STANISLAS Exercices

# Algèbre linéaire Chapitre III

PSI

2021-2022

#### I. Familles de vecteurs

**Exercice 1.** [Mines] Calculer la dimension de l'espace vectoriel  $F = \text{Vect } \{f_1, f_2, f_3, f_4\}$ , où  $f_1: x \mapsto \sqrt{\frac{1-x}{1+x}}, f_2: x \mapsto \sqrt{\frac{1+x}{1-x}}, f_3: x \mapsto \frac{1}{\sqrt{1-x^2}}$  et  $f_4: x \mapsto \frac{x}{\sqrt{1-x^2}}$ .

**Exercice 2.** ( $\mathbb{Z}_0$ ) Soient  $E = \mathbb{R}^{\mathbb{N}}$  et, pour tout réel x,  $S_x = (x^n)_{n \in \mathbb{N}}$ . Montrer que la famille  $(S_x)_{x>0}$  est une famille libre de E.

**Exercice 3.** [Mines] Soient, pour  $n \in \mathbb{N}$ ,  $f_n : x \mapsto \cos(nx)$  et pour  $n \in \mathbb{N}^*$ ,  $g_n : x \mapsto \sin(nx)$ . Soit  $n \in \mathbb{N}^*$ . Montrer que la famille  $(f_0, f_1, g_1, \ldots, f_n, g_n)$  est libre.

**Exercice 4.** [Mines] Soit  $(a_1, a_2, a_3) \in \mathbb{R}^3$ . Déterminer le rang de la famille  $(f_1, f_2, f_3)$  de  $\mathbb{R}^{\mathbb{R}}$ , où  $f_i$  est la fonction  $x \mapsto \cos(x + a_i)$ .

# II. Matrices & Applications linéaires

**Exercice 5.** (🖾) Soient  $n \ge 2$  et  $A = (a_{i,j}) \in \mathscr{M}_n(\mathbb{R})$  telle que  $a_{i,j} = 1 - \delta_{i,j}$ , où  $\delta_{i,j}$  est le symbole de **Kronecker**. Calculer  $A^{-1}$ .

**Exercice 6.** [Centrale 1] Soient n un entier naturel non nul,  $E = \mathbb{R}^n$ .

- 1. Déterminer les endomorphismes de E tels que, pour tout  $x \in E$ , la famille (u(x), x) soit liée.
- **2.** Déterminer les endomorphismes de E tels que, pour tout  $x \in E$ , la famille  $(u^2(x),x)$  soit liée.
- **3.** Soit  $y \in E \setminus \{0\}$ . Déterminer les endomorphismes de E tels que, pour tout  $x \in E$ , la famille (u(x), x, y) soit liée.

**Exercice 7.** [Mines] Soit  $k \in [1, n-2]$ . Soit  $u \in \mathcal{L}(\mathbb{C}^n)$  qui laisse stable tout sous-espace vectoriel de dimension k.

- **1.** Montrer que u laisse stable tout sous-espace vectoriel de dimension k+1.
- **2.** En déduire que u laisse stable tout hyperplan de E.
- **3.** En déduire u.

**Exercice 8.** [Mines] Soient E, F deux espaces vectoriels de dimensions finies et  $f \in \mathcal{L}(E, F), g \in \mathcal{L}(F, E)$  telles que  $f \circ g \circ f = f$  et  $g \circ f \circ g = g$ .

- **1.** Déterminer Im  $g \cap \operatorname{Ker} f$ .
- **2.** Montrer que  $E = \operatorname{Im} g \oplus \operatorname{Ker} f$ .
- **3.** Comparer Rg(f) et Rg(g).
- **4.** On suppose que dim  $E = \dim F = \operatorname{Rg}(f) = n$ . Que dire de f et g?
- **5.** On suppose que E = F. Déterminer f et g telles que  $f \circ g \neq \mathrm{Id}_E$ .

**Exercice 9.** [Mines] Soient E et F deux espaces vectoriels de dimension finie et  $f \in \mathcal{L}(E, F)$ . On note  $\mathcal{H} = \{g \in \mathcal{L}(F, E) : f \circ g \circ f = 0\}$ . Déterminer la dimension de  $\mathcal{H}$  en fonction de dim E, dim F et dim Im f.

**Exercice 10.** [Mines] Soit E un  $\mathbb{R}$ -espace vectoriel de dimension 3 et  $f \in \mathcal{L}(E)$  telle  $f^3 = 0$  et  $f^2 \neq 0$ . Trouver l'ensemble des endomorphismes qui commutent avec f.

### III. Géométrie

**Exercice 11.** (🖾) On considère l'espace vectoriel  $\mathbb{R}^3$  muni de la base canonique  $\mathscr{B}$ . On note P le plan d'équation x+y+z=0, D la droite d'équations  $x=\frac{y}{3}=\frac{z}{2}$  et p la projection sur P parallèlement à D.

