

**Exercice 1**

1. **Vrai.**  $\det(A) = \begin{vmatrix} a & c & c \\ c & a & b \\ c & b & a \end{vmatrix} \stackrel{C_3 \leftarrow C_3 - C_2}{=} \begin{vmatrix} a & c & 0 \\ c & a & b-a \\ c & b & a-b \end{vmatrix} \stackrel{\text{par linéarité}}{=} (a-b) \begin{vmatrix} a & c & 0 \\ c & a & -1 \\ c & b & 1 \end{vmatrix}$

$\stackrel{L_2 \leftarrow L_2 + L_3}{=} (a-b) \begin{vmatrix} a & c & 0 \\ 2c & a+b & 0 \\ c & b & 1 \end{vmatrix} = (a-b) \begin{vmatrix} a & c & 0 \\ 2c & a+b & 0 \\ c & b & \boxed{1} \end{vmatrix} = (a-b) \times 1 \begin{vmatrix} a & c \\ 2c & a+b \end{vmatrix}$

$= (a-b)(a(a+b) - 2cc) = (a-b)(a^2 + ab - 2c^2)$

2. **Faux.** La matrice  $T = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}$  est triangulaire supérieure. Ses valeurs

propres sont donc les coefficients situés sur sa diagonale, à savoir 0 (de multiplicité 2) et 2 (de multiplicité 1). Le sous-espace propre associé à la valeur propre zéro est aussi le noyau de la matrice  $T : \text{Ker}(T) = \{U \in \mathfrak{M}_{3,1}(\mathbb{R}) \mid TU = \mathbf{O}_{3,1}\}$ . Or la matrice  $T$  est clairement de rang égal à 2 et d'après le *théorème du rang* :  $\dim(\text{Ker } T) + \text{rg}(T) = \dim(\mathbb{R}^3)$ . Par conséquent  $\dim(\text{Ker } T) = 3 - 2 = 1$ .

La dimension du sous-espace propre associé à la valeur propre zéro, n'est pas égale à l'ordre de multiplicité de zéro en tant que racine du polynôme caractéristique de  $T$ . Ainsi  $T$  n'est pas diagonalisable dans  $\mathfrak{M}_3(\mathbb{R})$ .

3. **Faux.** La matrice identité  $I_2$  est diagonale donc diagonalisable. Son polynôme caractéristique est  $(1 - X)^2$ . Il est scindé mais admet une seule racine qui est double.

4. **Vrai.** On se place dans l'espace euclidien  $\mathbb{R}^n$  muni du produit scalaire canonique. On pose  $\vec{u} = (1, 1, 1, \dots, 1)$  et  $\vec{w} = (\sqrt{1}, \sqrt{2}, \sqrt{3}, \dots, \sqrt{n})$ .

Alors d'après l'inégalité de Cauchy-Schwarz,  $|\langle \vec{u} \mid \vec{w} \rangle| \leq \|\vec{u}\| \times \|\vec{w}\|$

avec  $\begin{cases} \langle \vec{u} \mid \vec{w} \rangle = \sum_{k=1}^n \sqrt{k} \\ \|\vec{u}\| = \sqrt{\langle \vec{u} \mid \vec{u} \rangle} = \sqrt{n} \\ \|\vec{w}\| = \sqrt{1 + 2 + 3 + \dots + n} = \sqrt{\frac{n(n+1)}{2}} \end{cases}$

Donc  $\sum_{k=1}^n \sqrt{k} \leq \sqrt{n} \sqrt{\frac{n(n+1)}{2}} = n \sqrt{\frac{n+1}{2}}$

**Exercice 2** Soit  $q \in \mathbb{R}$  tel que  $0 < q < 1$ .

1. La fonction  $f$  étant paire, nous avons  $\forall n \in \mathbb{N}^*, b_n = 0$ .

2. Soit  $n \in \mathbb{N}^*$ . 
$$a_n = \frac{2 \left( \frac{\sin(\pi q + \pi n)}{2q + 2n} + \frac{\sin(\pi q - \pi n)}{2q - 2n} \right)}{\pi}$$

