

# Compléments d'algèbre linéaire

## 1.1 Algèbre linéaire

### 1.1.1 Bases et dimension d'un $\mathbb{K}$ -espace vectoriel

**Exercice 1.1.1** ♡♡ **Mines PC 2011**

Soit  $n \in \mathbb{N}$ . Montrer que la famille  $(f_i)_{i \in \llbracket 0, n \rrbracket}$  où pour tout  $i \in \llbracket 0, n \rrbracket$ ,  $f_i : x \mapsto \cos^i x$  est libre dans  $\mathcal{F}(\mathbb{R}, \mathbb{R})$ .

**Exercice 1.1.2** ♡

Soit  $E = \mathfrak{M}_n(\mathbb{K})$  le  $\mathbb{K}$ -espace vectoriel des matrices carrées de taille  $n$  et soit  $\mathcal{D}_n(\mathbb{K})$  le sous-espace vectoriel des matrices diagonales de taille  $n$ . On pose  $D = \text{Diag}(1, 2, \dots, n)$ . Montrer que  $(1, D, D^2, \dots, D^{n-1})$  est une base de  $\mathcal{D}_n(\mathbb{K})$ .

**Exercice 1.1.3** ♡

Soit  $E$  un  $\mathbb{K}$ -espace vectoriel et  $(u_1, \dots, u_n)$  une famille libre. Les familles

$$S = (u_1 - u_2, u_2 - u_3, \dots, u_{n-1} - u_n, u_n - u_1)$$

$$T = (u_1 + u_2, \dots, u_{n-1} + u_n, u_n + u_1)$$

sont-elles libres ?

**Exercice 1.1.4** ♡♡ **Mines PC 2003**

Dans l'espace  $E = \mathcal{F}(\mathbb{R}, \mathbb{R})$ , on considère les fonctions définies par  $\forall k \in \mathbb{N}^*$ , exo\_inclusion\_noyaux

$$f_k : \begin{cases} \mathbb{R} & \longrightarrow \mathbb{R} \\ x & \longmapsto \sin(kx) \end{cases}$$

Montrer que  $\forall n \in \mathbb{N}^*$ , la famille  $S = (f_1, \dots, f_n)$  est libre.

### 1.1.2 Applications linéaires, noyau, image

**Exercice 1.1.5** ♡♡

Soit  $E$  l'espace vectoriel des fonctions continues sur  $\mathbb{R}$ . On définit

$$\varphi : \begin{cases} E & \longrightarrow E \\ f & \longmapsto \varphi(f) \end{cases} \quad \text{où } \varphi(f) : \begin{cases} \mathbb{R} & \longrightarrow \mathbb{R} \\ x & \longmapsto \begin{cases} \frac{\text{sh } x}{x} f(x) & \text{si } x \neq 0 \\ f(0) & \text{si } x = 0 \end{cases} \end{cases}$$

1. Montrer que  $\varphi$  est bien définie et que  $\varphi \in L(E)$ .
2. Déterminer  $\text{Ker } \varphi$  et  $\text{Im } \varphi$ .

**Exercice 1.1.6** ♡ **Formule d'Euler-Poincaré**

Une suite d'applications linéaires

$$\{0\} \xrightarrow{u_0} E_1 \xrightarrow{u_1} E_2 \xrightarrow{u_2} E_3 \dots \xrightarrow{u_{n-1}} E_n \xrightarrow{u_n} \{0\}$$

est exacte si et seulement si  $\forall i \in \llbracket 0, n-1 \rrbracket$ ,  $\text{Im } u_i = \text{Ker } u_{i+1}$ . Montrer que si tous les  $E_i$  sont de dimension finie alors on a la formule d'Euler-Poincaré :

$$\sum_{k=1}^n (-1)^k \dim E_k = 0.$$

**Exercice 1.1.7** ♡

Soient  $E, F, G$  trois  $\mathbb{K}$ -espace vectoriel, et  $f \in L(E, F)$  et  $g \in L(F, G)$ . Montrer que :

1.  $\text{Ker}(g \circ f) = f^{(-1)}(\text{Ker } g)$
2.  $\text{Ker } f \subset \text{Ker}(g \circ f)$
3.  $\text{Im } g \circ f \subset \text{Im } g$

**Exercice 1.1.8**

Soit  $E$  un  $\mathbb{K}$ -espace vectoriel et  $u \in L(E)$  un endomorphisme. On pose

$$P = \{x \in E \mid u(x) = x\}$$

1. Montrer que  $P$  est un sous-espace vectoriel de  $E$ .
2. Montrer que la somme  $\text{Ker } u + P$  est directe.

**Exercice 1.1.9**

Soient  $f$  et  $g$  deux endomorphismes d'un  $\mathbb{K}$ -espace vectoriel  $E$ .

1. Montrer que  $\text{Im } f \subset \text{Ker } g \iff g \circ f = 0$ .
2. Montrer que  $f \circ g = g \circ f \implies \text{Ker } g$  est stable par  $f$ .
3. Montrer que  $g \circ f = \text{id} \implies f$  injective.

**Exercice 1.1.10**

Soient  $E$  et  $F$  deux  $\mathbb{K}$ -espaces vectoriels et  $f \in \mathcal{L}(E, F)$ . Montrer que pour toute partie  $A$  de  $E$ ,  $f(\text{Vect}(A)) = \text{Vect}(f(A))$ .

**Exercice 1.1.11**

On considère trois  $\mathbb{K}$ -espaces vectoriels  $E, F, G$  et deux applications  $E \xrightarrow{u} F \xrightarrow{v} G$  telles que :

1. l'application  $u$  est linéaire et surjective ;
2. l'application  $v$  est linéaire de  $F$  vers  $G$ .

Montrer que l'application  $v$  est linéaire.

**Exercice 1.1.12**

Soient trois  $\mathbb{K}$ -espaces vectoriels  $E, F, G$  et deux applications linéaires  $f \in L(E, F)$ ,  $g \in L(F, G)$ . Montrer que :

1.  $\text{Ker}(g \circ f) = \text{Ker } f \iff \text{Ker } g \cap \text{Im } f = \{0_E\}$  ;
2.  $\text{Im}(g \circ f) = \text{Im } g \iff \text{Ker } g + \text{Im } f = F$ .

**Exercice 1.1.13**

Soient  $E$  un  $\mathbb{K}$ -espace vectoriel et  $u$  un endomorphisme de  $E$ .

1. On suppose dans cette question que  $u^2 = 0$ .
  - (a) Montrer que  $\text{Im } u \subset \text{Ker } u$ .
  - (b) Montrer que  $\text{id}_E + u$  est un automorphisme de  $E$ .
2. (a) Montrer que :  $\text{Im } u \cap \text{Ker } u = \{0\} \iff \text{Ker } u^2 = \text{Ker } u$ .
- (b) Montrer que :  $\text{Ker } u + \text{Im } u = E \iff \text{Im } u^2 = \text{Im } u$ .

**Exercice 1.1.14**

Soit un  $\mathbb{K}$  espace vectoriel  $E$  et deux endomorphismes  $(u, v) \in (L(E))^2$  qui commutent :

$$u \circ v = v \circ u$$

1. Montrer que  $\text{Im } u$  et  $\text{Ker } u$  sont stables par  $v$ , c'est-à-dire

$$v(\text{Ker } u) \subset \text{Ker } u \text{ et } v(\text{Im } u) \subset \text{Im } u.$$

2. Si l'on suppose de plus que  $E = \text{Ker } u \oplus \text{Ker } v$ , montrer que

$$\text{Im } u \subset \text{Ker } v \text{ et } \text{Im } v \subset \text{Ker } u$$

**Exercice 1.1.15**

Soit un  $\mathbb{K}$ -espace vectoriel  $E$  et un endomorphisme  $u \in L(E)$  tel que  $\forall x \in E$ , le système de vecteurs  $(x, u(x))$  est lié. Montrer que l'application  $u$  est une homothétie.

