

MT23 - A2024 - Examen médian - Corrigé

Exercice 1

Soit \mathcal{P}_2 l'ensemble des polynômes de degré inférieur ou égal à 2.

On note $\mathcal{B} = (p_0, p_1, p_2)$ la base canonique de \mathcal{P}_2 .

Soit a un nombre réel non nul fixé. On définit les polynômes q_0, q_1, q_2 de la façon suivante

$$\forall t \in \mathbb{R} \quad q_0(t) = 1, \quad q_1(t) = (t - a), \quad q_2(t) = (t - a)^2.$$

1. Utiliser les déterminants pour montrer que $\mathcal{C} = (q_0, q_1, q_2)$ est une base de \mathcal{P}_2 .

Correction : On calcule le déterminant de la matrice obtenue en écrivant les composantes des polynômes q_0, q_1, q_2 dans la base canonique : $q_0 = p_0$, $q_1 = -ap_0 + p_1$, $q_2 = a^2p_0 - 2ap_1 + p_2$, et on obtient

$$\det(q_0, q_1, q_2) = \begin{vmatrix} 1 & -a & a^2 \\ 0 & 1 & -2a \\ 0 & 0 & 1 \end{vmatrix} = 1 \neq 0$$

On a utilisé le fait que, la matrice étant triangulaire, le déterminant est égal au produit des termes diagonaux.

La famille $\mathcal{C} = \{q_0, q_1, q_2\}$ est donc une base de \mathcal{P}_2 .

2. Déterminer P la matrice de passage de \mathcal{B} dans \mathcal{C} .

Correction : La matrice P est la matrice construite précédemment : on range colonne par colonne les composantes des vecteurs de la base \mathcal{C} dans la base \mathcal{B} et on obtient

$$P = \begin{pmatrix} 1 & -a & a^2 \\ 0 & 1 & -2a \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

3. Calculer P^{-1} .

Correction : On détermine les composantes des vecteurs p_0, p_1, p_2 dans la base \mathcal{C} et on obtient P^{-1} la matrice de passage de \mathcal{C} à \mathcal{B} . On doit résoudre un système dont la matrice est triangulaire, ce qui est immédiat :

$$\begin{cases} q_0 = p_0 \\ q_1 = -ap_0 + p_1 \\ q_2 = a^2p_0 - 2ap_1 + p_2 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} p_0 = q_0 \\ p_1 = aq_0 + q_1 \\ p_2 = a^2q_0 + 2aq_1 + q_2 \end{cases}$$

On obtient alors

$$P^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & a & a^2 \\ 0 & 1 & 2a \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

4. On définit l'application u par, $\forall p \in \mathcal{P}_2$

$$u(p) = q_1p' - p + p(a)q_0,$$

où p' désigne la dérivée de p

- (a) Montrer que u est linéaire et que $\text{Im } u \subset \mathcal{P}_2$.

Correction : $\forall p, q \in \mathcal{P}_2, \forall \alpha \in \mathbb{R},$

$$\begin{aligned}u(p+q) &= q_1(p+q)' - (p+q) + (p+q)(a)q_0 \\ &= q_1p' - p + p(a)q_0 + q_1q' - q + q(a)q_0 \\ &= u(p) + u(q) \\ u(\alpha p) &= q_1(\alpha p)' - \alpha p + (\alpha p)(a)q_0 \\ &= \alpha q_1p' - \alpha p + \alpha p(a)q_0 \\ &= \alpha u(p).\end{aligned}$$

Montrons de plus que $\text{Im } u \subset \mathcal{P}_2$: soit $p \in \mathcal{P}_2, p' \in \mathcal{P}_1, q_1 \in \mathcal{P}_1$ donc $q_1p' \in \mathcal{P}_2$.
D'autre part, $p(a)q_0$ est un polynôme constant, donc $q_1p' - p + p(a)q_0 \in \mathcal{P}_2$.

- (b) Déterminer la matrice \hat{A} de u quand on munit \mathcal{P}_2 de la base \mathcal{C} . Vérifier que cette matrice est diagonale.

