

EXERCICE 1

Q1) Soit u un élément non nul de E . p_u est donc une application de E dans E .
 Montrons que p_u est linéaire.

$$\forall (x, y) \in E^2, \forall \lambda \in \mathbb{R}, p_u(\lambda x + y) = \lambda \frac{\langle \lambda x + y, u \rangle}{\langle u, u \rangle} u = \lambda \frac{\lambda \langle x, u \rangle + \langle y, u \rangle}{\langle u, u \rangle} u = \lambda \frac{\langle x, u \rangle}{\langle u, u \rangle} u + \frac{\langle y, u \rangle}{\langle u, u \rangle} u = \lambda p_u(x) + p_u(y).$$

$$\forall (x, y) \in E^2, \forall \lambda \in \mathbb{R}, p_u(\lambda x + y) = \lambda \left(\frac{\langle x, u \rangle}{\langle u, u \rangle} u \right) + \frac{\langle y, u \rangle}{\langle u, u \rangle} u = \lambda p_u(x) + p_u(y).$$

Donc p_u est un endomorphisme de E . Montrons que p_u est involutif.

$$\text{Soit } x \in E. \langle p_u(x), u \rangle = \left\langle \lambda \frac{\langle x, u \rangle}{\langle u, u \rangle} u - x, u \right\rangle = \lambda \frac{\langle x, u \rangle}{\langle u, u \rangle} \langle u, u \rangle - \langle x, u \rangle = \langle x, u \rangle$$

Par conséquent :

$$p_u(p_u(x)) = \lambda \frac{\langle p_u(x), u \rangle}{\langle u, u \rangle} u - p_u(x) = \lambda \frac{\langle x, u \rangle}{\langle u, u \rangle} u - \left(\lambda \frac{\langle x, u \rangle}{\langle u, u \rangle} u - x \right) = x.$$

$\forall x \in E, (p_u \circ p_u)(x) = x. p_u \circ p_u = \text{id}_E. p_u$ est un endomorphisme involutif de E .

Q2) Soit u un élément non nul de E . $p_u(u) = \lambda \frac{\langle u, u \rangle}{\langle u, u \rangle} u - u = u$

$u \neq 0 \in E$ et $p_u(u) = u$. u est un vecteur propre de p_u associé à la valeur propre 1.

Q3) u est un élément non nul de E . Soit $(x_3, x_4) \in E^2$.

$$\langle p_u(x_3), p_u(x_4) \rangle = \left\langle \lambda \frac{\langle u, x_3 \rangle}{\langle u, u \rangle} u - x_3, \lambda \frac{\langle u, x_4 \rangle}{\langle u, u \rangle} u - x_4 \right\rangle$$

$$\langle p_u(x_3), p_u(x_4) \rangle = \lambda \frac{\langle u, x_3 \rangle}{\langle u, u \rangle} \lambda \frac{\langle u, x_4 \rangle}{\langle u, u \rangle} \langle u, u \rangle - \lambda \frac{\langle u, x_3 \rangle}{\langle u, u \rangle} \langle u, x_4 \rangle - \lambda \frac{\langle u, x_4 \rangle}{\langle u, u \rangle} \langle x_3, u \rangle + \langle x_3, x_4 \rangle$$

$$\text{Donc } \langle p_u(x_3), p_u(x_4) \rangle = \lambda \frac{\langle u, x_3 \rangle \langle u, x_4 \rangle}{\langle u, u \rangle} - \lambda \frac{\langle u, x_3 \rangle \langle u, x_4 \rangle}{\langle u, u \rangle} - \lambda \frac{\langle u, x_3 \rangle \langle u, x_4 \rangle}{\langle u, u \rangle} + \langle x_3, x_4 \rangle = \langle x_3, x_4 \rangle$$

$$\forall (x_3, x_4) \in E^2, \langle p_u(x_3), p_u(x_4) \rangle = \langle x_3, x_4 \rangle.$$

$$\forall x \in E, \|p_u(x)\| = \sqrt{\langle p_u(x), p_u(x) \rangle} = \sqrt{\langle x, x \rangle} = \|x\|. \quad \forall x \in E, \|p_u(x)\| = \|x\|.$$

Q4) $u \in E$ et $u \neq 0_E$. Il doit ex un élément de E .

$$P_u(x) = -x \iff \lambda \frac{\langle x, u \rangle}{\langle u, u \rangle} u = 0_E \iff \langle x, u \rangle = 0 \iff x \in (\text{Vect}(u))^\perp \iff x \in \mathcal{D}_u^\perp = \mathcal{D}_u$$

\uparrow
 $u \neq 0_E$

donc $\text{Ker}(\varphi_u + \text{Id}_E) = \mathcal{D}_u$. Notons que $\mathcal{D}_u \neq \{0_E\}$ car $\dim \mathcal{D}_u = n-1 \geq 1$.
 \mathcal{D}_u est la sous-espace propre associé à la valeur propre -1 pour φ_u .

b) $E = \mathcal{D}_u \oplus \mathcal{D}_u^\perp$. Si \mathcal{B}_1 est une base de \mathcal{D}_u et \mathcal{B}_2 une base de \mathcal{D}_u^\perp alors
 1° $\mathcal{B} = \mathcal{B}_1 \cup \mathcal{B}_2$ est une base de E
 2° les éléments de \mathcal{B} sont des vecteurs propres de φ_u car \mathcal{B}_1 est une base de $\mathcal{D}_u = \text{Vect}(u)$ et \mathcal{B}_2 une base de $\text{Ker}(\varphi_u + \text{Id}_E)$.

\mathcal{B} est donc une base de E constituée de vecteurs propres de φ_u ; φ_u est diagonalisable.

c) soit $t \in \mathbb{R}^*$. $\forall x \in E, \varphi_{tu}(x) = \lambda \frac{\langle x, tu \rangle}{\langle tu, tu \rangle} tu - x = \lambda \frac{t^2 \langle x, u \rangle}{t^2 \langle u, u \rangle} u - x = \varphi_u(x)$.

$\forall x \in E, \varphi_{tu}(x) = \varphi_u(x)$. $\varphi_{tu} = \varphi_u$

Remarque... Ne nous enlaidons pas que φ_u est la symétrie orthogonale de base la droite \mathcal{D}_u .

Q5) ψ est la symétrie orthogonale de base Δ !

Il doit ex $x \in E$. $\exists ! (y, z) \in \Delta \times \Delta^\perp, x = y + z$.

$\psi(x) = \psi(y + z) = \psi(y) + \psi(z) = y - z = y + (-z)$.

$y \in \Delta$ et $-z \in \Delta^\perp$ donc $\psi(\psi(x)) = \psi(y + (-z)) = \psi(y) + \psi(-z) = y - (-z) = y + z = x$.

$\forall x \in E, \psi(\psi(x)) = x$. $\psi \circ \psi = \text{id}_E$. ψ est involutif.

Soit $(u, u') \in E^2$. $\exists ! (y, z) \in \Delta \times \Delta^\perp, u = y + z$ et $\exists ! (y', z') \in \Delta \times \Delta^\perp, u' = y' + z'$.

$\langle \psi(u), \psi(u') \rangle = \langle y - z, y' - z' \rangle = \langle y, y' \rangle - \langle z, y' \rangle - \langle y, z' \rangle + \langle z, z' \rangle = \langle y, y' \rangle + \langle z, z' \rangle$
 $\langle u, u' \rangle = \langle y + z, y' + z' \rangle = \langle y, y' \rangle + \langle y, z' \rangle + \langle z, y' \rangle + \langle z, z' \rangle = \langle y, y' \rangle + \langle z, z' \rangle$

$\left. \begin{array}{l} \langle y, y' \rangle \text{ et } \langle z, z' \rangle \text{ sont orthogonaux} \\ \text{ou } y \text{ et } z' \text{ aussi.} \end{array} \right\}$

$\forall (u, u') \in E^2, \langle \psi(u), \psi(u') \rangle = \langle u, u' \rangle$. ψ conserve le produit scalaire.

b) soit u un élément non nul de Δ . $\Delta = \text{Vect}(u)$.

particulier que: $\psi = \varphi_u$

soit $x \in E$. $\exists!(y, z) \in \Delta \times \Delta^\perp$, $x = y + z$. $\exists! \alpha \in \mathbb{R}$, $y = \alpha u$. $x = \alpha u + z$.

$$\varphi_u(x) = \frac{\langle \alpha u + z, u \rangle}{\langle u, u \rangle} u - (\alpha u + z) = \frac{\alpha \langle u, u \rangle + \langle z, u \rangle}{\langle u, u \rangle} u - \alpha u - z = \alpha u - \alpha u - z = -\alpha u - z = \psi(y) + \psi(z) - \psi(y+z) = \psi(x)$$

$= \alpha \cos \langle z, u \rangle = 0$

$$\varphi_u(x) = \alpha u - z = y - z = \psi(y) + \psi(z) - \psi(y+z) = \psi(x)$$

$$\forall x \in E, \varphi_u(x) = \psi(x). \varphi_u = \psi$$

$$\exists u \in \Delta - \{0\}, \psi = \varphi_u$$

c) supposons que $db = (m_{ij})$.

$$\text{Alors } \forall (i, j) \in \overline{1, n} \times \overline{1, n}, a_{ij} = \sum_{k=1}^n m_{ki} m_{kj}$$

soit $(i, j) \in \overline{1, n} \times \overline{1, n}$.

$$\langle \psi(e_i), \psi(e_j) \rangle = \left\langle \sum_{k=1}^n m_{ki} e_k, \sum_{l=1}^n m_{lj} e_l \right\rangle = \sum_{k=1}^n \sum_{l=1}^n m_{ki} m_{lj} \underbrace{\langle e_k, e_l \rangle}_{\delta_{kl}}$$

donc

$$\langle \psi(e_i), \psi(e_j) \rangle = \sum_{k=1}^n m_{ki} m_{kj} = a_{ij}$$

$$\forall (i, j) \in \overline{1, n} \times \overline{1, n}, a_{ij} = \langle \psi(e_i), \psi(e_j) \rangle$$

$$\text{Or } \forall (i, j) \in \overline{1, n} \times \overline{1, n}, \langle \psi(e_i), \psi(e_j) \rangle = \langle e_i, e_j \rangle = \begin{cases} 0 & \text{si } i \neq j \\ 1 & \text{si } i = j \end{cases}$$

$$\text{donc } \forall (i, j) \in \overline{1, n} \times \overline{1, n}, a_{ij} = \begin{cases} 0 & \text{si } i \neq j \\ 1 & \text{si } i = j \end{cases} \quad \text{c) } db = I_n$$

exercice.. prouver que si la matrice \hat{db} , dans la base orthonormée (e_1, e_2, \dots, e_n) d'un endomorphisme $\hat{\psi}$ de E vérifie $\hat{db} = I_n$ alors $\hat{\psi}$ conserve le produit scalaire et équivalemment.

ECRICOME 2000 Exercice 1

Q1 a) Soit A un élément de $\mathcal{M}_m(\mathbb{R})$.

A est de type 0 si et seulement si ${}^t A = A^0 = I_m$; c'est à dire si et seulement si $A = I_m$.

A est de type 1 si et seulement si ${}^t A = A^1 = A$; c'est à dire si et seulement si A est symétrique.

I_m est la seule matrice de $\mathcal{M}_m(\mathbb{R})$ de type 0. Les matrices de type 1 sont les matrices symétriques.

b) Soit A un élément de $\mathcal{M}_m(\mathbb{R})$. A est de type -1 si et seulement si ${}^t A = A^{-1}$; c'est à dire si et seulement si ${}^t A A = I_m$. Les matrices de types -1 sont donc les matrices orthogonales.

En se souvenant que la matrice de passage d'une base orthonormale à une base orthonormale est une matrice orthogonale il n'est pas difficile d'exhiber des matrices de type -1.

Par exemple la matrice $A = \begin{pmatrix} 0 & \cdots & 0 & 1 \\ \vdots & \ddots & \ddots & 0 \\ 0 & \ddots & \ddots & \vdots \\ 1 & 0 & \cdots & 0 \end{pmatrix}$ de $\mathcal{M}_m(\mathbb{R})$ est de type -1 (et même de type 1 !!) sans être diagonale !

Q2 Soit x un nombre réel.

a) Montrons par récurrence que pour tout élément k de \mathbb{N}^* : $[N(x)]^k = N(kx)$.

L'égalité est claire pour $k = 1$.

Supposons que $[N(x)]^k = N(kx)$ pour un élément k de \mathbb{N}^* . Montrons alors que $[N(x)]^{k+1} = N((k+1)x)$.

$[N(x)]^{k+1} = [N(x)]^k \times N(x) = N(kx) \times N(x)$ d'après l'hypothèse de récurrence.

$$\text{Donc : } [N(x)]^{k+1} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & \cos(kx) & -\sin(kx) \\ 0 & \sin(kx) & \cos(kx) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & \cos x & -\sin x \\ 0 & \sin x & \cos x \end{pmatrix}$$

$$\text{Ainsi : } [N(x)]^{k+1} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & \cos(kx)\cos x - \sin(kx)\sin x & -\cos(kx)\sin x - \sin(kx)\cos x \\ 0 & \sin(kx)\cos x + \cos(kx)\sin x & -\sin(kx)\sin x + \cos(kx)\cos x \end{pmatrix}$$

Ce qui donne : $[N(x)]^{k+1} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & \cos(kx+x) & -\sin(kx+x) \\ 0 & \sin(kx+x) & \cos(kx+x) \end{pmatrix} = N((k+1)x)$. Et ainsi s'achève la récurrence.

