

### Correction de l'exercice 3 du TD4

Nous noterons  $\mathcal{E} = \{\vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3\}$  la base canonique de  $\mathbb{R}^3$

#### Question 1

$$M_{\mathcal{E}}(f) = \begin{pmatrix} 3 & 2 & -2 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

Il s'agit de la matrice dont les colonnes sont les composantes des  $f(\vec{e}_i)$  dans la base  $\mathcal{E}$ .

#### Question 2

Les valeurs propres de  $f$  sont, d'après une proposition du cours, les racines du polynôme caractéristique de  $f$ . On rappelle que le polynôme caractéristique de  $f$  est défini de la façon suivante :

$$P_f(X) = \det(M_{\mathcal{E}}(f) - XI_3)$$

Il s'agit d'un polynôme de degré égal à la taille de la matrice  $A$  : ici 3. On rappelle également que la définition de  $P_f(X)$  ne dépend pas de la base de la matrice associée à  $f$  choisie : ici, on considère la matrice  $A$  associée à  $f$  dans la base canonique mais si l'on considère une autre base notée  $\mathcal{B}$  de  $\mathbb{R}^3$  et la matrice  $M_{\mathcal{B}}(f)$ , on aura également :

$$P_f(X) = \det(M_{\mathcal{B}}(f) - XI_3)$$

car on peut montrer que :

$$\det(M_{\mathcal{E}}(f) - XI_3) = \det(M_{\mathcal{B}}(f) - XI_3)$$

Calculons :

$$\begin{aligned} \det(M_{\mathcal{E}}(f) - XI_3) &= \det\left(\begin{pmatrix} 3 & 2 & -2 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix} - X \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}\right) \\ &= \det\left(\begin{pmatrix} 3 & 2 & -2 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} X & 0 & 0 \\ 0 & X & 0 \\ 0 & 0 & X \end{pmatrix}\right) \\ &= \det\left(\begin{pmatrix} 3-X & 2 & -2 \\ 0 & 2-X & 0 \\ 0 & 1 & 1-X \end{pmatrix}\right) \\ &= (3-X)(2-X)(1-X) \end{aligned}$$

On résout :

$$P_f(X) = 0$$

On trouve de suite :

$$P_f(X) = 0 \Leftrightarrow (3 - X)(2 - X)(1 - X) = 0 \Leftrightarrow X \in \{1, 2, 3\}$$

Donc les valeurs propres de  $f$  sont 1, 2 et 3. On notera :  $\lambda_1 = 1, \lambda_2 = 2$  et  $\lambda_3 = 3$ .

### Remarque 0.0.1

Rappelons ce que signifie que  $\mathcal{B} = \{\vec{u}_1, \vec{u}_2, \vec{u}_3\}$  est une base de diagonalisation de  $f$ . Cela signifie que  $\mathcal{B}$  est une base de  $\mathbb{R}^3$  telle que la matrice  $M_{\mathcal{B}}(f)$  est une matrice diagonale, donc de la forme :

$$M_{\mathcal{B}}(f) = \begin{pmatrix} \mu_1 & 0 & 0 \\ 0 & \mu_2 & 0 \\ 0 & 0 & \mu_3 \end{pmatrix}$$

Par définition, cela signifie que l'on a pour tout  $i$  entre 1 et 3 :

$$f(\vec{u}_i) = \mu_i \cdot \vec{u}_i$$

Donc cela signifie que les  $u_i$  sont des vecteurs propres de  $f$ , et que les  $\mu_i$  de la diagonale de la matrice  $M_{\mathcal{B}}(f)$  sont des valeurs propres, et sont associées respectivement aux vecteurs propres  $\vec{u}_i$ .

Donc dire que  $\mathcal{B} = \{\vec{u}_1, \vec{u}_2, \vec{u}_3\}$  est une base de diagonalisation de  $f$  revient à dire que  $\mathcal{B}$  est une base de  $\mathbb{R}^3$  composée de vecteurs propres de  $f$ . Et la matrice  $M_{\mathcal{B}}(f)$  associée à  $f$  dans cette base sera la matrice ayant  $\mu_1, \mu_2$  et  $\mu_3$  sur la diagonale.

