

Exercice 1:

- On applique le pivot de Gauss pour montrer que B est inversible et déterminer l'inverse de B .

$$\begin{array}{l}
 \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 1 \\ 0 & 2 & 1 \end{pmatrix} \qquad \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \\
 L_3 \leftarrow 3L_3 - 2L_2, \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \qquad \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & -2 & 3 \end{pmatrix} \\
 L_2 \leftarrow L_2 - L_3, \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \qquad \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & -3 \\ 0 & -2 & 3 \end{pmatrix} \\
 L_2 \leftarrow \frac{1}{3}L_2, \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \qquad \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -1 \\ 0 & -2 & 3 \end{pmatrix}
 \end{array}$$

La matrice B est bien inversible.

- On sait que f est un automorphisme si, et seulement si, sa matrice est inversible. De plus, $\text{Mat}(f^{-1}) = \text{Mat}(f)^{-1}$.

Ainsi, f est un automorphisme et $f^{-1} : (x, y, z) \mapsto (x, y - z, -2y + 3z)$

Exercice 2: Soit $\theta \in \mathbb{R}$. On pose $R_\theta = \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix}$.

Soit $f_\theta \in \mathcal{L}(\mathbb{R}^2)$ l'application linéaire canoniquement associée à R_θ .

- Notons (e_1, e_2) la base canonique de \mathbb{R}^2 . On a $f(e_1) = \cos(\theta)e_1 + \sin(\theta)e_2$ et $f(e_2) = -\sin(\theta)e_1 + \cos(\theta)e_2$. On reconnaît graphiquement que $f(e_1)$ et $f(e_2)$ sont les images respectives de e_1 et e_2 par la rotation vectorielle d'angle θ .
- Soient θ et $\varphi \in \mathbb{R}$. Par le calcul, on obtient $R_\theta R_\varphi = R_{\theta+\varphi}$. On en déduit que $f_\theta \circ f_\varphi = f_{\theta+\varphi}$.
- Soit $\theta \in \mathbb{R}$. On a $R_\theta R_{-\theta} = R_{-\theta} R_\theta = R_0 = I_2$. Donc R_θ est inversible et $(R_\theta)^{-1} = R_{-\theta}$. On en déduit que f_θ est un automorphisme et que $(f_\theta)^{-1} = f_{-\theta}$.
- Soit $\theta \in \mathbb{R}$. Par récurrence et à l'aide de des questions précédentes, $(R_\theta)^n = R_{n\theta}$ pour tout $n \in \mathbb{Z}$. On en déduit que $(f_\theta)^n = f_{n\theta}$ pour tout $n \in \mathbb{Z}$.

Exercice 3:

- On va montrer que f est un projecteur ou une symétrie. On calcule F^2 pour s'en convaincre. On a bien $F^2 = F$ donc $f^2 = f$ d'où f est un projecteur. On doit déterminer $\text{Ker}(f)$ et $\text{Im}(f)$ pour déterminer ses espaces vectoriels caractéristiques.

$$\begin{aligned}
 \text{Ker}(F) &= \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in \mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R}), F \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = 0 \right\} = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in \mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R}), \begin{cases} 2x - y - z = 0 \\ x - z = 0 \\ x - y = 0 \end{cases} \right\} \\
 &= \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in \mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R}), x = y = z \right\} = \text{Vect} \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right)
 \end{aligned}$$

D'où $\text{Ker}(f) = \text{Vect}((1, 1, 1))$

$\text{rg}(f) = 3 - 1$ donc $\dim(\text{Im}(f)) = 2$. On a donc $\text{Im}(F) = \text{Vect} \left(\begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} \right)$.

D'où $\text{Im}(f) = \text{Vect}((2, 1, 1), (-1, 0, -1))$.

2. Dans la base $((1, 1, 1), (2, 1, 1), (-1, 0, -1))$ la matrice de f est diagonale : $\begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$.

Exercice 4: $\text{rg}(A) = 1$, $\text{rg}(B) = 2$, $\text{rg}(C) = 3$.

