CONCOURS X 2023 MATHÉMATIQUES B - MP

Pierre-Paul TACHER

This document is published under the Creative Commons Attribution-NonCommercial-ShareAlike 4.0 International license. © ① ⑤ ②

1.

Tout découle directement du fait qu'une somme de 2 fonctions DSE est DSE. Soit $(f,g) \in \mathcal{D}_{\rho}(\mathbb{R})^2$. f + g est DSE sur U_{ρ} et

$$\forall t \in U_{\rho}, \quad (f+g)(t) = \sum_{n=0}^{+\infty} (a_n + b_n)t^n$$

Soit $(P,Q) \in \mathcal{D}_{\rho}(\mathbb{R}_n[X])^2$. P+Q est DSE sur U_{ρ} et

$$\forall a \in U_{\rho}, \quad (P+Q)_{|t=a} = P_{|t=a} + Q_{|t=a}$$

$$= f_0(a) + f_1(a)X + \dots + f_n(a)X^n + g_0(a) + g_1(a)X + \dots + g_n(a)X^n$$

$$= f_0(a) + g_0(a) + (f_1(a) + g_1(a))X + \dots + (f_n(a) + g_n(a))X^n$$

$$= (f_0 + g_0)(a) + (f_1 + g_1)(a)X + \dots + (f_n + g_n)(a)X^n$$

Soit $(f,g) \in \mathcal{D}_{\rho}(M_{n,m}(\mathbb{R}))^2$. f+g est DSE sur U_{ρ} et

$$\forall t \in U_{\rho}, \quad (f+g)(t) = \begin{bmatrix} (a_{11} + b_{11})(t) & (a_{12} + b_{12})(t) & \dots & (a_{1m} + b_{1m})(t) \\ (a_{21} + b_{21})(t) & (a_{22} + b_{22})(t) & \dots & (a_{2m} + b_{2m})(t) \\ \vdots & & \vdots & \ddots & \vdots \\ (a_{n1} + b_{n1})(t) & (a_{n2} + b_{n2})(t) & \dots & (a_{nm} + b_{nm})(t) \end{bmatrix}$$

2.

Un produit de deux fonctions DSE est DSE et: Soit $(f,g) \in \mathcal{D}_{\rho}(\mathbb{R})^2$. fg est DSE sur U_{ρ} et

$$\forall t \in U_{\rho}, \quad (fg)(t) = \sum_{n=0}^{+\infty} (\sum_{k=0}^{n} a_k b_{n-k}) t^n$$

A cela on ajoute le fait qu'une somme de n fonctions DSE est encore DSE donc: Soit $(f,g) \in \mathcal{D}_{\rho}(M_n(\mathbb{R}))^2$. fg est DSE sur U_{ρ} et

$$\forall t \in U_{\rho}, \quad (fg)(t) = \begin{bmatrix} \sum_{i=1}^{n} (a_{1i}b_{i1})(t) & \sum_{i=1}^{n} (a_{1i}b_{i2})(t) & \dots & \sum_{i=1}^{n} (a_{1i}b_{in})(t) \\ \sum_{i=1}^{n} (a_{2i}b_{i1})(t) & \sum_{i=1}^{n} (a_{2i}b_{i2})(t) & \dots & \sum_{i=1}^{n} (a_{2i}b_{in})(t) \\ \vdots & & \vdots & \ddots & \vdots \\ \sum_{i=1}^{n} (a_{ni}b_{i1})(t) & \sum_{i=1}^{n} (a_{ni}b_{i2})(t) & \dots & \sum_{i=1}^{n} (a_{ni}b_{in})(t) \end{bmatrix}$$

3.

Les coefficients d'un DSE sont déterminés de manière unique par f à travers la formule:

$$a_n = \frac{1}{n!} f^n(0)$$

Si le DSE sur $U_r, r \leq \rho$ est nul, la restriction de f à U_r est nulle, et donc les coefficients de son DSE sur U_ρ sont tous nuls, et f est nulle sur U_ρ . Cela montre l'injectivité du morphisme d'anneaux:

$$\mathcal{D}_{\rho}(\mathbb{R}) \to \mathcal{D}_{r}(\mathbb{R})$$
$$f \mapsto f|_{U_{r}}$$

4.

Soit $r \in \mathbb{R}^{+*}$, $r < \rho$. L'application:

$$\|\|_r : \mathcal{D}_{\rho}(\mathbb{R}) \to \mathbb{R}^+$$

$$f \mapsto \sum_{n=0}^{+\infty} |a_n| \, r^n$$

est bien définie.

$$\|\lambda f\|_r = \sum_{n=0}^{+\infty} |\lambda a_n| r^n$$
$$= |\lambda| \sum_{n=0}^{+\infty} |a_n| r^n$$
$$= |\lambda| \|f\|_r$$

puis

$$||f||_r = 0 \Leftrightarrow \sum_{n=0}^{+\infty} |a_n| r^n = 0$$

$$\Leftrightarrow \forall n \in \mathbb{N}, \quad a_n = 0 \qquad (\text{car } r > 0)$$

$$\Leftrightarrow f = 0$$

$$||f + g||_r = \sum_{n=0}^{+\infty} |a_n + b_n| r^n$$

$$\leq \sum_{n=0}^{+\infty} (|a_n| + |b_n|) r^n$$

$$= ||f||_r + ||g||_r$$

ce qui finit de montrer que $\|.\|_r$ est une norme sur $\mathcal{D}_{\rho}(\mathbb{R})$; de plus elle est sous-multiplicative car

$$||fg||_r = \sum_{n=0}^{+\infty} r^n \left| \sum_{k=0}^n a_k b_{n-k} \right|$$

$$\leqslant \sum_{n=0}^{+\infty} r^n \sum_{k=0}^n |a_k| |b_{n-k}|$$

$$= \sum_{n=0}^{+\infty} \sum_{k=0}^n |a_k| r^k |b_{n-k}| r^{n-k}$$

$$= ||f||_r ||g||_r$$

5.

