

la dimension de \mathbb{R}^3 ; alors la matrice A n'est pas diagonalisable. Soit $P = (u|v|w)$ la matrice formée de vecteurs propres, alors $Aw = 4w + v$; alors

$$\begin{cases} 8x - y - 5z = 4x + 1 \\ -2x + 3y + z = 4y - 1 \\ 4x - y - z = 4z + 1 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} 4x - y - 5z = 1 \\ -2x - y + z = -1 \\ 4x - y - 5z = 1 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x = 1/3 \\ x = 1/3 \\ z = 0 \end{cases}$$

donc la matrice $P = (u|v|w)$ formée de vecteurs propres est

$$P = \begin{pmatrix} 1 & 1 & \frac{1}{3} \\ 1 & -1 & \frac{1}{3} \\ 1 & 1 & 0 \end{pmatrix} \quad \text{et} \quad T = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 4 & 1 \\ 0 & 0 & 4 \end{pmatrix}$$

Vérification : on a $T = P^{-1}AP$ alors $PT = AP$ avec $P = \begin{pmatrix} 1 & 1 & \frac{1}{3} \\ 1 & -1 & \frac{1}{3} \\ 1 & 1 & 0 \end{pmatrix}$ et $T = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 4 & 1 \\ 0 & 0 & 4 \end{pmatrix}$, alors on peut vérifier facilement que

$$PT = \begin{pmatrix} 1 & 1 & \frac{1}{3} \\ 1 & -1 & \frac{1}{3} \\ 1 & 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 4 & 1 \\ 0 & 0 & 4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 & 4 & \frac{7}{3} \\ 2 & -4 & \frac{1}{3} \\ 2 & 4 & 1 \end{pmatrix}$$

$$AP = \begin{pmatrix} 8 & -1 & -5 \\ -2 & 3 & 1 \\ 4 & -1 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 1 & \frac{1}{3} \\ 1 & -1 & \frac{1}{3} \\ 1 & 1 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 & 4 & \frac{7}{3} \\ 2 & -4 & \frac{1}{3} \\ 2 & 4 & 1 \end{pmatrix}$$

Finalement, on en déduit que A n'est pas diagonalisable, mais elle est trigonalisable au sens de Jordan. □

Exercice 4

Soit A la matrice donnée par

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1/2 & 1/2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

1. Déterminer le polynôme caractéristique de A .
2. Déterminer les valeurs propres et les vecteurs propres de A .
3. Étudier la suite A^n des puissances de A .
4. Trigonaliser la matrice A .

Solution : Considérons la A donnée par

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1/2 & 1/2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

1. Le polynôme caractéristique de la matrice A est donné par $P_A(x) = \det(A - xI_4)$

$$\begin{aligned} \det(A - xI_3) &= \begin{vmatrix} -x & 0 & 0 & 1 \\ 0 & -x & 0 & 1 \\ 1/2 & 1/2 & -x & 0 \\ 0 & 0 & 1 & -x \end{vmatrix} \\ &= -x \begin{vmatrix} -x & 0 & 1 \\ 1/2 & -x & 0 \\ 0 & 1 & -x \end{vmatrix} - \begin{vmatrix} 0 & -x & 0 \\ 1/2 & 1/2 & -x \\ 0 & 0 & 1 \end{vmatrix} \\ &= -x(-x^3 + 1/2) - x(1/2 - 0) \\ &= x^4 - x \end{aligned}$$

d'où $P_A(x) = x(x^3 - 1)$.

2. Les valeurs propres et les vecteurs propres de A :

– les valeurs propres de A : le spectre de A est l'ensemble des valeurs propres de A ; soit

$$\text{Sp}(A) = \{\lambda \in \mathbb{R} / P_A(\lambda) = \lambda(\lambda^3 - 1) = 0\}$$

donc $\text{Sp}(A) = \{0; 1; j; j^2\}$ où j et j^2 sont les racines du polynôme $\lambda^2 + \lambda + 1 = 0$. On rappelle que

$$j = e^{i\frac{2\pi}{3}} \quad \text{et} \quad j^2 = e^{-i\frac{2\pi}{3}}$$

– Soit λ une valeur propre de A et $u = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ t \end{pmatrix}$ un vecteur propre de A associé à λ , alors

