

**E.I.S.T.I. - Département Mathématiques**  
**1re Année Ingénieurs**

MATHEMATIQUES POUR L'INGENIEUR  
 le 15 octobre 2007

ALg. T.D.1

**Esp.Vect.-Matrices-Endomorphismes-Diagonalisation.**

1

Considérons les bases suivantes de  $\mathbb{R}^3$

$$\left\{ \begin{array}{l} e_1 = (1, 0, 0); e_2(0, 1, 0); e_3 = (0, 0, 1) \\ f_1 = (1, 1, 1); f_2(1, 1, 0); f_3 = (1, 0, 0) \end{array} \right\}$$

- i) Trouver la matrice de passage  $P$  de  $\{e_i\}$  à  $\{f_i\}$ .
- ii) Trouver la matrice de passage  $Q$  de  $\{f_i\}$  à  $\{e_i\}$ .
- iii) Vérifier que  $Q = P^{-1}$ .
- iv) Montrer que pour tout vecteur  $v \in \mathbb{R}^3$ ,  $[v]_f = P^{-1}[v]_e$
- v) Montrer que si  $T(x, y, z) = (2y + z, x - 4y, 3x)$ , alors

$$[T]_f = P^{-1}[T]_e P$$

- vi) Soit  $\mathcal{C}^\infty$  l'espace vectoriel des fonctions numériques et continuellement différentiables,  $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ . Soit  $D$  l'opérateur différentiel :

$$D(f) = \frac{df}{dt}$$

Chacun des ensembles suivants constitue une base de l'espace vectoriel des fonctions  $f \in \mathcal{C}^\infty$ .

Trouver la matrice associée à l'opérateur linéaire  $D$  dans chacune de ces bases :

$$\left\{ \begin{array}{ll} a) \{ \exp(t), \exp(2t), t \exp(2t) \} & b) \{ \sin t, \cos t \} \\ c) \{ \exp(5t), t \exp(5t), t^2 \exp(5t) \} & d) \{ 1, t, \sin 3t, \cos 3t \} \end{array} \right\}$$

2

- i) Déterminer si les vecteurs suivants de  $\mathbb{R}^3$  sont linéairement indépendants :

$$\begin{array}{l} (a) (1, -2, 1); (2, 1, -1); (7, -4, 1) \\ (b) (1, -3, 7); (2, 0, -6); (3, -1, -1); (2, 4, -5) \\ (c) (1, 2, -3); (1, -3, 2); (2, -1, 5) \\ (d) (2, -3, 7); (0, 0, 0); (3, -1, -4) \end{array}$$

- ii) Soit  $V$  l'espace vectoriel des  $2 \times 2$  matrices sur  $\mathbb{R}$ .

Déterminer si dans les deux cas suivants les matrices correspondantes sont linéairement indépendantes :

$$(a) \quad A = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}; \quad B = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}; \quad C = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$(b) \quad A = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 1 \end{pmatrix}; \quad B = \begin{pmatrix} 3 & -1 \\ 2 & 2 \end{pmatrix}; \quad C = \begin{pmatrix} 1 & -5 \\ -4 & 0 \end{pmatrix}$$

## 3

i) Pour chacune des matrices réelles symétriques suivantes  $A$ , trouver une matrice non singulière  $P$  telle que la matrice  ${}^T P A P$  soit diagonale :

$$(a) \quad A = \begin{pmatrix} 1 & -3 & 2 \\ -3 & 7 & -5 \\ 2 & -5 & 8 \end{pmatrix}; \quad (b) \quad A = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 1 & -2 & 2 \\ 1 & 2 & -1 \end{pmatrix};$$

ii) Soit la matrice :

$$B = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 0 & 2 & 3 \\ 0 & 0 & 3 \end{pmatrix}$$

Vérifier si  $B$  est semblable à une matrice diagonale. Si oui trouver cette matrice diagonale.

