



Devoir surveillé 3 - Correction

Problème 1

Partie I : une intégrale à paramètre.

On considère dans cette partie la fonction F définie par $F(x) = \int_0^{+\infty} \frac{\text{Arctan}(ux)}{1+u^2} du$.

1. Pour $x \in \mathbb{R}$ et pour $u \geq 0$, on pose $g(x, u) = \frac{\text{Arctan}(ux)}{1+u^2}$.

- Pour tout $u \geq 0$: la fonction $x \mapsto g(x, u)$ est continue sur \mathbb{R} .
- Pour tout $x \in \mathbb{R}$: la fonction $u \mapsto g(x, u)$ est continue par morceaux sur $[0, +\infty[$.
- Hypothèse de domination : on a

$$\forall (x, u) \in \mathbb{R} \times [0, +\infty[, \quad |g(x, u)| \leq \frac{\pi}{2(1+u^2)} = \varphi(u).$$

Et φ est continue et intégrable sur $[0, +\infty[$ (vu dans le cours).

D'après le théorème de continuité sous le signe intégrale, la fonction F est définie et continue sur \mathbb{R} .

2. Soit $x \in \mathbb{R}$. On a $F(-x) = \int_0^{+\infty} \frac{\text{Arctan}(-ux)}{1+u^2} dt = - \int_0^{+\infty} \frac{\text{Arctan}(ux)}{1+u^2} dt = -F(x)$.

La fonction F est impaire.

Soient $x, y \in \mathbb{R}$ tels que $x \leq y$. Comparons $F(x)$ et $F(y)$. Pour tout $u \geq 0$, on a $xu \leq yu$ et comme Arctan est croissante :

$$\forall u \in [0, +\infty[, \quad \frac{\text{Arctan}(ux)}{1+u^2} \leq \frac{\text{Arctan}(uy)}{1+u^2}.$$

Par positivité de l'intégrale, on obtient $F(x) \leq F(y)$ et donc la fonction F est croissante.

3. Soit $x > 0$. Pour tout $u \in [0, +\infty[$, on a $\frac{\text{Arctan}(ux)}{1+u^2} \geq 0$ donc par positivité de l'intégrale, $F(x) \geq 0$.

Si on a vait $F(x) = 0$, puisque $u \mapsto \frac{\text{Arctan}(ux)}{1+u^2}$ est **positive et continue** sur $[0, +\infty[$, on aurait :

$$\forall u \in [0, +\infty[, \quad \frac{\text{Arctan}(ux)}{1+u^2} = 0$$

ce qui est évidemment faux. Donc $F(x) \neq 0$. On a bien démontré :

Pour tout $x > 0$, on a $F(x) > 0$.

4. On a clairement $F(0) = 0$ et

$$F(1) = \int_0^{+\infty} \frac{\text{Arctan}(u)}{1+u^2} du = \left[\frac{1}{2} \text{Arctan}^2(u) \right]_{u=0}^{u \rightarrow +\infty} = \frac{1}{2} \lim_{u \rightarrow +\infty} \text{Arctan}^2(u) - \frac{1}{2} \text{Arctan}^2(0).$$

Il reste $F(1) = \frac{\pi^2}{8}$.

5. On reprend la fonction g définie en question 1.

- Pour tout $\boxed{u > 0}$: $\lim_{x \rightarrow +\infty} g(x, u) = \frac{\pi}{2(1+u^2)} = \ell(u)$.
- Pour tout $x \in \mathbb{R}$: la fonction $u \mapsto g(x, u)$ et la fonction ℓ sont continues par morceaux sur $[0, +\infty[$.
- Hypothèse de domination : on a

$$\forall (x, u) \in \mathbb{R} \times]0, +\infty[, \quad |g(x, u)| \leq \frac{\pi}{2(1+u^2)} = \varphi(u).$$

Et φ est continue et intégrable sur $]0, +\infty[$ (vu dans le cours).

D'après le théorème de convergence dominée à paramètre continu, on a :

$$\lim_{x \rightarrow +\infty} F(x) = \int_0^{+\infty} \frac{\pi}{2(1+u^2)} du.$$

Après calculs : $\boxed{\lim_{x \rightarrow +\infty} F(x) = \frac{\pi^2}{4}}$.

