

Exercice 2.1

Soient $\lambda_0, \dots, \lambda_n$ des réels tels que $\lambda_0 f_0 + \dots + \lambda_n f_n = \tilde{0}$.

Soit $i \in \{0, \dots, n\}$. Supposons $\lambda_i \neq 0$. Alors $f_i = \frac{1}{\lambda_i} [\lambda_0 f_0 + \dots + \lambda_{i-1} f_{i-1} + \lambda_{i+1} f_{i+1} + \dots + \lambda_n f_n]$.

Or toutes les fonctions du membre de droite sont dérivables au point i , donc f_i est dérivable au point i . Mais ceci est une contradiction, car les dérivées à gauche et à droite du point i sont différentes pour la fonction f_i . Donc $\lambda_i = 0$, quel que soit $i \in \{0, \dots, n\}$.

La famille f_0, \dots, f_n est donc libre.

Exercice 2.2

$u: \mathbb{C}_3[X] \rightarrow \mathbb{C}^3, P \mapsto (P(1), P'(0), P''(2)).$

a) Pour $(\lambda, \mu) \in \mathbb{C}^2$ et $(P, Q) \in (\mathbb{C}_3[X])^2$, on a:

$$\begin{aligned} u(\lambda P + \mu Q) &= ([\lambda P + \mu Q](1), [\lambda P + \mu Q]'(0), [\lambda P + \mu Q]''(2)) \\ &= \lambda (P(1), P'(0), P''(2)) + \mu (Q(1), Q'(0), Q''(2)) \\ &= \lambda u(P) + \mu u(Q). \end{aligned}$$

Donc l'application u est linéaire.

$u(1) = (1, 0, 0)$

$u(x) = (1, 1, 0)$

$u(x^2) = (1, 0, 2)$

$u(x^3) = (1, 0, 12)$

d'où la matrice $A = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 12 \end{bmatrix}$.

b) Les lignes de la matrice A sont linéairement indépendantes (matrice triangulaire supérieure avec des coefficients non nuls sur la diagonale).

Donc $\text{rang}(u) = \text{rang}(A) = 3$, et u est surjective:

$\text{im}(u) = \mathbb{C}^3$.

Par le théorème du rang, $\dim(\text{ker } u) = \dim \mathbb{C}_3[X] - \text{rang } u = 1$.

Or $u(x^3 - 6x^2 + 5) = 0$, donc:

$\text{ker } u = \{ \lambda(x^3 - 6x^2 + 5); \lambda \in \mathbb{C} \}$.

Exercice 2.3

a) Pour $\alpha, \beta \in \mathbb{R}$ et $x, y \in \mathbb{C}$, $f(\alpha x + \beta y) = \alpha f(x) + \beta f(y)$,

donc f est \mathbb{R} -linéaire.

$$f(1) = 3 - 2i \quad \text{et} \quad f(i) = -4 - i, \quad \text{d'où} \quad A = \begin{bmatrix} 3 & -4 \\ -2 & -1 \end{bmatrix}.$$

b) $\frac{e_1}{e_2} = \frac{(1-i)^2}{(1+i)(1-i)} = -i \notin \mathbb{R}$, donc e_1 et e_2 ne sont pas \mathbb{R} -colinéaires.
La famille (e_1, e_2) est donc libre; de plus elle comprend 2 vecteurs dans un espace de dimension 2; c'est donc une base de \mathbb{C} .

$$u(e_1) = 7 - i = 4(1-i) + 3(1+i) \quad \text{d'où} \quad B = \begin{bmatrix} 4 & 1 \\ 3 & -2 \end{bmatrix}.$$

$$u(e_2) = -1 - 3i = 1(1-i) - 2(1+i)$$

$$c) \quad P = \text{mat}_{\mathcal{E}}(\mathcal{E}) = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ -1 & 1 \end{bmatrix}, \quad Q = \text{mat}_{\mathcal{E}}(\mathcal{E}) = \begin{bmatrix} 1/2 & -1/2 \\ 1/2 & 1/2 \end{bmatrix}.$$

$$A = PBQ.$$

Exercice 2.4

$$H_0 = 1, \quad H_1 = X, \quad H_k = \frac{x(x-1)\dots(x-k+1)}{k!} \quad \text{pour } k \geq 2.$$

a) Pour tout entier $k \geq 0$, on a $\deg(H_k) = k$. Les polynômes H_0, \dots, H_n sont échelonnés en degré, donc la famille (H_0, \dots, H_n) est libre. Il s'agit d'une famille de $n+1$ vecteurs dans $\mathbb{R}_n[X]$, qui est de dimension $n+1$, donc c'est une base.

b) On calcule $\Delta(H_0) = 0$, $\Delta(H_1) = X+1 - X = 1 = H_0$, et pour $k \geq 2$:

$$\Delta(H_k) = \frac{1}{k!} \left[(X+1)X(X-1)\dots(X-k+2) - X(X-1)\dots(X-k+2)(X-k+1) \right]$$

$$= \frac{X(X-1)\dots(X-k+2)}{k!} \left[(X+1) - (X-k+1) \right]$$

$$= \frac{X(X-1)\dots(X-k+2)}{k \cdot (k-1)!} \cdot k = H_{k-1}.$$

$$\text{D'où} \quad \text{mat}_{\mathcal{H}}(\Delta) = \begin{bmatrix} 0 & 1 & & & \\ & 0 & 1 & & \\ & & 0 & 1 & \\ & & & 0 & 1 \\ & & & & 0 \end{bmatrix}.$$

