

Exercice 1

$$\begin{aligned} 1) g \circ g &= (p + \alpha \text{id}) \circ (p + \alpha \text{id}) = p \circ (p + \alpha \text{id}) + \alpha \text{id} \circ (p + \alpha \text{id}) \\ &= p \circ (p + \alpha \text{id}) + \alpha (p + \alpha \text{id}) \\ &= p \circ p + p(\alpha \text{id}) + \alpha p + \alpha^2 \text{id} \\ &= p + \alpha p + \alpha p + \alpha^2 \text{id} \quad \text{car } p \text{ est une projection} \\ &= p + 2\alpha p + \alpha^2 \text{id} \\ &= (1 + 2\alpha)p + \alpha^2 \text{id} \\ &= (1 + 2\alpha)(p + \alpha \text{id} - \alpha \text{id}) + \alpha^2 \text{id} \\ &= (1 + 2\alpha)(p + \alpha \text{id}) - (1 + 2\alpha)(\alpha \text{id}) + \alpha^2 \text{id} \\ &= (1 + 2\alpha)g - \alpha \text{id} - 2\alpha^2 \text{id} + \alpha^2 \text{id} \end{aligned}$$

$$\boxed{g \circ g = (1 + 2\alpha)g - (\alpha + 1)\alpha \text{id}}$$

$$2) g^2 = (1 + 2\alpha)g - (\alpha + 1)\alpha \text{id}$$

si $\alpha \neq 0$ et $\alpha \neq -1$ alors

$$-g^2 + (1 + 2\alpha)g = (\alpha + 1)\alpha \text{id}$$

$$\Leftrightarrow \frac{-g^2 + (1 + 2\alpha)g}{(\alpha + 1)\alpha} = \text{id}$$

$$\Leftrightarrow g \frac{(-g + 1 + 2\alpha)}{(\alpha + 1)\alpha} = \text{id}$$

on peut donc en déduire que g est bijective pour $\alpha \neq 0$ et $\alpha \neq -1$

$$\text{et que } \boxed{g^{-1} = \frac{-g + 1 + 2\alpha}{(\alpha + 1)\alpha}}$$

Exercice 2.

1) $A - I_3 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$ contient 2 lignes non nulles donc $\boxed{\text{rg}(A - I_3) = 2}$

$$\det(A - \lambda I_3) = \begin{vmatrix} 2-\lambda & 0 & 0 \\ 0 & 1-\lambda & 1 \\ 0 & 0 & 1-\lambda \end{vmatrix} = (1-\lambda)^2 (2-\lambda).$$

$$\text{sp}(A) = \{1, 2\}$$

et $\text{rg}(A - I_3) = 2$ donc d'après le théorème du rang $\dim(\ker(A - I_3)) = 1$

donc $\dim E_1 = 1$

Si A était diagonalisable on aurait $\chi_A = (1-X)^{\dim E_1} (2-X)^{\dim E_2}$

$$\text{or } \chi_A(X) = (1-X)^2 (2-X)$$

donc $\boxed{A \text{ n'est pas diagonalisable.}}$

2) $\ker(u - 2\text{id}) \Leftrightarrow \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ donc $\begin{cases} 0=0 \\ -y+z=0 \\ -z=0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} y=0 \\ z=0 \end{cases}$

$$\boxed{\ker(u - 2\text{id}) = \text{vect} \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \right)}$$

$$\ker(u - \text{id})^2 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ donc } \begin{cases} x=0 \\ 0=0 \\ 0=0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x=0 \end{cases}$$

$$\boxed{\ker(u - \text{id})^2 = \text{vect} \left\{ \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}}$$

on a $\ker(u - 2\text{id}) + \ker(u - \text{id})^2 = \mathbb{C}^3$ et $\dim(\ker(u - 2\text{id})) + \dim(\ker(u - \text{id})^2) = 3$

$\boxed{\text{ils sont donc supplémentaires}}$.

3) $XA = XX^n = X^{n+1}$ et $AX = X^n X = X^{n+1}$ donc $\boxed{X \text{ et } v \text{ commutent.}}$

$\ker(u - 2\text{id})$ et $\ker(u - \text{id})^2$ sont toujours stable par u car 1 et 2 sont valeurs propres.

4) si $x \in \ker(u - 2\text{id})$ alors $u(x) = 2x$

$$u(v(x)) = v(u(x)) = v(2x) = 2v(x) \text{ donc } \ker(u - 2\text{id}) \text{ est stable par } v.$$

$$\begin{aligned} \text{si } x \in \ker(u - \text{id})^2 \text{ alors } (u - \text{id})^2(x) &= (u - \text{id}) \circ (u - \text{id})(x) = (u - \text{id})(u(x) - x) \\ &= u(u(x) - x) - (u(x) - x) \\ &= u^2(x) - u(x) - u(x) + x \\ &= u^2(x) - 2u(x) + x = 0 \end{aligned}$$

$$u^2(v(x)) - 2(u(v(x))) + v(x) = v(u^2(x)) - 2v(u(x)) + v(x)$$

$$= v(u^2(x) - 2u(x) + x) = v(0) = 0$$

donc $\ker(u - \text{id})^2$ est stable par v .

