

Ex1

11.2) est du cours

$$3) C(x) = (A - xI) = P(x) I_n = (A - xI)^n$$

4) les coefficients de $C(x)$ sont des déterminants $n-1, n-1$ extraits de $A - xI$. Ce sont bien des polynômes, et ils sont de degré $\leq n-1$ car dans $A - xI$ chaque coefficient $a_{ij}(x)$ est de degré inférieur ou égal à 1, donc n'importe quel produit de $n-1$ d'entre eux est de degré $\leq n-1$.

on développe le produit $(\sum_{i=0}^{n-1} C_i x^i)(A - xI) = P(x) I$; puis on identifie les "coefficients" devant chaque x^k : c'est possible car on a le lemme:

si $\forall x, \sum_{i=0}^n B_i x^i = 0_n$ avec $B_i \in M_n(\mathbb{K})$, alors $\forall i, B_i = 0_n$. (ce lemme est trivial si l'on regarde coefficient par coefficient)

Il vient:

$$\begin{cases} -C_{n-1} = I \\ \forall i \in \llbracket 1, n-1 \rrbracket & C_i A - C_{i-1} = a_{n-i} I \\ C_0 A = a_n I \end{cases}$$

ces relations fournissent: $C_{n-k} I = [A^k + a_{n-1} A^{k-1} + \dots + a_k I] \quad \forall k \leq n-1$

5) en reportant dans la dernière relation on a l'égalité demandée.

Ex2

1) $E_{ij} E_{kl} = \delta_{jk} E_{il}$. Il suffit d'appliquer cette formule.

2) comme $f(E_{ij} E_{ji}) = f(E_{ji} E_{ij})$ on a $f(E_{ii}) = f(E_{jj}) \quad \forall j \neq i$.

comme $f(E_{ii} E_{jj}) = f(E_{jj} E_{ii})$ on a $f(E_{ij}) = f(0) = 0$

soit d la valeur commune de $f(E_{ii})$. on a $f(M) = d \operatorname{Tr}(M)$ pour toutes les matrices M de la base canonique donc $f = d \operatorname{Tr}$

3) Pour $A = E_{ij}$ $B = E_{ii}$ on a $BA - AB = E_{ij}$ ($i \neq j$)

Pour $A = E_{ij}$ $B = E_{ji}$ on a $BA - AB = E_{jj} - E_{ii}$

Ceci prouve que F contient toutes les matrices E_{ij} ($i \neq j$) et $E_{ii} - E_{jj}$ ($i \neq j$)

or cette famille de $n^2 - 1$ matrices engendre l'espace des matrices de trace nulle.

Par suite, $\ker(\text{Tr}) \subset F$.

Réciproquement : Tout commutateur $AB - BA$ est de trace nulle, donc $F \subset \ker \text{Tr}$. \square

4. (a) Pour tout commutateur $X = BC - CB$ on a $\text{Tr}(AX) = \text{Tr}(ABC) - \text{Tr}(ACB) = 0$

ainsi, par linéarité de $x \mapsto \text{Tr}(Ax)$, on a $\text{Tr}(Ax) = 0 \quad \forall x \in F$. Et d'après 3) $F = \ker \text{Tr} = I$

(b) Toute matrice X se décompose sous la forme $X = Y + dI_n$ où $Y \in \ker \text{Tr}$ et $d \in K$.

(car $\ker \text{Tr} \oplus \text{Vect } I_n = \text{Mat}(K)$)

en prenant la trace : il s'agit $d = \frac{\text{Tr}(X)}{n}$.

on a alors $\text{Tr}(AX) = \text{Tr}(AY) + \frac{\text{Tr}(X)}{n} \text{Tr}(A) = \frac{\text{Tr}(X)}{n} \text{Tr}(A)$ car $\text{Tr}(AY) = 0$ par (b).

