



EXERCICE 5.1 Exemple de projecteurs

Soit $E = \mathbb{R}_3[X]$ l'espace des polynômes de degré au plus 3 à coefficients réels.

- Montrer que $\varphi : E \rightarrow E, P \mapsto \frac{P(X) + P(-X)}{2}$ est un projecteur de E .
- En déduire que $\mathcal{J} = \{P \in E, P(-X) = -P(X)\}$ et $\mathcal{P} = \{P \in E, P(-X) = P(X)\}$ sont deux sous-espaces supplémentaires.
- Déterminer $M = \text{mat}_{(1, X, X^2, X^3)}(\varphi)$ et calculer M^2 . Observer.
- Montrer que $\psi = \text{id}_E - \varphi$ est un projecteur.

EXERCICE 5.2 Exemple de réduction d'endomorphismes

Soit $E = \mathbb{R}^3, f$ un endomorphisme de E et A la matrice de f dans la base canonique de E . Dans chacun des cas suivants, déterminer si f est diagonalisable, en précisant une base de chacun de ses sous-espaces propres.

- | | | | |
|----|---|----|---|
| 1. | $A = \begin{pmatrix} 3 & -4 & 6 \\ -1 & 3 & -3 \\ -1 & 4 & -4 \end{pmatrix};$ | 3. | $A = \begin{pmatrix} 3 & -1 & 3 \\ -1 & 2 & -2 \\ -1 & 1 & -1 \end{pmatrix};$ |
| 2. | $A = \begin{pmatrix} 3 & 0 & 2 \\ -1 & 1 & -1 \\ -1 & 0 & 0 \end{pmatrix};$ | 4. | $A = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 0 \\ 1 & -2 & 1 \\ 1 & -4 & 2 \end{pmatrix}.$ |

Réponses :
 1. f diagonalisable.
 2. f diagonalisable.
 3. f non-diagonalisable.
 4. f non-diagonalisable.

EXERCICE 5.3 Trigonalisation et calcul de puissances

Soit f l'endomorphisme de \mathbb{R}^3 canoniquement associé à $M = \begin{pmatrix} 0 & 2 & 4 \\ 2 & 2 & -2 \\ -2 & 0 & 4 \end{pmatrix}$.

- Déterminer les valeurs propres et les vecteurs propres associés de f .
- Déterminer une base de \mathbb{R}^3 dans laquelle la matrice de f est $D = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 0 \\ 0 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}$.
- On pose : $N = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$. Calculer, pour tout k de \mathbb{N} , N^k .

- Calcul de M^n , première méthode
À l'aide de la formule du binôme, calculer D^n puis M^n pour tout entier naturel n .
- Calcul de M^n , seconde méthode
 - Déduire de 3. un polynôme Q de degré 3 annulateur de f .
 - Déterminer le reste de la division euclidienne de X^n par Q et en déduire M^n pour tout entier naturel n .

EXERCICE 5.4 Dans un espace de polynômes

$E = \mathbb{R}_2[X]$ désigne l'espace vectoriel des polynômes à coefficients réels, de degré au plus 2. Soit f l'application qui, à tout polynôme P de $\mathbb{R}_2[X]$, associe le polynôme défini par :

$$Q(X) = P(X + 1) + XP'(X)$$

- Montrer que f est un endomorphisme de $\mathbb{R}_2[X]$.
- Donner la matrice M de f dans la base canonique de $\mathbb{R}_2[X]$.
- f est-il un automorphisme de $\mathbb{R}_2[X]$?
- Quelles sont les valeurs propres de f ? f est-il diagonalisable ?
 - Déterminer une base \mathcal{C} de E formée de vecteurs propres de f .
 - Quelles sont les coordonnées du polynôme $Q(X) = X^2 + X + 1$ dans la base \mathcal{C} .

