

## TD12 Correction partielle

Exercice 1 a)  $T = \begin{pmatrix} \lambda & 1 \\ 0 & \lambda \end{pmatrix} = \lambda I_2 + N$  avec  $N = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$

Comme  $\lambda I_2$  et  $N$  commutent, on a

$$\forall m \geq 0, \quad T^m = \sum_{k=0}^m \binom{m}{k} \lambda^k I_2 N^{m-k}.$$

Or  $N^2 = 0$  et  $N^\ell = 0$  pour  $\ell \geq 2$ , donc

$$T^m = \lambda^m I_2 + m \lambda^{m-1} N = \begin{pmatrix} \lambda^m & 0 \\ 0 & \lambda^m \end{pmatrix} + m \begin{pmatrix} 0 & \lambda^{m-1} \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$T^m = \begin{pmatrix} \lambda^m & m\lambda^{m-1} \\ 0 & \lambda^m \end{pmatrix}.$$

b) Si  $\lambda \neq 0$ ,  $T$  est inversible car  $\det T = \lambda^2 \neq 0$

$$\text{et } T^{-1} = \frac{1}{\lambda^2} \begin{pmatrix} \lambda & -1 \\ 0 & \lambda \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \lambda^{-1} & -\lambda^{-2} \\ 0 & \lambda^{-1} \end{pmatrix} \quad (\text{formule de Cramer})$$

$$T^{-1} = \lambda^{-1} I_2 + (-\lambda^{-2}) N \quad \text{donc comme en a),}$$

$$T^{-m} = (\lambda^{-1} I_2)^m + m (\lambda^{-1} I_2)^{m-1} (-\lambda^{-2}) N$$

$$= \begin{pmatrix} \lambda^{-m} & 0 \\ 0 & \lambda^{-m} \end{pmatrix} + m \begin{pmatrix} \lambda^{-(m+1)} & 0 \\ 0 & \lambda^{-(m+1)} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & -\lambda^{-2} \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$$

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

On pourrait aussi appliquer directement la formule de Cramer à la formule obtenue en a) pour  $T^m$ .

$$\underline{\text{Exercice 2}} \quad A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix} \quad D = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix} \quad N = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}.$$

On a  $A = D + N$ ,  $DN = ND = N$  et  $D$  diagonalisable (car diagonale) et  $N$  nilpotente.

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 3 \end{pmatrix} \quad A \text{ est triangulaire supérieure et } \text{Sp}(A) = \{1, 2, 3\}$$

Donc  $\text{Card Sp}(A) = 3$  et  $A$  est déjà diagonalisable.

On a donc  $A = D + N$  avec  $A = D$  et  $N = 0$ .

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 2 & 0 \\ -1 & 2 & 3 \end{pmatrix}. \quad \text{Calculons le polynôme caractéristique de } A.$$

$$\text{On a } X_A(x) = \begin{vmatrix} x-1 & -1 & -1 \\ 0 & x-2 & 0 \\ -1 & 2 & x-3 \end{vmatrix} = (x-2) \begin{vmatrix} x-1 & -1 \\ 1 & x-3 \end{vmatrix} = (x-2)(x^2 - 4x + 4)$$

$$= (x-2)^3. \quad \text{Ainsi } A \text{ est diagonalisable et } \text{Sp}(A) = \{2\}.$$

En particulier  $F_2(A) = K^3$  et  $(A - 2I_3)^3 = 0_3$ . Ainsi on peut

$$\text{écrire } A = 2I_3 + N \text{ où } N = A - 2I_3 = \begin{pmatrix} -1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ -1 & 2 & 1 \end{pmatrix}.$$

$2I_3$  est scalaire donc diagonalisable et

$(2I_3)N = N(2I_3)$ . Ainsi la décomposition de Dunford-Jordan

$$\text{de } A \text{ est } A = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} -1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ -1 & 2 & 1 \end{pmatrix}.$$

$$A = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 & -1 \\ 0 & 2 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \quad X_A(x) = \begin{vmatrix} x-2 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & x-2 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & x-2 & 0 \\ -1 & 0 & 0 & x \end{vmatrix}$$

$$= (x-2)^2 \begin{vmatrix} x-2 & 1 \\ -1 & x \end{vmatrix} = (x-2)^2(x^2 - 2x + 1) = (x-2)^2(x-1)^2.$$

On a  $\text{Sp}(A) = \{1, 2\}$  et  $X_A(x)$  scindé donc  $A$  est diagonalisable.