**Exercice 1.1.16**

Soit  $f \in \mathcal{L}(E, F)$  avec  $E$  et  $F$  deux  $\mathbb{K}$ -espaces vectoriels tels que  $\dim E = n$  et  $\dim F = p$ . Dire et démontrer, pour chacune des phrases suivantes, si elle caractérise l'injectivité, la surjectivité ou la bijectivité de  $f$  :

1. L'image de toute famille libre de  $E$  par  $f$  est libre
2.  $\text{Im } f = F$
3. L'image d'une base de  $E$  par  $f$  est génératrice de  $F$ .
4.  $\text{rg } f = n$ .
5. L'image d'une base de  $E$  par  $f$  est libre.
6.  $\text{rg } f = p$ .
7. L'image d'une base de  $E$  par  $f$  est une base de  $F$ .
8. L'image de toute famille génératrice de  $E$  par  $f$  est génératrice de  $F$ .
9.  $\exists g \in \mathcal{L}(F, E), \quad g \circ f = \text{id}_E$
10.  $\exists g \in \mathcal{L}(F, E), \quad f \circ g = \text{id}_F$

**Exercice 1.1.17**

Soit

$$\varphi : \begin{cases} \mathbb{R}[X] & \longrightarrow \mathbb{R}[X] \\ P & \longmapsto P(X+1) + P(X-1) - 2P(X) \end{cases}$$

1. Montrer que  $\varphi$  est linéaire ;
2. Montrer que  $\varphi$  n'est pas injective et déterminer son noyau ;
3. Montrer que pour tout  $n \geq 0$ ,  $\varphi_n$  induit un isomorphisme entre  $X^2 \mathbb{R}_n[X]$  et  $\mathbb{R}_n[X]$  ;
4. En déduire que  $\varphi$  est surjective.

**Exercice 1.1.18**

Soit  $E$  un  $\mathbb{K}$ -espace vectoriel  $f \in L(E)$  un endomorphisme. On définit

$$\varphi_f : \begin{cases} L(E) & \longrightarrow L(E) \\ u & \longrightarrow f \circ u - u \circ f \end{cases}$$

1. Montrer que  $\varphi_f \in \mathcal{L}(L(E))$ .
2. Montrer que si  $f$  est nilpotent, alors  $\varphi_f$  est aussi nilpotent.

**Exercice 1.1.19**

Soit  $V$  un espace vectoriel de dimension  $n$  et  $f \in \mathcal{L}(V)$ . Montrer l'équivalence entre :

1. il existe  $(g, h) \in (\mathcal{L}(V))^2$  tels que  $0 = h \circ g$  et  $f = g \circ h$ .

2.  $f^2 = 0$ .

**Exercice 1.1.20** ♡ **X 2016**

Soit  $V$  un espace vectoriel de dimension  $n$  et  $f \in \mathcal{L}(V)$ . Montrer l'équivalence entre :

- il existe  $(g, h) \in (\mathcal{L}(V))^2$  tels que  $0 = h \circ g$  et  $f = g \circ h$ .
- $f^2 = 0$ .

### 1.1.3 Rang d'un endomorphisme

**Exercice 1.1.21** ♡

Soit  $E$  un  $\mathbb{K}$ -espace vectoriel de dimension  $n$  et soit  $f \in \mathcal{L}(E)$ . Montrer que

$$\text{Ker } f = \text{Im } f \iff [f^2 = 0 \text{ et } n = 2\text{rg}(f)].$$

**Exercice 1.1.22** ♡♡

Soit  $f \in \mathcal{L}(\mathbb{R}^n)$  tel que  $f^{n-1} \neq 0$  et  $f^n = 0$ . Quel est le rang de  $f$  ?

**Exercice 1.1.23** ♡♡ **X 2016**

Soit  $V$  un espace vectoriel de dimension  $n$  et  $f \in \mathcal{L}(V)$ . Montrer l'équivalence entre :

- il existe  $(g, h) \in (\mathcal{L}(V))^2$  tels que  $0 = h \circ g$  et  $f = g \circ h$ .
- $f^2 = 0$ .

**Exercice 1.1.24** ♡♡♡ **X 2003**

Soient  $n \in \mathbb{N}^*$  et  $A, B \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ . Montrer que :

$$\text{rg}(A) + \text{rg}(B) - n \leq \text{rg}(AB).$$

**Exercice 1.1.25** ♡ **Mines 2003, CCP 2001, Centrale 1999**

Soient  $n \in \mathbb{N}^*$  et  $A, B \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$  telles que  $AB = 0$  et  $A + B$  est inversible. Montrer que :

$$\text{rg}(A) + \text{rg}(B) = n.$$

### 1.1.4 Produit, sommes, sommes directes de sous-espaces vectoriels

**Exercice 1.1.26** ♡

Déterminer un supplémentaire de  $F = \text{Vect}(u, v)$  où  $u = (1, 0, 1)$  et  $v = (1, 1, 0)$  dans  $\mathbb{R}^3$

**Exercice 1.1.27** ♡

On considère le  $\mathbb{R}$ -espace vectoriel  $E = \mathbb{R}^3$  et  $u = (1, 1, 1) \in \mathbb{R}^3$  ; Posons :

$$F = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid x + y - z = 0\} \text{ et } G = \text{Vect}(u)$$

Prouver que  $F$  et  $G$  sont des sous-espaces supplémentaires de  $E$ .

**Exercice 1.1.28** ♡

Dans  $E = \mathbb{R}^4$ , on considère l'ensemble

$$F = \{(x, y, z, t) \in E \mid x = y \text{ et } x - y + t = 0\}$$

- Montrer que  $F$  est un sous-espace vectoriel de  $E$ , et déterminer une base de  $F$ .
- Déterminer un supplémentaire de  $F$  dans  $E$ .
- Le supplémentaire trouvé est-il unique ?

**Exercice 1.1.29** ♡

Soit l'espace vectoriel  $E$  des polynômes à coefficients réels de degré  $\leq 4$ . On considère l'ensemble

$$F = \{P \in E \mid P(0) = P'(0) = P'(1) = 0\}$$

- Montrer que  $F$  est un  $\mathbb{K}$ -espace vectoriel, déterminer une base de  $F$  et préciser sa dimension.
- Montrer que le sous-espace vectoriel  $G = \text{Vect}(1, X, 1+X+X^2)$  est un supplémentaire de  $F$  dans  $E$ .

**Exercice 1.1.30** ♡

Dans l'espace vectoriel  $\mathbb{R}^4$ , on considère les sous-espaces vectoriels

$$F = \text{Vect}((1, 2, 1, 3), (2, 0, 0, 1)) \text{ et } G = \{(x, y, z, t) \in \mathbb{R}^4 \mid 2x + y + z = 0, x = y\}$$

- Déterminer les dimensions des sous-espaces vectoriels  $F$  et  $G$ .
- Montrer que  $F \cap G = \{0\}$ .
- En déduire que  $\mathbb{R}^4 = F \oplus G$ .

**Exercice 1.1.31** ♡♡♡

Soit  $E$  un  $\mathbb{K}$ -espace vectoriel et  $f \in \mathcal{L}(E)$  tel que  $f^3 = \text{id}$ . Montrer que

$$\text{Ker}(f - \text{id}) \oplus \text{Im}(f - \text{id}) = E.$$

**Exercice 1.1.32** ♡

Soient  $n \in \mathbb{N}$  et  $E = \mathbb{R}_n[X]$ . Pour tout  $i \in \llbracket 0, n \rrbracket$ , on pose

$$F_i = \{P \in E \mid \forall j \in \llbracket 0, n \rrbracket \setminus \{i\}, P(j) = 0\}.$$

Montrer que  $E = F_0 \oplus \dots \oplus F_n$ .

**Exercice 1.1.33** ♡

Soient  $u_1, \dots, u_n \in \mathcal{L}(E)$  des endomorphismes d'un  $\mathbb{K}$ -espace vectoriel  $E$  tels que  $u_1 + \dots + u_n = \text{id}$  et tels que

$$\forall i, j \in \llbracket 1, n \rrbracket, i \neq j \implies u_i \circ u_j = 0.$$

- Montrer que pour tout  $i \in \llbracket 1, n \rrbracket$ ,  $u_i$  est un projecteur.
- Montrer que  $\bigoplus_{i=1}^n \text{Im } u_i = E$ .

3. Montrer que  $(u_1, \dots, u_n)$  est libre.

4. Soient  $a_1, \dots, a_n \in \mathbb{K}$  des scalaires distincts et  $u = \sum_{k=1}^n a_k u_k$ .

(a) Soit  $p \in \mathbb{N}$ . Exprimer  $u^p$  en fonction de  $p$ , des  $a_i$  et des  $u_i$ .

(b) Montrer que  $(\text{id}_E, u, u^2, \dots, u^{n-1})$  est libre et que  $(\text{id}_E, u, u^2, \dots, u^n)$  est liée.

Indication 1.0 : Pour la dernière question, on pourra s'intéresser au sev  $F$  de  $\mathcal{L}(E)$  donné par  $F = \text{Vect}(u_1, \dots, u_n)$ , montrer que pour tout  $k \in \mathbb{N}$ ,  $u^k \in F$  et utiliser une base de  $F$ .

