

Université Claude Bernard Lyon-1
Licence « sciences et technologie »
CONTROLE FINAL de Math II Algèbre
04 Juin-durée 2h

Le barème est indicatif
Documents, calculatrices et téléphones portables sont interdits

Questionnaire (4 points)

1. Soient b et c deux réels. On considère les matrices :

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 5 & -3 & 2 \\ 3 & -2 & -1 & -2 \end{pmatrix} \quad \text{et} \quad B = \begin{pmatrix} b & 6 \\ 3 & -1 \\ 4 & c \\ -2 & 7 \end{pmatrix}$$

- a. Montrer qu'il existe un unique couple (b, c) tel que $AB = I$, où I est la matrice unité d'ordre deux.
- b. Peut-on en déduire que A est inversible ?

2. Décomposer en éléments simple sur \mathbb{C} la fraction rationnelle :

$$\frac{4X}{(X-1)^2(X^2+1)}$$

Exercice I (8 points)

Soit $\mathcal{B} = (e_1, e_2, e_3)$ la base canonique de \mathbb{R}^3 . Soit $f_1 = (1, 1, 2)$, $f_2 = (0, 2, 1)$ et $f_3 = (1, -2, 1)$ trois vecteurs de \mathbb{R}^3 .

1. (a) Soit $(b_1, b_2, b_3) \in \mathbb{R}^3$. Déterminer le nombre de solutions (x_1, x_2, x_3) du système

$$\begin{cases} x_1 + x_3 = b_1 \\ x_1 + 2x_2 - 2x_3 = b_2 \\ 2x_1 + x_2 + x_3 = b_3 \end{cases}$$

Ici il n'est pas nécessaire de calculer la ou les solutions

- (b) En déduire que la famille $\mathcal{B}' = (f_1, f_2, f_3)$ est une base de \mathbb{R}^3 .
- (c) Ecrire la matrice de passage de \mathcal{B} à \mathcal{B}' et calculer le déterminant de P
- (d) Calculer l'inverse de P .

Soit u l'endomorphisme de \mathbb{R}^3 tel que :

$$u(f_1) = f_1, \quad u(f_2) = -f_2, \quad u(f_3) = -f_3$$

2. (a) Ecrire la matrice D de u dans la base \mathcal{B}' .
- (b) Calculer la matrice A de u dans la base \mathcal{B}
- (c) Calculer D^{-1} et en déduire A^{-1} .

Exercice II

Première partie (9 points)

Soit n un entier supérieur ou égal à 4. On note $\mathbb{R}_n[X]$ l'espace des polynômes de degré inférieurs ou égal à n (y compris le polynôme nul).

Soit $\varphi: \mathbb{R}_n[X] \rightarrow \mathbb{R}_n[X]$ l'application définie par :

$$\varphi: A \rightarrow A''(X) + A(0)$$

1.
 - a. Rappeler rapidement une base et la dimension de $\mathbb{R}_n[X]$.
 - b. Montrer que φ est une application linéaire.
2. Dans cette question, on suppose que n vaut 4.
 - a. Calculer $\varphi(0)$, $\varphi(1)$, $\varphi(X)$, $\varphi(X^2)$, $\varphi(X^3)$ et $\varphi(X^4)$
 - b. Pour quelles familles $(a_0, a_1, a_2, a_3, a_4)$ de réels est-ce que le polynôme $A(X) = a_0 + a_1X + a_2X^2 + a_3X^3 + a_4X^4$ appartient-il au noyau de φ ?
 - c. En déduire une base du noyau de φ ?
 - d. Soit $B = 12 + 12X^2$, déterminer un antécédent de B puis tous les antécédents de B .
- 3.

- Pour tout k compris entre 2 et n , calculer $\varphi(X^k)$
- Montrer que la famille $(\varphi(X^k))_{2 \leq k \leq n}$ engendre l'image de φ .
- Donner une base et la dimension de l'image de φ .
- En déduire la dimension puis une base de $\ker(\varphi)$.