$Au = \lambda u$; donc

$$\begin{cases} t = \lambda x \\ t = \lambda y \\ x + y = 2\lambda z \\ z = \lambda t \end{cases}$$

• pour $\lambda = 0$, on a $z = t = 0$ et $y = -x$; donc $u_1 = \begin{pmatrix} x \\ -x \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ où $x \in \mathbb{R}$. D'où on prend

$$u_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

• pour $\lambda = 1$, on a $z = t = x = y$; donc $u_2 = \begin{pmatrix} x \\ x \\ x \\ x \end{pmatrix}$ où $x \in \mathbb{R}$. D'où on prend

$$u_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

• pour $\lambda = e^{i\frac{2\pi}{3}}$, on a $x = y$, $x = e^{i\frac{2\pi}{3}}z$ et $z = e^{i\frac{2\pi}{3}}t$; donc $u_3 = \begin{pmatrix} x \\ x \\ j^2x \\ jx \end{pmatrix}$ où $x \in \mathbb{R}$. D'où

$$\text{on prend } u_3 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ j^2 \\ j \end{pmatrix}$$

- pour $\lambda = e^{-i\frac{2\pi}{3}}$, on a $x = y$, $x = e^{-i\frac{2\pi}{3}}z$ et $z = e^{-i\frac{2\pi}{3}}t$; donc $u_4 = \begin{pmatrix} x \\ x \\ jx \\ j^2x \end{pmatrix}$ où $x \in \mathbb{R}$.

D'où on prend $u_4 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ j \\ j^2 \end{pmatrix}$

3. La matrice A a 4 valeurs propres distinctes, alors A admet 4 vecteurs propres associés à ces valeurs propres, donc les vecteurs u_1, u_2, u_3 et u_4 sont indépendants; soit la matrice $P = (u_1|u_2|u_3|u_4)$; donc

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

est une matrice inversible et la matrice A est diagonalisable sur \mathbb{C} ; et on a

$$P^{-1}AP = D = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & j & 0 \\ 0 & 0 & 0 & j^2 \end{pmatrix}$$

Il en résulte que $A^n = PD^nP^{-1}$

4. les puissances de A : on a $P^{-1}AP = D = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & j & 0 \\ 0 & 0 & 0 & j^2 \end{pmatrix}$. Il en résulte que $A^n =$

PD^nP^{-1} . La suite des matrices D^n est périodique, on a

$$A^2 = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1/2 & 1/2 & 0 & 0 \end{pmatrix} \quad \text{et} \quad A^3 = \begin{pmatrix} 1/2 & 1/2 & 0 & 0 \\ 1/2 & 1/2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

on pourra voir que $D^{n+3} = D^n$ et prend 3 valeurs seulement; il en est donc de même de la suite A^n et plus exactement :

$$A^{3p+1} = A, \quad A^{3p+2} = A^2 \quad \text{et} \quad A^{3p+3} = A^3.$$

□

Exercice 5

1. Soit A la matrice donnée par

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{pmatrix}$$

On appelle la **trace** de A le nombre noté " $\text{tr}(A)$ " défini par $\text{tr}(A) = a_{11} + a_{22}$.
Montrer que le polynôme caractéristique $P_A(x)$ de A s'écrit sous la forme

$$P_A(x) = x^2 - \text{tr}(A)x + \det(A)$$

2. Soit A une matrice carrée d'ordre 3 dont les valeurs propres sont notées par λ_1, λ_2 et λ_3 .
(a) Donner les expressions de " $\det(A)$ " et " $\text{tr}(A)$ " en fonction λ_1, λ_2 et λ_3 .

(b) Montrer que le polynôme caractéristique de A s'écrit sous la forme :

$$P(x) = -x^3 + \text{tr}(A)x^2 - \left(\sum_{i=1}^3 \det(A_{ii}) \right) x + \det(A)$$

où A_{ii} est la sous matrice de A en enlevant la $i^{\text{ème}}$ ligne et la $i^{\text{ème}}$ colonne.

