellement f^m et exprimer $f^m(P)$ en fonction de $a_0, a_1, \dots, a_n, Q_0, Q_1, \dots, Q_n$.
 - b. En déduire que : $\lim_{m \rightarrow +\infty} \widetilde{f^m(P)}(1) = a_0 = \int_0^1 \widetilde{P}(t) dt$ (n étant fixé).
9. Soit $P \in E$. Démontrer par récurrence sur m que : $\forall m \in \mathbb{N}, f^m(P) = \frac{1}{2^m} \sum_{k=0}^{2^m-1} P\left(\frac{X+k}{2^m}\right)$.
10. Redémontrer alors grâce au cours d'intégration que $\lim_{m \rightarrow +\infty} \widetilde{f^m(P)}(1) = \int_0^1 \widetilde{P}(t) dt$.