

Série 3: Matrices

Exercice 1.

Soit

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & -1 & 0 \end{pmatrix}$$

1. Calculer A^2 et A^3 . Calculer $A^3 - A^2 + A - I$.
2. Exprimer A^{-1} en fonction de A^2 , A et I .
3. Exprimer A^4 en fonction de A^2 , A et I .

Exercice 2.

Soit A la matrice

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

Calculer $(A - 2I)^3$, puis en déduire que A est inversible et déterminer A^{-1} en fonction de I , A et de A^2 .

Exercice 3.

Soit $\beta = (e_1, e_2, e_3)$ la base canonique de $\mathbb{R}^3$.

Soit u l'application linéaire qui à un vecteur $x = (x_1, x_2, x_3) \in \mathbb{R}^3$ associe le vecteur

$$u(x) = (x_2 - 2x_3, 2x_1 - x_2 + 4x_3, x_1 - x_2 + 3x_3)$$

1. Déterminer la matrice A de u dans la base canonique.
2. Déterminer une base (a, b) de $\ker(u - Id)$.
3. Donner un vecteur c tel que $\ker(u) = \text{vect}(c)$.
4. Montrer que $\beta' = (a, b, c)$ est une base de $\mathbb{R}^3$.
5. Déterminer la matrice D de u dans la base β' .
6. Montrer que $\text{Im}(u) = \ker(u - Id)$.
7. Montrer que $\ker(u) \oplus \text{Im}(u) = \mathbb{R}^3$.

Exercice 4.

Soit $u : \mathbb{R}_2[X] \rightarrow \mathbb{R}[X]$ défini par $u(P) = P + (1 - X)P'$

Soit $\beta = (1, X, X^2)$ la base canonique de $\mathbb{R}_2[X]$

1. Montrer que u est un endomorphisme de $\mathbb{R}_2[X]$.
2. Déterminer la matrice de u dans β .
3. Déterminer le noyau et l'image de u .

Solutions

Exercice 1.

1.

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

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

$$A^3 - A^2 + A - I = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix}$$

$$+ \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & -1 & 0 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} = O$$

2. $A^3 - A^2 + A - I = O \Leftrightarrow A(A^2 - A + I) = I$ donc $A^{-1} = A^2 - A + I$

3. $A^3 = A^2 - A + I$ donc

$$A^4 = A(A^2 - A + I) = A^3 - A^2 + A = (A^2 - A + I) - A^2 + A = I$$

Exercice 2. On a:

$$A - 2I = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ -1 & 1 & -2 \\ -1 & 1 & -2 \end{pmatrix}$$

$$(A - 2I)^2 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ -1 & 1 & -2 \\ -1 & 1 & -2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ -1 & 1 & -2 \\ -1 & 1 & -2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 1 & -1 \\ 0 & -1 & 1 \\ 0 & -1 & 1 \end{pmatrix}$$

$$(A - 2I)^3 = (A - 2I)(A - 2I)^2 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ -1 & 1 & -2 \\ -1 & 1 & -2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 1 & -1 \\ 0 & -1 & 1 \\ 0 & -1 & 1 \end{pmatrix}$$

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

Ce qui entraine que

$$A^3 - 3 \times 2A^2 + 3 \times 2^2 A - 2^3 I = 0$$

Solutions

Car A et I commutent.

Ce qui équivaut à

$$A^3 - 6A^2 + 12A - 8I = 0$$

Soit encore

$$A^3 - 6A^2 + 12A = 8I$$

Puis en divisant par 8 et en mettant A en facteur

$$A \left(\frac{1}{8}A^2 - \frac{3}{4}A + \frac{3}{2}I \right) = I$$

Ce qui montre que A est inversible et que

$$A^{-1} = \frac{1}{8}A^2 - \frac{3}{4}A + \frac{3}{2}I$$

Exercice 3.

1. Les coordonnées de $u(x)$ dans la base canonique sont

$$\begin{pmatrix} x_2 - 2x_3 \\ 2x_1 - x_2 + 4x_3 \\ x_1 - x_2 + 3x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 1 & -2 \\ 2 & -1 & 4 \\ 1 & -1 & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}$$

Donc la matrice de u dans la base canonique est

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 1 & -2 \\ 2 & -1 & 4 \\ 1 & -1 & 3 \end{pmatrix}$$

2. Soit $X = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}$ les coordonnées d'un vecteur $x = (x_1, x_2, x_3)$ dans la base canonique

$$\begin{aligned} x &= (x_1, x_2, x_3) \in \ker(u - Id) \Leftrightarrow (A - I)X = 0 \\ &\Leftrightarrow \begin{pmatrix} -1 & 1 & -2 \\ 2 & -2 & 4 \\ 1 & -1 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \\ &\Leftrightarrow \begin{cases} -x_1 + x_2 - 2x_3 = 0 \\ 2x_1 - 2x_2 + 4x_3 = 0 \Leftrightarrow x_1 - x_2 + 2x_3 = 0 \Leftrightarrow x_1 = x_2 - 2x_3 \\ x_1 - x_2 + 2x_3 = 0 \end{cases} \end{aligned}$$

Donc $x = (x_2 - 2x_3, x_2, x_3) = x_2(1, 1, 0) + x_3(-2, 0, 1)$

Solutions

On pose $a = (1, 1, 0)$ et $b = (-2, 0, 1)$, (a, b) est une famille de deux vecteurs non proportionnels, donc libre, qui engendrent $\ker(u - Id)$, c'est une base de $\ker(u - Id)$.

