

# Réduction d'une matrice

Ce cours vous est proposé par Odile Brandière, Université de Paris Sud 11, UFR Jean Monnet et AUNEGe, l'Université Numérique en Économie Gestion.

## Exercices

### Exercice 1

Consigne

1) Calculer  $\begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \\ -1 & -1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 & -1 & -1 \\ -1 & 2 & -1 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}$ . Que peut-on en déduire ?

2) Diagonaliser la matrice  $A = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 1 \\ 1 & 1 & 2 \end{pmatrix}$  (on ordonnera les valeurs propres par ordre croissant)

puis calculer  $A^n (n \in \mathbb{N}^*)$

### Exercice 2

Consigne

Trouver, sans calcul, les valeurs propres et les sous-espaces propres de la matrice  $B = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 3 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}$ .

$B$  est-elle diagonalisable ?

## Exercice 3

### Consigne

1) Calculer  $\begin{pmatrix} 2 & 1 & 0 \\ -1 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ -1 & -2 & 0 \\ 1 & 2 & 1 \end{pmatrix}$ . Que peut-on en déduire ?

2) On considère la matrice  $A = \begin{pmatrix} -4 & -6 & 0 \\ 3 & 5 & 0 \\ 3 & 6 & 5 \end{pmatrix}$ . Calculer les valeurs propres de  $A$  et diagonaliser  $A$  en précisant la matrice de passage  $P$  ainsi que  $P^{-1}$  (ordonner les valeurs propres par ordre croissant et utiliser 1)).

3) Calculer  $A^n$ .

4) On considère les trois suites réelles  $(u_n)$ ;  $(v_n)$ ;  $(w_n)$  définies par leurs premiers termes  $u_0$ ;  $v_0$  et  $w_0$

et les relations : 
$$\begin{cases} u_n = -4u_{n-1} - 6v_{n-1} \\ v_n = 3u_{n-1} + 5v_{n-1} \\ w_n = 3u_{n-1} + 6v_{n-1} + 5w_{n-1} \end{cases} .$$

Calculer  $u_n$ ;  $v_n$  et  $w_n$  en fonction de  $n$  et  $u_0$ ;  $v_0$  et  $w_0$ . Que peut-on en déduire quant à la convergence de ces 3 suites ?

## Exercice 4

### Consigne

Montrer que si  $A$  est une matrice d'ordre  $n$  sur  $\mathbb{R}$  ou  $\mathbb{C}$  vérifiant  $A^2 = A$  ( $A$  est alors la matrice d'un projecteur) ou  $A^2 = I_n$ ,  $A$  est diagonalisable.

## Exercice 5

### Consigne

Soit  $A = \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ a & 4 \end{pmatrix}$ . Pour quelles valeurs de  $a$ ,  $A$  est-elle diagonalisable dans  $\mathbb{C}$  ? Si oui préciser la matrice de passage.

## Exercice 6

Consigne

La matrice  $A = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 0 \\ -1 & 3 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}$  est-elle diagonalisable ?

## Exercice 7

Consigne

Soit  $A = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 1 & -3 & 3 \end{pmatrix}$  la matrice de l'application  $f$  dans la base canonique de  $\mathbb{R}^3$ .

Montrer que  $A$  n'est pas diagonalisable. Déterminer la forme réduite de Jordan  $J$  semblable à  $A$  ainsi que la base dans laquelle  $f$  est représentée par  $J$ .

## Exercice 8

Consigne

La matrice  $A = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 0 \\ -1 & 3 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}$  est-elle diagonalisable ? Sinon déterminer une matrice de Jordan qui lui est semblable et préciser la matrice de passage.

## Exercice 9

### Consigne

Déterminer pour quelles valeurs des paramètres  $a$  et  $b$  la matrice

$A = \begin{pmatrix} a & b & 0 \\ 0 & 1 & -1 \\ 0 & 2 & 4 \end{pmatrix}$  est diagonalisable. Etudier le cas où elle ne l'est pas et la réduire à la forme la plus simple possible.

## Exercice 10

### Consigne

Résoudre le système suivant dans  $\mathbb{R}^2$  : 
$$\begin{cases} x_{t+1} = 3x_t + y_t \\ y_{t+1} = -x_t + y_t \end{cases}$$

## Exercice 11

### Consigne

Résoudre dans  $\mathbb{R}^3$  : 
$$\begin{cases} x_{t+1} = x_t + 2y_t - 2z_t \\ y_{t+1} = 2x_t + y_t - 2z_t \\ z_{t+1} = 2x_t + 2y_t - 3z_t \end{cases}$$

## Exercice 12

### Consigne

Résoudre dans  $\mathbb{R}^3$  : 
$$\begin{cases} x_{t+1}^1 = 2x_t^1 - x_t^2 - 2x_t^3 + 2 \\ x_{t+1}^2 = x_t^1 + x_t^2 - 1 \\ x_{t+1}^3 = -(1/2)x_t^2 + 3/2 \end{cases}$$

On remarquera que l'inverse de  $\begin{pmatrix} 0 & 2 & 0 \\ 2 & 0 & 0 \\ -1 & 1 & -1 \end{pmatrix}$  est  $\frac{1}{2} \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 1 & -1 & -2 \end{pmatrix}$ .

