

S13:

(314) Faux.

Car la matrice identité si et seulement si est semblable à la matrice identité. Pour l'équation $AP = PB$ on a A et B sont semblable. ici, A est la matrice identité $\Rightarrow Id \cdot P = PB \Leftrightarrow Id = PBP^{-1}$ et on sait que ssi $P \cdot P^{-1} = Id$, alors afin de faire tenir l'équation, B ssi est la matrice identité on a $P \cdot Id \cdot P^{-1} = Id$.

(336) $A = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 4 \end{bmatrix}$ Mat $T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$.

Pour trouver la base, on cherche λ tel que $\det(A - \lambda Id) = 0$.

$$\det(A - \lambda Id) = \det \begin{bmatrix} 1-\lambda & 2 \\ 2 & 4-\lambda \end{bmatrix} = (1-\lambda)(4-\lambda) - 4 = \lambda^2 - 5\lambda = \lambda(\lambda - 5)$$

$$\det(A - \lambda Id) = 0 \Leftrightarrow \lambda(\lambda - 5) = 0 \Rightarrow \begin{cases} \lambda_1 = 0 \\ \lambda_2 = 5 \end{cases}$$

pour $\lambda = 0$, cherchons \vec{v}_1 dans $\text{Ker}(A - 0 \cdot Id)$:

$$\left[\begin{array}{cc|c} 1 & 2 & 0 \\ 2 & 4 & 0 \end{array} \right] \rightsquigarrow \left[\begin{array}{cc|c} 1 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{array} \right], \text{ les solutions: } \begin{pmatrix} x \\ x_1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -2\alpha \\ \alpha \end{pmatrix} = \alpha \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \end{pmatrix},$$

$$\text{on prend } \vec{v}_1 = \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \end{pmatrix}.$$

pour $\lambda = 5$, cherchons \vec{v}_2 dans $\text{Ker}(A - 5 \cdot Id)$:

$$\left[\begin{array}{cc|c} -4 & 2 & 0 \\ 2 & -1 & 0 \end{array} \right] \rightsquigarrow \left[\begin{array}{cc|c} 1 & -\frac{1}{2} & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{array} \right], \text{ les solutions: } \begin{pmatrix} x \\ x_1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{1}{2}\alpha \\ \alpha \end{pmatrix} = \alpha \begin{pmatrix} \frac{1}{2} \\ 1 \end{pmatrix},$$

$$\text{on prend } \vec{v}_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix}.$$

en conclusion

la base \mathcal{B} engendrée par les vecteurs \vec{v}_1, \vec{v}_2 :

$$\mathcal{B} = \text{Vect}(\vec{v}_1, \vec{v}_2) = \text{Vect} \left(\begin{bmatrix} -2 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix} \right) \text{ et } P = \begin{bmatrix} -2 & 1 \\ 1 & 2 \end{bmatrix}, P^{-1} = \begin{bmatrix} \frac{2}{5} & -\frac{1}{5} \\ -\frac{1}{5} & -\frac{2}{5} \end{bmatrix}$$

337 $A = \begin{bmatrix} 2 & -4 \\ 0 & -2 \end{bmatrix}$

$$\det(A - \lambda \text{Id}) = \det \begin{pmatrix} 2-\lambda & -4 \\ 0 & -2-\lambda \end{pmatrix} = (\lambda-2)(\lambda+2)$$

$$\det(A - \lambda \text{Id}) = 0 \Leftrightarrow (\lambda-2)(\lambda+2) = 0 \Rightarrow \lambda_1 = 2, \lambda_2 = -2$$

pour $\lambda_1 = 2$, cherchons \vec{v}_1 dans $\text{Ker}(A - 2\text{Id})$:

$$\text{Frel} \begin{bmatrix} 0 & -4 & | & 0 \\ 0 & -4 & | & 0 \end{bmatrix} \rightsquigarrow \begin{bmatrix} 0 & 1 & | & 0 \\ 0 & 0 & | & 0 \end{bmatrix}, \text{ les solutions: } \begin{pmatrix} x \\ x_1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \end{pmatrix}, \text{ on prend } \vec{v}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

pour $\lambda_2 = -2$, cherchons \vec{v}_2 dans $\text{Ker}(A + 2\text{Id})$:

$$\text{Frel} \begin{bmatrix} 4 & -4 & | & 0 \\ 0 & 0 & | & 0 \end{bmatrix} \rightsquigarrow \begin{bmatrix} 1 & -1 & | & 0 \\ 0 & 0 & | & 0 \end{bmatrix}, \text{ les solutions: } \begin{pmatrix} x \\ x_1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \end{pmatrix} = 2 \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \text{ on prend } \vec{v}_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

en conclusion, la base engendrée par les vecteurs \vec{v}_1, \vec{v}_2

$$\Leftrightarrow \mathcal{B} = \text{Vect}(\vec{v}_1, \vec{v}_2) = \text{Frel} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} \text{ et } P = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}, P^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

