

DM3 (version A)

Exercice (d'après EML 2016)

On note I et A les matrices de $\mathcal{M}_3(\mathbb{R})$ définies par :

$$I = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \quad A = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

et \mathcal{E} l'ensemble des matrices de $\mathcal{M}_3(\mathbb{R})$ défini par :

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

PARTIE I : Étude de la matrice A

1. Calculer A^2 .

Démonstration.

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

□

2. Montrer que la famille (I, A, A^2) est libre.

Démonstration.

Soit $(\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3) \in \mathbb{R}^3$.

Supposons $\lambda_1 I + \lambda_2 A + \lambda_3 A^2 = 0_{\mathcal{M}_3(\mathbb{R})}$. Ceci équivaut à :

$$\begin{pmatrix} \lambda_1 + \lambda_3 & \lambda_2 & \lambda_3 \\ \lambda_2 & \lambda_1 + 2\lambda_3 & \lambda_2 \\ \lambda_3 & \lambda_2 & \lambda_1 + \lambda_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

qui se réécrit sous forme de système :

$$\begin{cases} \lambda_1 & + & \lambda_3 & = & 0 \\ & \lambda_2 & & = & 0 \\ & & \lambda_3 & = & 0 \\ \lambda_1 & + & 2\lambda_3 & = & 0 \end{cases} \Leftrightarrow \{\lambda_1 = \lambda_2 = \lambda_3 = 0\}$$

La famille (I, A, A^2) est libre.

□

3. a) Justifier, sans calcul, que la matrice A n'est pas inversible.

Démonstration.

$A \in \mathcal{M}_3(\mathbb{R})$, donc A est inversible si et seulement si $\text{rg}(A) = 3$. Or :

$$\text{rg}(A) = \text{rg} \left(\begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} \right) < 3 \quad \text{car } C_1 = C_3$$

A est non inversible.

Remarque

- On utilise ici la définition du rang d'une matrice :

$$\text{rg}(A) = \text{rg} \left(\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right)$$

- En utilisant la propriété $\text{rg}(A) = \text{rg}({}^t A)$, on peut aussi justifier que $\text{rg}(A) < 3$ car $L_1 = L_3$. \square

b) i. Soit $\lambda \in \mathbb{R}$. Montrer que :

$$\text{rg}(A - \lambda I) = 3 \quad \Leftrightarrow \quad \lambda \notin \{-\sqrt{2}, 0, \sqrt{2}\}$$

Démonstration.

Soit $\lambda \in \mathbb{R}$.

$$\begin{aligned} \text{rg}(A - \lambda I) &= \text{rg} \left(\begin{pmatrix} -\lambda & 1 & 0 \\ 1 & -\lambda & 1 \\ 0 & 1 & -\lambda \end{pmatrix} \right) \\ &\stackrel{L_1 \leftrightarrow L_2}{=} \text{rg} \left(\begin{pmatrix} 1 & -\lambda & 1 \\ -\lambda & 1 & 0 \\ 0 & 1 & -\lambda \end{pmatrix} \right) \\ &\stackrel{L_2 \leftarrow L_2 + \lambda L_1}{=} \text{rg} \left(\begin{pmatrix} 1 & -\lambda & 1 \\ 0 & 1 - \lambda^2 & \lambda \\ 0 & 1 & -\lambda \end{pmatrix} \right) \\ &\stackrel{L_2 \leftrightarrow L_3}{=} \text{rg} \left(\begin{pmatrix} 1 & -\lambda & 1 \\ 0 & 1 & -\lambda \\ 0 & 1 - \lambda^2 & \lambda \end{pmatrix} \right) \\ &\stackrel{L_3 \leftarrow L_3 - (1 - \lambda^2)L_2}{=} \text{rg} \left(\begin{pmatrix} 1 & -\lambda & 1 \\ 0 & 1 & -\lambda \\ 0 & 0 & \lambda + \lambda(1 - \lambda^2) \end{pmatrix} \right) \end{aligned}$$

La réduite obtenue est triangulaire supérieure. Elle est non inversible (*i.e.* de rang strictement inférieur à 3) si l'un de ses coefficients diagonaux est nul.

