

## Correction du devoir surveillé 6.

Exercice 1

1°) Soit  $(A, B) \in (\mathcal{M}_n(\mathbb{R}))^2$  et  $\lambda \in \mathbb{R}$ . On note  $A = (a_{i,j})$  et  $B = (b_{i,j})$ .

$$\begin{aligned}\mathrm{Tr}(\lambda A + B) &= \sum_{i=1}^n (\lambda a_{i,i} + b_{i,i}) \\ &= \lambda \sum_{i=1}^n a_{i,i} + \sum_{i=1}^n b_{i,i} \\ &= \lambda \mathrm{Tr}(A) + \mathrm{Tr}(B)\end{aligned}$$

Ainsi, Tr est linéaire.

Comme Tr est à valeurs dans  $\mathbb{R}$ , c'est une forme linéaire sur  $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ .

2°) Soient  $(M, N) \in (\mathcal{M}_n(\mathbb{R}))^2$  et  $\lambda \in \mathbb{R}$ .

$$\begin{aligned}f(\lambda M + N) &= \mathrm{Tr}(A) \cdot (\lambda M + N) - \mathrm{Tr}(\lambda M + N) \cdot A \\ &= \mathrm{Tr}(A) \lambda M + \mathrm{Tr}(A) \cdot N - (\lambda \mathrm{Tr}(M) + \mathrm{Tr}(N)) \cdot A \quad \text{car Tr linéaire et par propriétés de } + \text{ et } \cdot \\ &= \lambda \cdot (\mathrm{Tr}(A) \cdot M - \mathrm{Tr}(M) A) + \mathrm{Tr}(A) \cdot N - \mathrm{Tr}(N) \cdot A \\ &= \lambda f(M) + f(N)\end{aligned}$$

Donc  $f$  est linéaire.

De plus, pour tout  $M \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ ,  $\mathrm{Tr}(A)M \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$  et  $\mathrm{Tr}(M)A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$  puisque  $\mathrm{Tr}(A)$  et  $\mathrm{Tr}(M)$  sont des réels, et donc  $f(M) \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ .

Ainsi,  $f$  est un endomorphisme de  $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ .

3°)  $\mathrm{Tr}(A) = 1 + 1 = 2$ , c'est bien non nul.

4°) Soit  $M = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \in \mathcal{M}_2(\mathbb{R})$ ,

$$f(M) = 2M - \mathrm{Tr}(M) \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = 2 \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} - (a+d) \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \text{ donc } f(M) = \begin{pmatrix} a-d & 2b+a+d \\ 2c & d-a \end{pmatrix}.$$

5°) Soit  $M = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \in \mathcal{M}_2(\mathbb{R})$ ,

$$\begin{aligned}M \in \mathrm{Ker}(f) &\iff f(M) = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \\ &\iff \begin{cases} a-d=0 \\ 2b+a+d=0 \\ 2c=0 \\ d-a=0 \end{cases} \\ &\iff \begin{cases} d=a \\ b=-a \\ c=0 \end{cases} \\ &\iff M = \begin{pmatrix} a & -a \\ 0 & a \end{pmatrix}\end{aligned}$$

$$\text{Donc } \mathrm{Ker}(f) = \left\{ a \cdot \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \mid a \in \mathbb{R} \right\} = \mathrm{Vect}(A).$$

Comme  $A$  est non nulle,  $(A)$  est libre, et comme elle est génératrice de  $\text{Ker}(f)$ ,  $\boxed{(A) \text{ est une base de } \text{Ker}(f)}$ .

$$\begin{aligned} \text{Im}(f) &= \{f(M) \mid M \in \mathcal{M}_2(\mathbb{R})\} \\ &= \left\{ \begin{pmatrix} a-d & 2b+a+d \\ 2c & d-a \end{pmatrix} \mid (a,b,c,d) \in \mathbb{R}^4 \right\} \\ &= \left\{ a \cdot \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} + b \begin{pmatrix} 0 & 2 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} + c \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 2 & 0 \end{pmatrix} + d \begin{pmatrix} -1 & 1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \mid (a,b,c,d) \in \mathbb{R}^4 \right\} \\ &= \text{Vect} \left( \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 2 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 2 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 & 1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \right) \\ &= \text{Vect} \left( \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 & 1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \right) \text{ car } \begin{pmatrix} 0 & 2 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} -1 & 1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

On a obtenu une famille génératrice de  $\text{Im}(f)$  formée de 3 vecteurs.

Or, d'après le théorème du rang,  $\dim(\text{Im}(f)) + \dim(\text{Ker}(f)) = \dim(\mathcal{M}_2(\mathbb{R})) = 4$ , et  $\dim(\text{Ker}(f)) = 1$ , donc  $\dim(\text{Im}(f)) = 3$ .

Donc  $\boxed{\left( \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 & 1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \right) \text{ est une base de } \text{Im}(f)}$ .

