

Éléments de réflexion | Pistes de recherche

Les éléments développés ci-après ne sont souvent que des indications pour aboutir à la solution, qui détaillent la plupart du temps un cheminement à suivre pour montrer le résultat demandé. La plupart des calculs sont laissés aux lecteurs... La mise en forme de certains calculs est faite de sorte à économiser de l'espace et donc du papier, mais il conviendrait de ne pas les écrire en ligne notamment comme cela l'est parfois.

Un peu de technique

EX. 1 | Réf. 3740

On rappelle que $\mathbb{R}_2[X]$ désigne le \mathbb{R} -espace vectoriel des polynômes de degré inférieur ou égal à 2, dont on note $\mathcal{B} = (1, X, X^2)$ la base canonique.

- Justifier que pour tout $P \in \mathbb{R}_2[X]$, on a $2XP - (X^2 - 1)P' \in \mathbb{R}_2[X]$.
- Justifier que l'application $f : \begin{cases} \mathbb{R}_2[X] & \longrightarrow \mathbb{R}_2[X] \\ P & \longmapsto 2XP - (X^2 - 1)P' \end{cases}$ est un endomorphisme de $\mathbb{R}_2[X]$.
- Soit $P = aX^2 + bX + c$ où $(a, b, c) \in \mathbb{R}^3$. Expliciter $f(P)$ en fonction de a, b et c .
- Déterminer la matrice de f dans la base canonique de $\mathbb{R}_2[X]$.
- Déterminer une base et la dimension de $\text{Ker}(f)$ et $\text{Im}(f)$.
- L'endomorphisme f est-il un automorphisme ?

EX. 1 | Éléments de correction | Réf. 3740

- Soit $P \in \mathbb{R}_2[X]$. En notant a_2 le coefficient de degré 2 de P , par opération sur les degrés on a :

$$\underbrace{\underbrace{2XP}_{\substack{\in \mathbb{R}_3[X] \text{ avec pour} \\ \text{coef. dominant } 2a_2}} - \underbrace{(X^2 - 1)}_{\substack{\in \mathbb{R}_2[X]}} \times \underbrace{P'}_{\substack{\in \mathbb{R}_1[X] \text{ avec pour} \\ \text{coef. dominant } 2a_2}}}_{\substack{\in \mathbb{R}_3[X] \text{ avec pour} \\ \text{coef. dominant } 2a_2}} \in \mathbb{R}_2[X] \text{ car les termes de degré 3 s'annulent}$$

- On a déjà $f : \mathbb{R}_2[X] \longrightarrow \mathbb{R}_2[X]$. Il reste à vérifier son caractère linéaire. Soit alors $(P_1, P_2) \in \mathbb{R}_2[X] \times \mathbb{R}_2[X]$ et $\lambda \in \mathbb{R}$. On pose $P_3 = \lambda P_1 + P_2$. Alors :

$$\begin{aligned} f(P_3) &= 2XP_3 - (X^2 - 1)P_3' \\ &= 2X(\lambda P_1 + P_2) - (X^2 - 1)(\lambda P_1 + P_2)' \\ &= \lambda 2XP_1 + 2XP_2 - (X^2 - 1)(\lambda P_1' + P_2') \text{ par linéarité de la dérivation} \\ &= \lambda 2XP_1 + 2XP_2 - \lambda(X^2 - 1)P_1' - (X^2 - 1)P_2' \\ &= \lambda f(P_1) + f(P_2) \end{aligned}$$

ce qui assure le caractère linéaire de f .

Par conséquent, f est une application linéaire de $\mathbb{R}_2[X]$ dans $\mathbb{R}_2[X]$. C'est donc un endomorphisme de $\mathbb{R}_2[X]$.