(c) Si $\text{Tr}(MX) = 0 \quad \forall X$ alors en particulier c'est vrai pour $X = E_{ij}$

en calculant : $\text{Tr}(ME_{ij}) = m_{ji}$. Donc $\forall i, j \quad m_{ji} = 0$ i.e. $M = 0$. \square

(d) De (b) on déduit $\text{Tr}((A - \frac{\text{Tr}(A)}{n}I)X) = 0 \quad \forall X$ donc par (c) $A - \frac{\text{Tr}(A)}{n}I = 0$

Ceci prouve que A est scalaire. Réciproquement, si A est scalaire : $\exists \mu, A = \mu I_n$.

Alors $\forall B, C \quad \text{Tr}(ABC) = \mu \text{Tr}(BC) = \mu \text{Tr}(CB) = \text{Tr}(ACB)$.

Donc : $\boxed{\forall B, C \quad \text{Tr}(ABC) = \text{Tr}(ACB) \Leftrightarrow A \text{ est scalaire}}$.

Ex 1) (a) Soit $\varphi: M_n(\mathbb{R}) \rightarrow M_n(\mathbb{R})$
 $A \mapsto AD - DA$.

En notant $D = \begin{pmatrix} d_1 & & 0 \\ & \ddots & \\ 0 & & d_n \end{pmatrix}$ et $A = (a_{ij})$ un calcul simple fournit

$$\varphi(A) = ((d_i - d_j)a_{ij})_{i,j}.$$

cette matrice a des coefficients diagonaux nuls.

Par conséquent $B = (b_{ij})_{i,j}$ et des coefficients diagonaux nuls,

on peut choisir A telle que $a_{ij} = \frac{b_{ij}}{d_i - d_j} \quad \forall i \neq j$ car $d_i \neq d_j \Rightarrow i \neq j$.

(Il n'y a aucune restriction sur a_{ii})

Alors $\varphi(A) = B$.

(b) Notons H_n la propriété à prouver.

• H_1 est vraie (Une matrice $(1,1)$ de trace nulle est nulle).

• Soit $n \geq 1$. Supposons H_n vraie.

Soit $M \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ de trace nulle.

• Si M est scalaire : $M = \lambda I_n$ et $\text{tr}(M) = 0$ donc $M = 0_n$. Le résultat est vrai.

• Si M n'est pas scalaire : D'après Ex 36, on sait que M est semblable à

$$\text{une matrice de la forme } \begin{pmatrix} 0 & * & \dots & * \\ \vdots & M & & \\ 0 & & & \end{pmatrix} = M_1$$

La matrice \tilde{M} est de taille n et $\text{tr}(\tilde{M}) = \text{tr}(M_1) = \text{tr}(M) = 0$: on peut appliquer H_n .

donc $\exists P \in GL_n(\mathbb{K}) \quad P^{-1} \tilde{M} P = \tilde{M}_1$ est de diagonale nulle.

Soit alors $Q = \begin{pmatrix} 1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & & & \\ \vdots & & P^{-1} & \\ 0 & & & \end{pmatrix}$. Un produit par blocs prouve que $\begin{pmatrix} 1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & & & \\ \vdots & & P^{-1} & \\ 0 & & & \end{pmatrix} Q = I_n$

donc $Q \in GL_n(\mathbb{K})$

Un produit par blocs prouve que $Q^{-1} M_1 Q = \begin{pmatrix} 0 & * & \dots & * \\ * & & & \\ \vdots & & P^{-1} \tilde{M}_1 P & \\ * & & & \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & * & \dots & * \\ * & & & \\ \vdots & & \tilde{M}_1 & \\ * & & & \end{pmatrix}$ est de diagonale nulle et semblable à M_1 .

Ex 2 (suite)

(4)

5(c) Soit M de trace nulle.