6°) Soit  $M \in \text{Ker}(f)$ . On a  $f(M) = 0$  donc  $\text{Tr}(A)M - \text{Tr}(M)A = 0$  ie  $\text{Tr}(A)M = \text{Tr}(M)A$ , et comme  $\text{Tr}(A) \neq 0$ ,  $M = \frac{\text{Tr}(M)}{\text{Tr}(A)} \cdot A$ .

Comme  $\frac{\text{Tr}(M)}{\text{Tr}(A)} \in \mathbb{R}$ ,  $\boxed{\text{on a bien } M \in \text{Vect}(A)}$ .

- 7°) • D'après la question précédente,  $\text{Ker}(f) \subset \text{Vect}(A)$ .  
 • Soit  $M \in \text{Vect}(A)$ . Il existe un réel  $\lambda$  tel que  $M = \lambda \cdot A$ .  
 Calculons : par linéarité de  $f$ ,  $f(M) = \lambda \cdot f(A) = \lambda \cdot (\text{Tr}(A) \cdot A - \text{Tr}(A) \cdot A) = 0$ . Ainsi  $M \in \text{Ker}(f)$ .  
 On en tire  $\text{Vect}(A) \subset \text{Ker}(f)$ .  
 • Ainsi  $\boxed{\text{Ker}(f) = \text{Vect}(A)}$ .

8°) On a  $\text{Im}(\text{Tr}) \subset \mathbb{R}$ , donc  $\dim(\text{Im}(\text{Tr})) \leq \dim(\mathbb{R}) = 1$ .

Par ailleurs  $\text{Im}(\text{Tr}) \neq \{0\}$  puisqu'il existe toujours des matrices de trace non nulle (par exemple,  $\text{Tr}(I_n) = 1 + 1 + \dots + 1 = n \neq 0$ ).

Ainsi,  $\dim(\text{Im}(\text{Tr})) \geq 1$ . Donc  $\dim(\text{Im}(\text{Tr})) = 1$  i.e.  $\dim(\text{Im}(\text{Tr})) = \dim(\mathbb{R})$ .

Comme  $\text{Im}(\text{Tr}) \subset \mathbb{R}$ , on en déduit que  $\boxed{\text{Im}(\text{Tr}) = \mathbb{R}}$ .

D'après le théorème du rang,  $\dim(\text{Ker}(\text{Tr})) + \dim(\text{Im}(\text{Tr})) = \dim(\mathcal{M}_n(\mathbb{R})) = n^2$ .

Ainsi  $\boxed{\dim(\text{Ker}(\text{Tr})) = n^2 - 1}$ .

9°) D'après le théorème du rang,  $\dim(\text{Ker}(f)) + \dim(\text{Im}(f)) = \dim(\mathcal{M}_n(\mathbb{R})) = n^2$ , et nous avons vu que  $\text{Ker}(f) = \text{Vect}(A)$  avec  $A$  non nulle (car la trace de  $A$  est non nulle), donc  $\dim(\text{Ker}(f)) = 1$ .

Ainsi,  $\dim(\text{Im}(f)) = n^2 - 1 = \dim(\text{Ker}(\text{Tr}))$ .

Soit  $N \in \text{Im}(f)$ .  $\exists M \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ ,  $N = f(M) = \text{Tr}(A) \cdot M - \text{Tr}(M) \cdot A$ . Calculons :

$$\begin{aligned} \text{Tr}(N) &= \text{Tr}(\text{Tr}(A) \cdot M - \text{Tr}(M) \cdot A) \\ &= \text{Tr}(A) \text{Tr}(M) - \text{Tr}(M) \text{Tr}(A) \quad \text{car Tr est linéaire} \\ &= 0 \end{aligned}$$

Ainsi  $N \in \text{Ker}(\text{Tr})$ .

On a montré  $\text{Im}(f) \subset \text{Ker}(\text{Tr})$ . Grâce à l'égalité des dimensions, on en tire que  $\boxed{\text{Im}(f) = \text{Ker}(\text{Tr})}$ .

- 10°) • On sait que  $\{0\} \subset \text{Im}(f) \cap \text{Ker}(f)$  car  $\text{Im}(f)$  et  $\text{Ker}(f)$  sont des sous-espaces vectoriels de  $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ .  
 • Soit  $M \in \text{Im}(f) \cap \text{Ker}(f)$ .  
 Alors  $M \in \text{Ker}(f) = \text{Vect}(A)$  donc  $\exists \lambda \in \mathbb{R}$ ,  $M = \lambda \cdot A$ .  
 On a aussi  $M \in \text{Im}(f) = \text{Ker}(\text{Tr})$  donc  $\text{Tr}(M) = 0$ , i.e.  $\lambda \text{Tr}(A) = 0$  par linéarité de  $\text{Tr}$ .  
 Comme  $\text{Tr}(A) \neq 0$ , on en tire que  $\lambda = 0$ , d'où  $M = 0$ .  
 Ainsi,  $\text{Im}(f) \cap \text{Ker}(f) \subset \{0\}$ , et par double inclusion,  $\text{Im}(f) \cap \text{Ker}(f) = \{0\}$ .