- En posant $P = aX^2 + bX + c$, il vient directement que : $f(P) = 2X(aX^2 + bX + c) - (X^2 - 1)(2aX + b) = 2aX^3 + 2bX^2 + 2cX - 2aX^3 - bX^2 + 2aX + b = bX^2 + (2c + 2a)X + b$

- En notant $\mathcal{B} = (1, X, X^2)$ la base canonique et en utilisant la question précédente, on trouve que $f(1) = 2X$,

$$f(X) = X^2 + 1 \text{ et } f(X^2) = 2X. \text{ Par suite, on en déduit que } \text{Mat}_{\mathcal{B}}(f) = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 2 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}.$$

- Il est immédiat que $\text{Mat}_{\mathcal{B}}(f)$ est de rang 2, par suite $\text{rg}(f) = 2$ et d'après le théorème du rang, puisque $\dim(\mathbb{R}_2[X]) = 3$, il vient que $\dim(\text{Ker}(f)) = 1$. Or on remarque toujours à l'aide de la matrice de f que $f(1 - X^2) = \vec{0}$ et donc que $1 - X^2 \in \text{Ker}(f)$ ce qui en fait une base puisque $1 - 2X$ est non nul et que $\text{Ker}(f)$ est une droite vectorielle.

On en déduit donc que $\text{Im}(f) = \text{Vect}(\underbrace{2X, X^2 + 1}_{\substack{\text{famille de 2 vecteurs} \\ \text{non colinéaires donc libre}}})$ et $\text{Ker}(f) = \text{Vect}(1 - X^2)$.

- Puisque $\dim(\text{Ker}(f)) \neq 0$, f n'est pas injectif, et par suite n'est pas bijectif et par conséquent, f n'est pas un automorphisme.

Mobiliser l'ensemble de ses connaissances

EX. 2 | Réf. 3741

On note \mathcal{E} le sous-ensemble de $\mathcal{M}_3(\mathbb{R})$ défini par :

$$\mathcal{E} = \left\{ \begin{pmatrix} a+c & b & c \\ b & a+2c & b \\ c & b & a+c \end{pmatrix}, (a, b, c) \in \mathbb{R}^3 \right\}$$

On note alors $I_3 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$ et $A = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}$.

- Calculer A^2 .
- Montrer que la famille (I_3, A, A^2) est une famille libre de $\mathcal{M}_3(\mathbb{R})$.
- Montrer que \mathcal{E} est un sous-espace vectoriel de $\mathcal{M}_3(\mathbb{R})$.
- Montrer que la famille (I_3, A, A^2) est une base de \mathcal{E} . En déduire la dimension de \mathcal{E} .
- Soit alors $f : \begin{array}{c} \mathcal{M}_3(\mathbb{R}) \longrightarrow \mathcal{M}_3(\mathbb{R}) \\ M \longmapsto A \times M \end{array}$.
 - Montrer que $f \in \mathcal{L}(\mathcal{E})$.
 - Déterminer la matrice de f dans la base (I_3, A, A^2) .
 - En déduire que $f \circ f \circ f = 2f$.

EX. 2 | Éléments de correction | Réf. 3741

1. On obtient directement que $1A^2 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 2 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}$.

2. Supposons que l'on ait : $(\star) : \alpha I_3 + \beta A + \gamma A^2 = (0)$ où $(\alpha, \beta, \gamma) \in \mathbb{R}^3$.

On a clairement que $(\star) \Leftrightarrow \begin{pmatrix} \alpha + \gamma & \beta & \gamma \\ \beta & 2\gamma & \beta \\ \gamma & \beta & \alpha + \gamma \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$ et ainsi par identification des coefficients des matrices, il vient que $\alpha = 0$, $\beta = 0$ et $\gamma = 0$.

Par conséquent, la famille (I_3, A, A^2) est une famille libre de $\mathcal{M}_3(\mathbb{R})$.

3. On remarque que : $M \in \mathcal{E} \Leftrightarrow \exists (a, b, c) \in \mathbb{R}^3, M = \begin{pmatrix} a+c & b & c \\ b & a+2c+b & b \\ c & b & a+c \end{pmatrix}$
 $\Leftrightarrow \exists (a, b, c) \in \mathbb{R}^3, M = aI_3 + bA + cA^2$
 $\Leftrightarrow M \in \text{Vect}(I_3, A, A^2)$

Par conséquent, $\mathcal{E} = \text{Vect}(I_3, A, A^2)$ et donc \mathcal{E} est bien un sous-espace vectoriel de $\mathcal{M}_3(\mathbb{R})$.

4. (I_3, A, A^2) est une famille libre et génératrice de \mathcal{E} . Elle en est donc une base. Comme elle est formée de 3 vecteurs, on en déduit que $\dim(\mathcal{E}) = 3$.

