

Correction du Contrôle N°1

Exercice 1 (02 pts) $f \in \mathcal{L}(E)$ un endomorphisme

1) $\ker f$ est un sous espace invariant par f car:

Soit $v \in \ker f \implies f(v) = 0 \implies f(v) \in \ker f$ car $0 \in \ker f$, donc $f(\ker f) \subset \ker f$(1pt)

2) $\text{Im } f$ est un sous espace invariant par f car:

Soit $u \in \text{Im } f$, donc il existe $v \in E$, $f(v) = u$, d'où $f(u) = f(f(v)) \in \text{Im } f$, donc $f(\text{Im } f) \subset \text{Im } f$(1pt)

Exercice 2 (04 pts)

Le polynôme $P(\lambda) = \lambda^3 + \lambda^2 - \lambda - 1 = (\lambda - 1)(\lambda + 1)^2$ est un polynôme annulateur de la matrice $A \in M_2(\mathbb{R})$(0.5pt)
 , donc il y a deux cas possibles du polynôme caractéristique $P_A(\lambda)$:

1. $P_A(\lambda) = (\lambda + 1)^2$,.....(0.5pt)

2. $P_A(\lambda) = (\lambda - 1)(\lambda + 1)$,.....(0.5pt)

Si $P_A(\lambda) = (\lambda + 1)^2$, alors il y a deux cas possibles du polynôme minimal:

a) $m(\lambda) = (\lambda + 1)$,(0.25pt)

et la matrice A soit diagonalisable car $m(\lambda)$ a des racines simples,(0.25pt) + (0.25pt)

b) $m(\lambda) = (\lambda + 1)^2$ (0.25pt)

et la matric sera non diagonalisable car $m(\lambda)$ a des racines non simples.....(0.25pt) + (0.25pt)

Si $P_A(\lambda) = (\lambda - 1)(\lambda + 1)$, alors le polynome minimal est $m(\lambda) = (\lambda - 1)(\lambda + 1)$,.....(0.5pt)

d'où la matrice sera diagonalisable car $m(\lambda)$ a des racines simples, ou bien $A \in M_2(\mathbb{R})$ admet deux valeurs propres distincts.....(0.25pt) + (0.25pt)

Exercice 3 (05 pts)

1) La base canonique de l'espace vectoriel $\mathbb{R}_3[x]$ est l'ensemble: $\{1, x, x^2, x^3\}$, (0.5pt)

on détermine la matrice A associée à f dans cette base

$f(1) = 1$(0.25pt)

$f(x) = x + (x - 2) = 2x - 2$,.....(0.25pt)

$f(x^2) = x^2 + (x - 2)(2x) = 3x^2 - 4x$,.....(0.25pt)

$f(x^3) = x^3 + (x - 2)3x^2 = 4x^3 - 6x^2$,.....(0.25pt)

Alors $A = \begin{bmatrix} 1 & -2 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & -4 & 0 \\ 0 & 0 & 3 & -6 \\ 0 & 0 & 0 & 4 \end{bmatrix}$(0.5pt)

On remarque que A est triangulaire, d'où $Sp(A) = \{1, 2, 3, 4\}$, c à d A admet 4 valeurs propres distincts, donc A est diagonalisable.....(0.5pt) + (0.5pt)

2) Les sous espaces propres,

$$E_{\lambda=1} = \text{Vect}\{v, (A - I_4)v = 0_{\mathbb{R}^4}\} = \text{Vect}\{v_1(1, 0, 0, 0)\} = \text{Vect}\{P_1(x) = 1\} \dots\dots\dots (0.5pt)$$

$$E_{\lambda=2} = \text{Vect}\{v, (A - 2I_4)v = 0_{\mathbb{R}^4}\} = \text{Vect}\{v_2(-2, 1, 0, 0)\} = \text{Vect}\{P_1(x) = -2 + x\} \dots\dots\dots (0.5pt)$$

$$E_{\lambda=3} = \text{Vect}\{v, (A - 3I_4)v = 0_{\mathbb{R}^4}\} = \text{Vect}\{v_3(-4, 4, -1, 0)\} = \text{Vect}\{P_3(x) = -4 + 4x - x^2\} \dots\dots\dots (0.5pt)$$

$$E_{\lambda=4} = \text{Vect}\{v, (A - 4I_4)v = 0_{\mathbb{R}^4}\} = \text{Vect}\{v_4(-8, 12, 6, -1)\} = \text{Vect}\{P_4(x) = -8 + 12x + 6x^2 - x^3\} \dots\dots\dots (0.5pt)$$