- **1.** Montrer que  $P \oplus D = \mathbb{R}^3$ .
- **2.** Soit u un vecteur de  $\mathbb{R}^3$  de coordonnées (x, y, z) dans  $\mathscr{B}$ . Calculer p(u) et déterminer la matrice de p dans  $\mathscr{B}$ .

**Exercice 12.** ( $oldsymbol{\mathbb{Z}}_{0}$ ) [IMT] Soient E un espace vectoriel de dimension finie, p et q des projecteurs de E. Montrer que  $\operatorname{Ker} p = \operatorname{Ker} q$  si et seulement si  $(p \circ q = p)$  et  $q \circ p = q$ .

Exercices III PSI

**Exercice 13.** (\*\*) Soient  $n, N \in \mathbb{N}^*$  et  $u \in \mathcal{L}(\mathbb{C}^N)$  tels que  $u^n = \mathrm{Id}$ . Soit E un sous-espace vectoriel de  $\mathbb{C}^N$  stable par u et p une projection sur E. On définit l'endomorphisme

$$q = \frac{1}{n+1} \sum_{k=0}^{n} u^k \circ p \circ u^{n-k}.$$

- 1. Montrer que q est un projecteur.
- **2.** En déduire que  $\mathbb{C}^N = E \oplus \operatorname{Ker} q$ .

**Exercice 14.** (\*\*) Soient E un espace vectoriel de dimension finie et  $p_1, \ldots, p_k$  des projecteurs de E. On suppose que  $q = \sum_{i=1}^k p_i$  est un projecteur.

- **1.** Montrer que  $\operatorname{Rg}(q) = \sum_{i=1}^{k} \operatorname{Rg}(p_i)$  et en déduire que  $\operatorname{Im} q = \bigoplus_{i=1}^{k} \operatorname{Im} p_i$ .
- **2.** En déduire que pour tout couple (i,j) tel que  $i \neq j$ ,  $p_j \circ p_i^{i=1} = 0_{\mathscr{L}(E)}$ .

## IV. Formes linéaires & Hyperplans

**Exercice 15.** (2) Pour tout  $k \in [0, n]$ , on note  $\varphi_k : \mathbb{R}_n[X] \to \mathbb{R}$ ,  $P \mapsto P^{(k)}(0)$ . Montrer que  $(\varphi_0, \dots, \varphi_n)$  est une base de  $\mathcal{L}(\mathbb{R}_n[X], \mathbb{R})$ .

**Exercice 16.** (🗷) Soient a < b et  $c \in ]a,b[$ . Discuter, en fonction des valeurs de c, l'indépendance des formes linéaires définies sur  $\mathbb{R}_3[X]$  par

$$f_a: P \mapsto P(a), f_b: P \mapsto P(b), f_c: P \mapsto P(c) \text{ et } f_4: P \mapsto \int_a^b P(t) dt.$$

**Exercice 17.** Soient  $\varphi_1, \ldots, \varphi_n$  des formes linéaires sur l'espace vectoriel E de dimension n. On suppose qu'il existe un vecteur  $v \neq 0_E$  tel que pour tout  $i \in [\![1,n]\!], \varphi_i(v) = 0$ . Montrer que la famille de formes linéaires  $(\varphi_1, \ldots, \varphi_n)$  est liée.

Exercice 18. (Polynômes de Hilbert) Soit  $\Delta$  l'application linéaire définie pour tout polynôme de  $\mathbb{C}_n[X]$  par  $\Delta(P) = P(X+1) - P(X)$ . Pour tout entier naturel  $k \in [0,n]$ , on pose  $\varphi_k$  la forme linéaire qui, à un polynôme P de  $\mathbb{C}_n[X]$  associe le nombre complexe  $\Delta^k(P)(0)$  et  $H_k = \frac{X(X-1)\cdots(X-k+1)}{k!}$ ,  $H_0 = 1$ .

- **1.** Déterminer  $\Delta(H_k)$  pour tout  $k \in [1, n]$ .
- **2.** En déduire que  $(\varphi_0, \ldots, \varphi_n)$  est une base de  $\mathbb{C}_n[X]^*$ .

# V. Avec Python

**Exercice 19.** [Centrale] À tout polynôme P, on associe  $S(P) = \sum_{k=0}^{+\infty} \frac{P(k)}{k!}$ .

- 1. Justifier l'existence de S(P) et montrer que S(P) est une forme linéaire.
- **2.** Avec Python, calculer  $\sum_{k=0}^{50} \frac{P(k)}{k!}$  pour  $P = X^d$  avec  $d \in [0, 10]$ ; puis pour un polynôme de degré 9 de votre choix. Que remarque-t-on?
- **3.** On pose  $H_0 = 1$ , puis pour tout entier n,  $H_{n+1} = (X n)H_n$ . Montrer que  $(H_k)_{0 \le k \le n}$  est une base de  $\mathbb{R}_n[X]$ .
- **4.** Calculer  $S(H_n)$  pour tout n entier naturel. En déduire une méthode pour calculer S(P) pour P quelconque.
- **5.** Avec Python, écrire un programme permettant de calculer les coefficients de  $H_n$ .