Correction : On constate après calculs que : $q'_0 = 0, q'_1 = q_0, q'_2 = 2q_1$.

On a d'autre part $q_0q_1 = q_1, q_1q_1 = q_2$, et $q_1(a) = q_2(a) = 0$.

On obtient alors

$$u(q_0) = 0 - q_0 + q_0 = 0,$$

$$u(q_1) = q_1q_0 - q_1 + 0 = q_1 - q_1 = 0,$$

$$u(q_2) = q_1(2q_1) - q_2 + 0 = q_2.$$

On écrit, colonne par colonne, les composantes de $u(q_0), u(q_1), u(q_2)$ dans la base \mathcal{C} , d'où la matrice :

$$\hat{A} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

- (c) On note A la matrice de u quand on munit \mathcal{P}_2 de la base \mathcal{B} .

Quelle relation matricielle lie A et \hat{A} ? On ne demande pas de calculer A .

Correction : On a

$$A = P\hat{A}P^{-1}.$$

5. (a) Que vaut le rang de u ? Justifier la réponse.

Correction : Le rang de u est égal à la dimension de $\text{Im } u$.

La famille $(u(q_0), u(q_1), u(q_2))$ est une famille génératrice de $\text{Im } u$.

Puisque $u(q_0) = u(q_1) = 0, u(q_2) = q_2$, la famille (q_2) est une famille génératrice de $\text{Im } u$.

Cette famille est libre (car un vecteur non nul), c'est donc une base de $\text{Im } u$ et $\text{rang } u = 1$.

On aurait pu également calculer le rang de \hat{A} . \hat{A} possède 2 colonnes nulles et une colonne

non nulle, donc le nombre maximum de colonnes linéairement indépendantes est 1 et

$\text{rang } u = \text{rang } \hat{A} = 1$.

- (b) Déterminer une base de $\text{Ker } u$ (on pourra utiliser les questions précédentes).

Correction : En utilisant le théorème du rang, on obtient

$$\dim \text{Ker } u = \dim \mathcal{P}_2 - \dim \text{Im } u = 3 - 1 = 2.$$

Les 2 vecteurs q_0 et q_1 appartiennent à $\text{Ker } u$, la famille (q_0, q_1) est une famille libre (sous-famille d'une famille libre), c'est donc une base de $\text{Ker } u$.

Exercice 2

Soit $A \in \mathcal{M}_{np}, B \in \mathcal{M}_{pq}$.

1. De quels espaces vectoriels les ensembles suivants sont-ils des sous-espaces vectoriels? (On ne demande pas de démontrer qu'il s'agit de sous-espaces vectoriels)

$$\text{Im } A, \text{ Im } B, \text{ Im } AB, \text{ Ker } A, \text{ Ker } B, \text{ Ker } AB.$$

Correction : Notons tout d'abord que $AB \in \mathcal{M}_{nq}$. On a donc :

Im A est un sous-espace vectoriel de \mathcal{M}_{n1} .

Im B est un sous-espace vectoriel de \mathcal{M}_{p1} .

Im AB est un sous-espace vectoriel de \mathcal{M}_{n1} .

Ker A est un sous-espace vectoriel de \mathcal{M}_{p1} .

Ker B est un sous-espace vectoriel de \mathcal{M}_{q1} .

Ker AB est un sous-espace vectoriel de \mathcal{M}_{q1} .

2. (a) Quelle inclusion existe entre Ker B et Ker AB ? (Démontrer cette inclusion).

Correction : Ker $B \subset$ Ker AB . En effet, soit $x \in \mathcal{M}_{q1}$

$$\begin{aligned}x \in \text{Ker } B &\Leftrightarrow Bx = 0 \\&\Rightarrow ABx = A0 = 0 \\&\Rightarrow x \in \text{Ker } AB.\end{aligned}$$

- (b) Quelle inclusion existe entre Im A et Im AB ? (Démontrer cette inclusion).

