

Sujet n° 1



A. Énoncé

P désignant un polynôme de $\mathbb{R}[X]$ tel que $P = \sum_{k=0}^m a_k X^k$, on rappelle que, pour toute matrice A de $\mathcal{M}_3(\mathbb{R})$, $P(A) = a_0 I + a_1 A + \dots + a_m A^m$, où I désigne la matrice unité de $\mathcal{M}_3(\mathbb{R})$.

On se propose de déterminer explicitement le terme général de la suite $(u_n)_{n \in \mathbb{N}}$ définie par $u_0 = 0$, $u_1 = 1$, $u_2 = 1$ et la relation, valable pour tout n de \mathbb{N} , $u_{n+3} = 4u_{n+2} - 5u_{n+1} + 2u_n$.

Pour ce faire, on pose, pour tout n de \mathbb{N} , $X_n = \begin{pmatrix} u_{n+2} \\ u_{n+1} \\ u_n \end{pmatrix}$.

1. (a) Écrire la matrice A de $\mathcal{M}_3(\mathbb{R})$, indépendante de n , telle que :

$$\forall n \in \mathbb{N}, X_{n+1} = AX_n.$$

- (b) Vérifier que : $(A - I)^2(A - 2I) = 0$.

2. On considère le polynôme P de $\mathbb{R}[X]$ défini par : $P(X) = (X - 1)^2(X - 2)$.

- (a) Justifier l'existence et l'unicité d'un couple (Q_n, R_n) de $\mathbb{R}[X] \times \mathbb{R}_2[X]$, tel que :

$$\forall n \in \mathbb{N}, X^n = PQ_n + R_n.$$

- (b) Montrer que pour tout entier naturel n , il existe des réels a_n, b_n et c_n tels que :

$$R_n(X) = a_n + b_n(X - 1) + c_n(X - 1)^2.$$

- (c) Établir que :

$$\forall n \in \mathbb{N}, a_n = 1, b_n = n \quad \text{et} \quad c_n = 2^n - n - 1.$$

3. (a) Utiliser la question précédente pour écrire, pour tout $n \in \mathbb{N}$, A^n comme combinaison linéaire de I , $A - I$ et $(A - I)^2$.

- (b) Pour tout $n \in \mathbb{N}$, donner la troisième ligne de la matrice A^n .

4. (a) Montrer que :

$$\forall n \in \mathbb{N}, X_n = A^n \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

- (b) En déduire, pour tout n de \mathbb{N} , u_n en fonction de n .

B. Analyse et correction du sujet

1. (a) On a :

$$\begin{aligned} \forall n \in \mathbb{N}, X_{n+1} &= \begin{pmatrix} 4u_{n+2} - 5u_{n+1} + 2u_n \\ u_{n+2} \\ u_{n+1} \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} 4 & -5 & 2 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} u_{n+2} \\ u_{n+1} \\ u_n \end{pmatrix} \end{aligned}$$

et donc :

La matrice $A = \begin{pmatrix} 4 & -5 & 2 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}$ vérifie : $\forall n \in \mathbb{N}, X_{n+1} = AX_n$

(b) On a :

$$A - I = \begin{pmatrix} 3 & -5 & 2 \\ 1 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & -1 \end{pmatrix} \quad \text{et} \quad A - 2I = \begin{pmatrix} 2 & -5 & 2 \\ 1 & -2 & 0 \\ 0 & 1 & -2 \end{pmatrix}$$

donc :

$$(A - I)^2 = \begin{pmatrix} 4 & -8 & 4 \\ 2 & -4 & 2 \\ 1 & -2 & 1 \end{pmatrix}$$

et donc :

$(A - I)^2(A - 2I) = 0$

2. (a) Soit $n \in \mathbb{N}$. Comme P n'est pas le polynôme nul, le théorème de division euclidienne nous permet d'affirmer l'existence et l'unicité d'un couple (Q_n, R_n) de polynômes à coefficients réels tels que :

$$X^n = PQ_n + R_n \quad \text{avec : } \deg(R_n) < \deg(P)$$

et donc, comme $\deg(P) = 3$:

Pour tout $n \in \mathbb{N}$, il existe un unique $(Q_n, R_n) \in \mathbb{R}[X] \times \mathbb{R}_2[X]$, tel que : $X^n = PQ_n + R_n$.

