

## Corrigé TD M2S1 : Autour de la trigonalisation

### Exercice 1.

$$A = \begin{pmatrix} 3 & 1 & 0 \\ -4 & -1 & 0 \\ 4 & -8 & -2 \end{pmatrix}$$

$$\lambda I_3 - A = \begin{pmatrix} \lambda - 3 & -1 & 0 \\ 4 & \lambda + 1 & 0 \\ -4 & 8 & \lambda + 2 \end{pmatrix}$$

En développant par rapport à la troisième colonne nous obtenons le polynôme caractéristique de  $f$  :

$$P_f(\lambda) = (-1)^{3+3}(\lambda+2)\det \begin{pmatrix} \lambda - 3 & -1 \\ 4 & \lambda + 1 \end{pmatrix} = (\lambda+2)[(\lambda-3)(\lambda+1)+4] = (\lambda+2)(\lambda^2-2\lambda+1) = (\lambda+2)(\lambda-1)^2$$

1. Sous espace propre associé à  $\lambda_1 = -2$  :

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in SEP(A, -2) \Leftrightarrow A \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = (-2) \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in SEP(A, -2) \Leftrightarrow \begin{cases} 3x + y = -2x \\ -4x - y = -2y \\ 4x - 8y - 2z = -2z \end{cases}$$

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in SEP(A, -2) \Leftrightarrow \begin{cases} y = -5x \\ y = 4x \\ y = \frac{1}{2}x \end{cases}$$

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in SEP(A, -2) \Leftrightarrow \begin{cases} y = 0 \\ x = 0 \end{cases}$$

Il s'agit donc d'une droite vectorielle :

$$SEP(A, -2) = Vect((0, 0, 1)) = Vect(w)$$

2. Sous espace propre associé à  $\lambda_2 = 1$  :

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in SEP(A, 1) \Leftrightarrow A \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in SEP(A, 1) \Leftrightarrow \begin{cases} 3x + y = x \\ -4x - y = y \\ 4x - 8y - 2z = z \end{cases}$$

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in SEP(A, 1) \Leftrightarrow \begin{cases} y = -2x \\ 20x - 3z = 0 \end{cases}$$

Il s'agit donc d'une droite vectorielle :

$$SEP(A, 1) = Vect((3, -6, 20)) = Vect(u)$$

### 3. Première façon de procéder

$A$  n'est pas diagonalisable puisque  $\dim(SEP(A, -1)) \neq 2$  mais comme  $\chi_A$  est scindé  $A$  est trigonalisable : ainsi il existe une base de  $\mathbb{R}^3$   $(v_1, v_2, v_3)$  telle que  $A$  soit semblable à

$$\begin{pmatrix} -2 & 0 & a \\ 0 & 1 & b \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

en posant  $v_1 = w$  et  $v_2 = u$  les vecteurs propres préalablement trouvés et pour  $v_3$  n'importe quel vecteur de  $\mathbb{R}^3$  tel que  $(v_1, v_2, v_3)$  soit une base de  $\mathbb{R}^3$ , par exemple on choisit  $v_3 = (1, 0, 0)$ , ainsi

$$\det \begin{pmatrix} 0 & 3 & 1 \\ 0 & -6 & 0 \\ 1 & 20 & 0 \end{pmatrix} = 6$$

donc la famille  $(v_1, v_2, v_3)$  est bien une base de  $\mathbb{R}^3$  et comme  $f(v_3) = A \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 \\ -4 \\ 4 \end{pmatrix} = \alpha v_1 + \beta v_2 + \gamma v_3$ , nous obtenons après résolution du système  $f(v_3) = \frac{-28}{3}v_1 + \frac{2}{3}v_2 + v_3$  donc  $A$  est semblable à

$$\begin{pmatrix} -2 & 0 & -28/3 \\ 0 & 1 & 2/3 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

### 4. Autre façon de procéder

En fait il existe une base de  $\mathbb{R}^3$   $(u, v, w)$  telle que  $A$  soit semblable à

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

avec  $u$  et  $w$  les vecteurs propres préalablement trouvés et  $v$  tel que  $(u, v, w)$  soit une base et tel que  $f(v) = au + v \Leftrightarrow f(v) - v \in Vect(u)$ .

On cherche donc un vecteur de coordonnées  $(x, y, z)$  tel que  $A \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2x + y \\ -4x - 2y \\ 4x - 8y - 3z \end{pmatrix}$

soit colinéaire à  $u$ .