Correction : Im $AB \subset$ Im A . En effet, soit $y \in \mathcal{M}_{n1}$

$$\begin{aligned}y \in \text{Im } AB &\Leftrightarrow \exists x \text{ tq } y = ABx \\&\Rightarrow \exists x' (= Bx) \text{ tq } y = Ax' \\&\Rightarrow y \in \text{Im } A.\end{aligned}$$

3. On suppose que Ker $A = \{0\}$.

- (a) Montrer que Ker $AB =$ Ker B .

Correction :

$$\begin{aligned}x \in \text{Ker } AB &\Leftrightarrow ABx = 0 \\&\Leftrightarrow Bx \in \text{Ker } A \\&\Leftrightarrow Bx = 0 \quad \text{car Ker } A = \{0\} \\&\Leftrightarrow x \in \text{Ker } B.\end{aligned}$$

Donc Ker $AB =$ Ker B .

- (b) En déduire une relation entre rang AB et rang B

Correction : Le nombre de colonnes de AB et le nombre de colonnes de B vaut q donc, d'après le théorème du rang :

$$\text{rang } AB + \dim \text{Ker } AB = q,$$

$$\text{rang } B + \dim \text{Ker } B = q,$$

or Ker $AB =$ Ker B donc $\dim \text{Ker } AB = \dim \text{Ker } B$ et on en déduit que

$$\text{rang } AB = \text{rang } B.$$

Exercice 3

Soit E et F sont deux espaces vectoriels sur \mathbb{K} . Soit $f \in \mathcal{L}(E, F)$ et $g \in \mathcal{L}(F, E)$.

1. On suppose que $f \circ g \circ f = f$

(a) Montrer que $\forall \vec{x} \in E, \vec{x} - (g \circ f)(\vec{x}) \in \text{Ker } f$.

Correction : $\forall \vec{x} \in E,$

$$\begin{aligned} f(\vec{x} - (g \circ f)(\vec{x})) &= f(\vec{x}) - f(g \circ f(\vec{x})) \quad \text{car } f \text{ est linéaire} \\ &= f(\vec{x}) - (f \circ g \circ f)(\vec{x}) \\ &= f(\vec{x}) - f(\vec{x}) \quad \text{car } f = f \circ g \circ f \\ &= 0. \end{aligned}$$

Donc $\forall \vec{x} \in E, \vec{x} - (g \circ f)(\vec{x}) \in \text{Ker } f$.

(b) En déduire que $E = \text{Ker } f + \text{Im } g$.

Correction : $\forall \vec{x} \in E, \vec{x} = (\vec{x} - (g \circ f)(\vec{x})) + (g \circ f)(\vec{x}),$

- $\vec{x} - (g \circ f)(\vec{x}) \in \text{Ker } f$ d'après la question précédente,
- $(g \circ f)(\vec{x}) = g(f(\vec{x})) \in \text{Im } g,$

donc \vec{x} est la somme d'un vecteur de $\text{Ker } f$ et d'un vecteur de $\text{Im } g$.

On a donc $E \subset \text{Ker } f + \text{Im } g$. Or $\text{Ker } f + \text{Im } g \subset E$ par définition, d'où l'égalité.

2. On suppose de plus que $g \circ f \circ g = g$.

Montrer que $E = \text{Ker } f \oplus \text{Im } g$.

Correction : Montrons maintenant que $\text{Ker } f \cap \text{Im } g = \{\vec{0}\}$:

$$\begin{aligned} \vec{x} \in \text{Ker } f \cap \text{Im } g &\Leftrightarrow \begin{cases} \exists \vec{y} \in F, \vec{x} = g(\vec{y}) \\ f(\vec{x}) = \vec{0} \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} \exists y \in F, \vec{x} = g(\vec{y}) \\ f(g(\vec{y})) = \vec{0} \end{cases} \\ &\Rightarrow \begin{cases} \exists \vec{y} \in F, \vec{x} = g(\vec{y}) \\ g(f(g(\vec{y}))) = g(\vec{0}) = \vec{0} \end{cases} \quad \text{car } g \text{ est linéaire} \end{aligned}$$

Or $g \circ f \circ g = g$, donc $g(f(g(\vec{y}))) = g(\vec{y}) = \vec{x}$ i.e. $\vec{x} = \vec{0}$ et $\text{Ker } f \cap \text{Im } g = \{\vec{0}\}$.

