

Université Cadi Ayyad Faculté Polydisciplinaire Safi Département de Math et Info	Correction TD n° 1 Module Algèbre 5 Filière SMA	Année Universitaire 2019-2020 Semestre 4
--	--	--

Exercice: 1.

1. Soient E le \mathbb{R} -espace vectoriel des fonctions dérivable de \mathbb{R} dans \mathbb{R} et $a \in \mathbb{R}$.
Montrer que $f \mapsto f'(a)$ est une forme linéaire sur E .
2. Soient F le \mathbb{R} -espace vectoriel des fonctions continues de $[0, 1]$ dans \mathbb{R} et $g \in F$.
Montrer que $f \mapsto \int_0^1 f(t)g(t)dt$ est une forme linéaire sur E .

Correction exercice 1.

- 1) Soient f_1, f_2 deux éléments de E et $\alpha \in \mathbb{R}$.
On pose

$$\begin{aligned}\varphi : E &\rightarrow \mathbb{R} \\ f &\mapsto \varphi(f) = f'(a).\end{aligned}$$

$$\varphi(\alpha f_1 + f_2) = (\alpha f_1 + f_2)'(a) = \alpha f_1'(a) + f_2'(a) = \alpha \varphi(f_1) + \varphi(f_2).$$

- 2) Soient f_1, f_2 et g des éléments de F et $\alpha \in \mathbb{R}$.
On pose

$$\begin{aligned}\phi : F &\rightarrow \mathbb{R} \\ f &\mapsto \phi(f) = \int_0^1 f(t)g(t)dt.\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}\phi(\alpha f_1 + f_2) &= \int_0^1 (\alpha f_1 + f_2)(t)g(t)dt = \int_0^1 (\alpha f_1(t)g(t) + f_2(t)g(t))dt \\ &= \alpha \int_0^1 f_1(t)g(t)dt + \int_0^1 f_2(t)g(t)dt = \alpha \phi(f_1) + \phi(f_2).\end{aligned}$$

Exercice: 2.

Soient n un entier ≥ 1 et $\mathbb{R}_n[X]$ l'ensemble des polynômes à coefficients réels de degré $\leq n$ et φ l'application définie par :

$$\begin{aligned}\varphi : \mathbb{R}_n[X] &\rightarrow \mathbb{R} \\ P &\mapsto \varphi(P) = \int_0^1 P(t)dt.\end{aligned}$$

1. Montrer que $\mathbb{R}_n[X]$ est un \mathbb{R} -espace vectoriel, déterminer sa dimension.
2. Montrer que φ est une forme linéaire sur $\mathbb{R}_n[X]$.
3. Pour chaque $i \in 0, 1, \dots, n$, soit l'application définie par :

$$\begin{aligned}\varphi_i : \mathbb{R}_n[X] &\rightarrow \mathbb{R} \\ P &\mapsto \varphi_i(P) = P\left(\frac{i}{n}\right).\end{aligned}$$

Montrer que $\forall i \in 0, 1, \dots, n$, φ_i est une forme linéaire sur $\mathbb{R}_n[X]$ et que $(\varphi_0, \varphi_1, \dots, \varphi_n)$ est une base de $(\mathbb{R}_n[X])^*$.

4. En déduire qu'il existe des scalaires a_0, a_1, \dots, a_n tels que $\forall P \in \mathbb{R}_n[X], \int_0^1 P(t)dt = \sum_{i=0}^n a_i P\left(\frac{i}{n}\right)$.

Correction exercice 2.

1) $\mathbb{R}_n[X] = \{P, / P = a_0 + a_1X + a_2X^2 + \dots + a_nX^n\}$ est un espace vectoriel (facile à vérifier) de base $\{1, X, X^2, \dots, X^n\}$ et de dimension $n + 1$.

2) On montre que $\varphi(\lambda P + Q) = \lambda \varphi(P) + \varphi(Q)$ pour tous $P, Q \in \mathbb{R}_n[X]$ et $\lambda \in \mathbb{R}$.

3) Pour chaque $i, 1 \leq i \leq n$ l'application φ_i est linéaire (à vérifier)

Montrons que $(\varphi_0, \varphi_1, \dots, \varphi_n)$ est une base de $(\mathbb{R}_n[X])^*$.

Soient $\alpha_0, \alpha_1, \dots, \alpha_n$ dans \mathbb{R} tels que $\alpha_0\varphi_0 + \alpha_1\varphi_1 + \dots + \alpha_n\varphi_n = 0$.