CORRECTION

Questionnaire

1.

a.

$$\begin{pmatrix} 1 & 5 & -3 & 2 \\ 3 & -2 & -1 & -2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} b & 6 \\ 3 & -1 \\ 4 & c \\ -2 & 7 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} b+15-12-4 & 6-5-3c+14 \\ 3b-6-4+4 & 18+2-c-14 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} b-1 & 15-3c \\ 3b-6 & 6-c \end{pmatrix}$$

Par conséquent

$$AB = I \Leftrightarrow \begin{cases} b-1=1 \\ 3b-6=0 \\ 15-3c=0 \\ 6-c=1 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} b=2 \\ c=5 \end{cases}$$

Il existe bien un unique couple $(b, c) = (2, 5)$ tel que $AB = I$

b. A n'est pas une matrice carrée donc elle n'est pas inversible.

2. Il existe a, b réels et α complexe tels que

$$\frac{4X}{(X-1)^2(X^2+1)} = \frac{4X}{(X-1)(X+1)(X-i)(X+i)} = \frac{a}{X-1} + \frac{b}{(X-1)^2} + \frac{\alpha}{X-i} + \frac{\bar{\alpha}}{X+i} \quad (*)$$

On multiplie par $(X-1)^2$, puis $X=1$

$$b = \left[\frac{4X}{X^2+1} \right]_{X=1} = 2$$

On multiplie par $x-i$, puis $X=i$

$$\alpha = \left[\frac{4X}{(X-1)^2(x+i)} \right]_{X=i} = \frac{4i}{(i-1)^2 \times 2i} = \frac{2}{-1-2i+1} = \frac{2}{-2i} = i$$

Donc $c=0$

On fait $X=0$ dans (*)

$$0 = -a + b + \frac{\alpha}{-i} + \frac{\bar{\alpha}}{i} = -a + 2 - 1 - 1 \Rightarrow a = 0$$

Par conséquent $a = b + d = 0$

$$\frac{4X}{(X-1)^2(X^2+1)} = \frac{2}{(X-1)^2} + \frac{i}{X-i} - \frac{i}{X+i}$$

Exercice I (8 points)

1.

a.

$$(S) \begin{cases} x_1 + x_3 = b_1 \\ x_1 + 2x_2 - 2x_3 = b_2 \\ 2x_1 + x_2 + x_3 = b_3 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 1 & 2 & -2 \\ 2 & 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{pmatrix}$$

$$\text{On pose } P = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 1 & 2 & -2 \\ 2 & 1 & 1 \end{pmatrix}, X = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} \text{ et } B = \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{pmatrix}$$

Comme

$$\det P = \begin{vmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 1 & 2 & -2 \\ 2 & 1 & 1 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 2 & -2 \\ 1 & 1 \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 1 \end{vmatrix} = 4 - 3 = 1 \neq 0$$

La matrice P est donc inversible donc le système (S) équivaut à

$$X = P^{-1}B$$

Ce qui montre que ce système admet une unique solution quelque soit B .

b.

$$\det(f_1, f_2, f_3) = \begin{vmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 1 & 2 & -2 \\ 2 & 1 & 1 \end{vmatrix} = \det(P) = 1 \neq 0$$

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

c. La matrice P est celle définie au a., donc

$$P = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 1 & 2 & -2 \\ 2 & 1 & 1 \end{pmatrix} \text{ et } \det(P) = 1$$

d.

