



## Devoir non surveillé 9 - Correction

### Remarques générales

- Pour l'exercice 1 :
  - Pour cet exercice très basique donné en temps libre, il n'est pas acceptable de faire des erreurs de calculs, ni de se tromper d'énoncé...
  - Il faut toujours vérifier la cohérence des valeurs propres avec la trace, mais aussi que les vecteurs propres trouvés sont bien des vecteurs propres (calculer  $AX$ )...
  - Si on a fait une erreur dans la recherche des valeurs propres, on doit obtenir un sous-espace propre associé égal à  $\{0\}$  (impossible!) et réaliser qu'on a fait une erreur.
  - Il faut justifier que  $A$  est diagonalisable : son polynôme caractéristique est scindé à racines simples (cela suffit...).
  - Il faut aussi justifier que  $B$  est diagonalisable : c'est possible dès qu'on connaît la dimension de  $E_{-2}(B)$  en utilisant rigoureusement une CNS du cours.
  - Pour la  $n$ -ième fois, il ne suffit pas de trouver un vecteur dans un noyau pour en obtenir une base, on a besoin d'un argument supplémentaire portant par exemple sur la dimension.
- La première partie du problème demandait davantage de réflexion et de recherche.
  - IA est dans le cours, pas toujours su...
  - Quand on demande 3 (ou 4) sous-espaces stables par  $f$  et qu'on en trouve 3 (ou 4), il faut encore s'assurer qu'ils sont bien distincts.
  - Les contre-exemples donnés sont souvent corrects, mais rares sont ceux qui justifient pourquoi ils répondent bien à la question.
  - Il y a parfois confusion entre un polynôme non scindé sur  $\mathbb{R}$  et un polynôme qui n'a aucune racine réelle, ce n'est pas la même chose...
  - IC2 La difficulté de cette question portait sur le caractère infini du nombre de droites stables. C'est souvent affirmé sans aucune justification...
  - Le théorème de la base incomplète a des hypothèses... il convient de les vérifier...

### Exercice

- On considère la matrice  $A \in \mathcal{M}_3(\mathbb{R})$  donnée par  $A = \begin{pmatrix} 2 & -1 & 1 \\ 1 & 0 & -1 \\ 2 & -2 & 1 \end{pmatrix}$ .

Le calcul donne  $\chi_A(\lambda) = (-1)^3 \det(A - \lambda I_3) = (\lambda - 1)(\lambda + 1)(\lambda - 3)$ . Et donc, les valeurs propres de  $A$  sont

$$\lambda_1 = -1, \quad \lambda_2 = 1 \quad \text{et} \quad \lambda_3 = 3.$$

Le polynôme caractéristique de  $A$  est scindé à racines simples et donc  $A$  est diagonalisable : chacun de ses sous-espaces propres est une droite vectorielle. La recherche des sous-espaces propres donne :

$$E_{-1}(A) = \text{Vect} \left\{ \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}, \quad E_1(A) = \text{Vect} \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right\} \quad \text{et} \quad E_3(A) = \text{Vect} \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}.$$

Ainsi, en posant  $P = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}$ , les formules de changement de base donnent

$$D_A = \begin{pmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 3 \end{pmatrix} = P^{-1}AP.$$

- On considère la matrice  $B = \begin{pmatrix} -1 & -1 & 2 \\ -1 & -1 & -2 \\ 2 & -2 & 2 \end{pmatrix}$ .

Le calcul donne  $\chi_A(\lambda) = (-1)^3 \det(B - \lambda I_3) = (\lambda + 2)^2(\lambda - 4)$ . Et donc :

$$\text{Sp}(B) = \{-2, 4\} \text{ avec } m_{-2}(B) = 2 \text{ et } m_4(B) = 1.$$

• **Sous-espace propre associé à 4 :** puisque  $m_4(B) = 1$ , on a  $\dim(E_4(B)) = 1$ .

On a les équivalences suivantes.

$$\begin{aligned} X = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in E_4(B) &\iff BX = 4X \\ &\iff \begin{cases} -x - y + 2z = 4x \\ -x - y - 2z = 4y \\ 2x - 2y + 2z = 4z \end{cases} \iff \begin{cases} -5x - y + 2z = 0 \\ -x - 5y - 2z = 0 \\ 2x - 2y - 2z = 0 \end{cases} \\ &\iff \begin{cases} x - y - z = 0 \\ x + y = 0 \end{cases} \iff \begin{cases} y = -x \\ z = 2x \end{cases} \end{aligned}$$

Et donc  $E_4(A) = \text{Vect} \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix} \right\}$ .

• **Sous-espace propre associé à -2 :** Puisque  $m_{-2}(B) = 2$ , il peut être de dimension 1 ou 2.

La matrice  $B + 2I_3 = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 2 \\ -1 & 1 & -2 \\ 2 & -2 & 4 \end{pmatrix}$  est de rang 1 donc son noyau  $E_{-2}(B)$  est de dimension 2. On a les relations suivantes sur les colonnes :  $C_1 + C_2 = 0$  et  $2C_2 + C_3 = 0$ . Donc :

$$E_{-2}(B) = \text{Vect} \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}.$$

• **Conclusion :**  $B \in \mathcal{M}_3(\mathbb{R})$  et  $\dim(E_4(B)) + \dim(E_{-2}(B)) = 1 + 2 = 3$  donc  $B$  est diagonalisable.