(C3 2018-2019):

Exo 1:

(1) $P = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 1 \\ -1 & -1 & 1 \\ 1 & -1 & -1 \end{bmatrix}$, pour déterminer l'inverse de P , on utilise la technique

de la matrice augmentée, soit $C = [P : I]$. On calcul $\text{Frel}(C)$:

$$\begin{bmatrix} 0 & -1 & 1 & | & 1 & 0 & 0 \\ -1 & -1 & 1 & | & 0 & 1 & 0 \\ 1 & -1 & -1 & | & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{matrix} L_1 \leftrightarrow L_3 \\ L_2 \leftrightarrow L_2 + L_1 \end{matrix} \rightsquigarrow \begin{bmatrix} 1 & -1 & -1 & | & 0 & 0 & 1 \\ 0 & -2 & 0 & | & 0 & 1 & 1 \\ 0 & -1 & 1 & | & 1 & 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{matrix} L_1 \leftrightarrow L_1 L_2 \\ L_1 \leftrightarrow L_1 + L_2 \\ L_3 \leftrightarrow L_3 + L_2 \end{matrix} \rightsquigarrow \begin{bmatrix} 1 & 0 & -1 & | & 0 & -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ 0 & 1 & 0 & | & 0 & -\frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \\ 0 & 0 & 1 & | & 1 & -\frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \end{bmatrix}$$

$$L_1 \leftrightarrow L_1 + L_3 \rightsquigarrow \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & | & 1 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & | & 0 & -\frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \\ 0 & 0 & 1 & | & 1 & -\frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \end{bmatrix} \begin{matrix} I_3 \\ P^{-1} \end{matrix} \text{ alors } P^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 \\ 0 & -\frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \\ 1 & -\frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \end{bmatrix}$$

(2) $\vec{u} = 2 \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} - 3 \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} + 2 \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 \\ -3 \\ 2 \end{bmatrix}$, on doit déterminer $[\vec{u}]_{\mathcal{B}}$ où $\vec{u} = P \cdot [\vec{u}]_{\mathcal{B}}$
 donc $[\vec{u}]_{\mathcal{B}} = P^{-1} \cdot \vec{u} = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 \\ 0 & -\frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \\ 1 & -\frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 2 \\ -3 \\ 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 5 \\ \frac{1}{2} \\ \frac{5}{2} \end{bmatrix}$

$\Leftrightarrow \vec{u} = 5\vec{v}_1 + \frac{1}{2}\vec{v}_2 + \frac{5}{2}\vec{v}_3$

(3) pour trouver la base du noyau, on doit d'abord résoudre l'équation $C \cdot \vec{x} = 0$, car $\text{Ker}(f) = \{ \vec{x} \text{ tel que } C\vec{x} = 0 \}$, on calcul $\text{Frel}([C; \vec{0}])$:

$$\left[\begin{array}{ccc|c} 1 & -1 & 1 & 0 \\ -1 & 1 & -1 & 0 \\ 1 & 1 & -1 & 0 \end{array} \right] \begin{array}{l} L_2 \leftarrow L_2 + L_1 \\ L_3 \leftarrow L_3 - L_1 \end{array} \rightsquigarrow \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & -1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & -2 & 0 \end{array} \right] \rightsquigarrow \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right]$$

