

Exercices Matrices

(1)

ex 1:

pour $\theta \in \mathbb{R}$, on pose $A(\theta) = \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix}$

1^e) Montrer que $A(\theta)$ est inversible

2) calculer $(A(\theta))^n$ pour $n \in \mathbb{N}$

3) Calculer $(A(\theta))^{-1}$

ex 2:

Soient A et $B \in M_n(\mathbb{R})$ telles que $\forall n \in M_n(\mathbb{R}), \ln(AX) = \ln(BX)$

Montrer que $A = B$

ex 3:

Soit $A \in M_n(\mathbb{R})$

On suppose $\ln(A^t A) = 0$.

Montrer que $A = 0_{M_n(\mathbb{R})}$

ex 4:

Soit $A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 2 \\ 0 & -1 & 1 \\ 1 & -2 & 0 \end{pmatrix}$

1) Calculer $A^3 - A$

2) En déduire que A est inversible et déterminer A^{-1}

ex 5: (oral 2019)

Soit X 1 v.a. de la uniforme sur $\{-1; 0; 1\}$

Y 1 v.a. de même loi que X

On pose $A = \begin{pmatrix} 1 & X \\ -1 & Y \end{pmatrix}$

Déterminer la loi de $Z = \dim(\ker A)$

exc 6: (oral 2019)

Soit E l'espace des fonctions de \mathbb{R} dans \mathbb{R} dérivable

En l'espace des fonctions $e_i: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ avec $i \in \llbracket 0, n \rrbracket$
 $x \mapsto x^i$

On a: $I_n: \mathcal{F}(\mathbb{R}, \mathbb{R}) \rightarrow \mathcal{F}(\mathbb{R}; \mathbb{R})$

$$f \mapsto g \text{ telle que: } \forall x \in \mathbb{R}, g(x) = f(x+1) - f(x)$$

et $\Delta_n: E \rightarrow \mathcal{F}(\mathbb{R}, \mathbb{R})$

$$f \mapsto f'$$

1) Montrer que $(e_i)_{i=0, \dots, n}$ est une base de E_n

2) Montrer que E_n est stable par I_n et Δ_n

3) Montrer que I_n et Δ_n ont des applications linéaires

4) Déterminer A la matrice représentative de I_3 dans la base $(e_i)_{i=0, \dots, 3}$

$$\begin{array}{ccc} \text{``} & F & \text{``} \\ & & & \Delta_3 \\ & \text{``} & \text{``} \end{array}$$

5) Déterminer $\text{Ker}(I_3)$, $\text{Im}(I_3)$, $\text{Ker}(\Delta_3)$ et $\text{Im}(\Delta_3)$

6) Déterminer A_n la matrice représentative de I_n dans la base $(e_i)_{i=0, \dots, n}$

$$\begin{array}{ccc} \text{``} & F_n & \text{``} \\ & & & \Delta_n \\ & \text{``} & \text{``} \end{array}$$

7) Déterminer $\text{Ker}(I_n)$, $\text{Im}(I_n)$, $\text{Ker}(\Delta_n)$ et $\text{Im}(\Delta_n)$