Ainsi, en posant  $P = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ -1 & 1 & 2 \\ 2 & 0 & 1 \end{pmatrix}$ , les formules de changement de base donnent

$$D_B = \begin{pmatrix} 4 & 0 & 0 \\ 0 & -2 & 0 \\ 0 & 0 & -2 \end{pmatrix} = P^{-1}BP.$$

**Problème**  
*Centrale PC 2015*

*Un corrigé de Jean-Christophe Bourgoïn et Sophie Sidaner*

**I - Première partie**

**I.A -** • Si  $F = \text{vect}(u)$  est stable par  $f$ ,  $f(u) \in \text{vect}(u)$  donc il existe  $\lambda \in \mathbb{K}$  tel que  $f(u) = \lambda u$ . Puisque  $F$  est une droite vectorielle engendré par  $u$ ,  $u$  est non nul donc  $u$  est bien un vecteur propre de  $f$ .

• Réciproquement si  $u$  est un vecteur propre de  $f$  associé à une valeur propre  $\lambda \in \mathbb{K}$ .  $u \neq 0_E$  donc  $\text{vect}(u)$  est une droite vectorielle. De plus, si  $v \in \text{vect}(u)$ , il existe  $k \in \mathbb{K}$  tel que  $v = ku$ . Par suite,  $f(v) = \lambda ku$  donc  $f(v) \in \text{vect}(u)$ .  $\text{vect}(u)$  est donc stable par  $f$ .

**I.B -**

**I.B.1)** Les sous-espaces  $\{0_E\}$  et  $E$  sont clairement stables par  $F$ , et distincts par hypothèse. Il y a donc au moins deux sous-espaces stables par  $F$ .

Considérons l'endomorphisme  $f$  de  $\mathbb{R}^2$  dont la matrice dans la base canonique de  $\mathbb{R}^2$  est  $\begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$ .

Si  $F$  est un sous-espace vectoriel stable autre que  $\{0_E\}$  et  $E$  alors  $\dim(F) = 1$ . D'après I.A,  $f$  admet alors un vecteur propre associé à une valeur propre réelle.

Le polynôme caractéristique de  $f$  est  $X^2 + 1$ . Celui-ci n'a pas de racines réelles,  $f$  n'admet donc pas de valeurs propres réelles puisqu'elles sont racines du polynôme caractéristique.

$f$  n'a donc que  $\{0_E\}$  et  $E$  comme sous-espaces propres stables.

**I.B.2)** Ici  $n \geq 2$ . Si  $f$  est non nul,  $\text{Ker}(f) \neq E$  et si  $f$  est non injective  $f \neq \{0_E\}$ . De plus,  $f(\text{Ker}(f)) = \{0_E\}$  donc  $\text{Ker}(f)$  est stable par  $f$ . Ainsi  $f$  admet au moins trois sous-espaces stables,  $\{0_E\}$ ,  $E$  et  $\text{Ker}(f)$ .

**Remarque :**  $n \geq 2$  est nécessaire car sinon on a  $\text{Ker}(f) = \{0_E\}$  ou  $\text{Ker}(f) = E$ .

Supposons de plus  $n$  impair.

D'après le cours  $\text{Im}(f)$  est stable par  $f$ .

Comme  $f$  est non injective,  $f$  étant un endomorphisme sur un espace de dimension finie  $f$  est non surjective donc  $\text{Im}(f) \neq E$ .  $f$  est non nul donc  $\text{Im}(f) \neq \{0_E\}$ . D'après le théorème du rang  $n = \text{rg}(f) + \dim(\text{Ker}(f))$ .

Par suite, si  $\text{Im}(f) = \text{Ker}(f)$  on a  $n = 2\text{rg}(f)$  et donc  $n$  est pair. Ce n'est pas le cas donc  $\text{Im}(f) \neq \text{Ker}(f)$ .

Ainsi,

$\text{Im}(f)$  est un quatrième sous-espace stable qui s'ajoute au trois autres.

Considérons l'endomorphisme  $f$  de  $\mathbb{R}^2$  dont la matrice dans la base canonique  $(e_1, e_2)$  de  $\mathbb{R}^2$  est  $\begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$ .

$f$  est non nul, non injective car  $\text{Ker}(f) = \text{vect}(e_1)$  donc  $f$  admet au moins trois sous-espaces stables. Supposons que  $F$  soit un autre sous-espace stable par  $f$ . On a alors  $\dim(F) = 1$  et de I.A.  $F$  est engendré par un vecteur propre de  $f$ . Le polynôme caractéristique de  $f$  est  $X^2$ .  $f$  admet donc comme seule valeur propre 0 donc  $F = \text{Ker}(f)$ .

Il n'y a donc que trois sous-espaces stables par  $f$ .