Les solutions du système $\vec{x} = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ \alpha \\ \alpha \end{bmatrix} = \alpha \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$ $\alpha \in \mathbb{R}$, donc on trouve
 $\text{Ker}(f) = \text{Vect} \left(\begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} \right)$

pour trouver la base de l'image, on bien sait que $\text{Im}(C)$ est un sous-espace vectoriel engendré par les vecteurs colonnes, donc on a :

$$\vec{w}_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix}, \vec{w}_2 = \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}, \vec{w}_3 = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ -1 \end{bmatrix}$$

d'après le cours, on peut obtenir les relations linéaires par les solutions du système $\text{Frel}([C; \vec{0}])$, on a donc ~~$\vec{v}_3 = -\vec{v}_2$~~ $0\vec{w}_1 + \vec{w}_2 + \vec{w}_3 = 0 \Leftrightarrow \vec{w}_3 = -\vec{w}_2$

alors \vec{w}_3 est le vecteur redondant. Et selon le Theorem $\dim = \dim(\text{Ker}(f)) + \dim(\text{Im}(f))$
 ici on a $3 = 1 + \dim(\text{Im}(f)) \Rightarrow \dim(\text{Im}(f)) = 2$, donc la base de l'image est engendré par les vecteur $\vec{w}_1, \vec{w}_2 = \text{Vect} \left(\begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} \right)$.

En conclusion, $\text{Vect} \left(\begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} \right)$ forme la base du noyau de f

$\text{Vect} \left(\begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} \right)$ forme la base de l'image de f .

(4) $P = [\vec{v}_1 \vec{v}_2 \vec{v}_3] = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 1 \\ -1 & 1 & -1 \\ 1 & 1 & -1 \end{bmatrix}$ Notons B la matrice de f dans la base $(\vec{v}_1, \vec{v}_2, \vec{v}_3)$.
d'après le cours, on sait que $C \cdot P = P \cdot B$,

pour trouver B tel que $B = P^{-1} \cdot C \cdot P$, on calcul $P^{-1} C P$:

$$B = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 \\ 0 & -\frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \\ 1 & -\frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & -1 & 1 \\ -1 & 1 & -1 \\ 1 & 1 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & -1 & 1 \\ -1 & -1 & 1 \\ 1 & -1 & -1 \end{bmatrix} =$$

Exo 2:

(1) $\vec{w}_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ -1 \end{bmatrix}$

(2) pour trouver deux vecteurs qui forment une base du plan P , on doit résoudre

l'équation $x + y - z = 0$, car \vec{w}_2, \vec{w}_3 est les vecteurs tel que $\vec{w}_2 \cdot \vec{w}_1 = 0$ et $\vec{w}_3 \cdot \vec{w}_1 = 0$: $(\alpha, \beta) \in \mathbb{R}^2$

$\begin{bmatrix} 1 & 1 & -1 & | & 0 \end{bmatrix} \leadsto$ les solutions du système: $\vec{w} = \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -\beta + \alpha \\ \beta \\ 2 \end{bmatrix} = \alpha \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 2 \end{bmatrix} + \beta \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}$

donc $\vec{w}_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 2 \end{bmatrix}$, $\vec{w}_3 = \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}$ et par le théorème non nul, \vec{w}_2 et \vec{w}_3 sont les vecteurs indépendants.

$P = \text{Vect} \left(\begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 2 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} \right)$.

(3) $\vec{w}_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ -1 \end{bmatrix}$, $\vec{w}_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$, $\vec{w}_3 = \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}$

pour cela, montrons que ~~la matrice~~ la Tril de la matrice $P = [\vec{w}_1 \vec{w}_2 \vec{w}_3]$ est égale à l'identité I_3 .

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 & -1 \\ 1 & 0 & 1 \\ -1 & 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{matrix} L_2 \leftarrow L_2 - L_1 \\ L_3 \leftarrow L_3 + L_1 \end{matrix} \leadsto \begin{bmatrix} 1 & 1 & -1 \\ 0 & -1 & 2 \\ 0 & 2 & -1 \end{bmatrix} \begin{matrix} L_2 \leftarrow (-1)L_2 \\ L_1 \leftarrow L_1 - L_2 \\ L_3 \leftarrow L_3 - 2L_2 \end{matrix} \leadsto \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & -2 \\ 0 & 0 & 3 \end{bmatrix} \begin{matrix} L_3 \leftarrow \frac{1}{3}L_3 \\ L_1 \leftarrow L_1 + L_3 \\ L_2 \leftarrow L_2 + 2L_3 \end{matrix} \leadsto \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} = \text{Tril}(P)$$

par conséquent $\mathcal{B} = (\vec{w}_1, \vec{w}_2, \vec{w}_3)$ est une base de l'espace \mathbb{R}^3