$$\begin{aligned} PX = B &\Leftrightarrow \begin{cases} L_1 \{ x_1 + x_3 = b_1 \\ L_2 \{ x_1 + 2x_2 - 2x_3 = b_2 \\ L_3 \{ 2x_1 + x_2 + x_3 = b_3 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} L_1 \{ x_1 + x_3 = b_1 \\ L_2 - L_1 \{ 2x_2 - 3x_3 = b_2 - b_1 \\ L_3 - 2L_1 \{ x_2 - x_3 = b_3 - 2b_1 \end{cases} \\ &\Leftrightarrow \begin{cases} L_1 \{ x_1 + x_3 = b_1 \\ L_2 \{ 2x_2 - 3x_3 = b_2 - b_1 \\ 2L_3 - L_2 \{ x_3 = 2(b_3 - 2b_1) - (b_2 - b_1) \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x_1 = -x_3 + b_1 \\ 2x_2 = 3x_3 + b_2 - b_1 \\ x_3 = -3b_1 - b_2 + 2b_3 \end{cases} \\ &\Leftrightarrow \begin{cases} x_1 = -(-3b_1 - b_2 + 2b_3) + b_1 \\ 2x_2 = 3(-3b_1 - b_2 + 2b_3) + b_2 - b_1 \\ x_3 = -3b_1 - b_2 + 2b_3 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x_1 = 4b_1 + b_2 - 2b_3 \\ 2x_2 = -10b_1 - 2b_2 + 6b_3 \\ x_3 = -3b_1 - b_2 + 2b_3 \end{cases} \\ &\Leftrightarrow \begin{cases} x_1 = 4b_1 + b_2 - 2b_3 \\ x_2 = -5b_1 - b_2 + 3b_3 \\ x_3 = -3b_1 - b_2 + 2b_3 \end{cases} \Leftrightarrow X = P^{-1}B \end{aligned}$$

Par conséquent

$$P^{-1} = \begin{pmatrix} 4 & 1 & -2 \\ -5 & -1 & 3 \\ -3 & -1 & 2 \end{pmatrix}$$

2.

a.

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

$$A = PDP^{-1}$$

Calculons d'abord

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

Puis

$$A = (PD)P^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 1 & -2 & 2 \\ 2 & -1 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 4 & 1 & -2 \\ -5 & -1 & 3 \\ -3 & -1 & 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 7 & 2 & -4 \\ 8 & 1 & -4 \\ 16 & 4 & -9 \end{pmatrix}$$

b. Si on pose $X = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}$ et $Y = \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{pmatrix}$

Alors

$$DX = Y \Leftrightarrow \begin{cases} x_1 = y_1 \\ -x_2 = y_2 \\ -x_3 = y_3 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x_1 = y_1 \\ x_2 = -y_2 \\ x_3 = -y_3 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{pmatrix}$$

C'est une façon compliquée de s'apercevoir que $D^{-1} = D$

$$A^{-1} = (PDP^{-1})^{-1} = (P^{-1})^{-1}D^{-1}P^{-1} = PDP^{-1} = A$$

Exercice II

1.

- a. Une base de $\mathbb{R}_n[X]$ est $(1, X, X^2, \dots, X^n)$ et sa dimension est $n + 1$.
 b. Soient A_1 et A_2 deux polynômes de $\mathbb{R}_n[X]$ et soient λ_1 et λ_2 deux réels.

$$\begin{aligned}\varphi(\lambda_1 A_1 + \lambda_2 A_2) &= (\lambda_1 A_1 + \lambda_2 A_2)''(X) + (\lambda_1 A_1 + \lambda_2 A_2)(0) \\ &= \lambda_1 A_1''(X) + \lambda_2 A_2''(X) + \lambda_1 A_1(0) + \lambda_2 A_2(0) \\ &= \lambda_1 (A_1''(X) + A_1(0)) + \lambda_2 (A_2''(X) + A_2(0)) = \lambda_1 \varphi(A_1) + \lambda_2 \varphi(A_2)\end{aligned}$$

φ est donc une application linéaire.