**I.C -**

**I.C.1)** Soient  $(u_1, u_2, \dots, u_k)$  une famille de  $k$  vecteurs propres de  $f$  associés respectivement à des valeurs propres  $(\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_k)$  et  $F = \text{vect}(u_1, u_2, \dots, u_k)$

Soit  $u \in F$ . Il existe  $(\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_k) \in \mathbb{K}^k$  tel que  $u = \sum_{i=1}^k \alpha_i u_i$ . On a alors  $f(u) = \sum_{i=1}^k \alpha_i \lambda_i u_i$  donc

$f(u) \in F$ . Ainsi  $\boxed{F \text{ est stable par } f.}$

L'endomorphisme induit par  $f$  sur un sous-espace propre  $F$  associé à la valeur propre  $\lambda \in \mathbb{K}$  est  $\boxed{\lambda Id_F.}$

**I.C.2)** Soit  $F$  un sous-espace stable de  $f$  de dimension au moins 2. Soit  $(u, v)$  une famille libre de  $F$ . On vérifie alors que pour tout  $(a, b) \in (\mathbb{K}^*)^2$  avec  $a \neq b$ , la famille  $(u + av, u + bv)$  est libre (à faire!)

La famille  $(\text{vect}(u + av))_{a \in \mathbb{K}^*}$  est donc une famille de droites vectorielles deux à deux distinctes, il y en a donc une infinité. De plus,  $u$  et  $v$  sont des vecteurs propres donc, d'après I.C.1)  $\text{vect}(u + av)$  est stable par  $f$  pour tout  $a \in \mathbb{K}^*$ .

Ainsi,  $\boxed{f \text{ admet une infinité de droites vectorielles stables par } f.}$

**I.C.3)** Si tout sous-espace vectoriel de  $f$  est stable par  $f$  toute droite vectorielle l'est aussi et donc tout vecteur de  $E$  est vecteur propre de  $f$ . Montrons que  $f$  admet une seule valeur propre.

Soit, pour tout  $u \in E$ ,  $\lambda_u \in \mathbb{K}$  tel que  $f(u) = \lambda_u u$ . Soit  $(u, v) \in E^2$ .

- Si  $(u, v)$  est libre. On a  $f(u + v) = \lambda_{u+v}(u + v) = \lambda_u u + \lambda_v v$  donc  $(\lambda_{u+v} - \lambda_u)u + (\lambda_{u+v} - \lambda_v)v = 0_E$ . La liberté de  $(u, v)$  impose  $\lambda_{u+v} = \lambda_u = \lambda_v$ .

- Si  $(u, v)$  est liée. Si  $u = 0_E$ , on a  $f(u) = \lambda_u 0_E$  et on peut convenir que  $\lambda_u = \lambda_v$ . On peut conclure la même chose si  $v = 0_E$ .

Si  $u \neq 0_E$  et  $v \neq 0_E$ , il existe  $\alpha \in \mathbb{K}^*$  tel que  $v = \alpha u$ . Par suite,  $f(v) = \alpha f(u) = \alpha \lambda_u u$  et  $f(v) = \lambda_v v = \alpha \lambda_v u$ . Comme  $u \neq 0_E$ ,  $\alpha \lambda_u = \alpha \lambda_v$  et comme  $\alpha \neq 0$ ,  $\lambda_u = \lambda_v$ .

Ainsi,  $f$  n'admet qu'une seule valeur propre et comme tout vecteur de  $E$  est vecteur propre

$\boxed{f \text{ est une homothétie vectorielle de rapport cette valeur propre.}}$

## I.D -

**I.D.1)** Soit  $(u_1, \dots, u_n)$  une base de vecteurs propres de  $f$ . Cette famille existe puisque  $f$  est diagonalisable.

Soit  $F$  un sous-espace par  $f$ . Si  $F = \{0_E\}$  ou  $F = E$ , on a immédiatement des sous espaces stables par  $f$  et supplémentaire de  $F$  à savoir respectivement  $E$  et  $\{0_E\}$ . Supposons  $F \neq \{0_E\}$  et  $F \neq E$ .

Soit  $(v_1, v_2, \dots, v_k)$  une base de  $F$ ,  $k$  étant donc la dimension de  $F$ . D'après le théorème de la base incomplète, puisque  $(v_1, v_2, \dots, v_k)$  est libre et puisque  $(u_1, \dots, u_n)$  est une famille génératrice de  $E$ , on peut adjoindre des vecteurs de  $(u_1, u_2, \dots, u_n)$  à  $(v_1, v_2, \dots, v_k)$  de sorte à obtenir une base de  $E$ .

Soit  $(u_{i_1}, u_{i_2}, \dots, u_{i_{n-k}})$  une telle famille de vecteurs. Par suite,  $\text{vect}((u_{i_1}, \dots, u_{i_2}, \dots, u_{i_{n-k}}))$  est un supplémentaire de  $F$  et d'après I.C.1) est stable par  $f$ .

**I.D.2)** Ici  $\mathbb{K} = \mathbb{C}$ . Donc le polynôme caractéristique de  $f$  admet au moins une racine dans  $\mathbb{C}$  et  $f$  admet au moins un vecteur propre. Soit  $F$  la somme directe des sous-espaces propres de  $f$ .  $F \neq \{0_E\}$  d'après ce qui précède.