- D'après le théorème du rang, on a aussi  $\dim(\text{Ker}(f)) + \dim(\text{Im}(f)) = \dim(\mathcal{M}_n(\mathbb{R}))$ , ce qui permet de conclure que  $\boxed{\text{Im}(f) \oplus \text{Ker}(f) = \mathcal{M}_n(\mathbb{R})}$ .

11°) Comme  $f \in \mathcal{L}(\mathcal{M}_n(\mathbb{R}))$ ,  $f$  est un projecteur de  $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$  si et seulement si  $f \circ f = f$ .

Calculons, pour tout  $M \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$  :

$$\begin{aligned} f \circ f(M) &= f(f(M)) = f(\text{Tr}(A)M - \text{Tr}(M)A) \\ &= \text{Tr}(A)f(M) - \text{Tr}(M)f(A) \quad \text{par linéarité de } f \\ &= \text{Tr}(A)f(M) \quad \text{car } f(A) = 0 \text{ (montré en question 7)} \end{aligned}$$

Ainsi  $f \circ f = \text{Tr}(A).f$ , et comme  $f$  n'est pas le vecteur nul de  $\mathcal{L}(\mathcal{M}_n(\mathbb{R}))$ ,  $\text{Tr}(A).f = f \iff \text{Tr}(A) = 1$ .

Ainsi :  $\boxed{f \text{ projecteur} \iff \text{Tr}(A) = 1}$ .

## Exercice 2

1°) a) Soit  $(P, Q) \in \mathbb{R}[X]^2, (\lambda, \mu) \in \mathbb{R}^2$ ,

$$\begin{aligned} \Delta(\lambda P + \mu Q) &= (\lambda P + \mu Q)(X+1) - (\lambda P + \mu Q)(X) \\ &= \lambda P(X+1) + \mu Q(X+1) - \lambda P(X) - \mu Q(X) \\ &= \lambda(P(X+1) - P(X)) + \mu(Q(X+1) - Q(X)) \\ &= \lambda\Delta(P) + \mu\Delta(Q) \end{aligned}$$

Donc  $\Delta$  est linéaire. De plus,  $\Delta$  est bien à valeurs dans  $\mathbb{R}[X]$ .

Donc  $\boxed{\Delta \text{ est un endomorphisme de } \mathbb{R}[X]}$ .

b) Soit  $k \in \mathbb{N}$ .

★ Si  $\boxed{k=0}$  alors  $\Delta(X^k) = (X+1)^0 - X^0 = 1 - 1 = 0$  donc  $\boxed{\deg(\Delta(X^0)) = -\infty}$ .

★ Si  $\boxed{k \geq 1}$  alors

$$\begin{aligned} \Delta(X^k) &= (X+1)^k - X^k = \sum_{i=0}^k \binom{k}{i} X^i - X^k \quad \text{par la formule du binôme} \\ &= X^k + \binom{k}{k-1} X^{k-1} - X^k + R \quad \text{où } R \text{ est un polynôme de degré } < k-1 \\ &= kX^{k-1} + R \end{aligned}$$

Comme  $k \neq 0$  et  $\deg(R) < k-1$ , on en déduit que  $\boxed{\deg(\Delta(X^k)) = k-1}$ .

2°) a)  $P$  est un polynôme non constant de  $\mathbb{C}[X]$  donc, par le théorème de d'Alembert-Gauss,  $P$  admet au moins une racine  $\alpha$  dans  $\mathbb{C}$  :  $P(\alpha) = 0$ .

On pose alors, pour  $n \in \mathbb{N}$ ,  $H_n : P(\alpha + n) = 0$ .

★  $H_0$  est vraie.

★ Soit  $n \in \mathbb{N}$  fixé. On suppose que  $H_n$  est vraie.

$$P(X+1) = P(X) \text{ donc, en évaluant en } \alpha + n, P(\alpha + n + 1) = P(\alpha + n).$$

Or, par  $H_n$ ,  $P(\alpha + n) = 0$  donc  $P(\alpha + n + 1) = 0$  :  $H_{n+1}$  est vraie.

★ On a montré par récurrence que :  $\forall n \in \mathbb{N}, P(\alpha + n) = 0$ .

Ainsi, le polynôme  $P$  admet une infinité de racines. C'est donc le polynôme nul. C'est exclu puisque  $P$  n'est pas constant.

$\boxed{\text{On a bien obtenu une contradiction}}$ .

b) ★ Si  $P \in \mathbb{R}_0[X]$  alors  $P$  est constant.

$$\text{Donc, } P(X+1) = P(X) \text{ d'où } \Delta(P) = 0 : P \in \text{Ker}(\Delta).$$

Ainsi,  $\mathbb{R}_0[X] \subset \text{Ker}(\Delta)$ .