## 4

i) Soient les matrices :

$$A = \begin{pmatrix} 3 & -1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}; \quad B = \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 2 & -1 \end{pmatrix};$$

Trouver toutes les valeurs propres et les vecteurs propres correspondants de  $A$  et  $B$ , considérées comme :

a) des matrices sur le corps  $\mathbb{R}$  et, b) sur le corps des complexes  $\mathbb{C}$ .

ii) Trouver toutes les valeurs propres et une base de l'espace propre de l'opérateur linéaire suivant :

$$T : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3, \quad \text{avec } T(x, y, z) = (2x + y, y - z, 2y + 4z)$$

## 5

(i) Soit  $E$  un espace vectoriel, et soit  $T_r$  la restriction d'un endomorphisme  $T$  à un sous espace  $T$ -invariant  $W \subset E$ ; autrement dit :

$$\forall w \in W : T_r(w) = T(w)$$

Montrer que :

$$(a) \quad \text{Pour tout polynôme } f(t), \quad f(T_r)(w) = f(T)(w)$$

(b) Le polynôme minimal de  $T_r$ , divise le polynôme minimal de  $T$ .

(ii) Soit la matrice :

$$M = \begin{pmatrix} A & 0 \\ 0 & B \end{pmatrix}$$

où  $A$  et  $B$  sont des matrices carrées. Montrer que le polynôme minimal  $m(t)$  de  $M$  est le plus petit commun multiple des polynômes minimaux  $m_A, m_B$  de  $A$  et  $B$  respectivement. Généraliser.

(iii) Trouver le polynôme minimal des matrices suivantes :

$$(a) \quad A = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & -2 & 4 \end{pmatrix}; \quad (b) \quad B = \begin{pmatrix} 2 & 8 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 4 & 2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 3 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 5 & 0 \end{pmatrix}$$

**E.I.S.T.I. - Département Mathématiques  
1re Année Ingénieurs**

MATHEMATIQUES POUR L'INGENIEUR  
le 22 octobre 2007

Alg. T.D.2

**Endomorphismes-Diagonalisation-Formes Canoniques.**

1

- i) Montrer que les matrices  $A$  et  $A^T$  ont les mêmes valeurs propres ;  
Donner un exemple où ces deux matrices ont différents vecteurs propres.
- ii) Soient  $S$  et  $T$  deux opérateurs linéaires tels que :

$$ST = TS$$

et soit  $\lambda$  une valeur propre de  $T$ .

Si  $W_\lambda$  est le sous espace propre associé à  $\lambda$ , montrer que  $W_\lambda$  est invariant par  $S$  :

$$S(W_\lambda) \subset W_\lambda.$$

- iii) Soient  $A, B$  deux matrices carrées  $N \times N$  sur  $\mathbb{C}$  telles que :

$$a) \ AB = BA ; \ b) \ A \text{ et } B \text{ sont toutes les deux diagonalisables.}$$

Montrer que  $A$  et  $B$  peuvent être simultanément diagonalisées c'est à dire qu'il existe une base de  $\mathbb{C}^N$  dans laquelle  $A$  et  $B$  sont représentées par des matrices diagonales.

2

Déterminer toutes les formes canoniques de Jordan possibles pour les matrices dont le polynôme caractéristique  $P(t)$  et le polynôme minimal  $m(t)$  sont les suivants :

- i)
- $$P(t) = (t - 2)^4(t - 3)^2; \quad m(t) = (t - 2)^2(t - 3)^2$$
- ii)
- $$P(t) = (t - 7)^5; \quad m(t) = (t - 7)^2$$
- iii)
- $$P(t) = (t - 2)^7; \quad m(t) = (t - 2)^3$$
- iv)
- $$P(t) = (t - 3)^4(t - 5)^4; \quad m(t) = (t - 3)^2(t - 5)^2$$

3

- i) Soit  $E$  un espace vectoriel de dimension 7 sur  $\mathbb{R}$  et soit l'endomorphisme  $T : E \rightarrow E$ , ayant pour polynôme minimal :

$$m(t) = (t^2 + 2)(t + 3)^3.$$

Trouver toutes les formes canoniques rationnelles possibles pour  $T$ .

