

Extrait

Problème

Soit n un entier naturel supérieur ou égal à 2, on désigne par $E = \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ l'espace vectoriel des matrices carrées d'ordre n à coefficients réels et on note par $E^* = \mathcal{L}(E, \mathbb{R})$, le \mathbb{R} -espace vectoriel des formes linéaires sur E , (une forme linéaire sur E est une application linéaire de E sur \mathbb{R}). On rappelle qu'un hyperplan de E est un sous-espace vectoriel supplémentaire à une droite vectorielle dans E . La matrice transposée de M est notée tM . Si $M \in E$, on note $\text{Vect}(M)$ le sous-espace vectoriel de E engendré par M . On désigne par I_n la matrice unité de $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ et pour tout $s \in \mathbb{N}$, on note $[[1, n]] = \{1, \dots, s\}$.

On définit l'application trace, notée Tr , de E vers \mathbb{R} comme suit, pour tout $M = (m_{i,j})_{1 \leq i, j \leq n} \in E$,

$$\text{Tr}(M) = \sum_{k=1}^n m_{k,k}.$$

L'objet du problème est de montrer, dans la partie V, que tout hyperplan vectoriel de E contient au moins une matrice inversible et dans la partie VI, que tout hyperplan vectoriel de E qui est muni d'un produit scalaire, contient au moins une matrice orthogonale.

Partie I

Étude de quelques propriétés de l'application trace

1. (a) Montrer que Tr est une forme linéaire.
 (b) Montrer que pour tous éléments A et B de E , $\text{Tr}(AB) = \text{Tr}(BA) = \text{Tr}({}^tA({}^tB))$.
 (c) Déterminer la dimension de $\ker \text{Tr}$.
 (d) Montrer que $E = \ker \text{Tr} \oplus \text{Vect}(I_n)$.
 (e) Vérifier que $\ker \text{Tr}$ est un hyperplan de E qui contient au moins une matrice inversible.
2. Soit φ l'application qui, à toute matrice M de E associe $\varphi(M) = M + \text{Tr}(M)I_n$.
 (a) Montrer que φ est un automorphisme de E .
 (b) i. Déterminer $E_1(\varphi) = \{M \in E; \varphi(M) = M\}$.
 ii. Montrer que $E_{n+1}(\varphi) = \{M \in E; \varphi(M) = (n+1)M\} = \text{Vect}(I_n)$.
3. Soit J une matrice non nulle de E dont la trace est nulle. On considère ψ l'endomorphisme de E qui, à toute matrice M de E associe $\psi(M) = M + \text{Tr}(M)J$.
 Vérifier que : $\psi^2 - 2\psi + \text{Id} = \mathbf{0}$

Partie II

Un premier résultat préliminaire

Soient F et G deux espaces vectoriels de dimensions respectivement finies $p \in \mathbb{N}^*$ et $m \in \mathbb{N}^*$. Soit u une application linéaire de F vers G , de rang r tel que $r \in \mathbb{N}$. $\mathcal{M}_{m,p}(\mathbb{R})$ désigne l'espace vectoriel des matrices à coefficients réels, à m lignes et p colonnes.

1. Soit F_1 un supplémentaire de $\ker u$ dans F , on considère l'application $v : F_1 \rightarrow \text{Im}(u)$ telle que $x \mapsto v(x) = u(x)$. Montrer que v est un isomorphisme.

2. On suppose que $0 < r < \min(p, m)$ et on note $\mathcal{B} = (e_1, \dots, e_p)$ une base de F , telle que (e_1, \dots, e_r) soit une base de F_1 et (e_{r+1}, \dots, e_p) une base de $\ker u$. On pose, pour tout entier naturel $i \in \llbracket 1, r \rrbracket$, $\varepsilon_i = v(e_i)$.
 - (a) Montrer qu'il existe une famille $(\varepsilon_{r+1}, \dots, \varepsilon_m)$ de vecteurs de G , telle que la famille $\mathcal{C} = (\varepsilon_1, \dots, \varepsilon_m)$ soit une base de G .
 - (b) Déterminer $\text{Mat}_{\mathcal{B}, \mathcal{C}}(u)$, la matrice de u relativement aux bases \mathcal{B} et \mathcal{C} .
3. En déduire que pour toute matrice M de $\mathcal{M}_{m,p}(\mathbb{R})$, si $0 < r = \text{rg}(M) < \min(m, p)$, alors il existe deux matrices inversibles S et T respectivement de $\mathcal{M}_m(\mathbb{R})$ et $\mathcal{M}_p(\mathbb{R})$ telles que $M = SJ_{m,p,r}T^{-1}$ avec $J_{m,p,r} = \begin{pmatrix} I_r & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \in \mathcal{M}_{m,p}(\mathbb{R})$ et I_r la matrice identité de $\mathcal{M}_r(\mathbb{R})$.
4. Quelle est la forme de la matrice $J_{m,p,r}$, dans chaque cas suivant, ($0 < r = p < m$), ($0 < r = m < p$), ($0 < r = m = p$)? Justifier la réponse.