(c) Montrer que si $\lambda_1 = 1$ alors

$$\sum_{i=1}^3 \det(A_{ii}) = \text{tr}(A) + \det(A) - 1,$$

puis exprimer ce résultat en fonction de λ_2 et λ_3 .

(d) On suppose que $\lambda_1 = 1$ et $\text{tr}(A) = 0$. Trouver une relation entre λ_2 et λ_3 , puis calculer

$$\lambda_2 \text{ telle que } \sum_{i=1}^3 \det(A_{ii}) = 0.$$

Solution :

1. considérons la matrice A donnée par

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{pmatrix}$$

On appelle la **trace** de A le nombre noté " $\text{tr}(A)$ " défini par $\text{tr}(A) = a_{11} + a_{22}$.

Montrons que le polynôme caractéristique $P_A(x)$ de A est $P_A(x) = x^2 - \text{tr}(A)x + \det(A)$: en effet, par définition, le polynôme caractéristique de A est $P_A(x) = \det(A - xI_2)$

$$\begin{aligned} \det(A - xI_2) &= \begin{vmatrix} a_{11} - x & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} - x \end{vmatrix} \\ &= (a_{11} - x)(a_{22} - x) - a_{12}a_{21} \\ &= x^2 - (a_{11} + a_{22})x + a_{11}a_{22} - a_{12}a_{21} \end{aligned}$$

or $\text{tr}(A) = a_{11} + a_{22}$ et $\det(A) = a_{11}a_{22} - a_{12}a_{21}$, alors

$$\det(A - xI_2) = x^2 - \text{tr}(A)x + \det(A)$$

d'où $P_A(x) = x^2 - \text{tr}(A)x + \det(A)$.

2. Considérons A une matrice carrée d'ordre 3 dont les valeurs propres sont notées par λ_1 , λ_2 et λ_3 .

(a) Les expressions de " $\det(A)$ " et " $\text{tr}(A)$ " en fonction λ_1 , λ_2 et λ_3 sont

$$\text{tr}(A) = \lambda_1 + \lambda_2 + \lambda_3 \quad \text{et} \quad \det(A) = \lambda_1\lambda_2\lambda_3.$$

(b) Montrons que le polynôme caractéristique de A s'écrit sous la forme :

$$P(x) = -x^3 + \text{tr}(A)x^2 - \left(\sum_{i=1}^3 \det(A_{ii}) \right) x + \det(A)$$

où A_{ii} est la sous matrice de A en enlevant la $i^{\text{ème}}$ ligne et la $i^{\text{ème}}$ colonne. En effet, par définition, le polynôme caractéristique de A est $P_A(x) = \det(A - xI_3)$

$$\begin{aligned} \det(A - xI_3) &= \begin{vmatrix} a_{11} - x & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} - x & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} - x \end{vmatrix} \\ &= (a_{11} - x) \begin{vmatrix} a_{22} - x & a_{23} \\ a_{32} & a_{33} - x \end{vmatrix} - a_{12} \begin{vmatrix} a_{21} & a_{23} \\ a_{31} & a_{33} - x \end{vmatrix} + a_{13} \begin{vmatrix} a_{21} & a_{22} - x \\ a_{31} & a_{32} \end{vmatrix} \\ &= (a_{11} - x)(a_{22} - x)(a_{33} - x) - a_{23}a_{32}(a_{11} - x) - a_{12}a_{21}(a_{33} - x) \\ &\quad + a_{12}a_{23}a_{31} + a_{13}a_{32}a_{21} - a_{13}a_{31}(a_{22} - x) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
\det(A - xI_3) &= -x^3 + (a_{11} + a_{22} + a_{33})x^2 - (a_{22}a_{33} - a_{23}a_{32} + a_{21}a_{33} - a_{23}a_{31} + a_{21}a_{32} - a_{22}a_{31})x \\
&\quad + (a_{11}a_{22}a_{33} + a_{12}a_{23}a_{31} + a_{13}a_{21}a_{32} - a_{13}a_{22}a_{31} - a_{11}a_{23}a_{32} - a_{12}a_{21}a_{33}) \\
&= -x^3 + (\operatorname{tr}(A))x^2 - \left(\begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} a_{21} & a_{23} \\ a_{31} & a_{33} \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} a_{21} & a_{22} \\ a_{31} & a_{32} \end{vmatrix} \right) x \\
&\quad + \begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{vmatrix} \\
&= -x^3 + \operatorname{tr}(A)x^2 - \left(\sum_{i=1}^3 \det(A_{ii}) \right) x + \det(A)
\end{aligned}$$