3. Soit $X = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}$ les coordonnées d'un vecteur $x = (x_1, x_2, x_3)$ dans la base canonique

$$\begin{aligned} x = (x_1, x_2, x_3) \in \ker(u) &\Leftrightarrow AX = 0 \\ &\Leftrightarrow \begin{pmatrix} 0 & 1 & -2 \\ 2 & -1 & 4 \\ 1 & -1 & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \\ &\Leftrightarrow \begin{cases} x_2 - 2x_3 = 0 \\ 2x_1 - x_2 + 4x_3 = 0 \\ x_1 - x_2 + 3x_3 = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x_2 = 2x_3 \\ 2x_1 - 2x_3 + 4x_3 = 0 \\ x_1 - 2x_3 + 3x_3 = 0 \end{cases} \\ &\Leftrightarrow \begin{cases} x_2 = 2x_3 \\ 2x_1 + 2x_3 = 0 \\ x_1 + x_3 = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x_1 = -x_3 \\ x_2 = 2x_3 \end{cases} \end{aligned}$$

Donc $x = (-x_3, 2x_3, x_3)$, si on pose $c = (-1, 2, 1)$ alors $\ker(u) = \text{Vect}(c)$

4.

$$\begin{aligned} \det(a, b, c) &= \begin{vmatrix} 1 & -2 & -1 \\ 1 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & 1 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 0 & 2 \\ 1 & 1 \end{vmatrix} - \begin{vmatrix} -2 & -1 \\ 1 & 1 \end{vmatrix} \\ &= -2 - (-2 + 1) = -1 \neq 0 \end{aligned}$$

En développant par rapport à la première colonne, donc (a, b, c) est une base de $\mathbb{R}^3$.

5. $u(a) - a = 0_{\mathbb{R}^3} \Rightarrow u(a) = a$, de même $u(b) = b$ et $u(c) = 0_{\mathbb{R}^3}$ donc

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

6. D'après la matrice de u dans la base β' , $\text{Im}(u) = \text{Vect}(a, b) = \ker(u - Id)$

7. D'après le théorème du rang

$$\dim(\ker u) + \dim(\text{Im} u) = \dim(\mathbb{R}^3)$$

Il reste à montrer que l'intersection de $\ker(u)$ et de $\text{Im}(u)$ est le vecteur nul.

$$\begin{aligned} x \in \ker(u) \cap \text{Im}(u) &\Leftrightarrow \begin{cases} x \in \text{Im}(u) \\ x \in \ker(u) \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x \in \ker(u) \\ x \in \ker(u - Id) \end{cases} \\ &\Leftrightarrow \begin{cases} u(x) = 0_{\mathbb{R}^3} \\ u(x) - x = 0_{\mathbb{R}^3} \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} u(x) = 0_{\mathbb{R}^3} \\ u(x) = x \end{cases} \Leftrightarrow x = 0_{\mathbb{R}^3} \end{aligned}$$

Solutions

On a donc $\ker(u) \oplus \operatorname{Im}(u) = \mathbb{R}^3$

Exercice 4.

1.

$$\begin{aligned} u(\alpha P + \beta Q) &= \alpha P + \beta Q + (1 - X)(\alpha P + \beta Q)' \\ &= \alpha P + \beta Q + (1 - X)(\alpha P' + \beta Q') \\ &= \alpha(P + (1 - X)P') + \beta(Q + (1 - X)Q') = \alpha u(P) + \beta u(Q) \end{aligned}$$

Donc u est une application linéaire

$$d^\circ P \leq 2 \Rightarrow d^\circ u(P) \leq 2$$

Elle va de $\mathbb{R}_2[X]$ dans $\mathbb{R}_2[X]$ il s'agit d'un endomorphisme de $\mathbb{R}_2[X]$.

2.

$$\begin{aligned} u(1) &= 1 + (1 - X) \times 0 = 1 \\ u(X) &= X + (1 - X) \times 1 = 1 \\ u(X^2) &= X^2 + (1 - X) \times 2X = 2X - X^2 \\ A &= \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

3. $P \in \ker(u)$

$$\begin{aligned} u(P) &= 0 \Leftrightarrow u(aX^2 + bX + c) = au(X^2) + bu(X) + cu(1) \\ &= a(2X - X^2) + b + c = 0 \\ &\Leftrightarrow -aX^2 + 2aX + b + c = 0 \Leftrightarrow \begin{cases} a = 0 \\ c = -b \end{cases} \\ P &= bX - b = b(X - 1) \end{aligned}$$

Donc $\ker(u)$ est la droite vectorielle engendrée par le polynôme $X - 1$.

$$\begin{aligned} \operatorname{Im}(u) &= \operatorname{Vect}(u(1), u(X), u(X^2)) = \operatorname{Vect}(1, 1, 2X - X^2) \\ &= \operatorname{Vect}(1, 2X - X^2) \end{aligned}$$

Ces deux polynômes ne sont pas proportionnels ils forment donc une famille libre (et génératrice) de $\operatorname{Im}(u)$ donc une base de $\operatorname{Im}(u)$.