Par exemple  $\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -8 \end{pmatrix}$  fonctionne car  $A \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -8 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -8 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 \\ -6 \\ 20 \end{pmatrix}$  et  $\det \begin{pmatrix} 3 & 1 & 0 \\ -6 & 1 & 0 \\ 20 & -8 & 1 \end{pmatrix} \neq 0$ .

Ainsi  $A$  est semblable à

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

**Exercice 2.**

$$B = \begin{pmatrix} 2 & -3 & -1 \\ 1 & -2 & -1 \\ -2 & 6 & 3 \end{pmatrix}$$

notons  $f$  l'endomorphisme dont la matrice dans la base canonique est  $B$ .

$$\lambda I_3 - B = \begin{pmatrix} \lambda - 2 & 3 & 1 \\ -1 & \lambda + 2 & 1 \\ 2 & -6 & \lambda - 3 \end{pmatrix}$$

En développant par rapport à la troisième colonne, nous obtenons

$$\chi_A(\lambda) = \det \begin{pmatrix} -1 & \lambda + 2 \\ 2 & -6 \end{pmatrix} - \det \begin{pmatrix} \lambda - 2 & 3 \\ 2 & -6 \end{pmatrix} + (\lambda - 3) \det \begin{pmatrix} \lambda - 2 & 3 \\ -1 & \lambda + 2 \end{pmatrix}$$

$$\chi_A(\lambda) = 6 - 2\lambda - 4 - (-6\lambda + 12 - 6) + (\lambda - 3)(\lambda^2 - 1) = \lambda^3 - 3\lambda^2 + 3\lambda - 1 = (\lambda - 1)^3$$

Recherchons maintenant le sous espace propre associé à la valeur propre 1

$$\begin{aligned} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in SEP(B, 1) &\Leftrightarrow B \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \\ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in SEP(A, 1) &\Leftrightarrow \begin{cases} 2x - 3y - z = x \\ x - 2y - z = y \\ -2x + 6y + 3z = z \end{cases} \\ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in SEP(A, 1) &\Leftrightarrow \{ x - 3y - z = 0 \end{aligned}$$

Il s'agit donc d'un plan vectoriel :

$$SEP(B, 1) = Vect(v_1, v_2) \quad v_1 = (1, 0, 1) \quad v_2 = (3, 1, 0)$$

Complétons cette famille de deux vecteurs pour obtenir une base de  $\mathbb{R}^3$  par exemple  $(v_1, v_2, e_3)$  est une base de  $\mathbb{R}^3$  avec  $e_3 = (0, 0, 1)$  car

$$\det \begin{pmatrix} 1 & 3 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix} = 1$$

$$f(e_3) = B \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} = (-1, -1, 3)$$

Nous devons décomposer le vecteur de coordonnées  $(-1, -1, 3)$  dans la base  $(v_1, v_2, e_3)$  :

$$\begin{pmatrix} -1 \\ -1 \\ 3 \end{pmatrix} = av_1 + bv_2 + ce_3$$

ce qui nous donne  $a = 2$   $b = -1$   $c = 1$ . Par suite,  $B$  est semblable à la matrice

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

Finalemment nous avons

$$f(v_1) = v_1 \quad f(v_2) = v_2 \quad f(e_3) = 2v_1 - v_2 + e_3$$

Posons  $w = 2v_1 - v_2$  alors  $f(w) = 2f(v_1) - f(v_2) = 2v_1 - v_2 = w$  et  $f(e_3) = w + e_3$ . La famille  $(v_1, w, e_3)$  est une base de  $\mathbb{R}^3$  car  $\det\begin{pmatrix} 1 & -1 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 1 & 2 & 1 \end{pmatrix} = 1$ . Alors la matrice  $B$  est semblable à

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

---

### Exercice 3.

1.

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

$$\lambda I_3 - A = \begin{pmatrix} \lambda & 1 & 0 \\ -4 & \lambda - 4 & 0 \\ 2 & 2 & \lambda - 2 \end{pmatrix}$$

En développant par rapport à la troisième colonne nous obtenons le polynôme caractéristique de  $f$  :

$$P_f(\lambda) = (-1)^{3+3}(\lambda - 2)\det\begin{pmatrix} \lambda & 1 \\ -4 & \lambda - 4 \end{pmatrix} = (\lambda - 2)(\lambda^2 - 4\lambda + 4) = (\lambda - 2)^3$$

La seule valeur propre de  $f$  est donc 2. Si  $f$  était diagonalisable alors  $f = 2Id$  ce qui n'est pas vrai donc  $f$  n'est pas diagonalisable.