(b) Soit $n \in \mathbb{N}$. La famille $(1, X - 1, (X - 1)^2)$ est une famille échelonnée en degrés, donc elle est libre. Comme elle est formée de trois vecteurs de $\mathbb{R}_2[X]$ et comme $\mathbb{R}_2[X]$ est de dimension 3, elle en forme donc une base, ce qui nous permet de conclure, puisque R_n appartient à $\mathbb{R}_2[X]$:

$\exists (a_n, b_n, c_n) \in \mathbb{R}^3 / R_n(X) = a_n + b_n(X - 1) + c_n(X - 1)^2$

(c) Soit $n \in \mathbb{N}$. On a :

$$PQ_n + a_n + b_n(X-1) + c_n(X-1)^2 = X^n. \quad (1)$$

Pour exploiter le fait que 1 est racine double de P , on remarque que l'on a aussi (par dérivation) :

$$P'Q_n + PQ'_n + b_n + 2c_n(X-1) = nX^{n-1}. \quad (2)$$

En évaluant (1) en 1 d'une part et en 2 d'autre part, et en évaluant (2) en 1, on en déduit :

$$\begin{cases} a_n = 1 \\ a_n + b_n + c_n = 2^n \\ b_n = n \end{cases}$$

et donc :

$$\boxed{\forall n \in \mathbb{N}, a_n = 1, b_n = n \text{ et } c_n = 2^n - n - 1}$$

Méthode

Retenir la méthode utilisée ici, très classique pour déterminer le reste dans la division euclidienne d'un polynôme A par un polynôme P non nul (en utilisant les racines de P).

3. (a) On a donc :

$$\forall n \in \mathbb{N}, X^n = PQ_n + 1 + n(X-1) + (2^n - n - 1)(X-1)^2$$

donc :

$$\forall n \in \mathbb{N}, A^n = P(A)Q_n(A) + I + n(A-I) + (2^n - n - 1)(A-I)^2$$

et finalement, comme $P(A) = 0$:

$$\boxed{\forall n \in \mathbb{N}, A^n = I + n(A-I) + (2^n - n - 1)(A-I)^2}$$

Rappel de cours

Soient $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$, P et Q deux polynômes à coefficients dans \mathbb{K} . On a :

$$(P+Q)(A) = P(A) + Q(A) \quad \text{et} \quad (PQ)(A) = P(A)Q(A).$$

(b) On en déduit que :

Pour tout $n \in \mathbb{N}$, la dernière ligne de A^n est :

$$(2^n - n - 1 \quad 3n - 2^{n+1} + 2 \quad 2^n - 2n)$$

4. (a) Montrons par récurrence que, pour tout $n \in \mathbb{N}$, la proposition $\mathcal{P}(n)$:
« $X_n = A^n X_0$ » est vraie.

◇ Pour $n = 0$. Comme $A^0 = I$, on a :

$$X_0 = A^0 X_0$$

donc $\mathcal{P}(0)$ est vraie.

◇ Soit $n \in \mathbb{N}$. Supposons que $\mathcal{P}(n)$ soit vraie. On a alors, par définition de A :

$$\begin{aligned} X_{n+1} &= AX_n \\ &= AA^n X_0 \\ &= A^{n+1} X_0 \end{aligned}$$

donc : $\mathcal{P}(n) \Rightarrow \mathcal{P}(n+1)$.

◇ On a donc :

$$\forall n \in \mathbb{N}, X_n = A^n X_0$$

et donc, comme $X_0 = \begin{pmatrix} u_2 \\ u_1 \\ u_0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$:

$$\boxed{\forall n \in \mathbb{N}, X_n = A^n \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}}$$

Alerte, erreur fréquente !

Attention à ne pas dire que la suite $(X_n)_{n \in \mathbb{N}}$ est géométrique : il s'agit d'une suite de matrices, et non d'une suite réelle !