On a:

$$\forall t \in U_r, \quad |f_n(t)| = \left| \sum_{p=0}^{+\infty} a_{np} t^p \right|$$

$$\leqslant \sum_{p=0}^{+\infty} |a_{np}| |t|^n$$

$$\leqslant \sum_{p=0}^{+\infty} |a_{np}| r^n$$

$$= ||f_n||_r$$

qui est par hypothèse le terme d'une série numérique convergente. Donc $\sum_{n\geqslant 0} f_n$ converge normalement vers f telle que

$$\forall t \in U_r, \quad f(t) = \sum_{n=0}^{+\infty} \sum_{p=0}^{+\infty} a_{np} t^p$$

A t fixé dans U_r , $n \in \mathbb{N}$ fixé, $\sum_{p \geqslant 0} a_{np} t^p$ converge absolument et la somme est majorée par $||f_n||_r$, qui est le terme d'une série convergente. On peut inverser les sommations dans la série numérique double ci-dessus et

$$\forall t \in U_r, \quad f(t) = \sum_{p=0}^{+\infty} (\sum_{n=0}^{+\infty} a_{np}) t^p \in \mathcal{D}_r(\mathbb{R})$$

On a aussi

$$||f - \sum_{n=0}^{N} f_n||_r = ||\sum_{n=N+1}^{+\infty} f_n||_r$$

$$\leq \sum_{n=N+1}^{+\infty} ||f_n||_r \underset{N \to +\infty}{\to} 0$$

car c'est le reste d'une série numérique convergente.

6.

a. Quitte à diviser f par $f(0) \neq 0$, on peut maintenant supposer f(0) = 1 car

$$\frac{1}{f} \in \mathcal{D}_r(\mathbb{R}) \Leftrightarrow \frac{f(0)}{f} \in \mathcal{D}_r(\mathbb{R})$$

b. $fg \in \mathcal{D}_r(\mathbb{R})$ et sa somme et le produit de cauchy de f(t) et g(t):

$$(fg)(t) = \sum_{n=0}^{+\infty} \sum_{k=0}^{+\infty} a_k b_{n-k} t^n$$

donc par unicité du DSE,

$$\forall t \in U_r, f(t)g(t) = 1 \Leftrightarrow \begin{cases} \sum_{k=0}^n a_k b_{n-k} = 0 & \text{si } n > 0 \\ b_0 a_0 = b_0 = 1 \end{cases}$$
$$\Leftrightarrow \begin{cases} b_n = -\sum_{k=1}^n a_k b_{n-k} & \text{si } n > 0 \\ b_0 a_0 = b_0 = 1 \end{cases}$$

c. La définition du rayon de convergence d'une série entière est

$$R = \sup\{r \geqslant 0, |a_n| r^n \text{ est born\'ee}\}$$

donc comme $R_f \geqslant \rho > s > 0$,

$$(a_n s^n)$$
 bornée $\Leftrightarrow \exists M > 0 \quad \forall n \in \mathbb{N}, \quad |a_n| \, s^n \leqslant M$

$$\Leftrightarrow \exists M > 0 \quad \forall n \in \mathbb{N}, \quad |a_n| \leqslant M \frac{1}{s^n} \leqslant (\underbrace{\frac{\max\{1, M\}}{s}})^n$$

d. On a $|b_0|=1\leqslant (2c)^0$, puis supposons que la propriété est vraie jusqu'au rang $n-1\geqslant 0$,

$$|bn| = \left| \sum_{k=1}^{n} a_k b_{n-k} \right|$$

$$\leqslant \sum_{k=1}^{n} |a_k| |b_{n-k}|$$

$$\leqslant \sum_{k=1}^{n} c^k (2c)^{n-k}$$

$$= c^n \sum_{k=1}^{n} 2^{n-k}$$

$$= c^n \frac{1-2^n}{1-2}$$

$$\leqslant c^n 2^n$$

e. On a montré que

$$|b_n| \frac{1}{(2c)^n} \leqslant 1$$

donc le rayon de convergence de $\sum_{n\geqslant 0}b_nt^n$ vérifie $R_g\geqslant \frac{1}{2c}>0$ et donc g est bien définie sur un intervalle de longueur non nulle et

$$\forall t \in U_{\min\{R_a,\rho\}}, f(t)g(t) = 1$$

7.

On a $0, 1 \in \mathcal{D}_{\rho}(\mathbb{R})$, qui est de plus stable par opposé, somme, produit. De plus, si $f, g \in \mathcal{D}_{\rho}(\mathbb{R})^2$, avec $f \neq 0$, on peut poser $f(t) = t^p \tilde{f}(t)$ avec $\tilde{f}(0) \neq 0$.

$$\begin{split} fg &= 0 \Leftrightarrow \forall t \in U_{\rho}, \quad f(t)g(t) = 0 \\ &\Leftrightarrow \forall t \in U_{\rho}, \quad \tilde{f}(t)g(t) = 0 \\ &\Rightarrow \forall t \in U_{\min\{\rho,R(\frac{1}{\tilde{f}})\}} (\neq \varnothing), \quad \frac{1}{\tilde{f}(t)}\tilde{f}(t)g(t) = 0 \\ &\Leftrightarrow \forall t \in U_{\min\{\rho,R(\frac{1}{\tilde{f}})\}}, \quad g(t) = 0 \\ &\Leftrightarrow \forall t \in U_{\rho}, \quad g(t) = 0 \quad \text{ (d'après le raisonnement déjà fait en 3)} \\ &\Leftrightarrow g &= 0_{\mathcal{D}_{\rho}(\mathbb{R})} \end{split}$$

 $\mathcal{D}_{\rho}(\mathbb{R})$ est bien un anneau intègre.

8.

a. L'application

$$\mathcal{D}_{\rho}(\mathbb{R}_n[X]) \to \mathbb{R}^+$$

$$P = f_0 + f_1 X + \dots + f_n X^n \mapsto \sum_{i=0}^n ||f_i||_r s^i$$

est bien définie car $r < \rho$.

$$\|\lambda P\|_{rs} = \sum_{i=0}^{n} \|\lambda f_i\|_r s^i$$
$$= |\lambda| \sum_{i=0}^{n} \|f_i\|_r s^i$$
$$= |\lambda| \|P\|_{rs}$$

$$||P + Q||_{rs} = \sum_{i=0}^{n} ||f_i + g_i||_r s^i$$

$$\leq \sum_{i=0}^{n} (||f_i||_r + ||g_i||_r) s^i$$

$$= ||P||_{rs} + ||Q||_{rs}$$

$$||P||_{rs} = 0 \Leftrightarrow \sum_{i=0}^{n} ||f_i||_r s^i = 0$$

$$\Leftrightarrow \forall i \in [0, n], \quad ||f_i||_r = 0 \qquad (s > 0)$$

$$\Leftrightarrow \forall i \in [0, n], \quad f_i = 0$$

$$\Leftrightarrow P = 0$$

Donc $||.||_{rs}$ est bien une norme.