$e_1 \in \ker(u - \text{id})^2$ qui est stable par v , donc $v(e_1) \in \ker(u - \text{id})^2 = \text{vect}(e_1)$

$$v(e_1) = \alpha e_1, \text{ pour un certain } \alpha \in \mathbb{C}$$

$$v(e_1) = \begin{pmatrix} \alpha \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$e_2 \in \ker(u - \text{id})^2$ qui est stable par v , donc $v(e_2) \in \ker(u - \text{id})^2 = \text{vect}(e_2, e_3)$

$$v(e_2) = y_{22} e_2 + y_{32} e_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ y_{22} \\ y_{32} \end{pmatrix}$$

$$\text{de même } v(e_3) = y_{32} e_2 + y_{33} e_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ y_{23} \\ y_{33} \end{pmatrix}$$

$$\text{donc } \text{Mat } v = X = \begin{pmatrix} \alpha & 0 & 0 \\ 0 & y_{22} & y_{23} \\ 0 & y_{32} & y_{33} \end{pmatrix}$$

$$5 - A|_{\ker(u - \text{id})^2} = \text{Mat } u|_{\ker(u - \text{id})^2} = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$Y = \text{Mat } v|_{\ker(u - \text{id})^2} \quad \text{or } u \text{ et } v \text{ sont commutatives. donc}$$

$$A|_{\ker(u - \text{id})^2} Y = Y A|_{\ker(u - \text{id})^2} \quad \text{et } A|_{\ker(u - \text{id})^2} = I_2 + J \text{ alors}$$

$$(I_2 + J)Y = Y(I_2 + J)$$

$$Y + JY = Y + YJ \quad \text{donc } \boxed{JY = YJ}$$

$$\text{Soit } Y = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$$

$$YJ = \begin{pmatrix} 0 & a \\ 0 & c \end{pmatrix} \quad \text{et} \quad JY = \begin{pmatrix} c & d \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \quad \text{donc } \begin{cases} a=d \\ c=0 \end{cases}$$

$$Y \text{ est de la forme } \begin{pmatrix} a & b \\ 0 & a \end{pmatrix} \quad \text{et} \quad \boxed{Y \in \text{vect}(I_2, J)}$$

$$6 - X = \begin{pmatrix} \alpha & 0 \\ 0 & Y \end{pmatrix}$$

$$X^m = \begin{pmatrix} \alpha^m & 0 \\ 0 & Y^m \end{pmatrix} \text{ et } A = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\text{donc } \alpha^m = 2 \text{ et } Y^m = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$Y^m = I_2 + J \text{ et } J^2 = 0$$

$$Y = aI_2 + bJ$$

$$Y^m = \sum_{k=0}^m \binom{m}{k} a^{m-k} b^k I^{m-k} J^k \text{ mais } J^2 = 0 \text{ donc}$$

$$Y^m = \binom{m}{0} a^m I^m J^0 + \binom{m}{1} a^{m-1} b I^{m-1} J$$

$$= \binom{m}{0} a^m I_2 + \binom{m}{1} a^{m-1} b J$$

$$Y^m = a^m I_2 + m a^{m-1} b J$$

$$\text{on a donc } \begin{cases} \alpha^m = 2 \\ \alpha^m = 1 \\ m \alpha^{m-1} b = 1 \end{cases}$$

Exercice 3.

1) on sait que $\text{rg}(A - I_m) = m-1$ et d'après le théorème du rang $\dim(\ker(A - I_m)) = m - (m-1) = 1$

$$Au = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1m} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & \dots & \dots & a_{mn} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ \vdots \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_{11} + a_{12} + \dots + a_{1m} \\ \vdots \\ a_{m1} + a_{m2} + \dots + a_{mn} \end{pmatrix}$$

la somme des éléments d'une même ligne vaut 1

$$\text{donc } Au = u \text{ et } \ker(A - I_m) = \text{vect}(u)$$

$$2) \|AX\|_\infty \leq \|A\|_\infty \|X\|_\infty$$

$$\text{et } \|A\|_\infty = \max_{1 \leq i \leq m} \sum_{j=1}^n |a_{ij}| \text{ or } \sum |a_{ij}| = \sum a_{ij} \text{ or } a_{ij} > 0$$

$$\text{donc } \|A\|_\infty = 1$$

$$\text{et } \|AX\|_\infty \leq \|X\|_\infty$$

$$3) \lambda \in Sp(A)$$

$$\rho(A) \leq \|A\|_\infty$$

$$\rho(A) \leq 1 \quad \text{et} \quad |\lambda| \leq \rho(A)$$

$$\text{donc } \boxed{|\lambda| \leq 1}$$

$$4) a) B = A + I_m$$

$$B = \begin{pmatrix} a_{11}+1 & \dots & a_{1n} \\ \vdots & a_{22}+1 & \vdots \\ \vdots & \vdots & \vdots \\ \vdots & \vdots & a_{nn}+1 \end{pmatrix}$$

quelque soit i la somme des éléments d'une ligne de B vaut 2.