★ Soit  $P \in \text{Ker}(\Delta)$  i.e.  $P(X+1) = P(X)$  alors, par 2a,  $P$  est constant car sinon on arrive à une contradiction. Donc  $P \in \mathbb{R}_0[X]$ .

Ainsi,  $\text{Ker}(\Delta) \subset \mathbb{R}_0[X]$ .

Finalement,  $\boxed{\text{Ker}(\Delta) = \mathbb{R}_0[X]}$ .

3°) a) Soit  $P$  un polynôme non constant de  $\mathbb{R}[X]$ .

On note  $p = \deg(P)$ . Alors  $p \geq 1$ .

$P$  s'écrit :  $P = \sum_{k=0}^p a_k X^k$  où  $(a_0, \dots, a_p) \in \mathbb{R}^{p+1}$  et  $a_p \neq 0$ .

$$\begin{aligned} \Delta(P) &= \sum_{k=0}^p a_k \Delta(X^k) \quad \text{par linéarité de } \Delta \\ &= a_p \Delta(X^p) + \underbrace{\sum_{k=0}^{p-1} a_k \Delta(X^k)}_R \end{aligned}$$

$$\deg(R) \leq \max(\deg(\Delta(1)), \dots, \deg(\Delta(X^{p-1}))).$$

$$\text{Or, par 1, } \deg(\Delta(X^k)) = \begin{cases} -\infty & \text{si } k = 0 \\ k - 1 & \text{si } k \geq 1 \end{cases}.$$

Donc  $\deg(R) < p - 1$  et  $\deg(\Delta(X^p)) = p - 1$  et  $a_p \neq 0$ .

Donc  $\deg(\Delta(P)) = p - 1$ . Ce qui s'écrit :  $\boxed{\deg(\Delta(P)) = \deg(P) - 1}$ .

b) Soit  $n \geq 1$ . Soit  $P \in \mathbb{R}_n[X]$ .

Si  $P$  est constant alors  $\Delta(P) = 0$ . Sinon,  $\deg(\Delta(P)) = \deg(P) - 1 \leq n - 1$ .

Donc,  $\boxed{\Delta(\mathbb{R}_n[X]) \subset \mathbb{R}_{n-1}[X]}$ .

D'où  $\Delta(\mathbb{R}_n[X]) \subset \mathbb{R}_n[X]$  donc  $\boxed{\mathbb{R}_n[X] \text{ est stable par } \Delta}$ .

4°) ★  $\text{Ker}(\Delta_n) = \{P \in \mathbb{R}_n[X] / \Delta(P) = 0\} = \text{Ker}(\Delta) \cap \mathbb{R}_n[X]$  donc  $\boxed{\text{Ker}(\Delta_n) = \mathbb{R}_0[X]}$ .

★ On a vu :  $\Delta(\mathbb{R}_n[X]) \subset \mathbb{R}_{n-1}[X]$  d'où  $\text{Im}(\Delta_n) \subset \mathbb{R}_{n-1}[X]$ .

Or, d'après le théorème du rang,

$$\begin{aligned} \dim \text{Im}(\Delta_n) &= \dim(\mathbb{R}_n[X]) - \dim \text{Ker}(\Delta_n) \\ &= n + 1 - 1 = n \\ &= \dim \mathbb{R}_{n-1}[X] \end{aligned}$$

$$\text{Récapitulons, on a : } \begin{cases} \text{Im}(\Delta_n) \subset \mathbb{R}_{n-1}[X] \\ \dim \text{Im}(\Delta_n) = \dim \mathbb{R}_{n-1}[X] \end{cases}.$$

On en déduit que :  $\boxed{\text{Im}(\Delta_n) = \mathbb{R}_{n-1}[X]}$ .

5°) Soit  $Q \in \mathbb{R}[X]$ .

Alors, il existe  $p \in \mathbb{N}$  tel que  $Q \in \mathbb{R}_p[X]$ . Alors  $Q \in \text{Im}(\Delta_{p+1})$ .

Donc,  $\exists P \in \mathbb{R}_{p+1}[X], Q = \Delta_{p+1}(P) = \Delta(P)$ .

Donc,  $\boxed{\Delta \text{ est surjective.}}$

6°) ★ Montrons que  $F$  est un sev de  $\mathbb{R}[X]$ .

$F \subset \mathbb{R}[X]$  par définition de  $F$ .

$F \neq \emptyset$  car  $0 \in F$ .

Soit  $(P, Q) \in F^2, \lambda \in \mathbb{R}$ .

$$(\lambda P + Q)(0) = \lambda P(0) + Q(0) = 0 \text{ car } (P, Q) \in F^2$$

Donc,  $\lambda P + Q \in F$ .