b.

$$PQ = \sum_{i=0}^{n} \sum_{j=0}^{m} f_{i}g_{j}X^{i+j}$$
$$= \sum_{l=0}^{n+m} \sum_{j=0}^{l} f_{j}g_{l-j}X^{l}$$

d'où

$$||PQ||_{rs} = ||\sum_{l=0}^{n+m} \sum_{j=0}^{l} f_{j}g_{l-j}X^{l}||_{rs}$$

$$= \sum_{l=0}^{n+m} ||\sum_{j=0}^{l} f_{j}g_{l-j}||_{r}s^{l}$$

$$\leq \sum_{l=0}^{n+m} \sum_{j=0}^{l} ||f_{j}g_{l-j}||_{r}s^{l}$$

$$\leq \sum_{l=0}^{n+m} \sum_{j=0}^{l} ||f_{j}||_{r}||g_{l-j}||_{r}s^{l} \qquad (cf. 4)$$

$$= \sum_{i=0}^{n} \sum_{j=0}^{m} ||f_{i}||_{r}||g_{j}||_{r}s^{i+j}$$

$$= ||P||_{rs}||Q||_{rs}$$

9.

a. A t fixé, on fait la division euclidienne du polynôme A(t) par $B(t) \neq 0$, ce qui donne un unique couple $(Q(t), R(t)) \in (\mathbb{R}_{n-d}[X] \times \mathbb{R}_{d-1}[X])$. On définit ainsi implicitement, de manière unique, une fonction

$$U_{\rho} \to \mathbb{R}_{n-d}[X] \times \mathbb{R}_{d-1}[X]$$

 $t \mapsto (Q(t), R(t))$

Reste à montrer que les fonctions Q, R sont dans $\mathcal{D}_{\rho}(\mathbb{R}_{n-d}[X])$ et $\mathcal{D}_{\rho}(\mathbb{R}_{d-1}[X])$, respectivement. Cela vient du fait que B est unitaire car alors, en notant respectivement a, b, q, r les fonctions composantes de A, B, Q, R respectivement, on obtient par identification des coefficients pour tout t:

$$q_{n-d} \times 1 = a_n$$

$$q_{n-d-1} \times 1 = a_{n-1} - q_{n-d}b_{d-1}$$

$$\vdots$$

$$q_0 \times 1 = a_d - \sum_{p=1}^{\min\{d, n-d\}} q_p b_{d-p}$$

$$(1)$$

et

$$R(t) = A(t) - B(t)Q(t)$$

montre, par une récurrence immédiate, puisque $\mathcal{D}_{\rho}(\mathbb{R}_n[X])$ est un anneau, que Q puis R sont dans $\mathcal{D}_{\rho}(\mathbb{R}_{n-d}[X])$ et $\mathcal{D}_{\rho}(\mathbb{R}_{d-1}[X])$, respectivement.

b. On multiplie les équations 1 par une puissance de X adéquate pour reconstruire la fin de la fonction A:

$$q_{n-d}X^{n} = a_{n}X^{n}$$

$$q_{n-d-1}X^{n-1} = a_{n-1}X^{n-1} - q_{n-d}X^{n-d}b_{d-1}X^{d-1}$$

$$\vdots$$

$$q_{0}X^{d} = a_{d}X^{d} - \sum_{p=1}^{\min\{d, n-d\}} q_{p}X^{p}b_{d-p}X^{d-p}$$

En ajoutant on obtient:

$$X^{d}Q = \sum_{i=d}^{n} a_{i}X^{i} - \sum_{i=d}^{n-1} \underbrace{\sum_{k+l=i} q_{k}X^{k}b_{l}X^{l}}_{\text{coeff. } i \text{ du produit } Q(B-X^{d})}$$

$$\Leftrightarrow X^{d}Q + \sum_{i=d}^{n-1} \sum_{k+l=i} q_{k}X^{k}b_{l}X^{l} = \sum_{i=d}^{n} a_{i}X^{i}$$

$$(2)$$

On remarque que:

$$||X^{d}Q + \sum_{i=d}^{n-1} \sum_{k+l=i} q_{k} X^{k} b_{l} X^{l}||_{rs} \geqslant ||X^{d}Q||_{rs} - ||\sum_{i=d}^{n-1} \sum_{k+l=i} q_{k} X^{k} b_{l} X^{l}||_{rs}$$

$$= s^{d} ||Q||_{rs} - ||\sum_{i=d}^{n-1} \sum_{k+l=i} q_{k} X^{k} b_{l} X^{l}||_{rs}$$

$$\geqslant s^{d} ||Q||_{rs} - ||\sum_{i=0}^{n-1} \sum_{k+l=i} q_{k} X^{k} b_{l} X^{l}||_{rs}$$

$$= s^{d} ||Q||_{rs} - ||Q(B - X^{d})||_{rs}$$

$$\geqslant s^{d} ||Q||_{rs} - ||Q||_{rs} ||B - X^{d}||_{rs} \quad (cf. 8.b)$$

On prend maintenant la $\|.\|_{rs}$ de l'équation 2 pour avoir:

$$||Q||_{rs}(s^d - ||B - X^d||_{rs}) \le ||\sum_{i=d}^n a_i X^i||_{rs}$$

 $\le ||A||_{rs}$

on obtient la majoration voulue si $s^d - ||B - X^d|| \ge 0$

$$||Q||_{rs} \leqslant \frac{||A||_{rs}}{s^d - ||B - X^d||_{rs}}$$

De plus on a:

$$A = \underbrace{QX^d}_{\text{valuation} \geqslant d} + Q(B - X^d) + R$$

donc $\forall i \in [0, d-1],$

coeff.
$$i$$
 de $Q(B - X^d) \times X^i + r_i X^i = a_i X^i$

En sommant puis en prenant la norme $\|.\|_{rs}$,

$$||R||_{rs} - ||Q||_{rs}||B - X^{d}||_{rs} \leq ||A||_{rs}$$

$$\Rightarrow \qquad ||R||_{rs} \leq ||A||_{rs} + ||Q||_{rs}||B - X^{d}||_{rs}$$

$$\Rightarrow \qquad ||R||_{rs} \leq ||A||_{rs} + \frac{||A||_{rs}||B - X^{d}||_{rs}}{s^{d} - ||B - X^{d}||_{rs}}$$

$$\Leftrightarrow \qquad ||R||_{rs} \leq \frac{s^{d}||A||_{rs}}{s^{d} - ||B - X^{d}||_{rs}}$$

10.