On a $\alpha_0\varphi_0 + \alpha_1\varphi_1 + \dots + \alpha_n\varphi_n = 0 \Rightarrow (\alpha_0\varphi_0 + \alpha_1\varphi_1 + \dots + \alpha_n\varphi_n)(P) = 0$.

$\Rightarrow \alpha_0\varphi_0(P) + \alpha_1\varphi_1(P) + \dots + \alpha_n\varphi_n(P) = 0 \Rightarrow \alpha_0P(0) + \alpha_1P\left(\frac{1}{n}\right) + \dots + \alpha_nP(1) = 0$.

Prenons $P = (X - \frac{1}{n})(X - \frac{2}{n}) \dots (X - \frac{n-1}{n})(X - 1)$.

$\deg(P) = n$ et $P\left(\frac{1}{n}\right) = P\left(\frac{2}{n}\right) = \dots = P(1) = 0, P(0) \neq 0 \Rightarrow \alpha_0 = 0$.

Si on prend $P(x) = X(X - \frac{1}{n})(X - \frac{3}{n}) \dots (X - 1)$, on trouve $\alpha_1 = 0$.

Conclusion $(\varphi_0, \varphi_1, \dots, \varphi_n)$ forment une base de $(\mathbb{R}_n[X])^*$.

4) On a $\varphi = a_0\varphi_0 + a_1\varphi_1 + \dots + a_n\varphi_n$.

$\forall P, \varphi(P) = a_0\varphi_0(P) + a_1\varphi_1(P) + \dots + a_n\varphi_n(P)$.

$\int_0^1 P(t)dt = \varphi(P) = \sum_{i=0}^n a_i\varphi_i(P) = \sum_{i=0}^n a_iP\left(\frac{i}{n}\right) = a_0P(0) + a_1P\left(\frac{1}{n}\right) + \dots + a_nP(1)$.

Exercice: 3.

Soient \mathcal{B}_1 et \mathcal{B}_2 deux bases d'un \mathbb{K} -espace vectoriel E et P la matrice de passage de \mathcal{B}_1 et \mathcal{B}_2 .

Déterminer la matrice de passage de \mathcal{B}_1^* à \mathcal{B}_2^* .

Correction exercice 3.

Soit $u : E \rightarrow E$ application linéaire et ${}^t u : E^* \rightarrow E^*, \varphi \mapsto {}^t u(\varphi) = \varphi \circ u$ transposé de u .

Soient $\beta_1 = (e_1, e_2, \dots, e_n), \beta_2 = (f_1, f_2, \dots, f_n)$ deux bases de E et $\beta_1^* = (e_1^*, e_2^*, \dots, e_n^*)$ et $\beta_2^* = (f_1^*, f_2^*, \dots, f_n^*)$ les bases duales de β_1 et β_2 .

Soient $A = \text{Mat}(u, \beta_1)$ et $B = \text{Mat}(u, \beta_2) = P^{-1}AP$ avec $P = \text{Pass}(\beta_1 \rightarrow \beta_2)$.

On a ${}^t B = \text{Mat}({}^t u, \beta_2^*)$.

${}^t B = {}^t (P^{-1}AP) = {}^t (AP)^t (P^{-1}) = {}^t P^t A^t (P^{-1}) \Rightarrow \text{Mat}({}^t u, \beta_1^* \rightarrow \beta_2^*) = {}^t (P^{-1})$.

Exercice: 4.

1. On considère l'espace vectoriel $E = \mathbb{R}^3$

Montrer dans chaque cas que les vecteurs e_1, e_2 et e_3 forment une base de E et calculer leur base duale.

a) $e_1 = (1; 0; -1), e_2 = (-1; -1; 2), e_3 = (-2; 1; -2)$.

b) $e_1 = (1; 0; 0), e_2 = (1; 1; 0), e_3 = (0; 1; 1)$.

c) $e_1 = (1; 1; 0), e_2 = (0; 1; 1), e_3 = (1; 1; 1)$.

2. Dans chaque cas, montrer que les formes linéaires f_1, f_2 et f_3 forment une base de E^* puis calculer leur base préduale.

a) $f_1 = (1; 1; -1), f_2 = (1; -1; 1), f_3 = (1; 1; 1)$.

b) $f_1 = (1; 2; 3), f_2 = (2; 3; 4), f_3 = (3; 4; 6)$.

c) $f_1 = (0; 1; 1), f_2 = (1; 0; 1), f_3 = (1; 1; 0)$.

