

Épreuve de Mathématiques 6

Durée 4 h

N.B. : le candidat attachera la plus grande importance à la clarté, à la précision et à la concision de la rédaction. Si un candidat est amené à repérer ce qui peut lui sembler être une erreur d'énoncé, il le signalera sur sa copie et devra poursuivre sa composition en expliquant les raisons des initiatives qu'il a été amené à prendre.

Les calculatrices sont interdites

Exercice 1

On se place dans $E = \mathbb{R}^4$ muni du produit scalaire canonique $\langle X, Y \rangle = X^T Y$. Soit s l'endomorphisme de E de matrice S dans la base canonique, avec

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

- 1) Montrer sans calcul que S est diagonalisable.
- 2) Déterminer le polynôme caractéristique de S sous forme factorisée.
- 3) Déterminer une matrice P de passage vers une base de diagonalisation. On donnera la matrice D diagonale associée, P^{-1} , et la formule reliant S , P et D .
- 4) Calculer S^2 . Décrire s (géométriquement).
- 5) Calculer S^{2017} .

Exercice 2

On considère l'espace vectoriel euclidien orienté $E = \mathbb{R}^3$ muni de son produit scalaire canonique, la base canonique \mathcal{B} étant orthonormale et directe. On notera $\langle \cdot, \cdot \rangle$ le produit scalaire tel que, pour $X, Y \in E$, $\langle X, Y \rangle = {}^t X Y$.

- 1) On considère les deux sous-espace vectoriel de $\mathcal{L}(E)$ définis par :

$$\mathcal{S}(E) = \left\{ u \in \mathcal{L}(E) \mid \forall (X, Y) \in E^2, \langle u(X), Y \rangle = \langle X, u(Y) \rangle \right\}$$
$$\mathcal{A}(E) = \left\{ u \in \mathcal{L}(E) \mid \forall (X, Y) \in E^2, \langle u(X), Y \rangle = -\langle X, u(Y) \rangle \right\}$$

- a) Montrer que $\mathcal{A}(E)$ est un sous-espace vectoriel de $\mathcal{L}(E)$ (on l'admettra pour $\mathcal{S}(E)$), et montrer que $\mathcal{S}(E) \cap \mathcal{A}(E) = \{0\}$.
- b) Soit $u \in \mathcal{L}(E)$ et $M = \text{Mat}_{\mathcal{B}}(u)$, avec $u : X \mapsto MX$. Montrer que
 - i) $u \in \mathcal{S}(E) \iff {}^t M = M$
 - ii) $u \in \mathcal{A}(E) \iff {}^t M = -M$
- c) Soit $u \in \mathcal{L}(E)$ et $M = \text{Mat}_{\mathcal{B}}(u)$. On lui associe $\hat{u} \in \mathcal{L}(E)$ tel que $\text{Mat}_{\mathcal{B}}(\hat{u}) = {}^t M$. Montrer que $(u + \hat{u}) \in \mathcal{S}(E)$ et $(u - \hat{u}) \in \mathcal{A}(E)$.

d) Conclure que $\mathcal{S}(E)$ et $\mathcal{A}(E)$ sont deux sous-espaces supplémentaires de $\mathcal{L}(E)$.

- 2) a) Soit $f \in \mathcal{S}(E)$. Justifier l'existence de (e_1, e_2, e_3) base orthonormée de E et de trois réels λ_1, λ_2 et λ_3 tels que :

$$\forall X \in E \quad f(X) = \lambda_1 \langle e_1, X \rangle e_1 + \lambda_2 \langle e_2, X \rangle e_2 + \lambda_3 \langle e_3, X \rangle e_3$$

b) Préciser dans quel cas f est une projection orthogonale, ou une symétrie orthogonale.

- c) Exemple. Soit f de matrice $\text{Mat}_{\mathcal{B}}(f) = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 2 \\ 2 & 1 & -2 \\ 2 & -2 & 1 \end{pmatrix}$.

Déterminer une base orthonormée (e_1, e_2, e_3) et des réels λ_1, λ_2 et λ_3 vérifiant la formule du 2)a) pour f ci-dessus.

- 3) Soit $g \in \mathcal{A}(E)$ non nul.

- a) Montrer que $\text{Ker } g$ et $\text{Im } g$ sont orthogonaux, puis que $E = \text{Ker } g \oplus \text{Im } g$.
 b) Montrer que $\text{Im } g$ est stable par g , et que l'endomorphisme \tilde{g} induit par g sur $\text{Im } g$ ne peut pas avoir de valeur propre (réelle). En déduire que g est de rang 2.
 c) Justifier l'existence d'une base orthonormée directe (e_1, e_2, e_3) de E et d'un réel $k \neq 0$ tels que

$$\forall X \in E \quad g(X) = k(\langle e_1, X \rangle e_2 - \langle e_2, X \rangle e_1)$$

Indication : On pourra passer par la matrice de g dans une base bien choisie.

- d) Exemple. Soit g tel que $\text{Mat}_{\mathcal{B}}(g) = \begin{pmatrix} 0 & -1 & 1 \\ 1 & 0 & -1 \\ -1 & 1 & 0 \end{pmatrix}$.

Déterminer une base orthonormée directe (e_1, e_2, e_3) de E et $k \neq 0$ associés à g (cf 3)c).

- 4) Soit $\theta \in \mathbb{R}$ et la rotation $r \in SO(E)$ telle que $\text{Mat}_{\mathcal{B}}(r) = \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta & 0 \\ \sin \theta & \cos \theta & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$.

On considère aussi \hat{r} de matrice ${}^t \text{Mat}_{\mathcal{B}}(r)$.