R étant de degré $\leqslant d-1$ et F unitaire, F+R est unitaire de degré d. De plus la division euclidienne:

$$P_{|t=0} = Q_{|t=0}F_{|t=0} + R_{|t=0}$$
$$= Q_{|t=0}X^d + R_{|t=0}$$

et le fait que $P_{|t=0}$ est de valuation d, montre par identification des coefficients de X^j , $j \leq d$ montre que $R_{|t=0} = 0$.

On voit aussi que $q_0(t=0)=1$, où $q_0\in\mathcal{D}_{\rho}(\mathbb{R})$ est le coefficient constant de Q.

11.

Ecrivons:

$$Q_0 = q_{0,0} + q_{0,1}X + \dots + q_{0,n-d-1}X^{n-1} + X^{n-d}$$

de sorte que

$$||Q_0 - 1||_{ss} = ||q_{0,0} - 1||_s + ||q_{0,1}||_s s + \dots + ||q_{0,n-d-1}||_s s^{n-d-1} + s^{n-d}$$

Il faut remarquer que du fait de la continuité en 0 d'une somme de série entière,

$$\lim_{r \to 0} ||f||_r = |f(0)|$$

Ainsi on a:

$$\forall j \in [1, n - d - 1], \quad \lim_{s \to 0} ||q_{0,j}||_s s^j = 0$$

et aussi

$$\lim_{s \to 0} ||q_{0,0} - 1||_s = 0$$

puisque q(0,0)(t=0)=1, d'après la remarque à la fin de la question 10. Ainsi,

$$\lim_{s \to 0} ||Q_0 - 1||_{ss} = 0$$

On fixe $s \in [0, \rho[$ tel que

$$\forall r \leqslant s, \quad \|Q_0 - 1\|_{ss} \leqslant \frac{1}{6}$$

par croissance de $r \mapsto ||f||_r$, on a même:

$$\forall r \leqslant s, \quad ||Q_0 - 1||_{rs} \leqslant ||Q_0 - 1||_{ss} \leqslant \frac{1}{6}$$

Ensuite,

$$s^{-d} \| F_0 - X^d \|_{rs} = \| f_0 \|_r s^{-d} + \| f_1 \|_r s^{-d+1} + \dots + \| f_{d-1} \|_r s^{-1}$$

Comme on a

$$\forall j \in [0, d-1], \quad f_j(0) = 0$$

d'après ce qui précède

$$\lim_{r \to 0} s^{-d} \|F_0 - X^d\|_{rs} = 0$$

De la même manière,

$$\lim_{r \to 0} s^{-d} ||R_0||_{rs} = 0$$

On fixe r < s tel que:

$$\alpha_0 = s^{-d} \| F_0 - X^d \|_{rs} \leqslant \frac{1}{6}$$
$$\epsilon_0 = s^{-d} \| R_0 \|_{rs} \leqslant \frac{1}{12}$$

On a aussi:

$$\beta_0 = ||Q_0 - 1||_{rs} \leqslant \frac{1}{6}$$

Pour ce r et ce s on a bien $\alpha_0 + 2\epsilon_0 \leqslant \frac{1}{3}$ et $\beta_0 + \epsilon_0 \leqslant \frac{1}{3}$.

10

12.

On a:

$$Q_{i+1}F_{i+1} + R_{i+1} = P$$

= $Q_iF_i + R_i$
= $Q_i(F_{i+1} - R_i) + R_i$

ce qui donne bien

$$(1 - Q_i)R_i = (Q_{i+1} - Q_i)F_{i+1} + R_{i+1}$$

13.

On a:

$$\alpha_{i+1} = s^{-d} \| F_{i+1} - X^d \|_{rs}$$

$$= s^{-d} \| F_i - X^d + R_i \|_{rs}$$

$$\leq s^{-d} \| F_i - X^d \|_{rs} + s^{-d} \| R_i \|_{rs}$$

$$= \alpha_i + \epsilon_i$$

D'autre part,

$$(1 - Q_{i})R_{i} = (Q_{i+1} - Q_{i})F_{i+1} + R_{i+1}$$

$$= R_{i+1} + (Q_{i+1} - Q_{i})X^{d} + (Q_{i+1} - Q_{i})(F_{i+1} - X^{d})$$

$$\Rightarrow \|(1 - Q_{i})R_{i}\|_{rs} \geqslant \|R_{i+1} + (Q_{i+1} - Q_{i})X^{d}\|_{rs} - \|(Q_{i+1} - Q_{i})(F_{i+1} - X^{d})\|_{rs}$$

$$\geqslant \|R_{i+1} + (Q_{i+1} - Q_{i})X^{d}\|_{rs} - \|(Q_{i+1} - Q_{i})\|_{rs}\|(F_{i+1} - X^{d})\|_{rs}$$

$$= \|R_{i+1} + (Q_{i+1} - Q_{i})X^{d}\|_{rs} - \|(Q_{i+1} - Q_{i})\|_{rs}s^{d}\alpha_{i+1}$$
(3)

Or on remarque que comme R_{i+1} est de degré < d, on a (on perd des termes positifs)

$$||R_{i+1} + (Q_{i+1} - Q_i)X^d||_{rs} \ge ||(Q_{i+1} - Q_i)X^d||_{rs}$$
$$= ||Q_{i+1} - Q_i||_{rs}S^d$$

Reprenons en 3:

$$||(1 - Q_i)R_i||_{rs} \ge s^d ||Q_{i+1} - Q_i||_{rs} - ||(Q_{i+1} - Q_i)||_{rs} s^d \alpha_{i+1}$$

$$= s^d ||Q_{i+1} - Q_i||_{rs} (1 - \alpha_{i+1})$$

$$= s^d ||Q_{i+1} - 1 + 1 - Q_i||_{rs} (1 - \alpha_{i+1})$$

$$\ge s^d (\beta_{i+1} - \beta_i) (1 - \alpha_{i+1})$$

Puisque $||(1-Q_i)R_i||_{rs} \leq ||1-Q_i||_{rs}||R_i||_{rs} = s^d\beta_i\epsilon_i$ on a bien

$$\beta_{i+1} - \beta_i \leqslant \frac{\beta_i \epsilon_i}{1 - \alpha_{i+1}}$$

enfin on repart de 3 pour obtenir:

$$||R_{i+1}||_{rs} \leq ||Q_{i+1} - Q_i||_{rs} s^d \alpha_{i+1} + s^d \beta_i \epsilon_i$$

$$\leq \frac{\beta_i \epsilon_i}{1 - \alpha_{i+1}} s^d \alpha_{i+1} + s^d \beta_i \epsilon_i$$

$$= \frac{\beta_i \epsilon_i s^d}{1 - \alpha_{i+1}}$$

d'où

$$\epsilon_{i+1} \leqslant \frac{\beta_i \epsilon_i}{1 - \alpha_{i+1}}$$

14.