**Exercice 1.1.34** ♥

Soient  $E$  un  $\mathbb{K}$ -espace vectoriel de dimension finie et  $p_1, \dots, p_m$  des projecteurs de  $E$  tels que  $p_1 + \dots + p_m = \text{id}$ . Montrer que

$$E = \bigoplus_{i=1}^m \text{Im } p_i.$$

**Exercice 1.1.35** ♥

Soit  $E$  un  $\mathbb{K}$ -espace vectoriel de dimension finie et soient  $F_1, \dots, F_m$  des sevs de  $E$  tels que  $E = \sum_{i=1}^m F_i$ . Montrer qu'il existe des sevs  $G_1, \dots, G_m$  de  $E$  tels que

$$\forall i \in \llbracket 1, m \rrbracket, \quad G_i \subset F_i \quad \text{et} \quad E = \bigoplus_{i=1}^m G_i.$$

**Exercice 1.1.36** ♥♥♥ **Un grand classique**

Soit  $f$  un endomorphisme d'un  $\mathbb{K}$ -espace vectoriel  $E$  de dimension  $n$ . Pour tout  $p \in \mathbb{N}$ , on note :

$$K_p = \text{Ker } f^p \quad \text{et} \quad I_p = \text{Im } f^p.$$

1. Montrer que :

$$\forall p \in \mathbb{N}, \quad K_p \subset K_{p+1} \quad \text{et} \quad I_{p+1} \subset I_p.$$

2. Prouver qu'il existe un plus petit entier naturel  $r \leq n$  tel que :  $\forall i \geq r, \quad K_i = K_{i+1}$ .

3. Montrer de même que :

$$\forall i \geq r, \quad I_i = I_{i+1}.$$

4. Montrer que :  $E = K_r \oplus I_r$ .

**Exercice 1.1.37** ♥

Soient  $E$  un  $\mathbb{K}$ -espace vectoriel et  $E_1, E_2, E_3$  trois sevs de  $E$  tels que  $E = E_1 \oplus (E_2 \oplus E_3)$ . Montrer que  $E = E_1 \oplus E_2 \oplus E_3$ .

**Exercice 1.1.38** ♥

Soient  $E$  un  $\mathbb{K}$ -espace vectoriel et  $F, F', G, G'$  des sevs de  $E$  tels que :

1.  $E = F \oplus G$ ,

2.  $E = F' \oplus G'$ ,

3.  $F' \subset G$

Montrer que  $E = F \oplus F' \oplus (G \cap G')$ .

**Exercice 1.1.39** ♥

Soient  $E$  un  $\mathbb{K}$ -espace vectoriel et  $u \in \mathcal{L}(E)$  un endomorphisme de  $E$  tel que  $u^3 = u$ .

1. Que peut-on dire de  $u$  et de  $E$  quand  $u$  est bijective ?

2. On suppose  $u$  non bijective. Montrer l'équivalence  $E = E_1 \oplus E_2 \oplus E_3 \iff u^3 = u$  où  $E_1 = \text{Ker } u$ ,  $E_2 = \text{Ker } (u - \text{id})$ ,  $E_3 = \text{Ker } (u + \text{id})$ .

**Exercice 1.1.40** ♥

Soit  $E$  un  $\mathbb{K}$ -espace vectoriel de dimension finie et soit  $u \in \mathcal{L}(E)$ .

1. Montrer l'équivalence :

$$\text{Ker } u = \text{Ker } u^2 \iff E = \text{Ker } u \oplus \text{Im } u.$$

Est-ce vrai en dimension infinie ?

2. On suppose que  $\text{Ker } u = \text{Ker } u^2$ . Montrer que :  $\forall n \geq 2, \quad \text{Ker } u^n = \text{Ker } u$ .

3.

### 1.1.5 Hyperplans, formes linéaires

**Exercice 1.1.41** ♥

1. Montrer que deux supplémentaires dans un  $\mathbb{K}$ -espace vectoriel  $E$  d'un même sous-espace vectoriel sont isomorphes.

2. Soient  $E = \mathcal{C}^0(\mathbb{R}, \mathbb{R})$ ,  $a \in \mathbb{R}$  et  $F_a = \{f \in E \mid f(a) = 0\}$ .

(a) Que peut-on dire de  $F_a$  ?

(b) Déterminer tous les supplémentaires de  $F_a$  dans  $E$ .

**Exercice 1.1.42** ♥

Dans le  $\mathbb{C}$ -espace vectoriel  $E = \mathfrak{M}_n(\mathbb{C})$ , on considère un hyperplan  $H$  stable pour le produit. Montrer que  $I_n \in H$ .

Indication 1.0 : On pourra raisonner par l'absurde et montrer l'implication  $M^2 \in H \implies M \in H$ .

**Exercice 1.1.43** ♥

Soit  $E$  un  $\mathbb{K}$ -espace vectoriel de dimension finie et soit  $F$  un sev de  $E$  tel que  $F \neq E$ .

1. Montrer qu'il existe un hyperplan  $H$  de  $E$  contenant  $F$ .

2. Montrer que  $F$  est égal à l'intersection des hyperplans le contenant.

**Exercice 1.1.44** ♥ **À savoir retrouver**

Montrer que deux formes linéaires non nulles sont proportionnelles si et seulement si elles ont le même noyau.

**Exercice 1.1.45** ♥ **X 2011**

Soient  $H$  et  $K$  deux hyperplans d'un espace vectoriel  $E$  de dimension  $n$ . Que peut-on dire de la dimension de  $H \cap K$  ?

**Exercice 1.1.46** ♥ **Centrale 2012**

Soit  $f$  un endomorphisme de  $\mathbb{R}^3$  tel que  $f^2 = 0$ . Montrer qu'il existe un vecteur  $u \in \mathbb{R}^3$  et  $\varphi$  une forme linéaire sur  $\mathbb{R}^3$  tels que :

$$\forall x \in \mathbb{R}^3, \quad f(x) = \varphi(x)u.$$

**Exercice 1.1.47** ♥♥♥ **Centrale 91, Mines 06, X 2014**

Montrer que tout hyperplan  $H$  de  $\mathfrak{M}_n(\mathbb{K})$  rencontre  $GL_n(\mathbb{K})$ .

Indication 1.0 : Raisonner par l'absurde et montrer que pour tout  $M \in \mathfrak{M}_n(\mathbb{K})$ , il existe une matrice  $N \in H$  et  $\lambda \in \mathbb{K}$  tel que  $M = \lambda I_n + N$ . Que dire de  $\lambda$  pour  $I_n$  ? Construire alors une matrice inversible élément de  $H$ .

### 1.1.6 Endomorphismes commutants

**Exercice 1.1.48** ♥♥♥ **Endomorphisme commutant avec tous les autres**

Soient  $E$  un  $\mathbb{K}$ -espace vectoriel de dimension finie  $n \geq 2$ .

1. Démontrer que les homothéties sont les seuls endomorphismes  $f$  de  $E$  tels que :

$$\forall x \in E, \quad (x, f(x)) \text{ est une famille liée.}$$

2. En déduire que les homothéties sont les seuls endomorphismes de  $E$  qui commutent avec tout autre endomorphisme.

Indication 1.0 : Pour tout  $x \in E$ , on pourra considérer une projection sur  $\text{Vect}(x)$ .

**Exercice 1.1.49** ♥ **ENS PC 99**

Soient  $E$  un  $\mathbb{K}$ -espace vectoriel de dimension  $n$  et  $u \in \mathcal{L}(E)$ . On suppose qu'il existe  $x_0 \in E$  tel que  $e = (x_0, u(x_0), \dots, u^{n-1}(x_0))$  soit libre. Montrer que les seuls endomorphismes de  $E$  commutant avec  $u$  sont les polynômes en  $u$ .

**Exercice 1.1.50** ♥

Soit  $E$  un  $\mathbb{K}$ -espace vectoriel de dimension  $n \geq 2$  et soit  $u \in \mathcal{L}(E)$  un endomorphisme de  $E$  tel que  $u^n = 0$  et  $u^{n-1} \neq 0$  (On dit que  $u$  est nilpotent d'indice  $n$ ).