### Remarque 0.0.2

Jusque là, on a parlé de diagonalisation d'une application linéaire  $f$  : on rappelle la définition :  $f$  est diagonalisable s'il existe une base de diagonalisation de  $f$ , c'est-à-dire une base vérifiant ce que l'on a dit dans la remarque précédente.

Mais on peut également parler de diagonalisation d'une matrice  $A$  : on rappelle la définition :  $A$  est diagonalisable s'il existe une matrice diagonale  $D$  et une matrice inversible  $P$  telles que

$$D = P^{-1} \cdot A \cdot P$$

Voyons le lien entre la diagonalisation d'une application linéaire et d'une matrice : Soit  $f$  un endomorphisme de  $\mathbb{R}^3$  par exemple et notons  $A = M_{\mathcal{E}}(f)$  la matrice associée à  $f$  dans la base canonique. Dire que  $f$  est diagonalisable revient à dire qu'il existe une base  $\mathcal{B}$  de diagonalisation, c'est-à-dire une base de  $\mathbb{R}^3$  telle que  $M_{\mathcal{B}}(f)$  soit une matrice diagonale. Or, vous connaissez maintenant par coeur la formule suivante :

$$M_{\mathcal{B}}(f) = P_{\mathcal{E}, \mathcal{B}}^{-1} \cdot M_{\mathcal{E}}(f) \cdot P_{\mathcal{E}, \mathcal{B}}$$

Donc on a l'existence d'une matrice diagonale  $D$  ( $D = M_{\mathcal{B}}(f)$ ) et d'une matrice inversible  $P$  ( $P = P_{\mathcal{E}, \mathcal{B}}$ ) telles que, en notant :  $A = M_{\mathcal{E}}(f)$ , on ait :

$$D = P^{-1}.A.P$$

On vient donc de montrer que si un endomorphisme  $f$  est diagonalisable, alors la matrice  $M_{\mathcal{E}}(f)$  est une matrice diagonalisable et de même on montre que cela est vrai pour n'importe quelle base  $\mathcal{E}'$  de  $\mathbb{R}^3$  : si un endomorphisme  $f$  est diagonalisable, alors la matrice  $M_{\mathcal{E}'}(f)$  est diagonalisable.

Réciproquement, soit  $A$  une matrice diagonalisable de  $M_3(\mathbb{R})$ . Par définition cela signifie qu'il existe une matrice diagonale  $D$  et une matrice inversible  $P$  telles que

$$D = P^{-1}.A.P$$

Considérons l'endomorphisme, noté  $f$ , associé à  $A$  dans la base canonique, c'est-à-dire l'endomorphisme défini par :

$$f(x, y, z) = A \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$$

ou de façon équivalente, défini par (entre guillemets) :

$$M_{\mathcal{E}}(f(\vec{e}_i)) = i\text{ème colonne de } A$$

on a alors par définition :

$$A = M_{\mathcal{E}}(f)$$

Notons par ailleurs  $\vec{u}_i$  les vecteurs dont les composantes dans la base canonique sont respectivement la  $i$ ème colonne de  $P$ . On voit que par définition, on a :

$$P = M_{\mathcal{E}}(\vec{u}_1, \vec{u}_2, \vec{u}_3)$$

De plus, comme  $P$  est inversible, d'après le cours  $(\vec{u}_1, \vec{u}_2, \vec{u}_3)$  est une base de  $\mathbb{R}^3$ , que l'on notera  $\mathcal{B}$ . On a alors par définition :

$$P = P_{\mathcal{E}, \mathcal{B}}$$

D'où :

$$\begin{aligned} D &= P^{-1}.A.P \\ &= P_{\mathcal{E}, \mathcal{B}}^{-1}.M_{\mathcal{E}}(f).P_{\mathcal{E}, \mathcal{B}} \end{aligned}$$

Donc d'après la formule que vous connaissez par coeur :

$$D = M_{\mathcal{B}}(f)$$

Donc  $M_{\mathcal{B}}(f)$  est diagonale, donc  $\mathcal{B}$  est une base de diagonalisation de  $f$  et donc  $f$  est diagonalisable.

