

2) En appliquant le pivot de Gauss, une matrice est de  $\text{rg } 1$  ssi toutes ses colonnes sont colinéaires et au moins une contient un coefficient différent de 0. Alors  $\forall i \neq 1 \quad C_i \leftarrow \frac{C_i}{C_1}$  (on a réarrangé la matrice, tq la première colonne soit non nulle). Alors on obtient une matrice équivalente à :

$$\begin{pmatrix} * & \lambda_1 & \lambda_2 & \dots & \lambda_n \\ * & \lambda_1 & \lambda_2 & \dots & \lambda_n \\ * & \lambda_1 & \lambda_2 & \dots & \lambda_n \\ * & \lambda_1 & \lambda_2 & \dots & \lambda_n \end{pmatrix} \xrightarrow{C_i \leftarrow C_i - \lambda_i C_1} \begin{pmatrix} * & 0 & \dots & 0 \\ * & 1 & \dots & 0 \\ * & 0 & \dots & 0 \\ * & 0 & \dots & 0 \end{pmatrix}$$

### Exercice 6

Soit  $A = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 2 & -2 \\ 0 & 0 & 1 & -1 \\ 1 & -1 & 1 & 0 \\ 1 & -1 & 1 & 0 \end{pmatrix}$  et  $f$  l'endomorphisme de  $\mathbb{R}^4$  canoniquement associé à  $A$ .

$$1) A \sim_{L_4 \leftrightarrow L_1, L_4 - L_3} \begin{pmatrix} 1 & -1 & 2 & -2 \\ 0 & 0 & 1 & -1 \\ 1 & -1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \xrightarrow{L_1 \leftarrow L_1 - L_3} \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 & -2 \\ 0 & 0 & 1 & -1 \\ 1 & -1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \xrightarrow{C_2 \leftarrow C_2 - C_1} \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 & -2 \\ 0 & 0 & 1 & -1 \\ -1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \xrightarrow{L_1 \leftarrow L_1 - 2L_2} \begin{pmatrix} 0 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & -1 \\ -1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Les colonnes ne sont pas colinéaires donc  $\text{rg } A = 3$ .  
 $\ker f = \{ \vec{0} \}$   
 $\text{Im } f = \mathbb{R}^4$ .

Interro n°26

### Exercice 1

Soient  $A \in \mathcal{M}_{n,p}(\mathbb{K}), B \in \mathcal{M}_{p,m}(\mathbb{K})$ .

$$\begin{aligned} \text{Tr}(AB) &= \sum_{i=1}^n AB_{ii} = \sum_{i=1}^n \sum_{k=1}^p A_{i,k} B_{k,i} = \sum_{i=1}^p \sum_{j=1}^n B_{i,j} A_{j,i} \\ &= \sum_{i=1}^p BA_{ii} = \text{Tr}(BA) \end{aligned}$$

### Exercice 2

Soit  $f \in \mathcal{L}(\mathbb{R}_2[X])$  tq  $f(P) = P(X+2) + P(X) - 2P(X+1)$ .

$$A = \text{Mat}_{\text{can}}(f) = \begin{pmatrix} f(1) & f(X) & f(X^2) \\ 0 & 4 & 2 \\ 0 & 4 & -2 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{matrix} 1 \\ X \\ X^2 \end{matrix}$$

$$f(1) = 1 + 1 - 2 = 0$$

$$f(X) = X+2 + X+2X+2 = 3X+4$$

$$\begin{aligned} f(X^2) &= (X+2)^2 + X^2 - 2(X+1)^2 \\ &= X^2 + 2X + 4 + X^2 - 2X^2 - 4X - 2 \\ &= -2X + 2 \end{aligned}$$

2) On cherche une base de  $\mathbb{R}_2[X]$ .

de vecteurs  $(e_1, e_2, e_3)$  tq  $e_1, e_2, e_3 \neq 0$ .

tq  $f(e_2) = e_3$  et  $e_1, e_3 \in \ker f$  et  $\text{Im } f = \text{Vect } e_3$

On prend alors  $e_1, e_2, e_3$  de tel vecteur et on veut mg la famille est libre

$$\begin{aligned} \text{On cherche } \ker A. \quad & \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \Leftrightarrow \begin{cases} 4y + 2z = 0 \\ 4y - 2z = 0 \\ 0 = 0 \end{cases} \\ \text{Donc } 2y &= z \text{ donc } \forall x \in \mathbb{R}_2, \end{aligned}$$

$$e_3, e_4 \in \text{Vect} \left( \begin{pmatrix} 0 \\ y \\ 2y \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \right)$$

on prend  $\tilde{e}_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ y \\ 2y \end{pmatrix}$  et  $e_4 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$  car les 2 vecteurs sont libres.