1. Montrer que  $u$  n'est pas bijective.
2. Montrer que l'ensemble  $\mathcal{C}(u) = \{v \in \mathcal{L}(E) \mid u \circ v = v \circ u\}$  des endomorphismes de  $E$  qui commutent avec  $u$  est une sous-algèbre de  $\mathcal{L}(E)$ .
3. Déterminer le rang de  $u$ .
4. Déterminer la dimension de  $\mathcal{C}(u)$ .

**Exercice 1.1.51** ♥ **Type X**

Soit  $E$  un  $\mathbb{K}$ -espace vectoriel de dimension  $n$  et soient  $n$  endomorphismes  $f_1, \dots, f_n \in \mathcal{L}(E)$  tous nilpotents et qui commutent deux à deux. Montrer que leur produit est nul.

### 1.1.7 Projecteurs

**Exercice 1.1.52** ♥

Soit  $E$  un  $\mathbb{K}$ -espace vectoriel de dimension finie et soit  $u$  un endomorphisme de  $E$ .

1. On suppose qu'il existe  $p \in \mathcal{L}(E)$  un projecteur tel que  $u = p \circ u - u \circ p$ .
  - (a) Montrer que  $u(\text{Ker } p) \subset \text{Im } p$  et que  $\text{Im } p \subset \text{Ker } u$ .
  - (b) En déduite que  $u^2 = 0$ .
2. Réciproquement, montrer que si  $u^2 = 0$  alors il existe  $p \in \mathcal{L}(E)$  un projecteur tel que  $u = p \circ u - u \circ p$ .

**Exercice 1.1.53** ♥♥

On définit sur  $E = \mathbb{C}_n[X]$  l'application  $u : P \mapsto \frac{1}{2}(P(X) + X^n P(\frac{1}{X}))$ .

1. Montrer que  $u$  est un projecteur et détermine sa matrice dans la base canonique.
2. Déterminer son noyau, son image.

**Exercice 1.1.54** ♥

Soit  $E$  un  $\mathbb{K}$ -espace vectoriel.

1. Soient  $p, q \in \mathcal{L}(E)$  deux projecteurs de  $E$  tels que  $p + q = 0$ . Montrer que  $p = q = 0$ .
2. On suppose  $E$  de dimension finie  $n$ . Soit  $k \geq 2$  et soit  $(p_i)_{i \in \llbracket 1, k \rrbracket}$  une famille de  $k$  projecteurs de  $E$  de somme nulle. Montrer que :  $\forall i \in \llbracket 1, k \rrbracket, \quad p_i = 0$ .

**Exercice 1.1.55** ♥♥ **X PC 2016**

Soit  $E$  est un  $\mathbb{K}$ -espace vectoriel de dimension finie. On considère  $e \in \mathcal{L}(E)$ ,  $i \in \mathcal{L}(\text{Im}(e), E)$  et  $p \in \mathcal{L}(E, \text{Im}(e))$  des applications linéaires telles que  $i \circ p = e$  et  $p \circ i = \text{id}$ .

1. Montrer que  $i$  est injective et que  $p$  est surjective.
2. Montrer que si  $e \circ e = e$  alors  $i$  et  $p$  existent.
3. Que dire de la réciproque ?
4. Y a-t-il unicité du couple  $(i, p)$  ?

### 1.2 Matrices

#### 1.2.1 Calcul matriciel

**Exercice 1.2.1** ♥

On munit  $E = \mathfrak{M}_n(\mathbb{C})$  de sa base canonique  $e = (E_{ij})_{\substack{1 \leq i \leq n \\ 1 \leq j \leq n}}$ . Reconnaitre les application définies, pour  $i, j \in \llbracket 1, n \rrbracket$  par

$$f_{i,j} : \begin{cases} E & \longrightarrow E \\ M & \longrightarrow E_{ii} M E_{jj} \end{cases} \quad \text{et} \quad g : \begin{cases} E & \longrightarrow E \\ M & \longrightarrow \sum_{i=1}^n E_{ii} M E_{ii} \end{cases}.$$

## 1.2.2 Matrices inversibles

**Exercice 1.2.2** ♥

$$\text{Soit } A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ -1 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & -1 \end{pmatrix}$$

1. Montrer que le polynôme  $P = X^3 - 3X + 3$  est un polynôme annulateur de  $A$ .
2. En déduire que  $A$  est inversible et calculer son inverse.
3. Retrouver ce résultat par un calcul direct.

**Exercice 1.2.3** ♥♥

$$\text{Déterminer l'inverse de la matrice carrée } A = \begin{pmatrix} 1 & & & & 0 \\ a & \ddots & & & \\ & \ddots & \ddots & & \\ 0 & & & a & 1 \end{pmatrix}$$

**Exercice 1.2.4** ♥♥

Soit  $A$  une matrice carrée nilpotente de taille  $n \in \mathbb{N}^*$ . Montrer que la matrice  $(I_n - A)$  est inversible.

**Exercice 1.2.5** ♥♥ **X PC 2007**

Soit  $A \in GL_n(\mathbb{C})$ . Montrer que  $A^{-1}$  peut s'écrire comme un polynôme de  $A$ .

**Exercice 1.2.6** ♥♥ **X PC 2013**

Soit  $A = (a_{i,j}) \in \mathfrak{M}_n(\mathbb{K})$  telle que

$$\forall i \in [1, n], \quad |a_{i,i}| > \sum_{j \in [1, n], j \neq i} |a_{i,j}|.$$

Montrer que  $A$  est inversible.

**Exercice 1.2.7** ♥♥♥ **CCP PC 1992**

Soient  $A, B \in \mathfrak{M}_n(\mathbb{K})$  telles que  $AB = A + B$ . Montrer que  $AB = BA$ .

## 1.2.3 Puissances d'une matrice

**Exercice 1.2.8** ♥

$$\text{Soit } A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & -1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

exo\_tr\_produit\_scalaire

1. Montrer que  $A - I_3$  est nilpotente d'ordre 3 (c'est-à-dire que  $(A - I_3)^2 \neq 0$  et que  $(A - I_3)^3 = 0$ ).
2. En déduire, en utilisant la formule du binôme de Newton  $A^n$  pour tout  $n \in \mathbb{N}$ .

**Exercice 1.2.9** ♥

$$\text{Calculer } A^n \text{ pour } A = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \text{ de deux manières différentes.}$$

**Exercice 1.2.10** **X PC 2011**

Soient  $A, B \in \mathfrak{M}_n(\mathbb{C})$ . On pose pour tout  $z \in \mathbb{C}$ ,  $M(z) = A + zB$ . On suppose que  $M(z)$  est nilpotente pour  $n + 1$  valeurs distinctes de  $z$ . Montrer que  $A$  et  $B$  sont aussi nilpotentes.

**Exercice 1.2.11** ♥♥

$$\text{On considère la matrice } A = \begin{pmatrix} 2 & -1 \\ -2 & 3 \end{pmatrix}$$

1. Montrer que le polynôme  $X^2 - 5X + 4$  est un polynôme annulateur de  $A$ .
2. En déduire que  $A$  est inversible et calculer son inverse.
3. Pour  $n \geq 2$ , déterminer le reste de la division euclidienne de  $X^n$  par  $X^2 - 5X + 4$ .
4. En déduire l'expression de  $A^n$  pour tout  $n \in \mathbb{N}$ .

**Exercice 1.2.12** ♥♥

On considère la matrice  $J \in \mathfrak{M}_n(\mathbb{R})$  remplie de 1 :

$$J = \begin{pmatrix} 1 & \dots & 1 \\ \vdots & 1 & \vdots \\ 1 & \dots & 1 \end{pmatrix}$$

1. Calculer  $J^2$  puis pour  $k \in \mathbb{N}$ ,  $J^k$ .
2.  $J$  est-elle inversible ?
3. On considère la matrice

$$A = \begin{pmatrix} 1 & -1 & -1 \\ -1 & 1 & -1 \\ -1 & -1 & 1 \end{pmatrix}$$

Calculer les puissances successives de  $A$ .

## 1.2.4 Trace

**Exercice 1.2.13** ♥♥ **Un produit scalaire sur l'espace des matrices carrées**

Soient deux matrices  $A, B \in \mathfrak{M}_n(\mathbb{R})$ . On note

$$\langle A, B \rangle = \text{Tr}(AB^T)$$

1. Calculer  $\langle A, B \rangle$  en fonction des coefficients de  $A$  et  $B$ .
2. Vérifier que  $\langle A, B \rangle = \langle B, A \rangle$ .
3. On note  $\|A\| = \sqrt{\langle A, A \rangle}$ . Montrer que  $\|A\| = 0 \iff A = 0$ .
4. Montrer que  $A \mapsto \langle A, B \rangle$  et  $B \mapsto \langle A, B \rangle$  sont des formes linéaires sur  $\mathfrak{M}_n(\mathbb{R})$ .

