- Répondre par oui ou non en justifiant votre réponse
 - a) Dans $M_3(R)$, la matrice $A = \begin{pmatrix} 3 & 4 & 2 \\ 2 & 3 & -1 \\ 1 & 2 & 0 \end{pmatrix}$ est de rang 2
 - b) $E = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3, x + y 2z = 0\}$ E est un espace vectoriel de dimension 1.
 - c) Soit f l'endomorphisme de $R_2[X]$, l'ensemble des polynômes de degré inférieur ou égal à 2.

Pour tout polynôme P, f(P) = 3P' + P La matrice de f dans la base

$$(1;1-X;1-X^2) \operatorname{est} \begin{pmatrix} 1 & -3 & -6 \\ 0 & 1 & 6 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

- d) Dans $M_3(R)$, la matrice $B=\begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 0 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$ est diagonalisable. e) Dans $M_2(C)$, la matrice $B=\begin{pmatrix} 1 & i \\ i & -1 \end{pmatrix}$ est diagonalisable. 2) Soit a un nombre réel fixé et la matrice $A=\begin{pmatrix} a & 1 & 1 & 1 \\ 1 & a & 1 & 1 \\ 1 & 1 & a & 1 \\ 1 & 1 & 1 & a \end{pmatrix} \in M_4(R)$
 - a) Déterminer le polynôme caractéristique de A.En déduire les valeurs propres et leur multiplicité.
 - b) Déterminer la dimension des espaces propres.
 - c) A est-elle diagonalisable ? si oui, écrire une base de vecteurs propres .
 - d) Déterminer une matrice de passage orthogonale.
- 3) Soit la fonction f définie de R^3 dans R par : $f(x,y,z)=x^2+y^2+z^2-xy+xz-2zy$. Déterminer les extremum de f.

1) SEUL c) EST VRAI en effe

a)Calculons le déterminant de A :
$$\begin{vmatrix} 3 & 4 & 2 \\ 2 & 3 & -1 \\ 1 & 2 & 0 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 0 & -2 & 2 \\ 0 & -1 & -1 \\ 1 & 2 & 0 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} -2 & 2 \\ -1 & -1 \end{vmatrix} = 4$$

Le déterminant de A est non nul, donc A est inversible, donc le rang de A est 3.

b)Tout vecteur de E est de la forme :
$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ x/2 + y/2 \end{pmatrix} = x \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1/2 \end{pmatrix} + y \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1/2 \end{pmatrix}$$

donc E=vect
$$\begin{pmatrix} 1\\0\\1/2 \end{pmatrix}$$
; $\begin{pmatrix} 0\\1\\1/2 \end{pmatrix}$ ces deux vecteurs étant non colinéaires ils forment une base de E .

Ainsi E est de dimension 2

c) Calculons les images des vecteurs de la base B (1;1-X;1-X²)

$$f(1)=1$$

$$f(1-X)=-3+(1-X)$$

$$f(1-X^2)=3(-2X)+(1-X^2)=-6X+1-X^2=6(1-X)+(1-X^2)-6$$

Bans la base B, f(1) a pour coordonnées
$$\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$
;, f(1-X) a pour coordonnées $\begin{pmatrix} -3 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$;

Bans la base B, f(1) a pour coordonnées
$$\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$
;, f(1-X) a pour coordonnées $\begin{pmatrix} -3 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$; $f(1-X^2)$ a pour coordonnées $\begin{pmatrix} -6 \\ 6 \\ 1 \end{pmatrix}$ Ainsi la matrice de f dans la base B est bien : $\begin{pmatrix} 1 & -3 & -6 \\ 0 & 1 & 6 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$

d) La matrice B étant triangulaire, ses valeurs propres se lisent sur la diagonale.

1 est valeur propre double et 3 est valeur propre simple.

Il suffit de voir si la dimension de l'espace propre associé à la valeur propre 1 est bien 2.

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in E_1 \Leftrightarrow \begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 0 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \Leftrightarrow \begin{cases} 2y + z = 0 \\ 2y = 0 \\ 0 = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} z = 0 \\ y = 0 \end{cases} \text{ donc } E_1 = vect \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ (la composante x } t = vect \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ (la composante x } t = vect \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ (la composante x } t = vect \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ (la composante x } t = vect \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ (la composante x } t = vect \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ (la composante x } t = vect \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ (la composante x } t = vect \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ (la composante x } t = vect \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ (la composante x } t = vect \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ (la composante x } t = vect \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ (la composante x } t = vect \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ (la composante x } t = vect \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ (la composante x } t = vect \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ (la composante x } t = vect \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ (la composante x } t = vect \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ (la composante x } t = vect \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ (la composante x } t = vect \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ (la composante x } t = vect \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ (la composante x } t = vect \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ (la composante x } t = vect \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ (la composante x } t = vect \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ (la composante x } t = vect \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ (la composante x } t = vect \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ (la composante x } t = vect \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ (la composante x } t = vect \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ (la composante x } t = vect \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ (la composante x } t = vect \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ (la composante x } t = vect \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ (la composante x } t = vect \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ (la composante x } t = vect \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ (la composante x } t = vect \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ (la composante x } t = vect \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ (la composante x } t = vect \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ (la composante x } t = vect \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ (la composante x } t = vect \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ (la composante x } t = vect \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ (la composante x } t = vect \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ (la composante x } t = vect \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ (la composante x } t = vect \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ (la composante x } t = vect \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ (la composante x } t = vect \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ (la composante x$$

peut être choisie quelconque) Ainsi B n'est pas diagonalisable.