On fait une récurrence sur $i \in \mathbb{N}$ sur les 3 inégalités en même temps car elles semblent difficiles à découpler. La propriété est triviale pour i=0. Supposons que la propriété est vraie pour un certain entier $i \ge 0$.

$$\alpha_{i+1} \leqslant \alpha_i + \epsilon_i$$

$$\leqslant \alpha_0 + 2(1 - 2^{-i})\epsilon_0 + 2^{-i}\epsilon_0$$

$$= \alpha_0 + 2(1 - 2^{-i-1})\epsilon_0$$

 et

$$\beta_{i+1} \leqslant \beta_i + \frac{\beta_i \epsilon_i}{1 - \alpha_{i+1}}
\leqslant \beta_0 + (1 - 2^{-i})\epsilon_0 + \frac{\beta_i \epsilon_i}{1 - \alpha_0 - 2(1 - 2^{-i-1})\epsilon_0}
= \beta_0 + (1 - 2^{-i})\epsilon_0 + \frac{\beta_i \epsilon_i}{1 - \alpha_0 - 2\epsilon_0 + 2^{-i}\epsilon_0}
\leqslant \beta_0 + (1 - 2^{-i})\epsilon_0 + \frac{\beta_i \epsilon_i}{1 - \alpha_0 - 2\epsilon_0}
\leqslant \beta_0 + (1 - 2^{-i})\epsilon_0 + \frac{3}{2}\beta_i \epsilon_i$$
(4)

D'autre part,

$$\beta_{i}\epsilon_{i} \leqslant 2^{-i}\beta_{0}\epsilon_{0} + (1 - 2^{-i})2^{-i}\epsilon_{0}^{2}$$

$$\leqslant 2^{-i}\beta_{0}\epsilon_{0} + (1 - 2^{-i})2^{-i}(\frac{1}{3} - \beta_{0})\epsilon_{0}$$

$$= 2^{-2i}\beta_{0}\epsilon_{0} - \frac{1}{3}2^{-2i}\epsilon_{0} + \frac{1}{3}2^{-i}\epsilon_{0}$$

$$= (\beta_{0} - \frac{1}{3})2^{-2i}\epsilon_{0} + \frac{1}{3}2^{-i}\epsilon_{0}$$

$$= \frac{1}{3}2^{-i}\epsilon_{0}$$

En reprenant en 4, on obtient:

$$\beta_{i+1} \leqslant \beta_0 + (1 - 2^{-i})\epsilon_0 + \frac{1}{2}2^{-i}\epsilon_0$$
$$= \beta_0 + (1 - 2^{-i-1})\epsilon_0$$

Enfin on réutilise pour la dernière inégalité les calculs que l'on vient de faire:

$$\epsilon_{i+1} \leqslant \frac{\beta_i \epsilon_i}{1 - \alpha_{i+1}}$$

$$\leqslant \frac{1}{2} 2^{-i} \epsilon_0$$

$$= 2^{-i-1} \epsilon_0$$

15.

a. On a

$$s^{-d} ||R_i||_{rs} = s^{-d} ||F_{i+1} - F_i||_{rs} = \epsilon_i$$

$$\leq 2^{-i} \epsilon_0$$

cela montre, en notant $r_{i,j}, j \in [1, d-1]$ les fonctions coefficients de R_i , que

$$\forall i \in \mathbb{N}, \quad s^{j} \| r_{i,j} \|_{r} \leqslant \| R_{i} \|_{rs}$$

$$\leqslant 2^{-i} \epsilon_{0} s^{d}$$

$$\Leftrightarrow \forall i \in \mathbb{N}, \quad \| r_{i,j} \|_{r} \leqslant 2^{-i} \epsilon_{0} s^{d-j}$$

c'est le terme d'une série numérique convergente; d'après la question 5, $\sum_{i\geqslant 0} r_{i,j}$ converge vers $g_j\in\mathcal{D}_r(\mathbb{R})$. Or

$$\sum_{i=0}^{n} r_{i,j} = \sum_{i=0}^{n} f_{i+1,j} - f_{i,j}$$
$$= f_{n+1,j} - f_{j}$$

montre que la fonction composante $f_{i,j}$ converge vers une fonction de $g_j + f_j \in \mathcal{D}_r(\mathbb{R})$, et ce pour tout $j \in [0, d-1]$. Mais alors, comme

$$F_i = f_{i,0} + f_{i,1}X + \dots + f_{i,d-1}X^{d-1} + X^d$$

$$||F_i - (\sum_{j=0}^{d-1} (f_j + g_j)X^j + X^d)||_{rs} = \sum_{j=0}^{d-1} ||f_{i,j} - f_j - g_j||_r s^j \underset{i \to +\infty}{\longrightarrow} 0$$

montre que F_i converge vers

$$\sum_{j=0}^{d-1} (f_j + g_j) X^j + X^d \in \mathcal{D}_r(\mathbb{R}_d[X])$$

b. De la division euclidienne $P = Q_i F_i + R_i$, on déduis des équations similaires aux équations 1, qui montrent , dans cet ordre, que les fonctions composantes $q_{i,n-d}, q_{i,n-d-1}, \ldots, q_{i,0}$ de Q_i convergent pour la norme $\|.\|_r$ dans $\mathcal{D}_r(\mathbb{R})$. Ainsi la suite Q converge pour $\|.\|_{rs}$ vers un certain $G \in \mathcal{D}_r(\mathbb{R}_{n-d}[X])$.

Par passage à la limite on obtient :

$$P = FG$$

16.