Or  $\forall x \in \mathbb{R}, \sin(x + \pi n) = \sin(x - \pi n) = (-1)^n \sin x$ . Donc en prenant  $x = \pi q$ ,

$$a_n = \frac{2}{\pi} \left( \frac{(-1)^n \sin(\pi q)}{2q + 2n} + \frac{(-1)^n \sin(\pi q)}{2q - 2n} \right) = \frac{2(-1)^n \sin(\pi q)}{2\pi} \left( \frac{1}{q+n} + \frac{1}{q-n} \right)$$

$$= \frac{(-1)^n \sin(\pi q)}{\pi} \left( \frac{(q-n) + (q+n)}{(q+n)(q-n)} \right) = \frac{(-1)^n \sin(\pi q)}{\pi} \left( \frac{2q}{q^2 - n^2} \right)$$

Ainsi 
$$a_n = \frac{-2q \sin(\pi q) (-1)^n}{\pi(n^2 - q^2)}$$

3. (a) La fonction  $f$  est  $2\pi$ -périodique. Sa restriction au segment  $[-\pi, \pi]$  est de classe  $\mathcal{C}^1$ . Donc  $f$  est de classe  $\mathcal{C}^1$  par morceaux sur  $\mathbb{R}$ .

De plus  $f$  est continue en  $\pi$  car  $\lim_{t \rightarrow \pi^-} f(t) = \lim_{t \rightarrow \pi^+} f(t) = f(\pi) = \cos(q\pi)$ .

Par conséquent  $f$  est continue sur  $\mathbb{R}$  et le corollaire du *théorème de Dirichlet* assure que  $f$  est développable en série de Fourier et que pour tout réel  $t$ ,

$$\begin{aligned} f(t) &= S(f)(t) \\ &= a_0 + \sum_{n=1}^{+\infty} [a_n \cos(nt) + b_n \sin(nt)] \\ &= \frac{\sin(\pi q)}{\pi q} - \frac{2q \sin(\pi q)}{\pi} \sum_{n=1}^{+\infty} \frac{(-1)^n}{n^2 - q^2} \cos(nt) \end{aligned}$$

(b) En remplaçant  $t$  par  $\pi$  dans l'égalité ci-dessus, on obtient :

$$f(\pi) = \frac{\sin(\pi q)}{\pi q} - \frac{2q \sin(\pi q)}{\pi} \sum_{n=1}^{+\infty} \frac{(-1)^n}{n^2 - q^2} \cos(n\pi)$$

c'est-à-dire  $\cos(q\pi) = \frac{\sin(\pi q)}{\pi q} - \frac{2q \sin(\pi q)}{\pi} \sum_{n=1}^{+\infty} \frac{1}{n^2 - q^2}$

et enfin  $\sum_{n=1}^{+\infty} \frac{1}{n^2 - q^2} = - \left( \cos(q\pi) - \frac{\sin(\pi q)}{\pi q} \right) \frac{\pi}{2q \sin(\pi q)}$

$$\sum_{n=1}^{+\infty} \frac{1}{n^2 - q^2} = \frac{1}{2q} \left( \frac{1}{q} - \frac{\pi \cos(q\pi)}{\sin(q\pi)} \right)$$

**Exercice 3** 
$$\begin{cases} x(t) = t - 1 + \frac{4}{t} \\ y(t) = t + \frac{1}{t-1} \end{cases} \text{ avec } t \in ]1, +\infty[.$$

1. • **Au voisinage de 1.**  $\lim_{t \rightarrow 1^+} x(t) = 1 - 1 + 4 = 4$  et  $\lim_{t \rightarrow 1^+} y(t) = +\infty$ .  
Par conséquent la droite  $d_1$  d'équation  $x = 4$  est asymptote verticale à la courbe  $\mathcal{C}$ .