5. a. Soient $(M, N) \in \mathcal{M}_3(\mathbb{R}) \times \mathcal{M}_3(\mathbb{R})$ et $\lambda \in \mathbb{R}$. On pose $P = \lambda M + N$.

$$\begin{aligned} \text{Il vient alors : } f(P) &= f(\lambda M + N) && \text{et par conséquent } f \text{ est linéaire.} \\ &= A(\lambda M + N) \\ &= \lambda AM + AN \\ &= \lambda f(M) + f(N) \end{aligned}$$

De plus si $M \in \mathcal{E}$, alors il existe $(\alpha, \beta, \gamma) \in \mathbb{R}^3$ tel que $M = \alpha I_3 + \beta A + \gamma A^2$. D'où par linéarité de f , on a $f(M) = \alpha A + \beta A^2 + \gamma A^3$. Or $A^3 = 2A$, donc on a bien $f(M) \in \mathcal{E}$ et par suite $f \in \mathcal{L}(\mathcal{E})$.

- b. On obtient directement que $f(I_3) = A$, puis $f(A) = A^2$ et $f(A^2) = A^3$. Or $A^3 = \begin{pmatrix} 0 & 2 & 0 \\ 2 & 0 & 2 \\ 0 & 2 & 0 \end{pmatrix}$ c'est à dire

$$A^2 = 2A.$$

$$\text{Ainsi, on a : } \text{Mat}_{(I_3, A, A^2)}(f) = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

c. On sait que : $(f \circ f \circ f = 2f) \Leftrightarrow ((\text{Mat}_{(\mathbb{I}_3, A, A^2)}(f))^3 = 2\text{Mat}_{(\mathbb{I}_3, A, A^2)}(f))$.

Or on a $(\text{Mat}_{(\mathbb{I}_3, A, A^2)}(f))^3 = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 2 & 0 & 4 \\ 0 & 2 & 0 \end{pmatrix}$ ce qui est bien $2\text{Mat}_{(\mathbb{I}_3, A, A^2)}(f)$. D'où le résultat.

Pour s'occuper les jours de pluies

EX. 3 | Réf. 3742

Soit f l'endomorphisme de \mathbb{R}^4 dont la matrice dans la base canonique de \mathbb{R}^4 est la matrice $A = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 & 0 \\ m & 1 & -1 & 0 \\ 1 & -1 & m & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$ où

$m \in \mathbb{R}$.

1. Discuter de l'injectivité de f suivant m .
2. Dans tous les cas, donner le rang de f , une base et la dimension de $\text{Ker}(f)$ et $\text{Im}(f)$.

EX. 3 | Éléments de correction | Réf. 3742

1. On sait que f est injective si, et seulement si, son noyau est réduit au vecteur nul. Puisque f est un endomorphisme de \mathbb{R}^4 , c'est donc équivalent à dire que f est injective si, et seulement si, $\text{rg}(f) = 4$.

Or on a : $A \underset{\substack{L_2 \leftarrow L_2 - mL_1 \\ L_3 \leftarrow L_3 - L_1}}{\sim_L} \begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 & 0 \\ 0 & 1+m & -1-m & 0 \\ 0 & 0 & m-1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$ et ainsi on a : $(\text{rg}(f) = 4) \Leftrightarrow (m \neq 1 \text{ et } m \neq -1)$.

On en conclut que : $(f \text{ est injective}) \Leftrightarrow (m \in \{-1, 1\})$.

2. On notera $\mathcal{B}_4 = (\vec{e}_1, \dots, \vec{e}_4)$ la base canonique de \mathbb{R}^4 . On procède à un échelonnement en colonnes de la matrice A pour obtenir une base de $\text{Ker}(f)$ et $\text{Im}(f)$ dans chacun des cas :

Si $m = 1$: alors $A = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & -1 & 0 \\ 1 & -1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \underset{\substack{C_2 \leftarrow C_2 + C_1 \\ C_3 \leftarrow C_3 - C_1}}{\sim_C} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 2 & -2 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \underset{C_3 \leftarrow C_3 + C_2}{\sim_C} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 2 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \underset{C_4 \leftrightarrow C_3}{\sim_C} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$

On en déduit donc que $\text{Im}(f) = \text{Vect}((1, 1, 1, 0), (0, 2, 0, 0), (0, 0, 0, 1))$ qui est une famille de 3 vecteurs de $\text{Im}(f)$ dont la matrice dans la base canonique de \mathbb{R}^3 est échelonnée, donc est libre, ce qui donne une base de $\text{Im}(f)$.