(4)^{a)} car \vec{w}_2 et \vec{w}_3 sont les vecteurs qui forment une base du plan P, donc les ^{image} symétries orthogonales par rapport au plan P sont ~~les mêmes~~ elles-mêmes.

$$Im(\vec{w}_2) = \vec{w}_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}, \quad Im(\vec{w}_3) = \vec{w}_3 = \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \quad \text{et } \vec{w}_1 \text{ est le vecteur orthogonal au plan P, } Im(\vec{w}_1) = -\vec{w}_1 = \begin{bmatrix} -1 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$(b) D = \begin{bmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$(5) [g(\vec{x})]_{\mathcal{B}} = D \cdot [\vec{x}]_{\mathcal{B}} \text{ donc } g(\vec{x}) = PD[\vec{x}]_{\mathcal{B}}$$

et $g(\vec{x}) = A \cdot \vec{x} = AP[\vec{x}]_{\mathcal{B}}$ pour tout $\vec{x} \in \mathbb{R}^3$, on en déduit que $AP = PD$
donc $A = PDP^{-1}$, d'abord on calcule P^{-1} :

$$\left[\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 1 & -1 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ -1 & 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right] \rightsquigarrow \left[\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 1 & -1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 2 & -1 & 1 & 0 \\ 0 & 2 & -1 & 1 & 0 & 1 \end{array} \right] \rightsquigarrow \left[\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & -2 & 1 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 3 & 2 & 1 & 1 \end{array} \right]$$

$$\text{Finalement: } \left[\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 0 & \frac{1}{3} & \frac{1}{3} & -\frac{1}{3} \\ 0 & 1 & 0 & \frac{1}{3} & \frac{1}{3} & \frac{2}{3} \\ 0 & 0 & 1 & -\frac{1}{3} & \frac{2}{3} & \frac{1}{3} \end{array} \right] \quad \therefore P^{-1} = \begin{bmatrix} \frac{1}{3} & \frac{1}{3} & -\frac{1}{3} \\ \frac{1}{3} & \frac{1}{3} & \frac{2}{3} \\ -\frac{1}{3} & \frac{2}{3} & \frac{1}{3} \end{bmatrix}$$

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

$$\begin{aligned} &= \begin{bmatrix} 1 & 1 & -1 \\ 1 & 0 & 1 \\ -1 & 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \frac{1}{3} & \frac{1}{3} & -\frac{1}{3} \\ \frac{1}{3} & \frac{1}{3} & \frac{2}{3} \\ -\frac{1}{3} & \frac{2}{3} & \frac{1}{3} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 & 1 & -1 \\ -1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \end{bmatrix} \frac{1}{3} \begin{bmatrix} 1 & 1 & -1 \\ 1 & 1 & 2 \\ -1 & 2 & 1 \end{bmatrix} \\ &= \frac{1}{3} \begin{bmatrix} 1 & -2 & 2 \\ -2 & 1 & 2 \\ 2 & 2 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{1}{3} & -\frac{2}{3} & \frac{2}{3} \\ -\frac{2}{3} & \frac{1}{3} & \frac{2}{3} \\ \frac{2}{3} & \frac{2}{3} & \frac{1}{3} \end{bmatrix} \end{aligned}$$

(6) oui car $AP = PD$ où $P = \begin{bmatrix} 1 & 1 & -1 \\ 1 & 0 & 1 \\ -1 & 1 & 0 \end{bmatrix}$

(7) ~~A^{2019}~~ $A = PDP^{-1}$ alors $A^{2019} = (PDP^{-1})^{2019} = \overbrace{PDP^{-1} \cdot PDP^{-1} \cdots PDP^{-1}}^{2019} = PD^{2019}P^{-1}$

$D = \begin{bmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$ $\therefore D^{2019} = \begin{bmatrix} (-1)^{2019} & 0 & 0 \\ 0 & 1^{2019} & 0 \\ 0 & 0 & 1^{2019} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} = D$

Donc $A^{2019} = P^0 D P^{-1} = A = \begin{bmatrix} \frac{1}{3} & -\frac{2}{3} & \frac{2}{3} \\ \frac{2}{3} & \frac{1}{3} & \frac{2}{3} \\ -\frac{2}{3} & \frac{2}{3} & \frac{1}{3} \end{bmatrix}$