Ainsi  $K^4 = F_1(A) \oplus F_2(A)$ .

Déterminons une base de  $F_1(A)$ :

$$F_1(A) = \text{Ker}(A - I_n)^2 = \text{Ker} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & -1 \end{pmatrix}^2 = \text{Ker} \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$= \text{Vect} \left( \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right)$$

$$F_2(A) = \text{Ker}(A - 2I_n)^2 = \text{Ker} \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & -2 \end{pmatrix}^2 = \text{Ker} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ -2 & 0 & 0 & 3 \end{pmatrix}$$

$$= \text{Vect} \left( \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right).$$

Dans la décomposition de Dumbold-Jordan de  $A$ , la matrice diagonalisable  $D$  est la matrice de l'unique endomorphisme de  $K^4$  qui agit par multiplication par 1 sur les vecteurs de  $F_1(A)$  et 2 sur les vecteurs de  $F_2(A)$ . On a donc  $D = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$  et

$$N = \left\{ A - D = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & -1 \end{pmatrix} \right. . \quad \text{On peut vérifier que}$$

$$DN = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & -1 \end{pmatrix} = ND \quad \text{et que } N^2 = 0.$$

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix} \quad X_A(x) = (x-1)^2(x-2) \quad \text{donc } A \text{ est diagonalisable}$$

$$\text{et } \text{Sp}(A) = \{1, 2\}.$$

$$F_1(A) = \text{Ker}(A - I_3)^2 = \text{Ker} \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} = \text{Vect} \left( \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right).$$

$$F_2(A) = \text{Ker}(A - 2I_3) = \text{Ker} \begin{pmatrix} -1 & 1 & 1 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} = \text{Vect} \left( \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right).$$

Dans la décomposition de Dunford-Jordan  $A = D + N$  de  $A$ , la matrice  $D$  est la matrice de l'unique endomorphisme  $d$  de  $K^3$  qui multiplie les vecteurs de  $F_1(A)$  par 1 et les vecteurs de  $F_2(A)$  par 2.

Dans la base  $\mathcal{B} = \left( \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right)$  on a donc  $\text{Mat}_{\mathcal{B}}(d) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}$ .

Posons  $P = P_{\mathcal{B}_{\text{can}} \leftarrow \mathcal{B}} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$ . On a  $P^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$  et

$$D = \text{Mat}_{\mathcal{B}_{\text{can}}} (d) = P \text{Mat}_{\mathcal{B}} (d) P^{-1} = P \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix} P^{-1}$$

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

Ainsi  $N = A - D = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$ . On vérifie que l'on a bien

$$DN = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} = ND$$

La décomposition de Dunford-Jordan de  $A$  est donc

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

### Exercice 3

a) On a

$$\begin{aligned}\chi_A(X) &= \begin{pmatrix} X+2 & -2 & 1 \\ 0 & X-1 & 0 \\ -1 & 2 & X \end{pmatrix} = (X-1) \begin{pmatrix} X+1 & 1 \\ -1 & X \end{pmatrix} \\ &= (X-1)(X(X+2)+1) = (X-1)(X+1)^2.\end{aligned}$$

- b) Les valeurs propres de  $A$  dans  $\mathbb{R}$  sont les racines de  $\chi_A(X)$ , c'est-à-dire 1 et  $-1$ .
- c) La valeur propre 1 est de multiplicité algébrique 1, son sous-espace caractéristique est donc égal à son sous-espace propre et de dimension 1. On a

$$\begin{aligned}F_1(A) = E_1(A) &= \text{Ker} \begin{pmatrix} -3 & 2 & -1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 1 & -2 & -1 \end{pmatrix} \\ &= \text{Ker} \begin{pmatrix} -4 & 4 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 1 & -2 & -1 \end{pmatrix} \\ &= \text{Vect} \left( \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} \right)\end{aligned}$$

Déterminons à présent le sous-espace caractéristique associé à  $-1$ . Il est de dimension 2 et coïncide avec  $\text{Ker}((A + I_3)^2)$ . Commençons par le sous-espace propre.