Correction exercice 4.

1) Les bases duales :

$$a) e_1^* = (0, -2, -1), e_2^* = (\frac{-1}{3}, \frac{-4}{3}, \frac{-1}{3}) \text{ et } e_3^* = (\frac{-1}{3}, \frac{-1}{3}, \frac{-1}{3}).$$

$$b) e_1^* = (1, -1, 1), e_2^* = (0, 1, -1) \text{ et } e_3^* = (0, 0, 1).$$

$$c) e_1^* = (0, 1, -1), e_2^* = (-1, 1, 0) \text{ et } e_3^* = (1, -1, 1).$$

2 Les bases préduales :

$$a) f_1^* = (\frac{1}{2}, 0, \frac{-1}{2}), f_2^* = (\frac{1}{2}, \frac{-1}{2}, 0) \text{ et } f_3^* = (0, \frac{1}{2}, \frac{1}{2}).$$

$$b) f_1^* = (-2, 0, 1), f_2^* = (0, 3, -2) \text{ et } f_3^* = (1, -2, 1).$$

$$c) f_1^* = (\frac{-1}{2}, \frac{1}{2}, \frac{1}{2}), f_2^* = (\frac{1}{2}, \frac{-1}{2}, \frac{1}{2}) \text{ et } f_3^* = (\frac{1}{2}, \frac{1}{2}, \frac{-1}{2}).$$

Exercice: 5.

Soit E l'espace vectoriel des polynômes des degrés ≤ 3 à coefficients réels.

On considère les formes linéaires f_1, f_2, f_3 et f_4 définies par :

$$\forall P \in E, f_1(P) = P(0), f_2(P) = P(1), f_3(P) = P'(0), \text{ et } f_4(P) = P'(1).$$

1. Montrer que $\mathcal{B}^* = (f_1, f_2, f_3, f_4)$ est une base de E^* .

2. Déterminer la base \mathcal{B} de E préduale de \mathcal{B}^* .

3. Soit f la forme linéaire sur E définie par :

$$\forall P \in E, f(P) = \int_0^1 P(t)dt.$$

Déterminer les composantes de f dans la base \mathcal{B}^* .

Correction exercice 5.

1) Montrons que $\mathcal{B}^* = (f_1, f_2, f_3, f_4)$ est une base de E^* .

On a $\dim(\mathcal{B}^*) = (f_1, f_2, f_3, f_4) = 4 = \dim(E)$.

Donc il suffit de montrer que (f_1, f_2, f_3, f_4) est libre.

Soient $(\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3, \alpha_4) \in \mathbb{R}^4$ tels que $\sum_{i=1}^4 \alpha_i f_i = 0$, a-t-on $\alpha_i = 0$ pour $i = 1, \dots, 4$.

On a $\forall P \in E, \alpha_1 f_1(P) + \alpha_2 f_2(P) + \alpha_3 f_3(P) + \alpha_4 f_4(P) = 0$.

Pour $P(x) = X^1(X-1), P'(x) = 3X^2 - 2X$, on a $P(0) = P(1) = P'(0) = 0$ et $P'(1) = 1 \Rightarrow \alpha_4 = 0$.

Pour $P(x) = X(X-1)^2, P'(x) = 3X^2 - 4X + 1$, on a $P(0) = P(1) = P'(1) = 0$ et $P'(0) = 1 \Rightarrow \alpha_3 = 0$.

Pour $P(x) = \frac{1}{3}X^3 - \frac{1}{2}X^2, P'(x) = X^2 - X$, on a $P(0) = P'(0) = P'(1) = 0$ et $P'(1) = \frac{1}{6} \Rightarrow \alpha_2 = 0$.

Pour $P(x) = \frac{1}{3}X^3 - \frac{1}{2}X^2 + \frac{1}{6}X, P'(x) = X^2 - X$, on a $P(1) = P'(0) = P'(1) = 0$ et $P(0) = \frac{1}{6} \Rightarrow \alpha_1 = 0$.

D'où \mathcal{B}^* est une base de E .

2) Déterminons la base \mathcal{B} de E préduale de \mathcal{B}^* .

Soit (P_1, P_2, P_3, P_4) une base de E . On a, \mathcal{B}^* la base duale de \mathcal{B} , donc $\forall i, j, f_i(P_j) = \delta^{ij}$.