D'après (b) $\exists B$ de diagonale nulle et P inversible telle que

$$M = P^{-1}BP$$

D'après (a) : $\exists A$ telle que $B = AD - DA$

en reportant il vient

$$M = P^{-1}(AD - DA)P$$

$$(P^{-1}AP)(P^{-1}DP) - (P^{-1}DP)(P^{-1}AP)$$

$$= A'D' - D'A' \text{ en posant } A' = P^{-1}AP \text{ et } D' = P^{-1}DP$$

donc M est un commutateur. \square

E-3

1 a) Im p po = Im p (v est surjectif) et ker p = $v^{-1}(\text{ker } p)$

b) Soit $(\vec{e}_1, \dots, \vec{e}_k)$ une base de $\text{ker } u$.

on complète en $B = (\vec{e}_1, \dots, \vec{e}_n)$ base de u et on pose $F = \text{Vect}(\vec{e}_{k+1}, \dots, \vec{e}_n)$

de sorte que $\text{ker } u \oplus F = E$

on pose alors $\begin{cases} v(\vec{e}_{k+1}) = u(\vec{e}_{k+1}) \\ v(\vec{e}_n) = u(\vec{e}_n) \end{cases}$ ceci définit v sur F (1)

Notons que $(u(\vec{e}_{k+1}), \dots, u(\vec{e}_n))$ est libre car $u|_F$ est un isomorphisme de F sur $\text{Im } u$. On peut donc trouver $(\vec{w}_1, \dots, \vec{w}_k)$ complétant $(u(\vec{e}_{k+1}), \dots, u(\vec{e}_n))$ en base de F .

On pose alors $\begin{cases} v(\vec{e}_1) = \vec{w}_1 \\ v(\vec{e}_k) = \vec{w}_k \end{cases}$ ceci définit v sur $\text{ker } u$ (2)

• (1) et (2) déterminent v .

• Par construction $(v(\vec{e}_1), \dots, v(\vec{e}_n))$ est une base de E donc v est un automorphisme.

• Si p est le projecteur sur $\text{Im } u$ parallèlement à $\text{Vect}(\vec{w}_1, \dots, \vec{w}_k)$ on a

$$\begin{cases} p \circ v(\vec{e}_i) = p(\vec{w}_i) = 0 & \text{si } i \leq k \\ p \circ v(\vec{e}_i) = p(u(\vec{e}_i)) = u(\vec{e}_i) & \text{si } i > k \end{cases}$$

Ainsi $p \circ v = u$ \square

2 (i) h est un automorphisme $f g = f(g f) f^{-1}$ donc $X_{f g} = \det \left(x \text{Id} - f(g f) f^{-1} \right)$
 $= \det(x \text{Id} - \det g f) \det f$
 $= X_{g f}$

(ii) h est un projecteur

on se place dans une base adaptée à $\text{ker } p \oplus \text{Im } p = E$ (donc $\text{ker } p = \Delta$)

$\text{Mat}(f) = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$, $\text{Mat}(g) = \begin{pmatrix} A & B \\ C & D \end{pmatrix}$ Alors $\text{Mat}(f g) = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ C & D \end{pmatrix}$ et $\text{Mat}(g f) = \begin{pmatrix} 0 & B \\ 0 & D \end{pmatrix}$

donc $X_{f g} = X_{g f} = X_0 \cdot X_A$.

(c) (ii) si $f = p \circ q$ avec q univale et p projecteur on a :

$$X_{f \circ g} = X_{p \circ q \circ g} = X_{(p \circ q) \circ g} = X_{g \circ p \circ q} = X_{g \circ f} \text{ en appliquant successivement (i) et (ii)}$$

2

(a)

$$(i) \text{ on a } \underset{\substack{\uparrow \\ p \text{ projecteur}}}{g(p)} = \underset{\substack{\uparrow \\ p \text{ projecteur}}}{h(p)} = \underset{\substack{\uparrow \\ \text{linéarité}}}{h(\sum_{i=1}^n p_i)} = \sum_{i=1}^n \underset{\substack{\uparrow \\ p_i \text{ projecteurs}}}{h(p_i)} = \sum_{i=1}^n g(p_i)$$

$$\text{Donc } \text{Im } p = \sum_{i=1}^n \text{Im}(p_i) \quad (1)$$

$$\text{Mais } \text{Im } p \subset \sum_{i=1}^n \text{Im}(p_i) \quad (2)$$

(1) et (2) impliquent que l'égalité est une égalité et que la somme est directe.