EXERCICE 5.5 Structure de l'ensemble des polynômes annulateurs d'une matrice

\mathbb{K} désigne \mathbb{R} ou \mathbb{C} . Soit $n \in \mathbb{N}^*$, et soit $M \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$. On note \mathcal{A} l'ensemble $\{P \in \mathbb{K}[X], P(M) = 0\}$ des polynômes annulateurs de M .

- Justifier que la famille $(M^k)_{k \in \llbracket 0; n^2 \rrbracket}$ est liée.
 - En déduire que \mathcal{A} contient au moins un polynôme non nul.
- Soit $d \stackrel{\text{déf.}}{=} \min\{\deg(P), P \in \mathcal{A} \setminus \{0\}\}$, autrement dit, d est le degré minimum des polynômes non nuls de \mathcal{A} .
Justifier qu'il existe dans \mathcal{A} un polynôme unitaire (i.e. de coefficient dominant égal à 1) de degré d .
On le note P_M et on l'appelle le *polynôme minimal* de M .
 - Montrer que tout polynôme de \mathcal{A} est multiple de P_M , c'est-à-dire $P \in \mathcal{A} \Rightarrow \exists Q \in \mathbb{K}[X], P = QP_M$.
 - Justifier l'unicité du polynôme P_M défini en 3.
- Montrer enfin que : $\mathcal{A} = \{QP_M, Q \in \mathbb{K}[X]\}$.
Ainsi, \mathcal{A} est exactement l'ensemble des multiples du polynôme minimal de M .

EXERCICE 5.6 Diagonalisation des matrices circulantes

Soit n un entier naturel au moins égal à 2. On note C_n la matrice de $\mathcal{M}_n(\mathbb{C})$ définie par

$$C_n \stackrel{\text{d\u00e9f.}}{=} \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & \dots & \dots & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & \dots & 0 \\ \vdots & & \ddots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & & & \ddots & 1 & 0 \\ 0 & 0 & & & \ddots & 1 \\ 1 & 0 & \dots & \dots & \dots & 0 \end{pmatrix}$$

Chaque ligne est obtenue en circulant la ligne pr\u00e9c\u00e9dente d'un cran vers la droite.

On note $\mathcal{B} = (e_1, \dots, e_n)$ la base canonique de \mathbb{C}^n et φ_n l'endomorphisme de \mathbb{C}^n canoniquement associ\u00e9 \u00e0 C_n .

1. *Inversibilit\u00e9 et inverse*
On munit $\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$ du produit scalaire canonique.
 - a) Justifier que C_n est une matrice orthogonale.
 - b) En d\u00e9duire son inversibilit\u00e9 et son inverse.
2. *Diagonalisation dans le cas $n=2$*
Diagonaliser C_2 en pr\u00e9cisant ses valeurs propres et ses vecteurs propres.
3. *Un polyn\u00f4me annulateur*
On revient au cas g\u00e9n\u00e9ral, avec $n \geq 2$.
 - a) Pour $k \in \llbracket 2; n \rrbracket$, que vaut $\varphi_n^{k-1}(e_k)$?
Et pour $j \in \llbracket 1; n-1 \rrbracket$, $\varphi_n^j(e_1)$?
 - b) En d\u00e9duire φ_n^n , puis un polyn\u00f4me annulateur de C_n .
4. *Racines $n^{\text{\u00e8mes}}$ de l'unit\u00e9*
Dans cette question, on cherche les racines de $X^n - 1$.
 - a) Soit $z = re^{it}$ avec $r \in \mathbb{R}^+$ et $t \in \mathbb{R}$.
Montrer que $z^n = 1 \Leftrightarrow \begin{cases} r = 1 \\ \exists k \in \mathbb{Z}, nt = 2\pi k \end{cases}$
 - b) En d\u00e9duire toutes les racines de $X^n - 1$, appel\u00e9es racines $n^{\text{\u00e8mes}}$ de l'unit\u00e9.
5. *Diagonalisation dans le cas g\u00e9n\u00e9ral*
 - a) D\u00e9duire des questions pr\u00e9c\u00e9dentes que C_n est diagonalisable, en pr\u00e9cisant ses \u00e9l\u00e9ments propres.
 - b) Pour quelle(s) valeur(s) de n C_n est-elle diagonalisable dans $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$?
6. *Matrices circulantes quelconques d'ordre 3*
Pour $(a, b, c) \in \mathbb{C}^3$, on note