5. Montrer que  $|\langle A, B \rangle| \leq \|A\| \|B\|$ .

On a prouvé que  $\langle, \rangle$  est un produit scalaire sur  $\mathfrak{M}_n(\mathbb{R})$ , voir le chapitre ?? . L'inégalité prouvée dans la dernière question n'est autre que celle de Cauchy-Schwarz. Voir le théorème ?? page ??.

**Exercice 1.2.14** ♥ **TPE PC 2011**

1. Existe-t-il deux matrices  $(A, B) \in \mathfrak{M}_n(\mathbb{R})^2$  vérifiant  $AB - BA = I_n$  ?
2. Montrer que s'il existe  $A, B \in \mathfrak{M}_n(\mathbb{R})$  telles que  $AB - BA = A$  alors  $A$  n'est pas inversible.
3. Montrer que si  $\text{Tr}(A^T A) = 0$  alors  $A = 0$

**Exercice 1.2.15** ♥

Soit  $(A, B) \in \mathfrak{M}_n(\mathbb{R})^2$  vérifiant  $AB - BA = B$ .

Démontrer que  $\forall k \in \mathbb{N}^*, \text{Tr}(B^k) = 0$ .

**Exercice 1.2.16** ♥

Soit deux matrices  $A, B \in \mathfrak{M}_n(\mathbb{K})$ . On suppose que

$$\forall X \in \mathfrak{M}_n(\mathbb{K}) \quad \text{Tr}(AX) = \text{Tr}(BX)$$

Montrer que  $A = B$ .

**Exercice 1.2.17** ♥

Dans le  $\mathbb{C}$ -espace vectoriel  $E = \mathfrak{M}_n(\mathbb{C})$ , on considère  $A, B \in E$ . Discuter et résoudre dans  $E$  l'équation

$$M + \text{Tr}(M)A = B.$$

**Exercice 1.2.18** ♥ **TPE PC 2009**

Déterminer toutes les formes linéaires  $\varphi$  sur  $E = \mathfrak{M}_n(\mathbb{C})$  vérifiant :

$$\forall A, B \in \mathfrak{M}_n(\mathbb{C}), \quad \varphi(AB) = \varphi(BA).$$

**Exercice 1.2.19** ♥

1. Soit  $A = (a_{i,j}) \in \mathfrak{M}_n(\mathbb{R})$ . Calculer  $\text{Tr}(A^T A)$ .
2. On note  $\mathcal{A}_n(\mathbb{R})$  l'ensemble des matrices antisymétriques de taille  $n$ . Soit  $M \in \mathcal{A}_n(\mathbb{R})$ . Montrer que  $\text{Tr}(M^4) \geq 0$  puis montrer l'implication  $\text{Tr}(M^4) = 0 \implies M = 0$ .

**Exercice 1.2.20** ♥

Montrer que si  $A \in \mathfrak{M}_n(\mathbb{C})$  vérifie  $\text{rg}(A) = \text{Tr}(A) = 1$  alors  $A$  est la matrice d'un projecteur.

**Exercice 1.2.21** ♥

Dans  $E = \mathfrak{M}_n(\mathbb{R})$ , on considère  $A \in E$  de trace non nulle. Pour  $\alpha \in \mathbb{R}$ , on considère l'application

$$f : \begin{cases} E & \longrightarrow E \\ M & \longmapsto \text{Tr}(A)M + \alpha \text{Tr}(M)A \end{cases} .$$

Montrer que  $f$  est un endomorphisme puis déterminer son noyau, son rang, son image et sa trace.

## 1.2.5 Changements de base

**Exercice 1.2.22** ♥

On considère  $E = \mathbb{R}^3$  et  $F = \mathbb{R}^2$  tous deux munis de leurs bases canoniques respectives qu'on notera  $e = (e_1, e_2, e_3)$  et  $f = (f_1, f_2)$ . Soit  $u : \begin{cases} \mathbb{R}^3 & \longrightarrow \mathbb{R}^2 \\ (x, y, z) & \longmapsto (x+y, y-z) \end{cases} .$

1. Prouver que  $u \in \mathcal{L}(E, F)$  et écrire la matrice de  $u$  relativement aux bases  $e$  et  $f$ .
2. On considère les familles de vecteurs  $e' = (e'_1, e'_2, e'_3)$  avec  $e'_1 = (0, 1, -1)$ ,  $e'_2 = (1, 0, 2)$ ,  $e'_3 = (1, 1, 0)$  et  $f' = (f'_1, f'_2)$  avec  $f'_1 = (1, 0)$ ,  $f'_2 = (1, 1)$ . Montrer que  $e'$  et  $f'$  sont des bases de respectivement  $E$  et  $F$  et écrire les matrices de changement de base de  $e$  vers  $e'$  et de  $f$  vers  $f'$ .
3. En déduire la matrice de  $u$  relativement aux bases  $e'$  et  $f'$ .

**Exercice 1.2.23** ♥

Dans le  $\mathbb{R}$ -espace vectoriel  $E = \mathbb{R}^3$  muni de sa base canonique  $e$ , on considère la famille de vecteurs  $\varepsilon = (\varepsilon_1, \varepsilon_2, \varepsilon_3)$  donnés par  $\varepsilon_1 = (1, 0, 2)$ ,  $\varepsilon_2 = (0, 1, 1)$ ,  $\varepsilon_3 = (1, 0, 1)$ . Posons  $F = \text{Vect}(\varepsilon_1, \varepsilon_2)$  et  $G = \text{Vect}(\varepsilon_3)$ .

1. Montrer que  $F$  et  $G$  sont supplémentaires dans  $E$ . Donner une base de  $E$  adaptée à la supplémentarité de ces deux sous-espaces vectoriels.
2. Écrire, dans la base  $e$ , la matrice de la projection  $p$  de  $E$  sur  $F$  parallèlement à  $G$ .
3. En déduire les matrices, dans la base  $e$  de :
  - (a) la projection  $p'$  de  $E$  sur  $G$  parallèlement à  $F$ .
  - (b) la symétrie  $s$  par rapport à  $F$  parallèlement à  $G$ .

**Exercice 1.2.24** ♥

Soit  $E = \mathbb{R}^3$ ,  $\varepsilon_1 = (0, 0, 1)$ ,  $\varepsilon_2 = (1, 1, 1)$  et  $\varepsilon_3 = (0, 1, 1)$ . On pose :  $F = \text{Vect}(\varepsilon_1, \varepsilon_2)$  et  $G = \text{Vect}(\varepsilon_3)$ .

1. Prouver que  $\varepsilon = (\varepsilon_1, \varepsilon_2, \varepsilon_3)$  est une base de  $E$  et en déduire que  $E = F \oplus G$ .
2. Déterminer la matrice dans la base canonique  $e$  de  $E$  de la projection  $p$  sur  $F$  parallèlement à  $G$ .
3. En déduire, dans la base canonique de  $E$ , la matrice de la symétrie  $s$  par rapport à  $F$  parallèlement à  $G$  et la matrice de la projection  $p'$  sur  $G$  parallèlement à  $F$ .

**Exercice 1.2.25** ♥

Soient  $A = \begin{pmatrix} 2 & 1 & -2 \\ 0 & 1 & 0 \\ 4 & 1 & -4 \end{pmatrix}$  et  $e = (e_1, e_2, e_3)$  la base canonique de  $\mathbb{R}^3$ . Soit  $f$  l'endomorphisme de  $\mathbb{R}^3$  représenté par  $A$  dans la base  $e$ . On pose  $\varepsilon_1 = (1, 0, 1)$ ,  $\varepsilon_2 = (0, 1, 0)$ ,  $\varepsilon_3 = (1, 0, 2)$  et  $\varepsilon = (\varepsilon_1, \varepsilon_2, \varepsilon_3)$ .