Autrement dit si : $\lambda + \lambda(1 - \lambda^2) = 0$. Ainsi :

$$\begin{aligned} A - \lambda I \text{ non inversible} &\Leftrightarrow \lambda + \lambda(1 - \lambda^2) = 0 \\ &\Leftrightarrow \lambda(2 - \lambda^2) = 0 \\ &\Leftrightarrow \lambda \in \{0, -\sqrt{2}, \sqrt{2}\} \end{aligned}$$

$\text{rg}(A - \lambda I) = 3 \Leftrightarrow \lambda \notin \{0, -\sqrt{2}, \sqrt{2}\}$
--

Remarque

- On cherche ici à déterminer les *valeurs propres de A*, c'est-à-dire les réels λ tels que $A - \lambda I$ n'est pas inversible (ce qui équivaut bien à $\text{rg}(A - \lambda I) < 3$).
- Dans la plupart des sujets, on demande simplement de vérifier que certains réels sont valeurs propres de A . La question aurait pu être tournée sous la forme suivante :

« Montrer que $-\sqrt{2}$, 0 et $\sqrt{2}$ sont des valeurs propres de A . »

Dans ce cas, il est inutile de faire le calcul de rang précédent avec λ quelconque.

Il faut au contraire faire le calcul du rang pour les valeurs de λ fournies par l'énoncé.

Plus précisément :

× cas $\lambda = \sqrt{2}$:

$$\begin{aligned} \text{rg}(A - \sqrt{2} I) &= \text{rg} \left(\begin{pmatrix} -\sqrt{2} & 1 & 0 \\ 1 & -\sqrt{2} & 1 \\ 0 & 1 & -\sqrt{2} \end{pmatrix} \right) \\ &\stackrel{L_2 \leftarrow \sqrt{2} L_2 + L_1}{=} \text{rg} \left(\begin{pmatrix} -\sqrt{2} & 1 & 0 \\ 0 & -1 & \sqrt{2} \\ 0 & 1 & -\sqrt{2} \end{pmatrix} \right) \\ &= \text{rg} \left(\begin{pmatrix} -\sqrt{2} & 1 & 0 \\ 0 & -1 & \sqrt{2} \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \right) < 3 \end{aligned}$$

Ainsi, $\sqrt{2}$ est une valeur propre de A .

× cas $\lambda = 0$:

$$\text{rg}(A - 0 I) = \text{rg} \left(\begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} \right) < 3$$

Ainsi, 0 est une valeur propre de A .

× cas $\lambda = -\sqrt{2}$:

$$\begin{aligned} \text{rg}(A - (-\sqrt{2}) I) &= \text{rg} \left(\begin{pmatrix} \sqrt{2} & 1 & 0 \\ 1 & \sqrt{2} & 1 \\ 0 & 1 & \sqrt{2} \end{pmatrix} \right) \\ &\stackrel{L_2 \leftarrow \sqrt{2} L_2 - L_1}{=} \text{rg} \left(\begin{pmatrix} \sqrt{2} & 1 & 0 \\ 0 & 1 & \sqrt{2} \\ 0 & 1 & \sqrt{2} \end{pmatrix} \right) \\ &= \text{rg} \left(\begin{pmatrix} \sqrt{2} & 1 & 0 \\ 0 & 1 & \sqrt{2} \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \right) < 3 \end{aligned}$$

Ainsi, $-\sqrt{2}$ est une valeur propre de A .

□

- ii. Montrer que l'ensemble $F = \{X \in \mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R}) \mid AX = \sqrt{2}X\}$ est un espace vectoriel et en déterminer une base. En déduire sa dimension.

Démonstration.