6. Pour $x \in \mathbb{R}$ et pour $u \geq 0$, on pose encore $g(x, u) = \frac{\text{Arctan}(ux)}{1+u^2}$.

Alors g admet une dérivée partielle par rapport à x et

$$\forall x \in \mathbb{R}, \forall u \geq 0, \quad \frac{\partial g}{\partial x}(x, u) = \frac{u}{(1+u^2)(1+u^2x^2)}.$$

- Pour tout $u \geq 0$: la fonction $x \mapsto \frac{\partial g}{\partial x}(x, u)$ est continue sur $]0, +\infty[$.
- Pour tout $x \in]0, +\infty[$:
 - la fonction $u \mapsto g(x, u)$ est continue par morceaux et intégrable sur $[0, +\infty[$ (question 1).
 - la fonction $u \mapsto \frac{\partial g}{\partial x}(x, u)$ est continue par morceaux sur $[0, +\infty[$.
- Hypothèse de domination restreinte : Soit $J = [a, b] \subset]0, +\infty[$. On a

$$\forall (x, u) \in [a, b] \times [0, +\infty[, \quad \left| \frac{\partial g}{\partial x}(x, u) \right| = \left| \frac{u}{(1+u^2)(1+u^2x^2)} \right| \leq \left| \frac{u}{(1+u^2)(1+u^2a^2)} \right| = \psi_J(u).$$

Et ψ_J est continue par morceaux sur $[0, +\infty[$. Montrons qu'elle est intégrable sur $[0, +\infty[$.

Puisque $a > 0$, on a

$$|\psi_J(u)| = \left| \frac{u}{(1+u^2)(1+u^2a^2)} \right| \underset{u \rightarrow +\infty}{\sim} \frac{1}{a^2u^3}.$$

Or, $u \mapsto \frac{1}{a^2u^3}$ est intégrable sur $[1, +\infty[$ (Riemann avec $\alpha = 3 > 1$), donc par comparaison, l'application $u \mapsto \frac{1}{(1+u^2)(1+u^2a^2)}$ l'est aussi. Comme elle est continue sur $[0, 1]$, on a finalement

$$u \mapsto \frac{u}{(1+u^2)(1+u^2x^2)} \text{ est intégrable sur } [0, +\infty[.$$

D'après le théorème de dérivabilité sous le signe intégrale, la fonction F est de classe \mathcal{C}^1 sur tout segment $J \subset]0, +\infty[$, donc

$$\boxed{F \text{ est de classe } \mathcal{C}^1 \text{ sur }]0, +\infty[.}$$

La formule de Leibniz donne $\forall x > 0, \quad F'(x) = \int_0^{+\infty} \frac{u}{(1+u^2)(1+u^2x^2)} du.$

7. On suppose que $x \in]0, 1[\cup]1, +\infty[$. Le calcul donne facilement

$$\forall u \in \mathbb{R}, \quad \frac{u}{(1+u^2)(1+u^2x^2)} = \frac{1}{1-x^2} \left(\frac{u}{1+u^2} - \frac{x^2u}{1+u^2x^2} \right).$$

8. On suppose que $x \in]0, 1[\cup]1, +\infty[$. Soit $X > 0$, on a

$$\begin{aligned} \int_0^X \left(\frac{u}{1+u^2} - \frac{x^2u}{1+u^2x^2} \right) du &= \left[\frac{1}{2} \ln(1+u^2) - \frac{1}{2} \ln(1+x^2u^2) \right]_0^X \\ &= \frac{1}{2} \ln(1+X^2) - \frac{1}{2} \ln(1+x^2X^2) \\ &= \frac{1}{2} \ln \left(\frac{1+X^2}{1+x^2X^2} \right) \xrightarrow{X \rightarrow +\infty} \frac{1}{2} \ln \left(\frac{1}{x^2} \right) = -\ln(x) \end{aligned}$$

En reportant dans l'expression intégrale de F' , on obtient $\forall x \in]0, 1[\cup]1, +\infty[, \quad F'(x) = \frac{\ln(x)}{x^2-1}$.

En déduire que pour tout $x \in]0, 1[\cup]1, +\infty[$, on a $F'(x) = \frac{\ln(x)}{x^2-1}$.

9. On a vu que F est de classe \mathcal{C}^1 sur $]0, +\infty[$ donc F' est continue en 1. Or, pour tout $x \in]0, 1[\cup]1, +\infty[$ on a

$$F'(x) = \frac{\ln(x)}{x^2-1} \underset{x \rightarrow 1}{\sim} \frac{\ln(x)}{2(x-1)} \underset{x \rightarrow 1}{\xrightarrow{}} \frac{1}{2}.$$

Par conséquent, $F'(1) = \frac{1}{2}$.