Exercice 5: Soient $a, b, c \in \mathbb{R}$. Le but est de déterminer le noyau de

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ b+c & a+c & a+b \\ bc & ac & ab \end{pmatrix}$$

On a, par opérations sur les colonnes (retirer la première aux autres), puis sur les lignes (utiliser la première ligne pour mettre des 0 sur la première colonne puis $L_3 \leftarrow L_3 - bL_2$),

$$\text{rg}(A) = \text{rg} \left(\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ b+c & a-b & a-c \\ bc & c(a-b) & b(a-c) \end{pmatrix} \right) = \text{rg} \left(\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & a-b & a-c \\ 0 & c(a-b) & b(a-c) \end{pmatrix} \right) = \text{rg} \left(\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & a-b & a-c \\ 0 & (c-b)(a-b) & 0 \end{pmatrix} \right)$$

En inversant les deux dernières lignes, on obtient, $\text{rg}(A) = \text{rg} \left(\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & (c-b)(a-b) & 0 \\ 0 & a-b & a-c \end{pmatrix} \right)$.

- Si a, b, c sont distincts, alors $\text{rg}(A) = 3$ d'où $\text{Ker}(A) = \left\{ \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \right\}$.

- Si $a = b = c$, $\text{rg}(A) = 1$ et $\text{Ker}(A) = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in \mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R}), x + y + z = 0 \right\} = \text{Vect} \left(\begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} \right)$

- Si deux sont égaux et le dernier distincts, par exemple $b = a$ et $c \neq a$ (les autres cas sont analogues).
On a $\text{rg}(A) = 2$ et

$$\text{Ker}(A) = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in \mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R}), x + y + z = 0 \text{ et } (a+c)x + (a+c)y + 2az = 0 \right\} = \text{Vect} \left(\begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} \right)$$

Exercice 6: Soit \mathcal{B} la base canonique de \mathbb{R}^2 . Soit $\mathcal{B}' = ((1, 2), (1, 3))$.

1. \mathcal{B}' est une base de \mathbb{R}^2 car la famille $((1, 2), (1, 3))$ est libre et de cardinal 2.

$$P_{\mathcal{B}'}^{\mathcal{B}'} = \text{Mat}_{\mathcal{B}'}(\mathcal{B}') = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 2 & 3 \end{pmatrix}.$$

$$P_{\mathcal{B}'}^{\mathcal{B}} = \text{Mat}_{\mathcal{B}'}(\mathcal{B}) = \begin{pmatrix} 3 & -1 \\ -2 & 1 \end{pmatrix}.$$

2. On a $\text{Mat}_{\mathcal{B}}(v) = \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \end{pmatrix}$, donc $\text{Mat}_{\mathcal{B}'}(v) = P_{\mathcal{B}'}^{\mathcal{B}} \text{Mat}_{\mathcal{B}}(v) = \begin{pmatrix} 3 & -1 \\ -2 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \end{pmatrix}$.

Les coordonnées de $v = (1, 4)$ dans la base \mathcal{B}' sont donc $(-1, 2)$.

3. $\text{Mat}_{\mathcal{B}}(f) = \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix}$.

D'où $\text{Mat}_{\mathcal{B}'}(f) = P_{\mathcal{B}'} \text{Mat}_{\mathcal{B}}(f) P_{\mathcal{B}} = \begin{pmatrix} 3 & -1 \\ -2 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 2 & 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 & -1 \\ -2 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 4 & 5 \\ -1 & -2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 13 & 17 \\ -9 & -12 \end{pmatrix}$.

Exercice 7: Soit u l'application linéaire canoniquement associée à $A = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 1 \\ -1 & 0 & 2 \end{pmatrix}$.

On pose $e'_1 = (1, 0, 1)$, $e'_2 = (0, 0, 1)$, $e'_3 = (1, 1, 1)$, $f'_1 = (0, 1)$ et $f'_2 = (1, -1)$.
 La famille $\mathcal{E}' = (e'_1, e'_2, e'_3)$ est libre et de cardinal 3, donc c'est une base de \mathbb{R}^3 .
 La famille $\mathcal{F}' = (f'_1, f'_2)$ est libre et de cardinal 2, donc c'est une base de \mathbb{R}^2 .

$$\text{Mat}_{\mathcal{E}', \mathcal{F}'}(u) = P_{\mathcal{F}'}^{\mathcal{F}} \text{Mat}_{\mathcal{E}, \mathcal{F}}(u) P_{\mathcal{E}}^{\mathcal{E}'}$$