On a montré le théorème dans le cas $\lambda=0,\,P$ unitaire et $\frac{P_{|t=0}}{X^d}(0)=f_d(0)=1$. En fait, quitte à remplacer $\beta_i=\|Q_i-1\|_{rs}$ par $\beta_i=\|Q_i-f_d(0)\|_{rs}$ on peut obtenir le résultat à la seule condition que $f_d(0)\neq 0$ (hypothèse utilisée dans la question 10); il faut alors partir de $F_0=X^d$ par ailleurs pour s'assurer $(F_i)_{|t=0}=X^d$ et F_i unitaire¹. Ainsi, dans le cas général, posons $\frac{P_{|t=0}}{(X-\lambda)^d}(\lambda)=\gamma\neq 0$, en remarquant que

 $P \in \mathcal{D}_r(\mathbb{R}_n[X])$ unitaire, avec λ racine de $P_{|t=0}$ de multiplicité $d \Leftrightarrow P(X + \lambda) \in \mathcal{D}_r(\mathbb{R}_n[X])$ unitaire, avec 0 racine de $P_{|t=0}$ de multiplicité d

On trouve ainsi $F \in \mathcal{D}_r(\mathbb{R}_d[X])$ et $G \in \mathcal{D}_{n-d}(\mathbb{R}_d[X])$ tel que $P(X + \lambda) = FG$ et $F_{|t=0} = X^d$. Mais alors on a

$$P = F(X - \lambda)G(X - \lambda)$$

avec $F(X - \lambda)_{|t=0} = (X - \lambda)^d$ ce qui démontre le théorème.

17.

On applique le théorème précédent à $X^2 - f \in \mathcal{D}_{\rho}(R_2[X])$, qui nous fournit $F, G \in \mathcal{D}_{\rho}(R_1[X])$ tel que P = FG et $F_{t=0} = X - \sqrt{f(0)}$. Posons $F = X - g_1$ et $G = X - g_2$, on a:

$$X^2 - f = X^2 - (g_1 + g_2)X + g_1g_2$$

Cela montre que $g_1 = -g_2$ et $g_1^2 = f$ sur U_ρ .

De plus f est continue en 0, donc il existe $\rho_f \leqslant \rho$ tel que $\forall t \in U_{\rho_f}, \quad f(t) > 0$. Sur cet intervalle on peut donc écrire $g_1 = \sqrt{f}$.

18.

 $M_{|t=0}$ est une matrice symétrique réelle, son polynôme caractéristique est scindé sur \mathbb{R} .

19.

On A

$$\chi = FG$$

avec $\chi, F \in \mathcal{D}_r(\mathbb{R}_n[X])$, unitaires donc G = 1 et $\chi = F$.

 $M_{|t=0}$ est diagonalisable car symétrique réelle, et comme elle possède une unique valeur propre λ de multiplicité $n,\ M_{|t=0}=\lambda I_n.\ M-\lambda I_n$ est donc une matrice symétrique dont les coefficients

¹On n'utilise pas le fait que P est unitaire, mais on n'utilise pas non plus, sauf erreur de ma part, l'hypothèse de l'énoncé " f_d est la fonction constante égale à 1" (à part pour s'assurer que F_0 est unitaire). Toutefois pour se rammener à ce cas, on pourrait alors penser à multiplier P par $\frac{1}{f(d)}$ en utilisant la question 6, mais dans ce cas P n'est plus unitaire. Erreur d'énoncé ?

sont des sommes de séries entières nulles en 0, donc de la forme $t \sum_{p=0}^{+\infty} a_n t^n$. Autrement dit, $\exists M_0 \in \mathcal{D}_{\rho}(S_n(\mathbb{R})) \subset \mathcal{D}_{\rho_1}(S_n(\mathbb{R}))$ tel que

$$M = \lambda I_n + M_0$$

20.

On a:

$$\chi_{|t=0} = F_{|t=0}G_{|t=0}$$
$$= (X - \lambda)^d G_{|t=0}$$

et de plus $G_{|t=0}(\lambda) \neq 0$. On diagonalise maintenant $M_{|t=0}$:

$$M_{|t=0} = P \begin{bmatrix} \lambda & 0 & \dots & 0 & 0 & \dots & \dots & 0 \\ 0 & \lambda & \dots & 0 & \vdots & & & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots & & & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & \lambda & 0 & \dots & \dots & 0 \\ 0 & \dots & \dots & 0 & \lambda_1 & 0 & \dots & 0 \\ \vdots & & & \vdots & \vdots & & \ddots & \vdots \\ \vdots & & & \vdots & \vdots & & \ddots & \vdots \\ 0 & \dots & \dots & 0 & 0 & \dots & \dots & \lambda_{n-d} \end{bmatrix} P^T \right\} \text{ taille } d$$

avec $P \in O_n(\mathbb{R})$. On peut vérifier facilement qu'on a alors:

$$B_0 = G_{|t=0}(M_{|t=0})$$

$$= P \begin{bmatrix} G(\lambda) & 0 & \dots & 0 & 0 & \dots & \dots & 0 \\ 0 & G(\lambda) & \dots & 0 & \vdots & & & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots & & & & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & G(\lambda) & 0 & \dots & \dots & 0 \\ 0 & \dots & \dots & 0 & G(\lambda_1) & 0 & \dots & 0 \\ \vdots & & & \vdots & \vdots & & \ddots & \vdots \\ 0 & \dots & \dots & 0 & 0 & \dots & \dots & G(\lambda_{n-d}) \end{bmatrix} P^T$$

$$= P \begin{bmatrix} G(\lambda) & 0 & \dots & 0 & 0 & \dots & \dots & 0 \\ 0 & G(\lambda) & \dots & 0 & 0 & \dots & \dots & 0 \\ 0 & G(\lambda) & \dots & 0 & \vdots & & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots & & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & G(\lambda) & 0 & \dots & \dots & 0 \\ 0 & \dots & \dots & 0 & 0 & 0 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & \dots & \dots & 0 & 0 & \dots & \dots & 0 \end{bmatrix} P^T$$

puis

$$A_{0} = G_{|t=0}(M_{|t=0})$$

$$= P \begin{bmatrix} F(\lambda) & 0 & \dots & 0 & 0 & \dots & \dots & 0 \\ 0 & F(\lambda) & \dots & 0 & \vdots & & & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots & & & & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & F(\lambda) & 0 & \dots & \dots & 0 \\ 0 & \dots & \dots & 0 & F(\lambda_{1}) & 0 & \dots & 0 \\ \vdots & & & \vdots & \vdots & & \ddots & \vdots \\ 0 & \dots & \dots & 0 & 0 & \dots & \dots & F(\lambda_{n-d}) \end{bmatrix} P^{T}$$

$$= P \begin{bmatrix} 0 & 0 & \dots & 0 & 0 & \dots & \dots & 0 \\ 0 & 0 & \dots & 0 & 0 & \dots & \dots & 0 \\ 0 & 0 & \dots & 0 & \vdots & & & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots & & & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & 0 & F(\lambda_{1}) & 0 & \dots & 0 \\ \vdots & & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \vdots & & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & \dots & \dots & 0 & 0 & \dots & \dots & F(\lambda_{n-d}) \end{bmatrix} P^{T}$$