1. Montrer que  $\varepsilon$  est une base de  $\mathbb{R}^3$ .
2. Écrire la matrice de  $f$  dans cette base.

3. Déterminer une base de  $\text{Ker } f$  et de  $\text{Im } f$ .

**Exercice 1.2.26**

Soit  $E$  un  $\mathbb{K}$ -espace vectoriel muni d'une base  $e = (e_1, e_2, e_3)$ . On considère  $f$  l'endomorphisme

$$\text{de } E \text{ dont la matrice dans la base } e \text{ est } A = \begin{pmatrix} 3 & -2 & -4 \\ 1 & 0 & -2 \\ 1 & -1 & -1 \end{pmatrix}$$

1. Calculer  $A^2$ . Que peut-on en déduire au sujet de  $f$  ?
2. Déterminer une base de  $\text{Im } f$  et de  $\text{Ker } f$ .
3. Prouver de deux façons différentes que  $\text{Im } f$  et  $\text{Ker } f$  sont supplémentaires dans  $E$ .
4. Quelle est la matrice de  $f$  relativement à une base adaptée à la supplémentarité de  $\text{Im } f$  et de  $\text{Ker } f$ .

**Exercice 1.2.27**

Soit  $e = (e_1, e_2, e_3)$  la base canonique de  $\mathbb{R}^3$  et soit  $A = \begin{pmatrix} 2 & 4 & 4 \\ 0 & 4 & 2 \\ 0 & -4 & -2 \end{pmatrix}$ . Notons  $f$  l'endomorphisme

de  $\mathbb{R}^3$  dont la matrice dans la base  $e$  est  $A$ .

1. Déterminer  $\text{Ker } f$  et  $\text{Im } f$ . Démontrer que ces sous-espaces sont supplémentaires dans  $\mathbb{R}^3$ .
2. Déterminer une base à la supplémentarité de  $\text{Im } f$  et de  $\text{Ker } f$  et écrire la matrice de  $f$  dans cette base.
3. Écrire  $f$  comme composée de transformations vectorielles élémentaires.

**Exercice 1.2.28**

Soit  $E$  un  $\mathbb{K}$ -espace vectoriel muni d'une base  $e = (e_1, e_2, e_3)$ . On considère  $u \in \mathcal{L}(E)$  représenté

$$\text{dans la base } e \text{ par la matrice } A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1 & 2 & 0 \\ -1 & 0 & 2 \end{pmatrix}.$$

1. Montrer que la famille  $\varepsilon = (\varepsilon_1, \varepsilon_2, \varepsilon_3)$  avec  $\varepsilon_1 = -e_1 + e_2 - e_3$ ,  $\varepsilon_2 = e_2$  et  $\varepsilon_3 = e_2 + e_3$  est une base de  $E$ . Écrire la matrice de passage de la base  $e$  à la base  $\varepsilon$ .
2. Calculer la matrice de  $u$  dans la base  $\varepsilon$ .
3. En déduire la matrice de  $u^n$  dans la base  $e$ .

**Exercice 1.2.29** **Votre première diagonalisation**

On considère le  $\mathbb{K}$ -espace vectoriel  $E = \mathbb{R}^3$  muni de sa base canonique  $e = (e_1, e_2, e_3)$ . Soit  $u$

$$\text{l'endomorphisme de } E \text{ représenté dans la base } e \text{ par la matrice } A = \begin{pmatrix} 0 & -2 & 1 \\ -3 & -1 & 3 \\ -2 & -2 & 3 \end{pmatrix}.$$
 Le but de

cet exercice est de trouver une base  $\varepsilon$  de  $E$  tel que dans cette base la matrice de  $u$  est diagonale. On dira alors qu'on a diagonalisé  $u$ .

1. Développer le polynôme  $P(\lambda) = \det(A - \lambda I_3)$ .  $P$  est appelé **polynôme caractéristique** de  $u$ .
2. Calculer les racines de  $P$ . Les trois réels trouvés sont appelées **valeurs propres** de  $u$ .
3. Déterminer des vecteurs  $\varepsilon_1, \varepsilon_2, \varepsilon_3$  de  $E$  en sorte que  $(\varepsilon_1)$  forme une base de  $\text{Ker}(u - id)$ ,  $(\varepsilon_2)$  forme une base de  $\text{Ker}(u - 2id)$  et  $(\varepsilon_3)$  forme une base de  $\text{Ker}(u + id)$ . Ces trois vecteurs sont des **vecteurs propres** de  $u$ .
4. Montrer que  $\varepsilon = (\varepsilon_1, \varepsilon_2, \varepsilon_3)$  est une base de  $E$ .
5. Vérifier que la matrice de  $u$  dans la base  $\varepsilon$  est diagonale.

**1.2.6 Calculs par blocs**

**Exercice 1.2.30**

Soient  $n, p \in \mathbb{N}^*$ ,  $A \in \text{GL}_n(\mathbb{K})$ ,  $B \in \text{Mat}[n, p][\mathbb{K}]$ ,  $C \in \text{GL}_p(\mathbb{K})$  et

$$M = \begin{pmatrix} A & B \\ 0 & C \end{pmatrix}.$$

Montrer que  $M \in \text{GL}_{n+p}(\mathbb{K})$  et calculer  $M^{-1}$ .

**Exercice 1.2.31**

Montrer que

$$\forall A, B \in \mathfrak{M}_n(\mathbb{R}), \quad \det \begin{pmatrix} A & B \\ -B & A \end{pmatrix} \geq 0.$$

*Indication 1.0 :* On pourra faire intervenir des nombres complexes.

**Exercice 1.2.32**

Soient  $E$  et  $F$  deux  $\mathbb{K}$ -espaces vectoriels de dimension respectives  $m, n \in \mathbb{N}^*$ . Soit  $u \in \mathcal{L}(E, F)$  de rang  $r$ . Notons  $\mathcal{C}(u) = \{v \in \mathcal{L}(F, E) \mid u \circ v = 0_{\mathcal{L}(F)} \text{ et } v \circ u = 0_{\mathcal{L}(E)}\}$ . Montrer que  $\mathcal{C}(u)$  est un sev de  $\mathcal{L}(F, E)$  et calculer sa dimension.

**1.2.7 Matrices semblables**

**Exercice 1.2.33** **TPE PC 2006**

On considère

$$S : \begin{cases} \mathfrak{M}_n(\mathbb{R}) & \longrightarrow \mathbb{R} \\ A = (a_{i,j}) & \longrightarrow \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n a_{i,j} a_{j,i} \end{cases}.$$

Montrer que si  $A$  et  $B$  sont semblables alors  $S(A) = S(B)$ .



**Exercice 1.2.34** ♡♡ **X PC 2011**

Soient  $x_0, x_1, x_n \in \mathbb{R}$   $n+1$  réels deux à deux distincts. Trouver l'inverse (après avoir justifié son existence) de la matrice de Vandermonde en considérant

$$\theta: \begin{cases} \mathbb{R}_n[X] & \longrightarrow \mathbb{R}^{n+1} \\ P & \longmapsto (P(x_0), P(x_1), \dots, P(x_n)) \end{cases}$$

**Exercice 1.2.35** ♡♡♡

Soient  $A$  et  $B$  deux matrices de  $\mathfrak{M}_n(\mathbb{R})$  semblables dans  $\mathfrak{M}_n(\mathbb{C})$ . Montrer qu'elles sont semblables dans  $\mathfrak{M}_n(\mathbb{R})$ .

### 1.3 Déterminants

#### 1.3.1 Formes multilinéaires alternées

**Exercice 1.3.1** ♡

Soient  $F$  et  $G$  deux sous-espaces vectoriels supplémentaires d'un  $\mathbb{K}$ -espace vectoriel  $E$ . Soient  $f$  une forme linéaire sur  $E$ ,  $p$  la projection vectorielle sur  $F$  parallèlement à  $G$  et  $q = Id - p$  sa projection complémentaire. Montrer que l'application  $\varphi : E \times E \rightarrow \mathbb{K}$  définie par

$$\varphi(x, y) = f(p(x))f(q(y)) - f(p(y))f(q(x))$$

est une forme bilinéaire alternée sur  $E$ .

#### 1.3.2 Déterminant d'un endomorphisme

**Exercice 1.3.2** ♡

Soient  $E$  un  $\mathbb{R}$ -espace vectoriel de dimension finie et  $f$  un endomorphisme de  $E$  vérifiant  $f^2 = -Id$ . Montrer que l'espace  $E$  est de dimension paire.

**Exercice 1.3.3** ♡

Soit  $V = \{x \mapsto e^x P(x) \mid P \in \mathbb{R}_n[X]\}$ .

1. Montrer que  $V$  est un sous-espace vectoriel de  $\mathcal{F}(\mathbb{R}, \mathbb{R})$  dont on déterminera la dimension.
2. Montrer que l'application  $D : f \mapsto f'$  est un endomorphisme de  $V$  dont on calculera le déterminant.

**Exercice 1.3.4** ♡ **Centrale PC**

Soit  $f$  un endomorphisme du  $\mathbb{R}$ -espace vectoriel  $\mathbb{C}$ .