• **Au voisinage de  $+\infty$ .**  $\lim_{t \rightarrow +\infty} x(t) = +\infty$  et  $\lim_{t \rightarrow +\infty} y(t) = +\infty$ .  
Donc la courbe  $\mathcal{C}$  présente une branche infinie en  $+\infty$ .  
 $x(t) \underset{(t \rightarrow +\infty)}{\sim} t$  et  $y(t) \underset{(t \rightarrow +\infty)}{\sim} t$ .

D'où  $\frac{y(t)}{x(t)} \underset{(t \rightarrow +\infty)}{\sim} \frac{t}{t} = 1$ .

De plus  $\forall t > 1, y(t) - 1 \times x(t) = \frac{1}{t-1} + 1 - \frac{4}{t} \xrightarrow{(t \rightarrow +\infty)} 1$

Par conséquent la droite  $d_2$  d'équation  $y = x + 1$  est asymptote oblique à la courbe  $\mathcal{C}$ .

2. On rappelle que le point  $M$  de paramètre  $t$  est un point stationnaire de  $\mathcal{C}$  ssi  $x'(t) = 0$  et  $y'(t) = 0$ .

Les fonctions rationnelles  $x$  et  $y$  sont dérivables sur  $]1, +\infty[$  et pour tout  $t > 1$ ,

$$\begin{cases} x'(t) = 1 - \frac{4}{t^2} \\ y'(t) = 1 - \frac{1}{(t-1)^2} \end{cases}$$

Donc  $M(t)$  est un point stationnaire ssi  $1 = \frac{4}{t^2}$  et  $1 = \frac{1}{(t-1)^2}$

c.à.d  $t^2 = 4$  et  $(t-1)^2 = 1$  c.à.d  $t = 2$ .

Ainsi le point  $S$  de paramètre 2, et de coordonnées  $(3, 3)$  est le seul point stationnaire de  $\mathcal{C}$ .

3. On pose pour tout réel  $t > 1, f(t) = (x(t), y(t))$ .

(a) On calcule les développements limités à l'ordre 3 au voisinage de 2 de chacune des fonctions coordonnées  $x$  et  $y$ , ce qui revient à calculer les développements limités à l'ordre 3 au voisinage de 0 des fonctions  $h \mapsto x(2+h)$  et

$h \mapsto y(2+h)$ . Pour tout réel  $h \in ]-1, 1[$ ,

$$\begin{cases} x(2+h) = 1+h + \frac{4}{2+h} = 1+h + \frac{2}{1+(h/2)} \\ y(2+h) = 2+h + \frac{1}{1+h} \end{cases}$$

Or pour tout réel  $u$  voisin de 0,  $\frac{1}{1+u} = 1 - u + u^2 - u^3 + o(u^3)$ .

Donc par composition,

$$\begin{cases} x(2+h) = 1+h + 2 \left( 1 - \frac{h}{2} + \frac{h^2}{4} - \frac{h^3}{8} + o(h) \right) = 3 + \frac{h^2}{2} - \frac{h^3}{4} + o(h^3) \\ y(2+h) = 2+h + 1 - h + h^2 - h^3 + o(h^3) = 3 + h^2 - h^3 + o(h^3) \end{cases}$$

On en déduit qu'au voisinage de 2,

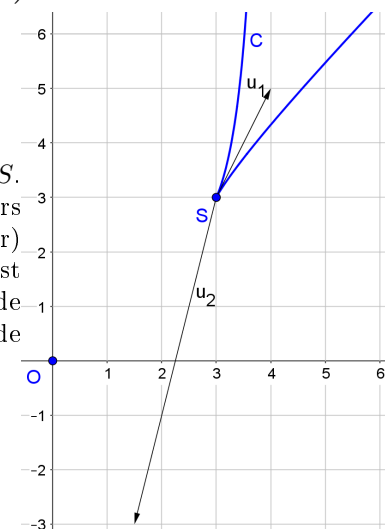
$$\begin{cases} x(t) = 3 + \frac{(t-2)^2}{2} - \frac{(t-2)^3}{4} + o((t-2)^3) \\ y(t) = 3 + (t-2)^2 - (t-2)^3 + o((t-2)^3) \end{cases}$$