$$\begin{aligned}E_{-1}(A) &= \text{Ker} \begin{pmatrix} -1 & 2 & -1 \\ 0 & 2 & 0 \\ 1 & -2 & 1 \end{pmatrix} = \text{Ker} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix} \\ &= \text{Vect} \left( \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} \right).\end{aligned}$$

Enfin calculons  $(A + I_3)^2 = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 4 & 0 \\ 0 & -4 & 0 \end{pmatrix}$  de sorte que

$$F_{-1}(A) = \text{Vect} \left( \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right).$$

- d) On construit une base de  $\mathbb{R}^3$  commençant par un vecteur propre de valeur propre 1, un vecteur propre de valeur propre  $-1$  et un vecteur de  $F_{-1}(A) \setminus E_{-1}(A)$ . On peut donc choisir

$$\mathcal{B} = \left( \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right).$$

La matrice de passage de la base canonique à la base  $\mathcal{B}$  est  $P = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ -1 & -1 & 1 \end{pmatrix}$ .

Par construction de  $\mathcal{B}$ , la matrice  $T = P^{-1}AP$  est triangulaire supérieure. On peut la calculer, ce qui donne

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

- e) Le polynôme minimal de  $A$  est un diviseur de  $\chi_A(X)$  dont les racines sont 1 et  $-1$ , il y a donc deux possibilités,  $(X-1)(X+1)^2$  ou  $(X-1)(X+1)$ . On calcule

$$(A-1)(A+1) = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ -2 & 0 & 0 \end{pmatrix} \neq 0.$$

Ainsi le polynôme minimal de  $A$  est  $(X-1)(X+1)^2$ .

- f) Posons  $D = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix}$  et  $N = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$ . On a  $T = D + N$  et  $DN = ND$ . Ainsi pour  $t \in \mathbb{R}$ , on a

$$\exp(tT) = \exp(tD) \exp(tN) = \begin{pmatrix} e^t & 0 & 0 \\ 0 & e^{-t} & 0 \\ 0 & 0 & e^{-t} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -t \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} e^t & 0 & 0 \\ 0 & e^{-t} & -te^{-t} \\ 0 & 0 & e^{-t} \end{pmatrix}.$$

- g) On écrit le vecteur  $X_0 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$  dans la base  $\mathcal{B}$ . On a  $P^{-1}X_0 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ . Ainsi on a

$$\forall t \in \mathbb{R}, \begin{pmatrix} x(t) \\ y(t) \\ z(t) \end{pmatrix} = P \exp(tT) \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} e^{-t} - te^{-t} \\ 0 \\ te^{-t} \end{pmatrix}.$$

Exercice 4 Posons  $A = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ -45 & 39 & 11 \end{pmatrix}$

$$\forall n \geq 0, \text{ on a } \begin{pmatrix} u_{n+1} \\ u_{n+2} \\ u_{n+3} \end{pmatrix} = A \begin{pmatrix} u_n \\ u_{n+1} \\ u_{n+2} \end{pmatrix}.$$

On cherche donc à résoudre le système

$$X_{n+1} = AX_n, \quad X_n \in \mathbb{R}^3$$

Calculer  $X_A(x)$

$$\text{On a } X_A(x) = \begin{vmatrix} x & -1 & 0 \\ 0 & x & -1 \\ -45 & 39 & x-11 \end{vmatrix}$$

$$= x \begin{vmatrix} x & -1 \\ 39 & x-11 \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} 0 & -1 \\ -45 & x-11 \end{vmatrix}$$

$$= x(x^2 - 11x + 39) - 45 \\ = x^3 - 11x^2 + 39x - 45$$

On cherche à factoriser ce polynôme, cherchons une racine évidente

Astuce: Si un polynôme de la forme

$x^n + a_{n-1}x^{n-1} + \dots + a_0$  avec  $a_{n-1}, \dots, a_0 \in \mathbb{Z}$ , ses racines dans  $\mathbb{Q}$  sont des entiers diviseurs de  $a_0$ .

On cherche donc parmi les diviseurs de 45.

1 et -1 ne sont pas racine de  $X_A(x)$  mais

$$X_A(3) = 0.$$

Factorisons  $X_A(x)$  par  $x-3$ .

