

**L'usage de la calculatrice et du mobile est interdit.**

**N.B :** Le barème est approximatif.

Il sera tenu compte de la présentation de la copie.

Toute réponse doit être justifiée.

**Exercice 1 :**

Soient  $B = (e_1, e_2, e_3, e_4)$  la base canonique de  $\mathbb{R}^4$  et  $f \in \text{End}(\mathbb{R}^4)$  défini par:

$$\begin{aligned} f : \mathbb{R}^4 &\rightarrow \mathbb{R}^4 \\ (x, y, z, t) &\mapsto (x - y + z, y + z + t, 0, x + y + 3z + 2t) \end{aligned}$$

**I/ 1-** Déterminer  $A = M_B(f)$  la matrice de  $f$  relativement à la base  $B$ .

**Solution :** Par définition :

$$A = M_B(f) = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 3 & 2 \end{pmatrix}. \quad (0,5 \text{ pt})$$

**2-** Déterminer une base de  $\text{Im } f$  et une base de  $\ker f$ .

**Solution :** En échelonnant la matrice  $A$ , on obtient :

$$A \sim \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 2 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

ce qui correspond aux choix suivants :

- Base de  $\text{Im } f$  :  $(w_1 = (1, 0, 0, 1), w_2 = (0, 1, 0, 2))$  **(1 pt)**

- Base de  $\ker f$  :  $(w_3 = (2, 1, -1, 0), w_4 = (1, 1, 0, -1))$  **(1 pt)**

**3-**  $\text{Im } f$  et  $\ker f$  sont-ils supplémentaires dans  $\mathbb{R}^4$ ?

**Solution :** On a :  $\text{Im } f$  et  $\ker f$  sont supplémentaires dans  $\mathbb{R}^4$  ssi la famille de vecteurs  $(w_1, w_2, w_3, w_4)$  est une base de  $\mathbb{R}^4$ . Il suffit donc d'échelonner cette famille de vecteurs. Par la méthode de l'échelonnement, on trouve :

$$\begin{pmatrix} 1 & -1 & 2 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & -1 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & -1 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 0 \\ 1 & 2 & -4 & -4 \end{pmatrix}.$$

Donc le rang de la famille  $(w_1, w_2, w_3, w_4)$  est égal à 4, par conséquent cette famille est une base de  $\mathbb{R}^4$ . **(1,5 pt)**

**II/** Soit  $C = (v_1 = (1, 0, 1, 0), v_2 = (1, -1, 0, 0), v_3 = (0, 1, 0, -1), v_4 = (-1, 0, -1, 1))$  une autre base de  $\mathbb{R}^4$ .

**1-** Déterminer  $P$  la matrice de passage de  $B$  vers  $C$ .

**Solution :** Par définition :

$$P = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 & -1 \\ 0 & -1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & -1 & 1 \end{pmatrix} \cdot (0,5 \text{ pt})$$

**2-** Calculer  $P^{-1}$ .

**Solution :** Par hypothèse, nous avons :

$$\begin{cases} v_1 = e_1 & +e_3 \\ v_2 = e_1 & -e_2 \\ v_3 = & e_2 & -e_4 \\ v_4 = -e_1 & -e_3 & +e_4 \end{cases}$$

Il suffit d'exprimer les vecteurs de la base canonique en fonction des vecteurs de la base  $C$ . Par exemple, en additionnant  $v_1$  et  $v_4$ , on obtient

$$e_4 = v_1 + v_4$$

et après résolution du système on obtient :

$$P^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & -1 & 0 \\ 1 & 1 & -1 & 0 \\ 1 & 1 & -1 & 1 \end{pmatrix} \cdot (1,5 \text{ pt})$$

**3-** Déterminer les coordonnées du vecteur  $(x, y, z, t)$  dans la base  $C$ .

**Solution :** Il suffit de calculer :

$$P^{-1} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ t \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & -1 & 0 \\ 1 & 1 & -1 & 0 \\ 1 & 1 & -1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ t \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} t + x + y \\ x - z \\ x + y - z \\ t + x + y - z \end{pmatrix} \cdot (1 \text{ pt})$$

**4-** Déterminer  $A' = M_C(f)$  la matrice de  $f$  relativement à la base  $C$ .

**Solution :** On a :  $A' = P^{-1}AP$  **(0,5 pt)** et après calcul, on trouve :

$$A' = M_C(f) = \begin{pmatrix} 7 & 1 & -2 & -4 \\ 2 & 2 & -1 & -2 \\ 3 & 1 & -1 & -2 \\ 7 & 1 & -2 & -4 \end{pmatrix} \cdot (1 \text{ pt})$$

## Exercice 2 : Les parties suivantes sont indépendantes

I/ Soit  $n \in \mathbb{N}^*$  et  $\lambda \in \mathbb{R}$ .