2. L'endomorphisme  $(f - \lambda Id)^2$  a pour matrice

$$(A - 2I)^2 = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ -4 & -2 & 0 \end{pmatrix}$$

et l'endomorphisme  $(f - \lambda Id)^3$  a pour matrice

$$(A - 2I)^3 = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

3. Soient  $a, b, c$  des scalaires tels que

$$au^2(x) + bu(x) + cx = 0(1)$$

alors en composant par  $u$

$$(1) \Rightarrow au^3(x) + bu^2(x) + cu(x) = 0$$

comme par hypothèse  $u^3 = 0$ , nous obtenons

$$(1) \Rightarrow bu^2(x) + cu(x) = 0$$

En composant à nouveau par  $u$  nous obtenons

$$(1) \Rightarrow bu^3(x) + cu^2(x) = 0$$

$$(1) \Rightarrow cu^2(x) = 0$$

Or par hypothèse  $u^2(x) \neq 0$ , par suite nous en déduisons  $c = 0$  ce qui implique  $bu^2(x) = 0$  donc  $b = 0$  et finalement  $a = u^2(x) = 0$  donc  $a = 0$ . Ainsi la famille  $(x, u(x), u^2(x))$  est une famille libre de trois vecteurs dans un espace vectoriel de dimension 3 c'est donc une base  $\mathbb{R}^3$ .

4. Définissons l'endomorphisme  $u$  par  $u = f - 2Id$ . Considérons le premier vecteur de la base canonique  $e_1$ . D'après la question précédente, comme  $(f - 2Id)^3 = 0$  et en choisissant  $x = e_1$ , nous en déduisons donc que  $((f - 2Id)^2(e_1), (f - 2Id)(e_1), e_1) = (u^2(e_1), u(e_1), e_1)$  est une base de  $\mathbb{R}^3$  et nous cherchons à déterminer la matrice de  $f$  relativement à cette base

$$f(e_1) = (f - 2Id)(e_1) + 2Id(e_1) = u(e_1) + 2e_1$$

$$f(u(e_1)) = (f - 2Id + 2Id)(u(e_1)) = (f - 2Id)(u(e_1)) + 2Id(u(e_1)) = u(u(e_1)) + 2u(e_1) = u^2(e_1) + 2u(e_1)$$

$$f(u^2(e_1)) = (f - 2Id)(u^2(e_1)) + 2Id(u^2(e_1)) = u^3(e_1) + 2u^2(e_1) = 2u^2(e_1)$$

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

#### Exercice 4.

Comme la dimension du sous-espace propre, noté SEP, pour la valeur propre  $a$  vaut 2 :  $\dim(\text{SEP}(f, a)) = 2$  nous notons  $(v_1, v_2)$  une base de ce sous-espace propre ainsi  $f(v_1) = av_1$  et  $f(v_2) = av_2$ . Complétons cette famille libre de deux vecteurs par un vecteur  $v_3$  afin d'obtenir  $(v_1, v_2, v_3)$  une base  $\mathbb{R}^3$ , ainsi la matrice de  $f$  relativement à cette base s'exprime par

$$B = \begin{pmatrix} a & 0 & \alpha \\ 0 & a & \beta \\ 0 & 0 & \gamma \end{pmatrix}$$

Comme deux matrices semblables ont le même polynôme caractéristique nous en déduisons que  $\gamma = a$ . Ainsi  $f(v_3) = \alpha v_1 + \beta v_2 + av_3$ , posons alors  $v'_2 = \alpha v_1 + \beta v_2$  ainsi  $f(v_3) = v'_2 + av_3$ .

$(\alpha, \beta) \neq (0, 0)$  : en effet si  $\alpha = 0$  et  $\beta = 0$  alors la matrice  $B$  serait diagonale : contradiction car  $f$  n'est pas diagonalisable puisque la dimension du sous espace propre n'est pas égale à l'ordre de multiplicité de la valeur propre en tant que racine du polynôme caractéristique. Donc  $v'_2$  est un vecteur non nul tel que par construction  $f(v'_2) = av'_2$  : c'est un vecteur non nul du sous espace propre de  $f$  que nous complétons en une base  $(v'_1, v'_2)$  de ce sous espace propre.

La famille  $(v'_1, v'_2, v_3)$  est une base de  $\mathbb{R}^3$  : ces vecteurs ne sont pas coplanaires car  $v_3$  n'appartient pas à  $SEP(f, a)$  :  $f(v_3) \neq av_3$  car  $(\alpha, \beta) \neq (0, 0)$ .

Ainsi la matrice de  $f$  relativement à la base  $(v'_1, v'_2, v_3)$  est :

$$C = \begin{pmatrix} a & 0 & 0 \\ 0 & a & 1 \\ 0 & 0 & a \end{pmatrix}$$

---