On peut poser la division euclidienne

$$\begin{array}{r}
 x - 11x^2 + 39x - 45 \\
 - (x^3 - 3x^2) \\
 = -8x^2 + 39x - 45 \\
 - (-8x^2 + 24x) \\
 = 15x - 45 \\
 - (15x - 45) \\
 = 0
 \end{array}
 \quad \left| \begin{array}{c} x-3 \\ \overbrace{x^2 - 8x + 15} \\ x^2 - 8x + 15 \end{array} \right.$$

donc  $x^3 - 11x^2 + 39x - 45 = (x-3)(x^2 - 8x + 15)$

On factorise  $x^2 - 8x + 15$

$$\Delta = 64 - 60 = 4, \quad x^2 - 8x + 15 = (x-3)(x-5)$$

$$\text{donc } X_A(x) = (x-3)^2(x-5).$$

Ainsi A est diagonalisable et  $\text{Sp}(A) = \{3, 5\}$ .

Diagonalisons A  $m_{\text{alg}}(3) = 2$  et  $m_{\text{alg}}(5) = 1$ .

Ainsi  $\dim F_5(A) = 1$  et  $\dim E_5(A) \geq 1$  donc

$$\dim E_5(A) = \dim F_5(A) = 1 \text{ et } E_5(A) = F_5(A)$$

$$E_5(A) = \text{Ker}(A - 5I_3) = \text{Ker} \begin{pmatrix} -5 & 1 & 0 \\ 0 & -5 & 1 \\ 45 & -39 & 6 \end{pmatrix} = \text{Vect} \begin{pmatrix} 1 \\ 5 \\ 25 \end{pmatrix}$$

$\dim F_3(A) = 2$  et  $\dim E_3(A) \geq 1$  donc

$\dim E_3(A) \in \{1, 2\}$  on ne peut pas dire plus sans calcul.

$$E_3(A) = \text{Ker}(A - 3I_3) = \text{Ker} \begin{pmatrix} -3 & 1 & 0 \\ 0 & -3 & 1 \\ 45 & -39 & 8 \end{pmatrix} = \text{Vect} \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ 9 \end{pmatrix}$$

$\dim E_3(A) = 1$  et  $E_3(A) \not\subseteq F_3(A)$ .

$$\text{Ainsi } F_3(A) = \text{Ker}((A - I_3)^2).$$

$$\text{On a } (A - 3I_3)^2 = \begin{pmatrix} 9 & -6 & 1 \\ 45 & -30 & 5 \\ 25 \cdot 9 & -25 \cdot 6 & 25 \end{pmatrix}$$

On sait a priori  
 que  $\text{rg}(A - I_3)^2 = 1$   
 donc les 3 lignes  
 sont  
 colinéaires.

$$\begin{aligned}
 \text{Ainsi } \text{Ker}(A - 3I_3)^\sim &= \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \mid 3x - 6y + z = 0 \right\} \\
 &= \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ -3x+6y \end{pmatrix} \mid x, y \in \mathbb{R} \right\} \\
 &= \left\{ x \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -3 \end{pmatrix} + y \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 6 \end{pmatrix} \mid x, y \in \mathbb{R} \right\} \\
 &= \text{Vect} \left( \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 6 \end{pmatrix} \right)
 \end{aligned}$$

On a  $\{0\} \subsetneq E_3(A) \subsetneq F_3(A)$

et  $\left( \underbrace{\begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ 9 \end{pmatrix}}, \underbrace{\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 6 \end{pmatrix}}_{\in E_3(A)} \right)$  est une base de  $F_3(A)$

On obtient une base de  $\mathbb{R}^3$  en concaténant les bases de  $F_3(A)$  et  $F_5(A)$  ainsi obtenues.

$$\mathcal{B} = \left( \underbrace{\begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ 9 \end{pmatrix}}_{\in E_3(A)}, \underbrace{\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 6 \end{pmatrix}}_{\in E_3(A)}, \underbrace{\begin{pmatrix} 1 \\ 5 \\ 25 \end{pmatrix}}_{\in F_5(A)} \right) \quad \text{Posons} \quad P = P_{\mathcal{B} \rightarrow \mathcal{B}} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 3 & 1 & 5 \\ 9 & 6 & 25 \end{pmatrix}$$

$$\text{On a donc } \tilde{P}^T A P = \begin{pmatrix} 3 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 5 \end{pmatrix} = T$$