$$\sum_{1 \leq j \leq n, j \neq i} b_{ij} = 2 - b_{ii} = 1 - a_{ii} \quad \text{et} \quad b_{ii} = a_{ii} + 1$$

Puisque $a_{ij} > 0$ alors $1 - a_{ii} < 1$ et $a_{ii} + 1 > 1$

$$\text{donc } \boxed{\sum_{1 \leq j \leq n, j \neq i} b_{ij} < b_{ii}}$$

b)

5) A est symétrique, A est donc diagonalisable

De plus, elle possède au moins une valeur propre 1 car $Au = u$

$$\text{donc } A = P \begin{pmatrix} 1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \lambda_1 & & \\ \vdots & & \ddots & \\ 0 & & & \lambda_n \end{pmatrix} P^{-1} \quad \text{et} \quad A^h = P \begin{pmatrix} 1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \lambda_1^h & & \\ \vdots & & \ddots & \\ 0 & & & \lambda_n^h \end{pmatrix} P^{-1}$$

on sait que $\lambda_1 \neq 1$ et que $|\lambda_i| \leq 1$ donc $|\lambda_i^h| < 1$

Par conséquent les λ_i^h convergent vers 0 quand h tend vers $+\infty$.

$$\boxed{A^h \text{ converge vers une matrice } R \text{ semblable à } \text{diag}(1, 0, 0, \dots, 0)}$$

Exercice 4

1) A est une matrice triangulaire avec $\delta_1 = 4 \neq 0$, $\delta_2 = \begin{vmatrix} 4 & 1 \\ 1 & 4 \end{vmatrix} = 15 \neq 0$, $\delta_3 = \det(A) = 56 \neq 0$.

on a donc d'après le cours $A = LU$ avec $L = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ \frac{1}{4} & 1 & 0 \\ 0 & \frac{4}{15} & 1 \end{pmatrix}$ et $U = \begin{pmatrix} 4 & 1 & 0 \\ 0 & \frac{15}{4} & 1 \\ 0 & 0 & \frac{56}{15} \end{pmatrix}$

Si on prend $\Sigma = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & \frac{\sqrt{15}}{2} & 0 \\ 0 & 0 & \sqrt{\frac{56}{15}} \end{pmatrix}$, on a alors

$$L\Sigma = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ \frac{1}{2} & \frac{\sqrt{15}}{2} & 0 \\ 0 & \frac{2\sqrt{15}}{15} & \sqrt{\frac{56}{15}} \end{pmatrix} = B \quad \text{et} \quad \Sigma^{-1}U = \begin{pmatrix} 2 & \frac{1}{2} & 0 \\ 0 & \frac{\sqrt{15}}{2} & \frac{2\sqrt{15}}{15} \\ 0 & 0 & \sqrt{\frac{56}{15}} \end{pmatrix} = C$$

On constate que l'on a $C = {}^t B$ et donc

$$A = B {}^t B$$

2) On résout directement $Ax = b$, soit $\begin{cases} 4x_1 + x_2 = -3 \\ x_1 + 4x_2 + x_3 = 4 \\ x_2 + 4x_3 = 5 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x_1 + 4x_2 + x_3 = 4 \\ 4x_1 + x_2 = -3 \\ x_2 + 4x_3 = 5 \end{cases}$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} x_1 + 4x_2 + x_3 = 4 \\ 15x_2 + 4x_3 = 19 \\ x_2 + 4x_3 = 5 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x_1 + 4x_2 + x_3 = 4 \\ 15x_2 + 4x_3 = 19 \\ 56x_3 = 56 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x_1 + 4x_2 + x_3 = 4 \\ 15x_2 = 15 \\ x_3 = 1 \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} x_1 = -1 \\ x_2 = 1 \\ x_3 = 1 \end{cases} \quad \text{Ainsi l'unique solution de } Ax = b \text{ est } \bar{x} = {}^t(-1, 1, 1)$$