- ii) Faire une étude analogue dans  $\mathbb{R}^7$  pour les polynômes minimaux (associés aux endomorphismes  $f$  et  $g$  respectivement) suivants :

$$m_f(t) = (t^2 + 2t + 4)(t + 1)^2; \quad m_g(t) = (t^2 + 1)(t - 2)^2$$

- iii) Soit  $B \in \mathcal{M}_5(\mathbb{C})$ , une matrice dont le polynôme caractéristique correspondant  $P_B$ , a la forme suivante :

$$P_B(x) = (x^2 + 1)(x^3 - 2x^2 - x + 2)$$

(Vérifier que 1 est une racine de ce polynôme caractéristique.

En faisant des hypothèses sur le polynôme minimal  $m_B(x)$ , donner deux formes canoniques de Jordan pour  $B$ .

- iv) Soit  $C \in \mathcal{M}_8(\mathbb{R})$  une matrice dont le polynôme minimal  $m_C$  a la forme suivante :

$$m_C(x) = (x^2 + 1)^2(x^2 + 4)$$

Obtenir deux formes canoniques rationnelles possibles pour  $C$ .

4

Soit :

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \quad \text{Montrer que : } A^2 = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\text{et } A^3 = 0$$

Donc montrer que la matrice  $A$  est nilpotente d'indice 3.

**E.I.S.T.I. - Département Mathématiques**  
**1re Année Ingénieurs**

MATHEMATIQUES POUR L'INGENIEUR  
 le 29 octobre 2007

Alg. T.D.3

**(f. linéaires -bilinéaires- quadratiques-hermitiennes )**

## 1

i) Considérons la base suivante de  $\mathbb{R}^3$  :

$$\{v_1 = (1, -1, 3); v_2 = (0, 1, -1); v_3 = (0, 3, -2)\}$$

Trouver la base duale correspondante :  $\{\phi_1, \phi_2, \phi_3\}$ .

ii) Soit  $E$  l'espace vectoriel des polynômes sur  $\mathbb{R}$  de degré  $d \leq 1$ , donc :

$$E = \{f(t) = a + bt; (a, b) \in \mathbb{R}^2\}$$

Soient deux applications :

$$\phi_1 : E \rightarrow \mathbb{R}, \phi_2 : E \rightarrow \mathbb{R}$$

définies par :

$$\phi_1(f(t)) = \int_0^1 f(t)dt; \quad \phi_2(f(t)) = \int_0^2 f(t)dt$$

Est-ce-que  $\phi_1$  et  $\phi_2$  appartiennent à l'espace dual  $E^*$ ?

Si oui, trouver la base  $\{v_1, v_2\}$  de  $E$  qui est la base duale de  $\{\phi_1, \phi_2\}$ .

iii) Soit  $\phi$  la forme linéaire de  $\mathbb{R}^2$ , définie par :  $\phi(x, y) = x - 2y$ .

Pour chacune des applications linéaires suivantes  $T$  de  $\mathbb{R}^2$  trouver la transposée  $T^t(\phi)(x, y)$  :

$$(a) T(x, y) = (x, 0);$$

$$(b) T(x, y) = (y, x + y); \quad (c) T(x, y) = (2x - 3y, 5x + 2y).$$

## 2

i) Trouver la matrice symétrique associée à chacune des formes quadratiques suivantes :

$$a) q(x, y, z) = 2x^2 - 8xy + y^2 - 16xz + 14yz + 5z^2$$

$$b) q(x, y, z) = x^2 + y^2 - xz$$

$$c) q(x, y, z) = xy + y^2 + 4xz + z^2$$

$$d) q(x, y, z) = xy + yz$$

ii) Utiliser la méthode de l'échelonnage pour réduire ces formes quadratiques en leurs formes canoniques.

iii) Utiliser la méthode des carrés de Gauss, pour réduire ces formes quadratiques en leurs formes canoniques.