$\forall k \in \mathbb{N}^*, [N(x)]^k = N(kx)$.

b) $N(x)$ est de type n si et seulement si : ${}^t N(x) = [N(x)]^n$. Rappelons alors que : $[N(x)]^n = N(nx)$.

$$\text{Notons que : } {}^t N(x) = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & \cos x & \sin x \\ 0 & -\sin x & \cos x \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & \cos(-x) & -\sin(-x) \\ 0 & \sin(-x) & \cos(-x) \end{pmatrix} = N(-x).$$

Alors : $N(x)$ de type $n \iff N(-x) = N(nx) \iff \cos(-x) = \cos(nx)$ et $\sin(-x) = \sin(nx)$.

Ainsi : $N(x)$ de type $n \iff -x \equiv nx \pmod{2\pi} \iff (n+1)x \equiv 0 \pmod{2\pi} \iff x \equiv 0 \pmod{\frac{2\pi}{n+1}}$

L'ensemble des réels x tel que $N(x)$ soit de type n est : $\left\{ \frac{2k\pi}{n+1} \mid k \in \mathbb{Z} \right\}$

Q3 a) ${}^t A = A^n$ donne également $A = {}^t({}^t A) = {}^t(A^n) = ({}^t A)^n$.

Alors $A^{(n^2)} = (A^n)^n = ({}^t A)^n = A$. $A^{(n^2)} = A$.

b) $B^n = (A^{n+1})^n = A^{n^2+n} = A^{(n^2)}A^n = AA^n = A^{n+1} = B$. $B^n = B$.

Observons que $B = A^n A = {}^t AA$. Dès lors ${}^t B = {}^t ({}^t AA) = {}^t A ({}^t A) = {}^t AA = B$ et B est symétrique.

c) Posons $P = X^n - X$. P est un polynôme annulateur de B et ainsi toute valeur propre de B est un zéro de P .

B est une matrice réelle symétrique donc ses valeurs propres sont réelles.

Les zéros réels de $P = X^n - X$ sont 0 et 1 si n est impair, et 0, 1 et -1 si n est pair.

On peut alors affirmer que les seules valeurs propres possibles de B sont : $-1, 0$ et 1 .

d) Supposons que V soit un vecteur propre de B associé à la valeur propre -1 . V n'est pas nul et $BV = -V$.

${}^t VB V = {}^t V(-V) = -{}^t V V = -\|V\|^2$. De plus : ${}^t VB V = {}^t V {}^t A A V = {}^t (AV) AV = \|AV\|^2$.

Ainsi : $-\|V\|^2 = \|AV\|^2$. Alors nécessairement $\|V\|^2 = 0$ et $V = 0$!

Par conséquent : -1 n'est pas valeur propre de B .

e) Notons f_B l'endomorphisme de \mathbb{R}^m dont la matrice dans la base canonique est B . f_B est alors un endomorphisme symétrique de \mathbb{R}^m (n'oublions pas que la base canonique est orthonormale... pour le produit scalaire canonique). Montrons que f_B est une projection orthogonale.

Si 0 est la seule valeur propre de f_B , f_B est nécessairement l'application linéaire nulle car f_B est diagonalisable ; f_B est bien une projection orthogonale.

De même 1 est la seule valeur propre de f_B , f_B est nécessairement $Id_{\mathbb{R}^m}$ car f_B est diagonalisable ; f_B est toujours une projection orthogonale.

Supposons alors que 0 et 1 soient les deux valeurs propres de f_B .

Les deux sous-espaces propres associés $\text{Ker } f_B$ et $\text{Ker}(f_B - Id_{\mathbb{R}^m})$ sont supplémentaires (f_B est diagonalisable) et orthogonaux (f_B est symétrique). Notons p la projection orthogonale sur $\text{Ker}(f_B - Id_{\mathbb{R}^m})$ parallèlement à $\text{Ker } f_B$.

Soit U un élément de \mathbb{R}^m . $U = U_1 + U_2$ avec $(U_1, U_2) \in \text{Ker}(f_B - Id_{\mathbb{R}^m}) \times \text{Ker } f_B$.

$f_B(U) = f_B(U_1) + f_B(U_2) = U_1 + 0 = U_1 = p(U)$. Ainsi $f_B = p$.

Dans tous les cas f_B est une projection orthogonale... donc f_B est un projecteur orthogonal.

B est une matrice de projecteur orthogonal.

Q4 a) Soit U un élément de E_B . $B U = 0$ donc ${}^t A A U = 0$. En particulier $\|A U\|^2 = {}^t (A U) A U = {}^t U {}^t A A U = 0$. Ceci donne alors $A U = 0$. Donc U est élément de E_A .

E_B est contenu dans E_A .

Réciproquement soit U un élément de E_A ; $B U = {}^t A A U = {}^t A 0 = 0$ et U appartient à E_B .

E_A est alors contenu dans E_B , ce qui achève de montrer que : $E_B = E_A$.

b) Soit V un élément de F_B . Il existe un élément U de \mathbb{R}^m tel que : $f_B(U) = V$. Alors $V = f_A^{n+1}(U) = f_A(f_A^n(U))$ et ainsi V appartient à F_A .

On a donc $F_B \subset F_A$. De plus le théorème du rang et l'égalité $E_B = E_A$ donnent : $\dim F_B = \dim \mathbb{R}^m - \dim E_B = \dim \mathbb{R}^m - \dim E_A = \dim F_A$.

$F_B \subset F_A$ et $\dim F_B = \dim F_A$ permettent de dire que : $F_B = F_A$ (nous sommes en dimension finie...).

Nous avons vu plus haut que E_B et F_B sont deux supplémentaires orthogonaux de \mathbb{R}^m .

Ainsi : E_A et F_A sont deux supplémentaires orthogonaux de \mathbb{R}^m .

Q5 Soit U un élément de F_A . Comme $F_A = F_B = \text{Im } f_B = \text{Ker}(f - \text{Id}_{\mathbb{R}^m})$, $f_B(U) = U$ et donc $BU = U$.

Alors $\|AU\|^2 = {}^t(AU)AU = {}^tU^tAAU = {}^tUBU = {}^tUU = \|U\|^2$. Ainsi $\|AU\| = \|U\|$.

$\forall U \in F_A, \|AU\| = \|U\|$.

Q6 Supposons A inversible et toujours de type n . Alors $B = A^{n+1}$ est également inversible. f_B est alors un automorphisme de \mathbb{R}^m . Donc $\text{Ker}(f_B - \text{Id}_{\mathbb{R}^m}) = \text{Im } f_B = \mathbb{R}^m$ et $f_B = \text{Id}_{\mathbb{R}^m}$.

Alors $B = I_m$. ${}^tAA = I_m$. Ainsi ${}^tA = A^{-1}$ et A est de type -1.

Q7 Supposons que A soit de type n et $n+1$.

${}^tAA = A^nA = A^{n+1} = {}^tA$. Or tAA est une matrice symétrique (voir plus haut), donc tA est une matrice symétrique et A également. De plus $AA = {}^tAA = {}^tA = A$. A est alors la matrice d'une projection. Comme $E_A = \text{Ker } f_A$ et $F_A = \text{Im } f_A$ sont orthogonaux, A est la matrice d'un projecteur orthogonal.

ECRICOME 2005 Exercice 1

Remarque Dans la suite si A est une matrice de $\mathcal{M}_3(\mathbb{R})$, nous noterons $\text{Sp } A$ l'ensemble de ses valeurs propres et $\text{SEP}(A, \lambda)$ le sous-espace propre de A associé à la valeur propre λ de A .

Si α, β, γ sont trois réels nous noterons $\text{Diag}(\alpha, \beta, \gamma)$ la matrice diagonale $\begin{pmatrix} \alpha & 0 & 0 \\ 0 & \beta & 0 \\ 0 & 0 & \gamma \end{pmatrix}$.

Q1. $\forall (a, b, c) \in \mathbb{R}^3, M(a, b, c) = \begin{pmatrix} a & c & b \\ c & a+b & c \\ b & c & a \end{pmatrix} = a \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} + b \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix} + c \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}$.

Posons $I = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, J = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}, K = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}$. Si a, b et c sont trois réels quelconques, I, J, K sont trois matrices de $\mathcal{M}_3(\mathbb{R})$ qui ne dépendent pas de a, b, c et $M(a, b, c) = aI + bJ + cK$.

$$J^2 = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = I.$$

$$K^2 = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 2 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}. \text{ Ainsi } K^2 = I + J.$$

$$K^3 = K^2 K = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 2 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 2 & 0 \\ 2 & 0 & 2 \\ 0 & 2 & 0 \end{pmatrix} = 2K. \text{ Donc } K^3 - 2K = 0_{\mathcal{M}_3(\mathbb{R})}.$$

$$\boxed{J^2 = I} \quad \boxed{K^2 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 2 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}} \quad \boxed{K^2 = I + J} \quad \boxed{K^3 = 2K}.$$

$X^3 - 2X$ est un polynôme annulateur de K .

$X^3 - 2X$ est un polynôme annulateur de K et $X^3 - 2X = X(X^2 - 2) = X(X - \sqrt{2})(X + \sqrt{2})$.

$X^3 - 2X$ est donc un polynôme annulateur de K dont les racines sont $-\sqrt{2}, 0, \sqrt{2}$. Ainsi :

les seules valeurs propres possibles de K sont $-\sqrt{2}, 0$ et $\sqrt{2}$.

Q2. Ici il faut sans doute comprendre que P doit être une matrice orthogonale.

Remarque $P = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ -1 & 0 & 2 \\ 0 & -1 & 1 \end{pmatrix}$ est une matrice inversible de $\mathcal{M}_3(\mathbb{R})$ et tPKP est la matrice diagonale $\begin{pmatrix} -2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 8 \end{pmatrix}$ mais P^{-1} n'est pas égale à tP !!

K est une matrice symétrique et à coefficients réels donc K est diagonalisable. Mieux il existe une matrice orthogonale P , de $\mathcal{M}_3(\mathbb{R})$, telle que tPKP soit une matrice diagonale.

Il existe une matrice P de $\mathcal{M}_3(\mathbb{R})$ telle que $P^{-1} = {}^tP$ et telle que $D = {}^tPKP$ soit une matrice diagonale.

Les valeurs propres possibles de K sont $-\sqrt{2}, 0$ et $\sqrt{2}$. Regardons si ces réels sont des valeurs propres de K .

Soit $X = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$ un élément de $\mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R})$. $KX = \begin{pmatrix} y \\ x+z \\ y \end{pmatrix}$.

$$KX = 0_{\mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R})} \iff \begin{cases} y = 0 \\ x+z = 0 \\ y = 0 \end{cases} \iff \begin{cases} y = 0 \\ z = -x \end{cases}.$$

Ainsi 0 est valeur propre de K et le sous-espace propre associé est la droite vectorielle engendrée par $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}$.

$$\text{Soit } \varepsilon \text{ un élément de } \{-1, 1\}. \quad KX = \varepsilon\sqrt{2}X \iff \begin{cases} y = \varepsilon\sqrt{2}x \\ x+z = \varepsilon\sqrt{2}y \\ y = \varepsilon\sqrt{2}z \end{cases} \iff \begin{cases} y = \varepsilon\sqrt{2}x \\ \varepsilon\sqrt{2}x = \varepsilon\sqrt{2}z \\ x+z = (\varepsilon\sqrt{2})^2x \end{cases}.$$

$$KX = \varepsilon\sqrt{2}X \iff \begin{cases} y = \varepsilon\sqrt{2}x \\ x = z \\ x+z = 2x \end{cases} \iff \begin{cases} y = \varepsilon\sqrt{2}x \\ z = x \end{cases}.$$

Ainsi $\varepsilon\sqrt{2}$ est valeur propre de K et le sous-espace propre associé est la droite vectorielle engendrée par $\begin{pmatrix} 1 \\ \varepsilon\sqrt{2} \\ 1 \end{pmatrix}$.

Finalement K possède trois valeurs propres $-\sqrt{2}$, 0 et $\sqrt{2}$.

Posons $X_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ -\sqrt{2} \\ 1 \end{pmatrix}$, $X_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}$ et $X_3 = \begin{pmatrix} 1 \\ \sqrt{2} \\ 1 \end{pmatrix}$.

$$\|X_1\| = \sqrt{1^2 + (-\sqrt{2})^2 + 1^2} = \sqrt{4} = 2, \quad \|X_2\| = \sqrt{1^2 + 0^2 + (-1)^2} = \sqrt{2} \text{ et } \|X_3\| = \sqrt{1^2 + (\sqrt{2})^2 + 1^2} = \sqrt{4} = 2.$$

$$\text{Dès lors posons } Y_1 = \frac{1}{\|X_1\|} X_1 = \begin{pmatrix} 1/2 \\ -\sqrt{2}/2 \\ 1/2 \end{pmatrix}, \quad Y_2 = \frac{1}{\|X_2\|} X_2 = \begin{pmatrix} 1/\sqrt{2} \\ 0 \\ -1/\sqrt{2} \end{pmatrix} \text{ et } Y_3 = \frac{1}{\|X_3\|} X_3 = \begin{pmatrix} 1/2 \\ \sqrt{2}/2 \\ 1/2 \end{pmatrix}.$$

Alors (Y_1) est une base orthonormée de SEP $(K, -\sqrt{2})$, (Y_2) est une base orthonormée de SEP $(K, 0)$ et (Y_3) est une base orthonormée de SEP $(K, \sqrt{2})$.