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

$$\begin{aligned}
 X \in F &\iff AX = \sqrt{2}X \\
 &\iff (A - \sqrt{2}I)X = 0 \\
 &\iff \begin{pmatrix} -\sqrt{2} & 1 & 0 \\ 1 & -\sqrt{2} & 1 \\ 0 & 1 & -\sqrt{2} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \\
 &\iff \begin{cases} -\sqrt{2}x + y & = 0 \\ x - \sqrt{2}y + z & = 0 \\ y - \sqrt{2}z & = 0 \end{cases} \\
 &\stackrel{L_1 \leftrightarrow L_2}{\iff} \begin{cases} x - \sqrt{2}y + z & = 0 \\ -\sqrt{2}x + y & = 0 \\ y - \sqrt{2}z & = 0 \end{cases} \\
 &\stackrel{L_2 \leftarrow L_2 + \sqrt{2}L_1}{\iff} \begin{cases} x - \sqrt{2}y + z & = 0 \\ -y + \sqrt{2}z & = 0 \\ y - \sqrt{2}z & = 0 \end{cases} \\
 &\iff \begin{cases} x - \sqrt{2}y + z & = 0 \\ y - \sqrt{2}z & = 0 \end{cases} \\
 &\iff \begin{cases} x - \sqrt{2}y & = -z \\ y & = \sqrt{2}z \end{cases} \\
 &\stackrel{L_1 \leftarrow L_1 + \sqrt{2}L_2}{\iff} \begin{cases} x & = z \\ y & = \sqrt{2}z \end{cases}
 \end{aligned}$$

On en déduit que :

$$\begin{aligned}
 F &= \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in \mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R}) \mid x = z \text{ et } y = \sqrt{2}z \right\} \\
 &= \left\{ \begin{pmatrix} z \\ \sqrt{2}z \\ z \end{pmatrix} \mid z \in \mathbb{R} \right\} \\
 &= \left\{ z \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ \sqrt{2} \\ 1 \end{pmatrix} \mid z \in \mathbb{R} \right\} = \text{Vect} \left(\begin{pmatrix} 1 \\ \sqrt{2} \\ 1 \end{pmatrix} \right)
 \end{aligned}$$

La famille $\left(\begin{pmatrix} 1 \\ \sqrt{2} \\ 1 \end{pmatrix} \right)$ est :

- × génératrice de F ,
- × libre car constituée d'un vecteur non nul.

Ainsi, la famille $\left(\begin{pmatrix} 1 \\ \sqrt{2} \\ 1 \end{pmatrix} \right)$ est une base de F .

Enfin, comme cette famille possède un seul vecteur, $\dim(F) = 1$.

□

iii. Même question pour les ensembles :

$$G = \{X \in \mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R}) \mid AX = 0\} \quad \text{et} \quad H = \{X \in \mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R}) \mid AX = -\sqrt{2}X\}$$

Démonstration.

Commençons par l'étude de G .

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

$$\begin{aligned} X \in G &\iff AX = 0 \\ &\iff \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \\ &\iff \begin{cases} y & = 0 \\ x & + z = 0 \\ y & = 0 \end{cases} \\ &\iff \begin{cases} x & + z = 0 \\ y & = 0 \end{cases} \\ &\iff \begin{cases} x & = -z \\ y & = 0 \end{cases} \end{aligned}$$

On en déduit que :

$$\begin{aligned} G &= \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in \mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R}) \mid x = -z \text{ et } y = 0 \right\} \\ &= \left\{ \begin{pmatrix} x \\ 0 \\ -x \end{pmatrix} \mid x \in \mathbb{R} \right\} \\ &= \left\{ x \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} \mid x \in \mathbb{R} \right\} \\ &= \text{Vect} \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} \right) \end{aligned}$$

La famille $\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} \right)$ est :

- × génératrice de G ,
- × libre car constituée d'un vecteur non nul.

Ainsi, la famille $\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} \right)$ est une base de G .

Enfin, comme cette famille possède un seul vecteur, $\dim(G) = 1$.

Étudions maintenant l'ensemble H .