On vient de montrer que si la matrice  $A$  est diagonalisable, alors l'endomorphisme  $f$  associé à  $A$  dans la base canonique est diagonalisable. De même, on montre que cela est vrai pour toute base  $\mathcal{E}'$  de  $\mathbb{R}^3$  : si  $A$  est une matrice diagonalisable, alors l'endomorphisme  $g$  associé à  $A$  dans la base  $\mathcal{E}'$  est diagonalisable.

**Remarque 0.0.3**

On rappelle que l'ensemble constitué du vecteur nul et de tous les vecteurs propres associés à la valeur propre  $\lambda_1$  de  $f$  par exemple est appelé sous-espace propre de  $f$  associé à la valeur propre  $\lambda_1$  et est défini de la façon suivante :

$$E_{\lambda_1}(f) = \{\vec{v} \in \mathbb{R}^3 \mid f(\vec{v}) = \lambda_1 \cdot \vec{v}\}$$

Il s'agit d'un sous-espace vectoriel de  $\mathbb{R}^3$ , ce que je vous encourage vivement à vérifier par vous-mêmes afin de vous en convaincre définitivement.

On a :

$$\begin{aligned} E_{\lambda_1}(f) &= \{\vec{v} \in \mathbb{R}^3 \mid f(\vec{v}) = \lambda_1 \cdot \vec{v}\} \\ &= \{\vec{v} \in \mathbb{R}^3 \mid f(\vec{v}) - \lambda_1 \cdot \vec{v} = \vec{0}\} \\ &= \{\vec{v} \in \mathbb{R}^3 \mid (f - \lambda_1 \cdot Id)(\vec{v}) = \vec{0}\} \\ &= Ker(f - \lambda_1 \cdot Id) \end{aligned}$$

où  $Id$  est l'application identique de  $\mathbb{R}^3$  dans lui-même.

Comme on sait que le noyau d'une application linéaire est un espace vectoriel, et comme l'application  $(f - \lambda_1 \cdot Id)$  est linéaire (somme d'applications linéaires), la dernière ligne montre notamment que les sous-espaces propres sont des espaces vectoriels.

**Remarque 0.0.4**

On rappelle le critère pour montrer qu'un endomorphisme  $f$  d'un  $\mathbb{K}$ -espace vectoriel  $E$  de dimension  $n$  est diagonalisable :  $f$  est diagonalisable si et seulement si les deux propriétés suivantes sont vérifiées :

1.  $P_f(X)$  est scindé dans  $\mathbb{K}[X]$ .

On a alors  $P_f(X)$  de la forme :

$$P_f(X) = (X - \lambda_1)^{m_1} \times \dots \times (X - \lambda_p)^{m_p}$$

où les  $\lambda_i$  sont les valeurs propres de  $f$  et les  $m_i$  leurs degrés algébriques respectifs. On rappelle que l'on a toujours :

$$m_1 + \dots + m_p = n$$

2. Pour TOUT  $i$  entre 1 et  $p$  le degré algébrique de  $\lambda_i$  ( $m_i$ ) et le degré géométrique de  $\lambda_i$  (c'est-à-dire  $\dim(E_{\lambda_i}(f))$ ) sont égaux.

**Remarque 0.0.5**

On a "un raccourci" dans le cas où l'on trouve exactement autant de valeurs propres distinctes que le degré  $n$  de  $E$  : un résultat du cours nous dit la chose suivante :

Soit  $f$  un endomorphisme d'un  $\mathbb{K}$ -espace vectoriel  $E$  de dimension  $n$ . Si  $f$  admet  $n$  valeurs propres distinctes  $\lambda_1, \dots, \lambda_n$ , alors  $f$  est diagonalisable.

#### Question 4

D'après la remarque 0.0.5,  $f$  est diagonalisable puisque  $f$  est un endomorphisme de  $\mathbb{R}^3$  qui est de dimension 3 et  $f$  a trois valeurs propres distinctes.

On cherche à présent une base  $\mathcal{B} = \{\vec{u}_1, \vec{u}_2, \vec{u}_3\}$  de diagonalisation de  $f$ .