Ainsi, on a $\text{rg}(f) = 3$ et d'après le théorème du rang $\dim(\text{Ker}(f)) = 1$.

On remarque par ailleurs en suivant les opérations sur les colonnes que : $f(\vec{e}_3 + \vec{e}_2) = \vec{0}$.

On en déduit donc que $\vec{e}_3 + \vec{e}_2 \in \text{Ker}(f)$ et puisque $\vec{e}_3 + \vec{e}_2 \neq \vec{0}$ et que $\dim(\text{Ker}(f)) = 1$, il vient $\text{Ker}(f) = \text{Vect}((0, 1, 1, 0))$.

Si $m = -1$: alors $A = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 & 0 \\ -1 & 1 & -1 & 0 \\ 1 & -1 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \underset{\substack{C_2 \leftarrow C_2 + C_1 \\ C_3 \leftarrow C_3 - C_1}}{\sim_C} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ -1 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & -2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \underset{\text{puis } C_3 \leftarrow C_2}{\sim_C} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ -1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$

On en déduit donc que $\text{Im}(f) = \text{Vect}((1, -1, 1, 0), (0, 0, -2, 0), (0, 0, 0, 1))$ qui est une famille de 3 vecteurs de $\text{Im}(f)$ dont la matrice dans la base canonique de \mathbb{R}^3 est échelonnée, donc est libre, ce qui donne une base de $\text{Im}(f)$.

Ainsi, on a $\text{rg}(f) = 3$ et d'après le théorème du rang $\dim(\text{Ker}(f)) = 1$.

On remarque par ailleurs en suivant les opérations sur les colonnes que : $f(\vec{e}_1 + \vec{e}_2) = \vec{0}$.

On en déduit donc que $\vec{e}_1 + \vec{e}_2 \in \text{Ker}(f)$ et puisque $\vec{e}_1 + \vec{e}_2 \neq \vec{0}$ et que $\dim(\text{Ker}(f)) = 1$, il vient $\text{Ker}(f) = \text{Vect}((1, 1, 0, 0))$.

Si $m \notin \{-1, 1\}$: on sait que dans ce cas $\text{rg}(f) = 4$, donc d'après la caractérisation des endomorphismes bijectifs, on en déduit que f est un automorphisme et dans ce que $\text{Im}(f) = \mathbb{R}^4$ et $\text{Ker}(f) = \{\vec{0}\}$.

EX. 4 | Réf. 3744

On rappelle que $\mathcal{C}(\mathbb{R}, \mathbb{R})$ désigne le \mathbb{R} -espace vectoriel des fonctions continues sur \mathbb{R} à valeurs dans \mathbb{R} .

On définit les deux fonctions ch et sh appelées respectives cosinus hyperbolique et sinus hyperbolique par :

$$\text{ch} : \begin{cases} \mathbb{R} & \longrightarrow & \mathbb{R} \\ x & \longmapsto & \frac{e^x + e^{-x}}{2} \end{cases} \quad \text{et} \quad \text{sh} : \begin{cases} \mathbb{R} & \longrightarrow & \mathbb{R} \\ x & \longmapsto & \frac{e^x - e^{-x}}{2} \end{cases}$$

On note alors $H = \text{Vect}(\text{ch}, \text{sh})$ et $F = \{f \in H, f(\ln(2)) = 0\}$.

- Déterminer la dimension de H .
- Montrer que F est un sous-espace vectoriel de H .
- Déterminer une base et la dimension de F .
- Soit $\varphi : \begin{cases} H & \longrightarrow & \mathbb{R}^2 \\ f & \longmapsto & (f(-\ln(2)), f(\ln(2))) \end{cases}$. Montrer que φ est un isomorphisme.

EX. 4 | Éléments de correction | Réf. 3744

- H est un sous-espace de $\mathcal{C}(\mathbb{R}, \mathbb{R})$ par construction et même que H est de dimension finie inférieure ou égale à 2 car engendré par deux vecteurs.

Montrons que la famille $(x \mapsto \text{ch}(x), x \mapsto \text{sh}(x))$ est une famille libre.

Supposons donc que $\alpha \text{ch} + \beta \text{sh} = \vec{0}$ où $(\alpha, \beta) \in \mathbb{R}^2$, c'est à dire que l'on a : $\forall x \in \mathbb{R}, \quad \alpha \text{ch}(x) + \beta \text{sh}(x) = 0$.

