

## Série 8

---

Tous les exercices seront corrigés. La correction sera postée sur le moodle après 2 semaines.

Vous êtes fortement encouragés à essayer de résoudre (éventuellement à plusieurs) l'exercice  $(\star)$  et à rendre votre solution (éventuellement à plusieurs) avant le dimanche de la semaine suivante celle où la série a été postée. Il faudra transmettre votre solution sur moodle, sous forme de fichier pdf (éventuellement tapé en LaTeX) en suivant le lien à cet effet dans la semaine de la série.

Soit  $K$  un corps ; dans la suite si  $n$  est un entier on écrira " $n$ " pour  $n_K = n \cdot 1_K$ . De même si  $n$  n'est pas divisible par  $\text{car}(K)$  (de sorte que  $n_K$  est inversible), on écrira  $n^{-1}$  ou  $1/n$  pour l'inverse multiplicatif de  $n_K$  : par exemple si  $\text{car} K \neq 3$ , on écrira  $2/3 = 2 \cdot 3^{-1}$  pour  $2_K \cdot 3_K^{-1}$ .

**Exercice 1.** Effectuer tous les produits possibles des matrices suivantes

$$A = \begin{pmatrix} 2 & -1 & 7 \\ 3 & 5 & -3 \end{pmatrix}, \quad B = \begin{pmatrix} 1 & 8 & 5 \end{pmatrix}, \quad C = \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \\ 5 \end{pmatrix}, \quad D = \begin{pmatrix} 2 & 7 \\ 1 & -1 \\ 3 & 0 \end{pmatrix},$$

**Exercice 2.** Déterminer le rang de la matrice

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 \\ 2 & 3 & 4 & 1 \\ 3 & 4 & 1 & 2 \end{pmatrix}$$

en fonction de la caractéristique du corps  $K$ .

**Exercice 3.** Soit  $M = (m_{ij}) \in M_{d'' \times d'}(K)$  et  $N = (n_{kl}) \in M_{d' \times d}(K)$ . Montrer par un calcul littéral que

$${}^t(M.N) = {}^tN {}^tM.$$

**Exercice 4.** Dans  $M_d(K)$  on considère les sous-ensembles

$$S_d(K) := \{M \in M_d(K), {}^tM = M\}, \quad A_d(K) := \{M \in M_d(K), {}^tM = -M\}.$$

1. Montrer que  $S_d(K)$ ,  $A_d(K)$  sont des SEV de  $M_d(K)$ .

2. Montrer que si  $\text{car}(K) \neq 2$ ,

$$M_d(K) = S_d(K) \oplus A_d(K)$$

3. Que se passe-t-il si  $\text{car}(K) = 2$  ?

**Exercice 5.** Soit  $K$  un corps et  $V = K^3$  et

$$\mathcal{B}' = \{\mathbf{f}_1 = (1, 2, 3), \mathbf{f}_2 = (-1, 2, 4), \mathbf{f}_3 = (2, 1, 5)\}.$$

1. Pour quelles caractéristiques de  $K$   $\mathcal{B}$  est-elle une base ?
2. Quand c'est une base, calculer  $M = \text{Mat}_{\mathcal{B}^0, \mathcal{B}'}(Id_{K^3})$  ou  $\mathcal{B}^0$  est la base canonique.
3. Quand c'est une base, calculer  $M' = \text{Mat}_{\mathcal{B}', \mathcal{B}^0}(Id_{K^3})$ . Que valent

$$M.M', M'.M?$$

**Exercice 6.** On considère la matrice

$$M = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & -1 \\ 1 & 0 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 1 & -1 \end{pmatrix} \in M_4(K)$$

1. Calculer  $M^2, M^3, M^4$  et trouver  $a_0, a_1, a_2, a_3 \in K$  tels que

$$\mathbf{0}_4 = M^4 + a_3 M^3 + a_2 M^2 + a_1 M + a_0 \text{Id}_4.$$

2. Montrer que pour tout  $k \geq 1$ ,  $M^k$  est combinaison linéaire de  $\{M^3, M^2, M, \text{Id}_4\}$ .
3. Quelle est la dimension de  $V = \langle M^3, M^2, M, \text{Id}_4 \rangle \subset M_4(K)$  ?
4. Plus généralement on considère pour  $d \geq 1$  et  $\mathbf{b} = (b_0, \dots, b_{d-1}) \in K^d$  la matrice  $d \times d$

$$M_{\mathbf{b}} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 & -b_0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & -b_1 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & -b_2 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & 1 & -b_{d-1} \end{pmatrix} \in M_d(K).$$

Montrer qu'il existe  $a_0, a_1, a_2, a_{d-1} \in K$  tels que

$$\mathbf{0}_d = M^d + a_{d-1} M^{d-1} + \dots + a_1 M + a_0 \text{Id}_d.$$

5. Montrer que  $M_{\mathbf{b}}$  est de rang  $d$  ssi  $b_0 \neq 0$ .

**Exercice 7.** Soit les applications lineaires suivante sur les polynomes :

$$\alpha : \begin{array}{ccc} \mathbb{R}[t]_{\leq 3} & \mapsto & \mathbb{R}[t]_{\leq 3} \\ P(t) & \mapsto & 2P'(t) - P(t) \end{array} \quad , \quad \beta : \begin{array}{ccc} \mathbb{R}[t]_{\leq 3} & \mapsto & \mathbb{R}[t]_{\leq 2} \\ P(t) & \mapsto & P'(t) \end{array} .$$

1. Determiner la matrice de  $\alpha$  par rapport a la base canonique  $\{1, t, t^2, t^3\}$  ainsi que son rang. Donner une base du noyau et de l'image.
2. Meme questions pour  $\beta$  par rapport aux bases canoniques  $\{1, t, t^2, t^3\}$  et  $\{1, t, t^2\}$ .
3. Meme questions pour  $\beta \circ \alpha$  par rapport aux bases canoniques  $\{1, t, t^2, t^3\}$  et  $\{1, t, t^2\}$ .

**Exercice 8.** (★) Un endomorphisme  $\pi : V \mapsto V$  est appele projecteur si  $\pi$  verifie (dans  $\text{End}(V)$ )

$$\pi^2 = \pi \circ \pi = \pi .$$

1. Montrer que  $\ker \pi$  et  $\text{Im } \pi$  sont en somme directe.
2. Montrer (sans calcul) que  $V = \ker \pi \oplus \text{Im } \pi$ .
3. Donner une decomposition explicite d'un vecteur  $v \in V$  sous la forme

$$v = v_0 + v_1 \text{ avec } v_0 \in \ker \pi, \ v_1 \in \text{Im } \pi .$$

4. Soit  $\mathcal{B}_0 = \{\mathbf{e}_1, \dots, \mathbf{e}_{d_0}\} \subset \ker \pi$  et  $\mathcal{B}_1 = \{\mathbf{e}'_1, \dots, \mathbf{e}'_{d_1}\} \subset \text{Im } \pi$  des bases du noyau et de l'image. Alors  $\mathcal{B} = \mathcal{B}_0 \cup \mathcal{B}_1$  est une base de  $V$ . Calculer la matrice  $\text{Mat}_{\mathcal{B}, \mathcal{B}}(\pi)$ .