

## Correction de la fiche du 6 juin 2012

Tous les résultats (ou presque) peuvent être vérifiés avec un logiciel de calcul formel type Xcas, logiciel libre<sup>1</sup>.

**Exercice 1** *L'algèbre de  $M_n(\mathbb{K})$  n'est pas commutatif et en général*

$$(A + B)^2 \neq A^2 + 2AB + B^2$$

*Le développement de  $(A+B)^2$  donne  $A^2 + AB + BA + B^2$ . On a donc la propriété suivante :*

$$\text{Si } AB = BA \text{ alors } (A + B)^n = \sum_{k=0}^n \binom{n}{k} A^k B^{n-k}$$

*D'autre part, on peut remarquer que  $B$  est une matrice de transposition ce qui permet de trouver  $AB$  et  $BA$  facilement.*

**Exercice 2**

a) *L'espace est engendré par  $J = \begin{pmatrix} 1 & \cdots & 1 \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ 1 & \cdots & 1 \end{pmatrix}$  donc de dimension 1.*

b) *L'espace est engendré par les  $(E_{ii})_{1 \leq i \leq n}$  donc de dimension  $n$ .*

c) *L'espace est engendré par  $I_n$  donc de dimension 1.*

d) *L'espace est engendré par les  $(E_{ij})_{1 \leq i < j \leq n}$  donc de dimension  $\frac{n(n+1)}{2}$ .*

e) *L'espace est engendré par les  $(E_{ii})_{1 \leq i \leq n}$  et les  $(E_{ij} + E_{ji})_{1 \leq i < j \leq n}$  donc de dimension  $\frac{n(n+1)}{2}$ .*

f) *L'espace est engendré par les  $(E_{ij} - E_{ji})_{1 \leq i < j \leq n}$  donc de dimension  $\frac{n(n-1)}{2}$ .*

**Remarque 1** *Les matrices triangulaires supérieures carrées forment une algèbre (stabilité pour la multiplication) et  $M_n(\mathbb{K}) = T_n^+(\mathbb{K}) + T_n^-(\mathbb{K})$  avec des notations évidentes.*

**Remarque 2** *En notant  $S_n(\mathbb{K})$  et  $A_n(\mathbb{K})$  les matrices symétriques et anti-symétriques, on a  $M_n(\mathbb{K}) = S_n(\mathbb{K}) \oplus A_n(\mathbb{K})$ .*

<sup>1</sup>On peut télécharger le logiciel à l'adresse suivante [http://www-fourier.ujf-grenoble.fr/~parisse/giac\\_fr.html](http://www-fourier.ujf-grenoble.fr/~parisse/giac_fr.html)

**Exercice 3**

4 )  $\ker f = \langle e_2 \rangle$  et  $\text{Im} f = \langle e_2, e_2 + e_3 \rangle = \langle e_2, e_3 \rangle$ .

**Remarque 3**  $E \neq \ker f \oplus \text{Im} f$  puisque  $e_2$  est élément de l'espace image et du noyau.

**Exercice 4**

3 ) Pour  $k \geq 1$   $A^k = 3^{k-1} A$

4 ) On peut utiliser la formule du binôme de Newton :

$$(I_3 + A)^k = \frac{4^k - 1}{3} A + I_3 \text{ et } (3I_3 - 2A)^k = ((-1)^k - 1) 3^{k-1} A + 3^k I_3$$

**Exercice 5**

$$A^{100} = \begin{pmatrix} 401 & -400 \\ 400 & -399 \end{pmatrix}$$

Pour obtenir ce résultat, on peut utiliser la relation  $A = 4J + I$  et  $J^2 = 0$

**Exercice 6**

1 ) on vérifie que le déterminant de  $(e_1, e_2, e_3)$  n'est pas nul avec la règle de Sarrus.

2 ) Les coordonnées de  $u$  sont  $\frac{1}{2} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$  (il faut inverser la matrice de passage).

**Exercice 7** On écrit les matrices de passage des anciennes aux nouvelles bases :  $P_1$  dans  $\mathbb{R}^4$  et  $P_2$  dans  $\mathbb{R}^3$ . Si  $M'$  est la matrice de  $f$  dans les bases  $B$  et  $B'$ , on a alors

$$M' = P_2^{-1} M P_1 = \begin{pmatrix} \frac{4}{3} & 0 & \frac{4}{3} & \frac{-7}{3} \\ \frac{-2}{3} & 1 & \frac{-8}{3} & \frac{14}{3} \\ -1 & 0 & -4 & 7 \end{pmatrix}$$

**Remarque 4** Pour inverser  $P_2$ , on peut chercher à exprimer les coordonnées de l'ancienne base dans la nouvelle c'est à dire exprimer dans  $B'$  la base canonique  $(i, j, k)$ .