1. Montrer qu'il existe un unique couple de complexes  $(a, b)$  tels que

$$\forall z \in \mathbb{C}, f(z) = az + b\bar{z}$$

2. Exprimer en fonction de  $a$  et  $b$  le déterminant de  $f$ .

### 1.3.3 Déterminant d'une matrice

**Exercice 1.3.5** ♡

Soit  $A \in \mathfrak{M}_n(\mathbb{R})$  une matrice antisymétrique avec  $n$  impair. Montrer qu'elle n'est pas inversible.

**Exercice 1.3.6** ♡

Soit la matrice  $A = ((\inf(i, j))) \in \mathfrak{M}_n(\mathbb{R})$ . Calculer son déterminant.

**Exercice 1.3.7** ♡

Soient  $A \in \mathfrak{M}_{n,p}(\mathbb{R})$  et  $B \in \mathfrak{M}_{p,n}(\mathbb{R})$  avec  $n > p$ . Montrer que  $\det(AB) = 0$ .

#### 1.3.4 Calcul de déterminants

**Exercice 1.3.8** ♡

Calculer le déterminant

$$\Delta = \begin{vmatrix} 0 & 1 & \dots & 1 \\ 1 & -1 & & \\ \vdots & 0 & \ddots & 0 \\ 1 & & & -1 \end{vmatrix}_{[n]}$$

**Exercice 1.3.9** ♡

Calculer le déterminant

$$\Delta_2 = \begin{vmatrix} (x+1) & 1 & \dots & 1 \\ 2 & (x+2) & 2 & \dots & 2 \\ 3 & 3 & (x+3) & \ddots & 3 \\ \vdots & & \ddots & \ddots & \\ n & & \dots & & (x+n) \end{vmatrix}$$

**Exercice 1.3.10** ♡

Soit  $n \in \mathbb{N}^*$ . Calculer

$$\begin{vmatrix} S_1 & S_1 & S_1 & \dots & S_1 \\ S_1 & S_2 & S_2 & \dots & S_2 \\ S_1 & S_2 & S_3 & \dots & S_3 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ S_1 & S_2 & S_3 & \dots & S_n \end{vmatrix}$$

où pour tout  $1 \leq k \leq n$  on a

$$S_k = \sum_{i=1}^k i$$

**Exercice 1.3.11** ♡

Soient  $a_1, a_2, \dots, a_n \in \mathbb{K}$ . Calculer

$$\Delta = \begin{vmatrix} a_1 & a_2 & \dots & a_n \\ & \ddots & \ddots & \vdots \\ & & \ddots & a_2 \\ (a_1) & & & a_1 \end{vmatrix}$$

**Exercice 1.3.12** ♡♡ **Centrale PC 2003**

Calculer :

$$\Delta = \begin{vmatrix} 0 & 1 & 2 & \dots & \dots & n-1 \\ 1 & 0 & \ddots & \ddots & & \vdots \\ 2 & 1 & \ddots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \ddots & 2 \\ \vdots & & \ddots & \ddots & \ddots & 1 \\ n-1 & \dots & \dots & 2 & 1 & 0 \end{vmatrix}$$

**Exercice 1.3.13** ♡♡ **CCP PC 2003**

Soient  $a, b, r_1, \dots, r_n \in \mathbb{C}$ . On se propose de calculer

$$\Delta = \begin{vmatrix} r_1 & b & \dots & b \\ a & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & b \\ a & \dots & a & r_n \end{vmatrix}$$

Pour ce faire, on introduit le déterminant d'ordre  $n$  :

$$P(x) = \begin{vmatrix} r_1 - x & b - x & \dots & b - x \\ a - x & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & b - x \\ a - x & \dots & a - x & r_n - x \end{vmatrix}$$

où  $x \in \mathbb{C}$ .

1. Montrer que  $P$  est un polynôme de degré inférieur ou égal à 1.
2. Calculer  $P(a)$  et  $P(b)$  quand  $a \neq b$ .
3. Déterminer entièrement  $P(x)$  et  $\Delta$  quand  $a \neq b$ .
4. En utilisant la continuité de l'application qui à chaque réel  $b$  associe  $P(0)$ , déduire  $\Delta$  lorsque  $a = b$

**Exercice 1.3.14** ♡

Calculer le déterminant de la matrice  $A = ((a_{ij})) \in \mathfrak{M}_n(\mathbb{R})$  où  $a_{ii} = 1, a_{1,i} = 1, a_{i1} = 1$  et 0 sinon.

**Exercice 1.3.15** ♡

Calculer le déterminant de la matrice  $A = ((a_{ij})) \in \mathfrak{M}_n(\mathbb{R})$  avec  $a_{ij} = \alpha$  pour  $i \leq j$  et  $a_{ij} = 1$  pour  $i > j$ .

**Exercice 1.3.16** ♡

Calculer le déterminant de la matrice  $A = ((a_{ij})) \in \mathfrak{M}_n(\mathbb{R})$  où  $a_{ii} = i$  et sinon  $a_{ij} = 2$ .

**Exercice 1.3.17** ♡

Calculer le déterminant  $(2p) \times (2p)$  suivant :

$$\begin{vmatrix} a & & & & & b \\ & \ddots & & & & \\ & & a & b & & \\ & & b & a & & \\ & & & & \ddots & \\ b & & & & & a \end{vmatrix}$$

**Exercice 1.3.18** ♡

Calculer le déterminant de la matrice  $A = ((a_{ij})) \in \mathfrak{M}_n(\mathbb{R})$  où  $a_{ij} = (-1)^{i+j}$ .

**Exercice 1.3.19** ♡

Calculer  $D = \det \max(i, j) = \begin{vmatrix} 1 & 2 & 3 & \dots & n \\ 2 & 2 & 3 & \dots & n \\ 3 & 3 & 3 & \dots & n \\ \vdots & \vdots & & \ddots & \vdots \\ n & n & \dots & \dots & n \end{vmatrix}$ .

**Exercice 1.3.20** ♡

Calculer le déterminant :

$$\begin{vmatrix} 1 & n & n & \dots & n \\ n & 2 & n & \dots & n \\ n & n & 3 & \dots & n \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ n & n & n & \dots & n \end{vmatrix}$$

**Exercice 1.3.21** ♡

Calculer  $\det(ia + jb)$  où  $a, b \in \mathbb{R}$ .

**Exercice 1.3.22** ♡

Calculer  $\det(1 + a_i a_j)$  où  $a_1, \dots, a_n \in \mathbb{R}$ .

**Exercice 1.3.23** ♡

Calculer  $\det(|i - j|)$ .

**Exercice 1.3.24** ♡

Soit  $f$  une fonction de classe  $\mathcal{C}^\infty$  sur  $\mathbb{R}$ . On pose

$$\Delta(h) = \begin{vmatrix} 1 & f(x) & f(x+h) \\ 1 & f(x+h) & f(x+2h) \\ 1 & f(x+2h) & f(x+3h) \end{vmatrix}$$

Déterminer

$$\lim_{h \rightarrow 0} \Delta(h)/h^2$$

**Exercice 1.3.25**

Calculer les déterminants suivants en utilisant un déterminant de Vandermonde :

$$\Delta_1 = \begin{vmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ a & b & c & d \\ a^2 & b^2 & c^2 & d^2 \\ bcd & acd & abd & abc \end{vmatrix} \quad \Delta_2 = \begin{vmatrix} 1 & a & a^2 & a^4 \\ 1 & b & b^2 & b^4 \\ 1 & c & c^2 & c^4 \\ 1 & d & d^2 & d^4 \end{vmatrix}$$

Indication 1.0 : Pour le deuxième, introduire

$$P(x) = \begin{vmatrix} 1 & x & x^2 & x^3 & x^4 \\ 1 & a & a^2 & a^3 & a^4 \\ 1 & b & b^2 & b^3 & b^4 \\ 1 & c & c^2 & c^3 & c^4 \\ 1 & d & d^2 & d^3 & d^4 \end{vmatrix}$$

**Exercice 1.3.26**

Calculer le déterminant  $D = \begin{vmatrix} a+b & b+c & c+a \\ a^2+b^2 & b^2+c^2 & c^2+a^2 \\ a^3+b^3 & b^3+c^3 & c^3+a^3 \end{vmatrix}$ .