10. On a les hypothèses suivantes :

- F est continue sur \mathbb{R}
- F est dérivable sur $]0, +\infty[$
- $\lim_{x \rightarrow 0^+} F'(x) = \lim_{x \rightarrow 0^+} \frac{\ln(x)}{(x-1)} = +\infty$

Par le théorème de la limite de la dérivée :

La fonction F n'est pas dérivable en 0^+ et son graphe admet en ce point une demi-tangente verticale.

La fonction F est impaire donc son graphe admet aussi une demi-tangente verticale en 0^- .

11. Graphe de F :

Partie II : calcul de $\sum_{n=1}^{+\infty} \frac{1}{n^2}$.

12. La fonction h est continue sur $]0, 1[$.

De plus $\lim_{x \rightarrow 0} h(x) = 0$ (croissances comparées) et $\lim_{x \rightarrow 1} h(x) = \frac{1}{2}$ (car $\ln(x) \underset{x \rightarrow 1}{\sim} (x-1)$).

Donc h est prolongeable en une fonction **continue** sur le **segment** $[0, 1]$. Par conséquent $\boxed{\text{la fonction } h \text{ est bornée sur }]0, 1[}$

13. La fonction $x \mapsto h(x)x^{2n}$ est continue sur $]0, 1[$, et par la question précédente, il existe une constante $M \geq 0$ telle que :

$$\forall x \in]0, 1[, \quad |h(x)x^{2n}| \leq Mx^{2n}.$$

Or $x \mapsto Mx^{2n}$ est intégrable sur $[0, 1]$, a fortiori sur $]0, 1[$. Donc, par comparaison, $x \mapsto h(x)x^{2n}$ l'est aussi d'où l'existence de I_n .

Puis, par inégalité triangulaire et positivité de l'intégrale, on a :

$$|I_n| \leq \int_0^1 |h(x)x^{2n}| dx \leq M \int_0^1 x^{2n} dx = \frac{M}{2n+1}.$$

Par le théorème d'encadrement, on obtient $\boxed{\lim_{n \rightarrow +\infty} I_n = 0}$.

14. Pour $k \in \mathbb{N}$, on pose $a_k = \int_0^1 x^{2k} \ln(x) dx$.

La fonction $x \mapsto x^{2k} \ln(x)$ est continue sur $]0, 1]$ et $|x^{2k} \ln(x)| = O(\ln(x))$ $\underset{x \rightarrow 0}{\rightarrow}$.

Or la fonction \ln est intégrable sur $]0, 1]$, donc par comparaison, $x \mapsto x^{2k} \ln(x)$ l'est aussi.

L'intégrale a_k est donc bien définie. Pour la calculer, on effectue une intégration par parties.

On pose $u(x) = \ln(x)$, $v(x) = \frac{x^{2k+1}}{2k+1}$. Les fonctions u et v sont de classe \mathcal{C}^1 sur $]0, 1]$ et on a :

$$u(x)v(x) = \frac{x^{2k+1} \ln(x)}{2k+1} \xrightarrow{x \rightarrow 0^+} 0.$$

On peut donc effectuer l'intégration par parties directement dans l'intégrale impropre convergente.

$$a_k = \left[\frac{x^{2k+1} \ln(x)}{2k+1} \right]_0^1 - \frac{1}{2k+1} \int_0^1 x^{2k} dx = 0 - \frac{1}{2k+1} \left[\frac{x^{2k+1}}{2k+1} \right]_0^1.$$

Finalement, $\forall k \in \mathbb{N}, a_k = -\frac{1}{(2k+1)^2}$.

15. On justifie d'abord l'existence de $\int_0^1 \frac{\ln(x)}{x^2-1} dx$. La fonction $x \mapsto \frac{\ln(x)}{x^2-1}$ est continue sur $]0, 1[$.

En 1 elle est prolongeable par continuité donc intégrable au voisinage de 1.

De plus, $\frac{\ln(x)}{x^2-1} \underset{x \rightarrow 0}{\sim} -\ln(x)$. Comme \ln est intégrable au voisinage de 0, la fonction $x \mapsto \frac{\ln(x)}{x^2-1}$ l'est aussi d'où la

convergence de $\int_0^1 \frac{\ln(x)}{x^2-1} dx$.