Or :

$$\text{Mat}_{\mathcal{E}, \mathcal{F}}(u) = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 1 \\ -1 & 0 & 2 \end{pmatrix},$$

$$P_{\mathcal{F}'}^{\mathcal{F}} = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix} \text{ d'où } P_{\mathcal{F}'} = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix},$$

$$P_{\mathcal{E}}^{\mathcal{E}'} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}.$$

On a donc :

$$\text{Mat}_{\mathcal{E}', \mathcal{F}'}(u) = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 & 1 & 1 \\ -1 & 0 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 3 & 1 & 4 \\ 1 & 2 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4 & 3 & 5 \\ 3 & 1 & 4 \end{pmatrix}$$

Exercice 8: On note \mathcal{B} la base canonique de $\mathbb{R}_3[X]$.

1. La famille $\mathcal{B}' = (1, X, X(X-1), X(X-1)(X-2))$ est une famille de polynômes de degrés échelonnés de cardinal 4, donc \mathcal{B}' est une base de $\mathbb{R}_3[X]$.

$$P_{\mathcal{B}}^{\mathcal{B}'} = \text{Mat}_{\mathcal{B}}(\mathcal{B}') = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -1 & 2 \\ 0 & 0 & 1 & -3 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

$$\text{Donc } P_{\mathcal{B}'}^{\mathcal{B}} = \left(P_{\mathcal{B}}^{\mathcal{B}'}\right)^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

2. Les coordonnées du polynôme $(X-1)^3$ dans la base \mathcal{B} sont $(-1, 3, -3, 1)$ i.e. $\text{Mat}_{\mathcal{B}}((X-1)^3) = \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \\ -3 \\ 1 \end{pmatrix}$.

$$\text{Donc } \text{Mat}_{\mathcal{B}'}((X-1)^3) = P_{\mathcal{B}'}^{\mathcal{B}} \text{Mat}_{\mathcal{B}}((X-1)^3) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \\ -3 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}.$$

Les coordonnées de $(X-1)^3$ dans la base \mathcal{B}' sont donc $(-1, 1, 0, 1)$. En effet, on a bien :

$$-1 + X + X(X-1)(X-2) = (X-1)(X(X-2) + 1) = (X-1)^3$$

3. Soit u l'endomorphisme de $\mathbb{R}_3[X]$ défini par $u(P) = P'$.

$$\text{Mat}_{\mathcal{B}}(u) = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}.$$

D'où

$$\begin{aligned} \text{Mat}_{\mathcal{B}'}(u) &= P_{\mathcal{B}'}^{\mathcal{B}} \text{Mat}_{\mathcal{B}}(u) P_{\mathcal{B}}^{\mathcal{B}'} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -1 & 2 \\ 0 & 0 & 1 & -3 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 1 & -1 & 2 \\ 0 & 0 & 2 & -6 \\ 0 & 0 & 0 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} 0 & 1 & -1 & 2 \\ 0 & 0 & 2 & -3 \\ 0 & 0 & 0 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}. \end{aligned}$$

Exercice 9: On va raisonner par analyse et synthèse.

1. **Analyse:** Supposons qu'il existe une base (u_1, u_2, u_3) dans laquelle la matrice est $\begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}$.

On a donc $f(u_1) = u_2$, $f(u_2) = u_3$ et $f(u_3) = 0$ ou encore $u_3 = f^2(u_1)$.

La famille est donc de la forme $(u_1, f(u_1), f^2(u_1))$ avec $u_1 \neq 0$, $f(u_1) \neq 0$ et $f^2(u_1) \neq 0$.

2. **Synthèse:** Soit u_1 tel que $f^2(u_1) \neq 0$.

Considérons la famille $(u_1, f(u_1), f^2(u_1))$.

Cette famille est une famille de 3 vecteurs en dimension 3 donc si elle est libre alors c'est une base de E .

Soit $(\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3) \in \mathbb{R}^3$ tel que $\lambda_1 u_1 + \lambda_2 f(u_1) + \lambda_3 f^2(u_1) = 0$.

(a) On compose par f : $\lambda_1 f(u_1) + \lambda_2 f^2(u_1) + \lambda_3 f^3(u_1) = 0 \Rightarrow \lambda_1 f(u_1) + \lambda_2 f^2(u_1) = 0$.

