

1. On considère l'application linéaire $f : \mathbf{R}^3 \rightarrow \mathbf{R}^3$ dont la matrice, par rapport à la base canonique, est

$$M = \begin{pmatrix} 1 & 1 & -2 \\ -6 & -8 & 6 \\ 2 & 3 & -1 \end{pmatrix}.$$

- a. Décrire le sous-espace $\text{Ker}(f) \subseteq \mathbf{R}^3$ par un système d'équations linéaires.

✓ Si $x \in \mathbf{R}^3$ désigne un vecteur inconnu de coordonnées x_1, \dots, x_3 , l'équation $x \in \text{ker}(f)$ s'écrit $A \cdot x = \vec{0}$, et donne le système

$$\begin{cases} 1x_1 + 1x_2 - 2x_3 = 0 \\ -6x_1 - 8x_2 + 6x_3 = 0 \\ 2x_1 + 3x_2 - 1x_3 = 0 \end{cases}$$

- b. Résoudre ce système, et donner une base du noyau $\text{Ker}(f)$.

✓ Après quelques opérations sur les lignes on voit que le système n'a que rang 2, et est équivalent à

$$\begin{cases} x_1 - 5x_3 = 0 \\ x_2 + 3x_3 = 0 \end{cases} \quad (*)$$

Pour la solution générale on peut donc choisir x_3 librement. Pour obtenir une base on choisit $x_3 = 1$, ce qui donne $x_1 = 5$ et $x_2 = -3$, donc la base a une seule vecteur $(5, -3, 1)$.

- c. Trouver une base de l'image $\text{Im}(f)$.

✓ Si C_1, C_2, C_3 sont les trois colonnes de la matrice M , on sait qu'elles forment une famille génératrice de $\text{Im}(f)$. Or, on a trouvé la relation $5C_1 - 3C_2 + C_3 = 0$, donc cette famille n'est pas libre. On peut déduire de $C_3 = -5C_1 + 3C_2$ que $\text{Vect}(C_1, C_2, C_3) = \text{Vect}(C_1, C_2)$ et comme $[C_1, C_2]$ est une famille libre, c'est une base de $\text{Im}(f)$. (Il y a beaucoup d'autres bases, donc de réponses correctes.)

- d. Montrer que $\mathbf{R}^3 = \text{Ker}(f) \oplus \text{Im}(f)$.

✓ Il suffit de montrer que la somme $\text{Ker}(f) + \text{Im}(f)$ est directe, car dans ce cas sa dimension est $\dim(\text{Ker}(f)) + \dim(\text{Im}(f)) = 3 = \dim(\mathbf{R}^3)$, et donc $\text{Ker}(f) + \text{Im}(f) = \mathbf{R}^3$ sera automatique. La somme est directe si et seulement si $\text{Ker}(f) \cap \text{Im}(f) = \{0\}$, et puisque $\text{Ker}(f)$ est engendré par un seul vecteur $v = (5, -3, 1)$, il suffit de montrer que $v \notin \text{Im}(f) = \text{Vect}(C_1, C_2)$, ou de façon équivalente que $[C_1, C_2, v]$ est une famille libre. Cela peut se faire par exemple en résolvant le système linéaire correspondant, ou en calculant le déterminant des coordonnées de C_1, C_2 et v .

2. Soit ϕ l'endomorphisme de \mathbf{Q}^3 associé de façon canonique à la matrice

$$A = \begin{pmatrix} 31 & -18 & 4 \\ 54 & -32 & 8 \\ 6 & -4 & 1 \end{pmatrix}.$$

- a. Montrer que les vecteurs $b_1 = (2, 3, 0)$, $b_2 = (1, 2, 1)$ et $b_3 = (2, 4, 1)$ sont des vecteurs propres de ϕ , et déterminer les valeurs propres correspondantes.