Exercice 4 (09 pts)

$$A = \begin{bmatrix} 3 & 0 & -1 \\ 2 & 4 & 2 \\ -1 & 0 & 3 \end{bmatrix},$$

1) le polynôme caractéristique $P_A(\lambda) = \det(A - \lambda I_3) = \det \begin{bmatrix} 3 - \lambda & 0 & -1 \\ 2 & 4 - \lambda & 2 \\ -1 & 0 & 3 - \lambda \end{bmatrix}$
 $= (4 - \lambda) [(3 - \lambda)^2 - 1] = (4 - \lambda) [(3 - \lambda) - 1][(3 - \lambda) + 1] = (2 - \lambda)(4 - \lambda)^2 \dots\dots\dots (1pt)$

On calcule le polynôme minimal:

$$(A - 2I_3)(A - 4I_3) = 0_3, \dots\dots\dots (0.5pt)$$

$$\text{alors } m(\lambda) = (2 - \lambda)(4 - \lambda), \dots\dots\dots (0.5pt)$$

d'où A est diagonalisable car $m(\lambda)$ a des racines simples, \dots\dots\dots (0.5pt) + (0.5pt)

2) Comme A admet des valeurs propres non nulles, alors $\det A = 2 \times 4 \times 4 = 32 \neq 0$, donc A est inversible \dots\dots\dots (0.25pt) + (0.25pt)

D'après la question 1, on a $(A - 2I_3)(A - 4I_3) = A^2 - 6A + 8I_3 = 0_3$, alors, $A \left(\frac{1}{8}(6I_3 - A) \right) = I_3, \dots\dots\dots (0.5pt)$
 ce qui implique que

$$A^{-1} = \frac{1}{8}(6I_3 - A) = \begin{bmatrix} \frac{3}{8} & 0 & \frac{1}{8} \\ -\frac{1}{4} & \frac{1}{4} & -\frac{1}{4} \\ \frac{1}{8} & 0 & \frac{3}{8} \end{bmatrix} \dots\dots\dots (0.5pt)$$

3) la réduite de jordan est

$$J = J_1(2) \oplus J_1(4) \oplus J_1(4) = \begin{bmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 4 & 0 \\ 0 & 0 & 4 \end{bmatrix} \dots\dots\dots (1pt)$$

4) On cherche les vecteurs propres

$$E_{\lambda=2} = \text{vect}\{v, (A - 2I_3)v = 0_{\mathbb{R}^3}\} = \text{vect}\{v_1(1, -2, 1)\} \dots\dots\dots (0.5pt)$$

$$E_{\lambda=4} = \text{vect}\{v, (A - 4I_3)v = 0_{\mathbb{R}^3}\} = \text{vect}\{v_2(-1, 0, 1), v_3(0, 1, 0)\} \dots\dots\dots (1pt)$$

La solution du système différentiel $X' = AX$, est donnée par la formule: $X(t) = P \begin{bmatrix} c_1 e^{2t} \\ c_2 e^{4t} \\ c_3 e^{4t} \end{bmatrix} \dots\dots\dots (0.5pt)$
 donc

$$\begin{bmatrix} x_1(t) \\ x_2(t) \\ x_3(t) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 \\ -2 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} c_1 e^{2t} \\ c_2 e^{4t} \\ c_3 e^{4t} \end{bmatrix} \dots\dots\dots (1pt)$$

$$\text{càd } \begin{cases} x_1(t) = c_1 e^{2t} - c_2 e^{4t} \\ x_2(t) = -2c_1 e^{2t} + c_3 e^{4t} \\ x_3(t) = c_1 e^{2t} + c_2 e^{4t} \end{cases} \dots\dots\dots (0.5pt)$$