$$\text{soit } e_3 = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$$

$\text{Im} f = \text{Vect } e_3$  donc  $Ae_3 = \lambda e_3 \Leftrightarrow \begin{cases} 4y + 2z = \lambda x \\ 4y - 2z = \lambda y \end{cases}$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} 4y + 2z = \lambda x \\ y(4 - \lambda) = 2z \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} y(8 - \lambda) = \lambda x \\ y(4 - \lambda) = 2z \end{cases}$$

par  $\lambda \neq 4, 8, 0$   $e_3 = \begin{pmatrix} y \frac{(8-\lambda)}{\lambda} \\ y \\ y \frac{(4-\lambda)}{2} \end{pmatrix} \in \text{Vect} \begin{pmatrix} \frac{(8-\lambda)}{\lambda} \\ 1 \\ \frac{(4-\lambda)}{2} \end{pmatrix}$

On prend  $e_3 = \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$  et  $e_1, e_2$  deux vecteurs  $\in \text{Ker } f$  tq  $e_1 \neq \mu e_2 \quad \forall \mu \in \mathbb{R}$ .

$\rightarrow e_3 = 3I + X + X^2$  comme  $\det \text{Im} f = 1$  d'après le thm du rang  $\dim \text{Ker}$

### Exercice 3

Soient  $A, B \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$

1)  $A$  et  $B$  sont équivalentes ssi il existe  $Q, P \in GL_n(\mathbb{R})$ .

$$\text{tq } A = Q^{-1}BP$$

Comme  $A$  est équivalente à  $J_r$  et  $B$  si  $\text{rg } A = r$

si  $\text{rg } B = r$  alors  $B$  est équivalente à  $J_r$ .

Ronc si  $A$  et  $B$  sont de même rang  $A$  est équivalente à  $J_r$ .

### Exercice 4

Soit  $E$  un espace de dimension  $n$  et  $V$  un sous espace vectoriel de  $E$  de dimension  $p$ . On note  $\mathcal{V} = \{u \in \mathcal{L}(E) \mid V \in \text{Ker } u\}$ .

$$\text{Soit } u \in \mathcal{V} \text{ tq } \text{Mat}_B u = \begin{pmatrix} u(e_1) & \dots & u(e_p) & u(e_{p+1}) & \dots & u(e_n) \\ 0 & \dots & 0 & & & \\ \vdots & & \vdots & & & \\ 0 & \dots & 0 & & & \end{pmatrix}$$

$$\dim \mathcal{V} \leq n(n-p)$$

### Exercice 5

1) Pour  $X, Y \in \mathbb{R}^n$   $M = XY^T$ .

$$M = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} \begin{pmatrix} y_1 & y_2 & \dots & y_n \\ x_1 y_1 & x_1 y_2 & \dots & x_1 y_n \\ x_2 y_1 & x_2 y_2 & \dots & x_2 y_n \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ x_n y_1 & x_n y_2 & \dots & x_n y_n \end{pmatrix}$$

$$M = (y_1 X \mid y_2 X \mid y_3 X \mid \dots \mid y_n X)$$

comme toutes ses colonnes sont colinéaires

ses colonnes  $\in \text{Vect}(X)$  donc la matrice est de rang 1.



### Exercice 7

Soient  $A, B \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$

1)  $AB_i = \sum_{k=1}^n a_{i,k} b_{k,i} \rightarrow$  combinaison linéaire des  $a_{i,k} b_i$

2)  $\text{rg}(A+B)$

3) si  $AB \neq A+B$  alors  $\text{rg} AB \leq (\text{rg} A, \text{rg} B)$   
 donc  $\text{rg} A+B \leq \text{rg} A, \text{rg} B$   
 ou  $\text{rg}(A+B) \geq |\text{rg} A - \text{rg} B|$   
 donc  $\min(\text{rg} A, \text{rg} B) \leq \text{rg} AB \leq \max(\text{rg} A, \text{rg} B)$

### Exercice 8

On considère une suite réelle  $(u_n)_{n \in \mathbb{N}}$  et  $(v_n)$  définie par  
 $\forall n \in \mathbb{N}, v_n = \sum_{k=0}^n \binom{n}{k} u_k$