Déterminons  $\alpha$ : On a  $PT = AP$  donc

$$\begin{pmatrix} * & * & * \\ - & - & - \\ - & - & - \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \alpha & 1 & \alpha \\ - & - & - \\ - & - & - \end{pmatrix} \quad \text{et } \alpha = 1$$

$$\text{Ainsi } A = PT\tilde{P}^T \text{ avec } P = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 3 & 1 & 5 \\ 9 & 6 & 25 \end{pmatrix}.$$

On a donc  $A^m = P T^m P^{-1} \quad \forall m \geq 0$

$$\text{et } \begin{pmatrix} u_m \\ u_{m+1} \\ u_{m+2} \end{pmatrix} = A^m \begin{pmatrix} u_0 \\ u_1 \\ u_2 \end{pmatrix}$$

Posons  $Y_m = P X_m$  de sorte que

$$X_m = A X_m \iff Y_m = T Y_m$$

et  $\forall m \geq 0, Y_m = T^m Y_0$ .

$$\text{Calculons } T^m = \left( \underbrace{\begin{pmatrix} 3 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 5 \end{pmatrix}}_{\text{ces deux matrices commutent}} + \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \right)^m$$

et la formule du binôme donne

$$\begin{aligned} T^m &= \begin{pmatrix} 3^m & 0 & 0 \\ 0 & 3^m & 0 \\ 0 & 0 & 5^m \end{pmatrix} + m \begin{pmatrix} 3^{m-1} & 0 & 0 \\ 0 & 3^{m-1} & 0 \\ 0 & 0 & 5^{m-1} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} 3^m & m 3^{m-1} & 0 \\ 0 & 3^m & 0 \\ 0 & 0 & 5^m \end{pmatrix} \end{aligned}$$

On a donc  $Y_m = \begin{pmatrix} 3^m v_0 + m 3^{m-1} v_1 \\ 3^m v_1 \\ 5^m v_2 \end{pmatrix}$  où  $Y_0 = \begin{pmatrix} v_0 \\ v_1 \\ v_2 \end{pmatrix}$

En calculant  $P^{-1}$ , on pourrait alors déterminer explicitement  $u_m$  en termes de  $u_0, u_1, u_2$ . On peut simplifier un peu les calculs en remarquant que l'égalité

$$\begin{pmatrix} u_m \\ u_{m+1} \\ u_{m+2} \end{pmatrix} = P \begin{pmatrix} 3^m & m 3^{m-1} & 0 \\ 0 & 3^m & 0 \\ 0 & 0 & 5^m \end{pmatrix} P^{-1} \begin{pmatrix} u_0 \\ u_1 \\ u_2 \end{pmatrix}$$

implique l'existence de  $\alpha, \beta, \gamma \in \mathbb{R}$  t.q.

$\forall m \geq 0, u_m = \alpha 3^m + \beta m 3^{m-1} + \gamma 5^m$  On peut déterminer  $\alpha, \beta, \gamma$  en résolvant le système

$$\left\{ \begin{array}{l} M_0 = \alpha + \gamma \\ M_1 = 3\alpha + \beta + 5\gamma \quad (\Leftarrow) \\ M_2 = 9\alpha + 6\beta + 25\gamma \end{array} \right.$$

$$\left\{ \begin{array}{l} \alpha + \gamma = M_0 \\ \beta + 2\gamma = M_1 - 3M_0 \quad (\Leftarrow) \\ 6\beta + 16\gamma = M_2 - 9M_0 \end{array} \right.$$

$$\left\{ \begin{array}{l} \alpha + \gamma = M_0 \\ \beta + 2\gamma = M_1 - 3M_0 \quad (\Leftarrow) \\ 4\gamma = M_2 - 6M_1 + 9M_0 \end{array} \right.$$

$$\left\{ \begin{array}{l} \alpha = M_0 - \gamma \\ \beta = M_1 - 3M_0 - 2\gamma = 4M_1 + \frac{3}{4}M_0 - \frac{1}{2}M_2 \\ \gamma = \frac{1}{4}(M_2 - 6M_1 + 9M_0) \end{array} \right.$$