Par ailleurs, $\Delta(1) = 0$, $\Delta(X) = 1$, $\Delta(X^2) = 2X+1, \dots$

$$\dots, \quad \Delta(X^n) = \binom{n}{n-1} X^{n-1} + \binom{n}{n-2} X^{n-2} + \dots + \binom{n}{1} X + \binom{n}{0}.$$

$$\text{D'où} \quad \text{mat}_{\mathcal{E}}(\Delta) = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 1 & 1 & \dots & \binom{n}{0} \\ & 0 & 2 & 3 & \dots & \vdots \\ & & 0 & 3 & \dots & \vdots \\ & & & 0 & \dots & \vdots \\ & & & & 0 & \vdots \\ & & & & & 0 \end{bmatrix}.$$

c) $D(1) = 0$ et, pour $k \geq 1$, $D(x^k) = k \cdot x^{k-1}$, d'où:

$$\text{mat}_{\mathcal{E}}(D) = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 2 & \dots & (0) \\ & \ddots & \ddots & \ddots & \vdots \\ (0) & & & & n \\ & & & & 0 \end{bmatrix}$$

$$D(H_0) = 0 \quad ; \quad D(H_1) = H_0 \quad ; \quad D(H_2) = x - \frac{1}{2} = H_1 - \frac{1}{2} H_0$$

$$D(H_3) = \frac{3x^2 - 6x + 2}{6} = H_2 - \frac{1}{2} H_1 + \frac{1}{3} H_0 \quad ; \quad D(H_4) = \dots = H_3 - \frac{1}{2} H_2 + \frac{1}{3} H_1 - \frac{1}{4} H_0$$

d'où:

$$\text{mat}_{\mathcal{E}}(D) = \begin{bmatrix} 0 & 1 & -\frac{1}{2} & \frac{1}{3} & -\frac{1}{4} \\ 0 & 0 & 1 & -\frac{1}{2} & \frac{1}{3} \\ 0 & 0 & 0 & 1 & -\frac{1}{2} \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

On remarque que la base \mathcal{E} est mieux adaptée à l'endomorphisme D , et la base \mathcal{F} mieux adaptée à l'endomorphisme Δ .

Exercice 2.5

a) E est l'ensemble des combinaisons \mathbb{Q} -linéaires de $1, \sqrt{2}$ et $\sqrt{3}$.
C'est donc un sous- \mathbb{Q} -espace vectoriel de \mathbb{R} .

b) Montrons que la famille $(1, \sqrt{2}, \sqrt{3})$ est libre sur \mathbb{Q} .

On a $1 \neq 0$, donc la famille (1) est libre.

Si $\sqrt{2} = \alpha \cdot 1$ avec $\alpha \in \mathbb{Q}$, alors $\sqrt{2} \in \mathbb{Q}$: contradiction. Donc la famille $(1, \sqrt{2})$ est libre.

Supposons $\sqrt{3} = \alpha \cdot 1 + \beta \cdot \sqrt{2}$ avec $\alpha, \beta \in \mathbb{Q}$. En élevant au carré,

$$3 = \alpha^2 + 2\beta^2 + 2\alpha\beta\sqrt{2}. \text{ Si } \alpha\beta \neq 0, \text{ on trouve } \sqrt{2} = \frac{3 - \alpha^2 - 2\beta^2}{2\alpha\beta} \in \mathbb{Q}:$$

contradiction. Donc $\alpha = 0$ ou $\beta = 0$. Si $\beta = 0$, alors $\sqrt{3} = |\alpha| \in \mathbb{Q}$: contradiction.

Si $\alpha = 0$, alors $\sqrt{\frac{3}{2}} = |\beta| \in \mathbb{Q}$: contradiction. Donc $\sqrt{3} \notin \text{Vect}_{\mathbb{Q}}\{1, \sqrt{2}\}$,

et la famille $(1, \sqrt{2}, \sqrt{3})$ est \mathbb{Q} -libre.

Ainsi $\dim_{\mathbb{Q}}(E) = 3$.

Exercice 2.6

\mathcal{H} est le noyau d'une forme linéaire non nulle. Par le théorème du rang, $\dim \mathcal{H} = \dim \mathcal{M}_n(\mathbb{K}) - 1 = n^2 - 1$.

Une base de \mathcal{H} est donnée par les $n^2 - 1$ vecteurs:

$$E_{i,j}, i \neq j \quad \text{et} \quad E_{i,i} - E_{n,n}, i = 1, \dots, n-1$$

$$\text{où } E_{i,j} = \begin{bmatrix} (0) & \dots & 1 & \dots & (0) \\ \vdots & & & & \\ (0) & & & & \end{bmatrix}$$