

Corrigé de l'examen du 16/01/18.

Exercice 2:

$$a) P_A = \begin{vmatrix} 3-X & -2 & 1 \\ 4 & -3-X & 1 \\ 7 & -8 & 3-X \end{vmatrix} \stackrel{C_3 \leftarrow C_3 + C_2 + C_1}{=} \begin{vmatrix} 3-X & -2 & 2-X \\ 4 & -3-X & 2-X \\ 7 & -8 & 2-X \end{vmatrix} = (2-X) \begin{vmatrix} 3-X & -2 & 1 \\ 4 & -3-X & 1 \\ 7 & -8 & 1 \end{vmatrix}$$

$$= (2-X) \begin{vmatrix} -4-X & 6 & 0 \\ -3 & 5-X & 0 \\ 7 & -8 & 1 \end{vmatrix} = (2-X) \left[(4+X)(X-5) + 18 \right]$$

$$\begin{matrix} L_1 \leftarrow L_1 - L_3 \\ L_2 \leftarrow L_2 - L_3 \end{matrix}$$

$$= (2-X) \cdot (X^2 - X - 2) = (2-X)(X-2)(X+1)$$

$$= -(X+1)(X-2)^2$$

b) les valeurs propres sont : * -1, de multiplicité algébrique 1.
 * 2, de multiplicité algébrique 2.

c) $\det A = \text{produit des valeurs propres} = (-1) \cdot 2^2 = -4$.

d). $A + I_3 = \begin{pmatrix} 4 & -2 & 1 \\ 4 & -2 & 1 \\ 7 & -8 & 4 \end{pmatrix}$ est clairement de rang 2,

donc $\dim \text{Ker}(A + I_3) = 1$.

or $\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -2 \end{pmatrix} \in \text{Ker}(A + I_3)$, donc ce vecteur forme une base de cet espace.

$A - 2I_3 = \begin{pmatrix} 1 & -2 & 1 \\ 4 & -5 & 1 \\ 7 & -8 & 1 \end{pmatrix}$ est de rang 2,
 donc $\dim \text{Ker}(A - 2I_3) = 1$.

e) • $\dim E_2(A) = 1 < 2 = \text{multiplicité alg de la valeur propre } 2$,
donc A n'est pas diagonalisable.

• P_A est scindé, donc A est trigonalisable.

• le cours assure que la forme normale de Jordan de A est :

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

f) il est clair que $e_3 \notin \text{Ker}(A - 2I_3)$ (voir d)).

et $(A - 2I_3)^2 \cdot e_3 = (A - 2I_3) \begin{pmatrix} -1 \\ -1 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$, donc $e_3 \in \text{Ker}((A - 2I_3)^2)$

g). On note $e_1 := \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -2 \end{pmatrix}$, vecteur propre pour -1 .

• On note $e_2 := Ae_3 - 2e_3 = \begin{pmatrix} -1 \\ -1 \\ -1 \end{pmatrix}$, $B := (e_1, e_2, e_3)$ base de \mathbb{R}^3 .

Alors $\text{Mat}_B(a) = \begin{pmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix} = J$.

k) i) $P_{tA} = \det({}^tA - X I_3) = \det({}^t(A - X I_3)) = \det(A - X I_3) = P_A$.

ii) A et tA sont semblables, donc la forme normale de tA est J .
(mêmes valeurs propres, tA trigonalisable pas diagonalisable).

iii) Reprendre les questions f) et g) en remplaçant A par tA :

$${}^tA - 2I_3 = \begin{pmatrix} 1 & 4 & 7 \\ -2 & -5 & -8 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}, \text{ donc } ({}^tA - 2I_3)^2 = \begin{pmatrix} 0 & -9 & -18 \\ 0 & 9 & 18 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\text{donc } f_3 := \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \in \text{Ker}(({}^tA - 2I)^2) \setminus \text{Ker}({}^tA - 2I)$$

on pose $f_1 := \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}$ vecteur propre de tA pour la valeur propre -1 ,

$$f_2 := {}^tA \cdot f_3 - 2f_3 = \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\mathcal{E} := (f_1, f_2, f_3).$$

$$\text{Alors } \text{Mat}_{\mathcal{E}}(a) = \begin{pmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix} = \overline{J}.$$

Exercice 1 :

a) Une base de E est donnée par les matrices élémentaires :

$E_{i,j} :=$ matrice $n \times n$ dont tous les coefficients sont nuls, sauf celui en degré (i,j) , qui vaut 1.

$$1 \leq i, j \leq n.$$

Donc $\dim E = n^2$.

b) on observe que, pour tout $A \in E$, $\varphi(\varphi(A)) = {}^t({}^t A) = A$.

donc $\varphi \circ \varphi = \text{id}_E$, donc φ est bijective et $\varphi^{-1} = \varphi$.

c) on a vu que $\varphi^2 = \text{id}$, donc φ est annihilé par $X^2 - 1 = (X-1)(X+1)$ scindé à racines simples 1 et -1, dans \mathbb{R} .