Le développement limité à l'ordre 3 au voisinage de 2 de la fonction  $f$  est donné par :

$$f(t) = f(2) + \frac{(t-2)^2}{2!} \vec{u}_1 + \frac{(t-2)^3}{3!} \vec{u}_2 + (t-2)^3 \varepsilon(t)$$

avec  $\vec{u}_1 = (1, 2)$ ,  $\vec{u}_2 = \left(-\frac{3}{2}, -6\right)$  et  $\lim_{t \rightarrow 2} \varepsilon(t) = (0, 0)$ .

$\vec{u}_1$  est un vecteur tangent à  $\mathcal{C}$  en  $S$ . En reprenant les notations du cours (ch6 II.4), nous avons ici  $p = 2$  (pair) et  $q = 3$  (impair). Le point  $S$  est donc un point de rebroussement de première espèce : la courbe passe de part et d'autre de sa tangente en  $S$ .



**Exercice 4**

1. (a) •  ${}^t B = {}^t ({}^t A A) = ({}^t A) {}^t ({}^t A) = {}^t A A = B$ .  
 Donc  $B$  est une matrice symétrique de  $\mathfrak{M}_n(\mathbb{R})$ .  
 • Soit  $X \in \mathfrak{M}_{n,1}(\mathbb{R})$ .

$$\langle BX | X \rangle = {}^t (BX) X = {}^t X {}^t B X = {}^t X B X = {}^t X ({}^t A A) X \\ = ({}^t X {}^t A) (A X) = {}^t (A X) (A X) = \langle A X | A X \rangle = \|AX\|^2$$

- (b) Puisque  $B$  est une matrice symétrique à coefficients réels, d'après le *théorème spectral*, ses valeurs propres sont réelles. Soit  $\lambda$  une valeur propre de  $B$  et  $X$  un vecteur propre associé. Alors par définition,  $X \neq \mathbf{0}_{n,1}$  et  $BX = \lambda X$ .  
 D'après la question précédente,

$$\|AX\|^2 = \langle BX | X \rangle = \langle \lambda X | X \rangle = \lambda \langle X | X \rangle = \lambda \|X\|^2$$

Or  $\|X\|^2 \neq 0$  car  $X \neq \mathbf{0}_{n,1}$ .

Donc  $\lambda = \frac{\|AX\|^2}{\|X\|^2}$  est un réel positif ou nul.

2. On suppose que  $\exists k \in \mathbb{N} \setminus \{0, 1\}$  ;  $A^k = {}^t A$ .

- (a) •  $A = {}^t ({}^t A) = {}^t (A^k) = ({}^t A)^k$ .  
 • De plus  $B = {}^t A A = A^k A = A^{k+1}$ . On en déduit que

$$B^k = (A^{k+1})^k = (A^k)^{k+1} = ({}^t A)^{k+1} = {}^t A ({}^t A)^k = {}^t A A = B$$

- (b)  $X^k - X$  est un polynôme annulateur de la matrice  $B$ . Donc les valeurs propres de  $B$ , qui sont des réels positifs ou nuls, sont aussi des racines du polynôme  $X^k - X = X(X^{k-1} - 1)$  sachant que  $k \geq 2$ .

Or les racines réelles positives ou nulles de  $X(X^{k-1} - 1)$  sont 0 et 1.

Par conséquent les valeurs propres possibles pour  $B$  sont 0 et 1.

- (c)  $B \in \mathfrak{M}_n(\mathbb{R})$  est une matrice symétrique réelle. Donc, d'après le *théorème spectral*, il existe une matrice orthogonale  $P \in \mathcal{O}_n(\mathbb{R})$  et une matrice diagonale  $D \in \mathfrak{M}_n(\mathbb{R})$  telles que  $B = P D P^{-1} = P D {}^t P$ .

Posons  $D = \text{diag}(\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n)$ .

Alors les  $\lambda_k$  sont les valeurs propres de  $B$ .