4

3

- i) Soient les vecteurs  $x \in \mathbb{R}^3 : x = (x_1, x_2, x_3)$  et  $y \in \mathbb{R}^3 : y = (y_1, y_2, y_3)$  et la forme bilinéaire suivante :

$$f(x, y) = 3x_1y_1 - 2x_1y_2 + 5x_2y_1 + 7x_2y_2 - 8x_2y_3 + 4x_3y_2 - x_3y_3.$$

Donner une représentation matricielle de  $f$ .

- ii) Soit  $A \in \mathcal{M}_{2n}(\mathbb{R})$ . Montrer que l'application suivante  $f$ , est une forme bilinéaire sur  $\mathbb{R}^n$  :

$$f(X, Y) = X^t A Y$$

4

- i) Soit une matrice  $A \in \mathcal{M}_3(\mathbb{C})$  :

$$A = \begin{pmatrix} 1 & -1 - i & -2i \\ -1 + i & 1 & i \\ 2i & -i & 2 \end{pmatrix}$$

- a) Vérifier si  $A$  est une matrice hermitienne. Trouver une forme quadratique hermitienne qui admet  $A$  comme représentation matricielle.  
 b) Trouver une matrice non singulière  $C$  telle que la matrice  $H = C^* A C$ , soit diagonale. Normaliser cette matrice.

- ii) Faire une étude analogue pour la matrice suivante :

$$M = \begin{pmatrix} 1 & 1 - i & -3 + 2i \\ 1 + i & 2 & -i \\ -3 - 2i & 3 & 13 \end{pmatrix}$$

5

- i) Vérifier si la matrice suivante est hermitienne (resp. réelle symétrique) :

$$(a) A = \begin{pmatrix} 2 & 2 + 3i & 4 - 5i \\ 2 - 3i & 5 & 6 + 2i \\ 4 + 5i & 6 - 2i & -7 \end{pmatrix}$$

$$(c) C = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 3 \\ 0 & 1 & 5 \\ 3 & 5 & 8 \end{pmatrix}.$$

- ii) Pour chaque matrice hermitienne (resp. réelle symétrique) trouver une forme hermitienne (resp. forme bilinéaire symétrique), qui admet la matrice correspondante comme représentation.

**E.I.S.T.I. - Département Mathématiques**  
**1<sup>re</sup> Année Ingénieurs**

MATHEMATIQUES POUR L'INGENIEUR  
 le 5 novembre 2007

Alg. T.D.4

**(f.hermitiennes- produit scalaire-normes-bases orthonormales)**

**1**

i) Vérifier si la matrice suivante est hermitienne :

$$A = \begin{pmatrix} 3 & 2-i & 4+i \\ 2-i & 2 & -i \\ 4+i & -i & 3 \end{pmatrix}.$$

ii) Si la matrice A est hermitienne ( si elle n'est pas proposer une analogue B qui serait hermitienne et, ) trouver une forme hermitienne, qui admet cette matrice comme représentation matricielle; trouver une matrice non singulière C telle que la matrice  $H = C^*AC$ , (ou  $H = C^*BC$ ) soit diagonale.

**2**

i) Vérifier que l'expression suivante est un produit scalaire sur  $\mathbb{R}^2$ .

$$\langle u, v \rangle = x_1y_1 - x_1y_2 - x_2y_1 + 3x_2y_2$$

où

$$u = (x_1, x_2), \quad v = (y_1, y_2)$$

ii)= Trouver la norme de  $v = (3, 4) \in \mathbb{R}^2$  par rapport :

a) au produit scalaire ordinaire,

b) au produit scalaire du i)

iii) Normaliser chacun des vecteurs suivants, dans l'espace Euclidien  $\mathbb{R}^3$ .