On a

$$\begin{cases} f_1(P_1) = 1 \Rightarrow P_1(0) = 1, \\ f_2(P_1) = 0 \Rightarrow P_1(1) = 0, \\ f_3(P_1) = 0 \Rightarrow P_1'(0) = 0, \\ f_4(P_1) = 0 \Rightarrow P_1'(1) = 0, \end{cases} \Rightarrow 1 \text{ est une racine double de } P_1 \Rightarrow P_1 = (2X+1)(X-1)^2.$$

$$\begin{cases} f_1(P_2) = 0 \Rightarrow P_2(0) = 0, \\ f_2(P_2) = 1 \Rightarrow P_2(1) = 1, \\ f_3(P_2) = 0 \Rightarrow P_2'(0) = 0, \\ f_4(P_2) = 0 \Rightarrow P_2'(1) = 0, \end{cases} \Rightarrow 0 \text{ est une racine double de } P_2 \Rightarrow P_2 = (-2X + 3)(X)^2.$$

$$\begin{cases} f_1(P_3) = 0 \Rightarrow P_3(0) = 0, \\ f_2(P_3) = 0 \Rightarrow P_3(1) = 0, \\ f_3(P_3) = 1 \Rightarrow P_3'(0) = 1, \\ f_4(P_3) = 0 \Rightarrow P_3'(1) = 0, \end{cases} \Rightarrow 1 \text{ est une racine double de } P_3 \Rightarrow P_3 = X(X - 1)^2.$$

$$\begin{cases} f_1(P_4) = 0 \Rightarrow P_4(0) = 0, \\ f_2(P_4) = 0 \Rightarrow P_4(1) = 0, \\ f_3(P_4) = 0 \Rightarrow P_4'(0) = 0, \\ f_4(P_4) = 1 \Rightarrow P_4'(1) = 0, \end{cases} \Rightarrow 0 \text{ est une racine double de } P_4 \Rightarrow P_4 = X^2(X - 1).$$

D'où la base duale de \mathcal{B} est $\mathcal{B}^*(P_1, P_2, P_3, P_4)$.

3) Déterminons les composantes de f dans la base \mathcal{B}^* .

Soient $\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3$ et α_4 les composantes de f dans \mathcal{B}^* .

Donc $f = \alpha_1 f_1 + \alpha_2 f_2 + \alpha_3 f_3 + \alpha_4 f_4 \Rightarrow \alpha_1 f_1(P_1) + \alpha_2 f_2(P_1) + \alpha_3 f_3(P_1) + \alpha_4 f_4(P_1) = \alpha_1 f_1(P_1) = \alpha_1$.

$$\Rightarrow \alpha_1 = f(P_1) = \int_0^1 P_1(t) dt = \frac{1}{2}.$$

$$\text{De même, on trouve } \alpha_2 = \frac{1}{2}, \alpha_3 = \frac{1}{12} \text{ et } \alpha_4 = -\frac{1}{12}.$$

$$\text{D'où } f = \frac{1}{2}f_1 + \frac{1}{2}f_2 + \frac{1}{12}f_3 - \frac{1}{12}f_4.$$

Exercice: 6.

Soient \mathbb{K} un corps commutatif et $E = \mathbb{K}[X]$.

Montrer que pour toute forme linéaire φ de E , il existe un unique élément $x = (x_n)_{n \in \mathbb{N}}$ de $\mathbb{K}^{\mathbb{N}}$ tel que

$$\varphi \left(\sum_{i=0}^p a_i X^i \right) = \sum_{i=0}^p a_i x_i.$$

Correction exercice 6.

Soit $P \in \mathbb{K}[X]$ tel que $P = \sum_{i=0}^p a_i X^i$, alors $\varphi(P) = \sum_{i=0}^p a_i \varphi(X^i)$.

On pose $\varphi(X^i) = x_i, \forall i \in \mathbb{N}$.

Donc il existe une suite $x = (x_n)_{n \in \mathbb{N}} \in \mathbb{K}^{\mathbb{N}}$ telle que $\forall P = \sum_{i=0}^p a_i X^i, \varphi(P) = \sum_{i=0}^p a_i x_i$. x est unique par construction.

Exercice: 7.

Soit $E = \mathbb{R}^n$, pour $x = (x_1, x_2, \dots, x_n) \in E$, on pose $f_i(x) = x_i + x_{i+1}$ pour $i = 1, \dots, n-1$ et $f_n(x) = x_n + x_1$.