$$M_{a,b,c} \stackrel{\text{d\u00e9f.}}{=} \begin{pmatrix} a & b & c \\ c & a & b \\ b & c & a \end{pmatrix} \text{ et } \mathcal{T} \stackrel{\text{d\u00e9f.}}{=} \{M_{a,b,c}, (a, b, c) \in \mathbb{C}^3\}.$$

- a) Montrer \mathcal{T} est un sous-espace vectoriel de $\mathcal{M}_3(\mathbb{C})$ admettant (I_3, C_3, C_3^2) pour base.
- b) Montrer que les vecteurs propres de C_3 sont des vecteurs propres des matrices de \mathcal{T} .
- c) En d\u00e9duire que les matrices $M_{a,b,c}$ de \mathcal{T} sont diagonalisables, en pr\u00e9cisant leurs valeurs propres en fonction des coefficients a, b et c .
- d) Dans cette ultime question, on suppose a, b et c r\u00e9els.
Donner une condition n\u00e9cessaire et suffisante sur a, b et c pour que $M_{a,b,c}$ soit diagonalisable dans $\mathcal{M}_3(\mathbb{R})$.

EXERCICE 5.7 Exemple de diagonalisation par blocs

1. *\u00c9tude d'un exemple dans \mathbb{R}^3*
Soit f l'endomorphisme de \mathbb{R}^3 d\u00e9fini par

$$f(x, y, z) = (x - y, x - 2y + z, x - 4y + 2z).$$
 - a) V\u00e9rifier que $P = (X^2 + 1)(X - 1)$ est un polyn\u00f4me annulateur de f .
 - b) En d\u00e9duire les valeurs propres de f . Est-il diagonalisable?
 - c) On pose $F = \text{Ker}(f - id)$ et $G = \text{Ker}(f^2 + id)$.
Montrer que F et G sont suppl\u00e9mentaires et stables par f .
 - d) Donner une base \mathcal{C} de \mathbb{R}^3 telle que la matrice repr\u00e9sentant f dans \mathcal{C} s'crive

$$\text{mat}_{\mathcal{C}}(f) = \begin{pmatrix} 1 & | & 0 & 0 \\ \hline 0 & | & 0 & -1 \\ \hline 0 & | & 1 & 0 \end{pmatrix}$$
2. *Une g\u00e9n\u00e9ralisation*
Soit E un espace vectoriel sur \mathbb{R} de dimension 3 et f un endomorphisme de E tel que

$$f \neq id_E, \quad 1 \in \text{Sp}(f) \quad \text{et} \quad P(f) = 0_{\mathcal{L}(E)},$$
 o\u00f9 P d\u00e9signe toujours le polyn\u00f4me $(X^2 + 1)(X - 1)$.
On pose \u00e0 nouveau $F = \text{Ker}(f - id)$ et $G = \text{Ker}(f^2 + id)$.
 - a) Montrer que F et G sont en somme directe.
 - b) Soit $u \in E$. On pose $x = f^2(u) + u$ et $y = f^2(u) - u$.
 - i. Montrer que $x \in F$ et $y \in G$.
 - ii. Montrer que F et G sont suppl\u00e9mentaires.
 - c) Montrer qu'il existe une base \mathcal{C} de E telle que la matrice repr\u00e9sentant f dans \mathcal{C} s'crive

$$\text{mat}_{\mathcal{C}}(f) = \begin{pmatrix} 1 & | & 0 & 0 \\ \hline 0 & | & 0 & -1 \\ \hline 0 & | & 1 & 0 \end{pmatrix}$$