- (b) Pour tout $n \in \mathbb{N}$, u_n est le coefficient de la troisième ligne de X_n donc, d'après le résultat précédent :

$$\forall n \in \mathbb{N}, u_n = (2^n - n - 1 \quad 3n - 2^{n+1} + 2 \quad 2^n - 2n) \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

et donc :

$$\boxed{\forall n \in \mathbb{N}, u_n = 1 + 2n - 2^n}$$

Sujet n° 2



A. Énoncé

On note \mathcal{B} la base canonique de \mathbb{R}^3 et on définit les matrices :

$$I = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \quad N = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix},$$
$$P_y = \begin{pmatrix} 0 & 2 & 1 \\ 4 & 0 & y \\ 4 & 2 & 0 \end{pmatrix}, \quad A = \begin{pmatrix} 3 & 1 & -1 \\ 1 & 1 & 1 \\ 2 & 0 & 2 \end{pmatrix}.$$

On note f l'endomorphisme de \mathbb{R}^3 de matrice A dans la base canonique \mathcal{B} .
On note id l'endomorphisme de \mathbb{R}^3 de matrice I dans la base canonique de \mathbb{R}^3 .

- (a) Calculer $(A - 2I)^2$ puis vérifier que $(A - 2I)^3 = O_3$ (matrice nulle de $\mathcal{M}_3(\mathbb{R})$).
(b) En déduire que 2 est l'unique valeur propre de A et déterminer une base et la dimension du sous-espace propre de A associé à la valeur propre 2.
- Montrer par une méthode du pivot que P_y est inversible si et seulement si $y \neq -1$.
- On note dans toute la suite les vecteurs $u_1 = (0, 4, 4)$ et $u_2 = (2, 0, 2)$.
(a) Déterminer l'unique vecteur u_3 de la forme $u_3 = (1, y, 0)$ tel que :

$$f(u_3) = u_2 + 2u_3.$$

- (b) On considère la famille $\mathcal{B}' = (u_1, u_2, u_3)$. Donner la matrice de passage P de la base \mathcal{B} à la famille \mathcal{B}' . Montrer alors que P est inversible puis justifier que la famille \mathcal{B}' est une base de \mathbb{R}^3 .
(c) Exprimer $f(u_1)$ en fonction de u_1 puis $f(u_2)$ en fonction de u_1 et u_2 . En déduire que la matrice T de l'endomorphisme f dans la base \mathcal{B}' est $T = 2I + N$.
Donner, en la justifiant en une seule ligne, la relation liant les matrices A, T, P et P^{-1} .
- On cherche maintenant à déterminer l'ensemble S des endomorphismes h de \mathbb{R}^3 qui commutent avec f .
(a) Soit h un endomorphisme de \mathbb{R}^3 . On note M' la matrice représentative de h dans la base \mathcal{B}' . Justifier que :

$$h \in S \Leftrightarrow NM' = M'N.$$

(b) En posant $M' = \begin{pmatrix} a & a' & a'' \\ b & b' & b'' \\ c & c' & c'' \end{pmatrix}$, montrer que :

$$h \in S \Leftrightarrow M' = \begin{pmatrix} a & a' & a'' \\ 0 & a & a' \\ 0 & 0 & a \end{pmatrix}.$$

(c) Calculer N^2 et en déduire que : $S = \text{Vect}(\text{id}, f - 2\text{id}, (f - 2\text{id})^2)$.

(d) Prouver que la famille (I, N, N^2) est libre et en déduire la dimension de S .

(e) Prouver alors que (id, f, f^2) est une base de S .

B. Analyse et correction du sujet

1. (a) ► On a :

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

d'où :

$$(A - 2I)^2 = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 2 & 2 & -2 \\ 2 & 2 & -2 \end{pmatrix}$$

► On a alors :

$$(A - 2I)^3 = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 2 & 2 & -2 \\ 2 & 2 & -2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 1 & -1 \\ 1 & -1 & 1 \\ 2 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

et donc :

$$(A - 2I)^3 = O_3$$

(b) ► D'après le résultat précédent, $(X - 2)^3$ est un polynôme annulateur de A , donc 2 est la seule valeur propre possible de A . De plus, on peut remarquer que les deux dernières colonnes de $A - 2I$ sont colinéaires, donc $A - 2I$ n'est pas inversible et 2 est donc valeur propre de A , ce qui nous permet de conclure :

$$\boxed{2 \text{ est la seule valeur propre de } A}$$

► Pour $X = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$ appartenant à $\mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R})$, on a :

$$\begin{aligned} (A - 2I)X = 0 &\Leftrightarrow \begin{cases} x + y - z = 0 \\ x - y + z = 0 \\ 2x = 0 \end{cases} \\ &\Leftrightarrow \begin{cases} x = 0 \\ y = z \end{cases}, \end{aligned}$$

ce qui nous permet de conclure :

$\left(\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right)$ est une base du sous-espace propre $E_2(A)$ associé à la valeur propre 2, qui est de dimension 1.