On commence par chercher les vecteurs propres de  $f$  associés aux valeurs propres 1, 2 et 3. Calculons :

$$\begin{aligned} E_{\lambda_1}(f) &= E_1(f) \\ &= \text{Ker}(f - Id) \end{aligned}$$

On a donc :

$$\begin{aligned} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in E_{\lambda_1}(f) &\Leftrightarrow (f - Id)(x, y, z) = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \\ &\Leftrightarrow (A - I_3) \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \\ &\Leftrightarrow \det \begin{pmatrix} 2 & 2 & -2 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \\ &\Leftrightarrow \begin{cases} x + y - z = 0 \\ y = 0 \end{cases} \end{aligned}$$

On a 3 inconnues et seulement 2 équations : on passe  $z$  en paramètre :

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in E_{\lambda_1}(f) \Leftrightarrow \begin{cases} x + y = z \\ y = 0 \end{cases}$$

On trouve ensuite  $x$  et  $y$  en fonction de  $z$  "en remontant" et en remplaçant  $y$  par sa valeur :

$$\begin{aligned} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in E_{\lambda_1}(f) &\Leftrightarrow \begin{cases} x = z \\ y = 0 \end{cases} \\ &\Leftrightarrow \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = z \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

Donc  $\left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$  engendre  $E_{\lambda_1}(f)$ . De plus, cette famille étant composée d'un unique vecteur non nul, elle est libre donc constitue une base de  $E_{\lambda_1}(f)$  qui

est de dimension 1.

On fait de même pour déterminer une base de  $E_{\lambda_2}(f)$  et  $E_{\lambda_3}(f)$  et on trouve respectivement les familles

$$\left\{ \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$$

et

$$\left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \right\}$$

On rappelle les propositions suivantes du cours :

**Proposition 0.0.1**

Soit  $f$  un endomorphisme d'un espace vectoriel  $E$ . Soit  $\lambda_1, \dots, \lambda_p$  les valeurs propres de  $f$ . On a :

$f$  diagonalisable  $\Leftrightarrow E$  est somme directe des sous-espaces propres  $E_{\lambda_i}(f)$

où on rappelle que  $E$  est somme directe des  $E_{\lambda_i}(f)$  si :

1.  $E = E_{\lambda_1} + \dots + E_{\lambda_p}$
2. Pour tous  $\vec{u}_i \in E_{\lambda_i}(f)$  tels que :

$$\vec{u}_1 + \dots + \vec{u}_p = \vec{0}$$

on a :

$$\vec{u}_1 = \dots = \vec{u}_p = \vec{0}$$

**Proposition 0.0.2**

Si pour tout  $i$ , on note  $\mathcal{B}_i$  une base de  $E_{\lambda_i}(f)$ , on a :

$E$  est somme directe des sous-espaces propres  $E_{\lambda_i}(f)$  si et seulement si  $\mathcal{B}_1 \cup \dots \cup \mathcal{B}_p$  est une base de  $E$

On utilise ces propositions pour conclure que :  $\left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \right\}$  est une

base de  $\mathbb{R}^3$ . Elle est composée de vecteurs propres de  $f$  (associés aux valeurs propres 1, 2 et 3 respectivement) donc il s'agit d'une base de diagonalisation de  $f$  que l'on note  $\mathcal{B}$  et on a :

$$M_{\mathcal{B}}(f) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 3 \end{pmatrix}$$

En notant :  $D = M_{\mathcal{B}}(f)$  et  $P = P_{\mathcal{E}, \mathcal{B}}$ , on a alors d'après une formule du cours :

$$D = P^{-1}.A.P$$

ou de façon équivalente :

$$A = P.D.P^{-1}$$

#### Exercice 4

##### Question 1

**Etape 1** : Calcul du polynôme caractéristique :

$P_A(X) = \det(A - XI_2)$  et le calcul donne :

$$P_A(X) = (4 - X)(-2 - X)$$

Le polynôme caractéristique est scindé donc on passe à :