On a donc $E = \text{Ker } f \oplus \text{Im } g$

3. Soit p un projecteur de E , c'est à dire un endomorphisme de E vérifiant $p \circ p = p$.

(a) Utiliser ce qui précède pour montrer que

$$E = \text{Ker } p \oplus \text{Im } p$$

Correction : On pose $E = F$ et $f = g = p$, on a alors

$$f \circ g \circ f = p \circ p \circ p = p \circ p = p = f \quad \text{et} \quad g \circ f \circ g = p \circ p \circ p = p \circ p = p = g.$$

Les hypothèses des questions 1 et 2 sont vérifiées et on a donc $E = \text{Ker } p \oplus \text{Im } p$.

(b) Soit $\vec{x} \in E$, en déduire les vecteurs \vec{x}_1 et \vec{x}_2 de sa décomposition unique :

$\vec{x} = \vec{x}_1 + \vec{x}_2$, avec $\vec{x}_1 \in \text{Ker } p$, $\vec{x}_2 \in \text{Im } p$.

Correction : On utilise ce qui précède :

$$\vec{x} = \vec{x} - (g \circ f)(\vec{x}) + (g \circ f)(\vec{x}) = \vec{x} - (p \circ p)(\vec{x}) + (p \circ p)(\vec{x}) = \vec{x} - p(\vec{x}) + p(\vec{x})$$

D'où $\vec{x}_1 = \vec{x} - p(\vec{x})$ et $\vec{x}_2 = p(\vec{x})$: on retrouve bien sûr le résultat qui a été démontré directement dans le DM 2.

Exercice 4

Soit E et F deux espaces vectoriels, avec $\dim E = p$ et $\dim F = q$, et $u \in \mathcal{L}(E, F)$.

1. Soit $\vec{x}_1, \vec{x}_2, \dots, \vec{x}_j$ des vecteurs de E . On définit les propositions :

(P) $\mathcal{E} = (\vec{x}_1, \vec{x}_2, \dots, \vec{x}_j)$ est une famille libre.

(Q) $\mathcal{F} = (u(\vec{x}_1), u(\vec{x}_2), \dots, u(\vec{x}_j))$ est une famille libre.

Quelle implication vraie existe entre les propositions (P) et (Q) ? Démontrer le résultat.

Correction : On a (Q) \Rightarrow (P). En effet, supposons que (Q) soit vraie, $\forall \alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_j \in \mathbb{K}$,

$$\begin{aligned} \alpha_1 \vec{x}_1 + \alpha_2 \vec{x}_2 + \dots + \alpha_j \vec{x}_j = u(\vec{0}) &\Rightarrow u(\alpha_1 \vec{x}_1 + \alpha_2 \vec{x}_2 + \dots + \alpha_j \vec{x}_j) = \vec{0} \\ &\Rightarrow \alpha_1 u(\vec{x}_1) + \alpha_2 u(\vec{x}_2) + \dots + \alpha_j u(\vec{x}_j) = \vec{0} \quad \text{car } u \text{ est linéaire} \\ &\Rightarrow \alpha_1 = \alpha_2 = \dots = \alpha_j = 0 \quad \text{car } (u(\vec{x}_1), u(\vec{x}_2), \dots, u(\vec{x}_j)) \text{ est libre} \end{aligned}$$

Donc \mathcal{E} est libre et on a bien (Q) \Rightarrow (P).

2. On suppose que $\text{rang } u = r$ avec

$$0 < r, \quad r < p, \quad r < q.$$

Soit $(\vec{f}_1, \vec{f}_2, \dots, \vec{f}_r)$ une base de $\text{Im } u$.

