

de la Décision et des Organisations

Correction CC Algèbre linéaire 2, 28 Novembre 2022

Exercice 1. — Lemme de décomposition des noyaux :

Soit u un endomorphisme d'un \mathbb{K} -espace vectoriel E et P et Q des polynômes premiers entre eux. On a

$$\ker((PQ)(u)) = \ker(P(u)) \oplus \ker(Q(u)).$$

Exercice 2. — 1. On calcule le déterminant $det(XI_3 - A)$ où X est une indéterminée. On trouve que le polynôme caractéristique χ_A est

 $\chi_A(X) = X^2(X - 1).$

2. Par le cours, les racines du polynômes caractéristiques sont les valeurs propres de la matrice. Donc $Sp(A) = \{0, 1\}$.

3. On commence par le sous-espace propre associé à 0. On résout pour $X=\begin{pmatrix}x\\y\\z\end{pmatrix}\in\mathbb{R}^3,\,AX=0.$ On trouve le système

$$\begin{cases} x + y + z = 0 \\ y + z = 0 \\ -y - z = 0, \end{cases}$$

ce qui est équivalent à

$$\begin{cases} x = 0 \\ y = -z. \end{cases}$$

Ainsi le sous-espace propre associé à la valeur propre 0 est $E_0 = \text{Vect} \left\{ \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} \right\}$.

Passons maintenant au sous-espace propre associé à 1. On résout pour $X=\begin{pmatrix}x\\y\\z\end{pmatrix}\in\mathbb{R}^3,\,AX=X.$ On trouve le système

$$\begin{cases} x + y + z = x \\ y + z = y \\ -y - z = z, \end{cases}$$

ce qui est équivalent à

$$\begin{cases} y = 0 \\ z = 0 \end{cases}$$

Ainsi le sous-espace propre associé à la valeur propre 1 est $E_1 = \text{Vect} \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \right\}$.

4. On calcule et on trouve

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

Montrons que la famille I_3 , A et A^2 est libre. Soit α, β, γ des réels tels que $\alpha I_3 + \beta A + \gamma A^2 = 0_{M_3(\mathbb{R})}$. On regarde les coefficients (1,1), (1,3) et (2,3) de l'égalité précédente de matrices on obtient le système

$$\begin{cases} \alpha + \beta + \gamma = 0, \\ \beta + \gamma = 0, \\ \beta = 0. \end{cases}$$

Mathématiques et Informatique de la Décision et des Organisations

Donc $\alpha = \beta = \gamma = 0$.

5. Notons μ_A le polynôme minimal de A. Par le théorème de Cayley-Hamilton, μ_A divise $\chi_A = X^2(X-1)$. De plus, par la question précédente, les matrices I_3 , A et A^2 forment une famille libre, donc par le cours, deg $\mu_A > 2$. Cela oblige $\mu_A(X) = X^2(X-1)$.

Exercice 3. — 1. Les matrices I_2 et B forment une famille libre. Donc $\deg \mu_B > 1$. De plus, après calcul, on détermine le polynôme caractéristique de B et on trouve $\chi_B(X) = X^2 - 4X + 4 = (X-2)^2$. Par le théorème de Cayley-Hamilton, μ_B divise χ_B . Cela oblige $\mu_B(X) = (X-2)^2$.

2. Soit $k \in \mathbb{N}$. On effectue la division de X^k par $\mu_B(X)$. Comme deg $\mu_B = 2$, il existe deux polynômes $Q_k, R_k \in \mathbb{R}[X]$ avec deg $R_k < \deg \mu_B = 2$ tel que

$$(1) X^k = Q_k \mu_B + R_k.$$

Comme deg $R_k \leq 1$, il existe deux réels a_k et b_k tels que $R(X) = a_k X + b_k$.