**Exercice 8**

3 ) On trouve  $a_n = n$  et  $b_n = \binom{n}{2} = \frac{n(n-1)}{2}$

**Exercice 9**

1 ) On calcule le déterminant de  $A$  et on trouve  $\det A = 2$  avec la règle de Sarrus

- 2) On calcule  $A^2$  et on trouve  $A^2 = A + 2I$  d'où  $\lambda = -1$  et  $\mu = 2$
- 3) De la relation au-dessus, on tire  $A \frac{1}{2}(A - I) = I$  d'où  $A^{-1} = \frac{1}{2}(A - I)$
- 4) Par récurrence, on trouve  $\alpha_{n+1} = \alpha_n + \beta_n$  et  $\beta_{n+1} = 2\beta_n$
- 5) On a  $u_n = (-1)^{n+1}$  et  $v_n = 2^n$
- 6) D'où  $\alpha_n = \frac{2^n - (-1)^n}{3}$  et  $\beta_n = \frac{2^n + 2(-1)^n}{3}$  puis  $A^n$

### Exercice 10

- 1)  $\ker A = \langle e_3 \rangle$  donc l'application linéaire représentée par  $B$  doit envoyer les 3 vecteurs de la base canonique sur  $e_3$ . D'où  $B = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ a & b & c \end{pmatrix}$

- 2) Par calcul matriciel on montre que  $C = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ -2b & b & 3b \end{pmatrix}$

**Exercice 11** On sait que  $A^{-1} = \frac{1}{\det A} {}^t \text{Comat}(A)$  donc pour  $A = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$  on obtient  $A^{-1} = \frac{1}{ad - bc} \begin{pmatrix} d & -b \\ -c & a \end{pmatrix}$

Dans  $\mathbb{Z}/2\mathbb{Z}$ ,  $ad - bc$  ne prend que deux valeurs : 0 ou 1. Il faut chercher les 6 matrices de déterminant non nul. (Rappel :  $1 + 1 = 0$  et  $-1 = 1$ ).

$$\begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

### Exercice 12

- 1)  $E_{ij}$  envoie le vecteur  $e_j$  sur  $e_i$  et  $E_{kl}$  envoie  $e_l$  sur  $e_k$ . On peut donc schématiser le produit  $E_{ij} \times E_{kl}$  par :

$$\begin{array}{ccc} E_{kl} & E_{ij} & \\ E \longrightarrow & E \longrightarrow & E \\ e_l \longrightarrow & e_k & \\ & e_j \longrightarrow & e_i \end{array}$$

Au final,  $E_{ij} \times E_{kl}$  n'est différent de 0 que si  $k = j$  et il correspond à l'application qui envoie  $e_l$  sur  $e_i$ . D'où le résultat à retenir :

$$\boxed{E_{ij} \times E_{kl} = \delta_{jk} E_{il}}$$

- 2) Il faut décomposer  $Z$  sur la base canonique et chercher les cas possibles où  $\forall (i, j) \in \llbracket 1 \cdots n \rrbracket^2 \quad \sum_{1 \leq l \leq n} z_{kl} E_{ij} \times E_{kl} = \sum_{1 \leq l \leq n} z_{kl} E_{kl} \times E_{ij}$ . Le calcul donne alors  $i = l, j = k$  puis  $i = k, j = l$  d'où  $z_{kk} = z_{ll}$  et  $z_{kl} = 0$  si  $k \neq l$ . Au final  $Z = \lambda I_n$  homothétie.

**Exercice 13**

$$1) M = \begin{pmatrix} 1 & 1 & \cdots & 1 \\ 0 & 1 & \cdots & 1 \\ \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ 0 & \cdots & 0 & 1 \end{pmatrix} \text{ de déterminant } 1.$$

2) On peut exprimer les  $(x^k)$  en fonction des  $(q_k)$  ou inverser la matrice  $M$  avec Gauss ( $\forall 0 < k \leq n \ C_k \leftarrow C_k - C_{k-1}$ ). En notant  $P(X) = \sum_{k=0}^n p_k x^k = \sum_{k=0}^n p'_k q_k$  on a  $p'_n = p_n$  puis pour  $n > k \geq 0 \ p'_k = p_k - p_{k+1}$