On sait que $\lim_{n \rightarrow +\infty} I_n = \lim_{n \rightarrow +\infty} \int_0^1 \frac{x^{2n+2} \ln(x)}{x^2-1} dx = 0$

Par conséquent :

$$\begin{aligned} -\sum_{k=0}^n \frac{1}{(2k+1)^2} &= \sum_{k=0}^n \int_0^1 x^{2k} \ln(x) dx = \int_0^1 \left(\sum_{k=0}^n x^{2k} \right) \ln(x) dx \\ &= \int_0^1 \frac{1-x^{2(n+1)} \ln(x)}{1-x^2} dx = \int_0^1 \frac{\ln(x)}{1-x^2} dx - \int_0^1 \frac{x^{2(n+1)} \ln(x)}{1-x^2} dx \\ &= -\int_0^1 \frac{\ln(x)}{x^2-1} dx + I_n \end{aligned}$$

On a donc bien $\lim_{n \rightarrow +\infty} \sum_{k=0}^n \frac{1}{(2k+1)^2} = \int_0^1 \frac{\ln(x)}{x^2-1} dx$.

16. Si $0 < a < b < 1$, puisque pour tout $x \in [a, b]$, $F'(x) = \frac{\ln(x)}{x^2-1} dx$, on a :

$$\int_a^b \frac{\ln(x)}{x^2-1} dx = [F(x)]_a^b = F(b) - F(a).$$

Et comme F est continue en 0 et en 1, lors que $a \rightarrow 0$ et $b \rightarrow 1$, on obtient :

$$\int_0^1 \frac{\ln(x)}{x^2-1} dx = F(1) - F(0) = \frac{\pi^2}{8}.$$

17. Cela donne en particulier avec les questions précédentes :

$$\sum_{k=0}^{+\infty} \frac{1}{(2k+1)^2} = \int_0^1 \frac{\ln(x)}{x^2-1} dx = \frac{\pi^2}{8}.$$

De plus, pour tout $n \in \mathbb{N}^*$, en séparant les termes pairs et impairs, on a :

$$\sum_{n=1}^{2N} \frac{1}{n^2} = \sum_{k=0}^{N-1} \frac{1}{(2k+1)^2} + \sum_{k=1}^N \frac{1}{(2k)^2}.$$

Si on note $S = \sum_{n=1}^{+\infty} \frac{1}{n^2}$, lors que $N \rightarrow +\infty$ dans l'égalité précédente, on obtient $S = \frac{\pi^2}{8} + \frac{S}{4}$ et donc :

$$S = \sum_{n=1}^{+\infty} \frac{1}{n^2} = \frac{\pi^6}{8}.$$

Problème 2

Partie I : une caractérisation

1. On suppose que $\text{Im}(f) = \text{Ker}(f)$.

(a) Puisque E est de dimension finie, par le théorème du rang :

$$\text{Ker}(f) + \text{Im}(f) = \dim(E).$$

Et puisque $\text{Im}(f) = \text{Ker}(f)$, on obtient $n = 2\text{rg}(f)$ est un entier pair.

On a donc aussi $\text{rg}(f) = \frac{n}{2}$.

(b) Soit $x \in E$. On a donc $f(x) \in \text{Im}(f) = \text{Ker}(f)$. Par conséquent, $f(f(x)) = 0$.

On a démontré que pour tout $x \in E$, $f \circ f(x) = 0$. C'est la définition de

$$f \circ f = 0 \text{ (endomorphisme nul).}$$

2. On suppose que $f \circ f = 0$ et que $n = 2\text{rg}(f)$.

- Soit $y \in \text{Im}(f)$. Ainsi, il existe $x \in E$ tel que $y = f(x)$.

Puisque $f \circ f = 0$, on a donc $f(y) = f \circ f(x) = 0$ et pas suite $y \in \text{Ker}(f)$.

On a donc démontré $\text{Im}(f) \subset \text{Ker}(f)$.

- Par le théorème du rang, on a $\text{Ker}(f) + \text{Im}(f) = \dim(E) = 2\text{rg}(f)$.

Et donc $\dim(\text{Ker}(f)) = \dim(\text{Im}(f)) = \text{rg}(f)$.

Conclusion : les deux points précédents donnent bien $\text{Im}(f) = \text{Ker}(f)$.

3. **Application :** Par un produit par bloc, on a donc $B^2 = \begin{pmatrix} A^2 - I_n & 0_n \\ 0_n & A^2 - I_n \end{pmatrix}$.

Les résultats précédents démontrés pour les endomorphismes s'adaptent pour les matrices.

- Supposons que $\text{Im}(B) = \text{Ker}(B)$. Par la question 1, on a $B^2 = 0_{2n}$. On a donc $A^2 = I_n$ ce qui signifie que que A est la matrice d'une symétrie.
- Supposons que A est la matrice d'une symétrie. On a donc $A^2 = I_n$ et $B^2 = 0_{2n}$.