Supposons  $F \neq E$ .  $F$  admet un supplémentaire  $G$  stable par  $G$  et  $G \neq \{0_E\}$  car  $F \neq E$ . L'endomorphisme  $f|_G$  a aussi un polynôme caractéristique scindé dans  $\mathbb{C}$  et donc un vecteur propre  $u$ .  $u$  est alors immédiatement vecteur propre de  $f$  et est donc dans  $F$ . Or,  $F$  et  $G$  sont supplémentaires donc  $u = 0_E$  ce qui est contradictoire avec  $u$  vecteur propre. Ainsi  $F = E$  et donc  $\boxed{f \text{ est diagonalisable.}}$

$\boxed{\text{Si } \mathbb{K} = \mathbb{R}, \text{ on ne peut pas conclure que } f \text{ est diagonalisable dans } \mathbb{R}.}$  Prenons par exemple l'endomorphisme de la question I.B.1) pour lequel les seuls sous-espaces stables sont  $\{0_E\}$  et  $E$  et donc tout sous-espace stable admet un supplémentaire stable et cet endomorphisme n'est pas diagonalisable dans  $\mathbb{R}$ .

## II - Deuxième partie

### II.A -)

**II.A.1)** Soit  $u \in F$ . Il existe  $(u_i)_{i \in \{1, \dots, p\}} \in \prod_{i=1}^p (F \cap E_i)$  tel que  $u = \sum_{i=1}^p u_i$ . Par suite,  $f(u) = \sum_{i=1}^p \lambda_i u_i$ .

Comme, pour tout  $i \in \{1, \dots, p\}$ ,  $F$  et  $E_i$  sont des sous-espaces vectoriels  $F \cap E_i$  l'est aussi et donc  $\lambda_i u_i \in F \cap E_i$ . Ainsi  $f(u) \in \bigoplus_{i=1}^p F \cap E_i$ .

$$F = \bigoplus_{i=1}^p F \cap E_i \text{ est donc stable par } f.$$

**II.A.2)** Les valeurs propres  $(\lambda_i)_{i \in \{1, \dots, p\}}$  deux à deux distinctes donc les sous-espaces vectoriels  $(E_i)_{i \in \{1, \dots, p\}}$  sont en somme directe. De plus,  $f$  est diagonalisable donc  $E = \bigoplus_{i=1}^p E_i$ . Par conséquent :

$$\text{il existe } (x_i)_{1 \leq i \leq p} \in \prod_{i=1}^p E_i \text{ unique tel que } x = \sum_{i=1}^p x_i.$$

**II.A.3)**  $(x_1, \dots, x_r)$  est une famille de vecteurs propres associés à des valeurs propres distinctes donc c'est une famille libre. De plus,  $(x_1, \dots, x_r)$  est immédiatement une famille génératrice de  $\text{vect}(x_1, \dots, x_r)$  donc  $(x_1, \dots, x_r)$  est une base de  $V_x$ .

**II.A.4)** On a, pour tout  $j \in \{1, \dots, r\}$ ,  $f^{j-1}(x) = \sum_{i=1}^r \lambda_i^{j-1} x_i \in V_x$ .

La matrice de  $(f^{j-1}(x))_{j \in \{1, \dots, r\}}$  dans la base  $\mathcal{B}_x$  est

$$\begin{pmatrix} 1 & \lambda_1 & \lambda_1^2 & \dots & \lambda_1^{r-1} \\ 1 & \lambda_2 & \lambda_2^2 & \dots & \lambda_2^{r-1} \\ \vdots & \vdots & \vdots & & \vdots \\ 1 & \lambda_r & \lambda_r^2 & \dots & \lambda_r^{r-1} \end{pmatrix}.$$

**II.A.5)** Le déterminant de la matrice de  $(f^{j-1}(x))_{j \in \{1, \dots, r\}}$  dans la base  $\mathcal{B}_x$  est un déterminant de Vandermonde qui vaut :  $\prod_{1 \leq i < j \leq n} (\lambda_j - \lambda_i)$ . Comme  $(\lambda_i)_{i \in [1, r]}$  est une famille de scalaires deux à deux distincts, ce déterminant est non nul.

Par suite, la famille  $(f^{j-1}(x))_{j \in \{1, \dots, r\}}$  est libre et étant de cardinal à égal à  $r$ , dimension de  $V_x$ , on a :

$$\text{c'est une base de } V_x.$$

**II.A.6)** Soit  $i \in [1, p]$ . D'après II.A.5) il existe  $(\alpha_{i,j})_{j \in \{1, \dots, r\}}$  tel que  $x_i = \sum_{j=1}^r \alpha_{i,j} f^{j-1}(x)$ . Comme  $F$  est stable par  $f$ ,  $F$  est de façon immédiate stable par  $f^k$  pour tout  $k \in \mathbb{N}$ . Comme  $x \in F$ , on a donc  $f^{j-1}(x) \in F$  pour tout  $j \in \{1, \dots, r\}$ . Par suite,  $\sum_{j=1}^r \alpha_{i,j} f^{j-1}(x) \in F$  et donc  $x_i \in F$ , ceci pour tout  $i \in \{1, \dots, p\}$ . On a

donc  $x \in \bigoplus_{i=1}^p F \cap E_i$ , ceci étant aussi immédiatement vrai pour  $0_E$ , on déduit que  $F \subset \bigoplus_{i=1}^p F \cap E_i$  puis par

double inclusion immédiate on a 
$$F = \bigoplus_{i=1}^p F \cap E_i$$

**II.B -)**

**II.B.1)** Soit  $i \in \{1, \dots, p\}$ . Comme  $p = n$  et que  $(\lambda_j)_{j \in [1, p]}$  sont deux à deux distincts,  $\lambda_i$  est une valeur propre d'ordre de multiplicité un. Par suite,  $\dim(E_i) = 1$ .