1)  $V_n = M U_n$  donc  $\begin{pmatrix} v_0 \\ v_1 \\ \vdots \\ v_n \end{pmatrix} = M \begin{pmatrix} u_0 \\ u_1 \\ \vdots \\ u_n \end{pmatrix}$

comme  $\text{Mat}_B(u(x)) = \text{Mat}_B(u) \times \text{Mat}_B(x)$

soit  $x \mapsto \sum_{k=0}^n \binom{n}{k} x^k$

~~est linéaire et un endomorphisme dans  $\mathbb{N}$  si  $u_0 \in \mathbb{N}$ , ou dans  $\mathbb{R}$ .~~

alors  $\text{Mat}_B(v_n) = V_n = \text{Mat}_B(V) \times \text{Mat}_B(u_n) = \text{Mat}_B(V) U_n$

Donc  $M = \text{Mat}_B(V)$  avec  $B = (u_0, u_1, \dots, u_n)$

Donc  $M = \begin{pmatrix} 1 & 0 & \dots & 0 \\ 1 & 1 & 0 & \dots & 0 \\ 1 & 2 & 1 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 1 & 3 & 3 & 1 & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 1 & \binom{n}{1} & \dots & \binom{n}{n-1} & 1 \end{pmatrix}$

$v_0 = u_0$   
 $v_1 = u_0 + u_1$   
 $v_2 = u_0 + 2u_1 + u_2$

### 2) Mat inversible

### Exercice 9

def enfiler(e, e):  
 l.append(e)  
 return l  
 $\hookrightarrow O(1)$

def file(l, e):  
 defiler(l)  
 enfiler(l)  
 return l  
 $\hookrightarrow O(n)$

def defiler(l):  
 for i in range(len(l)//2):  
 l[i], l[len(l)-i-1] = l[len(l)-i-1], l[i]  
 l.pop()  
 for i in range(len(l)//2):  
 l[i], l[len(l)-i-1] = l[len(l)-i-1], l[i]  
 return l  
 $\hookrightarrow O(n)$



Exercice 10). Soit  $G$  un sous groupe fini de  $(GL_n(\mathbb{R}), \times)$ .  
 $G = \{A_1, \dots, A_p\}$ .

1.) Soit  $M = \sum_{i=1}^p A_i$ , on a  $M^2 = pM$

$$M^2 = \sum_{i=1}^p A_i \times \sum_{i=1}^p A_i = \sum_{i=1}^p \sum_{i=1}^p A_i^2$$

comme  $G$  est stable par  $\times$ ,  $A_i^2 \in G$ .

$$2) T = \begin{pmatrix} f(e_1') & f(e_2') & f(e_3') & f(e_4') \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{matrix} e_1 \\ e_2 \\ e_3 \\ e_4 \end{matrix}$$

On veut que

$e_2' \in \text{Ker } f$ .

$$f(e_2') = e_1'$$

$$f(e_3') = e_3'$$

$$f(e_4') = e_3' + e_4'$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} Ae_2' = e_1' \\ Ae_3' = e_3' \\ Ae_4' = e_3' + e_4' \end{cases}$$

Donc soient  $(e_1', e_2', e_3', e_4')$  une

tel famille on veut une b-famille et libre

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ t \end{pmatrix} = e_3: \text{ on obtient le système } \begin{cases} -z = x \\ z - t = y \\ -x - z = z \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x = -z \\ z - t = y \\ x = -2z \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x = 0 \\ z = 0 \\ t = -y \end{cases}$$

$$\text{donc } e_3 \in \text{Vect} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} \text{ donc on prend } e_3' = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}$$

$$\text{Puis } e_4: Ae_4' - e_4' = e_3' \text{ donc } \begin{cases} -z - x = 0 \\ z - t - y = 1 \\ -x - z - z = 0 \\ -t = -1 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x = -z \\ z - t - y = 0 \\ -x = 2z \\ t = 1 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x = 0 \\ z = 0 \\ y = -1 \\ t = 1 \end{cases}$$

$$\text{Donc } e_4 = \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \text{ (pas possible car } e_3 \text{ et } e_4 \text{ colinéaires).}$$

3) On a montré que  $A$  est semblable à  $T$ .

donc Soit  $P = \begin{pmatrix} p_1' \\ p_2' \\ p_3' \\ p_4' \end{pmatrix}$

$$A = P^{-1}TP$$

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

$$T^3 = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 3 \end{pmatrix}$$

$\forall n \geq 1$

$$T^n = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & n \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \text{ Donc } A^n = P^{-1}T^nP.$$