On veut utiliser la question 2. Il reste donc à montrer que $\text{rg}(B) = \frac{2n}{2} = n$.

On considère la matrice $C = \begin{pmatrix} I_n & 0_n \\ -A & I_n \end{pmatrix}$. Un produit par blocs donne :

$$BC = \begin{pmatrix} 0_n & 0_n \\ -I_n & A \end{pmatrix}.$$

Or, la matrice C est inversible (car de rang $2n$) donc $\text{rg}(B) = \text{rg}(BC) = n$, ce qu'on voulait.

On a donc bien par la question 2, $\text{Im}(B) = \text{Ker}(B)$.

On a bien démontré $\text{Im}(B) = \text{Ker}(B)$ si et seulement si A est la matrice d'une symétrie.

Partie II : cas où $n = 2$

4. (a) Si on note $\mathcal{B} = (e_1, e_2)$, par définition on a donc :

- $f(e_1) = \alpha e_1 + \frac{\alpha}{\beta} e_2 = \frac{\alpha}{\beta}(\beta e_1 + e_2) \neq 0$ car α, β sont non nuls.
- $f(e_2) = -\alpha\beta e_1 - \alpha e_2 = -\alpha(\beta e_1 + e_2)$ colinéaire à $f(e_1)$.

Ainsi, $\text{rg}(f) = \text{rg}\{f(e_1), f(e_2)\} = 1$.

De plus, par un calcul rapide, on trouve $\mathcal{M}_{\mathcal{B}}(f)^2 = 0$ et donc $f \circ f = 0$.

Par la question 2, on a donc $\boxed{\text{Im}(f) = \text{Ker}(f)}$.

(b) On calcule le polynôme caractéristique de f (qui est aussi celui de $\mathcal{M}_{\mathcal{B}}(f)$).

$$\chi_f(X) = (-1)^2 \det(f - XId) = \begin{vmatrix} \alpha - X & -\alpha\beta \\ \alpha/\beta & -\alpha - X \end{vmatrix} = (\alpha - X)(-\alpha - X) + \alpha^2 = X^2.$$

Les valeurs propres de l'endomorphisme f sont les racines de χ_f et donc $\text{Sp}(f) = \{0\} = \text{Sp}(\mathcal{M}_{\mathcal{B}}(f))$.

Si f était diagonalisable, il existerait une base de \mathbb{R}^2 dans laquelle la matrice de f est diagonale, avec des coefficients diagonaux nuls et donc f serait l'endomorphisme nul, ce qui n'est pas le cas puisque $\text{rg}(f) = 1$. Ainsi :

$\boxed{\text{l'endomorphisme } f \text{ n'est pas diagonalisable.}}$

5. Soit f un endomorphisme de E vérifiant $\text{Im}(f) = \text{Ker}(f)$. On note M sa matrice dans la base canonique \mathcal{B} .

Par la question 1, on a $\text{rg}(f) = 1$. Donc les colonnes de M sont liées : elles sont toutes deux dans $\text{Vect}\{C\}$ pour un certain $C = \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}$ non nul.

Ainsi, il existe λ et μ réels, tels que $M = \begin{pmatrix} \lambda a & \mu a \\ \lambda b & \mu b \end{pmatrix}$.

Toujours par la question 1, on a $M^2 = 0$ ce qui donne après calculs $(\lambda a + \mu b) \begin{pmatrix} \lambda a & \mu a \\ \lambda b & \mu b \end{pmatrix} = (\lambda a + \mu b)M = 0$.

Comme $M \neq 0$ (elle est de rang 1), on a donc $\lambda a + \mu b = 0$.

- Si on a $a = 0$: alors on aurait $b \neq 0$ et $M = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ \lambda b & \mu b \end{pmatrix}$. Mais alors, dans ce cas $\text{Im}(M) = \text{Vect}\left\{\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}\right\}$ et donc :

$$\text{Ker}(M) = \text{Im}(M) \iff \mu b = 0 \iff \mu = 0$$

Dans ce cas, M est bien de la forme $\begin{pmatrix} 0 & 0 \\ \alpha & 0 \end{pmatrix}$ avec α non nul.

- Si on a $a \neq 0$: alors $\lambda = -\frac{b}{a}\mu$. On reporte dans M .

On obtient $M = \begin{pmatrix} -b\mu & \mu a \\ -\frac{b^2}{a}\mu & \mu b \end{pmatrix}$. On pose alors $\alpha = -b\mu$. On obtient $M = \begin{pmatrix} \alpha & -\frac{a}{b}\alpha \\ \frac{b}{a}\alpha & -\alpha \end{pmatrix}$.