K est une matrice symétrique à coefficients réels dont les valeurs propres sont $-\sqrt{2}$, 0 et $\sqrt{2}$. Ainsi SEP $(K, -\sqrt{2})$, SEP $(K, 0)$ et SEP $(K, \sqrt{2})$ sont trois sous-espaces vectoriels deux à deux orthogonaux de $\mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R})$ et $\mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R}) = \text{SEP}(K, -\sqrt{2}) \oplus \text{SEP}(K, 0) \oplus \text{SEP}(K, \sqrt{2})$ (K est diagonalisable).

Alors $\mathcal{B} = (Y_1, Y_2, Y_3)$ est une base orthonormée de $\mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R})$ constituée de vecteurs propres de K respectivement associés aux valeurs propres $-\sqrt{2}$, 0 et $\sqrt{2}$.

Notons alors P la matrice de passage de la base canonique de $\mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R})$ à la base \mathcal{B} .

$$1. \quad P = \begin{pmatrix} 1/2 & 1/\sqrt{2} & 1/2 \\ -\sqrt{2}/2 & 0 & \sqrt{2}/2 \\ 1/2 & -1/\sqrt{2} & 1/2 \end{pmatrix} = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 1 & \sqrt{2} & 1 \\ -\sqrt{2} & 0 & \sqrt{2} \\ 1 & -\sqrt{2} & 1 \end{pmatrix}.$$

2. P est une matrice orthogonale comme matrice de passage d'une base orthonormée à une base orthonormée ; ainsi P est inversible et $P^{-1} = {}^tP$.

$$3. \quad {}^tPKP = P^{-1}KP = \begin{pmatrix} -\sqrt{2} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \sqrt{2} \end{pmatrix} = \text{Diag}(-\sqrt{2}, 0, \sqrt{2}).$$

Si $P = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 1 & \sqrt{2} & 1 \\ -\sqrt{2} & 0 & \sqrt{2} \\ 1 & -\sqrt{2} & 1 \end{pmatrix}$. Alors P est une matrice inversible d'inverse tP , $D = {}^tPKP$ est la matrice diagonale $\text{Diag}(-\sqrt{2}, 0, \sqrt{2})$ et $-\sqrt{2} < 0 < \sqrt{2}$!

Q3. Soient a, b et c trois réels. $M = M(a, b, c) = aI + bJ + cK = aI + b(K^2 - I) + cK = (a - b)I + cK + bK^2$.

$$M = M(a, b, c) = (a - b)I + cK + bK^2.$$

$${}^tPMP = {}^tP((a - b)I + cK + bK^2)P = (a - b){}^tPIP + c{}^tPKP + b{}^tPK^2P.$$

$${}^tPMP = (a - b)P^{-1}P + cP^{-1}KP + bP^{-1}K^2P = (a - b)I + cD + b(P^{-1}KP)^2 = (a - b)I + cD + bD^2.$$

$${}^tPMP = (a - b) \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} + c \begin{pmatrix} -\sqrt{2} & 0 & \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \sqrt{2} \end{pmatrix} + b \begin{pmatrix} -\sqrt{2} & 0 & \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \sqrt{2} \end{pmatrix}^2.$$

$${}^tPMP = \begin{pmatrix} a - b - c\sqrt{2} + 2b & 0 & 0 \\ 0 & a - b & 0 \\ 0 & 0 & a - b + c\sqrt{2} + 2b \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a + b - c\sqrt{2} & 0 & 0 \\ 0 & a - b & 0 \\ 0 & 0 & a + b + c\sqrt{2} \end{pmatrix}.$$

Si a, b et c sont trois réels et si $M = M(a, b, c)$ alors :

$$P^{-1}MP = {}^tPMP = (a - b)I + cD + bD^2 = \begin{pmatrix} a + b - c\sqrt{2} & 0 & 0 \\ 0 & a - b & 0 \\ 0 & 0 & a + b + c\sqrt{2} \end{pmatrix}$$

ou $P^{-1}MP = {}^tPMP = \text{Diag}(a + b - c\sqrt{2}, a - b, a + b + c\sqrt{2})$.

Soient a, b et c trois réels.

$M = M(a, b, c)$ est semblable à la matrice diagonale $\text{Diag}(a + b - c\sqrt{2}, a - b, a + b + c\sqrt{2})$.

Ainsi $\text{Sp } M = \text{Sp } \text{Diag}(a + b - c\sqrt{2}, a - b, a + b + c\sqrt{2}) = \{a + b - c\sqrt{2}, a - b, a + b + c\sqrt{2}\}$.

Si a, b, c sont trois réels, l'ensemble des valeurs propres de $M = M(a, b, c)$ est $\{a + b - c\sqrt{2}, a - b, a + b + c\sqrt{2}\}$.

Soient a, b et c trois réels. Cherchons le nombre de valeurs propres distinctes de $M = M(a, b, c)$ ainsi que ses sous-espaces propres.

Posons $\lambda_1 = a + b - c\sqrt{2}$, $\lambda_2 = a - b$ et $\lambda_3 = a + b + c\sqrt{2}$.

Nous avons vu que $M = M(a, b, c)$ est diagonalisable et que $\text{Sp } M = \{\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3\}$.

$M = (a - b)I + cK + bK^2$ donc $M = Q(K)$ où Q est le polynôme $(a - b) + cX + bX^2$.

Rappelons que $Y_1 = \begin{pmatrix} 1/2 \\ -\sqrt{2}/2 \\ 1/2 \end{pmatrix}$, $Y_2 = \begin{pmatrix} 1/\sqrt{2} \\ 0 \\ -1/\sqrt{2} \end{pmatrix}$ et $Y_3 = \begin{pmatrix} 1/2 \\ \sqrt{2}/2 \\ 1/2 \end{pmatrix}$ sont trois vecteurs propres de K respectivement associés aux valeurs propres $-\sqrt{2}$, 0 et $\sqrt{2}$.

Alors $KY_1 = -\sqrt{2}Y_1$, $KY_2 = 0 \times Y_2$ et $KY_3 = \sqrt{2}Y_3$.

Le cours nous permet alors de dire que $MY_1 = Q(K)Y_1 = Q(-\sqrt{2})Y_1$, $MY_2 = Q(K)Y_2 = Q(0)Y_2$ et $MY_3 = Q(K)Y_3 = Q(\sqrt{2})Y_3$.

Un calcul simple (en fait déjà fait) donne $Q(-\sqrt{2}) = \lambda_1$, $Q(0) = \lambda_2$ et $Q(\sqrt{2}) = \lambda_3$.

Ainsi (Y_1, Y_2, Y_3) est une base orthonormée de $\mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R})$ constituée de vecteurs propres de M respectivement associés aux valeurs propres $\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3$.

• Si λ_1, λ_2 et λ_3 sont trois réels deux à deux distincts, M admet trois valeurs propres deux à deux distinctes et les sous-espaces propres de M sont nécessairement des droites vectorielles.

Plus précisément : $\text{SEP}(M, \lambda_1) = \text{Vect}(Y_1)$, $\text{SEP}(M, \lambda_2) = \text{Vect}(Y_2)$ et $\text{SEP}(M, \lambda_3) = \text{Vect}(Y_3)$.

• Si $\lambda_1 = \lambda_2 = \lambda_3$, M n'admet qu'une valeur propre et comme M est diagonalisable le sous-espace propre associé est $\mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R})$.

• Supposons que deux des réels $\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3$ soient égaux et que le troisième soit distinct des deux précédents.

Il existe trois éléments i, j, k de $\llbracket 1, 3 \rrbracket$, deux à deux distinctes, et tels que $\lambda_i = \lambda_j \neq \lambda_k$.

Comme M est diagonalisable, M possède deux sous-espaces propres dont l'un est de dimension 1 et l'autre de dimension 2.

(Y_i, Y_j) est une famille libre de SEP (M, λ_i) qui est alors de dimension au moins 2. Ce qui précède montre que SEP (M, λ_i) est de dimension 2. (Y_i, Y_j) est finalement une base de SEP (M, λ_i) .

De plus SEP (M, λ_k) est nécessairement de dimension 1 et il est engendré par (Y_k) .

Il ne reste plus qu'à examiner les conditions sur a, b et c qui donnent ses différents cas.

$$\lambda_1 = \lambda_2 \iff a + b - \sqrt{2}c = a - b \iff 2b = \sqrt{2}c \iff c = \sqrt{2}b.$$

$$\lambda_3 = \lambda_2 \iff a + b + \sqrt{2}c = a - b \iff -2b = \sqrt{2}c \iff c = -\sqrt{2}b.$$

$$\lambda_1 = \lambda_3 \iff a + b - \sqrt{2}c = a + b + \sqrt{2}c \iff c = 0.$$

Ainsi :

- $c = b = 0$ donne $\lambda_1 = \lambda_2 = \lambda_3 = a$;
- $c = 0$ et $b \neq 0$ donne $\lambda_1 = \lambda_3 = a + b \neq \lambda_2 = a - b$;
- $c = \sqrt{2}b$ et $b \neq 0$ donne $\lambda_1 = \lambda_2 = a - b \neq \lambda_3 = a + 3b$;
- $c = -\sqrt{2}b$ et $b \neq 0$ donne $\lambda_2 = \lambda_3 = a - b \neq \lambda_1 = a + 3b$;
- dans les autres cas λ_1, λ_2 et λ_3 sont trois réels deux à deux distincts.

Il ne reste plus qu'à conclure en faisant la synthèse des résultats obtenus.

Si $b = c = 0$, $M = M(a, b, c)$ admet une seule valeur propre a et SEP $(M, a) = \mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R})$

Si $c = 0$ et $b \neq 0$, $M = M(a, b, c)$ admet deux valeurs propres distinctes : $a + b$ et $a - b$.

Dans ce cas SEP $(M, a + b) = \left(\begin{pmatrix} 1/2 \\ -\sqrt{2}/2 \\ 1/2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1/2 \\ \sqrt{2}/2 \\ 1/2 \end{pmatrix} \right)$ et SEP $(M, a - b) = \text{Vect} \left(\begin{pmatrix} 1/\sqrt{2} \\ 0 \\ -1/\sqrt{2} \end{pmatrix} \right)$.

Si $c = \sqrt{2}b$ et $b \neq 0$, $M = M(a, b, c)$ admet deux valeurs propres distinctes : $a - b$ et $a + 3b$.

Dans ce cas SEP $(M, a - b) = \text{Vect} \left(\begin{pmatrix} 1/2 \\ -\sqrt{2}/2 \\ 1/2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1/\sqrt{2} \\ 0 \\ -1/\sqrt{2} \end{pmatrix} \right)$ et SEP $(M, a + 3b) = \text{Vect} \left(\begin{pmatrix} 1/2 \\ \sqrt{2}/2 \\ 1/2 \end{pmatrix} \right)$.

Si $c = -\sqrt{2}b$ et $b \neq 0$, $M = M(a, b, c)$ admet deux valeurs propres distinctes : $a - b$ et $a + 3b$.

Dans ce cas SEP $(M, a - b) = \text{Vect} \left(\begin{pmatrix} 1/\sqrt{2} \\ 0 \\ -1/\sqrt{2} \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1/2 \\ \sqrt{2}/2 \\ 1/2 \end{pmatrix} \right)$ et SEP $(M, a + 3b) = \text{Vect} \left(\begin{pmatrix} 1/2 \\ -\sqrt{2}/2 \\ 1/2 \end{pmatrix} \right)$.

Dans les autres cas $M = M(a, b, c)$ admet trois valeurs propres deux à deux distinctes $a + b - \sqrt{2}c$, $a - b$ et $a + b + \sqrt{2}c$.

De plus $\text{SEP}(M, a + b - \sqrt{2}c) = \text{Vect}\left(\begin{pmatrix} 1/2 \\ -\sqrt{2}/2 \\ 1/2 \end{pmatrix}\right)$, $\text{SEP}(M, a - b) = \text{Vect}\left(\begin{pmatrix} 1/\sqrt{2} \\ 0 \\ -1/\sqrt{2} \end{pmatrix}\right)$ et

$\text{SEP}(M, a + b + \sqrt{2}c) = \text{Vect}\left(\begin{pmatrix} 1/2 \\ \sqrt{2}/2 \\ 1/2 \end{pmatrix}\right)$.

4. Ici $a = 4$, $b = 2$ et $c = \sqrt{2}$.

Alors $M = \begin{pmatrix} 4 & \sqrt{2} & 2 \\ \sqrt{2} & 6 & \sqrt{2} \\ 2 & \sqrt{2} & 4 \end{pmatrix}$, $\lambda_1 = 4 + 2 - \sqrt{2}\sqrt{2} = 4$, $\lambda_2 = 4 - 2 = 2$ et $\lambda_3 = 4 + 2 + \sqrt{2}\sqrt{2} = 8$.

M admet trois valeurs propres distinctes 4, 2 et 8. De plus :

$\text{SEP}(M, 4) = \text{Vect}\left(\begin{pmatrix} 1/2 \\ -\sqrt{2}/2 \\ 1/2 \end{pmatrix}\right)$, $\text{SEP}(M, 2) = \text{Vect}\left(\begin{pmatrix} 1/\sqrt{2} \\ 0 \\ -1/\sqrt{2} \end{pmatrix}\right)$ et $\text{SEP}(M, 8) = \text{Vect}\left(\begin{pmatrix} 1/2 \\ \sqrt{2}/2 \\ 1/2 \end{pmatrix}\right)$

Si $P = \begin{pmatrix} 1/2 & 1/\sqrt{2} & 1/2 \\ -\sqrt{2}/2 & 0 & \sqrt{2}/2 \\ 1/2 & -1/\sqrt{2} & 1/2 \end{pmatrix}$ alors ${}^tPMP = P^{-1}MP$ est la matrice diagonale $D = \begin{pmatrix} 4 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 8 \end{pmatrix}$.