Donc φ est diagonalisable.

d) on a $\varphi(I_n) = I_n$, donc 1 est valeur propre de φ .

$$\varphi \left(\begin{array}{cc|c} 0 & 1 & (0) \\ -1 & 0 & (0) \\ \hline (0) & & (0) \end{array} \right) = - \left(\begin{array}{cc|c} 0 & 1 & (0) \\ -1 & 0 & (0) \\ \hline (0) & & (0) \end{array} \right), \text{ donc } -1 \text{ est valeur propre de } \varphi.$$

$\underbrace{\hspace{2cm}}_2 \quad \underbrace{\hspace{2cm}}_{n-2}$

• Espaces propres :

$$E_1(\varphi) := \{ A \in E : {}^t A = A \} = \{ \text{matrices symétriques} \}$$

Une matrice symétrique est déterminée par ses coefficients sur et au-dessus de la diagonale,

$$\text{donc } \dim E_1(\varphi) = \frac{n(n+1)}{2}.$$

$$E_{-1}(\varphi) := \{ A \in E : {}^t A = -A \} = \{ \text{matrices anti-symétriques} \}$$

Une matrice anti-symétrique est déterminée par ses coefficients strictement au-dessus de la diagonale,

$$\text{donc } \dim E_{-1}(\varphi) = \frac{n(n-1)}{2}.$$

e) φ est diagonalisable, ses valeurs propres sont 1 et -1,

$$\text{donc } E = E_1(\varphi) \oplus E_{-1}(\varphi).$$

f) il suffit de trouver des bases de $E_1(\varphi)$ et $E_{-1}(\varphi)$:

Une base de $E_1(\varphi)$ est donnée par les matrices:

$$\begin{cases} E_{ij} + E_{ji}, & 1 \leq i < j \leq n \\ E_{ii}, & 1 \leq i \leq n \end{cases}$$

Une base de $E_{-1}(\varphi)$ est donnée par:

$$E_{ij} - E_{ji}, \quad 1 \leq i < j \leq n.$$

Il suffit alors de concaténer ces deux bases pour obtenir une base B recherchée.

$$g) \text{Mat}_B(\varphi) = \left(\begin{array}{c|c} \mathbb{I}_n & 0 \\ \hline 0 & -\mathbb{I}_\Delta \end{array} \right) \text{ où } n = \frac{n(n+1)}{2} \text{ et } \Delta = \frac{n(n-1)}{2}.$$

$$\text{donc } \det \varphi = (-1)^{\frac{n(n-1)}{2}}.$$

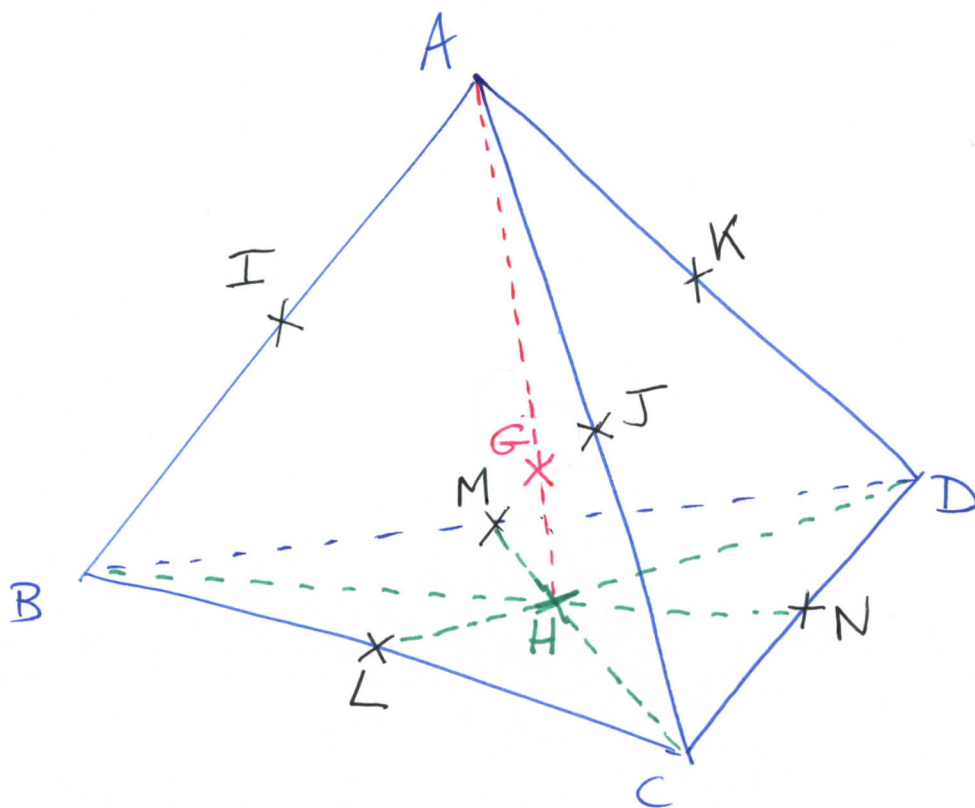
$$\text{de même, } \text{tr}(\varphi) = n - \Delta = n$$