**II.B.2)** D'après II.B.1), pour tout  $i \in \{1, \dots, n\}$ ,  $E_i$  est engendré par un vecteur propre et donc d'après I.A  $E_i$  est stable par  $f$ . De plus, si  $D$  est une droite vectorielle stable par  $f$ , elle est engendrée par un vecteur propre d'après encore I.A et est donc l'un des sous-espaces propres  $E_i$  puisque pour tout  $i \in \{1, \dots, n\}$ ,  $\dim(E_i) = \dim(D) = 1$ . Par conséquent,  $E_1, E_2, \dots, E_n$  sont les seules droite vectorielles stables par  $f$ .  
Il y en a donc  $n$ .

**II.B.3)** Montrons que  $F$  est stable par  $f$  et  $\dim(F) = k$  si et seulement si il existe  $H \subset \{1, \dots, n\}$  avec  $\text{card}(H) = k$  tel que  $F = \bigoplus_{i \in H} E_i$ .

Soit  $H \subset \{1, \dots, n\}$  avec  $\text{card}(H) = k$ .

Soit, pour tout  $i \in \{1, \dots, n\}$ , un vecteur propre  $u_i \in E$  tel que  $E_i = \text{vect}(u_i)$ .

On a donc  $\bigoplus_{i \in H} E_i = \text{vect}((u_i)_{i \in H})$ . D'après I.C-1),  $\text{vect}((u_i)_{i \in H})$  est stable par  $f$  donc  $\bigoplus_{i \in H} E_i$  l'est aussi.

Soit  $F$  un sous-espace de dimension  $k$  et stable par  $f$ .

D'après II.A.6),  $F = F \subset \bigoplus_{i=1}^p F \cap E_i$ . Soit  $i \in \{1, \dots, n\}$ . Comme  $\dim(E_i) = 1$ , on a ou bien  $F \cap E_i = E_i$

ou bien  $F \cap E_i = \{0_E\}$ . Soit  $H = \{i \in [1, n]; F \cap E_i = E_i\}$ . On a donc  $F = \bigoplus_{i \in H} E_i$ . De plus,

$$\dim(F) = \dim\left(\bigoplus_{i \in H} E_i\right) = \sum_{i \in H} \dim(E_i) = \text{card}(H)$$

, donc  $\text{card}(H) = k$ .  $F$  est donc stable par  $f$  et  $\dim(F) = k$  si et seulement si il existe  $H \subset \{1, \dots, n\}$  avec  $\text{card}(H) = k$  tel que  $F = \bigoplus_{i \in H} E_i$ .

On déduit que le nombre de sous-espaces stables par  $f$  et de dimension  $k$  est le nombre de  $k$ -combinaisons de  $\{1, \dots, n\}$  c'est-à-dire,  $\binom{n}{k}$ .

**II.B.4)** Si  $n = 2$ , d'après II.B.2), Les sous-espaces stables sont  $\{0_E\}, E, E_1$  et  $E_2$ .

Si  $n \geq 3$ , d'après II.B.2) et II.B.3), il y a  $1 + \binom{n}{1} + \sum_{k=2}^{n-1} \binom{n}{k} + 1 = \sum_{k=0}^n \binom{n}{k} = 2^n$ , cette formule étant d'ailleurs valable pour  $n = 2$  et  $n = 1$ .

Les sous-espaces stables de  $f$  sont  $\{0_E\}, E_i, i \in [1, n]$  et  $\bigoplus_{i \in H} E_i$ , avec  $H \subset \{1, \dots, n\}$   $2 \leq \text{card}(H) \leq n-1$ .

### III - Troisième partie

#### III.A -)

**III.A.1)** Soit  $n \in \mathbb{N}$ . Soit  $P \in \mathbb{K}_n[X]$ . Si  $\deg(P) \leq 0$ ,  $P' = 0$  et donc  $D(P) \in \mathbb{K}_n[X]$ . Si  $\deg(P) \geq 1$ ,  $\deg(P') = \deg(P) - 1$  donc  $D(P) \in \mathbb{K}_n[X]$ .  $\mathbb{K}_n[X]$  est donc stable par  $D$ .

On a  $A_n = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & 0 & 2 & \ddots & \vdots \\ \vdots & & \ddots & \ddots & 0 \\ \vdots & & & \ddots & n \\ 0 & \cdots & \cdots & \cdots & 0 \end{pmatrix}$ .

#### III.A.2)

a) Soit  $L = \{p \in \mathbb{N}; \exists P \in F \text{ avec } \deg(P) = p\}$ . Cet ensemble est non vide vu que  $F$  est de dimension non nulle, il contient un polynôme non nul dont le degré est dans  $L$ . Supposons  $L$  non majorée.