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

$$\begin{aligned}
 X \in H &\iff AX = -\sqrt{2} x \\
 &\iff (A + \sqrt{2}I) X = 0 \\
 &\iff \begin{pmatrix} \sqrt{2} & 1 & 0 \\ 1 & \sqrt{2} & 1 \\ 0 & 1 & \sqrt{2} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \\
 &\iff \begin{cases} \sqrt{2} x + y & = 0 \\ x + \sqrt{2} y + z & = 0 \\ y + \sqrt{2} z & = 0 \end{cases} \\
 &\stackrel{L_1 \leftrightarrow L_2}{\iff} \begin{cases} x + \sqrt{2} y + z & = 0 \\ \sqrt{2} x + y & = 0 \\ y + \sqrt{2} z & = 0 \end{cases} \\
 &\stackrel{L_2 \leftarrow L_2 - \sqrt{2}L_1}{\iff} \begin{cases} x + \sqrt{2} y + z & = 0 \\ -y - \sqrt{2} z & = 0 \\ y + \sqrt{2} z & = 0 \end{cases} \\
 &\iff \begin{cases} x + \sqrt{2} y + z & = 0 \\ y + \sqrt{2} z & = 0 \end{cases} \\
 &\iff \begin{cases} x + \sqrt{2} y & = -z \\ y & = -\sqrt{2} z \end{cases} \\
 &\stackrel{L_1 \leftarrow L_1 - \sqrt{2} L_2}{\iff} \begin{cases} x & = z \\ y & = -\sqrt{2} z \end{cases}
 \end{aligned}$$

On en déduit que :

$$\begin{aligned} H &= \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in \mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R}) \mid x = z \text{ et } y = -\sqrt{2} z \right\} \\ &= \left\{ \begin{pmatrix} z \\ -\sqrt{2} z \\ z \end{pmatrix} \mid z \in \mathbb{R} \right\} \\ &= \left\{ z \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ -\sqrt{2} \\ 1 \end{pmatrix} \mid z \in \mathbb{R} \right\} = \text{Vect} \left(\begin{pmatrix} 1 \\ -\sqrt{2} \\ 1 \end{pmatrix} \right) \end{aligned}$$

La famille $\left(\begin{pmatrix} 1 \\ -\sqrt{2} \\ 1 \end{pmatrix} \right)$ est :

× génératrice de H ,

× libre car constituée d'un vecteur non nul.

$$\left(\begin{pmatrix} 1 \\ -\sqrt{2} \\ 1 \end{pmatrix} \right) \text{ est une base de } H.$$

Enfin, comme cette famille possède un seul vecteur, $\dim(H) = 1$.

□

iv. Montrer que la matrice $P = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ -\sqrt{2} & 0 & \sqrt{2} \\ 1 & -1 & 1 \end{pmatrix}$ est inversible et déterminer son inverse.

Démonstration.

On applique la méthode du pivot de Gauss.

$$\left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 1 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ -\sqrt{2} & 0 & \sqrt{2} & 0 & 1 & 0 \\ 1 & -1 & 1 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right)$$

On effectue les opérations $\begin{cases} L_2 \leftarrow L_2 + \sqrt{2}L_1 \\ L_3 \leftarrow L_3 - L_1 \end{cases}$. On obtient alors :

$$\left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 1 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & \sqrt{2} & 2\sqrt{2} & \sqrt{2} & 1 & 0 \\ 0 & -2 & 0 & -1 & 0 & 1 \end{array} \right)$$

On effectue l'opération $\{ L_3 \leftarrow L_3 + \sqrt{2}L_2 \}$. On obtient :

$$\left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 1 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & \sqrt{2} & 2\sqrt{2} & \sqrt{2} & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 4 & 1 & \sqrt{2} & 1 \end{array} \right)$$

La réduite obtenue est triangulaire supérieure à coefficients diagonaux tous non nuls. Elle est donc inversible et P est elle aussi inversible.

On effectue les opérations $\begin{cases} L_1 \leftarrow 4L_1 - L_3 \\ L_2 \leftarrow \sqrt{2}L_1 - L_3 \end{cases}$. On obtient alors

$$\left(\begin{array}{ccc|ccc} 4 & 4 & 0 & 3 & -\sqrt{2} & -1 \\ 0 & 2 & 0 & 1 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 4 & 1 & \sqrt{2} & 1 \end{array} \right)$$