Déterminons maintenant les coefficients a_k et b_k . La difficulté réside dans le fait que l'on ne connait pas Q_k . On va donc évaluer (1) en des réels où Q_k ne va pas apparaître. En évaluant (1) en X=2 on obtient

$$2^k = Q_k(2)(2-2)^2 + 2a_k + b_k = 0 + 2a_k + b_k = 2a_k + b_k.$$

Ensuite, on dérive (1) et on évalue en X=2 (noter que 2 est racine double de μ_B). On obtient alors

$$k2^{k-1} = Q_k'(2)(X-2)^2 + Q_k(2)2(2-2) + a_k = 0 + 0 + a_k.$$

On obtient ainsi le système

$$\begin{cases} 2a_k + b_k = 2^k \\ a_k = k2^{k-1}, \end{cases}$$

d'où $a_k = k2^{k-1}$ et $b_k = (1-k)2^k$.

3. On évalue (1) en B. Cela donne, en utilisant que μ_B annule B

$$B^{k} = Q_{k}(B)\mu_{B}(B) + a_{k}B + b_{k}I_{2} = 0_{M_{2}(\mathbb{R})} + k2^{k-1}B + (1-k)2^{k}I_{2}.$$

Ainsi

$$B^k = \begin{pmatrix} (1-k)2^k & -k2^{k-1} \\ k2^{k+1} & (1+k)2^k \end{pmatrix}.$$

Exercice 4. — 1(a). Comme P et μ_u sont premiers entre eux, la relation de Bézout stipule qu'il existe deux polynômes $R, S \in \mathbb{C}[X]$ tels que

$$PR + \mu_u S = 1.$$

1(b). On évalue l'expression précédente en u. On obtient alors

$$P(u) \circ R(u) + \mu_u(u) \circ S(u) = Id_E.$$

Comme μ_u est annulateur, $\mu_u(u) = O_{\mathcal{L}(E)}$, et on obtient $P(u) \circ R(u) = Id_E$. En prenant le déterminant, il vient que $\det(P(u)) \det(R(u)) = 1$, d'où $\det(P(u)) \neq 0$ et P(u) est inversible.

- 2(a). Comme P et μ_u ne sont pas premiers entre eux et que ce sont deux polynômes complexes, P et μ_u ont une racine commune. Notons la a. Alors (X-a) divise P et (X-a) divise μ_u donc il existe un polynôme $R \in \mathbb{C}[X]$ tel que $\mu_u = (X-a)R$.
- 2(b). Supposons par l'absurde que $R(u) = 0_{\mathcal{L}(E)}$. Alors R est un polynôme annulateur de u. Or, $\mu_u = (X a)R$ donc $\deg(R) < \deg \mu_u$ et R est non nul. Ceci est une contradiction au vu de la définition du polynôme annulateur. Donc $R(u) \neq 0_{\mathcal{L}(E)}$.
- 2(c). Comme (X-a) divise P, (X-a)R divise PR. Or, $(X-a)R=\mu_u$ donc μ_u divise PR. Ainsi PR est un polynôme annulateur de u.



Mathématiques et Informatique de la Décision et des Organisations

2(d). Au vu de la question précédente, nous avons $P(u) \circ R(u) = 0_{\mathcal{L}(E)}$. Supposons par l'absurde que P(u) est inversible. Alors

$$0_{\mathcal{L}(E)} = P(u)^{-1} \circ 0_{\mathcal{L}(E)} = P(u)^{-1} \circ P(u) \circ R(u) = R(u).$$

Or, par la question 2(b), on a $R(u) \neq 0_{\mathcal{L}(E)}$. Ceci est une contradiction, d'où le résultat.

3. Supposons que $\forall \lambda \in \operatorname{Sp}(u)$, $P(\lambda) \neq 0$. Alors P et μ_u n'ont pas de racines communes. Comme μ_u et P sont des polynômes de $\mathbb{C}[X]$, cela signifie que P et μ_u sont premiers entre eux (pas de diviseur non trivial en commun car sinon ils auraient une racine commune. Par la question 1, on voit que P(u) est inversible.

Pour la réciproque on utilise la contraposée. Supposons que $\exists \lambda \in \operatorname{Sp}(u), P(\lambda) = 0$. Alors P et μ_u ont une racine commune et donc ne sont pas premiers entre eux $((X - \lambda)$ divise P et μ_u). Par la question 2, il vient que P(u) n'est pas inversible.