Ainsi,  $\boxed{F \text{ est un sous-espace vectoriel de } \mathbb{R}[X]}$

★ Montrons que :  $\mathbb{R}[X] = F \oplus \text{Ker} \Delta$ .

On a déjà :  $\{0\} \subset F \cap \text{Ker}(\Delta)$ .

Réciproquement, soit  $P \in F \cap \text{Ker}(\Delta)$ . Montrons que  $P = 0$ .

On a donc  $P \in \text{Ker}(\Delta) = \mathbb{R}_0[X]$  donc  $P$  est constant. Or  $P \in F$  donc  $P(0) = 0$ , donc la constante est nulle :  $P = 0$ .

Donc,  $F \cap \text{Ker}(\Delta) = \{0\}$ .

★ Soit  $P \in \mathbb{R}[X]$ . On peut décomposer  $P$  de la manière suivante :

$$P = \underbrace{P - P(0)}_Q + P(0)$$

$P(0) \in \mathbb{R}_0[X] = \text{Ker}(\Delta)$  et  $Q(0) = P(0) - P(0) = 0$  donc  $Q \in F$ .

D'où,  $\mathbb{R}[X] = F + \text{Ker}(\Delta)$

On en déduit que :  $\boxed{\mathbb{R}[X] = F \oplus \text{Ker} \Delta}$ .

7°) a)  $\Delta$  est surjective donc  $\exists P_1 \in \mathbb{R}[X]$ ,  $Q = \Delta(P_1)$ .

Par la question précédente,  $P_1 = P + \lambda$  où  $\lambda \in \mathbb{R}$  et  $P \in F$ , i.e.  $P(0) = 0$ . Ainsi,

$$\begin{aligned} Q &= \Delta(P + \lambda) \\ &= \Delta(P) + \Delta(\lambda) \quad \text{par linéarité de } \Delta \\ &= \Delta(P) \text{ car } \lambda \in \text{Ker}(\Delta) \end{aligned}$$

$\boxed{\text{On a bien trouvé } P \in \mathbb{R}[X] \text{ tel que } P(0) = 0 \text{ et } \Delta(P) = Q}$ .

b) Soit deux polynômes  $P_1$  et  $P_2$  tels que  $\Delta(P_1) = Q$ ,  $P_1(0) = 0$ , et  $\Delta(P_2) = Q$ ,  $P_2(0) = 0$ .

On a donc  $\Delta(P_1) - \Delta(P_2) = 0$ , i.e.  $\Delta(P_1 - P_2) = 0$  par linéarité de  $\Delta$ .

Donc  $P_1 - P_2 \in \text{Ker}(\Delta)$ , donc  $P_1 - P_2$  est constant.

Mais  $(P_1 - P_2)(0) = P_1(0) - P_2(0) = 0$ , donc la constante est nulle.

D'où  $P_1 = P_2$ .

$\boxed{\text{D'où l'unicité de } P : \exists ! P \in \mathbb{R}[X], \begin{cases} \Delta(P) = Q \\ P(0) = 0 \end{cases}}$ .

On suppose que  $Q \neq 0$ . Donc  $\Delta(P) \neq 0$  donc  $P \notin \text{Ker} \Delta = \mathbb{R}_0[X]$ . Ainsi,  $P$  n'est pas constant, donc le degré de  $\Delta(P)$  vaut  $\deg(P) - 1$  par la question 3a. Donc  $\deg(Q) = \deg(P) - 1$ .

Ce qui s'écrit  $\boxed{\deg(P) = \deg(Q) + 1}$ .

8°)  $X + 1 - X = 1$  i.e.  $\Delta(X) = 1$ . De plus,  $X(0) = 0$  donc, par unicité de  $P_1$ ,  $\boxed{P_1 = X}$ .

9°) On pose, pour  $n \geq 1$  :  $R_n = \frac{X(X-1) \cdots (X-n+1)}{n!}$ .

On a :  $R_n(0) = 0$ .

Si  $n = 1$  alors  $\Delta(R_1) = \Delta(X) = 1 = P_0$ .

Si  $n \geq 2$ ,

$$\begin{aligned} \Delta(R_n) &= \frac{(X+1)X \cdots (X-n+2)}{n!} - \frac{X(X-1) \cdots (X-n+1)}{n!} \\ &= \frac{X(X-1) \cdots (X-n+2)}{n!} (X+1 - (X-n+1)) \\ &= \frac{X(X-1) \cdots (X-n+2)}{(n-1)!} \\ &= R_{n-1} \end{aligned}$$

Par unicité de la suite  $(P_n)$ , on en déduit que :  $\boxed{P_n = \frac{X(X-1) \cdots (X-n+1)}{n!}}$ .

10°) Soit  $n \in \mathbb{N}^*$ . On remarque que :  $\forall i \in \{0, \dots, n\}$ ,  $\deg(P_i) = i$ .