d'où $P_A(x) = -x^3 + \operatorname{tr}(A)x^2 - \left(\sum_{i=1}^3 \det(A_{ii}) \right) x + \det(A)$.

(c) Supposons que $\lambda_1 = 1$ alors $P_A(\lambda_1) = P_A(1) = 0$; donc

$$0 = -1 + \operatorname{tr}(A) - \left(\sum_{i=1}^3 \det(A_{ii}) \right) + \det(A)$$

d'où le résultat $\sum_{i=1}^3 \det(A_{ii}) = \operatorname{tr}(A) + \det(A) - 1$. Finalement, on obtient

$$\sum_{i=1}^3 \det(A_{ii}) = 1 + \lambda_2 + \lambda_3 + \lambda_2\lambda_3 - 1.$$

(d) Supposons $\lambda_1 = 1$ et $\operatorname{tr}(A) = 0$ avec $\sum_{i=1}^3 \det(A_{ii}) = 0$, alors $1 + \lambda_2 + \lambda_3 = 0$ et $\lambda_2\lambda_3 - 1 = 0$

d'où $\lambda_2\lambda_3 = 1$ et $\lambda_2 + \lambda_3 = -1$; donc pour trouver λ_2 et λ_3 on doit résoudre le système suivant

$$(*) \begin{cases} \lambda_2\lambda_3 = 1 \\ \lambda_2 + \lambda_3 = -1 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} \lambda_2\lambda_3 = 1 \\ \lambda_2^2 + \lambda_2 + 1 = 0 \end{cases}$$

une équation de type $x^2 + x + 1 = 0$ admet pour solution $x_1 = j$ et $x_2 = j^2$, donc le système (*) a pour solution $(\lambda_2, \lambda_3) = (j, j^2)$ et $(\lambda_2, \lambda_3) = (j^2, j)$

ce type de matrice A a pour spectre l'ensemble $\operatorname{Sp}(A) = \{1; j; j^2\}$.

□

Exercice 6

Soit M la matrice donnée par

$$M = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ -1 & 4 & 1 & -2 \\ 2 & 1 & 2 & -1 \\ 1 & 2 & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

Soit φ l'endomorphisme de \mathbb{R}^4 associé à A relativement à la base canonique de \mathbb{R}^4 .

1. Déterminer les éléments propres de A .
2. La matrice A est-elle diagonalisable ou trigonalisable? .
3. Déterminer une base de \mathbb{R}^4 à partir de la somme directe des sous-espaces propres de A .

Solution : Considérons la matrice M donnée par

$$M = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ -1 & 4 & 1 & -2 \\ 2 & 1 & 2 & -1 \\ 1 & 2 & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

1. Les éléments propres de la matrice A sont les **valeurs propres**, les **vecteurs propres** et les **sous-espaces propres** : en effet
- **les valeurs propres de M** : le polynôme caractéristique de la matrice M est donné par $P_M(x) = \det(M - xI_4)$

$$\begin{aligned} \det(M - xI_4) &= \begin{vmatrix} 1-x & 0 & 0 & 0 \\ -1 & 4-x & 1 & -2 \\ 2 & 1 & 2-x & -1 \\ 1 & 2 & 1 & -x \end{vmatrix} \\ &= (1-x) \begin{vmatrix} 4-x & 1 & -2 \\ 1 & 2-x & -1 \\ 2 & 1 & -x \end{vmatrix} \\ &= (1-x) [-x^3 + 6x^2 - 12x + 8] \end{aligned}$$

d'où $P_M(x) = (x-1)(x-2)^3$.