L'énoncé est encore approximatif à ce niveau. Dans la suite (x, y, z) est implicitement un élément de $\mathbb{R}^3 - \{0_{\mathbb{R}^3}\}$ et ainsi $X = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$ est un élément non nul de $\mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R})$.

a. i. $\|X'\|^2 = {}^tX'X' = {}^t({}^tPX)PX = {}^tX({}^tP)PX = {}^tXP{}^tPX = {}^tXPP^{-1}X = {}^tXX = \|X\|^2$.

$$\boxed{\|X'\|^2 = \|X\|^2.}$$

${}^tXMX = {}^tXPD{}^tPX = {}^t({}^tPX)D{}^tPX = {}^tX'DX' = (x' y' z') \begin{pmatrix} 4 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 8 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x' \\ y' \\ z' \end{pmatrix} = (x' y' z') \begin{pmatrix} 4x' \\ 2y' \\ 8z' \end{pmatrix}$.

Ainsi ${}^tXMX = 4x'^2 + 2y'^2 + 8z'^2$. De plus $\|X\|^2 = \|X'\|^2 = x'^2 + y'^2 + z'^2$. Alors

$$\boxed{f(x, y, z) = \frac{4x'^2 + 2y'^2 + 8z'^2}{x'^2 + y'^2 + z'^2}.}$$

a. ii. $2(x'^2 + y'^2 + z'^2) \leq 4x'^2 + 2y'^2 + 8z'^2 \leq 8(x'^2 + y'^2 + z'^2)$ car x'^2, y'^2, z'^2 sont trois réels positifs.

Donc $2 \leq \frac{4x'^2 + 2y'^2 + 8z'^2}{x'^2 + y'^2 + z'^2} \leq 8$ et ainsi $2 \leq f(x, y, z) \leq 8$ puisque $x'^2 + y'^2 + z'^2 = \|X\|^2 > 0$.

$f(x, y, z) = 2 \iff 4x'^2 + 2y'^2 + 8z'^2 = 2(x'^2 + y'^2 + z'^2) \iff 2x'^2 + 6z'^2 = 0 \iff x' = z' = 0$.

$f(x, y, z) = 8 \iff 4x'^2 + 2y'^2 + 8z'^2 = 8(x'^2 + y'^2 + z'^2) \iff 4x'^2 + 6y'^2 = 0 \iff x' = y' = 0$.

Or $\begin{pmatrix} x' \\ y' \\ z' \end{pmatrix} = X' = {}^tPX = \begin{pmatrix} \frac{1}{2} & -\frac{\sqrt{2}}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} & 0 & -\frac{1}{\sqrt{2}} \\ \frac{1}{2} & \frac{\sqrt{2}}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$. Ainsi $\begin{cases} x' = \frac{1}{2}(x - \sqrt{2}y + z) \\ y' = \frac{1}{\sqrt{2}}(x - z) \\ z' = \frac{1}{2}(x + \sqrt{2}y + z) \end{cases}$.

$$\text{Alors } f(x, y, z) = 2 \iff \begin{cases} x - \sqrt{2}y + z = 0 \\ x + \sqrt{2}y + z = 0 \end{cases} \iff \begin{cases} y = 0 \\ z = -x \end{cases} \iff (x, y, z) \in \text{Vect}((1, 0, -1))$$

$$\text{Et } f(x, y, z) = 8 \iff \begin{cases} x - \sqrt{2}y + z = 0 \\ x - z = 0 \end{cases} \iff \begin{cases} z = x \\ y = \frac{2x}{\sqrt{2}} = \sqrt{2}x \end{cases} \iff (x, y, z) \in \text{Vect}((1, \sqrt{2}, 1))$$

Résumons. $\forall (x, y, z) \in \mathbb{R}^3 - \{0_{\mathbb{R}^3}\}$, $2 \leq f(x, y, z) \leq 8$.

$\forall (x, y, z) \in \mathbb{R}^3 - \{0_{\mathbb{R}^3}\}$, $f(x, y, z) = 2 \iff (x, y, z) \in \text{Vect}((1, 0, -1))$.

$\forall (x, y, z) \in \mathbb{R}^3 - \{0_{\mathbb{R}^3}\}$, $f(x, y, z) = 8 \iff (x, y, z) \in \text{Vect}((1, \sqrt{2}, 1))$.

Le minimum de f est 2 et il est atteint en tout point de $\text{Vect}((1, 0, -1)) - \{0_{\mathbb{R}^3}\}$.
Le maximum de f est 8 et il est atteint en tout point de $\text{Vect}((1, \sqrt{2}, 1)) - \{0_{\mathbb{R}^3}\}$.

Remarque Les fans de Rayleigh ne seront pas surpris par ces résultats...

b. i. Soit B une solution de l'équation. $BM = BB^2 = B^3 = B^2B = MB$.

B et M commutent.

Soit λ une valeur propre de M et X un élément du sous-espace propre E_λ de M attaché à la valeur propre λ .

$BMX = MBX$ donc $B(\lambda X) = MBX$ ou $MBX = \lambda BX$; ainsi BX appartient à E_λ .

Si λ une valeur propre de M et X un élément du sous-espace propre E_λ de M attaché à la valeur propre λ alors BX appartient à E_λ

Soit Y un vecteur propre de M . Notons γ la valeur propre associée. $Y \neq 0_{\mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R})}$ et $MY = \gamma Y$.

M ayant trois valeurs propres deux à deux distinctes, ses sous-espaces propres sont des droites vectorielles.

Ainsi le sous-espace propre E_γ de M associé à la valeur propre γ est $\text{Vect}(Y)$.

Or $BY \in E_\gamma$ donc il existe un réel γ' tel que $BY = \gamma' Y$. Comme Y n'est pas nul, c'est un vecteur propre de B (associé à la valeur propre γ').

Les vecteurs propres de M sont des vecteurs propres de B .

Montrons que $\Delta = {}^tPBP$ est une matrice diagonale. Notons (E_1, E_2, E_3) la base canonique de $\mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R})$.

Soit j un élément de $\llbracket 1, 3 \rrbracket$. PE_j est la $j^{\text{ème}}$ colonne de P c'est donc Y_j . $PE_j = Y_j$ et $P^{-1}Y_j = E_j$.

De plus Y_j est un vecteur propre de M donc de B ; $\exists \alpha_j \in \mathbb{R}, BY_j = \alpha_j Y_j$.

Alors $\Delta E_j = {}^tPBPE_j = P^{-1}BY_j = \alpha_j P^{-1}Y_j = \alpha_j E_j$.

Ainsi la $j^{\text{ème}}$ colonne de Δ est $\alpha_j E_j$ et ceci pour tout élément j de $\llbracket 1, 3 \rrbracket$. Donc $\Delta = \begin{pmatrix} \alpha_1 & 0 & 0 \\ 0 & \alpha_2 & 0 \\ 0 & 0 & \alpha_3 \end{pmatrix}$.

$\Delta = {}^tPBP$ est une matrice diagonale.

b. ii. Oublions pudiquement le texte et résolvons l'équation.

Nous venons de voir que si B est solution de l'équation il existe une matrice diagonale Δ telle que $\Delta = {}^tPBP = P^{-1}BP$ ou telle que $B = P\Delta^tP = P\Delta P^{-1}$.

Ainsi les solutions de l'équation sont "de la forme" $P\Delta^tP = P\Delta P^{-1}$ où Δ est une matrice diagonale de $\mathcal{M}_3(\mathbb{R})$.

Considérons alors une matrice diagonale $\Delta = \text{Diag}(\delta_1, \delta_2, \delta_3)$ de $\mathcal{M}_3(\mathbb{R})$ et posons $B = P\Delta^t P = P\Delta P^{-1}$.

Alors $B^2 = M \iff (P\Delta P^{-1})^2 = M \iff P\Delta^2 P^{-1} = M \iff \Delta^2 = P^{-1}MP = \text{Diag}(4, 2, 8)$.

$$B^2 = M \iff \Delta^2 = \text{Diag}(4, 2, 8) \iff \text{Diag}(\delta_1^2, \delta_2^2, \delta_3^2) = \text{Diag}(4, 2, 8) \iff \begin{cases} \delta_1^2 = 4 \\ \delta_2^2 = 2 \\ \delta_3^2 = 8 \end{cases}.$$

$$B^2 = M \iff \begin{cases} \delta_1 = 2 \text{ ou } \delta_1 = -2 \\ \delta_2 = \sqrt{2} \text{ ou } \delta_2 = -\sqrt{2} \\ \delta_3 = 2\sqrt{2} \text{ ou } \delta_3 = -2\sqrt{2} \end{cases}.$$

L'ensemble des solutions de l'équation $B \in \mathcal{M}_3(\mathbb{R})$ et $B^2 = M(4, 2, \sqrt{2})$ est :

$$\left\{ P \begin{pmatrix} 2\varepsilon & 0 & 0 \\ 0 & \sqrt{2}\varepsilon' & 0 \\ 0 & 0 & 2\sqrt{2}\varepsilon'' \end{pmatrix} {}^t P; (\varepsilon, \varepsilon', \varepsilon'') \in \{-1, 1\}^3 \right\}.$$

Ou encore :

$$\left\{ \frac{1}{2} \begin{pmatrix} \varepsilon + \sqrt{2}\varepsilon' + \sqrt{2}\varepsilon'' & 2\varepsilon'' - \sqrt{2}\varepsilon & \varepsilon - \sqrt{2}\varepsilon' + \sqrt{2}\varepsilon'' \\ 2\varepsilon'' - \sqrt{2}\varepsilon & 2\varepsilon + 2\sqrt{2}\varepsilon'' & 2\varepsilon'' - \sqrt{2}\varepsilon \\ \varepsilon - \sqrt{2}\varepsilon' + \sqrt{2}\varepsilon'' & 2\varepsilon'' - \sqrt{2}\varepsilon & \varepsilon + \sqrt{2}\varepsilon' + \sqrt{2}\varepsilon'' \end{pmatrix}; (\varepsilon, \varepsilon', \varepsilon'') \in \{-1, 1\}^3 \right\}.$$

Il n'échappera alors à personne que :

l'ensemble des solutions de l'équation $B \in \mathcal{M}_3(\mathbb{R})$ et $B^2 = M(4, 2, \sqrt{2})$ est :

$$\left\{ M \left(\frac{\varepsilon + \sqrt{2}\varepsilon' + \sqrt{2}\varepsilon''}{2}, \frac{\varepsilon - \sqrt{2}\varepsilon' + \sqrt{2}\varepsilon''}{2}, \frac{2\varepsilon'' - \sqrt{2}\varepsilon}{2} \right); (\varepsilon, \varepsilon', \varepsilon'') \in \{-1, 1\}^3 \right\}.$$

ECRICOME 2006 Exercice 1

Partie I : Quelques propriétés de f^* .

1. Soit M la matrice de f dans la base canonique $\mathcal{B} = (i, j, k)$ de \mathbb{R}^3 .

Soient x et y deux éléments de \mathbb{R}^3 de matrices respectives X et Y dans la base \mathcal{B} .

MX et tMY sont les matrices de $f(x)$ et de $f^*(y)$ dans la base orthonormée \mathcal{B} .

Alors $\langle f(x), y \rangle = {}^t(MX)Y = {}^tX{}^tMY = \langle x, f^*(y) \rangle$.

$$\boxed{\forall (x, y) \in (\mathbb{R}^3)^2, \langle f(x), y \rangle = \langle x, f^*(y) \rangle.}$$

2. Soit g un endomorphisme de \mathbb{R}^3 vérifiant $\forall (x, y) \in (\mathbb{R}^3)^2, \langle f(x), y \rangle = \langle x, g(y) \rangle$.

Montrons que $g = f^*$.

$$\forall (x, y) \in (\mathbb{R}^3)^2, \langle x, g(y) \rangle = \langle f(x), y \rangle = \langle x, f^*(y) \rangle.$$

Alors $\forall (x, y) \in (\mathbb{R}^3)^2, \langle x, g(y) \rangle = \langle x, f^*(y) \rangle$ ou $\forall (x, y) \in (\mathbb{R}^3)^2, \langle x, g(y) - f^*(y) \rangle = 0$.

Ainsi si y est un élément quelconque de $\mathbb{R}^3 : \forall x \in \mathbb{R}^3, \langle x, g(y) - f^*(y) \rangle = 0$.

Donc si y est un élément quelconque de $\mathbb{R}^3 : g(y) - f^*(y)$ appartient à $(\mathbb{R}^3)^\perp$.

Or $(\mathbb{R}^3)^\perp = \{0_{\mathbb{R}^3}\}$. Par conséquent $\forall y \in \mathbb{R}^3, g(y) - f^*(y) = 0_{\mathbb{R}^3}$ ou $\forall y \in \mathbb{R}^3, g(y) = f^*(y)$.

Finalement $g = f^*$.

$$\boxed{f^* \text{ est le seul endomorphisme } g \text{ de } \mathbb{R}^3 \text{ vérifiant } \forall (x, y) \in (\mathbb{R}^3)^2, \langle f(x), y \rangle = \langle x, g(y) \rangle.}$$

3. a. Soit x un élément de F et soit y un élément de F^\perp . $\langle x, f^*(y) \rangle = \langle f(x), y \rangle$.

Or $f(x)$ appartient à F car x appartient à F qui est stable par f et y appartient à F^\perp donc $\langle f(x), y \rangle = 0$.