Partie III

Un deuxième résultat préliminaire

Soit L un espace vectoriel sur \mathbb{R} de dimension finie s ($s \in \mathbb{N}^*$). Notons $L^* = \mathcal{L}(L, \mathbb{R})$ l'espace des formes linéaires de L . Soit $\mathcal{B} = (l_1, \dots, l_s)$ une base de L . On note, pour tout $i \in \llbracket 1, s \rrbracket$, l_i^* la forme linéaire sur L définie de la façon suivante, pour tout entier $j \in \llbracket 1, s \rrbracket$, $l_i^*(l_j) = \delta_i^j$ où $\delta_i^j = \begin{cases} 1 & \text{si } i = j \\ 0 & \text{sinon} \end{cases}$, le symbole de Kronecker.

1. Montrer que $\mathcal{B}^* = (l_1^*, \dots, l_s^*)$ est une famille libre de L^* .
2. Soit $x \in L$ tel que $x = \sum_{i=1}^s x_i l_i$, montrer que, pour tout $j \in \llbracket 1, s \rrbracket$, $l_j^*(x) = x_j$.
3. En déduire que \mathcal{B}^* est une famille génératrice de L^* .
4. En déduire la dimension de L^* .

Partie IV

Une caractérisation d'une forme linéaire sur E

Soit A une matrice de E , on définit l'application ϕ_A de E vers \mathbb{R} , de la façon suivante, pour tout M de E , $\phi_A(M) = \text{Tr}(AM)$.

1. Vérifier que ϕ_A est une forme linéaire sur E .
2. Soit h l'application définie de E vers E^* par $A \rightarrow h(A) = \phi_A$. Soit $(i, j) \in \llbracket 1, n \rrbracket \times \llbracket 1, n \rrbracket$, une matrice élémentaire $E_{i,j} = (e_{k,l})_{1 \leq k, l \leq n} \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ est définie comme suit, pour tout couple d'entiers $(k, l) \in \llbracket 1, n \rrbracket \times \llbracket 1, n \rrbracket$, $e_{k,l} = \delta_k^i \delta_l^j$, (δ_k^i (resp. δ_l^j) est le symbole de Kronecker qui est défini dans la partie III).
 - (a) Vérifier que h est une application linéaire.
 - (b)
 - i. On pose $A = (a_{k,l})_{1 \leq k, l \leq n} \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ et soit $(i, j) \in \llbracket 1, n \rrbracket \times \llbracket 1, n \rrbracket$, calculer $\phi_A(E_{i,j})$ en fonction des coefficients de la matrice de A .
 - ii. En déduire que h est injective.
 - (c) En déduire que h est un isomorphisme d'espaces vectoriels.

Partie V

Tout hyperplan de E contient au moins une matrice inversible

Soit H un hyperplan de E .

1. Montrer que pour toute matrice A non nulle de E qui n'appartient pas à H , on a $E = H \oplus \text{Vect}(A)$.
2. Montrer qu'il existe une matrice B de E telle que $H = \ker(\phi_B)$.

3. On note $r = \text{rg}(B)$ et on considère la matrice de E , $P_1 = \begin{pmatrix} 0 & \dots & \dots & 0 & 1 \\ 1 & & & & 0 \\ 0 & \ddots & \ddots & & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \vdots \\ 0 & \dots & 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}$

(a) Montrer que P_1 est une matrice inversible.

(b) On suppose que $0 < r < n$ et on note $R_r = (r_{i,j})_{1 \leq i,j \leq n}$, avec $\begin{cases} r_{i,i} = 1 & \text{si } 1 \leq i \leq r \\ r_{i,j} = 0 & \text{sinon} \end{cases}$. Montrer que P_1 appartient à $\ker(\phi_{R_r})$.

4. En déduire que tout hyperplan H de E contient au moins une matrice inversible.

Fin extrait