

## Devoir Surveillé 1 - CORRECTION

*Durée : 1 heure*  
*Calculatrice interdite*

**Exercice 0.1.** Déterminer l'inverse, si elle existe, de la matrice  $\mathcal{M}_3(\mathbb{R})$  suivante.

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

En utilisant le pivot de Gauss sur la matrice augmentée, on obtient un rang égal à 3.

La matrice est donc inversible et :

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

**Exercice 0.2.** 1. Montrer que l'ensemble

$$F = \{(x, y, z, t) \in \mathbb{R}^4 \mid x + y + t = y + z + t = 0\}.$$

est un sous-espace vectoriel de  $\mathbb{R}^4$ .

2. Déterminer une base de  $F$ .

1. On vérifie les points de la définition :

- On a  $F \subset \mathbb{R}^4$  par définition de  $F$ .
- Le vecteur  $0_{\mathbb{R}^4} \in F$  car  $0 + 0 + 0 = 0 + 0 + 0 = 0$ .
- Soient  $u = (x, y, z, t) \in F$ ,  $u' = (x', y', z', t') \in F$  et  $\lambda \in \mathbb{R}$ .  
On a :

$$u + \lambda u' = (x + \lambda x', y + \lambda y', z + \lambda z', t + \lambda t')$$

et

$$\begin{aligned} (x + \lambda x') + (y + \lambda y') + (t + \lambda t') &= (x + y + z) + \lambda(x' + y' + z') = 0 + \lambda \times 0 = 0, \\ (y + \lambda y') + (z + \lambda z') + (t + \lambda t') &= (x + y + z) + \lambda(x' + y' + z') = 0 + \lambda \times 0 = 0, \end{aligned}$$

donc  $u + \lambda u' \in F$ .

$$\begin{aligned} 2. (x, y, z, t) \in F &\Leftrightarrow \begin{cases} x = -y - ty = -z - t \\ x = z + t - t = zy = -z - t \end{cases} \Leftrightarrow \\ (x, y, z, t) &= z(1, -1, 1, 0) + t(0, -1, 0, 1) \end{aligned}$$

Les deux vecteurs  $(1, -1, 1, 0)$  et  $(0, -1, 0, 1)$  ne sont pas colinéaires, ils forment donc une famille libre de  $F$ , qui génère  $F$ . C'est donc une base de  $F$ .

**Exercice 0.3.** Soit  $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2$  l'application définie par

$$f(x, y, z) = (x + y + z, x - y - z).$$

1. Montrer que  $f$  est linéaire.
2. Déterminer une base de  $\text{Ker}(f)$  et de  $\text{Im}(f)$ .

1. Soient  $u = (x, y, z) \in \mathbb{R}^3, u' = (x', y', z') \in \mathbb{R}^3$  et  $\lambda \in \mathbb{R}$ . On a

$$\begin{aligned} f(u + \lambda u') &= f(x + \lambda x', y + \lambda y', z + \lambda z') \\ &= ((x + \lambda x') + (y + \lambda y') + (z + \lambda z'), (x + \lambda x') - (y + \lambda y') - (z + \lambda z')) \\ &= (x + y + z, x - y - z) + \lambda(x' + y' + z', x' - y' - z') \\ &= f(x, y, z) + \lambda f(x', y', z') = f(u) + \lambda f(u'). \end{aligned}$$

On conclut  $f$  est une application linéaire.

2. Soit  $(x, y, z) \in \mathbb{R}^3$ .

On a les équivalences :

$$\begin{aligned} (x, y, z) \in \text{Ker}(f) &\Leftrightarrow f(x, y, z) = (0, 0) \\ &\Leftrightarrow \begin{cases} x + y + z = 0 \\ x - y - z = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x = 0 \\ y = -z \\ z = z \end{cases} \quad (1) \end{aligned}$$

donc  $\text{Ker}(f) = \text{Vect}(0, 1, -1)$ .

Pour finir, on a :

$$\begin{aligned} \text{Im}(f) &= \text{Vect}(f(1, 0, 0), f(0, 1, 0), f(0, 0, 1)) \\ &= \text{Vect}((1, 1), (1, -1), (1, -1)) = \mathbb{R}^2 \end{aligned}$$

**Exercice 0.4.** Déterminer la matrice dans la base canonique de  $\mathbb{R}_3[X]$  de l'endomorphisme  $u : \mathbb{R}_3[X] \rightarrow \mathbb{R}_3[X]$  défini par  $u(P) = P'$ .

Avec la définition, après calcul de  $u(1), u(X), u(X^2)$  et  $u(X^3)$  on obtient :

$$\text{Mat}_{\mathcal{E}}(u) = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

car, par exemple :  $u(X) = 1, u(X^2) = 2X \dots$

**Exercice 0.5.** On considère la matrice  $A = \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 2 & 4 \end{pmatrix}$ .

1. Déterminer deux réels  $a$  et  $b$  tels que  $A^2 = aA + bI_2$ .
2. Montrer que  $A$  est inversible et exprimer  $A^{-1}$  en fonction de  $I_2$  et  $A$ .
3. Pour tout entier  $n \geq 2$ , déterminer le reste de la division euclidienne de  $X^n$  par  $P$ .  
En déduire l'expression de  $A^n$  pour tout  $n \in \mathbb{N}$ .

1. Après calculs, on obtient :

$$A^2 = 5A - 6I_2$$

2. Puisque  $A(5I_2 - A) = 6I_2$ , on a :

$$A \times \frac{1}{6}(5I_2 - A) = \frac{1}{6}(5I_2 - A) \times A = I_2$$

Cela prouve que  $A$  est inversible et que  $A^{-1} = \frac{1}{6}(5I_2 - A)$ .

3. Soit  $n \geq 2$ . Notons  $Q$  le quotient et  $R$  le reste du polynôme  $X^n$  dans la division euclidienne par  $P$ . Puisque  $\deg(P) = 2$ , on a

$$X^n = PQ + R, \quad \deg(R) \leq 1.$$

Il existe donc  $(a, b) \in \mathbb{R}^2$  tels que  $R = aX + b$ . D'où l'égalité polynomiale :

$$X^n = P(X)Q(X) + aX + b = (X - 2)(X - 3)Q(X) + aX + b.$$

En évaluant successivement en  $X = 2$  et  $X = 3$ , on obtient  $\begin{cases} 2a + b = 2^n \\ 3a + b = 3^n \end{cases}$ ,  
d'où  $a = 3^n - 2^n$  et  $b = 3 \times 2^n - 2 \times 3^n$ .

Finalement, en calculant le polynôme en la matrice  $A$ , on obtient :

$$\forall n \in \mathbb{N}, \quad A^n = P(A)Q(A) + aA + bI_2 = 0_{\mathcal{M}_2(\mathbb{R})} + aA + bI_2 = (3^n - 2^n)A + (3 \times 2^n - 2 \times 3^n)I_2$$