Ainsi, la famille  $(P_0, \dots, P_n)$  est une famille de polynômes non nuls échelonnée en degré donc elle forme une famille libre de  $\mathbb{R}_n[X]$ . Or elle a  $n+1$  éléments et  $\dim \mathbb{R}_n[X] = n+1$ .

Donc,  $\boxed{(P_0, \dots, P_n) \text{ est une base de } \mathbb{R}_n[X]}$ .

11°) ★  $P_1 = X, P_2 = \frac{X^2 - X}{2}$ . On en déduit :  $\boxed{X^2 = 2P_2 + P_1}$ .

★  $P_1 = X, P_2 = \frac{X^2 - X}{2}, P_3 = \frac{X(X-1)(X-2)}{6} = \frac{X^3 - 3X^2 + 2X}{6}$ . D'où,

$$\begin{aligned} X^3 &= 6P_3 + 3X^2 - 2X \\ &= 6P_3 + 3(2P_2 + P_1) - 2P_1 \end{aligned}$$

$$\boxed{X^3 = 6P_3 + 6P_2 + P_1}$$

12°) a) Soit  $n \in \mathbb{N}^*$ .

D'après la question 7, en posant  $Q = X^n, \exists! A_n \in \mathbb{R}[X], \begin{cases} \Delta(A_n) = X^n \\ A_n(0) = 0 \end{cases}$ .

De plus, comme  $X^n \neq 0, \deg(A_n) = \deg(X^n) + 1 = n + 1$ .

Donc  $\boxed{\exists! A_n \in \mathbb{R}_{n+1}[X], \begin{cases} \Delta(A_n) = X^n \\ A_n(0) = 0 \end{cases}}$ .

b) Soit  $(n, p) \in (\mathbb{N}^*)^2$ . On a :  $A_n(X+1) - A_n(X) = X^n$ .

Donc, pour tout  $k \in \{0 \dots, p\}, A_n(k+1) - A_n(k) = k^n$ . On somme de  $k = 0$  à  $k = p$ .

$$\sum_{k=0}^p (A_n(k+1) - A_n(k)) = \sum_{k=0}^p k^n$$

$$A_n(p+1) - A_n(0) = \sum_{k=0}^p k^n \quad \text{par télescope}$$

$$\boxed{A_n(p+1) = S_{n,p}}$$

c) On pose :  $B_n = \sum_{k=0}^n \alpha_k P_{k+1}$ . On a bien :  $B_n(0) = \sum_{k=0}^n \alpha_k P_{k+1}(0) = 0$ .

De plus, comme  $\Delta$  est linéaire,  $\Delta(B_n) = \sum_{k=0}^n \alpha_k \Delta(P_{k+1}) = \sum_{k=0}^n \alpha_k P_k$ . Donc  $\Delta(B_n) = X^n$ .

Par unicité du polynôme  $A_n$ , on a :  $\boxed{A_n = \sum_{k=0}^n \alpha_k P_{k+1}}$ .

d) On a vu :  $X^2 = 2P_2 + P_1$ . Donc,  $\boxed{A_2 = 2P_3 + P_2}$ .

On a vu :  $X^3 = 6P_3 + 6P_2 + P_1$ . Donc,  $\boxed{A_3 = 6P_4 + 6P_3 + P_2}$ .

e) Soit  $p \in \mathbb{N}^*$ .

$$\star S_{2,p} = A_2(p+1) = 2P_3(p+1) + P_2(p+1) = 2 \times \frac{(p+1)p(p-1)}{6} + \frac{p(p+1)}{2} = \frac{p(p+1)}{6}(2(p-1)+3).$$

$$\text{Donc, } \boxed{S_{2,p} = \frac{(p+1)p(2p+1)}{6}}.$$

★ De même :

$$S_{3,p} = A_3(p+1) = 6 \frac{(p+1)p(p-1)(p-2)}{24} + 6 \frac{(p+1)p(p-1)}{6} + \frac{p(p+1)}{2}$$

$$S_{3,p} = \frac{p(p+1)}{4}((p-1)(p-2)+4(p-1)+2) = \frac{p(p+1)}{4}(p^2-3p+2+4p-4+2) = \frac{p(p+1)p(p^2+p)}{4}$$

$$\text{Donc } \boxed{S_{3,p} = \frac{p^2(p+1)^2}{4}}.$$

### Exercice 3

1°) a)  $f$  et  $\text{id}_E$  sont dans  $\mathcal{L}(E)$ , donc  $p$  et  $q$  aussi puisque  $\mathcal{L}(E)$  est stable par combinaison linéaire.