En particulier, il vient que $\alpha \text{ch}(0) + \beta \text{sh}(0) = 0$ c'est à dire $\alpha = 0$.

Par suite : $\forall x \in \mathbb{R}, \quad \beta \text{sh}(x) = 0$.

Or puisque $\text{sh}(1) = \frac{e^1 - e^{-1}}{2} \neq 0$, il vient que $\beta = 0$.

Par conséquent, $\alpha = 0$ et $\beta = 0$. Donc la famille (ch, sh) est une famille libre.

Finalement, H est engendré par deux vecteurs qui forment une famille libre. Cette famille est donc une base de H et puisqu'elle est formée de deux vecteurs, on obtient que $\dim(H) = 2$.

- $F \subset H$: par construction ;

$\vec{0} \in F$: en effet, $\vec{0}(\ln(2)) = 0$ donc $\vec{0} \in F$

Stabilité par combinaison linéaire : Soient $(f_1, f_2) \in F$ et $\lambda \in \mathbb{R}$. On pose $f_3 = \lambda f_1 + f_2$.

$$\begin{aligned} \text{Alors : } f_3(\ln(2)) &= (\lambda f_1 + f_2)(\ln(2)) && \text{et donc } f_3 \in F \text{ ce qui assure la stabilité de } F \text{ par combi-} \\ &= (\lambda f_1)(\ln(2)) + f_2(\ln(2)) \\ &= \lambda \underbrace{f_1(\ln(2))}_{=0 \text{ car } f_1 \in F} + \underbrace{f_2(\ln(2))}_{=0 \text{ car } f_2 \in F} \\ &= 0 \end{aligned}$$

naison linéaire.

On en déduit donc que F est bien un sous-espace vectoriel de H .

- Puisque F est un sous-espace vectoriel de H , il est de dimension au plus 2.

$$\begin{aligned}
(f \in F) &\Leftrightarrow \left(\exists (\alpha, \beta) \in \mathbb{R}^2, \begin{cases} f = \alpha \operatorname{ch} + \beta \operatorname{sh} \\ f(\ln(2)) = 0 \end{cases} \right) \\
&\Leftrightarrow \left(\exists (\alpha, \beta) \in \mathbb{R}^2, \begin{cases} \forall x \in \mathbb{R}, f(x) = \alpha \operatorname{ch}(x) + \beta \operatorname{sh}(x) \\ f(\ln(2)) = 0 \end{cases} \right) \\
&\Leftrightarrow \left(\exists (\alpha, \beta) \in \mathbb{R}^2, \begin{cases} \forall x \in \mathbb{R}, f(x) = \alpha \operatorname{ch}(x) + \beta \operatorname{sh}(x) \\ \frac{5}{4}\alpha + \frac{3}{4}\beta = 0 \end{cases} \right) \\
&\Leftrightarrow \left(\exists \beta \in \mathbb{R}, f = \beta \left(-\frac{3}{5} \operatorname{ch} + \operatorname{sh} \right) \right) \\
&\Leftrightarrow \left(f \in \operatorname{Vect} \left(x \mapsto -\frac{3}{5} \operatorname{ch} + \operatorname{sh} \right) \right)
\end{aligned}$$

On en déduit que $\dim(F) = 1$ et que $F = \operatorname{Vect} \left(x \mapsto -\frac{3}{5} \operatorname{ch} + \operatorname{sh} \right)$.

4. Caractère linéaire de Φ : soient $(f_1, f_2) \in H \times H$ et $\lambda \in \mathbb{R}$. On note $f_3 = \lambda f_1 + f_2$.

$$\begin{aligned}
\text{On a alors : } \varphi(f_3) &= (f_3(-\ln(2)), f_3(\ln(2))) && \text{et par suite } \varphi \text{ est bien} \\
&= ((\lambda f_1 + f_2)(-\ln(2)), (\lambda f_1 + f_2)(\ln(2))) \\
&= ((\lambda f_1)(-\ln(2)) + f_2(-\ln(2)), (\lambda f_1)(\ln(2)) + f_2(\ln(2))) \\
&= (\lambda f_1(-\ln(2)) + f_2(-\ln(2)), \lambda f_1(\ln(2)) + f_2(\ln(2))) \\
&= (\lambda f_1(-\ln(2)), \lambda f_1(\ln(2))) + (f_2(-\ln(2)), f_2(\ln(2))) \\
&= \lambda (f_1(-\ln(2)), f_1(\ln(2))) + (f_2(-\ln(2)), f_2(\ln(2))), \\
&= \lambda \varphi(f_1) + \varphi(f_2)
\end{aligned}$$

linéaire.