$$(ii) \text{ si } x \in \text{Im } p_i \text{ alors } x \in \text{Im } p \text{ (car } \text{Im } p = \bigoplus_{i=1}^n \text{Im } p_i)$$

Donc puisque p et p_i sont des projecteurs $x = p_i(x)$ et $x = p(x)$

$$\text{si } \underline{x \in \text{Im } p_j} \text{ alors d'une part : } p_j(x) = p(x) \quad (1)$$

$$\text{et d'autre part } p(x) = \sum_{i=1}^n p_i(x) \quad (2)$$

Pour unicité de la décomposition dans une somme directe, on en déduit :

$$\forall i \neq j \quad \underline{p_i(x) = 0} \quad \text{Ainsi} \quad \underline{p_i \circ p_j = 0}$$

(b) Réciproquement, si $\forall i \neq j \quad p_i \circ p_j = 0$ alors $(\sum_{i=1}^n p_i)^2 = \sum_{i=1}^n p_i^2 = \sum_{i=1}^n p_i$ Donc $p^2 = p$
 p est un projecteur

Ex 4 :

1) a) Si $A = LN^T$ où L, N sont des colonnes non nulles.

alors (i) $\text{rg}(A) \leq \text{rg}(L) = 1$

(ii) $A \neq 0$ car $L \neq 0$, $L \neq 0$ et $N \neq 0$, donc $A \neq 0$.

Pour suite $\text{rg}(A) = 1$

• Si $\text{rg}(A) = 1$ soit $L = \begin{pmatrix} e_1 \\ \vdots \\ e_n \end{pmatrix}$ une colonne non nulle de A .

Toutes les colonnes sont proportionnelles à L : $\exists \lambda_i \quad C_i = \lambda_i L$.

Alors en posant $N = \begin{pmatrix} \lambda_1 \\ \vdots \\ \lambda_n \end{pmatrix}$ on a $A = LN^T$.

b) L est un vecteur de $\text{Im } A$ (Donc une base de $\text{Im } A$)

Si $x = \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$ alors $f(x) = N^T x = \sum_{i=1}^n \lambda_i x_i$: C'est une forme linéaire.

Alors $Ax = \begin{cases} f(x) \\ 0 \end{cases}$ Donc $Ax = 0 \Leftrightarrow f(x) = 0$ et $\ker A$ est l'hyperplan associé.

Ainsi N^T est la matrice de la forme linéaire associée à l'hyperplan $\ker A$

c) L'écriture n'est pas unique : par exemple $\tilde{L} = \alpha L$ et $\tilde{N} = \frac{1}{\alpha} N$ convient pour tout $\alpha \neq 0$.

d) $A^2 = LN^T LN^T = L(N^T L)N^T$ Mais $N^T L = \langle N, L \rangle$ est un scalaire.

donc on peut le passer avec L et il vient $A^2 = \langle N, L \rangle A$.

Ainsi A est un projecteur $\Leftrightarrow \langle N, L \rangle = 1$

A est nilpotent $\Leftrightarrow \exists k, A^k = 0 \Leftrightarrow \exists k, \langle N, L \rangle^{k-1} = 0 \Leftrightarrow \langle N, L \rangle = 0$

2) On a $M^2 = \langle N, L \rangle M$ (avec les notations précédentes)

Mais $N, L = N^T L = \text{tr}(N^T L) = \text{tr}(L N^T) = \text{tr}(M)$. Donc $M^2 = \text{tr}(M) M$.

\uparrow \uparrow
 Matrice (1,1) $\text{tr}(AB) = \text{tr}(BA)$

3. Il suffit de montrer que toute matrice de rang r est somme de r matrices de rang 1.

Soit M de rang r : $\exists P, Q \in GL_n, M = P J_r Q$.

on écrit $J_r = \sum_{i=1}^r E_{ii}$ alors $M = \sum_{i=1}^r P E_{ii} Q$

Chaque $P E_{ii} Q$ est de rang 1, donc s'écrit $C_i L_i$.

