

---

Algèbre 2 , session 2 : éléments de correction.

---

**Exercice 1.** *Question de cours.*

Soit  $n \in \mathbb{N}^*$  et  $A, B \in M_n(\mathbb{R})$ .

1. Démontrer que  $\text{tr}(AB) = \text{tr}(BA)$ .

Par définition de la trace, on a (en utilisant les notations habituelles pour les coefficients d'une matrice) :

$$\begin{aligned}\text{tr}(AB) &= \sum_{i=1}^n (AB)_{i,i} \\ &= \sum_{i=1}^n \sum_{k=1}^n a_{i,k} b_{k,i} \\ &= \sum_{k=1}^n \sum_{i=1}^n b_{k,i} a_{i,k} \\ &= \text{tr}(BA)\end{aligned}$$

2. Démontrer que si  $A$  et  $B$  sont semblables alors  $\text{tr}(A) = \text{tr}(B)$ .

Si  $A$  et  $B$  sont semblables, il existe une matrice  $P \in M_n(\mathbb{R})$  inversible et telle que  $A = PBP^{-1}$ . On a alors (en utilisant le résultat de la question précédente et l'associativité du produit matriciel) :

$$\text{tr}(A) = \text{tr}(P(BP^{-1})) = \text{tr}((BP^{-1})P) = \text{tr}(B(P^{-1}P)) = \text{tr}(B)$$

**Exercice 2.** Soit  $E = \{(x, y, z, t) \in \mathbb{R}^4 : -x + 2y + 3z - t = 0\}$ .

1. Montrer que  $E$  est un sous-espace vectoriel de  $\mathbb{R}^4$ .

Tout d'abord,  $E$  contient  $(0, 0, 0, 0)$  et est donc non vide. Soit  $u = (x, y, z, t)$  et  $u' = (x', y', z', t')$  dans  $E$ , et  $\lambda \in \mathbb{R}$ . Pour vérifier si  $\lambda u + u'$ , qui est de coordonnées  $(\lambda x + x', \lambda y + y', \lambda z + z', \lambda t + t')$ , appartient à  $E$ , on écrit

$$\begin{aligned}- (\lambda x + x') + 2(\lambda y + y') + 3(\lambda z + z') - (\lambda t + t') &= \lambda(-x + 2y + 3z - t) + (-x' + 2y' + 3z' - t') \\ &= 0\end{aligned}$$

2. Donner une base de  $E$ .

Les vecteurs  $u_1 = (1, 0, 0, -1)$ ,  $u_2 = (0, 1, 0, 2)$  et  $u_3 = (0, 0, 1, 3)$  appartiennent tous trois à  $E$  et forment une famille libre. En effet, si  $\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3$  sont trois réels tels que  $\lambda_1 u_1 + \lambda_2 u_2 + \lambda_3 u_3 = 0$  on obtient en regardant la première coordonnée que  $\lambda_1 = 0$ , puis  $\lambda_2 = 0$  grâce à la deuxième coordonnée, et enfin  $\lambda_3 = 0$ .

Comme  $E$  n'est pas égal à  $\mathbb{R}^4$  (par exemple  $(1, 0, 0, 0)$  n'appartient pas à  $E$ ), il est de dimension au plus 3 ; la famille  $(u_1, u_2, u_3)$  en est donc une base.

**Exercice 3.** On considère l'application  $\varphi$  définie sur  $\mathbb{R}_3[X]$  par  $\varphi(P) = XP'' + (X - 4)P' - 3P$ .

1. Montrer que  $\varphi$  est un endomorphisme de  $\mathbb{R}_2[X]$ .

La linéarité de  $\varphi$  suit de la linéarité des applications  $P \mapsto XP$ ,  $P \mapsto (X - 4)P$ ,  $P \mapsto 3P$  et  $P \mapsto P'$ , ainsi que du fait qu'une composée d'applications linéaires est linéaire.

Pour vérifier que  $\varphi$  est un endomorphisme de  $\mathbb{R}_2[X]$ , il nous reste à noter que si  $P$  est de degré inférieur ou égal à 3 alors  $\deg(XP'') \leq 2$ ,  $\deg((X-4)P') \leq 3$  et  $\deg(3P) \leq 3$ , donc  $\deg(\varphi(P)) \leq 3$  puisque  $\varphi(P)$  est une combinaison linéaire de trois polynômes de degré inférieur ou égal à 3.