Les valeurs propres de M sont telles que $P_M(x) = 0$, soit $(x-1)(x-2)^3 = 0$, d'où le spectre de M est $\text{Sp}(M) = \{1; 2\}$. La matrice M admet deux valeurs propres 1 qui est simple et 2 d'ordre de multiplicité 3.

- **Les vecteurs propres de M** : soit $u = (x, y, z, t)^T$ un vecteur propre de M associé à la valeurs propre λ , alors $Mu = \lambda u$; donc

$$\begin{cases} x & = \lambda x \\ -x + 4y + z - 2t & = \lambda y \\ 2x + y + 2z - t & = \lambda z \\ x + 2y + z & = \lambda t \end{cases}$$

- pour $\lambda = 1$, alors

$$\begin{cases} x & = x \\ -x + 4y + z - 2t & = y \\ 2x + y + 2z - t & = z \\ x + 2y + z & = t \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x & = x \\ -x + 3y + z - 2t & = 0 \\ 2x + y + z - t & = 0 \\ x + 2y + z - t & = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x & \in \mathbb{R} \\ y & = x \\ z & = -4x \\ t & = -x \end{cases}$$

pour $x = 1$, on prend pour vecteur propre associé à la valeur propre 1, le vecteur $u = (1, 1, -4, -1)^T$.

- pour $\lambda = 2$, alors

$$\begin{cases} x & = 2x \\ -x + 4y + z - 2t & = 2y \\ 2x + y + 2z - t & = 2z \\ x + 2y + z & = 2t \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x & = 0 \\ -x + 2y + z - 2t & = 0 \\ 2x + y - t & = 0 \\ x + 2y + z - 2t & = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x & = 0 \\ y & \in \mathbb{R} \\ z & = 0 \\ t & = y \end{cases}$$

pour $y = 1$, on prend pour vecteur propre associé à la valeur propre 2, le vecteur $v = (0, 1, 0, 1)^T$.

- **Les sous-espaces propres de M** : soit $E_1 = \text{Ker}(M - I_4)$ le sous-espace propre de M associé à la valeur propre 1, alors

$$E_1 = \text{Ker}(M - I_4) = \{\alpha u / \alpha \in \mathbb{R}\}$$

où $u = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -4 \\ -1 \end{pmatrix}$; donc le sous-espace propre $E_1 = \text{Ker}(M - I_4)$ est la droite vectorielle

de vecteur directeur $u = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -4 \\ -1 \end{pmatrix}$.

Soit $E_2 = \text{Ker}(M - 2I_4)$ le sous-espace propre de M associé à la valeur propre 2, alors

$$E_2 = \text{Ker}(M - 2I_4) = \{\beta v / \alpha \in \mathbb{R}\}$$

où $v = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$; donc le sous-espace propre $E_2 = \text{Ker}(M - 2I_4)$ est la droite vectorielle de

vecteur directeur $v = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$.

2. D'après la question 2, on a montré que le sous-espace propre E_2 , notée $E_2 = \text{Ker}(M - 2I_4)$, est un sous-espace vectoriel de \mathbb{R}^4 de dimension 1. La dimension de $\text{Ker}(M - 2I_4)$ est 1 qui est strictement inférieure à l'ordre de multiplicité 3 de la valeur propre 2; d'où la matrice A n'est pas diagonalisable mais elle trigonalisable au sens de Jordan. On peut trouver une matrice $P = (u|v|v_1|v_2)$ et une matrice de Jordan

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

telles que $J = P^{-1}MP$. Les vecteurs v_1 et v_2 sont déterminés par les relations $Mv_1 = 2v_1 + v$ et $Mv_2 = 2v_2 + v_1$.

3. Une base de \mathbb{R}^4 à partir des vecteurs propres de M : le système $\{u; v\}$ est libre dans \mathbb{R}^4 , alors d'après le théorème de la base incomplète on peut déterminer deux vecteurs v_1 et v_2 par les relations $Mv_1 = 2v_1 + v$ et $Mv_2 = 2v_2 + v_1$ afin de poser $\{u; v; v_1; v_2\}$.