Alors $\langle x, f^*(y) \rangle = \langle f(x), y \rangle = 0$.

$$\boxed{\text{Si } x \text{ est dans } F \text{ et } y \text{ dans } F^\perp \text{ alors } \langle x, f^*(y) \rangle = 0.}$$

b. Soit y un élément de F^\perp . Ce qui précède montre que $\forall x \in F, \langle x, f^*(y) \rangle = 0$ donc que $f^*(y) \in F^\perp$.

Ainsi $\forall y \in F^\perp, f^*(y) \in F^\perp$. F^\perp est stable par f^*

$$\boxed{\text{Si } F \text{ est un sous-espace vectoriel de } \mathbb{R}^3 \text{ stable par } f \text{ alors } F^\perp \text{ est stable par } f^*.$$

▲ *Exercice* E est un espace vectoriel euclidien. Généraliser tous les résultats précédents.

f et g sont deux endomorphismes de E et λ un réel. Exprimer $(\lambda f + g)^*$ et $(f \circ g)^*$ en fonction de f^* , g^* et λ . Déterminer $(f^*)^*$.

Que dire de f^* si f est un automorphisme de E ? ▼

Partie II : Réduction des matrices d'un ensemble \mathcal{E} .

1. • Par définition \mathcal{E} est contenu dans $\mathcal{L}(\mathbb{R}^3)$.

- \mathcal{E} n'est pas vide car \mathbb{R}^3 n'est pas vide !
- Soient g et h deux éléments de \mathcal{E} et λ un réel.

Il existe deux éléments $u = (a, b, c)$ et $u' = (a', b', c')$ tels que $g = f_u$ et $h = f_{u'}$.

$\lambda g + h = \lambda f_u + f_{u'}$ donc la matrice de $\lambda g + h$ dans la base \mathcal{B} est : $\lambda M_u + M_{u'}$.

$$\text{Or } \lambda M_u + M_{u'} = \lambda \begin{pmatrix} a & b & c \\ c & a & b \\ b & c & a \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} a' & b' & c' \\ c' & a' & b' \\ b' & c' & a' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \lambda a + a' & \lambda b + b' & \lambda c + c' \\ \lambda c + c' & \lambda a + a' & \lambda b + b' \\ \lambda b + b' & \lambda c + c' & \lambda a + a' \end{pmatrix} = M_{\lambda u + u'}.$$

Ainsi $\lambda g + h$ et $f_{\lambda u + u'}$ ont même matrice dans la base \mathcal{B} . Alors $\lambda g + h = f_{\lambda u + u'}$. Ce qui montre que $\lambda g + h$ appartient à \mathcal{E} .

Par conséquent $\forall \lambda \in \mathbb{R}, \forall (g, h) \in \mathcal{E}^2, \lambda g + h \in \mathcal{E}$.

Ceci achève de montrer que :

$$\boxed{\mathcal{E} \text{ est un sous-espace vectoriel de } \mathcal{L}(\mathbb{R}^3).$$

2. Soit $u = (a, b, c)$ un élément de \mathbb{R}^3 . La matrice de f_u dans la base \mathcal{B} est $M_u = \begin{pmatrix} a & b & c \\ c & a & b \\ b & c & a \end{pmatrix}$.

La matrice de f^* dans \mathcal{B} est ${}^t M_u = \begin{pmatrix} a & c & b \\ b & a & c \\ c & b & a \end{pmatrix}$.

La matrice de f_u^* dans \mathcal{B} est donc $M_{\hat{u}}$ avec $\hat{u} = (a, c, b)$. Ainsi $f_u^* = f_{\hat{u}}$.

Ce qui permet d'affirmer que f_u^* est un élément de \mathcal{E} .

$$\boxed{\text{Pour tout élément } u \text{ de } \mathbb{R}^3, f_u^* \text{ appartient à } \mathcal{E}.$$

▲ Exercice Montrer que la composée de deux éléments de \mathcal{E} est un élément de \mathcal{E} et que deux éléments de \mathcal{E} commutent. ▼

3. a. Soit $u = (a, b, c)$ un élément de \mathbb{R}^3 .

La matrice de $f_u(e_1)$ dans la base \mathcal{B} est $\begin{pmatrix} a & b & c \\ c & a & b \\ b & c & a \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{3}} \\ \frac{1}{\sqrt{3}} \\ \frac{1}{\sqrt{3}} \end{pmatrix}$ ou $\frac{1}{\sqrt{3}} \begin{pmatrix} a + b + c \\ c + a + b \\ b + c + a \end{pmatrix}$.

Cette matrice est encore $(a + b + c) \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{3}} \\ \frac{1}{\sqrt{3}} \\ \frac{1}{\sqrt{3}} \end{pmatrix}$. Ainsi $f_u(e_1) = (a + b + c)e_1$.

Comme e_1 n'est pas le vecteur nul, e_1 est un vecteur propre de f_u et ceci pour tout élément u de \mathbb{R}^3 .

$$\boxed{e_1 \text{ est un vecteur propre commun aux éléments } f_u \text{ de } \mathcal{E}.$$

▲ Exercice Soit $u = (a, b, c)$. M_u est-elle diagonalisable dans \mathbb{C} ? dans \mathbb{R} ? (on pourra remarquer que $M_u = aI_3 + bT + cT^2 \dots$) ▲

b. Soit $u = (a, b, c)$ un élément de \mathbb{R}^3 .

$f_u(\mathcal{D}) = f_u(\text{Vect}(e_1)) = \text{Vect}(f_u(e_1)) = \text{Vect}((a + b + c)e_1) \subset \text{Vect}(e_1) = \mathcal{D}$. \mathcal{D} est donc stable par f_u .

$$\boxed{\text{Pour tout élément } u \text{ de } \mathbb{R}^3, \mathcal{D} \text{ est stable par } f_u.$$

c. Soit $u = (a, b, c)$ un élément de \mathbb{R}^3 . Posons $v = (a, c, b)$.

Rappelons que $f_v^* = f_{\hat{v}}$ avec $\hat{v} = (a, b, c)$ donc $f_v^* = f_u$ d'après II 2).

f_v est un élément de \mathcal{E} donc \mathcal{D} est stable par f_v d'après la question précédente.

La question I 3. b. montre alors que \mathcal{D}^\perp est stable par f_v^* donc par f_u .

Pour tout élément u de \mathbb{R}^3 , \mathcal{D}^\perp est stable par f_u .

d. Notons que $D = \text{Vect}(e_1) = \text{Vect}\left(\frac{1}{\sqrt{3}}(i + j + k)\right) = \text{Vect}(i + j + k)$.

Notons également que D^\perp est l'orthogonal d'une droite vectorielle donc est un hyperplan de \mathbb{R}^3 qui est un espace vectoriel de dimension 3 sur \mathbb{R} . \mathcal{D}^\perp est donc un plan vectoriel de \mathbb{R}^3 .

Soit x un élément de \mathbb{R}^3 de coordonnées (x_1, x_2, x_3) dans la base \mathcal{B} .

$x \in \mathcal{D}^\perp \iff \langle x, i + j + k \rangle = 0 \iff x_1 \times 1 + x_2 \times 1 + x_3 \times 1 = 0 \iff x_1 + x_2 + x_3 = 0$ car \mathcal{B} est une base orthonormale de \mathbb{R}^3 .

$x_1 + x_2 + x_3 = 0$ est une équation de \mathcal{D}^\perp dans la base \mathcal{B} .

e. $e_2 = \frac{1}{\sqrt{2}}i - \frac{1}{\sqrt{2}}j + 0k$ et $\frac{1}{\sqrt{2}} + \left(-\frac{1}{\sqrt{2}}\right) + 0 = 0$ donc e_2 est un élément de \mathcal{D}^\perp .

$e_3 = \frac{1}{\sqrt{6}}i + \frac{1}{\sqrt{6}}j - \frac{2}{\sqrt{6}}k$ et $\frac{1}{\sqrt{6}} + \frac{1}{\sqrt{6}} + \left(-\frac{2}{\sqrt{6}}\right) = 0$ donc e_3 est un élément de \mathcal{D}^\perp .

$\mathcal{B} = (i, j, k)$ étant une base orthonormale : $\|e_2\| = \sqrt{\left(\frac{1}{\sqrt{2}}\right)^2 + \left(-\frac{1}{\sqrt{2}}\right)^2 + 0^2} = \sqrt{\frac{1}{2} + \frac{1}{2}} = 1$;

$\|e_3\| = \sqrt{\left(\frac{1}{\sqrt{6}}\right)^2 + \left(\frac{1}{\sqrt{6}}\right)^2 + \left(-\frac{2}{\sqrt{6}}\right)^2} = \sqrt{\frac{1}{6} + \frac{1}{6} + \frac{4}{6}} = 1$;

$\langle e_2, e_3 \rangle = \frac{1}{\sqrt{2}} \frac{1}{\sqrt{6}} + \left(-\frac{1}{\sqrt{2}}\right) \frac{1}{\sqrt{6}} + 0 \left(-\frac{2}{\sqrt{6}}\right) = 0$.

Finalement (e_2, e_3) est une famille orthonormale, donc une famille libre, de cardinal 2 du plan vectoriel \mathcal{D}^\perp . Ceci suffit pour dire que (e_2, e_3) est une base orthonormale de \mathcal{D}^\perp .

$e_1 = \frac{1}{\sqrt{3}}i + \frac{1}{\sqrt{3}}j + \frac{1}{\sqrt{3}}k$ donc $\|e_1\| = \sqrt{\left(\frac{1}{\sqrt{3}}\right)^2 + \left(\frac{1}{\sqrt{3}}\right)^2 + \left(\frac{1}{\sqrt{3}}\right)^2} = \sqrt{\frac{1}{3} + \frac{1}{3} + \frac{1}{3}} = \sqrt{1} = 1$.

Ainsi (e_1) est une base orthonormale de \mathcal{D} .

(e_1) est une base orthonormale de \mathcal{D} , (e_2, e_3) est une base orthonormale de \mathcal{D}^\perp , \mathcal{D} et \mathcal{D}^\perp sont supplémentaires dans \mathbb{R}^3 et orthogonaux. Ainsi $\mathcal{B}' = (e_1, e_2, e_3)$ est une base orthonormale de \mathbb{R}^3 .

(e_2, e_3) est une base orthonormale de \mathcal{D}^\perp et $\mathcal{B}' = (e_1, e_2, e_3)$ est une base orthonormale de \mathbb{R}^3 .

f. Soit u un élément de \mathbb{R}^3 . $\mathcal{D} = \text{Vect}(e_1)$ et $\mathcal{D}^\perp = \text{Vect}(e_2, e_3)$ sont stables par f_u .

Par conséquent $f_u(e_1) \in \text{Vect}(e_1)$, $f_u(e_2) \in \text{Vect}(e_2, e_3)$ et $f_u(e_3) \in \text{Vect}(e_2, e_3)$.

Alors il existe cinq réels e, f, g, h et ℓ tels que $f_u(e_1) = e e_1$, $f_u(e_2) = f e_2 + h e_3$ et $f_u(e_3) = g e_2 + \ell e_3$.

Alors la matrice N_u de f_u dans la base $\mathcal{B}' = (e_1, e_2, e_3)$ est :
$$\begin{pmatrix} e & 0 & 0 \\ 0 & f & g \\ 0 & h & \ell \end{pmatrix}.$$

Si u est un élément de \mathbb{R}^3 , il existe cinq réels e, f, g, h et ℓ tels que la matrice de f_u dans la base \mathcal{B}' soit

$$N_u = \begin{pmatrix} e & 0 & 0 \\ 0 & f & g \\ 0 & h & \ell \end{pmatrix}.$$

▲ Exercice Si $u = (a, b, c)$, montrer que : $N_u = \begin{pmatrix} a+b+c & 0 & 0 \\ 0 & a - \frac{1}{2}(b+c) & \frac{\sqrt{3}}{2}(b-c) \\ 0 & \frac{\sqrt{3}}{2}(c-b) & a - \frac{1}{2}(b+c) \end{pmatrix}$. ▼

ECRICOME 2007 Exercice 2

1. Soient $A = (a_{ij})$ et $B = (b_{ij})$ deux éléments de $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$. Posons $C = {}^tAB = (c_{ij})$.

$$\forall (i, j) \in \llbracket 1, n \rrbracket^2, c_{ij} = \sum_{k=1}^n a_{ki} b_{kj}. \text{ Alors } \varphi(A, B) = \text{Tr}({}^tAB) = \sum_{i=1}^n c_{ii} = \sum_{i=1}^n \sum_{k=1}^n a_{ki} b_{ki}.$$

$$\forall A = (a_{ij}) \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R}), \forall B = (b_{ij}) \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R}), \varphi(A, B) = \sum_{i=1}^n \sum_{k=1}^n a_{ki} b_{ki}.$$

Montrons que φ est un produit scalaire sur $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$.

• Notons que φ est une application de $\mathcal{M}_n(\mathbb{R}) \times \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ dans \mathbb{R} .

• Soient A, B, C trois éléments de $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ et λ un réel.

$\varphi(A, \lambda B + C) = \text{Tr}({}^tA(\lambda B + C)) = \text{Tr}(\lambda {}^tAB + {}^tAC) = \lambda \text{Tr}({}^tAB) + \text{Tr}({}^tAC) = \lambda \varphi(A, B) + \varphi(A, C)$ car Tr est une forme linéaire sur $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$.

$$\forall (A, B, C) \in (\mathcal{M}_n(\mathbb{R}))^3, \forall \lambda \in \mathbb{R}, \varphi(A, \lambda B + C) = \lambda \varphi(A, B) + \varphi(A, C).$$

Ainsi φ est linéaire à droite.

• Soient A et B deux éléments de $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$.