$$\begin{aligned}
 p \circ p &= (f - 2\text{id}_E) \circ (f - 2\text{id}_E) \\
 &= f \circ f + f \circ (-2\text{id}_E) - 2\text{id}_E \circ f - (2\text{id}_E) \circ (-2\text{id}_E) \\
 &= f^2 - 2f - 2f + 4\text{id}_E \\
 &= 5f - 6\text{id}_E - 4f + 4\text{id}_E \quad \text{car } f^2 = 5f - 6\text{id}_E \\
 &= f - 2\text{id}_E \\
 &= p
 \end{aligned}$$

Changeons de méthode pour  $q$  : on peut utiliser la formule du binôme puisque  $f$  et  $3\text{id}_E$  commutent.

$$\begin{aligned}
 q \circ q &= (3\text{id}_E - f)^2 \\
 &= 9\text{id}_E - 6f + f^2 \\
 &= 9\text{id}_E - 6f + 5f - 6\text{id}_E \\
 &= -f + 3\text{id}_E \\
 &= q
 \end{aligned}$$

Ainsi,  $p \in \mathcal{L}(E)$ ,  $q \in \mathcal{L}(E)$ ,  $p \circ p = p$  et  $q \circ q = q$ , donc  $p$  et  $q$  sont des projecteurs de  $E$ .

b)

$$\begin{aligned}
 p \circ q &= (f - 2\text{id}_E) \circ (-f + 3\text{id}_E) \\
 &= -f^2 + 3f + 2f - 6\text{id}_E \\
 &= -f^2 + 5f - 6\text{id}_E
 \end{aligned}$$

$$\boxed{p \circ q = 0_{\mathcal{L}(E)}}$$

De même, on obtient  $q \circ p = 0_{\mathcal{L}(E)}$ .

c) Effectuons une combinaison linéaire entre les 2 lignes définissant  $p$  et  $q$  permettant de se débarrasser de  $\text{id}_E$  :

$$\begin{array}{rcl}
 p & = & f - 2\text{id}_E \\
 q & = & -f + 3\text{id}_E \\
 \hline
 3p + 2q & = & f
 \end{array}$$

Ainsi,  $f = 3p + 2q$ .

d) On pose, pour  $n \in \mathbb{N}$ ,  $H_n : f^n = 3^n p + 2^n q$ .

★ Pour  $n = 0$  :  $f^0 = \text{id}_E$ . De plus,  $3^0 p + 2^0 q = p + q = \text{id}_E$ . Donc  $H_0$  est vraie.

★ On suppose que  $H_n$  est vraie pour un rang  $n$  fixé dans  $\mathbb{N}$ .

$$\begin{aligned}
 f^{n+1} &= f^n \circ f \\
 &= (3^n p + 2^n q) \circ (3p + 2q) \text{ par } H_n \text{ et par la question précédente} \\
 &= 3^{n+1} p \circ p + (3^n \times 2) p \circ q + (2^n \times 3) q \circ p + 2^{n+1} q \circ q \\
 &= 3^{n+1} p + 2^{n+1} q \text{ car } p \circ p = p, q \circ q = q, p \circ q = 0, q \circ p = 0
 \end{aligned}$$

Ainsi,  $H_{n+1}$  est vraie.

★ On a montré par récurrence que :  $\forall n \in \mathbb{N}, f^n = 3^n p + 2^n q$ .

2°) a) Soit  $u = (x, y) \in \mathbb{R}^2$ ,  $v = (x', y') \in \mathbb{R}^2$ ,  $\lambda \in \mathbb{R}$ . Montrons que  $f(\lambda u + v) = \lambda f(u) + f(v)$ .

$$\begin{aligned}
 f(\lambda u + v) &= f(\lambda(x, y) + (x', y')) \\
 &= f(\lambda x + x', \lambda y + y') \\
 &= ((\lambda x + x') - (\lambda y + y'), 2(\lambda x + x') + 4(\lambda y + y')) \\
 &= (\lambda(x - y) + x' - y', \lambda(2x + 4y) + 2x' + 4y') \\
 &= \lambda(x - y, 2x + 4y) + (x' - y', 2x' + 4y') \\
 &= \lambda f(u) + f(v)
 \end{aligned}$$

Ainsi,  $f$  est linéaire. De plus,  $f$  va de  $\mathbb{R}^2$  dans  $\mathbb{R}^2$  donc  $f$  est un endomorphisme de  $\mathbb{R}^2$ .

b) Soit  $u = (x, y) \in \mathbb{R}^2$ .

$$\begin{aligned} f^2(u) &= f^2(x, y) = f(f(x, y)) \\ &= f(x - y, 2x + 4y) \\ &= ((x - y) - (2x + 4y), 2(x - y) + 4(2x + 4y)) \\ &= (-x - 5y, 10x + 14y) \\ (5f - 6\text{id}_{\mathbb{R}^2})(u) &= 5f(u) - 6u \\ &= (5x - 5y, 10x + 20y) - (6x, 6y) \\ &= (-x - 5y, 10x + 14y) \end{aligned}$$

Ainsi,  $f^2(u) = (5f - 6\text{id}_{\mathbb{R}^2})(u)$ , ceci pour tout  $u \in \mathbb{R}^2$ .