$$\text{On obtient donc : } \varphi(\operatorname{ch}) = \left(\frac{5}{4}, \frac{5}{4} \right) \text{ et } \varphi(\operatorname{sh}) = \left(-\frac{3}{4}, \frac{5}{4} \right).$$

En notant \mathcal{B}_2 la base canonique de \mathbb{R}^2 , on en déduit que $\operatorname{Mat}_{(\operatorname{ch}, \operatorname{sh}), \mathcal{B}_2}(\varphi) = \begin{pmatrix} \frac{5}{4} & -\frac{3}{4} \\ \frac{5}{4} & \frac{5}{4} \end{pmatrix}$ qui est clairement de

rang 2 puisque ses colonnes ne sont pas proportionnelles.

Par suite, φ est une application linéaire de rang 2 entre deux espaces de dimension 2. D'après le théorème de caractérisation des isomorphismes, φ est un isomorphisme.

EX. 5 | Réf. 3743

Dans tout cet exercice, m désigne un réel et on note $A(m)$ la matrice $A(m) = \begin{pmatrix} 1 & m & m \\ 0 & 1-m & 0 \\ 0 & 0 & 1-m \end{pmatrix}$

On désignera par f l'endomorphisme de \mathbb{R}^3 dont la matrice dans la base canonique de \mathbb{R}^3 est la matrice $A(m)$.

On note par ailleurs $I_3 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$.

1. On suppose dans cette question que $m = 1$.

- Déterminer une base du noyau et de l'image de f .
- Calculer, pour tout n entier naturel non nul $(A(1))^n$.

2. Dans toute la suite de l'exercice on suppose que $m \neq 1$.

- Justifier le fait que $A(m)$ est inversible.
- Déterminer deux réels a et b dépendants de m tels que l'on ait $(A(m))^2 = aA(m) + bI_3$.
- En déduire une expression de $(A(m))^{-1}$ en fonction de $A(m)$ et de I_3 , puis expliciter les coefficients de $(A(m))^{-1}$ en fonction de m .

3. On pose $J = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix}$.

- Calculer J^2 .
- En déduire J^k en fonction de J et de k pour tout $k \in \mathbb{N}^*$.
- Exprimer $A(m)$ en fonction de I_3 , J et m .
- En déduire, pour tout $n \in \mathbb{N}^*$: $(A(m))^n = I_3 + (1 - (1 - m)^n)J$.

EX. 5 | Éléments de correction | Réf. 3743

Dans toute la suite, on note $\mathcal{B}_3 = (\vec{e}_1, \dots, \vec{e}_3)$ la base canonique de \mathbb{R}^3

1. a. Puisqu $A(1) = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$. Par suite, $\text{rg}(A(1)) = 1$, donc $\text{rg}(f) = 1$ et ainsi $\text{Im}(f) = \text{Vect}(\vec{e}_1)$.

Ainsi, d'après le théorème du rang, on en déduit que $\dim(\text{Ker}(f)) = 2$.

De plus, on remarque que $f(\vec{e}_2 - \vec{e}_1) = \vec{0}$ et $f(\vec{e}_3 - \vec{e}_1) = \vec{0}$. Donc $\vec{e}_2 - \vec{e}_1 \in \text{Ker}(f)$ et $\vec{e}_3 - \vec{e}_1 \in \text{Ker}(f)$. Ces deux vecteurs sont non nuls non colinéaires. Ils forment donc une famille libre de deux vecteurs de $\text{Ker}(f)$ qui est lui-même de dimension 2, et par conséquent forment une base de $\text{Ker}(f)$. Ainsi $\text{Ker}(f) = \text{Vect}(\vec{e}_2 - \vec{e}_1, \vec{e}_3 - \vec{e}_1)$.

- b. On remarque que $A(1)^2 = A(1)$. Un raisonnement par récurrence sur n permettrait alors de montrer que $(A(1))^n = A(1)$.
2. a. La matrice $A(m)$ étant triangulaire supérieure, elle est inversible si, et seulement si, tous ses termes diagonaux sont non nuls. Or puisque $m \neq 1$ c'est le cas. Donc $A(m)$ est inversible.