(b) On compose par f : $\lambda_1 f^2(u_1) + \lambda_2 f^3(u_1) = 0 \Rightarrow \lambda_1 f^2(u_1) = 0$.

(c) On obtient le système $\begin{cases} \lambda_1 u_1 + \lambda_2 f(u_1) + \lambda_3 f^2(u_1) = 0 \\ \lambda_1 f(u_1) + \lambda_2 f^2(u_1) = 0 \\ \lambda_1 f^2(u_1) = 0 \end{cases} \Rightarrow \lambda_1 = \lambda_2 = \lambda_3 = 0$

La famille $(u_1, f(u_1), f^2(u_1))$ est une base de \mathbb{R}^3 . La matrice de f dans cette base est $\begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}$.

Exercice 10:

1. On peut calculer le rang sur les lignes ou sur les colonnes de C . On remarque que $L_3 = -L_1$ donc $\text{rg}(C) \leq 2$. De plus, (L_1, L_2) est libre donc $\text{rg}(C) = 2$.

Enfin, on sait que $\text{Im}(C) = \text{Vect}(C_1, C_2, C_3) = \text{Vect} \left(\begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right)$ car $C_3 = 2C_1 - C_2$.

D'où $\text{Im}(f) = \text{Vect}((-1, 1, 1), (0, 1, 0))$.

$$2. \text{Ker}(C) = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in \mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R}), C \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = 0 \right\} = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in \mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R}), \begin{cases} -x - 2z = 0 \\ x + y + z = 0 \\ x + 2z = 0 \end{cases} \right\}$$

$$\text{D'où } \text{Ker}(C) = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in \mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R}), \begin{cases} x = -2z \\ y = z \end{cases} \right\} = \text{Vect} \left(\begin{pmatrix} -2 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right).$$

Par conséquent, $\text{Ker}(f) = \text{Vect}((-2, 1, 1))$.

3. On a $\text{Ker}(f) + \text{Im}(f) = \text{Vect}((-2, 1, 1), (-1, 1, 1), (0, 1, 0))$.

Or la famille $\mathcal{B}' = ((-2, 1, 1), (-1, 1, 1), (0, 1, 0))$ est une famille libre de vecteurs en dimension 3 donc c'est une base de \mathbb{R}^3 . D'où $\text{Ker}(f) + \text{Im}(f) = \mathbb{R}^3$. D'après la caractérisation des supplémentaires en dimension finie, $\text{Ker}(f) \oplus \text{Im}(f) = \mathbb{R}_3$ et \mathcal{B}' est base adaptée à cette décomposition.

$$4. \text{ On a } P_{\mathcal{B}'}^{\mathcal{B}'} = \begin{pmatrix} -2 & -1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \end{pmatrix} \text{ et } P_{\mathcal{B}'}^{\mathcal{B}} = \begin{pmatrix} -1 & 0 & -1 \\ 1 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & -1 \end{pmatrix}.$$

$$\begin{aligned} \text{Mat}_{\mathcal{B}'}(f) &= P_{\mathcal{B}'}^{\mathcal{B}} \text{Mat}_{\mathcal{B}}(f) P_{\mathcal{B}}^{\mathcal{B}'} = \begin{pmatrix} -1 & 0 & -1 \\ 1 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -1 & 0 & -2 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -2 & -1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} -1 & 0 & -1 \\ 1 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}. \end{aligned}$$

Exercice 11: Soit $F = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3, x - 2y + 3z = 0\}$ et $G = \text{Vect}((1, -2, 3))$.

1. On a $F = \text{Vect}((2, 1, 0), (3, 0, -1))$. On montre facilement que $F \cap G = \{0_{\mathbb{R}^3}\}$, d'où, par un argument de dimension, $\mathbb{R}^3 = F \oplus G$. Dans la suite, on note p la projection sur F parallèlement à G , s la symétrie par rapport à F parallèlement à G .