1- Déterminer la matrice  $A \in M_n(\mathbb{R})$  sachant qu'elle est semblable à la matrice  $\lambda I_n$ , puis calculer :

- Le rang de  $A$ .
- La matrice  $A^m$  où  $m \in \mathbb{N}^*$ .
- L'inverse de la matrice  $A$  dans le cas où elle est inversible.
- Le déterminant de la matrice  $A$ .

**Solution** : Comme  $A$  elle est semblable à la matrice  $\lambda I_n$  donc, par définition, il existe une matrice inversible  $P \in M_n(\mathbb{R})$  vérifiant :

$$A = P^{-1}(\lambda I_n)P = \lambda I_n. \quad (1 \text{ pt})$$

Par conséquent :

- $rg(A) = rg(\lambda I_n) = \begin{cases} 0 & \text{si } \lambda = 0 \\ n & \text{sinon} \end{cases} \quad (0,25 \text{ pt} + 0,25 \text{ pt})$
- $A^m = (\lambda I_n)^m = \lambda^m (I_n)^m = \lambda^m I_n$  pour tout  $m \in \mathbb{N}^*$ . **(0,5 pt)**
- On a :  $A$  est inversible ssi  $rg(A) = n$  ssi  $\lambda \neq 0$ . **(0,5 pt)**

Dans ce cas :

$$A^{-1} = (\lambda I_n)^{-1} = \lambda^{-1} I_n$$

Il suffit par exemple de remarquer :  $(\lambda I_n)(\lambda^{-1} I_n) = I_n$ . **(0,5 pt)**

2- Soient  $A, B \in M_n(\mathbb{R})$ . Montrer que si  $A^2$  et  $B^2$  ne sont pas nulles en même temps alors  $A$  et  $B$  ne sont pas semblables.

**Solution** : Montrons la contraposée en supposant que les matrices  $A$  et  $B$  sont semblables, donc il existe une matrice inversible  $P \in M_n(\mathbb{R})$  vérifiant :  $B = P^{-1}AP$ , d'où  $B^2 = P^{-1}A^2P$ . Donc :

Si  $A^2 = 0$ , alors  $B^2 = P^{-1}A^2P = 0$  et si  $B^2 = 0$ , alors  $A^2 = PB^2P^{-1} = 0$ . **(1 pt)**

II/ Soient  $B = (e_1, e_2, e_3, e_4)$  la base canonique de  $\mathbb{R}^4$ ,  $\alpha \in \mathbb{R}$  et  $u \in \text{End}(\mathbb{R}^4)$  défini par:

$$\begin{aligned} u : \mathbb{R}^4 &\rightarrow \mathbb{R}^4 \\ (x_1, x_2, x_3, x_4) &\mapsto (3x_1 + 2x_2 + \alpha x_3 + x_4, x_1 + (\alpha - 1)x_2 + x_4, \alpha x_1 + (\alpha + 1)x_4, 2x_1) \end{aligned}$$

1- Quelle est la signature de la permutation  $\sigma = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 \\ 4 & 2 & 1 & 3 \end{pmatrix}$ ?

**Solution** : On a :  $\sigma = (1, 4)(4, 3)$ , ce qui nous donne :  $\epsilon(\sigma) = (-1)^2 = 1$ . **(0.5 pt)**

2- Exprimer  $\det u$  en fonction de  $\det_B(u(e_3), u(e_2), u(e_4), u(e_1))$  puis calculer  $\det u$ .

**Solution** : On a :

$$\begin{aligned} \det u &= \det_B(u(e_1), u(e_2), u(e_3), u(e_4)) \\ &= \det_B(u(e_{\sigma(3)}), u(e_{\sigma(2)}), u(e_{\sigma(4)}), u(e_{\sigma(1)})) \\ &= \epsilon(\sigma) \det_B(u(e_3), u(e_2), u(e_4), u(e_1)) \\ &= \det_B(u(e_3), u(e_2), u(e_4), u(e_1)). \quad (0,75 \text{ pt}) \end{aligned}$$

d'où :

$$\begin{aligned}\det u &= \det_B(u(e_3), u(e_{\sigma(2)}), u(e_4), u(e_1)) = \begin{vmatrix} \alpha & 2 & 1 & 3 \\ 0 & \alpha - 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & \alpha + 1 & \alpha \\ 0 & 0 & 0 & 2 \end{vmatrix} \\ &= 2\alpha(\alpha - 1)(\alpha + 1). \quad \textbf{(0,75pt)}\end{aligned}$$

**3-** Pour quelles valeurs de  $\alpha$  l'endomorphisme  $u$  est-il bijectif ?

$$u \text{ est bijectif} \iff \det u \neq 0 \iff \alpha \in \mathbb{R} \setminus \{0, 1, -1\}. \quad \textbf{(0,5 pt)}$$