Finalement,  $f^2 = 5f - 6\text{id}_{\mathbb{R}^2}$ .

c)  $p = f - 2\text{id}_{\mathbb{R}^2}$ .

Soit  $u = (x, y) \in \mathbb{R}^2$ ,

$$p(u) = f(u) - 2u = f(x, y) - 2(x, y) = (x - y, 2x + 4y) - (2x, 2y) = (-x - y, 2x + 2y)$$

$$\text{Ainsi, } p : \begin{array}{ccc} \mathbb{R}^2 & \rightarrow & \mathbb{R}^2 \\ (x, y) & \mapsto & (-x - y, 2x + 2y) \end{array}.$$

d)  $p$  est une projection. C'est la projection sur  $\text{Im}(p)$  parallèlement à  $\text{Ker}(p)$ .

Déterminons  $\text{Im}(p)$  et  $\text{Ker}(p)$ .

★ Soit  $u = (x, y) \in \mathbb{R}^2$ .

$$\begin{aligned} u \in \text{Ker}(p) &\iff p(u) = 0_{\mathbb{R}^2} \\ &\iff (-x - y, 2x + 2y) = (0, 0) \\ &\iff y = -x \end{aligned}$$

Ainsi,  $\text{Ker}(p) = \{(x, -x)/x \in \mathbb{R}\} = \{x(1, -1)/x \in \mathbb{R}\}$  donc  $\text{Ker}(p) = \text{Vect}((1, -1))$ .

★  $\text{Im}(p) = \text{Vect}(p(e_1), p(e_2))$  où  $(e_1, e_2)$  est la base canonique de  $\mathbb{R}^2$ .

$$p(e_1) = p(1, 0) = (-1, 2) \text{ et } p(e_2) = p(0, 1) = (-1, 2) = p(e_1) \text{ donc } \text{Im}(p) = \text{Vect}((-1, 2)).$$

$p$  est la projection sur la droite  $D_1 = \text{Vect}((-1, 2))$  parallèlement à la droite  $D_2 = \text{Vect}((1, -1))$ .

e) On sait  $p + q = \text{id}_{\mathbb{R}^2}$  (cf. 1d pour  $n = 0$ ). Donc,  $q = \text{id}_{\mathbb{R}^2} - p$ .

Ainsi, pour tout  $u = (x, y) \in \mathbb{R}^2$ ,

$$q(u) = u - p(u) = (x, y) - (-x - y, 2x + 2y) = (2x + y, -2x - y).$$

$$\text{Ainsi, } q : \begin{array}{ccc} \mathbb{R}^2 & \rightarrow & \mathbb{R}^2 \\ (x, y) & \mapsto & (2x + y, -2x - y) \end{array}.$$

$q$  est le projecteur associé à  $p$  donc  $q$  est la projection sur  $D_2$  parallèlement à  $D_1$ .

f) On remarque que :  $\forall n \in \mathbb{N}, (a_{n+1}, b_{n+1}) = f(a_n, b_n)$ .

Pour  $n \in \mathbb{N}$ , on pose  $H_n : (a_n, b_n) = f^n(a_0, b_0)$ .

★  $f^0(a_0, b_0) = \text{id}(a_0, b_0) = (a_0, b_0)$  donc  $H_0$  est vraie.

★ Soit  $n \in \mathbb{N}$  fixé. On suppose que  $H_n$  est vraie.

$$(a_{n+1}, b_{n+1}) = f(a_n, b_n) = f(f^n(a_0, b_0)) \text{ par } H_n.$$

$$\text{Donc } (a_{n+1}, b_{n+1}) = f \circ f^n(a_0, b_0) = f^{n+1}(a_0, b_0). \text{ Donc } H_{n+1} \text{ est vraie.}$$

★ On a montré par récurrence que :  $\forall n \in \mathbb{N}, (a_n, b_n) = f^n(a_0, b_0) = f^n(1, 2)$ .

Soit  $n \in \mathbb{N}$ . Par 1d,  $f^n = 3^n p + 2^n q$ . Donc,

$$\begin{aligned} (a_n, b_n) &= 3^n p(1, 2) + 2^n q(1, 2) \\ &= 3^n(-3, 6) + 2^n(4, -4) \quad \text{par 2c et 2e} \\ &= (-3^{n+1}, 2 \times 3^{n+1}) + (2^{n+2}, -2^{n+2}) \\ &= (-3^{n+1} + 2^{n+2}, 2(3^{n+1} - 2^{n+1})) \end{aligned}$$

Donc, pour tout  $n \in \mathbb{N}$ ,  $a_n = 2^{n+2} - 3^{n+1}$  et  $b_n = 2(3^{n+1} - 2^{n+1})$ .