Il reste à poser $\beta = \frac{a}{b}$, et on obtient bien la forme attendue : $M = \begin{pmatrix} \alpha & -\alpha\beta \\ \alpha/\beta & -\alpha \end{pmatrix}$.

Partie III : cas où E est de dimension n .

6. Par la partie I, on a $p = n/2$.

7. Soit F un supplémentaire de $\text{Ker}(f)$ dans E . On se donne une base (e_1, \dots, e_p) de F .

(a) **Méthode 1** : par la preuve du théorème du rang, f induit un isomorphisme de F sur $\text{Im}(f)$.

Et donc l'image d'une base de F par f est une base de $\text{Im}(f)$. Ce qu'on voulait !

Méthode 2 : Montrons que $\mathcal{F} = (f(e_1), \dots, f(e_p))$ est libre.

Soient $\lambda_1, \dots, \lambda_p \in \mathbb{R}$ tels que $\lambda_1 f(e_1) + \dots + \lambda_p f(e_p) = 0$.

Par linéarité de f , on a donc $f(\lambda_1 e_1 + \dots + \lambda_p e_p) = 0$ et donc $\lambda_1 e_1 + \dots + \lambda_p e_p$ est un vecteur de E qui est à la fois dans F et dans $\text{Ker}(f)$. Comme ces espaces sont en somme directe, leur intersection est nulle :

$$\lambda_1 e_1 + \dots + \lambda_p e_p = 0$$

Et comme (e_1, \dots, e_p) est libre (base de F), on a bien $\lambda_1 = \dots = \lambda_p = 0$.

Ainsi, $\mathcal{F} = (f(e_1), \dots, f(e_p))$ est libre.

\mathcal{F} est une famille libre de $\text{Im}(f)$ et $\text{card}(\mathcal{F}) = p = \dim(\text{Im}(f))$ donc $(f(e_1), \dots, f(e_p))$ est une base de $\text{Im}(f)$.

(b) Par la partie I, on a $f \circ f$ et donc, pour tout $i \in \llbracket 1, p \rrbracket$, on a $f(e_{p+i}) = f(f(e_i)) = 0$.

(c) Par les questions précédentes, $(e_{p+1}, \dots, e_{2p}) = (f(e_1), \dots, f(e_p))$ est une base de $\text{Im}(f) = \text{Ker}(f)$.

De plus (e_1, \dots, e_p) est une base de F . Comme $E = F \oplus \text{Ker}(f)$, on a bien :

$$\mathcal{B} = (e_1, \dots, e_p, e_{p+1}, \dots, e_{2p}) \text{ est une base de } E.$$

Et par construction (matrice par blocs) : $\mathcal{M}_{\mathcal{B}}(f) = \begin{pmatrix} 0_n & 0_n \\ I_n & 0_n \end{pmatrix}$.

Partie IV : un exemple en dimension infinie

8. Il suffit de montrer la linéarité. Elle est immédiate car pour tout $(P, Q) \in \mathbb{R}[X]$ et tout $(\lambda, \mu) \in \mathbb{R}^2$:

$$\begin{aligned} \varphi(\lambda P + \mu Q)(X) &= X \left((\lambda P + \mu Q)((X) + (\lambda P + \mu Q)((-X)) \right) \\ &= \lambda X \left(P(X) + P(-X) \right) + \mu \left(Q(X) + Q(-X) \right) = \left(\lambda \varphi(P) + \mu \varphi(Q) \right)(X) \end{aligned}$$

9. P est dans $\text{Ker}(\varphi)$ si et seulement si $P(X) + P(-X) = 0$ autrement dit si et seulement si P est un polynôme impair. Montrons que $\text{Im}(\varphi) = \{P \in \mathbb{R}[X], P(-X) = -P(X)\}$.

Si $P \in \text{Im}(\varphi)$ alors il existe $Q \in \mathbb{R}[X]$ tel que $P = \varphi(Q)(X) = X \left(Q(X) + Q(-X) \right)$ donc P est un polynôme impair (raisonnement à préciser).

Réciproquement, si P est un polynôme impair, alors il s'écrit : $P(X) = \sum_{k=0}^n a_{2k+1} X^{2k+1}$.

Et donc $P(X) = X \sum_{k=0}^n a_{2k+1} X^{2k} = \frac{X}{2} \sum_{k=0}^n a_{2k+1} (X^{2k} + (-X)^{2k}) = \varphi(Q)(X)$ avec $Q(X) = \frac{1}{2} \sum_{k=0}^n a_{2k+1} X^{2k}$. Donc

$P \in \text{Im}(\varphi)$.