1. Montrer que $(f_i)_{1 \leq i \leq n}$ est famille des formes linéaires sur E .
2. A quelle condition la famille $(f_i)_{1 \leq i \leq n}$ est une base de E^* .

Correction exercice 7.

- 1) Soient $(f_i)_{1 \leq i \leq n}$ est une famille de formes linéaires, $x = (x_1, \dots, x_n)$ et $y = (y_1, \dots, y_n)$ dans E et $\lambda \in \mathbb{R}$.

Pour $i, 1 \leq i < n$, on a $f_i(\lambda x + y) = \lambda f_i(x) + f_i(y)$ et $f_n(\lambda x + y) = \lambda f_n(x) + f_n(y)$.

2) On a E est de dimension finie, il suffit de montrer que c'est une famille libre.

Soit $(\lambda_i)_{1 \leq i \leq n}$ tels que $\sum \liminf_i f_i(x) = 0$.

La dernière équation vraie en particulier pour $x = (0, \dots, 0, 1, 0, \dots, 0)$, on peut faire bouger la position de 1, ce qui donne la système suivant

$$\begin{cases} \lambda_1 + \lambda_2 = 0 \\ \lambda_1 + \lambda_2 = 0 \\ \vdots \\ \vdots \\ \lambda_{n-1} + \lambda_n = 0 \end{cases} \Rightarrow \text{Donc } \lambda_1 = -\lambda_n \text{ et } \lambda_1 = -\lambda_2 = \dots = (-1)^{n-1} \lambda_n.$$

Lorsque n est impaire $\lambda_i = 0, \forall i$, sinon on peut toujours trouver des solutions non nulles au système.

Exercice: 8 (Facultatif).

Soient $V = \mathbb{R}_n[X]$ l'espace des polynômes de degré $\leq n$ et $\mathcal{B} = (1, X, \dots, X^n)$ une base de V .

Soit ∂ l'endomorphisme de V qui à tout $P \in V$ associé son polynôme dérivé P .

On pose $\partial^i = \partial \circ \dots \circ \partial$ (i facteur) pour $i \in \mathbb{N}^*$ et $\partial^0 = id_V$. On fixe $n = 4$.

1. Pour $i = 0, \dots, n$, on considère la forme linéaire $\phi : V \rightarrow \mathbb{R}, P \mapsto \frac{(\partial^i P)(0)}{i!}$. Montrer que $(\phi_0, \phi_1, \dots, \phi_n)$ est la base duale \mathcal{B}^* de la base $\mathcal{B} = (1, X, \dots, X^n)$ de V .
2. Soit $\lambda \in \mathbb{R}$, écrire la matrice A_λ exprimant la famille de vecteurs $\mathcal{C}_\lambda = (1, X - \lambda, (X - \lambda)^2, \dots, (X - \lambda)^n)$ dans la base \mathcal{B} et montrer que \mathcal{C}_λ est une base de V .
3. Soit u_λ l'endomorphisme de V tel que $\text{Mat}_{\mathcal{B}}(u_\lambda) = A_\lambda$, si $\mu \in \mathbb{R}$, pouvez-vous déterminer sans calcul la matrice de $u_\mu \circ u_\lambda$ puis celle de u_λ^{-1} sinon calculer A_λ^{-1} .
4. Soit \mathcal{C}_λ^* la base duale de \mathcal{C}_λ . Écrire la matrice de passage $\text{Mat}_{\mathcal{B}^*}(\mathcal{C}_\lambda^*)$.

Exercice: 9 (Facultatif).

Soient $E = \mathbb{R}_{2n-1}[X]$ et $x_1, \dots, x_n \in \mathbb{R}$ distincts.

On note

$$\begin{cases} \varphi_i : E \rightarrow \mathbb{R} \\ P \mapsto P(x_i) \end{cases} \quad \text{et} \quad \begin{cases} \psi_i : E \rightarrow \mathbb{R} \\ P \mapsto P'(x_i) \end{cases}$$

1. Montrer que $(\varphi_1, \dots, \varphi_n, \psi_1, \dots, \psi_n)$ est une base de E^* .
2. Chercher la base duale, on notera

$$P_i = \prod_{j \neq i} \frac{X - x_j}{x_i - x_j} \quad \text{et} \quad d_i = P'_i(x_i).$$