**Etape 2** : recherche des racines de  $P_A(X)$  :

$$P_A(X) = 0 \Leftrightarrow X \in \{-2, 4\}$$

Donc  $\lambda_1 = -2$  et  $\lambda_2 = 4$  sont les valeurs propres de  $A$ . Comme pour l'exercice précédent, on a une matrice de taille 2 et on a 2 valeurs propres distinctes, donc d'après le cours  $A$  est diagonalisable. Faisons quand même la méthode générale, que l'on aurait appliquée si on n'avait trouvé qu'une seule valeur propre : on n'aurait alors pas utilisé la remarque 0.0.5 pour conclure directement et on aurait dû comparer les degrés arithmétique et géométrique de la valeur propre trouvée. Faisons le :

**Etape 3** (ici inutile mais on s'entraîne) : comparaison des degrés arithmétique et géométrique de  $\lambda_1$  et  $\lambda_2$ . Pour  $\lambda_1$  :

Le degré arithmétique de  $\lambda_1$ , noté  $m_1$  est la puissance du facteur  $(X - \lambda_1)$  qui apparaît dans le polynôme caractéristique, donc  $m_1 = 1$ .

Le degré géométrique de  $\lambda_1$  est la dimension de  $E_{\lambda_1}(A)$  : il faut donc par exemple trouver une base de  $E_{\lambda_1}(A)$  pour le trouver. C'est ce que l'on fait exactement comme à la question 3 de l'exercice 3 et on trouve que  $\left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} \right\}$  est une base de  $E_{\lambda_1}(A)$ . Donc  $\dim(E_{\lambda_1}(A)) = 1 = m_1$

Pour  $\lambda_2$  :

Le degré arithmétique de  $\lambda_2$ , noté  $m_2$  est la puissance du facteur  $(X - \lambda_2)$  qui apparaît dans le polynôme caractéristique, donc  $m_2 = 1$ .

Le degré géométrique de  $\lambda_2$  est la dimension de  $E_{\lambda_2}(A)$  : il faut donc par exemple trouver une base de  $E_{\lambda_2}(A)$  pour le trouver. C'est ce que l'on fait exactement comme à la question 3 de l'exercice 3 et on trouve que  $\left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$  est une base de  $E_{\lambda_2}(A)$ . Donc  $\dim(E_{\lambda_2}(A)) = 1 = m_2$

Donc  $f$  est diagonalisable.

**Etape 4** : utilisation des propositions 0.0.1 et 0.0.2 pour trouver une base de diagonalisation de  $f$ .

D'après ces propositions énoncées plus haut,  $\left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$  est une base de  $f$ .

Comme elle est constituée de vecteurs propres de  $f$ , c'est une base de diagonalisation de  $f$ , notée  $\mathcal{B}$  et on a :

$$M_{\mathcal{B}}(f) = \begin{pmatrix} -2 & 0 \\ 0 & 4 \end{pmatrix}$$

Donc en notant  $D = M_{\mathcal{B}}(f)$  et  $P = P_{\mathcal{E}, \mathcal{B}}$  on a :

$$D = P^{-1} \cdot A \cdot P$$

ou :

$$A = P \cdot D \cdot P^{-1}$$

### Question 2

$$A^n = P \cdot D^n \cdot P^{-1}$$

On fait le calcul, en sachant que :

$$D^n = \begin{pmatrix} (-2)^n & 0 \\ 0 & 4^n \end{pmatrix}$$

### Question 3

On a, en écrivant le système matriciellement :

$$\begin{pmatrix} u_{n+1} \\ v_{n+1} \end{pmatrix} = A \cdot \begin{pmatrix} u_n \\ v_n \end{pmatrix}$$

Par récurrence, on a :

$$\begin{pmatrix} u_n \\ v_n \end{pmatrix} = A^n \cdot \begin{pmatrix} u_0 \\ v_0 \end{pmatrix} \tag{1}$$

On calcule  $A^n \cdot \begin{pmatrix} u_0 \\ v_0 \end{pmatrix}$  à l'aide de la valeur de  $A^n$  trouvée à la question 2 : d'après l'égalité (1), on trouve un vecteur colonne dont le premier coefficient est égal à  $u_n$  et le second à  $v_n$ , ce qui nous donne la réponse à la question 3.