Finalement, on a bien démontré que $\text{Im}(\varphi) = \text{Ker}(\varphi) = \{P \in \mathbb{R}[X], P(-X) = -P(X)\}$ (polynômes impairs)

Problème 3

Partie I : cas où $n = 2$

1. Un calcul rapide donne : $\chi_{M_2}(X) = (1 - X)^2 - a_1 b_1 = (X - 1)^2 + 1$.
2. Si a_1 et b_1 sont réels : Le polynôme caractéristique de M_2 n'admet aucune racine réelle donc il n'est pas scindé sur \mathbb{R} donc M_2 n'est pas diagonalisable dans $\mathcal{M}_2(\mathbb{R})$.
3. Si a_1 et b_1 sont complexes : $\chi_{M_2}(X) = (X - 1)^2 + (X - 1 + i)(X - 1 - i)$ est scindé à racines simples sur \mathbb{C} donc M_2 est diagonalisable dans $\mathcal{M}_2(\mathbb{C})$.
4. On a facilement : $\det(M_2) = 1 - a_1 b_1 = 2$.

Partie II : calcul du déterminant de M_n .

5. On pose $F_0 = F_1 = 1$ et pour tout $n \in \mathbb{N}$, $F_{n+2} = F_{n+1} + F_n$.

(a) On a immédiatement $F_2 = F_0 + F_1 = 2$.

(b) Il s'agit d'une suite récurrente linéaire d'ordre 2. L'équation caractéristique associée est $r^2 - r - 1 = 0$, dont les racines sont $\frac{1 + \sqrt{5}}{2}$ et $\frac{1 - \sqrt{5}}{2}$. Il existe donc $(a, b) \in \mathbb{R}^2$ tel que :

$$\forall n \in \mathbb{N}, \quad F_n = a \left(\frac{1 + \sqrt{5}}{2} \right)^n + b \left(\frac{1 - \sqrt{5}}{2} \right)^n.$$

En écrivant que $F_0 = 1$ et $F_1 = 1$, on obtient que (a, b) est la solution d'un système 2×2 et après calculs, on trouve :

$$a = \frac{1 + 1/\sqrt{5}}{2} = \frac{\sqrt{5} + 1}{2\sqrt{5}} = \frac{5 + \sqrt{5}}{10} \quad \text{et} \quad b = \frac{1 - 1/\sqrt{5}}{2} = \frac{\sqrt{5} - 1}{2\sqrt{5}} = \frac{5 - \sqrt{5}}{10}.$$

Et donc $\forall n \in \mathbb{N}, F_n = \frac{5 + \sqrt{5}}{10} \left(\frac{1 + \sqrt{5}}{2} \right)^n + \frac{5 - \sqrt{5}}{10} \left(\frac{1 - \sqrt{5}}{2} \right)^n.$

6. On a $d_1 = 1$ et $d_2 = 2$.

En développant suivant la première colonne, ou bien par la règle de Sarrus : $d_3 = 1 - a_1 b_1 - a_2 b_2 = 3$.

7. Il s'agit d'un déterminant tridiagonal. Le calcul est similaire à celui du cours (**E1**). En développant suivant la dernière ligne, puis suivant la dernière colonne du deuxième déterminant, on trouve :

$$\forall n \geq 3, d_n = d_{n-1} - a_n b_n d_{n-2} = d_{n-1} + d_{n-2}.$$

Et donc, $\forall n \in \mathbb{N}^*, d_{n+2} = d_{n+1} + d_n.$

8. C'est la même relation de récurrence que celle définissant $(F_n)_{n \in \mathbb{N}}$.

Comme $F_1 = d_1 = 1$ et $F_2 = d_2 = 1$, on montrerait par une récurrence double que :

$$\forall n \in \mathbb{N}^*, d_n = F_n = \frac{5 + \sqrt{5}}{10} \left(\frac{1 + \sqrt{5}}{2} \right)^n + \frac{5 - \sqrt{5}}{10} \left(\frac{1 - \sqrt{5}}{2} \right)^n.$$

Partie III : réduction de la matrice M_3 .

9. On a $M_3 - I_3 = \begin{pmatrix} 0 & b_1 & 0 \\ a_1 & 0 & b_2 \\ 0 & a_2 & 0 \end{pmatrix}$. Les colonnes C_1 et C_3 sont colinéaires, et comme a_1 et b_1 sont non nuls, C_1 et C_2

sont indépendantes. Donc $\text{rg}(M_3 - I_3) = 2$.