On pose alors

$$U = P \begin{bmatrix} 1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 1 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & 1 \\ 0 & \dots & \dots & 0 \\ \vdots & & & \vdots \\ \vdots & & & \vdots \\ 0 & \dots & \dots & 0 \end{bmatrix}$$

et

$$V = P \begin{bmatrix} 0 & \dots & \dots & 0 \\ \vdots & & & \vdots \\ \vdots & & & \vdots \\ 0 & \dots & \dots & 0 \\ 1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 1 & & \vdots \\ \vdots & & \ddots & \vdots \\ 0 & \dots & \dots & 1 \end{bmatrix}$$

Si on pose

$$P = \left[P_1 \middle| P_2 \middle| \dots \middle| P_n \right]$$

Il est clair que $\operatorname{Im}(A_0V) = \operatorname{Im} A_0 = \operatorname{vect}(P_{d+1}, P_{d+2}, \dots, P_n)$ et $\operatorname{Im}(B_0U) = \operatorname{Im} B_0 = \operatorname{vect}(P_1, P_2, \dots, P_d)$ et

$$\begin{bmatrix}
B_0 U \middle| A_0 V
\end{bmatrix} = P \begin{bmatrix}
G(\lambda) & 0 & \dots & 0 & 0 & \dots & \dots & 0 \\
0 & G(\lambda) & \vdots & \vdots & & & \vdots \\
\vdots & \ddots & \ddots & \vdots & \vdots & & & \vdots \\
0 & \dots & 0 & G(\lambda) & 0 & \dots & \dots & 0 \\
0 & \dots & \dots & 0 & F(\lambda_1) & 0 & \dots & \dots & 0 \\
\vdots & & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots & \vdots \\
0 & \dots & \dots & 0 & 0 & \dots & \dots & 0 & F(\lambda_{n-d})
\end{bmatrix}$$

est inversible.

21.

L'application

$$\varphi: U_{\rho_1} \to \mathbb{R}$$

$$t \mapsto \det Q = \det \left[BU \middle| AV \right]$$

est continue et $\varphi(0) \neq 0$. Donc il existe $\rho'_2 \leq \rho_1$ sur lequel det Q > 0, i.e. $Q \in GL_n(\mathbb{R})$. De plus, en notant C la matrice des cofacteurs de Q, on a:

$$\forall t \in U_{\rho_2'}, \quad Q^{-1} = \frac{1}{\det Q} C^T$$

Comme $\mathcal{D}_{\rho_2'}(M_n(\mathbb{R}))$ est un anneau, il est clair que l'application $t\mapsto C^T\in\mathcal{D}_{\rho_2'}(M_n(\mathbb{R}))$. De même, $\varphi\in\mathcal{D}_{\rho_2'}(\mathbb{R})$, D'après le résultat de la question 6, on peut trouver $\rho_2\leqslant\rho_2'$ et $g\in\mathcal{D}_{\rho_1}(\mathbb{R})$, tel que

$$\forall t \in U_{\rho_2}, \quad g(t) = \frac{1}{\det Q}$$

Ce la montre que

$$U_{\rho_2} \to M_n(\mathbb{R})$$

 $t \mapsto Q^{-1} = g(t)C^T$

est dans $\mathcal{D}_{\rho_2}(M_n(\mathbb{R}))$, ou encore $Q \in GL_n(\mathcal{D}_{\rho_2}(\mathbb{R}))$.

22.

a. On a

$$\left[B_a U \middle| A_a V\right] \in GL_n(\mathbb{R}) \Rightarrow \operatorname{Im}(B_a U) + \operatorname{Im}(A_a V) = \mathbb{R}^n$$

De plus $\dim(B_a U) \leq d$ et $\dim(A_a V) \leq n - d$, donc la seule possibilité est que

$$\operatorname{Im}(B_a U) + \operatorname{Im}(A_a V) = \operatorname{Im}(B_a U) \oplus (\operatorname{Im} A_a V) = \mathbb{R}^n$$

b. Il est direct que

$$\operatorname{Im}(B_a U) \subset \operatorname{Im}(B_a)$$

 $\operatorname{Im}(A_a V) \subset \operatorname{Im}(A_a)$

De plus comme
$$\left[B_a U \middle| A_a V\right] \in GL_n(\mathbb{R}),$$

$$rang(B_a U) = d$$

$$rang(A_a V) = n - d$$

D'après le théorème de Cayley-Hamilton,

$$0 = \chi_{|t=a}(M_a) = F_{|t=a}(M_a)G_{|t=a}(M_a)$$
$$= A_a B_a$$
$$= B_a A_a$$

montre les inclusions

$$\operatorname{Im}(A_a) \subset \ker B_a$$

 $\operatorname{Im}(B_a) \subset \ker A_a$

Enfin le théorème du rang donne les relations:

$$\dim(\ker B_a) = n - \operatorname{rang}(B_a) \leq n - d$$

 $\dim(\ker A_a) = n - \operatorname{rang}(A_a) \leq d$

qui permettent de conclure

$$\operatorname{Im}(B_a U) = \operatorname{Im}(B_a) = \ker A_a$$

 $\operatorname{Im}(A_a V) = \operatorname{Im}(A_a) = \ker B_a$

23.