$$a) u = (2, 1, -1); \quad b) v = \left(\frac{1}{2}, \frac{2}{3}, \frac{-1}{4}\right)$$

iv) Pour un espace Euclidien , établir les propriétés suivantes de la norme :

a) Identité du parallélogramme :

$$\|x + y\|^2 + \|x - y\|^2 = 2\|x\|^2 + 2\|y\|^2$$

b) Identité de polarisation :

$$\langle x, y \rangle = \frac{1}{4}\|x + y\|^2 - \frac{1}{4}\|x - y\|^2$$

c) Relation de Pythagore :

$$\|xy\|^2 = \|x\|^2 + \|y\|^2 \quad \text{si } \langle x, y \rangle = 0$$

v) Démontrer l'inégalité de Cauchy-Schwartz pour tout espace préhilbertien.

vi) Soit  $E$  l'espace vectoriel des polynômes sur  $\mathbb{R}$  muni du produit scalaire suivant :

$$\langle f, g \rangle = \int_0^1 f(t)g(t)dt$$

Soit  $f(t) = t + 2$  et  $g(t) = t^2 - 2t - 3$ .

Trouver : a)  $\langle f, g \rangle$  et, b)  $\|f\|$ .

### 3

i) Montrer que les applications suivantes  $N_1, N_2, N_3$  de  $\mathbb{R}^k \rightarrow \mathbb{R}_+$  définissent trois normes équivalentes sur  $\mathbb{R}^k$  :

$$x = (x_1, x_2, \dots, x_k) \mapsto N_1(x) = \sqrt{\sum_{i=1}^k x_i^2}$$

$$x = (x_1, x_2, \dots, x_k) \mapsto N_2(x) = \sum_{i=1}^k |x_i|$$

$$x = (x_1, x_2, \dots, x_k) \mapsto N_3(x) = \sup\{|x_1|, |x_2|, \dots, |x_k|\}$$

ii) Soit l'espace vectoriel  $\mathcal{M}_{\mathbb{C}}(m, n)$ . Montrer que pour tout couple de matrices  $(A, B) \in (\mathcal{M}_{\mathbb{C}}(m, n))^2$  la trace  $Tr(A^*B)$  définit un produit scalaire sur  $\mathcal{M}_{\mathbb{C}}(m, n)$ .

### 4

Soit  $E$  l'espace vectoriel des polynômes sur  $\mathbb{R}$  de degré  $r \leq 2$  muni du produit scalaire :

$$\langle f, g \rangle = \int_0^1 f(t)g(t)dt$$

i) Trouver une base du sous espace  $F$  orthogonal à  $h(t) = 2t + 1$ .

ii) Appliquer le procédé d'orthogonalisation de Gram-Schmidt, à la base  $1, t, t^2$  pour obtenir une base orthonormée de  $E$ .

**E.I.S.T.I. - Département Mathématiques**  
**1re Année Ingénieurs**

MATHEMATIQUES POUR L'INGENIEUR  
 le 13 novembre 2007

Alg. T.D.5

**(Op. normaux-Op. et matrices Unitaires-Simplexe**

**1**

Soit  $T$  un opérateur normal sur un espace préhilbertien  $(E, \langle, \rangle)$ . Démontrer que :

- i)  $\forall v \in E, T(v) = 0$ , si et seulement si  $T^*(v) = 0$
- ii) L'opérateur  $T - \lambda I$  est un opérateur normal.
- iii) Si  $T(v) = \lambda v$  alors  $T^*(v) = \bar{\lambda} v$  ;  
 donc tout vecteur propre de  $T$ , est aussi vecteur propre de  $T^*$ .
- iv) Si,

$$T(v) = \lambda_1 v \text{ et } T(w) = \lambda_2 w \quad \text{où } \lambda_1 \neq \lambda_2 \\ \Rightarrow \langle v, w \rangle = 0;$$

C'est à dire les vecteurs propres de  $T$  correspondant à des valeurs propres distinctes de  $T$  sont orthogonaux.