3) a) matrice de Jacobi : $J = D^{-1}(E+F)$ avec $D = \begin{pmatrix} 4 & 0 & 0 \\ 0 & 4 & 0 \\ 0 & 0 & 4 \end{pmatrix}$ $D^{-1} = \begin{pmatrix} \frac{1}{4} & 0 & 0 \\ 0 & \frac{1}{4} & 0 \\ 0 & 0 & \frac{1}{4} \end{pmatrix}$

$$J = -\frac{1}{4} \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & 4 & 0 \end{pmatrix}$$

$$E = -\begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} \quad F = -\begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

matrice de Gauss-Seidel : $G = (D-E)^{-1}F$

$$(D-E) = \begin{pmatrix} 4 & 0 & 0 \\ 1 & 4 & 0 \\ 0 & 1 & 4 \end{pmatrix} \quad \text{et} \quad (D-E)^{-1} = \begin{pmatrix} \frac{1}{4} & 0 & 0 \\ -\frac{1}{16} & \frac{1}{4} & 0 \\ \frac{1}{64} & -\frac{1}{16} & \frac{1}{4} \end{pmatrix}$$

$$\begin{array}{c} \begin{array}{ccc|ccc} 4 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 4 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 4 & 0 & 0 & 1 \end{array} \Rightarrow \begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 0 & \frac{1}{4} & 0 & 0 \\ 0 & 4 & 0 & -\frac{1}{4} & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 4 & 0 & 0 & 1 \end{array} \Rightarrow \begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 0 & \frac{1}{4} & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & -\frac{1}{16} & \frac{1}{4} & 0 \\ 0 & 0 & 4 & \frac{1}{16} & -\frac{1}{4} & 1 \end{array} \Rightarrow \begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 0 & \frac{1}{4} & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & -\frac{1}{16} & \frac{1}{4} & 0 \\ 0 & 0 & 1 & \frac{1}{64} & -\frac{1}{16} & \frac{1}{4} \end{array} \end{array}$$

$$\text{donc } G = \begin{pmatrix} 0 & -\frac{1}{4} & 0 \\ 0 & \frac{1}{16} & -\frac{1}{4} \\ 0 & -\frac{1}{64} & \frac{1}{16} \end{pmatrix}$$

b) on utilise $\det(M^{-1}N - \lambda I_3) = (-1)^3 \det(M^{-1}) \det(\lambda M - N)$ et ainsi les valeurs propres de $M^{-1}N$ sont les racines de $\det(\lambda M - N)$. On a alors, toujours en utilisant le déterminant des matrices tridiagonales,

$$\begin{vmatrix} 4\lambda & 1 & 0 \\ 1 & 4\lambda & 1 \\ 0 & 1 & 4\lambda \end{vmatrix} = (4\lambda) ((4\lambda)^2 - 2) = 4\lambda (4\lambda - \sqrt{2})(4\lambda + \sqrt{2})$$

$$\text{donc } \boxed{\text{sp}(5) = \left\{ 0, \frac{\sqrt{2}}{4}, -\frac{\sqrt{2}}{4} \right\}}$$

$$\text{et } \begin{vmatrix} 4\lambda & 1 & 0 \\ \lambda & 4\lambda & 1 \\ 0 & \lambda & 4\lambda \end{vmatrix} = (4\lambda)^3 - 4\lambda^2 - 4\lambda^2 = (4\lambda)(16\lambda^2) - 4\lambda^2 - 4\lambda^2 \\ = 4\lambda^2 (16\lambda - 2)$$

$$\text{donc } \boxed{\text{sp}(6) = \left\{ 0, \frac{1}{8} \right\}}$$

On a donc $\rho(6) = \frac{1}{8} < \rho(5) = \frac{\sqrt{2}}{4} < 1$, les méthodes de Jacobi et de Gauss-Seidel sont convergentes et c'est la méthode de Gauss-Seidel qui converge le plus vite.

c) On trouve les 3 premières itérations de la méthode de Jacobi avec Excel en faisant $x^{(k+1)} = Jx^{(k)} + D^{-1}b$ et pour la méthode de Gauss-Seidel en faisant $x^{(k+1)} = Gx^{(k)} + (D-E)^{-1}b$ en partant de $x^{(0)} = {}^t(0,0,0)$. On a alors

$$\text{- pour Jacobi, } x^1 = \begin{pmatrix} -0,75 \\ 1 \\ 1,25 \end{pmatrix}, x^2 = \begin{pmatrix} -1 \\ 0,875 \\ 1 \end{pmatrix} \text{ et } x^3 = \begin{pmatrix} -0,969 \\ 1 \\ 1,031 \end{pmatrix}.$$

$$\text{- pour Gauss-Seidel, } x^1 = \begin{pmatrix} -0,75 \\ 1,1375 \\ 0,9531 \end{pmatrix}, x^2 = \begin{pmatrix} -1,04688 \\ 1,02344 \\ 0,99414 \end{pmatrix} \text{ et } x^3 = \begin{pmatrix} -1,00586 \\ 1,00293 \\ 0,99927 \end{pmatrix}$$