## Matrice circulante d'ordre 3

 $M_3(\mathbb{R})$  désigne le  $\mathbb{R}$  -espace vectoriel et l'anneau des matrices carrées réelles d'ordre 3.

On considère E l'ensemble des matrices de la forme  $M(a,b,c)=\begin{pmatrix} a & b & c \\ c & a & b \\ b & c & a \end{pmatrix}$  avec  $a,b,c\in\mathbb{R}$ .

On note 
$$I = M(1,0,0) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$
 et  $J = M(0,1,0) = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}$ .

## Partie I

- Calculer  $J^2$  et  $J^3$ . Justifier que J est inversible et déterminer  $J^{-1}$ .
- 2.a Montrer que E est un sous-espace vectoriel de  $M_3(\mathbb{R})$  et en donner une base et la dimension.
- 2.b Soit  $a,b,c \in \mathbb{R}$  et  $a',b',c' \in \mathbb{R}$ . Calculer le produit M(a,b,c)M(a',b',c').
- 2.c En déduire que E est un sous anneau commutatif de  $M_3(\mathbb{R})$ .
- 3. Soit  $a,b,c \in \mathbb{R}$  et M = M(a,b,c).
- 3.a Calculer  $\det M$ . A quelle condition M est elle inversible ? On suppose cette condition remplie et on pose N=M(x,y,z) avec  $(x,y,z)\in\mathbb{R}^3$ .
- 3.b Observer que MN = I ssi (x, y, z) est solution d'un système de Cramer que l'on précisera.
- 3.c Résoudre ce dernier via les formules de Cramer.

## Partie II

Soit E un espace vectoriel euclidien muni d'une base orthonormée directe  $\mathcal{B} = (i, j, k)$ .

Pour  $(a,b,c) \in \mathbb{R}^3$ , on note  $f_{a,b,c}$  l'endomorphisme dont la matrice représentative dans E est M(a,b,c).

Lorsque a = 0, b = 1, c = 0, on note  $f = f_{a,b,c}$ .

- 1.a Justifier que f est une rotation vectorielle et en préciser l'axe et l'angle.
- 1.b Décrire  $f^2$ .

2. Soit 
$$u = \frac{1}{\sqrt{2}}(i-j)$$
,  $v = \frac{1}{\sqrt{6}}(i+j-2k)$  et  $w = \frac{1}{\sqrt{3}}(i+j+k)$ .

- 2.a Justifier que  $\mathcal{B}' = (u, v, w)$  est une base orthonormée directe de E.
- 2.b Former la matrice représentative de f et de  $f^2$  dans  $\mathcal{B}'$ .
- 2.c On note  $N(a,b,c) = \operatorname{Mat}_{\mathcal{B}'}(f_{a,b,c})$  . Exprimer N(a,b,c) .
- 3.a Montrer que  $f_{a,b,c}$  est une rotation vectorielle ssi  $\begin{cases} a+b+c=1 \\ ab+bc+ca=0 \end{cases}$ .
- 3.b Pour  $m \in \mathbb{R}$ , on pose  $P_m(X) = X^3 X^2 + m$ .

Donner une condition nécessaire et suffisante sur  $m \in \mathbb{R}$  , pour que le polynôme  $P_m$  admette trois racines réelles (éventuellement confondue).

3.c Montrer que  $f_{a,b,c}$  est une rotation vectorielle ssi a,b et c sont les trois racines de  $P_m$  avec  $m \in [0,4/27]$ .