

Pas de titre

Alain Soyeur¹, Emmanuel Vieillard-Baron², and François Capaces³

¹Enseignant en CPGE, Lycée Pierre de Fermat, Toulouse

²Enseignant en CPGE, Lycée Kléber, Strasbourg

³, ,

22 septembre 2021

Exercice 0.1 ★ Pas de titre

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

Solution :

1. On vérifie facilement que $A^2 = A$. On a alors $f^2 = f$ et f est donc un projecteur de E .

2. Soit $X = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$. On a : $AX = 0$ si et seulement si $\begin{cases} 3x - 2y - 4z = 0 \\ x - 2z = 0 \\ x - y - z = 0 \end{cases}$ c'est-à-dire si et

seulement si $X \in \text{Vect} \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$. On en déduit que $\text{Ker } f = \text{Vect}(\varepsilon_1)$ où $\varepsilon_1 = 2e_1 + e_2 + e_3$.

Par ailleurs, posons $\varepsilon_2 = f(e_1)$ et $\varepsilon_3 = f(e_2)$. On vérifie, par un calcul matriciel facile que $\varepsilon_2 = 3e_1 + e_2 + e_3$ et que $\varepsilon_3 = -2e_1 + e_3$. Les vecteurs ε_2 et ε_3 sont dans $\text{Im } f$ et sont non colinéaires. Ils forment donc une famille libre. En appliquant la formule du rang, on montre que $\dim \text{Im } f = 2$. Il s'ensuit que cette famille est une base de $\text{Im } f$.

3. Comme f est un projecteur, $\text{Im } f$ et $\text{Ker } f$ sont nécessairement supplémentaires dans E .

4. Utilisant la question précédente, la famille ε est adaptée à la supplémentarité de $\text{Im } f$ et de

$\text{Ker } f$. On obtient facilement : $\text{Mat}_\varepsilon(f) = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$.



Références