• Pour tout vecteur x on a $Mx = \sum_{i=1}^r C_i L_i x$

Mais $L_i x$ est un scalaire donc $Mx \in \text{Vect}\{C_1, \dots, C_r\}$ ainsi $\text{Im } M \subset \text{Vect}\{C_1, \dots, C_r\}$

et par dimension on a égalité. Ainsi $\{C_1, \dots, C_r\}$ est une base de $\text{Im } M$

$$Mx = 0 \Leftrightarrow \sum_{i=1}^r C_i (L_i x) = 0 \Leftrightarrow \forall i, L_i x = 0$$

\uparrow
 (C_1, \dots, C_r) libre

Ainsi $\text{Ker } M$ est l'intersection des hyperplans d'équation $L_i x = 0, i=1, \dots, r$

4 (a) on a $X_B^T = \det(X I_n - B^T) = \det((X I_n - B)^T) = \det(X I_n - B) = X_B$

(b) Posons $M = XY^T$ alors M est de rang 1 et

$$f(M) = AXY^T + XY^TB = (AX)Y^T + X(B^TY)^T = \lambda XY^T + X(\mu Y)^T = (\lambda + \mu)XY^T = (\lambda + \mu)M$$

(c) Soient (x_1, \dots, x_n) (resp (y_1, \dots, y_n)) une base propre de A pour les $\lambda_1, \dots, \lambda_n$ (resp de B^T pour les μ_1, \dots, μ_n)

Alors $\forall i, j \quad f(x_i y_j^T) = (\lambda_i + \mu_j) x_i y_j^T$

De plus les n^2 matrices $x_i y_j^T$ sont linéairement indépendantes car si $\sum_{i,j} d_{ij} x_i y_j^T = 0$

Alors $\sum_{i=1}^n x_i \left(\sum_{j=1}^n d_{ij} y_j^T \right) = 0$ donc pour toute colonne x : $\sum x_i \left(\underbrace{\sum d_{ij} y_j^T}_{\text{scalaire}} x \right) = 0$

ce qui impose par indépendance des x_i que $\left(\sum_{j=1}^n d_{ij} y_j^T \right) x = 0 \quad \forall x$ donc $\sum d_{ij} y_j^T = 0$ et par indépendance des y_j $d_{ij} = 0 \quad \forall i, j$. Finalement on a une base propre $\Rightarrow f$ est DZ

Ex 5

1) Soit F un sev $F \neq \{0\}$, $F \neq E$

alors $\exists x \neq 0 \in F$. considérons un endomorphisme u tel que $u(x) = y$
 $y \neq 0 \notin F$

Cum tel existe, on prend par exemple une base B dont le premier vecteur est x pour s'en convaincre

alors $u(F) \not\subset F$ donc F n'est pas stable par u (donc pas stable par $\mathcal{L}(E)$)

2) Soit $x \in E_A(u)$ alors $u(v(x)) = v(u(x)) = v(\lambda x) = \lambda v(x)$ donc $v(x) \in E_A(u)$

si u commute avec tous les éléments de A , soit λ une valeur propre de u (λ existe car $K = \mathbb{C}$). D'après la partie précédente $E_A(u)$ est stable par v , $\forall v \in A$, comme A est irréductible et que $E_A(u) \neq \{0\}$, c'est que $E_A(u) = E$ donc $u = \lambda \text{Id}_E$

3) a) Si $y \in F$ alors $\exists x \in A / y = v(x)$

mais alors $\forall u \in A$ $u(y) = u(v(x)) \in F$ car $uov \in A$ (algèbre).