Notons qu'une matrice de $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ et sa transposée ont même trace.

$$\text{Ainsi } \varphi(A, B) = \text{Tr}({}^tAB) = \text{Tr}({}^t({}^tAB)) = \text{Tr}({}^tB({}^tA)) = \text{Tr}({}^tBA) = \varphi(B, A).$$

$\forall (A, B) \in (\mathcal{M}_n(\mathbb{R}))^2, \varphi(A, B) = \varphi(B, A)$. φ est symétrique.

• Soit $A = (a_{ij})$ un élément de $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$. $\varphi(A, A) = \sum_{i=1}^n \sum_{k=1}^n a_{ki} a_{ki} = \sum_{i=1}^n \sum_{k=1}^n a_{ki}^2$. Ainsi $\varphi(A, A) \geq 0$.

$\forall A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R}), \varphi(A, A) \geq 0$. φ est positive.

• Soit $A = (a_{ij})$ un élément de $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ tel que $\varphi(A, A) = 0$.

$$\sum_{i=1}^n \sum_{k=1}^n a_{ki}^2 = 0 \text{ et } \forall (i, k) \in \llbracket 1, n \rrbracket^2, a_{ki}^2 \geq 0. \text{ Ainsi } \forall (i, k) \in \llbracket 1, n \rrbracket^2, a_{ki}^2 = 0.$$

Alors $\forall (i, k) \in \llbracket 1, n \rrbracket^2, a_{ki} = 0$. Donc $A = 0_{\mathcal{M}_n(\mathbb{R})}$.

$\forall A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R}), \varphi(A, A) = 0 \Rightarrow A = 0_{\mathcal{M}_n(\mathbb{R})}$. φ est définie. Ceci achève de montrer que :

 φ est un produit scalaire sur $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$.

2. a. tAA est une matrice de $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ et ${}^t({}^tAA) = {}^tA({}^tA) = {}^tAA$. tAA est alors une matrice symétrique d'ordre n à coefficients réels. Ainsi :

il existe une matrice orthogonale P de $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ et une matrice diagonale D de $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ telles que :

$$P^{-1}({}^tAA)P = {}^tP({}^tAA)P = D.$$

b. $({}^tAA)X = \lambda X$. En multipliant à gauche par tX on obtient ${}^tX({}^tAA)X = \lambda {}^tXX = \lambda \|X\|^2$.

Ou ${}^tX({}^tAA)X = \lambda \|X\|^2$. Soit encore ${}^t(AX)AX = \lambda \|X\|^2$. Finalement $\|AX\|^2 = \lambda \|X\|^2$.

X n'étant pas nul (X est un vecteur propre) sa norme ne l'est pas davantage et : $\lambda = \frac{\|AX\|^2}{\|X\|^2}$.

λ est donc un réel positif ou nul.

Si λ est une valeur propre de tAA , $\lambda \geq 0$.

c. Montrons rapidement que deux matrices semblables de $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ ont même trace.

Soit M et N deux matrices semblables de $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$. Il existe une matrice inversible Q de $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ telle que $M = Q^{-1}NQ$.

Alors $\text{Tr}(M) = \text{Tr}(Q^{-1}(NQ)) = \text{Tr}((NQ)Q^{-1})$ d'après le rappel proposé au début de l'exercice.

Ainsi $\text{Tr}(M) = \text{Tr}(NQQ^{-1}) = \text{Tr}(N)$.

Notons alors que tAA et D sont semblables car $P^{-1}({}^tAA)P = {}^tP({}^tAA)P = D$.

Ainsi $[N(A)]^2 = \varphi(A, A) = \text{Tr}({}^tAA) = \text{Tr}(D)$.

De même (ou presque) B^tB et S sont semblables car $S = {}^tP(B^tB)P = P^{-1}(B^tB)P$. Donc $\text{Tr}(B^tB) = \text{Tr}(S)$.

Ainsi $[N(B)]^2 = \varphi(B, B) = \text{Tr}({}^tBB) = \text{Tr}(B^tB) = \text{Tr}(S)$.

$\text{Tr}(SD) = \text{Tr}({}^tPB^tBP({}^tP^tAAP)) = \text{Tr}({}^tPB^tBP^tP^tAAP) = \text{Tr}(P^{-1}B^tB^tAAP)$ car ${}^tP = P^{-1}$.

$P^{-1}B^tB^tAAP$ et B^tB^tAA étant semblables il vient :

$\text{Tr}(SD) = \text{Tr}(P^{-1}B^tB^tAAP) = \text{Tr}(B^tB^tAA)$. Or $\text{Tr}(B^tB^tAA) = \text{Tr}({}^tB^tAAB)$.

Alors : $\text{Tr}(SD) = \text{Tr}({}^tB^tAAB) = \text{Tr}({}^t(AB)AB) = \varphi(AB, AB) = [N(AB)]^2$. Ou plus simplement (?!) :

$[N(AB)]^2 = \varphi(AB, AB) = \text{Tr}({}^t(AB)AB) = \text{Tr}({}^tB^tAAB) = \text{Tr}({}^tBPD^tPB) = \text{Tr}({}^tPB^tBPD) = \text{Tr}(SD)$. Finalement :

$$\boxed{[N(A)]^2 = \text{Tr}(D)} \quad \boxed{[N(B)]^2 = \text{Tr}(S)} \quad \boxed{[N(AB)]^2 = \text{Tr}(SD)}$$

d. Posons $U = SD = (u_{ij})$. $\text{Tr}(SD) = \sum_{i=1}^n u_{ii} = \sum_{i=1}^n \sum_{k=1}^n s_{ik} d_{ki} = \sum_{i=1}^n s_{ii} d_{ii} = \sum_{i=1}^n s_{ii} \lambda_i$.

$$\boxed{\text{Tr}(SD) = \sum_{i=1}^n \lambda_i s_{ii}}$$

e. Ici i est un élément de $\llbracket 1, n \rrbracket$.

$\|{}^tBPE_i\|^2 = {}^t({}^tBPE_i){}^tBPE_i = {}^tE_i{}^tP^t({}^tB){}^tBPE_i = {}^tE_i{}^tPB^tBPE_i = {}^tE_iSE_i$.

$$\boxed{{}^tE_iSE_i = \|{}^tBPE_i\|^2}$$

Rappelons que SE_i est la $i^{\text{ème}}$ colonne de S . Ainsi $SE_i = \sum_{k=1}^n s_{ki} E_k$.

Notons $\langle \cdot, \cdot \rangle$ le produit scalaire canonique de $\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$ et rappelons que (E_1, E_2, \dots, E_n) est une base ortonormée de $(\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R}), \langle \cdot, \cdot \rangle)$.

Alors ${}^tE_iSE_i = \langle E_i, SE_i \rangle = \langle E_i, \sum_{k=1}^n s_{ki} E_k \rangle = s_{ii}$.

$$\boxed{{}^tE_iSE_i = s_{ii}}$$

$s_{ii} = {}^tE_iSE_i = \|{}^tBPE_i\|^2 \geq 0$.

$$\boxed{s_{ii} \geq 0}$$

$$\begin{aligned} \text{f. } \left(\sum_{i=1}^n \lambda_i \right) \left(\sum_{i=1}^n s_{ii} \right) &= \left(\sum_{i=1}^n \lambda_i \right) \left(\sum_{k=1}^n s_{kk} \right) = \sum_{i=1}^n \left(\lambda_i \sum_{k=1}^n s_{kk} \right) = \sum_{i=1}^n \left(\lambda_i s_{ii} + \lambda_i \sum_{\substack{k=1 \\ k \neq i}}^n s_{kk} \right). \\ \left(\sum_{i=1}^n \lambda_i \right) \left(\sum_{i=1}^n s_{ii} \right) &= \sum_{i=1}^n \lambda_i s_{ii} + \sum_{i=1}^n \left(\lambda_i \sum_{\substack{k=1 \\ k \neq i}}^n s_{kk} \right). \end{aligned}$$

Or $\forall i \in \llbracket 1, n \rrbracket$, $\lambda_i \geq 0$ et $\forall k \in \llbracket 1, n \rrbracket$, $s_{kk} \geq 0$ donc $\sum_{i=1}^n \left(\lambda_i \sum_{\substack{k=1 \\ k \neq i}}^n s_{kk} \right) \geq 0$.

Ainsi $\left(\sum_{i=1}^n \lambda_i \right) \left(\sum_{i=1}^n s_{ii} \right) \geq \sum_{i=1}^n \lambda_i s_{ii}$.

$$\boxed{\sum_{i=1}^n \lambda_i s_{ii} \leq \left(\sum_{i=1}^n \lambda_i \right) \left(\sum_{i=1}^n s_{ii} \right).}$$

Donc $[N(AB)]^2 = \text{Tr}(SD) = \sum_{i=1}^n \lambda_i s_{ii} \leq \left(\sum_{i=1}^n \lambda_i \right) \left(\sum_{i=1}^n s_{ii} \right) = \text{Tr}(D) \text{Tr}(S) = [N(A)]^2 [N(B)]^2$.

Alors : $[N(AB)]^2 \leq [N(A)]^2 [N(B)]^2$.

Comme $N(AB)$, $N(A)$, $N(B)$ sont des réels positifs ou nuls il vient alors :

$$\boxed{N(AB) \leq N(A) N(B).}$$

ECRICOME 2008 Exercice 1

EXERCICE 1

Désolé mais je ne mettrai pas de flèches sur les vecteurs même sous la torture.

1. Soit v un élément de \mathbb{R}^3 . Il existe un unique élément (v_1, v_2) de $\mathcal{D} \times \mathcal{D}^\perp$ tel que $v = v_1 + v_2$.

Par définition $p(v) = v_1$ et $q(v) = v_2$ donc $(p+q)(v) = p(v) + q(v) = v_1 + v_2 = v$.

$$p+q = \text{Id}_{\mathbb{R}^3}.$$

2. (u) est une base orthonormée de \mathcal{D} . Le cours donne alors :

$$\forall v \in \mathbb{R}^3, p(v) = \langle v, u \rangle u.$$

Notons que $\langle i, u \rangle = a$, $\langle j, u \rangle = b$ et $\langle k, u \rangle = c$. Ainsi :

$$p(i) = au = a(ai + bj + ck), p(j) = bu = b(ai + bj + ck) \text{ et } p(k) = cu = c(ai + bj + ck).$$

$$\text{Alors : } P = M_{(i,j,k)}(p) = \begin{pmatrix} a^2 & ba & ca \\ ab & b^2 & cb \\ ac & bc & c^2 \end{pmatrix}.$$

$$q = \text{Id}_{\mathbb{R}^3} - p \text{ donc } Q = I_3 - P = \begin{pmatrix} 1-a^2 & -ba & -ca \\ -ab & 1-b^2 & -cb \\ -ac & -bc & 1-c^2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} b^2+c^2 & -ba & -ca \\ -ab & a^2+c^2 & -cb \\ -ac & -bc & a^2+b^2 \end{pmatrix}.$$

$$P = \begin{pmatrix} a^2 & ba & ca \\ ab & b^2 & cb \\ ac & bc & c^2 \end{pmatrix} \text{ et } Q = \begin{pmatrix} 1-a^2 & -ba & -ca \\ -ab & 1-b^2 & -cb \\ -ac & -bc & 1-c^2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} b^2+c^2 & -ba & -ca \\ -ab & a^2+c^2 & -cb \\ -ac & -bc & a^2+b^2 \end{pmatrix}.$$

$$3. \text{ a. } M^2 = \begin{pmatrix} 0 & -c & b \\ c & 0 & -a \\ -b & a & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & -c & b \\ c & 0 & -a \\ -b & a & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -c^2-b^2 & ba & ca \\ ab & -c^2-a^2 & cb \\ ac & bc & -b^2-a^2 \end{pmatrix} = -Q.$$

$$M^2 = -Q.$$

$$\text{b. } M \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & -c & b \\ c & 0 & -a \\ -b & a & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}. \text{ Alors :}$$

$$f(u) = 0_{\mathbb{R}^3}.$$

u est un vecteur non nul de $\text{Ker } f$ donc $\dim \text{Ker } f \geq 1$.

Le théorème du rang donne alors $\text{rg } f = \dim \mathbb{R}^3 - \dim \text{Ker } f \leq 3 - 1 = 2$.

$$\text{rg}(f) \leq 2.$$

$f \circ f = -q$ car $M^2 = -Q$. Ainsi $\text{Im } f^2 = \text{Im}(-q) = \text{Im } q = \mathcal{D}^\perp$. Alors $\mathcal{D}^\perp = \text{Im } f^2 \subset \text{Im } f$.

Ceci donne en particulier : $2 = \dim \mathcal{D}^\perp = \dim \text{Im } f^2 \leq \dim \text{Im } f = \text{rg } f$. Alors $\text{rg } f \geq 2$.

Finalement $\dim \text{Im } f = \text{rg } f = 2$.

Alors $\mathcal{D}^\perp \subset \text{Im } f$ et $\dim \mathcal{D}^\perp = \dim \text{Im } f = 2$ donc $\text{Im } f = \mathcal{D}^\perp$.

Dans ces conditions $\dim \text{Ker } f = \dim \mathbb{R}^3 - \text{rg } f = 3 - 2 = 1$. De plus u est un vecteur non nul de $\text{Ker } f$.