On fait un calcul par blocs:

$$MQ = M \begin{bmatrix} BU | AV \end{bmatrix}$$
$$= \begin{bmatrix} MBU | MAV \end{bmatrix}$$
$$= \begin{bmatrix} BMU | AMV \end{bmatrix}$$

car B = F(M) et A = G(M) commutent avec M. On pose

$$MP = \underbrace{\left[M_1'\middle|M_2'\right]}_{d}$$

de sorte que

$$MQ = \left\lceil BM_1' \middle| AM_2' \right\rceil$$

On peut appliquer Im(BU) = Im(B) successivement à toutes les colonnnes de M'_1 pour construire une matrice $M_1 \in M_d(\mathbb{R})$ tel que:

$$BM_1' = BUM_1$$

De même comme $\operatorname{Im}(A) = \operatorname{Im}(AV)$, il existe $M_2 \in M_{n-d}(\mathbb{R})$ tel que

$$AM_2' = AVM_2$$

Mais alors on a:

$$\begin{aligned} MQ &= \begin{bmatrix} BUM_1 \middle| AVM_2 \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} BU \middle| AV \end{bmatrix} \begin{bmatrix} M_1 & 0 \\ 0 & M_2 \end{bmatrix} \\ &= Q \begin{bmatrix} M_1 & 0 \\ 0 & M_2 \end{bmatrix} \end{aligned}$$

Comme les 3 matrices Q^{-1} , Q, $M \in \mathcal{D}_{\rho_2}(M_n(\mathbb{R}))$, on a $M_1 \in \mathcal{D}_{\rho_2}(M_d(\mathbb{R}))$ et $M_2 \in \mathcal{D}_{\rho_2}(M_{n-d}(\mathbb{R}))$.

24.

Soit $X, Y \in \mathbb{R}^n$. On fixe $a \in U_{\rho_2}$.

$$(B_a U X)^T A_a V Y = X^T U^T B_a^T A_a V Y$$

Mais $B_a = F_{|t=a}(M_a)$ est symétrique, donc

$$(B_a U X)^T A_a V Y = X^T U^T \underbrace{B_a A_a}_{=0} V Y$$
$$= 0$$

 $\operatorname{car} \operatorname{Im}(A_a) \subset \ker B_a$.

25.

On applique le procédé d'orthornormalisation de Schmidt séparément aux colonnes de BU puis aux colonnes de AV. Etant donné que Im(BU) et Im(Av) sont orthogonaux, on obtiendra une base de \mathbb{R}^n .

On note

$$BU = \left[e_1 \middle| e_2 \middle| \dots \middle| e_d \right]$$

On rappelle qu'on cherche le vecteur i de la base orthonormale sous la forme

$$\tilde{u}_i = e_i + \lambda_{i,i-1} u_{i-1} + \lambda_{i,i-2} u_{i-2} + \dots \lambda_{i,1} u_1$$

on a:

$$\forall k \in [1, i-1], \quad u_i^T u_k = 0 \Leftrightarrow \lambda_{i,k} = -e_i^T u_k$$

Les coefficient λ sont dans $\mathcal{D}_{\rho_2}(\mathbb{R})$ par une récurrence immédiate, car $\mathcal{D}_{\rho_2}(\mathbb{R})$ est un anneau. Ensuite on norme le vecteur obtenu:

$$u_i = \frac{1}{\sqrt{\tilde{u}_i^T \tilde{u}_i}} \tilde{u}_i$$

Or on peut trouver $\rho_3 \leqslant \rho_2$ d'après les questions 17 et 6 pour que tous les $\frac{1}{\sqrt{\tilde{u}_i^T \tilde{u}_i}}$ soient dans $\mathcal{D}_{\rho_3}(\mathbb{R})$ On orthonormalise de la même manière les colonnes de AV. On a:

$$\begin{bmatrix} u_1 \middle| u_2 \middle| \dots \middle| u_d \middle| v_1 \middle| v_2 \middle| \dots \middle| v_{n-d} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{1}{\sqrt{\tilde{u}_1^T \tilde{u}_1}} & \lambda_{2,1} & \dots & \lambda_{d,1} & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \frac{1}{\sqrt{\tilde{u}_2^T \tilde{u}_2}} & \dots & \lambda_{d,2} & \vdots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & \dots & 0 & \frac{1}{\sqrt{\tilde{u}_d^T \tilde{u}_d}} & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \dots & \dots & 0 & \frac{1}{\sqrt{\tilde{v}_1^T \tilde{v}_1}} & \mu_{2,1} & \dots & \mu_{n-d,1} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \ddots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \ddots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \ddots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \ddots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \ddots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \ddots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \ddots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \ddots \\ \vdots & \ddots & \ddots &$$

où les λ et les μ sont les coefficients après la normalisation. La matrice est bien diagonale par blocs ou les blocs sont dans $GL_d(\mathcal{D}_{\rho_3}(\mathbb{R}))$ et $GL_{n-d}(\mathcal{D}_{\rho_3}(\mathbb{R}))$, respectivement, puisque les matrices inverses sont aussi triangulaires et leurs coefficients sont dans $\mathcal{D}_{\rho_3}(\mathbb{R})$, suivant la même logique que celle décrite juste au dessus.

26.

On peut écrire

$$\begin{bmatrix} R_1^{-1} & 0 \\ 0 & R_2^{-1} \end{bmatrix} Q^{-1} M Q \begin{bmatrix} R_1 & 0 \\ 0 & R_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} R_1^{-1} M_1 R_1 & 0 \\ 0 & R_2^{-1} M_2 R_2 \end{bmatrix}$$

Cela montre que les matrices $R_i^{-1}M_iR_i$ sont dans $\mathcal{D}_{\rho_3}(S_d(\mathbb{R}))$ et $\mathcal{D}_{\rho_3}(S_{n-d}(\mathbb{R}))$. Une récurrence sur la dimension permet de conclure puisque si on a deux matrices ortogonales appartenant à $\mathcal{D}_r(M_d(\mathbb{R}))$ et $\mathcal{D}_r(M_{n-d}(\mathbb{R}))$ qui diagonalisent les $R_i^{-1}M_iR_i$, on peut alors écrire

$$\begin{bmatrix} R_1^{-1} & 0 \\ 0 & R_2^{-1} \end{bmatrix} Q^{-1}MQ \begin{bmatrix} R_1 & 0 \\ 0 & R_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} P_1D_1P_1^T & 0 \\ 0 & P_2D_2P_2^t \end{bmatrix}$$

$$= \begin{bmatrix} P_1 & 0 \\ 0 & P_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} D_1 & 0 \\ 0 & D_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} P_1^T & 0 \\ 0 & P_2^t \end{bmatrix}$$

et la matrice orthogonale

$$Q \begin{bmatrix} R_1 & 0 \\ 0 & R_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} P_1 & 0 \\ 0 & P_2 \end{bmatrix}$$

prouve le théorème car elle appartient à $\mathcal{D}_{\min\{\rho_3,r\}}(M_n(\mathbb{R})).$