Donner la décomposition de $f = \frac{1}{2}(r + \hat{r})$ comme en 2)a), et de $g = \frac{1}{2}(r - \hat{r})$ comme en 3)c) lorsque $g \neq 0$.

Exercice 3

Soit E un espace vectoriel euclidien. Le produit scalaire sur E est noté $\langle \cdot, \cdot \rangle$ et la norme associée $\|\cdot\|$.

- 1) Soient x et y deux vecteurs de E .

a) Démontrer l'inégalité :

$$|\langle x, y \rangle| \leq \|x\| \|y\|$$

On pourra considérer la fonction définie par $f(t) = \|x + ty\|^2$ pour $t \in \mathbb{R}$ et démontrer qu'il s'agit d'une fonction polynomiale en t .

b) Donner une condition nécessaire et suffisante portant sur les vecteurs x et y pour que $|\langle x, y \rangle| = \|x\| \|y\|$. Justifier votre réponse.

Soit $n \in \mathbb{N}^*$. Pour toute famille (u_1, \dots, u_n) de vecteurs de E , on note $G(u_1, \dots, u_n) \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ la matrice de coefficient en i -ème ligne et j -ème colonne $\langle u_i, u_j \rangle$, pour tout $(i, j) \in \llbracket 1, n \rrbracket^2$.

Soit $M \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ dont le coefficient en i -ème ligne et j -ème colonne est noté m_{ij} .

Si $p \in \mathbb{N}^*$, $M^{\otimes p}$ est la matrice de coefficient m_{ij}^p (m_{ij} puissance p).

On dit que M vérifie la propriété G s'il existe des vecteurs (u_1, \dots, u_n) de E tels que

$$M = G(u_1, \dots, u_n)$$

- 2) Dans cette partie, on suppose $n = 2$. Soit $B = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \in \mathcal{M}_2(\mathbb{R})$.

- a) On suppose que B vérifie la propriété G . Soit $(u_1, u_2) \in E^2$ tel que $B = G(u_1, u_2)$. Justifier $a \geq 0$, $b = c$, $d \geq 0$ et $\det B \geq 0$.
- b) Réciproquement, on suppose que $a \geq 0$, $b = c$, $d \geq 0$ et que $\det B \geq 0$. Justifier que B vérifie la propriété G . Indication : En considérant (e_1, e_2) une base orthonormée de E , on pourra construire une famille de vecteurs (u_1, u_2) telle que $B = G(u_1, u_2)$ en choisissant u_1 sous la forme xe_1 , et $u_2 = ye_1 + ze_2$ pour des nombres réels x , y et z que l'on précisera. On pourra commencer par étudier le cas $a > 0$.
- c) Justifier que la matrice B vérifie la propriété G si et seulement si, pour tout $p \in \mathbb{N}^*$, $B^{\otimes p}$ vérifie la propriété G .

3) Dans cette partie, on suppose $n = 3$. Soit a et b deux réels. On pose

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

- a) On suppose que C vérifie la propriété G . Soit (u_1, u_2, u_3) des vecteurs de E tels que $C = G(u_1, u_2, u_3)$.
- Démontrer que $a \geq 1$ et $a \geq b^2$.
 - Justifier que la famille (u_1, u_3) est orthonormale.
 - Déterminer le vecteur v_2 projection orthogonale du vecteur u_2 sur le plan engendré par les vecteurs u_1 et u_3 .
 - En déduire que $a \geq b^2 + 1$.
 - Démontrer que les vecteurs u_1 , u_2 et u_3 sont linéairement indépendants si et seulement si $a > b^2 + 1$.
- b) On suppose $a \geq b^2 + 1$. Soit (e_1, e_2, e_3) une base orthonormée de E .
- Déterminer l'ensemble des vecteurs $u = xe_1 + ye_2 + ze_3$, où $(x, y, z) \in \mathbb{R}^3$, tels que

$$\langle u, e_1 \rangle = 1 \quad \text{et} \quad \langle u, e_3 \rangle = b$$

- Justifier que la matrice C vérifie la propriété G .
- Est-il vrai que, pour tout $p \in \mathbb{N}^*$, la matrice $C^{\otimes p}$ vérifie la propriété G ? On argumentera précisément la réponse.

4) Soit \mathcal{C} le \mathbb{R} -espace vectoriel des fonctions continues sur $]0, +\infty[$ et à valeurs dans \mathbb{R} . Soit E le sous-espace vectoriel de \mathcal{C} des fonctions f telles que, pour tout polynôme P , l'intégrale $\int_0^{+\infty} (f(t))^2 P(t) dt$ est absolument convergente. On admet que E est un sous-espace vectoriel.

Soit $p \in \mathbb{N}^*$.

- Démontrer que, pour tout f, g dans E , l'intégrale $\int_0^{+\infty} f(t)g(t)t^{p-1} dt$ est absolument convergente.
- On peut donc définir l'application

$$\langle \cdot, \cdot \rangle : \begin{cases} E \times E \longrightarrow \mathbb{R} \\ (f, g) \longmapsto \langle f, g \rangle_p = \int_0^{+\infty} f(t)g(t)t^{p-1} dt \end{cases}$$

Démontrer que c'est un produit scalaire sur E .

- Démontrer que la fonction h définie par $h(t) = e^{-t}$ pour tout $t \in]0, +\infty[$ appartient à E . On note désormais

$$\gamma_p = \int_0^{+\infty} e^{-t} t^{p-1} dt$$

- Soit α un nombre réel strictement positif. On admet que la fonction h_α définie par $h_\alpha(t) = e^{-\alpha t}$ pour tout $t \in]0, +\infty[$ appartient à E . Exprimer $\int_0^{+\infty} e^{-\alpha t} t^{p-1} dt$ en fonction de α , p et γ_p .

FIN DE L'ÉPREUVE