En ce cas, il existe une suite  $(P_i)_{i \in \mathbb{N}}$  de polynômes tous non nuls de  $F$  et de degré strictement croissant. Cette famille est donc de degré échelonné donc est libre. Ce qui impose  $F$  de dimension infinie. Or,  $\dim(F)$  est finie, donc  $L$  est majorée.  $L \subset \mathbb{N}$  donc  $L$  admet un plus grand élément. Soit  $n$  celui-ci.

Par suite, il existe  $R \in F$  tel que  $\deg(R) = n$ .

De plus, pour tout  $P \in F$ ,  $\deg(P) \leq n$  donc  $F \subset \mathbb{K}_n[X]$ .

b) Pour tout  $i \in \{0, \dots, n\}$ , on montre par récurrence que  $\deg(D^i(R)) = n - i$ . Or, pour tout  $i \in \{0, \dots, n\}$ ,  $0 \leq n - i \leq n$ . Par suite,  $(D^i(R))_{0 \leq i \leq n}$  est une famille de polynômes tous non nuls et de degré échelonné donc  $(D^i(R))_{0 \leq i \leq n}$  est libre.

c) La famille  $(D^i(R))_{0 \leq i \leq n}$  est libre d'après la question précédente. Elle possède  $n + 1$  éléments qui sont tous dans  $\mathbb{K}_n[X]$  et  $\dim(\mathbb{K}_n[X]) = n + 1$  donc c'est une base de  $\mathbb{K}_n[X]$  donc  $\mathbb{K}_n[X] = \text{vect}(D^i(R))_{0 \leq i \leq n}$ . Par suite,  $\mathbb{K}_n[X] \subset F$ . De l'inclusion de III.A.1.a), on a  $F = \mathbb{K}_n[X]$ .

**III.A.3)** D'après III.A.1) et III.A.2)  $F$  est un sous-espace de dimension finie stable par  $D$  si et seulement si  $F = \{0_{\mathbb{K}[X]}\}$  ou bien il existe  $n \in \mathbb{N}$  tel que  $F = \mathbb{K}_n[X]$ .

Soit à présent  $F$  un sous espace stable par  $D$  de dimension infinie. Montrons que  $D = \mathbb{K}[X]$ .

Soit  $P \in \mathbb{K}[X]$ . Si  $P$  est nul,  $P \in D$ .

Supposons  $P$  non nul. Comme  $F$  est de dimension infinie il existe  $Q \in F$  avec  $\deg(Q) > \deg(P)$ . En effet, dans le cas contraire, on aurait  $F \subset \mathbb{K}_p[X]$ , où  $p = \deg(P)$  et  $F$  serait de dimension finie. Soit  $q = \deg(Q)$ . Comme  $F$  et  $\mathbb{K}_q[X]$  sont stables,  $F \cap \mathbb{K}_q[X]$  l'est aussi. De plus,  $\mathbb{K}_q[X] \cap F$  est de dimension finie donc il existe  $r \in \mathbb{N}$  tel que  $\mathbb{K}_q[X] \cap F = \mathbb{K}_r[X]$ . On a donc  $\mathbb{K}_r[X] \subset \mathbb{K}_q[X]$  donc  $r \leq q$ . De plus,  $Q \in \mathbb{K}_q[X] \cap F$  donc  $Q \in \mathbb{K}_r[X]$  donc  $q \leq r$ . Ainsi  $r = q$  donc  $\mathbb{K}_q[X] \cap F = \mathbb{K}_q[X]$ . Or,  $\deg(P) < \deg(Q)$  donc  $P \in \mathbb{K}_q[X]$  donc  $P \in F$ . Ainsi  $\mathbb{K}[X] \subset F$  et par double inclusion immédiate,  $F = \mathbb{K}[X]$ .

Les sous espaces stables de  $\mathbb{K}[X]$  par  $D$  sont donc les sous-espaces  $0_{\mathbb{K}[X]}$ ,  $\mathbb{K}_n[X]$ ,  $n \in \mathbb{N}$  et  $\mathbb{K}[X]$ .

#### III.B. -

**III.B.1)** Soit  $M = \{u \in E; \mathcal{B}_{f,u} \text{ est un base de } E\}$ . Montrons que  $M = E \setminus \text{Ker}(f^{n-1})$ .

Si  $\mathcal{B}_{f,u}$  est une base de  $E$ ,  $f^{n-1}(u) \neq 0_E$  donc  $u \in E \setminus \text{Ker}(f^{n-1})$ . L'inclusion  $M \subset E \setminus \text{Ker}(f^{n-1})$  s'en déduit.

Soit  $u \in E \setminus \text{Ker}(f^{n-1})$ . Montrons que  $\mathcal{B}_{f,u}$  est libre.

Soit  $(a_1, \dots, a_n) \in \mathbb{K}^n$  tel que  $\sum_{i=1}^n a_i f^{n-i}(u) = 0_E$ . Supposons  $a_1, \dots, a_n$  non tous nuls. Soit alors  $i_0 =$

$\max\{i \in \llbracket 1, n \rrbracket; a_i \neq 0\}$ . On a donc  $\sum_{i=1}^{i_0} a_i f^{n-i}(u) = 0_E$ . Comme  $f^n = 0$ ,  $f^k = 0$  pour tout  $k \geq n$ , en

composant par  $f^{i_0-1}$  à chaque membre de l'égalité précédente, on obtient donc  $a_{i_0}f^{n-1}(u) = 0_E$ . Comme  $f^{n-1}(u) \neq 0_E$ ,  $a_{i_0} = 0$  ce qui contredit  $a_{i_0} \neq 0$ . Par suite, pour tout  $i \in \{1, \dots, n\}$ ,  $a_i = 0$  et donc  $\mathcal{B}_{f,u}$  est libre. Il s'agit d'une famille de  $n$  vecteurs et comme  $\dim(E) = n$ ,  $\mathcal{B}_{f,u}$  est une base de  $E$ . Ainsi  $E \setminus \text{Ker}(f^{n-1}) \subset M$  et par double inclusion  $M = E \setminus \text{Ker}(f^{n-1})$ .