On effectue l'opération $\{ L_1 \leftarrow L_1 - 2L_2 \}$. On obtient alors :

$$\left(\begin{array}{ccc|ccc} 4 & 0 & 0 & 1 & -\sqrt{2} & 1 \\ 0 & 2 & 0 & 1 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 4 & 1 & \sqrt{2} & 1 \end{array} \right)$$

On effectue les opérations $\begin{cases} L_1 \leftarrow \frac{1}{4}L_1 \\ L_2 \leftarrow \frac{1}{2}L_2 \\ L_3 \leftarrow \frac{1}{4}L_3 \end{cases}$. On obtient alors :

$$\left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 0 & \frac{1}{4} & -\frac{\sqrt{2}}{4} & \frac{1}{4} \\ 0 & 1 & 0 & \frac{1}{2} & 0 & -\frac{1}{2} \\ 0 & 0 & 1 & \frac{1}{4} & \frac{\sqrt{2}}{4} & \frac{1}{4} \end{array} \right)$$

$$P \text{ est inversible et } P^{-1} = \frac{1}{4} \begin{pmatrix} 1 & -\sqrt{2} & 1 \\ 2 & 0 & -2 \\ 1 & \sqrt{2} & 1 \end{pmatrix}.$$

□

v. Montrer que $A = PDP^{-1}$, où $D = \begin{pmatrix} -\sqrt{2} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \sqrt{2} \end{pmatrix}$.

Démonstration.

$$\begin{aligned} PDP^{-1} &= \frac{1}{4}P \begin{pmatrix} -\sqrt{2} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \sqrt{2} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & -\sqrt{2} & 1 \\ 2 & 0 & -2 \\ 1 & \sqrt{2} & 1 \end{pmatrix} \\ &= \frac{1}{4} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ -\sqrt{2} & 0 & \sqrt{2} \\ 1 & -1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -\sqrt{2} & 2 & -\sqrt{2} \\ 0 & 0 & 0 \\ \sqrt{2} & 2 & \sqrt{2} \end{pmatrix} \\ &= \frac{1}{4} \begin{pmatrix} 0 & 4 & 0 \\ 4 & 0 & 4 \\ 0 & 4 & 0 \end{pmatrix} = A \end{aligned}$$

$$A = PDP^{-1}$$

□

4. Montrer : $A^3 = 2A$.

Démonstration.

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

$$A^3 = 2A$$

□

PARTIE II : Étude d'une application définie sur \mathcal{E}

5. Montrer que \mathcal{E} est un sous-espace vectoriel de $\mathcal{M}_3(\mathbb{R})$ et que la famille (I, A, A^2) est une base de \mathcal{E} .
 En déduire la dimension de \mathcal{E} .

Démonstration.

- Montrons que \mathcal{E} est un sous-espace vectoriel de $\mathcal{M}_3(\mathbb{R})$.

$$\begin{aligned} \mathcal{E} &= \left\{ \begin{pmatrix} a+c & b & c \\ b & a+2c & b \\ c & b & a+c \end{pmatrix} \mid (a, b, c) \in \mathbb{R}^3 \right\} \\ &= \left\{ a \cdot \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} + b \cdot \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} + c \cdot \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 2 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix} \mid (a, b, c) \in \mathbb{R}^3 \right\} \\ &= \{ aI + bA + cA^2 \mid (a, b, c) \in \mathbb{R}^3 \} \\ &= \text{Vect}(I, A, A^2) \end{aligned}$$

De plus, $(I, A, A^2) \in (\mathcal{M}_3(\mathbb{R}))^3$.

\mathcal{E} est un sous-espace vectoriel de $\mathcal{M}_3(\mathbb{R})$.

- La famille (I, A, A^2) est :
 - × génératrice de \mathcal{E} ,
 - × libre d'après la question 2.

Ainsi, la famille (I, A, A^2) est une base de \mathcal{E} .

Enfin, comme (I, A, A^2) est constituée de 3 vecteurs, $\dim(\mathcal{E}) = 3$

□

6. Montrer que, pour toute matrice M de \mathcal{E} , la matrice AM appartient à \mathcal{E} .

Démonstration.

Soit $M \in \mathcal{E}$.

D'après la question précédente, $\mathcal{E} = \text{Vect}(I, A, A^2)$.