Alors $\text{Ker } f = \text{Vect}(u) = \mathcal{D}$.

$$\boxed{\text{Im } f = \mathcal{D}^\perp \text{ et } \text{Ker } f = \mathcal{D}.}$$

c. $\forall v \in \mathbb{R}^3, p(v) \in \mathcal{D}$ et $\mathcal{D} = \text{Ker } f$ donc $\forall v \in \mathbb{R}^3, f(p(v)) = 0_{\mathbb{R}^3}$.

$$\boxed{f \circ p = 0_{\mathcal{L}(\mathbb{R}^3)}.$$

$f^2 = -q = p - \text{Id}_{\mathbb{R}^3}$ donc $f^3 = f \circ p - f = -f$. Ainsi $f + f^3 = 0_{\mathcal{L}(\mathbb{R}^3)}$.

$$\boxed{X + X^3 \text{ est un polynôme annulateur de } f.}$$

d. L'ensemble des valeurs propres de f est contenu dans l'ensemble des zéros de $X + X^3$ dans \mathbb{R} donc 0 est la seule valeur propre possible de f .

Or $\text{Ker } f$ est de dimension 1 donc 0 est valeur propre de f et le sous-espace propre associé est de dimension 1. Ainsi f n'est pas diagonalisable.

$$\boxed{0 \text{ est la seule valeur propre de } f \text{ et } f \text{ n'est pas diagonalisable.}}$$

4. a Soient θ et θ' deux réels. $g_\theta \circ g_{\theta'} = (\text{Id}_{\mathbb{R}^3} + \sin \theta f + (1 - \cos \theta) f^2) \circ (\text{Id}_{\mathbb{R}^3} + \sin \theta' f + (1 - \cos \theta') f^2)$.

$$g_\theta \circ g_{\theta'} = \text{Id}_{\mathbb{R}^3} + (\sin \theta' + \sin \theta) f + ((1 - \cos \theta') + \sin \theta \sin \theta' + (1 - \cos \theta)) f^2 + (\sin \theta (1 - \cos \theta') \sin \theta + (1 - \cos \theta) \sin \theta') f^3 + (1 - \cos \theta)(1 - \cos \theta') f^4.$$

Notons que $f^3 = -f$ et $f^4 = -f^2$. Il vient alors :

$$g_\theta \circ g_{\theta'} = \text{Id}_{\mathbb{R}^3} + (\sin \theta' + \sin \theta - \sin \theta (1 - \cos \theta') - (1 - \cos \theta) \sin \theta') f + (1 - \cos \theta' + \sin \theta \sin \theta' + 1 - \cos \theta - (1 - \cos \theta)(1 - \cos \theta')) f^2 = \text{Id}_{\mathbb{R}^3} + (\sin \theta \cos \theta' + \cos \theta \sin \theta') f + (1 - (\cos \theta \cos \theta' - \sin \theta \sin \theta')) f^2.$$

$$g_\theta \circ g_{\theta'} = \text{Id}_{\mathbb{R}^3} + \sin(\theta + \theta') f + (1 - \cos(\theta + \theta')) f^2 = g_{\theta + \theta'}.$$

$$\boxed{\forall \theta \in \mathbb{R}, \forall \theta' \in \mathbb{R}, g_\theta \circ g_{\theta'} = g_{\theta + \theta'}.$$

b. Notons que $g_0 = \text{Id}_{\mathbb{R}^3}$. Alors $g_\theta \circ g_{(-\theta)} = g_{\theta + (-\theta)} = g_0 = \text{Id}_{\mathbb{R}^3}$. De même $g_{(-\theta)} \circ g_\theta = \text{Id}_{\mathbb{R}^3}$. Ainsi :

$$\boxed{g_\theta \text{ est inversible et } g_\theta^{-1} = g_{(-\theta)}.$$

ECRICOME 2009 Exercice 1

PARTIE I : Étude d'un cas particulier

$$1. \Phi_A(V_1) = AV_1 - V_1A = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} = -V_2 + V_3.$$

$$\Phi_A(V_2) = AV_2 - V_2A = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = -V_1 + V_4.$$

$$\Phi_A(V_3) = AV_3 - V_3A = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} = V_1 - V_4.$$

$$\Phi_A(V_4) = AV_4 - V_4A = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix} = V_2 - V_3.$$

La matrice T de l'endomorphisme Φ_A dans la base (V_1, V_2, V_3, V_4) s'écrit : $T = \begin{pmatrix} 0 & -1 & 1 & 0 \\ -1 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & -1 & 0 \end{pmatrix}$.

T est une matrice symétrique d'ordre 4 à coefficients réels donc :

 T est diagonalisable.

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

$$T^3 = T \times T^2 = \begin{pmatrix} 0 & -1 & 1 & 0 \\ -1 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & -1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 & -2 \\ 0 & 2 & -2 & 0 \\ 0 & -2 & 2 & 0 \\ -2 & 0 & 0 & 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & -4 & 4 & 0 \\ -4 & 0 & 0 & 4 \\ 4 & 0 & 0 & -4 \\ 0 & 4 & -4 & 0 \end{pmatrix} = 4T.$$

$T^3 = 4T.$

$T^3 - 4T = 0_{\mathcal{M}_4(\mathbb{R})}$ donc $X^3 - 4X$ est un polynôme annulateur de T dont les zéros dans \mathbb{R} sont 2, -2 et 0.

Par conséquent le spectre de T est **contenu** dans $\{2, -2, 0\}$.

 L'ensemble des valeurs propres de T est **contenu** dans $\{2, -2, 0\}$. $\text{Sp}(T) \subset \{2, -2, 0\}$.

3. Soit $X = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ t \end{pmatrix}$ un élément de $\mathcal{M}_{4,1}(\mathbb{R})$.

$$TX = 0_{\mathcal{M}_{4,1}(\mathbb{R})} \iff \begin{pmatrix} 0 & -1 & 1 & 0 \\ -1 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & -1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ t \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \iff \begin{cases} -y + z = 0 \\ -x + t = 0 \\ x - t = 0 \\ y - z = 0 \end{cases} \iff \begin{cases} z = y \\ t = x \end{cases}.$$

$$\{X \in \mathcal{M}_{4,1}(\mathbb{R}) \mid TX = 0_{\mathcal{M}_{4,1}(\mathbb{R})}\} = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ t \end{pmatrix} \in \mathcal{M}_{4,1}(\mathbb{R}) \mid y = z \text{ et } t = x \right\} = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ y \\ x \end{pmatrix} ; (x, y) \in \mathbb{R}^2 \right\}.$$

$$\{X \in \mathcal{M}_{4,1}(\mathbb{R}) \mid TX = 0_{\mathcal{M}_{4,1}(\mathbb{R})}\} = \left\{ x \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} + y \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} ; (x, y) \in \mathbb{R}^2 \right\} = \text{Vect} \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right).$$

$$\text{Posons } X_3 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \text{ et } X_4 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}. \{X \in \mathcal{M}_{4,1}(\mathbb{R}) \mid TX = 0_{\mathcal{M}_{4,1}(\mathbb{R})}\} = \text{Vect}(X_3, X_4).$$

D'abord X_3 n'est pas nul et $TX_3 = 0_{\mathcal{M}_{4,1}(\mathbb{R})}$ donc 0 est valeur propre de T .

Ce qui précède montre aussi que le sous-espace propre associé, que nous noterons SEP $(T, 0)$, est $\text{Vect}(X_3, X_4)$.

(X_3, X_4) est une famille génératrice de SEP $(T, 0)$. Montrons que cette famille est libre.

Soient deux réels α et β tels que $\alpha X_3 + \beta X_4 = 0_{\mathcal{M}_{4,1}(\mathbb{R})}$.

$$\text{Alors } \alpha \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} + \beta \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = 0_{\mathcal{M}_{4,1}(\mathbb{R})} \text{ donc } \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \\ \beta \\ \alpha \end{pmatrix} = 0_{\mathcal{M}_{4,1}(\mathbb{R})}. \text{ Par conséquent : } \alpha = \beta = 0.$$

Ceci achève de montrer que (X_3, X_4) est une famille libre. C'est donc une base de SEP $(T, 0)$.

$$0 \text{ est valeur propre de } T \text{ et } \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right) \text{ est une base du sous-espace propre associé.}$$

$$4. TX_1 = \begin{pmatrix} 0 & -1 & 1 & 0 \\ -1 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & -1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ -2 \\ 2 \\ -2 \end{pmatrix} = 2X_1.$$

$$TX_2 = \begin{pmatrix} 0 & -1 & 1 & 0 \\ -1 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & -1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -1 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -2 \\ -2 \\ 2 \\ 2 \end{pmatrix} = -2X_2.$$

$$TX_1 = 2X_1 \text{ et } TX_2 = -2X_2.$$

5. Rappelons que 0 est valeur propre de T et que (X_3, X_4) est une base du sous-espace propre associé.

X_1 n'est pas nul et $TX_1 = 2X_1$ donc 2 est valeur propre de T et X_1 est un vecteur propre associé.

X_2 n'est pas nul et $TX_2 = -2X_2$ donc -2 est valeur propre de T et X_2 est un vecteur propre associé.

0, 2, et -2 sont des valeurs propres de T et nous avons vu que le spectre de T est contenu dans $\{2, -2, 0\}$.

Ainsi les valeurs propres de T sont 2, -2 et 0. $\text{Sp}(T) = \{2, -2, 0\}$.

$\dim \text{SEP}(T, 2) \geq 1$, $\dim \text{SEP}(T, -2) \geq 1$, $\dim \text{SEP}(T, 0) = 2$. Comme la somme des dimensions des sous-espaces propres de T est au plus 4, nécessairement $\dim \text{SEP}(T, 2) = 1$ et $\dim \text{SEP}(T, -2) = 1$.

Notons que $\dim \text{SEP}(T, 2) + \dim \text{SEP}(T, -2) + \dim \text{SEP}(T, 0) = 4$; on retrouve le fait que T est diagonalisable.

(X_1) est une base de SEP $(T, 2)$, (X_2) est une base de SEP $(T, -2)$ et (X_3, X_4) est une base de SEP $(T, 0)$.

Comme $\mathcal{M}_{4,1}(\mathbb{R})$ est somme directe de ces trois sous-espaces propres, (X_1, X_2, X_3, X_4) est une base de $\mathcal{M}_{4,1}(\mathbb{R})$ constituée de vecteurs propres de T respectivement associés aux valeurs propres 2, -2 , 0, 0.

Soit P la matrice de passage de la base canonique de $\mathcal{M}_{4,1}(\mathbb{R})$ à la base (X_1, X_2, X_3, X_4) .

Ce qui précède indique que : $P = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 0 \\ -1 & 1 & 0 & 1 \\ 1 & -1 & 0 & 1 \\ -1 & 1 & 1 & 0 \end{pmatrix}$, P est inversible et $P^{-1}TP = \text{Diag}(2, -2, 0, 0)$.

Notons que $D = \text{Diag}(2, -2, 0, 0)$ est une matrice diagonale telle que $T = PDP^{-1}$.

Si P est la matrice $\begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 0 \\ -1 & 1 & 0 & 1 \\ 1 & -1 & 0 & 1 \\ -1 & 1 & 1 & 0 \end{pmatrix}$ et si D est la matrice diagonale $\begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$ alors P est inversible et $T = PDP^{-1}$.

Exercice Montrer que $P^{-1} = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & -1 \\ 1 & 1 & -1 & -1 \\ 0 & -1 & 1 & 2 \\ 0 & 1 & 1 & 0 \end{pmatrix}$

PARTIE II : Réduction de Φ_A dans le cas général.

1. • Si M est un élément de $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$, $AM - MA$ est encore un élément de $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$.

Φ_A est donc une application de $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ dans $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$.

• Soient M et N deux éléments de E et soit λ un réel.

$$\Phi_A(\lambda M + N) = A(\lambda M + N) - (\lambda M + N)A = \lambda AM + AN - \lambda MA - NA = \lambda(AM - MA) + (AN - NA).$$

$$\text{Donc } \Phi_A(\lambda M + N) = \lambda \Phi_A(M) + \Phi_A(N).$$

Ainsi Φ_A est linéaire.

Φ_A est un endomorphisme de $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$.

2. $\forall (M, N) \in (\mathcal{M}_n(\mathbb{R}))^2$, $\langle M | N \rangle = \text{Tr}({}^tMN) \in \mathbb{R}$ (0).

• Soient M, N et P trois éléments de $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ et soit λ un réel.

$$\langle M | \lambda N + P \rangle = \text{Tr}({}^tM(\lambda N + P)) = \text{Tr}(\lambda {}^tMN + {}^tMP) = \lambda \text{Tr}({}^tMN) + \text{Tr}({}^tMP) = \lambda \langle M | N \rangle + \langle M | P \rangle.$$

$$\forall (M, N, P) \in (\mathcal{M}_n(\mathbb{R}))^3, \forall \lambda \in \mathbb{R}, \langle M | \lambda N + P \rangle = \lambda \langle M | N \rangle + \langle M | P \rangle \quad (1).$$

• Soient $M = (m_{i,j})$ et $N = (n_{i,j})$ deux éléments de $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$. $\langle N | M \rangle = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n n_{i,j} m_{i,j} = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n m_{i,j} n_{i,j} = \langle M | N \rangle$.

$$\forall (M, N) \in (\mathcal{M}_n(\mathbb{R}))^2, \langle N | M \rangle = \langle M | N \rangle \quad (2).$$

• Soit $M = (m_{i,j})$ un élément de $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$. $\langle M | M \rangle = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n m_{i,j} m_{i,j} = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n m_{i,j}^2 \geq 0$.

$$\forall M \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R}), \langle M | M \rangle \geq 0 \quad (3).$$

• Soit $M = (m_{i,j})$ un élément de $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ tel que $\langle M | M \rangle = 0$.

$$\sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n m_{i,j}^2 = 0 \text{ et } \forall (i, j) \in \llbracket 1, n \rrbracket^2, m_{i,j}^2 \geq 0. \text{ Ainsi } \forall (i, j) \in \llbracket 1, n \rrbracket^2, m_{i,j} = 0.$$

Alors $\forall (i, j) \in \llbracket 1, n \rrbracket^2, m_{i,j} = 0$. Donc M est la matrice nulle.

$$\forall M \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R}), \langle M | M \rangle = 0 \Rightarrow M = 0_{\mathcal{M}_n(\mathbb{R})} \quad (4).$$

(0), (1), (2), (3), (4) suffisent pour dire que

l'application $(M, N) \in (\mathcal{M}_n(\mathbb{R}))^2 \rightarrow \langle M | N \rangle$ est un produit scalaire sur $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$.