et le polynôme caractéristique vaut: $P_\varphi(X) = (1-X)^{\frac{n(n+1)}{2}} \cdot (-1-X)^{\frac{n(n-1)}{2}}$

i.e. $P_f(X) = (-1)^n \cdot (X-1)^{\frac{n(n+1)}{2}} \cdot (X+1)^{\frac{n(n-1)}{2}}$.

Exercice 3:

a)



b) par définition, $H = \text{Bar}((B,1), (C,1), (D,1))$
 et $G = \text{Bar}((A,1), (B,1), (C,1), (D,1))$,

donc par associativité du barycentre,

$$G = \text{Bar}((A,1), (H,3)). \quad (*)$$

donc $G \in (AH)$.

en outre, (*) assure que $4\vec{HG} = \vec{HA} + 3\vec{HH}$,

$$\text{donc } 4\vec{HG} = \vec{HA}, \text{ i.e. } \vec{HG} = \frac{1}{4}\vec{HA}.$$

c) comme $I = \text{Bar}((A,1), (B,1))$ et $N = \text{Bar}((C,1), (D,1))$, par associativité du barycentre on a: $G = \text{Bar}((I,2), (N,2))$,

donc G est le milieu de $[IN]$.

Symétriquement, G est le milieu de $[JM]$ et de $[KL]$.

d) Ces 6 plans affines ont le point G en commun. Plus précisément, G est l'intersection de ces 6 plans:

en effet $(AH) \subseteq (ABN), (ACM), (ADL)$ car H est l'intersection des médianes de (BCD) .

Mieux, $(AH) = (ABN) \cap (ACM) \cap (ADL)$ car ces trois plans ne sont pas confondus (A, B, C, D non coplanaires).

De même, $G = \text{Bar}((K, 2), (B, 1), (C, 1))$, donc $G \in (BCK)$,

$G = \text{Bar}((J, 2), (B, 1), (D, 1))$, donc $G \in (BCD)$

et $G = \text{Bar}((I, 2), (C, 1), (D, 1))$, donc $G \in (CDI)$.

donc G est sur ces 6 plans.

enfin, $A \notin (BCK)$, car sinon (A, B, C, D) seraient coplanaires

donc l'intersection est exactement G .

$$e) i) A \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, B \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, C \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, D \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix},$$

$$G \begin{pmatrix} 1/4 \\ 1/4 \\ 1/4 \end{pmatrix}, H \begin{pmatrix} 1/3 \\ 1/3 \\ 1/3 \end{pmatrix}, I \begin{pmatrix} 1/2 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, J \begin{pmatrix} 0 \\ 1/2 \\ 0 \end{pmatrix},$$

$$K \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1/2 \end{pmatrix}, L \begin{pmatrix} 1/2 \\ 1/2 \\ 0 \end{pmatrix}, M \begin{pmatrix} 1/2 \\ 0 \\ 1/2 \end{pmatrix}, N \begin{pmatrix} 0 \\ 1/2 \\ 1/2 \end{pmatrix}.$$

ii) il suffit de trouver une équation affine non triviale vérifiée par I, J et K .

Par exemple, $x + y + z = \frac{1}{2}$ est une équation du plan (IJK) dans ce repère.

iii) Les coordonnées $\begin{pmatrix} 1/4 \\ 1/4 \\ 1/4 \end{pmatrix}$ ne vérifient pas l'équation $x + y + z = \frac{1}{2}$, donc $G \notin (IJK)$.

iv) Par associativité:

$$\begin{aligned} \text{Bar}((I, 1), (J, 1), (M, 1), (N, 1)) &= \text{Bar}((A, \frac{1}{2}), (B, \frac{1}{2}), (A, \frac{1}{2}), (C, \frac{1}{2}), \\ &\quad (B, \frac{1}{2}), (D, \frac{1}{2}), (C, \frac{1}{2}), (D, \frac{1}{2})) \\ &= \text{Bar}((A, 1), (B, 1), (C, 1), (D, 1)) = G. \end{aligned}$$

On peut aussi le vérifier en coordonnées.

Il est clair que I, J, M, N et G vérifient l'équation:
 $x + y = \frac{1}{2}$.

donc les points I, J, M, N, G sont coplanaires, sur le plan d'équation $x + y = \frac{1}{2}$.