- (a) Montrer qu'il existe $\vec{e}_1, \vec{e}_2, \dots, \vec{e}_r$ appartenant à E tels que

$$u(\vec{e}_1) = \vec{f}_1, \quad u(\vec{e}_2) = \vec{f}_2, \quad \dots, \quad u(\vec{e}_r) = \vec{f}_r \quad \text{et} \quad (\vec{e}_1, \vec{e}_2, \dots, \vec{e}_r) \text{ libre.}$$

Correction : Puisque $\vec{f}_1, \vec{f}_2, \dots, \vec{f}_r$ appartiennent à $\text{Im } u$, alors il existe $\vec{e}_1, \vec{e}_2, \dots, \vec{e}_r$ appartenant à E tels que $u(\vec{e}_1) = \vec{f}_1, u(\vec{e}_2) = \vec{f}_2, \dots, u(\vec{e}_r) = \vec{f}_r$.

De plus, en utilisant la question précédente, puisque $(u(\vec{e}_1), u(\vec{e}_2), \dots, u(\vec{e}_r))$ est une famille libre, alors la famille $(\vec{e}_1, \vec{e}_2, \dots, \vec{e}_r)$ est libre.

- (b) On note k la dimension de $\text{Ker } u$. Soit $(\vec{e}'_1, \vec{e}'_2, \dots, \vec{e}'_k)$ une base de $\text{Ker } u$.

Montrer que $\mathcal{E} = (\vec{e}_1, \vec{e}_2, \dots, \vec{e}_r, \vec{e}'_1, \vec{e}'_2, \dots, \vec{e}'_k)$ est une famille libre.

Correction : $\forall \alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_r, \beta_1, \dots, \beta_k \in \mathbb{K}$,

$$\begin{aligned} \alpha_1 \vec{e}_1 + \dots + \alpha_r \vec{e}_r + \beta_1 \vec{e}'_1 + \dots + \beta_k \vec{e}'_k = \vec{0} &\Rightarrow u(\alpha_1 \vec{e}_1 + \dots + \alpha_r \vec{e}_r + \beta_1 \vec{e}'_1 + \dots + \beta_k \vec{e}'_k) = u(\vec{0}) \\ &\Rightarrow \alpha_1 u(\vec{e}_1) + \dots + \alpha_r u(\vec{e}_r) + \beta_1 u(\vec{e}'_1) + \dots + \beta_k u(\vec{e}'_k) = \vec{0} \\ &\hspace{15em} \text{car } u \text{ est linéaire} \\ &\Rightarrow \alpha_1 u(\vec{e}_1) + \dots + \alpha_r u(\vec{e}_r) = \vec{0} \quad \text{car } \vec{e}'_1, \dots, \vec{e}'_k \in \text{Ker } u \\ &\Rightarrow \alpha_1 \vec{f}_1 + \dots + \alpha_r \vec{f}_r = \vec{0} \quad \text{car } u(\vec{e}_i) = \vec{f}_i, \quad \forall i = 1, \dots, r \\ &\Rightarrow \alpha_1 = \dots = \alpha_r = 0 \quad \text{car } (\vec{f}_1, \dots, \vec{f}_r) \text{ base donc libre} \end{aligned}$$

De plus,

$$\begin{aligned} \begin{cases} \alpha_1 \vec{e}_1 + \dots + \alpha_r \vec{e}_r + \beta_1 \vec{e}'_1 + \dots + \beta_k \vec{e}'_k = \vec{0} \\ \alpha_1 = \dots = \alpha_r = 0 \end{cases} &\Rightarrow \beta_1 \vec{e}'_1 + \dots + \beta_k \vec{e}'_k = \vec{0} \\ &\Rightarrow \beta_1 = \dots = \beta_k = 0 \quad \text{car } (\vec{e}'_1, \dots, \vec{e}'_k) \text{ base donc libre} \end{aligned}$$

La famille \mathcal{E} est donc une famille libre.

- (c) En déduire que $\mathcal{E} = (\vec{e}_1, \vec{e}_2, \dots, \vec{e}_r, \vec{e}'_1, \vec{e}'_2, \dots, \vec{e}'_k)$ est une base de E .

Correction : $\dim \text{Im } u + \dim \text{Ker } u = \dim E \Leftrightarrow r + k = p$.

La famille $(\vec{e}_1, \vec{e}_2, \dots, \vec{e}_r, \vec{e}'_1, \vec{e}'_2, \dots, \vec{e}'_k)$ est libre et contient p vecteurs, c'est donc une base de E .