3. Soient M et N deux éléments de $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$.

$$\langle \Phi_A(M) | N \rangle = \text{Tr}({}^t \Phi_A(M)N) = \text{Tr}({}^t(AM - MA)N) = \text{Tr}(({}^t(AM) - {}^t(MA))N) = \text{Tr}({}^t(AM)N - {}^t(MA)N).$$

$$\langle \Phi_A(M) | N \rangle = \text{Tr}({}^t M^t AN - {}^t A^t MN) = \text{Tr}({}^t MAN) - \text{Tr}({}^t A^t MN) \text{ car } A \text{ est symétrique.}$$

Notons que $\text{Tr}({}^t A^t MN) = \text{Tr}({}^t MNA)$.

$$\text{Alors } \langle \Phi_A(M) | N \rangle = \text{Tr}({}^t MAN) - \text{Tr}({}^t MNA) = \text{Tr}({}^t MAN - {}^t MNA) = \text{Tr}({}^t M(AN - NA)) = \langle M, \Phi_A(N) \rangle.$$

Pour toutes matrices M, N appartenant à $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$, on a : $\langle \Phi_A(M) | N \rangle = \langle M | \Phi_A(N) \rangle$.

Alors Φ_A est un endomorphisme symétrique de $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ donc :

Φ_A est diagonalisable.

4. (a) Posons $X = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$ et $Y = \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ \vdots \\ y_n \end{pmatrix}$.

$$M_{X,Y} = X^t Y = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} \times (y_1 \ y_2 \ \cdots \ y_n) = (x_i y_j)_{(i,j) \in \llbracket 1, n \rrbracket^2}.$$

X et Y sont des vecteurs propres de A . Ce sont donc des éléments non nuls de $\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$. Ainsi on peut trouver deux éléments i_0 et j_0 de $\llbracket 1, n \rrbracket$ tels que $x_{i_0} \neq 0$ et $y_{j_0} \neq 0$.

Alors $x_{i_0} y_{j_0}$ n'est pas nul. $M_{X,Y}$ ayant un coefficient non nul, ce n'est pas la matrice nulle.

$$M_{X,Y} \neq 0_{\mathcal{M}_n(\mathbb{R})}.$$

$AY = \mu Y$ donc ${}^t(AY) = {}^t(\mu Y)$. Alors ${}^t Y^t A = \mu {}^t Y$. Comme A est symétrique on obtient :

$${}^t Y A = \mu {}^t Y.$$

(b) $\Phi_A(M_{X,Y}) = AM_{X,Y} - M_{X,Y}A = AX^t Y - X^t Y A = (\lambda X)^t Y - X^t (\mu Y) = \lambda X^t Y - \mu X^t Y = (\lambda - \mu) M_{X,Y}$.

$$\Phi_A(M_{X,Y}) = (\lambda - \mu) M_{X,Y}.$$

Comme $M_{X,Y}$ n'est pas la matrice nulle, $\lambda - \mu$ est une valeur propre de Φ_A et $M_{X,Y}$ en est un vecteur propre associé.

Ce qui précède montre que si λ et μ sont deux valeurs propres quelconques de A , alors $\lambda - \mu$ est une valeur propre de Φ_A . Comme $\Gamma = \left\{ \lambda - \mu, (\lambda, \mu) \in (\text{Sp } A)^2 \right\}$, Γ est contenu dans le spectre de Φ_A .

$$\Gamma \subset \text{Sp } \Phi_A.$$

5. (a) A est diagonalisable donc il existe une base (Z_1, Z_2, \dots, Z_n) de $\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$ constituée de vecteurs propres de A .

Comme pour tout vecteur propre Z de A , $MZ = 0_{\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})} : \forall k \in \llbracket 1, n \rrbracket$, $MZ_k = 0_{\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})}$.

Soit U un élément quelconque de $\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$ et $(\gamma_1, \gamma_2, \dots, \gamma_n)$ la famille de ses coordonnées dans la base (Z_1, Z_2, \dots, Z_n) .

$$MU = M \left(\sum_{k=1}^n \gamma_k Z_k \right) = \sum_{k=1}^n (\gamma_k MZ_k) = \sum_{k=1}^n (\gamma_k 0_{\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})}) = 0_{\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})}.$$

Ainsi : $\forall U \in \mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R}), MU = 0_{\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})}$.

Soit (E_1, E_2, \dots, E_n) la base canonique de $\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$. D'après ce qui précède : $\forall j \in \llbracket 1, n \rrbracket, ME_j = 0_{\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})}$.

Cela signifie encore que pour tout élément j de $\llbracket 1, n \rrbracket$, la $j^{\text{ème}}$ colonne de M est nulle. Donc M est la matrice nulle.

Si pour **TOUT** vecteur propre Z de A , $MZ = 0_{\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})}$ alors M est la matrice nulle de $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$.

M est un vecteur propre de Φ_A donc M n'est pas la matrice nulle de $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$. Il est alors impossible que : pour tout vecteur propre Z de A on ait $MZ = 0_{\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})}$. Par conséquent :

il existe au moins un vecteur propre Z_0 de A tel que $MZ_0 \neq 0_{\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})}$.

(b) et (c) $\Phi_A(M) = \alpha M$ car M est un vecteur propre de Φ_A associé à la valeur propre α .

Ceci s'écrit encore : $AM - MA = \alpha M$.

Alors $\alpha MZ_0 = (AM - MA)Z_0 = AMZ_0 - MAZ_0$.

Or $AZ_0 = \mu Z_0$. Ainsi : $\alpha MZ_0 = AMZ_0 - M(\mu Z_0) = AMZ_0 - \mu MZ_0$. Donc $AMZ_0 = (\alpha + \mu) MZ_0$.

Comme MZ_0 n'est pas nul(le), $\alpha + \mu$ est une valeur propre de A et MZ_0 en est un vecteur propre associé.

MZ_0 est un vecteur propre de A associé à la valeur propre $\alpha + \mu$.

Dès lors, posons : $\lambda = \alpha + \mu$. $\alpha = \lambda - \mu$ et, λ et μ sont deux valeurs propres de A . Par conséquent α est un élément de Γ .

Nous venons de montrer que toute valeur propre α de Φ_A appartient à Γ . Donc $\text{Sp } \Phi_A \subset \Gamma$. Ceci et la question 4 permettent d'affirmer que :

$$\text{Sp } \Phi_A = \Gamma = \left\{ \lambda - \mu, (\lambda, \mu) \in (\text{Sp } A)^2 \right\}.$$

ECRICOME 2013 Exercice 1

Nous supposons dans cet exercice que k est supérieur ou égal à deux...

1. ${}^t B = {}^t({}^t A A) = {}^t A {}^t({}^t A) = {}^t A A = B.$

$${}^t B = B. \text{ } B \text{ est une matrice symétrique de } \mathcal{M}_n(\mathbb{R}).$$

Soit X un élément de $\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$. $\langle BX, X \rangle = \langle X, BX \rangle = {}^t X (BX) = {}^t X {}^t A A X = {}^t (AX) A X = \|AX\|^2.$

$$\forall X \in \mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R}), \langle BX, X \rangle = \|AX\|^2.$$

2. B est une matrice symétrique à coefficients réels donc ses valeurs propres sont réelles.

Autrement dit : $\text{Sp}_{\mathbb{C}} B = \text{Sp}_{\mathbb{R}} B.$

Soit λ une valeur propre de B et X un vecteur propre associé. $X \neq 0_{\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})}$ et $BX = \lambda X.$

$\|AX\|^2 = \langle BX, X \rangle = \langle \lambda X, X \rangle = \lambda \langle X, X \rangle = \lambda \|X\|^2.$ Or $\|X\|^2 \neq 0$ car $X \neq 0_{\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})}.$

Alors $\lambda = \frac{\|AX\|^2}{\|X\|^2}$ donc λ est positif ou nul.

Toutes les valeurs propres de B sont réelles et positives ou nulles.

3. Notons que $A = {}^t({}^t A) = {}^t(A^k) = ({}^t A)^k$ et que $B = {}^t A A = A^k A = A^{k+1}.$ Alors :

$$B^k = (A^{k+1})^k = (A^k)^{k+1} = ({}^t A)^{k+1} = {}^t A ({}^t A)^k = {}^t A A = B.$$

$$B^k = B.$$

$B^k - B = 0_{\mathcal{M}_n(\mathbb{R})}$ donc $X^k - X$ est un polynôme annulateur de B . Alors les valeurs propres de B , qui sont des réels positifs ou nul, appartiennent à l'ensemble des racines réelles positives ou nulles du polynôme $X^k - X.$

Or les racines réelles positives ou nulles du polynôme $X^k - X$ sont 0 et 1 ($k \geq 2$).

Ainsi les valeurs propres de B sont des éléments de $\{0, 1\}.$

Les valeurs propres possibles de B sont 0 et 1.

4. B est une matrice symétrique de $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ donc B est diagonalisable. Mieux, il existe une matrice orthogonale P de $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ et une matrice diagonale D de $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ telles que ${}^t P B P = P^{-1} B P = D.$ Notons que $B = P D P^{-1}.$

Posons $D = \text{Diag}(\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n).$ D est semblable à B donc $\text{Sp } D = \text{Sp } B.$ Or $\text{Sp } D = \{\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n\}.$

Ainsi, pour tout élément k de $\llbracket 1, n \rrbracket,$ α_k vaut 0 ou 1. Donc, pour tout élément k de $\llbracket 1, n \rrbracket,$ $\alpha_k^2 = \alpha_k.$

$D^2 = \text{Diag}(\alpha_1^2, \alpha_2^2, \dots, \alpha_n^2) = \text{Diag}(\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n) = D.$ Alors $B^2 = (P D P^{-1})^2 = P D^2 P^{-1} = P D P^{-1} = B.$

$$B^2 = B.$$

5. • Soit X un élément de $\text{Ker}(B).$ $BX = 0_{\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})}$ donc, d'après **Q1**, $\|AX\|^2 = \langle BX, X \rangle = \langle 0_{\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})}, X \rangle = 0.$

Alors $\|AX\| = 0$ donc $AX = 0_{\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})}.$ Par conséquent X appartient à $\text{Ker}(A).$

• Réciproquement soit X un élément de $\text{Ker}(A)$. $AX = 0_{\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})}$ donc $BX = {}^t AAX = {}^t A0_{\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})} = 0_{\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})}$.

Ainsi X appartient à $\text{Ker}(B)$.

Finalement $\forall X \in \mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R}), X \in \text{Ker}(B) \iff X \in \text{Ker}(A)$. Alors :

$$\boxed{\text{Ker}(B) = \text{Ker}(A).}$$

Soit Y un élément de $\text{Im}(B)$. Il existe un élément X de $\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$ tel que $Y = BX$.

$Y = BX = {}^t AAX = A^k AX = A^{k+1} X = A(A^k X)$ donc Y appartient à $\text{Im}(A)$.

Ainsi $\text{Im}(B) \subset \text{Im}(A)$. Montrons alors que ces deux sous-espaces vectoriels ont même dimension.

Le concepteur s'autorise à parler de noyau et d'image d'une matrice, autorisons nous à utiliser le théorème du rang pour A et pour B .

$\dim \text{Ker}(B) = \dim \text{Ker}(A)$ car $\text{Ker}(B) = \text{Ker}(A)$. Alors $\dim \text{Im}(B) = n - \dim \text{Ker}(B) = n - \dim \text{Ker}(A) = \dim \text{Im}(A)$.

Nous avons donc $\text{Im}(B) \subset \text{Im}(A)$ et $\dim \text{Im}(B) = \dim \text{Im}(A)$. Alors :

$$\boxed{\text{Im}(B) = \text{Im}(A).}$$

6. Soit X un élément de $\text{Im}(A)$. Alors X appartient à $\text{Im}(B)$. Par conséquent il existe un élément Z de $\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$ tel que $X = BZ$.

Donc $BX = B^2Z = BZ = X$ (ce qui n'est pas un scoop... pour une matrice de projection).

Alors, d'après **Q1**, $\|AX\|^2 = \langle BX, X \rangle = \langle X, X \rangle = \|X\|^2$.

Comme $\|AX\|$ et $\|X\|$ sont des réels positifs ou nuls : $\|AX\| = \|X\|$. Ainsi :

$$\boxed{\forall X \in \text{Im } A, \|AX\| = \|X\|.$$

Les nostalgiques pourront regarder sur le même thème ECRICOME 2000 exercice 1.

Remarque Il est clair que ce qui précède ne vaut pas pour $k = 1$.

Supposons que $k = 1$. L'hypothèse $A^k = {}^t A$ devient $A = {}^t A$ ce qui signifie que la matrice A est symétrique.

On a alors $B = {}^t AA = A^2$ et, $B^2 = B$ équivaut à $A^4 = A^2$. Or A symétrique ne donne pas nécessairement $A^4 = A^2$!

Par exemple la matrice $2I_n$ est une matrice symétrique de $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ mais $(2I_n)^4$ n'est pas égal à $(2I_n)^2$.