- v) Déterminer laquelle des matrices suivantes est normale :

$$a) A = \begin{pmatrix} 1 & i \\ 0 & 1 \end{pmatrix}; \quad b) B = \begin{pmatrix} 1 & i \\ 0 & 2+i \end{pmatrix}$$

**2**

Soit la matrice :  $U \in \mathcal{M}_2(\mathbb{C})$  :

$$U = \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{-i}{\sqrt{2}} \\ \frac{i}{\sqrt{2}} & -\frac{1}{\sqrt{2}} \end{pmatrix}$$

- a) Montrer que la matrice  $U$  est unitaire. Est-elle hermitienne ? Est-elle normale ?
- b) On considère l'espace vectoriel  $\mathbb{C}^2$ , muni de la norme  $\|v\|_2$  définie comme il suit,  
 $\forall v \in \mathbb{C}^2$  :

$$\|v\|_2 = \sqrt{\sum_{i=1}^2 |v_i|^2}.$$

Pourriez-vous définir le produit scalaire auquel correspond la norme précédente ?

Soit le vecteur

$$u = \begin{pmatrix} \frac{3}{2} \\ -\frac{1}{2} \end{pmatrix}.$$

Calculer la norme vectorielle  $\|u\|_2$ , et celle du vecteur transformé  $U(u)$  où  $U$  est la matrice unitaire de la question a). Comparer les deux normes et justifier votre résultat par application d'un théorème du cours (avec démonstration).

3

On considère l'espace vectoriel  $\mathbb{C}^n$ , muni de la norme  $\|v\|_2$  définie comme il suit,  $\forall v \in \mathbb{C}^n$  :

$$\|v\|_2 = \sqrt{\sum_{i=1}^n |v_i|^2}$$

Montrer que si  $A = \{a_{il}\} \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C})$ , si  $\rho(A)$  désigne le rayon spectral de  $A$ , et si on considère la norme matricielle :

$$\|A\|_2 \equiv \sup_{\|v\| \leq 1} \frac{\|A(v)\|_2}{\|v\|_2}$$

alors :

i) Cette norme est invariante par transformations unitaires.

ii)

$$\|A\|_2 = \sqrt{\rho(AA^*)} = \sqrt{\rho(A^*A)} = \|A^*\|_2.$$

iii) Si  $A = \{a_{il}\} \in \mathcal{M}_{\mathbb{C}}(m, n)$ , alors la norme matricielle  $\|A\|_2$  n'est autre que la plus grande valeur singulière de la matrice  $A$ .

4

Optimiser par la méthode géométrique et par la méthode (des tableaux) du simplexe :

i)

$$(P) \quad \max(F = 4x_1 + 5x_2)$$

$$\text{avec} \left\{ \begin{array}{l} 2x_1 + x_2 \leq 8 \\ 3x_1 + 4x_2 \leq 24 \\ x_1 \geq 0, x_2 \geq 0 \end{array} \right\}$$

ii)

$$(P) \quad \max(Z = x_1 + 2x_2)$$

$$\text{avec} \left\{ \begin{array}{l} -3x_1 + 2x_2 \leq 2 \\ -x_1 + 2x_2 \leq 4 \\ x_1 + x_2 \leq 5 \\ x_1 \geq 0, x_2 \geq 0 \end{array} \right\}$$

**E.I.S.T.I. - Département Mathématiques**  
**1<sup>re</sup> Année Ingénieurs**  
**MATHEMATIQUES POUR L'INGENIEUR**  
 le 20 novembre 2007  
 Alg. T.D.6  
**( Révisions )**

**1**

On considère l'espace vectoriel  $\mathbb{C}^n$ , muni d'un produit scalaire  $\langle, \rangle$  et de la norme associée  $\|v\|_2$  définie comme il suit,  $\forall v \in \mathbb{C}^n$  :

$$\|v\|_2 = \sqrt{\sum_{i=1}^n |v_i|^2}$$

Pourriez-vous définir le produit scalaire  $\langle, \rangle$  auquel correspond la norme précédente ?

