

Correction du DM4

1. a) On trouve $P_A = X^3 - 4X^2 + X - 1$
- b) $P_A(A) = 0$
- c) On en déduit $A(A^2 - 4A + I_3) = I_3$ donc A est inversible et $A^{-1} = A^2 - 4A + I_3$
2. a) On a $P_M(\lambda) = \det \begin{pmatrix} \lambda I_p - A & -B \\ 0 & \lambda I_{n-p} - C \end{pmatrix}$ donc $P_M(\lambda) = P_A(\lambda) \times P_C(\lambda)$ et comme P_C est un polynôme, on a P_A divise P_M
- b) Dans une base $\mathcal{B} = (\mathcal{B}_F, \mathcal{B}_G)$ adaptée à $E = F \oplus G$, comme F est stable par u , on a $\text{Mat}_{\mathcal{B}}(u) = \begin{pmatrix} A & B \\ 0 & C \end{pmatrix}$ où $A = \text{Mat}_{\mathcal{B}_F}(v)$. La question précédente justifie donc que P_v divise P_u
3. a) On a $u(u^k(x_0)) = u^{k+1}(x_0) \in F$ donc F_0 est stable par u
- b) La famille $(x_0, u(x_0), \dots, u^{n_0}(x_0))$ est une famille de F_0 , comporte $n_0 + 1$ vecteurs et $\dim(F_0) = n_0$ donc elle est liée.
- c) On pose $P = \sum_{i=0}^{n_0} a_i X^i \neq 0$ et on a, pour $Q \in \mathbb{K}[X]$, $Q = PP_1 + R$ avec $\deg(R) \leq n_0 - 1$. Comme $P(u)(x_0) = 0$, on a $Q(u)(x_0) = R(u)(x_0) \in \text{Vect}\{x_0, u(x_0), \dots, u^{n_0-1}(x_0)\}$. Ceci étant valable pour tout $Q \in \mathbb{K}[X]$, on en déduit $F_0 \subset \text{Vect}\{x_0, u(x_0), \dots, u^{n_0-1}(x_0)\}$. Enfin, comme $\dim(F_0) = n_0$, on en déduit $F_0 = \text{Vect}\{x_0, u(x_0), \dots, u^{n_0-1}(x_0)\}$
- d) On a $u^{n_0}(x_0) \in F_0$ donc les α_i sont les coordonnées de $u^{n_0}(x_0)$ dans la base \mathcal{B}_0 .
- e) On a $\text{Mat}_{\mathcal{B}_0}(v_0) = \begin{pmatrix} 0 & 0 & \dots & 0 & \alpha_0 \\ 1 & 0 & \dots & 0 & \alpha_1 \\ 0 & 1 & 0 & & \alpha_2 \\ 0 & \ddots & \ddots & \ddots & \vdots \\ 0 & \dots & 0 & 1 & \alpha_{n_0-1} \end{pmatrix}$ puis $P_{v_0} = X^{n_0} - \sum_{i=0}^{n_0-1} \alpha_i X^i$
- f) On a donc $P_{v_0}(u)(x_0) = 0$ par définition des coefficients α_i et compte tenu de la valeur de P_{v_0} trouvée à la question précédente.
- g) P_{v_0} divise P_u (puisque F_0 est stable par u) donc $P_u = P_{v_0} \times Q$ puis $P_u(u)(x_0) = Q(u) \circ P_{v_0}(u)(x_0) = Q(u)(0)$ donc $P_u(u)(x_0) = 0$
- h) On vient de prouver que pour $x_0 \in E$ fixé, on a $P_u(u)(x_0) = 0$ mais ceci est valable pour tout $x_0 \in E$, on a donc $P_u(u) = 0$