III.B.2) La matrice de  $f$  dans  $\mathcal{B}_{f,u}$  est :

$$\begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & 0 & 1 & \ddots & \vdots \\ \vdots & & \ddots & \ddots & 0 \\ \vdots & & & \ddots & 1 \\ 0 & \cdots & \cdots & \cdots & 0 \end{pmatrix}.$$

III.B.3) Soit  $u \in E$  tel que  $\mathcal{B}_{f,u}$  soit une base de  $E$ .

Soit  $\mathcal{B}'_{f,u} = ((i-1)!f^{n-i}(u))_{1 \leq i \leq n}$ .  $\mathcal{B}'_{f,u}$  est alors clairement aussi une base de  $E$ . De plus, pour tout  $i \in \{2, \dots, n\}$ ,  $f((i-1)!f^{n-i}(u)) = (i-1) \left( ((i-1)-1)!f^{n-(i-1)}(u) \right)$  et pour  $i = 1$ ,  $f((i-1)!f^{n-i}(u)) = 0_E$ . Par conséquent, la matrice de  $f$  dans  $\mathcal{B}'_{f,u}$  est bien  $A_{n-1}$ .

III.B.4) Soit  $u \in E$  tel que  $\mathcal{B}_{f,u}$  soit une base de  $E$ . D'après III.B.3),  $f$  et  $D_{|\mathbb{K}_{n-1}[X]}$  ont la même matrice représentative dans respectivement les bases  $(X^{i-1})_{1 \leq i \leq n}$  et  $\mathcal{B}'_{f,u} = (u_{i-1})_{1 \leq i \leq n}$ , où on a noté,  $u_{i-1} = (i-1)!f^{n-i}(u)$  pour tout  $i \in \{1, \dots, n\}$ .

Soit  $g$  l'unique application linéaire de  $E$  dans  $\mathbb{K}_{n-1}[X]$  telle que pour tout  $i \in \{1, \dots, n\}$ ,  $g(X^{i-1}) = u_{i-1}$ .  $g$  est un isomorphisme puisque  $g$  transforme une base en une base et la matrice de  $g$  dans la base  $\mathcal{B}'_{f,u}$  et la base canonique de  $\mathbb{K}_{n-1}[X]$  est la matrice identité  $I_n$ . De plus,  $g^{-1}of = D_{|\mathbb{K}_{n-1}[X]}og^{-1}$  puisque la matrice représentative de ces deux applications linéaires est  $A_{n-1}$ .

Si  $F$  est un sous-espace de  $E$  stable par  $f$ ,  $g^{-1}(f(F)) \subset g^{-1}(F)$ . Et donc  $D_{|\mathbb{K}_{n-1}[X]}(g^{-1}(F)) \subset g^{-1}(F)$  donc  $g^{-1}(F)$  est stable par  $D_{|\mathbb{K}_{n-1}[X]}$ . Réciproquement si  $F$  est un sous-espace de  $E$  tel que  $g^{-1}(F)$  soit stable par  $D_{|\mathbb{K}_{n-1}[X]}$ , on a  $D_{|\mathbb{K}_{n-1}[X]}(g^{-1}(F)) \subset g^{-1}(F)$  donc  $g^{-1}(f(F)) \subset g^{-1}(F)$  donc  $gog^{-1}(f(F)) \subset g(g^{-1}(F))$  donc  $f(F) \subset F$  donc  $F$  est stable par  $f$ . Ainsi  $F$  est un sous-espace stable par  $f$  si et seulement si  $g^{-1}(F)$  est stable par  $D_{|\mathbb{K}_{n-1}[X]}$ . D'après III.A.3),  $F$  est un sous-espace stable par  $f$  si et seulement si  $g^{-1}(F) = \{0_{\mathbb{K}[X]}\}$  ou  $g^{-1}(F) = \mathbb{K}_r[X]$ , où  $r \in \llbracket 0, n-1 \rrbracket$ . Par définition de  $g$ ,

$F$  est donc un sous-espace stable par  $f$  équivaut à  $F = \{0_E\}$  ou  $F = \text{vect}((u_{i-1})_{i \in \{1, \dots, r\}})$ , où  $r \in \llbracket 1, n \rrbracket$ . Il y

Pour tout  $i \in \{0, \dots, n\}$   $\text{Ker}(f^i)$  est un sous-espace stable par  $f$ . En effet, si  $u \in \text{Ker}(f^i)$ ,  $f^i(u) = 0_E$  donc  $f(f^i(u)) = 0_E$  donc  $f^i(f(u)) = 0_E$  donc  $f(u) \in \text{Ker}(f^i)$ .