Par conséquent  $\forall k \in \llbracket 1, n \rrbracket$ ,  $\lambda_k \in \{0, 1\}$ . D'où  $\forall k \in \llbracket 1, n \rrbracket$ ,  $\lambda_k^2 = \lambda_k$

$$\text{puis } D^2 = \text{diag}(\lambda_1^2, \lambda_2^2, \dots, \lambda_n^2) = \text{diag}(\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n) = D$$

$$\text{Enfin } B^2 = (P D P^{-1})^2 = P D^2 P^{-1} = P D P^{-1} = B$$

3. (a) • Soit  $X \in \text{Ker}(B)$ . Alors  $BX = \mathbf{0}_{n,1}$ . Donc, d'après 1.(a),

$$\|AX\|^2 = \langle BX | X \rangle = \langle \mathbf{0}_{n,1} | X \rangle = 0$$

D'où  $\|AX\| = 0$  puis  $AX = \mathbf{0}_{n,1}$ . Ainsi  $X \in \text{Ker}(A)$ .

On vient de prouver que  $\text{Ker}(B) \subset \text{Ker}(A)$ .

- Réciproquement, soit  $X \in \text{Ker}(A)$ . Alors  $AX = \mathbf{0}_{n,1}$ .

$$\text{Donc } BX = ({}^t A A)X = {}^t A (A X) = {}^t A \mathbf{0}_{n,1} = \mathbf{0}_{n,1}$$

Ainsi  $X \in \text{Ker}(B)$ .

On vient de prouver que  $\text{Ker}(A) \subset \text{Ker}(B)$ .

Finalement  $\text{Ker}(B) = \text{Ker}(A)$ .

- (b) • Soit  $Y \in \text{Im}(B)$ . Alors  $\exists X \in \mathfrak{M}_{n,1}(\mathbb{R})$  ;  $Y = BX$ .

D'où  $Y = BX = ({}^t A A)X = A^k A A = A(A^k X) = AZ$   
 en posant  $Z = A^k X \in \mathfrak{M}_{n,1}(\mathbb{R})$ . . . Donc  $y \in \text{Im}(A)$ . Ainsi  $\text{Im}(B) \subset \text{Im}(A)$ .

- $\text{Im}(B)$  et  $\text{Im}(A)$  sont deux sous-espaces vectoriels de  $\mathfrak{M}_{n,1}(\mathbb{R})$  qui est un  $\mathbb{R}$ -espace vectoriel de dimension finie.

Pour montrer que  $\text{Im}(B) = \text{Im}(A)$ , il suffit de prouver que  $\text{Im}(B)$  et  $\text{Im}(A)$  ont la même dimension.

D'après le *théorème du rang* (dans sa version matricielle qui consiste à «confondre» une application linéaire avec la matrice qui lui est canoniquement associée) :

$$\dim(\mathbb{R}^n) = \dim(\text{Ker} A) + \dim(\text{Im} A)$$

$$\text{et } \dim(\mathbb{R}^n) = \dim(\text{Ker} B) + \dim(\text{Im} B)$$

$$\text{d'où } \dim(\text{Im} A) = n - \dim(\text{Ker} A) \text{ et } \dim(\text{Im} B) = n - \dim(\text{Ker} B)$$

Or on a vu en 3.(a) que  $\text{Ker}(B) = \text{Ker}(A)$ .

Donc  $\dim(\text{Im} A) = \dim(\text{Im} B)$ .

- (c) Soit  $X \in \text{Im}(A)$ . Alors  $X \in \text{Im}(B)$ .

Par conséquent  $\exists Z \in \mathfrak{M}_{n,1}(\mathbb{R})$  ;  $X = BZ$ . D'où  $BX = B^2 Z = BZ = X$ .

Ainsi, d'après 1.(a),  $\|AX\|^2 = \langle BX | X \rangle = \langle X | X \rangle = \|X\|^2$ .

Comme  $\|AX\|$  et  $\|X\|$  sont des réels positifs,  $\|AX\| = \|X\|$ .