2. Écrire la matrice de  $\varphi$  dans la base canonique de  $\mathbb{R}_3[X]$ .

On a :

- $\varphi(1) = -3$ .
- $\varphi(X) = (X - 4) - 3X = -2X - 4$ .
- $\varphi(X^2) = 2X + (X - 4)(2X) - 3X^2 = -X^2 - 6X$ .
- $\varphi(X^3) = X(6X) + (X - 4)(3X^2) - 3X^3 = -6X^2$ .

La matrice de  $\varphi$  dans la base  $(1, X, X^2, X^3)$  est donc égale à  $M = \begin{pmatrix} -3 & -4 & 0 & 0 \\ 0 & -2 & -6 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & -6 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$ .

3. Déterminer une base du noyau de  $\varphi$  et le rang de  $\varphi$ .

En utilisant la matrice  $M$  qu'on a obtenue ci-dessus, on voit qu'un polynôme de la forme  $a + bX + cX^2 + dX^3$  est dans  $\ker(\varphi)$  si, et seulement si, on a  $-3a - 4b = 0$ ;  $-2b - 6c = 0$ ; et  $-c - 6d = 0$ . Ces conditions sont équivalentes à  $c = -6d$ ,  $b = 18d$  et  $a = -24d$ . Les éléments de  $\ker(\varphi)$  sont donc tous les polynômes de la forme  $-24d + 18dX - 6dX^2 + dX^3$ , où  $d \in \mathbb{R}$ . Autrement dit,  $\ker(\varphi)$  est de dimension 1 et le polynôme  $-24 + 18X - 6X^2 + X^3$  en est une base.

Le théorème du rang nous permet de conclure que  $\text{rang}(\varphi) = \dim(\mathbb{R}_3[X]) - \dim(\ker(\varphi)) = 3$ .

4. Déterminer l'image de  $\varphi$  (indication : on peut le faire avec très peu de calculs).

On sait que  $\text{Im}(\varphi)$  est de dimension 3; par ailleurs c'est un sous-espace de  $\mathbb{R}_2[X]$  puisque tous les coefficients sur la dernière ligne de  $M$  sont nuls. Comme  $\mathbb{R}_2[X]$  est de dimension 3, on conclut que  $\text{Im}(\varphi) = \mathbb{R}_2[X]$ .

**Exercice 4.** Dans  $M_2(\mathbb{R})$  on considère les 4 matrices suivantes :

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \quad B = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}, \quad C = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}, \quad D = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$$

1. Montrer que  $(A, B, C, D)$  est une base de  $M_2(\mathbb{R})$ .

Soit  $a, b, c, d$  des réels tels que  $aA + bB + cC + dD = 0$ , autrement dit tels que

$$\begin{pmatrix} a + b + c + d & c + d \\ b + c + d & d \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$$

On en déduit successivement que  $d = 0$ ,  $c = 0$ ,  $b = 0$  et enfin  $a = 0$ . On vient de prouver que  $(A, B, C, D)$  est une famille libre de  $M_2(\mathbb{R})$ , qui est de dimension 4 : c'est une base de  $M_2(\mathbb{R})$ .

On note  $E_1 = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$ ,  $E_2 = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$ ,  $E_3 = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$ ,  $E_4 = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$  et on rappelle que  $(E_1, E_2, E_3, E_4)$  est une base de  $M_2(\mathbb{R})$ .

2. Donner la matrice de passage de  $(E_1, E_2, E_3, E_4)$  à  $(A, B, C, D)$ , puis la matrice de passage de  $(A, B, C, D)$  à  $(E_1, E_2, E_3, E_4)$ .

La première matrice recherchée s'obtient en écrivant  $A, B, C, D$  comme combinaisons linéaires

de  $(E_1, E_2, E_3, E_4)$  et est donc égale à  $P = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$ .

Comme  $P$  est une matrice de changement de base, elle est inversible; la deuxième matrice recherchée est l'inverse de  $P$ , qu'on peut obtenir par exemple en appliquant la méthode du pivot

de Gauss à  $P$ . On obtient après calculs l'égalité  $P^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & -1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$ .