✓ On calcule $A \cdot b_1 = (8, 12, 0) = 4b_1$, $A \cdot b_2 = (-1, -2, -1) = -b_2$ et $A \cdot b_3 = (-6, -12, -3) = -3b_3$, donc ce sont des vecteurs propres pour les valeurs propres respectives 4, -1, -3.

- b. Montrer que ϕ est diagonalisable.

✓ Comme ils sont des vecteurs propres pour des valeurs propres distinctes, les vecteurs $[b_1, b_2, b_3]$ forment une famille libre, qui comme famille libre avec nombre de vecteurs égal à la dimension (3) de l'espace est une base. Ayant une base de vecteurs propres, ϕ est diagonalisable.

c. Donner une matrice inversible P et une matrice diagonale D telle que $D = P^{-1} \cdot A \cdot P$.

✓ La matrice de passage P de la base canonique à une base de vecteurs propres convient, et D sera diagonale avec les valeurs propres respectives comme coefficients diagonaux. D'après ce qui précède

$$P = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 2 \\ 3 & 2 & 4 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix} \quad \text{donne} \quad D = \begin{pmatrix} 4 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & -3 \end{pmatrix}.$$

d. Argumenter que $A^n = P \cdot D^n \cdot P^{-1}$ pour $n \in \mathbb{N}$, et donner une expression explicite pour D^n .

✓ Puisque $P^{-1} \cdot A \cdot P = D$ on aura $A = P \cdot D \cdot P^{-1}$ (multiplier l'équation à gauche par P et à droite par P^{-1}). En écrivant l'expansion de $A^n = (P \cdot D \cdot P^{-1})^n$ et en éliminant les facteurs $P^{-1} \cdot P = \mathbf{I}_3$ du produit on obtient $A^n = P \cdot D^n \cdot P^{-1}$ pour $n > 0$ (et pour $n = 0$ on a $P \cdot D^0 \cdot P^{-1} = P \cdot P^{-1} = \mathbf{I}_3 = A^0$). La matrice D^n est la matrice diagonale avec coefficients diagonaux 4^n , $(-1)^n$, et $(-4)^n$.

e. Calculer explicitement, en fonction de n , les 9 coefficients de A^n .

✓ Par diverses méthodes on peut calculer

$$P^{-1} = \begin{pmatrix} 2 & -1 & 0 \\ 3 & -2 & 2 \\ -3 & 2 & -1 \end{pmatrix}$$

et, en abrégant $4^n = a$, $(-1)^n = b$, et $(-4)^n = c$, on a

$$A^n = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 2 \\ 3 & 2 & 4 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} a & 0 & 0 \\ 0 & b & 0 \\ 0 & 0 & c \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 2 & -1 & 0 \\ 3 & -2 & 2 \\ -3 & 2 & -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4a + 3b - 6c & -2a - 2b + 4c & 2b - 2c \\ 6a + 6b - 12c & -3a - 4b + 8c & 4b - 4c \\ 3b - 3c & -2b + 2c & 2b - c \end{pmatrix}$$

ce qui donne après substitution de a, b, c les 9 coefficients de A^n .

3. Soit $E = \mathbf{C}^3$ et ϕ l'endomorphisme de E de matrice (par rapport à la base canonique)

$$B = \begin{pmatrix} 4 & 4 & -4 \\ -6 & 0 & 3 \\ 2 & 8 & -5 \end{pmatrix}.$$

a. Calculer $\det(B)$, et en déduire que 0 est une valeur propre de ϕ .

✓ On peut d'abord un facteur 4 de la première ligne et un facteur 3 de la seconde, et ensuite opérer sur les colonnes

$$\det(B) = 4 \times 3 \times \begin{vmatrix} 1 & 1 & -1 \\ -2 & 0 & 1 \\ 2 & 8 & -5 \end{vmatrix} = 12 \begin{vmatrix} -1 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 1 \\ -8 & 8 & -5 \end{vmatrix} = 12 \begin{vmatrix} 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 8 & -5 \end{vmatrix} = 0.$$

Cela implique que 0 est racine de $\chi_B = \det(X\mathbf{I}_3 - B)$ et donc une valeur propre de B .

b. Déterminer le polynôme caractéristique χ_B de B .