**Exercice 1.3.27** **Déterminant de Cauchy**

On considère  $2n$  scalaires  $a_1, b_1, \dots, a_n, b_n$  tels que tous les  $a_i$  sont distincts et  $\forall i \in \llbracket 1, n \rrbracket$ ,  $a_i + b_i \neq 0$ . On veut calculer le déterminant de Cauchy suivant :

$$\Delta_n = \begin{vmatrix} \frac{1}{a_1+b_1} & \dots & \frac{1}{a_1+b_n} \\ \vdots & & \vdots \\ \frac{1}{a_n+b_1} & \dots & \frac{1}{a_n+b_n} \end{vmatrix}$$

a. Décomposer en éléments simples la fraction rationnelle

$$R(X) = \frac{(b_1 - X) \dots (b_{n-1} - X)}{(X + a_1) \dots (X + a_n)}$$

b. Exprimer  $\Delta_n$  en fonction de  $\Delta_{n-1}$ .

c. Calculer  $\Delta_n$ .

**1.3.5 Calcul de déterminants en utilisant une relation de récurrence****Exercice 1.3.28**

Calculer en établissant une relation de récurrence

$$D_n = \begin{vmatrix} 0 & 1 & \dots & 1 \\ -1 & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & 1 \\ -1 & \dots & -1 & 0 \end{vmatrix}_{[n]}$$

**Exercice 1.3.29**

Calculer en établissant une relation de récurrence

$$D_n = \begin{vmatrix} 0 & 1 & \dots & 1 \\ 1 & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & 1 \\ 1 & \dots & 1 & 0 \end{vmatrix}_{[n]}$$

**Exercice 1.3.30**

Calculer le déterminant tridiagonal avec  $\alpha + \beta$  sur la diagonale principale, 1 en dessous et  $\alpha\beta$  au dessus.

**Exercice 1.3.31**

Calculer le déterminant tridiagonal avec des 1 partout.

**Exercice 1.3.32**

Calculer le déterminant tridiagonal

$$\Delta_n = \begin{vmatrix} 1+x^2 & x & 0 & \dots & 0 \\ x & 1+x^2 & x & \ddots & \vdots \\ 0 & \ddots & \ddots & \ddots & 0 \\ \vdots & \ddots & x & 1+x^2 & x \\ 0 & \dots & 0 & x & 1+x^2 \end{vmatrix}$$

**1.3.6 Exercices théoriques sur les déterminants****Exercice 1.3.33**

Soient deux matrices  $A \in \mathfrak{M}_{n,p}(\mathbb{K})$  et  $B \in \mathfrak{M}_{p,q}(\mathbb{K})$  avec  $p < n$ . Montrer que  $\det(AB) = 0$ .

**Exercice 1.3.34**

Considérons pour  $n \geq 2$ , l'application

$$\det : \begin{cases} \mathfrak{M}_n(\mathbb{R}) & \longrightarrow \mathbb{R} \\ A & \longmapsto \det(A) \end{cases}$$

Est-elle injective ? Surjective ?

**Exercice 1.3.35**

Soient  $A, B \in \mathfrak{M}_n(\mathbb{R})$ . Montrer que  $\det(A^2 + B^2) \geq 0$ .

**Exercice 1.3.36**

Déterminer toutes les formes  $p$ -linéaires alternées sur  $\mathbb{R}^n$  où  $p > n$ .

**Exercice 1.3.37**

Dans  $\mathbb{R}^5$ , déterminer tous les endomorphismes  $f$  vérifiant  $f^2 + \text{id} = 0$ .

**Exercice 1.3.38**

Déterminer le rang de la comatrice  $\tilde{A}$  en fonction du rang de  $A$ . (Penser à la caractérisation du rang par les matrices extraites.)

**Exercice 1.3.39**

On considère une matrice  $A \in \mathfrak{M}_n(\mathbb{R})$  de colonnes  $(A_i)_{1 \leq i \leq n}$ . On définit à partir des colonnes de  $A$ , la matrice  $B \in \mathfrak{M}_n(\mathbb{R})$  de vecteurs colonnes  $(B_i)_{1 \leq i \leq n}$  où :

$$B_i = \sum_{j \neq i} A_j$$

Exprimez le déterminant de la matrice  $B$  en fonction du déterminant de la matrice  $A$ .

**Exercice 1.3.40**

Soit une matrice  $A \in \mathfrak{M}_n(\mathbb{R})$  à coefficients entiers relatifs. Montrer l'équivalence

$$(A \text{ inversible et } A^{-1} \text{ a ses coefficients dans } \mathbb{Z}) \iff (\det(A) = \pm 1)$$

(i) (ii)

Démontrer que  $GL_n(\mathbb{Z}) = \{M \in M_n(\mathbb{Z}) ; \det(M) \in \{-1, 1\}\}$  est un sous-groupe de  $GL_n(\mathbb{R})$ .

**Exercice 1.3.41**

Soient deux matrices à coefficients réels  $(A, B) \in \mathfrak{M}_n(\mathbb{R})^2$ . On suppose qu'elles sont semblables dans  $\mathfrak{M}_n(\mathbb{C})$ . Montrer qu'elles sont semblables dans  $\mathfrak{M}_n(\mathbb{R})$ .

**Exercice 1.3.42**

On considère un système  $(f_1, \dots, f_n)$  de fonctions de  $\mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$  qui est libre dans  $\mathcal{F}(\mathbb{R}, \mathbb{R})$ . Montrer qu'il existe  $n$  réels  $(x_1, \dots, x_n) \in \mathbb{R}^n$  tels que la matrice  $A = ((f_i(x_j))) \in \mathfrak{M}_n(\mathbb{R})$  soit inversible.

**Exercice 1.3.43**

Soit une application  $f : \mathfrak{M}_n(\mathbb{K}) \rightarrow \mathbb{K}$  non-constante vérifiant :

$$\forall (A, B) \in \mathfrak{M}_n(\mathbb{K})^2, \quad f(AB) = f(A)f(B)$$

Montrer que

$$(f(A) = 0) \iff (\det(A) = 0)$$

(i) (ii)

**Exercice 1.3.44**

On considère une matrice  $A = ((a_{ij})) \in \mathfrak{M}_n(\mathbb{R})$  telle que

$$\forall (i, j) \in \llbracket 1, n \rrbracket^2, \quad i + j > n + 1 \implies a_{ij} = 0$$

Calculer  $\det(A)$ . Si on suppose de plus que  $a_{ij} > 0$  lorsque  $i + j \leq n + 1$ , déterminer le signe de  $\det(A)$ .

**Exercice 1.3.45**

On considère une matrice  $A = ((a_{ij})) \in \mathfrak{M}_n(\mathbb{R})$  et on définit la matrice  $A' = ((-1)^{i+j} a_{ij})$ . Exprimer  $\det(A')$  en fonction de  $\det(A)$ .

**Exercice 1.3.46**

Soit une matrice  $A \in \mathfrak{M}_2(\mathbb{K})$  et l'application  $f : \begin{cases} \mathfrak{M}_2(\mathbb{K}) & \rightarrow & \mathfrak{M}_2(\mathbb{K}) \\ M & \mapsto & AM \end{cases}$ . Exprimer  $\det(f)$  en fonction de  $\det(A)$ .

**Exercice 1.3.47**

$$\text{Calculer pour } (a, b, c, d) \in \mathbb{K}^4, \text{ le déterminant d'ordre } (2n) : m = \begin{vmatrix} a & \circ & b & \circ \\ \vdots & & & \vdots \\ \circ & a & \circ & b \\ c & \circ & d & \circ \\ \vdots & & & \vdots \\ \circ & c & \circ & d \end{vmatrix}$$

**Exercice 1.3.48**

Quel est de déterminant de l'endomorphisme  $\Phi$  défini par

$$\Phi : \begin{cases} \mathfrak{M}_n(\mathbb{R}) & \rightarrow & \mathfrak{M}_n(\mathbb{R}) \\ M & \mapsto & M^T \end{cases}$$

**Exercice 1.3.49**

Soient  $n, p \in \mathbb{N}^*$  tels que  $n > p$ . Soit  $A \in \mathfrak{M}_{n,p}(\mathbb{R})$  et  $B \in \mathfrak{M}_{p,n}(\mathbb{R})$ . Montrer que  $\det(AB) = 0$ .

**Exercice 1.3.50**

♥♥♥ Mines PC 2009

Soient  $A, B, C, D \in \mathfrak{M}_n(\mathbb{R})$  telles que  $AC = CA$ . On pose  $M = \begin{pmatrix} A & B \\ C & D \end{pmatrix}$ . Montrer que

$$\det(M) = \det(AD - CB).$$