2.

a.

$$\begin{aligned}\varphi(0) &= 0 + 0 = 0; \varphi(1) = 0 + 1 = 1; \varphi(X) = 0 + 0 = 0; \varphi(X^2) = 2 + 0 = 2; \\ \varphi(X^3) &= 6X + 0 = 6X; \varphi(X^4) = 12X^2 + 0 = 12X^2\end{aligned}$$

b. Soit $A = a_0 + a_1 X + a_2 X^2 + a_3 X^3 + a_4 X^4$

$$\begin{aligned}\varphi(A) &= \varphi(a_0 + a_1 X + a_2 X^2 + a_3 X^3 + a_4 X^4) \\ &= a_0 \varphi(1) + a_1 \varphi(X) + a_2 \varphi(X^2) + a_3 \varphi(X^3) + a_4 \varphi(X^4) \\ &= a_0 + 2a_2 + 6a_3 X + 12a_4 X^2\end{aligned}$$

$$A \in \ker(\varphi) \Leftrightarrow a_0 + 2a_2 + 6a_3 X + 12a_4 X^2 = 0 \Leftrightarrow \begin{cases} a_0 + 2a_2 = 0 \\ 6a_3 = 0 \\ 12a_4 = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} a_0 = -2a_2 \\ a_3 = 0 \\ a_4 = 0 \end{cases}$$

Par conséquent

$$A = -2a_2 + a_1 X + a_2 X^2 = a_2(-2 + X^2) + a_1 X$$

Les polynômes $-2 + X^2$ et X ne sont pas proportionnels, donc $(-2 + X^2, X)$ forment une famille libre et génératrice de $\ker(\varphi)$, c'est une base.

c.

$$B = 12 + 12X^2 = 6 \times 2 + 12X^2 = 6\varphi(X^2) + \varphi(X^4) = \varphi(6X^2 + X^4)$$

Soit A_1 un autre antécédent de B , $\varphi(A_1) = \varphi(6X^2 + X^4)$

En faisant la différence

$$\varphi(A_1 - 6X^2 + X^4) = 0$$

Ce qui montre que $A_1 - 6X^2 + X^4 \in \ker(\varphi)$, par conséquent il existe α et β réels tels que :

$$A_1 - 6X^2 + X^4 = \alpha(-2 + X^2) + \beta X$$

Donc

$$A_1 = 6X^2 - X^4 + \alpha(-2 + X^2) + \beta X$$

3.

a. Pour $k \geq 2$

$$\varphi(X^k) = k(k-1)X^{k-2} + 0 = k(k-1)X^{k-2}$$

b.

$$\begin{aligned}Im(\varphi) &= Vect(\varphi(1), \varphi(X), \varphi(X^2), \varphi(X^3), \dots, \varphi(X^n)) = Vect(1, 0, 2, 6X, \dots, n(n-1)X^{n-2}) = \\ &= Vect(2, 6X, \dots, n(n-1)X^{n-2}) = Vect(\varphi(X^2), \varphi(X^3), \dots, \varphi(X^n))\end{aligned}$$

Ce qui montre que $(\varphi(X^2), \varphi(X^3), \dots, \varphi(X^n))$ est une famille génératrice de $Im(\varphi)$

c. $(\varphi(X^2), \varphi(X^3), \dots, \varphi(X^n)) = (2, 6X, \dots, n(n-1)X^{n-2})$

Comme $(1, X, \dots, X^{n-2})$ est une famille libre, $(2, 6X, \dots, n(n-1)X^{n-2})$ est une famille libre, par conséquent une base de $Im(\varphi)$ est $(\varphi(X^2), \varphi(X^3), \dots, \varphi(X^n))$

Remarque :

$$Im(\varphi) = Vect(2, 6X, \dots, n(n-1)X^{n-2}) = Vect(1, X, \dots, X^{n-2}) = \mathbb{R}_{n-2}[X]$$

Et $\dim(Im(\varphi)) = n - 1$

d. D'après le théorème du rang

$$\dim(\ker(\varphi)) + \dim(Im(\varphi)) = \dim(\mathbb{R}_n[X])$$

Donc

$$\dim(\ker(\varphi)) + n - 1 = n + 1$$

Par conséquent

$$\dim(\ker(\varphi)) = 2$$

Les polynômes $-2 + X^2$ et X vérifient $\varphi(-2 + X^2) = 0$ et $\varphi(X) = 0$, ils sont dans le noyau, ils ne sont pas proportionnels, donc $(-2 + X^2, X)$ forment une famille libre d'un espace de dimension 2, c'est une base de $\ker(\varphi)$.