✓ Le calcul direct de

$$\begin{vmatrix} X-4 & -4 & 4 \\ 6 & X & -3 \\ -2 & -8 & X+5 \end{vmatrix}$$

est un peu fastidieux mais possible, et donne $X^3 + X^2(-4 + 0 + 5) + X(\begin{vmatrix} -4 & -4 \\ 6 & 0 \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} -4 & 4 \\ -2 & 5 \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} 0 & -3 \\ -8 & 5 \end{vmatrix}) - \det B = X^3 + X^2 - 12X$. C'est un peu plus simple si l'on ajoute la second colonne à la dernière, puis soustrait la dernière ligne de la second, donnant

$$\begin{vmatrix} X-4 & -4 & 0 \\ 6 & X & X-3 \\ -2 & -8 & X-3 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} X-4 & -4 & 0 \\ 8 & X+8 & 0 \\ -2 & -8 & X-3 \end{vmatrix} = (X-3) \begin{vmatrix} X-4 & -4 \\ 8 & X+8 \end{vmatrix} = (X-3)(X^2 + 4X)$$

ce qui donne aussi $X^3 + X^2 - 12X$ (d'autres simplifications sont également possibles).

c. Trouver toutes les valeurs propres de ϕ .

✓ La racine 0 de χ_B est déjà trouvée, les deux autres sont les racines du quotient après division par X , c'est-à-dire de $X^2 + X - 12$, et ses racines sont 3 et -4 . Cela correspond à la factorisation $\chi_B = X(X - 3)(X + 4)$ qu'on obtient encore plus facilement après la seconde méthode de calculer χ_B ci-dessus. Réponse donc: valeurs propres 0, 3 et -4 .

d. Argumenter sans calcul supplémentaire que ϕ est diagonalisable.

✓ On a trouvé 3 valeurs propres distinctes, ce qui donne 3 sous-espaces propres distincts, chacun de dimension au moins 1. Leur somme, toujours directe, et de dimension au moins $1 + 1 + 1 = 3$, et remplit donc tout notre espace vectoriel qui est de dimension 3. Si la somme des espaces propres remplit l'espace, l'endomorphisme est diagonalisable.

e. Trouver une base de E formée de vecteurs propres pour ϕ .

✓ Pour $\lambda = 0$, $\lambda = 3$ et $\lambda = -4$ on cherche les noyaux des matrices

$$B = \begin{pmatrix} 4 & 4 & -4 \\ -6 & 0 & 3 \\ 2 & 8 & -5 \end{pmatrix}, \quad B - 3I = \begin{pmatrix} 1 & 4 & -4 \\ -6 & -3 & 3 \\ 2 & 8 & -8 \end{pmatrix}, \quad B + 4I = \begin{pmatrix} 8 & 4 & -4 \\ -6 & 4 & 3 \\ 2 & 8 & -1 \end{pmatrix}$$

En appliquant le pivot de Gauss à ces matrices on les réduit respectivement à

$$\begin{pmatrix} 1 & -1 & 0 \\ 0 & 2 & -1 \end{pmatrix}, \quad \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -1 \end{pmatrix}, \quad \begin{pmatrix} 2 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

montrant que chacune est de rang 2 (il y a une dépendance linéaire entre ses lignes) et que leurs noyaux contiennent respectivement les vecteurs $(1, 1, 2)$, $(0, 1, 1)$, et $(1, 0, 2)$, qui forment une base de vecteurs propres, pour respectivement $\lambda = 0$, pour $\lambda = 3$ et pour $\lambda = -4$. On vérifie facilement que ce sont effectivement des vecteurs propres de B pour ces valeurs propres.