De plus, clairement  $\text{Ker}(f^i) \subset \text{Ker}(f^{i+1})$ .

Montrons que cette inclusion est stricte pour tout  $i \in \{0, \dots, n-1\}$ . Soit  $i \in \{0, \dots, n-1\}$ . Supposons que  $\text{Ker}(f^i) = \text{Ker}(f^{i+1})$ . Soit  $u \in E$  tel que  $f^{n-1}(u) \neq 0_E$ . On a  $f^n(u) = f^{i+1}(f^{n-i-1}(u))$  et  $f^n(u) = 0_E$ . Par conséquent  $f^{n-i-1}(u) \in \text{Ker}(f^{i+1})$ . Comme  $\text{Ker}(f^{i+1}) = \text{Ker}(f^i)$ ,  $f^{n-i-1}(u) \in \text{Ker}(f^i)$  donc  $f^i(f^{n-i-1}(u)) = 0_E$  donc  $f^{n-1}(u) = 0_E$ . Or,  $f^{n-1}(u) \neq 0_E$ . On a donc une contradiction, ainsi l'inclusion  $\text{Ker}(f^i) \subset \text{Ker}(f^{i+1})$  est stricte. Les sous-espaces  $\text{Ker}(f^i)$  sont donc deux à deux distincts pour tout  $i \in \{0, \dots, n\}$ , il y en a donc  $n+1$  et ils sont tous stables par  $f$ .

Par suite, les sous-espaces stables par  $f$  sont les sous-espaces  $\text{Ker}(f^i)$ , où  $i \in \{0, \dots, n\}$ .



## IV - Quatrième partie

IV.A -)  $MX_i$  étant la colonne  $i$  de  $M$ , par définition de la matrice d'un endomorphisme dans une base,

la matrice de  $f$  dans  $\mathcal{B}_n$  est  $M$ .

IV.B -) Le polynôme caractéristique  $\chi_f$  de  $f$  étant unitaire de degré  $n$ , il tend vers  $-\infty$  en  $-\infty$  et  $+\infty$  en  $+\infty$ ; comme il change de signe et est une fonction continue réelle, il admet au moins une racine réelle donc  $f$  a au moins une valeur propre.

IV.C -)

IV.C.1)  $X$  et  $Y$  sont bien des vecteurs de  $\mathbb{R}^n$  puisque pour tout  $i$ ,  $x_i = \Re(z_i)$  et  $y_i = \Im(z_i)$ . Soient  $(a, b)$  un couple de réels tels que  $aX + bY = 0$  ce qui équivaut à  $(a - ib)Z + (a + ib)\bar{Z} = 0$ . comme  $MZ = \lambda Z$ ,  $M\bar{Z} = \bar{\lambda}\bar{Z}$ .  $Z$  et  $\bar{Z}$  sont des vecteurs propres de  $M$  associés à deux valeurs propres distinctes (car  $\lambda \notin \mathbb{R}$ ), ils forment une famille libre donc  $a - ib = a + ib = 0$  ce qui équivaut à  $a = b = 0$  ce qui prouve que  $(X, Y)$  est libre.

IV.C.2) On a immédiatement :

$$\begin{cases} 2MX = MZ + M\bar{Z} = 2\Re((\alpha + i\beta)(X + iY)) = 2(\alpha X - \beta Y) \\ 2MY = \frac{1}{i}(MZ - M\bar{Z}) = 2\Im((\alpha + i\beta)(X + iY)) = 2(\beta X + \alpha Y) \end{cases}$$

ainsi le plan vectoriel  $F$  est stable par  $f$  et la matrice de  $f_F$  dans  $(X, Y)$  est  $M_F = \begin{pmatrix} \alpha & \beta \\ -\beta & \alpha \end{pmatrix}$

IV.D -) Soit  $E$  un espace vectoriel de **dimension  $n$  non nulle** et un endomorphisme  $f$  de  $E$  admet de matrice  $M$  dans une base  $\mathcal{B}$  donnée de  $E$ . Si  $f$  a une valeur propre réelle  $\lambda$ , tout vecteur propre de  $f$  associé à  $\lambda$  engendre une droite stable par  $f$ .

Si  $f$  n'a pas de valeur propre réelle, sa matrice  $M$  admet au moins une valeur propre complexe  $\lambda$  ( $n \neq 0$ ). En reprenant les notations de la question C, les vecteurs  $x$  et  $y$  de  $E$  de matrices  $X$  et  $Y$  dans la base  $\mathcal{B}$  engendrent un plan stable par  $E$ . Ainsi :

tout endomorphisme d'un espace vectoriel réel de dimension finie non nulle admet une droite ou un plan stable.

IV.E -) Soit l'endomorphisme de  $\mathbb{R}[X]$  défini par  $f(P) = PX$ . Si  $P$  est non nul,  $\deg(f(P)) = \deg(P) + 1$  donc  $f(P)$  ne peut pas être colinéaire à  $P$ ; de plus  $P, f(P), f^2(P)$  est une famille libre (car étagée en degré) donc  $P$  ne peut pas appartenir à un plan stable.

L'endomorphisme de  $\mathbb{R}[X]$  défini par  $f(P) = PX$  n'admet ni droite ni plan stable.