



**Exercice 1.** Soit

$$\begin{cases} x_n &= \frac{3}{4}x_{n-1} + \frac{1}{4}z_{n-1} \\ y_n &= \frac{1}{4}x_{n-1} + \frac{2}{3}y_{n-1} + \frac{1}{4}z_{n-1} \\ z_n &= \frac{1}{3}y_{n-1} + \frac{1}{2}z_{n-1} \end{cases}$$

1. On pose  $V_n = \begin{pmatrix} x_n \\ y_n \\ z_n \end{pmatrix}$ , montrer qu'il existe entier  $V_n$  et  $V_{n-1}$  une relation de la forme  $V_n = SV_{n-1}$  où  $S$  est une matrice à déterminer. En déduire  $V_n$  en fonction de  $S$  et de  $V_0$ .

2. Résoudre et discuter en fonction du paramètre réel  $\lambda$ , l'équation  $SV = \lambda V$ , où  $V = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3$ .

Pour quelles valeurs de  $\lambda$ , existe-t-il au moins une solution différente de  $\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ ? donner précisément l'ensemble des solutions correspondantes.

3. On considère les vecteurs

$$\begin{cases} \varepsilon_1 &= 2e_1 + 3e_2 + 2e_3 \\ \varepsilon_2 &= e_1 - e_3 \\ \varepsilon_3 &= 3e_1 + e_2 - 4e_3 \end{cases}$$

où  $(e_1, e_2, e_3)$  est la base canonique de  $\mathbb{R}^3$ .  
Montrer que  $(\varepsilon_1, \varepsilon_2, \varepsilon_3)$  est une base de  $\mathbb{R}^3$ .

4. On pose  $P = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 3 \\ 3 & 0 & 1 \\ 2 & -1 & -4 \end{pmatrix}$ . Pourquoi peut-on affirmer que  $P$  est inversible? Calculer son inverse  $P^{-1}$ .

5. On pose  $D = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \frac{1}{2} & 0 \\ 0 & 0 & \frac{5}{12} \end{pmatrix}$ . Calculer  $PDP^{-1}$ .

6. En déduire la limite de  $V_n$  quand  $n$  tend vers  $+\infty$ .