M_3 est une matrice 3×3 et $\text{rg}(M_3 - I_3) = 2 < 3$. Par caractérisation, $\alpha = 1$ est valeur propre de M_3 .

10. Par définition, $\chi_{M_3}(X) = (-1)^3 \begin{vmatrix} 1 - X & b_1 & 0 \\ a_1 & 1 - X & b_2 \\ 0 & a_2 & 1 - 1 \end{vmatrix}$. Puisque $a_2 \neq 0$, on effectue $L_1 \leftarrow L_1 - \frac{b_1}{a_1} L_3$. On obtient :

$$\chi_{M_3}(X) = - \begin{vmatrix} 1 - X & 0 & -\frac{b_1}{a_1}(1 - X) \\ a_1 & 1 - X & b_2 \\ 0 & a_2 & 1 - 1 \end{vmatrix} = (X - 1) \begin{vmatrix} 1 & 0 & -\frac{b_1}{a_1} \\ a_1 & 1 - X & b_2 \\ 0 & a_2 & 1 - 1 \end{vmatrix}.$$

En effectuant $C_3 \leftarrow C_3 - C_1$ puis en développant selon L_1 , on obtient bien :

$$\chi_{M_3}(X) = (X - 1) \left((X - 1)^2 - a_2 \left(b_2 + \frac{a_1 b_1}{a_2} \right) \right) = (X - 1) \left((X - 1)^2 + 2 \right).$$

11. Les valeurs propres de M_3 sont exactement les racines de $\chi_{M_3}(X) = (X - 1)(X - 1 - i\sqrt{2})(X - 1 + i\sqrt{2})$.

Et donc $\text{Sp}(M_3) = \{1, 1 + i\sqrt{2}, 1 - i\sqrt{2}\}$.

Le polynôme $\chi_{M_3}(X)$ est scindé à racines simples (sur \mathbb{C}) donc M_3 est diagonalisable dans $\mathcal{M}_3(\mathbb{C})$.

On peut aussi préciser que tous ses sous-espaces propres sont de dimension 1.

12. On remarque que $\begin{pmatrix} b_2 \\ 0 \\ -a_1 \end{pmatrix}$ est un vecteur propre associé à 1 de M_3 . Comme $E_1(M_3)$ est de dimension 1, on a :

$$E_1(M_3) = \text{Vect} \left\{ \begin{pmatrix} b_2 \\ 0 \\ -a_1 \end{pmatrix} \right\}.$$

13. On obtient facilement $M_3 \times \begin{pmatrix} b_1 \\ i\sqrt{2} \\ a_2 \end{pmatrix} = (1 + i\sqrt{2}) \begin{pmatrix} b_1 \\ i\sqrt{2} \\ a_2 \end{pmatrix}$ et $M_3 \times \begin{pmatrix} b_1 \\ -i\sqrt{2} \\ a_2 \end{pmatrix} = (1 - i\sqrt{2}) \begin{pmatrix} b_1 \\ -i\sqrt{2} \\ a_2 \end{pmatrix}$.

Ainsi, $\begin{pmatrix} b_1 \\ i\sqrt{2} \\ a_2 \end{pmatrix}$ est un vecteur propre associé à $1 + i\sqrt{2}$ de M_3 , et $\begin{pmatrix} b_1 \\ -i\sqrt{2} \\ a_2 \end{pmatrix}$ est un vecteur propre associé à $1 - i\sqrt{2}$ de M_3 . Les sous-espaces propres de M_3 sont tous de dimension 1 donc :

$$E_{1+i\sqrt{2}}(M_3) = \text{Vect} \left\{ \begin{pmatrix} b_1 \\ i\sqrt{2} \\ a_2 \end{pmatrix} \right\} \text{ et } E_{1-i\sqrt{2}}(M_3) = \text{Vect} \left\{ \begin{pmatrix} b_1 \\ -i\sqrt{2} \\ a_2 \end{pmatrix} \right\}.$$

14. On pose $P = \begin{pmatrix} b_2 & b_1 & b_1 \\ 0 & i\sqrt{2} & -i\sqrt{2} \\ -a_1 & a_2 & a_2 \end{pmatrix} \in GL_3(\mathbb{C})$.

Les formules de changement de base donnent : $D = P^{-1}M_3P = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 + i\sqrt{2} & 0 \\ 0 & 0 & 1 + i\sqrt{2} \end{pmatrix}$.