On considère aussi  $\forall A = \{a_{ij}\} \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C})$ , la norme matricielle subordonnée à la norme vectorielle précédente :

$$\|A\|_2 \equiv \sup_{\|v\| \leq 1} \frac{\|A(v)\|_2}{\|v\|_2}$$

Montrer que :

- i) La norme vectorielle  $\|v\|_2$  est invariante par transformations unitaires.
- ii) La norme matricielle  $\|A\|_2$ , est invariante par transformations unitaires.
- iii) Si la matrice  $U = \{u_{ij}\} \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C})$  (resp.  $U = \{u_{ij}\} \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ ) est unitaire (resp. orthogonale), alors :

$$\|U\|_2 \equiv \sup_{\|v\| \leq 1} \frac{\|U(v)\|_2}{\|v\|_2} = 1$$

iv) Soit la matrice  $U \in \mathcal{M}_2(\mathbb{C})$  :

$$U = \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{6}} & \frac{2-i}{\sqrt{6}} \\ \frac{2+i}{\sqrt{6}} & -\frac{1}{\sqrt{6}} \end{pmatrix}$$

- a) Vérifier si la matrice  $U$  est unitaire. Est-elle hermitienne ? Est-elle normale ?  
 Trouver la norme matricielle de  $U$  en appliquant un des résultats précédents.
- b)

Soit le vecteur

$$u = \begin{pmatrix} \frac{1}{2} \\ -\frac{1}{2} \end{pmatrix}.$$

Calculer la norme vectorielle  $\|u\|_2$ , et celle du vecteur transformé  $U(u)$  où  $U$  est la matrice unitaire de la question a). Comparer les deux normes et justifier votre réponse par application d'un des résultats précédents.

2

Optimiser par la méthode géométrique et par la méthode (des tableaux) du simplexe :

i)

$$(P) \quad \max(F = 2x_1 + x_2)$$

$$\text{avec} \left\{ \begin{array}{l} -x_1 + 2x_2 \leq 2 \\ x_1 \leq 3 \\ x_1 + x_2 \leq 4 \\ x_1 \geq 0, x_2 \geq 0 \end{array} \right.$$

ii)

$$(P) \quad \max(Z = 2x_1 + 4x_2)$$

$$\text{avec} \left\{ \begin{array}{l} x_1 - x_2 \leq 1 \\ 4x_1 + x_2 \leq 8 \\ x_2 \leq 6 \\ x_1 \geq 0, x_2 \geq 0 \end{array} \right.$$

3

i) Déterminer toutes les formes canoniques de Jordan possibles pour la matrice réelle  $A$  dont le polynôme caractéristique  $P_A(t)$  et le polynôme minimal  $m_A(t)$  sont les suivants :

$$P_A(t) = (t^2 - 2t + 1)^3 (t^2 - 10t + 25)^2; \quad m_A(t) = (t^2 - 2t + 1)^2 (t^2 - 10t + 25)^2$$

ii) Soit  $E$  un espace vectoriel de dimension 12 sur  $\mathbb{R}$  et soit l'endomorphisme  $f : E \rightarrow E$ , ayant pour polynôme minimal :

$$m_f(t) = (t^2 + 6)^2 (t^2 + 7)^3.$$

Trouver toutes les formes canoniques rationnelles possibles pour  $f$ .

4

Soit une matrice  $A \in \mathcal{M}_3(\mathbb{C})$  :

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

- Vérifier si  $A$  est une matrice hermitienne. Trouver une forme quadratique hermitienne qui admet  $A$  comme représentation matricielle.
- Trouver une matrice non singulière  $C$  telle que la matrice  $H = C^*AC$ , soit diagonale. Vérifier votre résultat. Trouver une forme quadratique hermitienne qui admet  $H$  comme représentation matricielle.
- Définir un produit scalaire dans l'espace vectoriel  $\mathcal{M}_3(\mathbb{C})$ , justifier votre réponse et trouver la norme vectorielle des matrices  $A \in \mathcal{M}_3(\mathbb{C})$  et  $H \in \mathcal{M}_3(\mathbb{C})$ .