Donc F est stable par A . De plus $F \neq \{0\}$ car $x = \text{Id}(x) \in A$. Donc $\boxed{F = E}$

b) Soit y un vecteur de $\bigcap_{p' \in F'} \text{ker } p'$

Alors $\forall v \in A$ on a $\text{lov}(y) = 0$. Par suite $\forall u \in A$ on a $\text{lov}(u(y)) = \text{lo}(\underbrace{uov}_{\in A})(y)$.

Ceci prouve que $u(y) \in \bigcap_{p' \in F'} \text{ker } p'$. Donc $\bigcap_{p' \in F'} \text{ker } p'$ est un sev A -stable. De plus

il n'est pas égal à E puisque $E \neq 0$ et $\bigcap_{p' \in F'} \text{ker } p' \subset \text{ker } p$.

Donc $\bigcap_{p' \in F'} \text{ker } p' = \{0\}$ ce qui prouve que $\boxed{F' = E^*}$

4) $\text{rg } v = 1$ donc $\text{Im } v = \text{vect} \langle \vec{x} \rangle$ avec $\vec{x} \neq \vec{0}$

$\forall y \in E, v(y) = f(y) \vec{x}$. Il est facile de vérifier que l et l'application $\exists f(y) \in K$.

5) Si A contient v de rang 1. alors $\exists l \neq 0, \vec{x} \neq \vec{0} / v: y \mapsto f(y) \vec{x} \in A$.

Mais alors soit l' une forme linéaire non nulle et \vec{x}' un vecteur non nul.

D'après 4), il existe $\omega_1 \in A$ et $\omega_2 \in A$ tels que $\begin{cases} l' = l \circ \omega_1 \\ \vec{x}' = \omega_2(\vec{x}) \end{cases}$

L'endomorphisme $\omega_2 \circ v \circ \omega_1$ est élément de A et l'on a:

$$\forall y, \omega_2 \circ v \circ \omega_1(y) = l \circ \omega_1(y) \omega_2(\vec{x}) = l'(y) \vec{x}'.$$

Ceci prouve que tous les endomorphismes de rang 1 sont dans A .

En particulier les endomorphismes associés dans une base B quelconque aux matrices E_{ij} (puisque elle sont de rang 1). les E_{ij} forment une base de $M_n(K)$, A contient une base de $M(E) \Rightarrow \boxed{A = M(E)}$

6) a) $\text{rg } u > 1 \Rightarrow \exists (x, y) / (u(x), u(y))$ line.

puis d'après 3a), $\exists v \in A / v(u(x)) = y$.

b) Pour tout $\lambda \in K, (u \circ v - \lambda \text{Id})(u(x)) = u(y) - \lambda u(x) \neq 0$ donc $u \circ v - \lambda \text{Id}$ est non nul.

comme $K = \mathbb{C}$, l'endomorphisme $u \circ v|_{\text{Im } u}$ (c'est bien un endomorphisme car $\text{Im}(u \circ v) \subset \text{Im } u$) possède des valeurs propres λ . Pour cet $u \circ v - \lambda \text{Id}$ n'est pas injectif

II 6c) on a $u' = u \circ u$ ou $-u \in A$ car A algèbre.

(14)

$u' \neq 0$ et $\text{rg}(u') < \text{rg}(u)$ d'après le b).

7] La question 6] prouve que A contient toujours un endomorphisme de rang 1. On peut alors appliquer 5].

8] Soit B une sous algèbre unitaire stricte.

Alors B n'est pas irréductible. Donc $\exists F$ stable par B de dimension $k \in \{1, n\}$.

Dans une base adaptée, les éléments de B ont pour matrice:

$k \left\{ \begin{pmatrix} \overbrace{\quad}^k & \\ \hline U & V \\ \hline 0 & W \end{pmatrix} \right\}$. La dimension de B est donc inférieure à celle de

l'espace vectoriel des matrices de ce type, soit $\dim B \leq n^2 - k(n-k) \leq n^2 - n + 1$.
on a égalité en prenant l'algèbre des matrices de la forme $\begin{bmatrix} d & \\ 0 & * \\ & \ddots & \\ 0 & \end{bmatrix}$.