2. On cherche à calculer la matrice de p dans la base canonique de \mathbb{R}^3 .

(a) *Première méthode* : Soit $(x, y, z) \in \mathbb{R}^3$. On montre, grâce à un raisonnement par analyse-synthèse, que :

$$(x, y, z) = \frac{2x + 10y + 6z}{14} (2, 1, 0) + \frac{3x - 6y - 5z}{14} (3, 0, -1) + \frac{x - 2y + 3z}{14} (1, -2, 3)$$

$$\text{Donc } p((x, y, z)) = \frac{2x + 10y + 6z}{14} (2, 1, 0) + \frac{3x - 6y - 5z}{14} (3, 0, -1) = \frac{1}{14} (13x + 2y - 3z, 2x + 10y + 6z, -3x + 6y + 5z).$$

$$\text{D'où } \text{Mat}_{\mathcal{B}}(p) = \frac{1}{14} \begin{pmatrix} 13 & 2 & -3 \\ 2 & 10 & 6 \\ -3 & 6 & 5 \end{pmatrix}.$$

(b) *Seconde méthode* : La famille $\mathcal{B}' = ((2, 1, 0), (3, 0, -1), (1, -2, 3))$ est une base adaptée à la décomposition $F \oplus G$.

$$\text{On a } \text{Mat}_{\mathcal{B}'}(p) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}.$$

D'où

$$\begin{aligned} \text{Mat}_{\mathcal{B}}(p) &= P_{\mathcal{B}}^{\mathcal{B}'} \text{Mat}_{\mathcal{B}'}(p) P_{\mathcal{B}'}^{\mathcal{B}} = \frac{1}{14} \begin{pmatrix} 2 & 3 & 1 \\ 1 & 0 & -2 \\ 0 & -1 & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 & 10 & 6 \\ 3 & -6 & -5 \\ 1 & -2 & 3 \end{pmatrix} \\ &= \frac{1}{14} \begin{pmatrix} 2 & 3 & 1 \\ 1 & 0 & -2 \\ 0 & -1 & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 & 10 & 6 \\ 3 & -6 & -5 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \\ &= \frac{1}{14} \begin{pmatrix} 13 & 2 & -3 \\ 2 & 10 & 6 \\ -3 & 6 & 5 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

3. On cherche à calculer la matrice de s dans la base canonique de \mathbb{R}^3 . Or, on sait que $s = 2p - \text{id}$.

$$\text{D'où } \text{Mat}_{\mathcal{B}}(s) = 2\text{Mat}_{\mathcal{B}}(p) - I_3 = \frac{1}{7} \begin{pmatrix} 13 & 2 & -3 \\ 2 & 10 & 6 \\ -3 & 6 & 5 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \frac{1}{7} \begin{pmatrix} 6 & 2 & -3 \\ 2 & 3 & 6 \\ -3 & 6 & -2 \end{pmatrix}.$$

Exercice 12:

1. $\text{Mat}_{\mathcal{B}}(f) = \begin{pmatrix} 3 & -2 & 2 \\ -2 & 3 & -2 \\ -2 & 2 & -1 \end{pmatrix}.$

2. La famille (P_1, P_2, P_3) est une famille de 3 vecteurs en dimension 3. Il suffit de montrer qu'elle est libre. Soit $(\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3) \in \mathbb{R}^3$ tel que $\lambda_1 P_1 + \lambda_2 P_2 + \lambda_3 P_3 = 0$. On évalue en -1 , on trouve $\lambda_1 = 0$, puis on évalue en 1 , on trouve $\lambda_2 = 0$, d'où $\lambda_3 = 0$.

La famille (P_1, P_2, P_3) est une base de $\mathbb{R}_2[X]$.

3. On doit exprimer $f(P_1)$, $f(P_2)$, $f(P_3)$ dans la base \mathcal{B}' . Par le calcul, on trouve

$$f(P_1) = 3P_1; \quad f(P_2) = P_2; \quad f(P_3) = P_3$$

Donc, $\text{Mat}_{\mathcal{B}'}(f) = \begin{pmatrix} 3 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$

4. Par la formule de changement de base, on sait qu'on a

$$\text{Mat}_{\mathcal{B}}(f) = P \cdot \text{Mat}_{\mathcal{B}'}(f) \cdot P^{-1} \text{ où } P = P_{\mathcal{B}}^{\mathcal{B}'} = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 \\ -1 & 1 & 0 \\ -1 & 2 & -1 \end{pmatrix}$$