e) Cherchons les valeurs propres de la matrice B :

$$P(X) = \begin{vmatrix} 1 - X & i \\ i & -1 - X \end{vmatrix} = (1 - X)(-1 - X) - i^2 = X^2 - 1 + 1 = X^2$$

Ainsi, B a une seule valeur propre double . $\lambda = 0$

Déterminons la dimension de l'espace propre associé c'est en fait le noyau de B.

Il nous suffit de connaître sa dimension. Or det B=0 donc B n'est pas inversible donc

Les vecteurs colonnes de B sont colinéaires donc le rang de B est égal à 1.

Ainsi, la dimension du noyau (qui est l'espace propre associé à la valeur propre 0) est 1 Or la multiplicité de la valeur propre 0 est 2 donc B n'est pas diagonalisable.

Les valeurs propres sont donc : a+3 de multiplicité 1 et a-1 de multiplicité 3. (On aura remarqué que les réels a+3 et a-1 ne peuvent être égaux)

b)
$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ t \end{pmatrix} \in E_{a-1} \Leftrightarrow \begin{pmatrix} a & 1 & 1 & 1 \\ 1 & a & 1 & 1 \\ 1 & 1 & a & 1 \\ 1 & 1 & 1 & a \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ t \end{pmatrix} = (a-1) \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ t \end{pmatrix} \Leftrightarrow x+y+z+t=0$$

donc une base de cet espace propre est (puisque t peut s'exprimer : t = -x-y-z)

$$\left\{ u \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}; v \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}; w \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} \right\} \text{ la dimension est égale à la multiplicité de la valeur propre}.$$

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ t \end{pmatrix} \in E_{a+3} \Leftrightarrow \begin{pmatrix} a & 1 & 1 & 1 \\ 1 & a & 1 & 1 \\ 1 & 1 & a & 1 \\ 1 & 1 & 1 & a \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ t \end{pmatrix} = (a+3) \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ t \end{pmatrix} \Leftrightarrow \begin{cases} -3x+y+z+t=0 \\ x-3y+z+t=0 \\ x+y-3z+t=0 \\ x+y+z-3t=0 \end{cases} \Leftrightarrow x=y=z=t$$

donc une base de cet espace propre est $\left\{k \begin{pmatrix} 1\\1\\1\\1 \end{pmatrix}\right\}$ la dimension est égale à la multiplicité de la

valeur propre.

c) A est bien diagonalisable, une base de vecteurs propres est donc : (u,v,w,k)

On peut remarquer que les espaces propres sont bien orthogonaux .(Ce que l'on savait puisque la matrice A est symétrique réelle)

d) Appliquons le procédé de SCHMITT pour obtenir une base orthogonale de E_{a-1} .

Posons u'=u cherchons v'=bu'+v tel que u' \perp v' :

Done v'
$$\begin{pmatrix} -1/2 \\ 1 \\ 0 \\ -1/2 \end{pmatrix}$$

cherchons w'=du'+bv'+w tel que u' \perp w' et v' \perp w' soit :

cherchons w'=du'+bv'+w tel que u' \(\perp \) w' et v' \(\perp \) w' soit:
$$d = \frac{-u' \cdot w}{u' \cdot u'} = \frac{-1}{2} \text{ et } b = \frac{-v' \cdot w}{v' \cdot v'} = \frac{-1/2}{3/2} = -1/3 \text{ ainsi : w'} \begin{bmatrix} -1/3 \\ -1/3 \\ 1 \\ -1/3 \end{bmatrix}$$

Une base orthogonale est donc :u' $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}$ v' $\begin{pmatrix} -1/2 \\ 1 \\ 0 \\ -1/2 \end{pmatrix}$ w' $\begin{pmatrix} -1/3 \\ -1/3 \\ 1 \\ -1/3 \end{pmatrix}$ $k \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ en divisant chaque vecteur par

sa norme, on obtient les colonnes de la matrice de passage P. P=
$$\begin{bmatrix} 1/\sqrt{2} & -\frac{1}{\sqrt{6}} & -\frac{1}{2\sqrt{3}} & 1/2 \\ 0 & \frac{\sqrt{2}}{\sqrt{3}} & -\frac{1}{2\sqrt{3}} & 1/2 \\ 0 & 0 & \frac{\sqrt{3}}{2} & 1/2 \\ -1/\sqrt{2} & -\frac{1}{\sqrt{6}} & -\frac{1}{2\sqrt{3}} & 1/2 \end{bmatrix}$$