- b. Un calcul direct donne que $(A(m))^2 = \begin{pmatrix} m^2 & m & m \\ 0 & (1-m)^2 & 0 \\ 0 & 0 & (1-m)^2 \end{pmatrix}$

Pour tout $(a, b) \in \mathbb{R}^2$, on a : $aA(m) + bI_3 = \begin{pmatrix} a+b & am & am \\ 0 & a(1-m) + b & 0 \\ 0 & 0 & a(1-m) + b \end{pmatrix}$.

Donc par identification des coefficients pour obtenir la décomposition voulue, il est nécessaire que (a, b) soit tel que $\begin{cases} a+b = m^2 \\ a(1-m) + b = (1-m)^2 \end{cases}$ ce qui donne $a = 2 - m$ et $b = m - 1$.

Réciproquement, on vérifie directement que $(2-m)A(m) + (m-1)I_3 = (A(m))^2$.

- c. On en déduit donc que : $A(m)(A(m) - (m-2)I_3) = (m-1)I_3$.

Si $m = 1$: on sait déjà que $A(1)$ n'est pas inversible puisque ses trois colonnes sont liées.

Si $m \neq 1$: alors $A(m) \left(\frac{1}{m-1}A(m) - \frac{m-2}{m-1}I_3 \right) = I_3$

Ainsi $A(m)$ est inversible d'inverse $\frac{1}{m-1}A(m) - \frac{m-2}{m-1}I_3$.

3. a. On trouve directement que $J^2 = \begin{pmatrix} 0 & -1 & -1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$ c'est à dire $J^2 = -J$.

- b. De même, on obtient directement que $J^3 = J$ Par suite, on a clairement que : $\forall p \in \mathbb{N}, J^{2p} = -J$ et $J^{2p+1} = J$.

- c. On a directement que $A(m) = I_3 + mJ$.

- d. Soit $n \in \mathbb{N}^*$. Puisque $I_3 \cdot (mJ) = (mJ) \cdot I_3$, on peut utiliser la formule du binôme de Newton pour obtenir que :

$$\begin{aligned}
(A(m))^n &= \sum_{k=0}^n \binom{n}{k} (\mathbb{I}_3)^{n-k} (mJ)^k \\
&= \sum_{k=0}^n \binom{n}{k} m^k J^k \\
&= \mathbb{I}_3 + \left(\sum_{1 \leq 2p \leq n} \binom{n}{2p} m^{2p} J^{2p} \right) + \left(\sum_{1 \leq 2p+1 \leq n} \binom{n}{2p+1} m^{2p+1} J^{2p+1} \right) \\
&= \mathbb{I}_3 + \left(\sum_{1 \leq 2p \leq n} \binom{n}{2p} m^{2p} (-J) \right) + \left(\sum_{1 \leq 2p+1 \leq n} \binom{n}{2p+1} m^{2p+1} J \right) \\
&= \mathbb{I}_3 + \left(- \sum_{1 \leq 2p \leq n} \binom{n}{2p} m^{2p} \right) + \left(\sum_{1 \leq 2p+1 \leq n} \binom{n}{2p+1} m^{2p+1} \right) J \\
&= \mathbb{I}_3 - \left(\sum_{1 \leq 2p \leq n} \binom{n}{2p} m^{2p} \right) - \left(\sum_{1 \leq 2p+1 \leq n} \binom{n}{2p+1} m^{2p+1} \right) J \\
&= \mathbb{I}_3 - \left(\sum_{1 \leq 2p \leq n} \binom{n}{2p} (-1)^{2p} m^{2p} \right) + \left(\sum_{1 \leq 2p+1 \leq n} \binom{n}{2p+1} (-1)^{2p+1} m^{2p+1} \right) J \\
&= \mathbb{I}_3 - \left(\sum_{k=1}^n \binom{n}{k} m^k \right) J \\
&= \mathbb{I}_3 - \left(\left(\sum_{k=0}^n \binom{n}{k} m^k \right) - 1 \right) J \\
&= \mathbb{I}_3 - ((1-m)^n - 1) J \\
&= \mathbb{I}_3 + (1 - (1-m)^n) J
\end{aligned}$$