2. Soit $y \in \mathbb{R}$. Pour tout X appartenant à $\mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R})$, on a :

$$\begin{aligned} P_y X = 0 &\Leftrightarrow \begin{pmatrix} 0 & 2 & 1 \\ 4 & 0 & y \\ 4 & 2 & 0 \end{pmatrix} X = 0 \\ &\Leftrightarrow \begin{pmatrix} 4 & 0 & y \\ 4 & 2 & 0 \\ 0 & 2 & 1 \end{pmatrix} X = 0 \quad L_2 \leftarrow L_2 - L_1 \\ &\Leftrightarrow \begin{pmatrix} 4 & 0 & y \\ 0 & 2 & -y \\ 0 & 2 & 1 \end{pmatrix} X = 0 \quad L_3 \leftarrow L_3 - L_2 \\ &\Leftrightarrow \underbrace{\begin{pmatrix} 4 & 0 & y \\ 0 & 2 & -y \\ 0 & 0 & 1 + y \end{pmatrix}}_{T_y} X = 0. \end{aligned}$$

On en déduit que P_y est inversible si et seulement si T_y est inversible donc, comme T_y est une matrice triangulaire, si et seulement si l'un au moins de ses coefficients diagonaux est nul, donc :

P_y est inversible si et seulement si $y \neq -1$

Rappel de cours

Si T est une matrice **triangulaire**, T est inversible si et seulement si ses coefficients diagonaux sont tous non nuls. Attention, ce résultat n'est valable que pour une matrice triangulaire.

3. (a) Pour tout $y \in \mathbb{R}$, on a, en notant $u_3 = (1, y, 0)$:

$$\begin{aligned} f(u_3) = u_2 + 2u_3 &\Leftrightarrow (f - 2\text{Id})(u_3) = u_2 \\ &\Leftrightarrow \begin{pmatrix} 1 & 1 & -1 \\ 1 & -1 & 1 \\ 2 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ y \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix} \\ &\Leftrightarrow \begin{cases} 1 + y = 2 \\ 1 - y = 0 \end{cases} \\ &\Leftrightarrow y = 1, \end{aligned}$$

ce qui nous permet de conclure :

$u_3 = (1, 1, 0)$ est l'unique vecteur de la forme $(1, y, 0)$ tel que : $f(u_3) = u_2 + 2u_3.$
--

(b) ► En notant $\mathcal{B} = (e_1, e_2, e_3)$ la base canonique de \mathbb{R}^3 , on a :

$$\begin{cases} u_1 = 4e_2 + 4e_3 \\ u_2 = 2e_1 + 2e_3 \\ u_3 = e_1 + e_2 \end{cases}$$

donc :

$P = \begin{pmatrix} 0 & 2 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \\ 4 & 2 & 0 \end{pmatrix} = P_1$

Rappel de cours

Soient E un espace vectoriel et $\mathcal{B} = (e_1, \dots, e_n)$ une base de E . Si $\mathcal{C} = (u_1, \dots, u_n)$ est une famille de vecteurs de E , la matrice de la famille \mathcal{C} dans la base \mathcal{B} est la matrice P telle que, pour tout $j \in \llbracket 1, n \rrbracket$, la $j^{\text{ème}}$ colonne de P soit la colonne des coordonnées de u_j dans \mathcal{B} .

► Comme $1 \neq -1$, on en déduit, d'après le résultat de la question 2 :

P est inversible

► Comme P est inversible, ses colonnes forment une famille libre, donc la famille \mathcal{B}' est libre. Comme elle est formée de trois vecteurs de \mathbb{R}^3 et comme \mathbb{R}^3 est de dimension 3, on en conclut :

\mathcal{B}' est une base de \mathbb{R}^3