## Exercice 13

Consigne

Etudier suivant la valeur de  $a$  la stabilité du système : 
$$\begin{cases} x_{t+1}^1 = ax_t^1 + \frac{1}{2}x_t^2 \\ x_{t+1}^2 = \frac{1}{2}x_t^1 + ax_t^2 \end{cases}$$

## Exercice 14

Consigne

1) Soit  $A = \begin{pmatrix} -1 & 1 & 0 \\ -5 & 4 & -1/2 \\ -7 & 5 & -1/2 \end{pmatrix}$ . Déterminer les valeurs propres et les vecteurs propres de  $A$ .  $A$  est-elle diagonalisable ?

2) Donner la forme la plus simple de  $S$  (diagonale ou forme réduite de Jordan) telle que  $A = PSP^{-1}$ . Déterminer  $P$ .

3) Soit le système 
$$\begin{cases} x_{t+1} = -x_t + y_t \\ y_{t+1} = -5x_t + 4y_t - \frac{1}{2}z_t \\ z_{t+1} = -7x_t + 5y_t - \frac{1}{2}z_t \\ x_0 = 5, y_0 = 8 \text{ et } z_0 = 4 \end{cases}$$

Calculer  $(x_t, y_t, z_t)$  en fonction de  $t$ . Quel est le comportement de ce vecteur quand  $t$  tend vers  $+\infty$  ?

## Exercice 15

Consigne

$$\text{Résoudre dans } \mathbb{R}^3 : \begin{cases} x_{t+1} = x_t + 2y_t - 2z_t + 2t - 2 + (-1)^t \\ y_{t+1} = 2x_t + y_t - 2z_t + 6t + 5 \times 4^t \\ z_{t+1} = 2x_t + 2y_t - 3z_t + 6t - 2 + (-1)^t + 5 \times 4^t \\ x(0) = 0, y(0) = 0 \text{ et } z(0) = -1 \end{cases}$$

**Remarque** : on pourra utiliser des résultats de **11** et calculer  $\begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 1 & -1 \\ 0 & -1 & 1 \\ -1 & 0 & 1 \end{pmatrix}$ .

## Exercice 16

Consigne

$$\text{Résoudre dans } \mathbb{R}^3 : \begin{cases} x_{t+1} = -x_t + y_t + 2t^2 - 12 + 2^t \\ y_{t+1} = -5x_t + 4y_t - \frac{1}{2}z_t + 3t^2 - 16 + 2^{t+1} \\ z_{t+1} = -7x_t + 5y_t - \frac{1}{2}z_t + t^2 - 2 + 2^{t+1} \\ x_0 = 2, y_0 = 4 \text{ et } z_0 = 3 \end{cases}$$

**Remarque** : on pourra utiliser des résultats de **14** et calculer  $\begin{pmatrix} 1 & 0 & 2 \\ 2 & 1 & 3 \\ 2 & 2 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 5 & -4 & 2 \\ -4 & 3 & -1 \\ -2 & 2 & -1 \end{pmatrix}$ .

## Exercice 17

### Consigne

1) Réduire  $\begin{pmatrix} 5/2 & -1 \\ 4 & -3/2 \end{pmatrix}$ .

2) Résoudre astucieusement dans  $\mathbb{R}^3$  :

$$\begin{cases} x_{t+1} = 5/2x_t - y_t - 2 + 3(2^t) \\ y_{t+1} = 4x_t - 3/2y_t - 5 + 6(2^t) \\ z_{t+1} = x_t - \frac{1}{2}y_t - \frac{1}{2}z_t - \left(\frac{1}{2}\right)^{t+1} - 1 \\ x_0 = 2, y_0 = 1 \text{ et } z_0 = 1 \end{cases}$$

N.B. : On donne le résultat suivant : si  $P = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$  est une matrice inversible alors  $P^{-1} =$

$$\frac{1}{ad-bc} \begin{pmatrix} d & -b \\ -c & a \end{pmatrix}$$

## Références

### Comment citer ce cours ?

Mathématiques 3, Odile Brandière, AUNEGe (<http://auneg.fr>), CC – BY NC ND (<http://creativecommons.org/licenses/by-nc-nd/4.0/>).



Cette œuvre est mise à disposition dans le respect de la législation française protégeant le droit d'auteur, selon les termes du contrat de licence Creative Commons Attribution - Pas d'Utilisation Commerciale - Pas de Modification 4.0 International (<http://creativecommons.org/licenses/by-nc-nd/4.0/>). En cas de conflit entre la législation française et les termes de ce contrat de licence, la clause non conforme à la législation française est réputée non écrite. Si la clause constitue un élément déterminant de l'engagement des parties ou de l'une d'elles, sa nullité emporte celle du contrat de licence tout entier.