Il existe donc $(a, b, c) \in \mathbb{R}^3$ tels que : $M = aI + bA + cA^2$. Ainsi :

$$\begin{aligned} AM &= A(a \cdot I + b \cdot A + c \cdot A^2) \\ &= a \cdot A + b \cdot A^2 + c \cdot A^3 \\ &= a \cdot A + b \cdot A^2 + 2c \cdot A \quad (\text{d'après la question 4.}) \\ &= (a + 2c) \cdot A + b \cdot A^2 \end{aligned}$$

Or : $(a + 2c) \cdot A + b \cdot A^2 \in \text{Vect}(A, A^2) \subset \text{Vect}(I, A, A^2) = \mathcal{E}$.

Pour tout $M \in \mathcal{E}$, $AM \in \mathcal{E}$.

□

On note f l'application de \mathcal{E} dans \mathcal{E} qui, à toute matrice M de \mathcal{E} , associe AM .

7. Montrer que pour tout $(\lambda, \mu) \in \mathbb{R}^2$, pour tout $(M, N) \in \mathcal{E}^2$, $f(\lambda \cdot M + \mu \cdot N) = \lambda \cdot f(M) + \mu \cdot f(N)$.

Démonstration.

Soit $(\lambda, \mu) \in \mathbb{R}^2$ et soit $(M, N) \in \mathcal{E}^2$.

$$f(\lambda \cdot M + \mu \cdot N) = A(\lambda \cdot M + \mu \cdot N) = \lambda \cdot AM + \mu \cdot AN = \lambda \cdot f(M) + \mu \cdot f(N)$$

$$\boxed{\forall (\lambda, \mu) \in \mathbb{R}^2, \forall (M, N) \in \mathcal{E}^2, f(\lambda \cdot M + \mu \cdot N) = \lambda \cdot f(M) + \mu \cdot f(N)}$$

□

8. Exprimer $f(I)$, $f(A)$ et $f(A^2)$ en fonction des matrices I , A et A^2 .

Démonstration.

$$\boxed{f(I) = A, f(A) = A^2 \text{ et } f(A^2) = A^3 = 2A}$$

Remarque

L'objectif de ce type de question est de déterminer les coordonnées de $f(I)$, $f(A)$ et $f(A^2)$ dans la base (I, A, A^2) de \mathcal{E} . Ici, on a :

$$\begin{aligned} f(I) &= A &= 0 \cdot 1 + 1 \cdot A + 0 \cdot A^2 \\ f(A) &= A^2 &= 0 \cdot 1 + 0 \cdot A + 1 \cdot A^2 \\ f(A^2) &= 2A &= 0 \cdot 1 + 2 \cdot A + 0 \cdot A^2 \end{aligned}$$

Ainsi, dans la base (I, A, A^2) :

× $f(I)$ a pour coordonnées $(0, 1, 0)$.

× $f(A)$ a pour coordonnées : $(0, 0, 1)$.

× $f(A^2)$ a pour coordonnées : $(0, 2, 0)$.

□

9. Soit $M \in \mathcal{E}$. En utilisant la question 4., montrer que :

$$(f \circ f \circ f)(M) = 2f(M)$$

Démonstration.

$$\begin{aligned} (f \circ f \circ f)(M) &= f(f(f(M))) = f(f(AM)) = f(A \times AM) = f(A^2M) \\ &= A \times A^2M = A^3M = 2AM = 2f(M) \end{aligned}$$

$$\boxed{(f \circ f \circ f)(M) = 2f(M)}$$

□

10. Déterminer une base de $\text{Im}(f)$.

Démonstration.

La famille (I, A, A^2) étant une base de \mathcal{E} :

$$\text{Im}(f) = \text{Vect}(f(I), f(A), f(A^2)) = \text{Vect}(A, A^2, 2A) = \text{Vect}(A, A^2)$$

La famille (A, A^2) est :

× génératrice de $\text{Im}(f)$,

× libre car constituée de 2 matrices non colinéaires.

$$\boxed{\text{Ainsi, la famille } (A, A^2) \text{ est une base de } \text{Im}(f).$$

□