- On détermine v_1 tel que $Mv_1 = 2v_1 + v$ où $v_1 = (x, y, z, t)^T$, alors

$$\begin{cases} x & = 2x \\ -x + 4y + z - 2t & = 2y + 1 \\ 2x + y + 2z - t & = 2z \\ x + 2y + z & = 2t + 1 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x & = 0 \\ -x + 2y + z - 2t & = 1 \\ 2x + y - t & = 0 \\ x + 2y + z - 2t & = 1 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x & = 0 \\ y & = 0 \\ z & \in \mathbb{R} \\ t & = 0 \end{cases}$$

d'où on prend $v_1 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$.

- On détermine v_2 tel que $Mv_2 = 2v_2 + v_1$ où $v_2 = (x, y, z, t)^T$, alors

$$\begin{cases} x & = 2x \\ -x + 4y + z - 2t & = 2y + 0 \\ 2x + y + 2z - t & = 2z + 1 \\ x + 2y + z & = 2t \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x & = 0 \\ -x + 2y + z - 2t & = 0 \\ 2x + y - t & = 1 \\ x + 2y + z - 2t & = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x & = 0 \\ y & \in \mathbb{R} \\ z & = -2 \\ t & = 0 \end{cases}$$

d'où on prend $v_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -2 \\ 0 \end{pmatrix}$.

La matrice $P = (u|v|v_1|v_2)$ est donc

$$P = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 1 \\ -4 & 0 & 1 & -2 \\ -1 & 1 & 0 & 0 \end{pmatrix} \quad \text{et} \quad P^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 2 & 1 & -2 \\ -2 & 1 & 0 & -1 \end{pmatrix}$$

Soit F le sous-espace vectoriel engendré par le système $\{v_1; v_2\}$ où $v_1 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$ et $v_2 =$

$\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -2 \\ 0 \end{pmatrix}$, alors F est de dimension 2; donc on peut conclure \mathbb{R}^3 pour somme directe de sous-espaces propres

$$\mathbb{R}^4 = \text{Ker}(M - I_4) \oplus \text{Ker}(M - 2I_4) \oplus F$$

□

Exercice 7

Soit E un espace vectoriel de dimension finie sur \mathbb{C} et f un endomorphisme de E tel que $f^p = id_E$ l'identité de E . Soit α une racine $p^{\text{ième}}$ de l'unité et n'est pas valeur propre de f . Montrer que l'on a :

$$f^{p-1} + \alpha f^{p-2} + \dots + \alpha^{p-1} id_E = 0_{E,E}.$$

Solution : Considérons E un espace vectoriel de dimension finie sur \mathbb{C} et f un endomorphisme

de E tel que $f^p = id_E$ l'identité de E . Soit α une racine $p^{\text{ième}}$ de l'unité et qui n'est pas valeur propre de f .

Montrons que l'on a : $f^{p-1} + \alpha f^{p-2} + \dots + \alpha^{p-1} id_E = 0_{E,E}$.

Pour tous réels x et y avec ($x \neq y$), on a

$$\frac{x^p - y^p}{x - y} = x^{p-1} + x^{p-2}y + x^{p-3}y^2 + \dots + xy^{p-2} + y^{p-1}$$

alors on pourra utiliser la même technique pour évaluer le fait que $\alpha^p = 1$ et $f^p = id_E$ et d'obtenir

$$f^p - \alpha^p id_E = (1 - \alpha^p) id_E = (1 - 1) id_E = 0 \cdot id_E = 0_{E,E}$$

donc d'une part on a $(f - \alpha id_E)^{-1}(f^p - \alpha^p id_E) = (f^p - \alpha^p id_E)(f - \alpha id_E)^{-1} = 0_{E,E}$, et d'autre part on a

$$(f - \alpha id_E)^{-1}(f^p - \alpha^p id_E) = (f^p - \alpha^p id_E)(f - \alpha id_E)^{-1} = f^{p-1} + \alpha f^{p-2} + \alpha^2 f^{p-3} + \dots + \alpha^{p-2} f + \alpha^{p-1} id_E$$

d'où on obtient $f^{p-1} + \alpha f^{p-2} + \alpha^2 f^{p-3} + \dots + \alpha^{p-2} f + \alpha^{p-1} id_E = 0_{E,E}$. □