En passant à la puissance, on démontre par itération que

$$\begin{aligned} \text{Mat}_{\mathcal{B}}(f^n) &= \text{Mat}_{\mathcal{B}}(f)^n = P \cdot (\text{Mat}_{\mathcal{B}'}(f))^n \cdot P^{-1} = P \cdot \begin{pmatrix} 3^n & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \cdot P^{-1} \\ &= \begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 \\ -1 & 1 & 0 \\ -1 & 2 & -1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 3^n & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 \\ -1 & 1 & 0 \\ -1 & 2 & -1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 3^n & -3^n & 3^n \\ 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} 3^n & -3^n + 1 & 3^n - 1 \\ -3^n + 1 & 3^n & -3^n + 1 \\ -3^n + 1 & 3^n - 1 & -3^n + 2 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

Conclusion : $f^n : a+bX+cX^2 \mapsto af^n(1)+bf^n(X)+cf^n(X^2) = 3^n(a-b+c)+b-c+(3^n(-a+b-c)+a+c)X+(3^n(-a+b-c)+a-b+2c)X^2$

Exercice 13: Soit $n \in \mathbb{N}$.

Soit $A = (a_{i,j}) \in \mathcal{M}_{n+1}(\mathbb{R})$ définie par $a_{i,j} = \binom{j-1}{i-1}$. On a :

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 & \cdots & 1 \\ 0 & 1 & 2 & 3 & \cdots & n \\ 0 & 0 & 1 & 3 & \cdots & \binom{n}{2} \\ 0 & 0 & 0 & 1 & \cdots & \binom{n}{3} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & \cdots & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

La matrice A est triangulaire supérieure avec des coefficients diagonaux non nuls, elle est donc inversible. Soit $f : P \mapsto P(X+1)$ l'automorphisme de $\mathbb{R}_n[X]$.

On a, pour tout $k \in \llbracket 0; n \rrbracket$, $f(X^k) = (X+1)^k = \sum_{l=0}^k \binom{k}{l} X^l$.

D'où, pour tout $j \in \llbracket 1; n+1 \rrbracket$, $f(X^{j-1}) = \sum_{l=0}^{j-1} \binom{j-1}{l} X^l = \sum_{i=1}^j \binom{j-1}{i-1} X^{i-1}$.

On a donc que $\text{Mat}_{\mathcal{B}}(f) = A$ où \mathcal{B} est la base canonique de $\mathbb{R}_n[X]$.

De plus, $A^{-1} = \text{Mat}_{\mathcal{B}}(f^{-1})$. Or $f^{-1} : P \mapsto P(X-1)$, d'où

$$A^{-1} = \text{Mat}_{\mathcal{B}}(f^{-1}) = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 & -1 & \cdots & \cdot \\ 0 & 1 & -2 & 3 & \cdots & \vdots \\ 0 & 0 & 1 & -3 & \cdots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & 1 & \cdots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & \cdots & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Explicitement, pour tout $i, j \in \llbracket 1; n \rrbracket$, $(A^{-1})_{i,j} = (-1)^{i+j} \binom{j-1}{i-1}$.

Exercice 14: Soit $n \in \mathbb{N}^*$.

1. On a $\text{tr}(I_n) = n$.
2. Soit $A, B \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$, notons $(a_{i,j})$ et $(b_{i,j})$ leur coefficients respectifs.

$$\text{tr}(AB) = \sum_{i=1}^n (AB)_{i,i} = \sum_{i=1}^n \sum_{k=1}^n a_{i,k} b_{k,i} \text{ et } \text{tr}(BA) = \sum_{i=1}^n (BA)_{i,i} = \sum_{i=1}^n \sum_{k=1}^n b_{i,k} a_{k,i}$$

d'où $\text{tr}(AB) = \text{tr}(BA)$.

Supposons que A et B sont semblables. Alors il existe $P \in \text{GL}_n(\mathbb{K})$ tel que $A = P^{-1}BP$ d'où

$$\text{tr}(A) = \text{tr}(P^{-1}BP) = \text{tr}(BPP^{-1}) = \text{tr}(B).$$

La réciproque est fautive. Contre exemple : $\begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$ et $\begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$ ne sont pas semblables (car la matrice nulle est uniquement semblable à elle-même) mais ces matrices ont la même trace.

3. Les matrices $\begin{pmatrix} 1 & 1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix}$ et $\begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 0 \end{pmatrix}$ n'ont pas la même trace donc elles ne sont pas semblables.