

Sait  $K$  un corps ok  $E$  un  $K$ -or de dim. finie

## I. POLYNOMES D'ENDORPHINE

## 2. L'algèbre $K[x]$

Def 1. Soit  $P = \sum_{i=0}^n a_i x^i \in K[x]$ . Alors  $\forall u \in E(E)$ ,  
on note  $P(u) = \sum a_i u^i$  et  $P(u) \in \mathcal{L}(E)$ .

Def 2: Soit  $w \in \mathcal{L}(E)$ . On considère le morphisme d'évaluation  $\psi_w : K(X) \rightarrow \mathcal{L}(E)$ . Alors

l'algèbre des polynômes en  $u$ , notée  $K[u]$ ,  
est  $K[u] = \text{Im}(f_u)$ , c'est à dire

Prop 3:  $K(\mathcal{U})$  est une sous-algèbre commutative de  $\mathcal{A}(\mathcal{E})$

Rq 4 :  $\text{Ker}(u)$  et  $\text{Im}(u)$  sont stables par wTREK

Def-Prop 5:  $\text{Ker } f_0$  est appellé **ideal annulateur** de  $x$  si il existe un unique  $\pi_{x,0} \in K[X]$  unitaire tel que  $\text{Ker } f_0 = \langle \pi_{x,0} \rangle$ .  $\pi_{x,0}$  est appellé **polynôme minimal** de  $x$ .

Prop 6: par théorème d'isomorphisme on a  
 $K(u) \cong K(X)/\langle T_u \rangle$  et, si  $\pi_u = P_1 P_r$ , avec  
les  $P_i$  premiers entre eux deux à deux, alors  
 $K(u) \cong K(X)/\langle P_1 \times \dots \times P_r \rangle$ .

Ex 7: si  $p$  projecteur non trivial, alors  $T_p = X(X-1)$   
 $\Rightarrow K(p) \cong K(X)/(X)^{X \times K(X)}/(X-1)$

Prop 8:  $K[u]$  est une sous-algèbre de  $\mathcal{L}(E)$   
 de dimension  $\deg(\Pi_u)$  et de base  
 $(\text{id}, u, \dots, u^{\deg(u)-1})$

## 2. Polynomes annulateurs et propriétés de $\eta$

Def 9: on appelle polynômes annulateurs tout  $P \in K[X]$  tel que  $P(w) = 0$ , si  $w$  est korr.

Dg 10: Polyacrylatekohle in Tief P.

Propriété 12 : Si  $P(w) = 0$  et  $P(w) + Q(w)$  est inversible alors  $w$  est inversible et  $w^{-1} \in K(w)$

Appli 12 : calcul de puissance (par division euclidienne).

Prop 13: Si  $P(w) = 0$ , alors  $\delta_P(w) \in \text{racines de } P$

Ex 14. par une symétrie non linéaire,  $S^2 = \text{id}$   
 donc  $x^2 - 1$  annule  $s$  et  $S^2(s) \in \{ -1, +1 \}$   
 • pour  $u$  un nilpotent d'indice  $r$ ,  $x^r$   
 annule  $u$  donc  $S^2(u) \in \{ 0 \}$

Rq 15 : la réciproque est fausse. P. :  $x(x+1)$  annule et mais on n'a pas valeur propre.

Prop 16:  $\star \vdash f$  gen de  $\vdash$  spektakel voor elke  $\vdash$   $\Pi_{\text{up}} \vdash \Pi_{\text{lo}}$

Prop 14: si  $E = f_1 \oplus f_2$ , avec  $f_1, f_2$  stables par  $\pi$ ,  
alors  $\pi_{|E} = \text{ppcm}(\pi_{|f_1}, \pi_{|f_2})$

Prop 18: deux endomorphismes semblables ont même polynôme minimal.

Rq 19 : la réciprocité est fausse.  $A = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix}$ ,  $B = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix}$   
 $T_B = (x-1)(x-2) = T_A$ , mais  $A$  et  $B$  ne sont pas équivalents.

Propriétés valables partout où il fait évidemment  
des racines de  $T_{\mu}$ .

Ex 21: les valeurs propres d'un projecteur non trivial sont exactement 0 et 1.

### 3 Polynôme caractéristique

(c) 261  
Def 22: soit  $A \in M_n(K)$ , le polynôme caractéristique de  $A$  dans  $K$  est alors  $\chi_A = \det(A - \lambda I_n)$

Prop-def 23: Deux matrices semblables ont même polynôme caractéristique. On peut donc définir le polynôme caractéristique de  $u \in \mathcal{S}(E)$ , noté  $\chi_u$ , comme celui de sa matrice dans n'importe quelle base.

Rq 24: la réciproque est fausse ( $A = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$ ,  $B = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$ )

Prop 25: si  $f$  sur  $E$  stable par  $u$ , alors  $\chi_{u|_f} | \chi_u$

Appli 26: si  $\lambda$  valeur propre de  $u$  d'ordre de multiplicité  $m_\lambda$  dans  $\chi_u$ , alors  $1 \leq \dim_E(\ker u) \leq m_\lambda$ .

Prop 27: les valeurs propres de  $u$  sont les racines de

Appli 28: si  $k$  algébriquement clos,  $\operatorname{sp}_k(u) \neq \emptyset$

(c) 262  
Thm 29: (Cayley Hamilton)

$\chi_u(u) = 0$  (le  $T_u$  l'isom., d'où  $\deg u \leq \deg \chi_u = n$ )

### II - DIAGONALISATION

(c) 263  
Thm 30 (des noyaux): Soit  $P \in K[X]$  décomposé en  $P = Q_1 \dots Q_n$  avec les  $Q_i$  premiers deux à deux entre eux.  
Alors  $\ker P(u) = \bigoplus_{i=1}^n \ker(Q_i(u))$

#### 1. Critère de diagonalisabilité

Thm 31: On a équivalence entre:

- $u$  est diagonalisable
- $\exists P \in \ker \chi_u$  scindé à racines simples
- $T_u$  est scindé à racines simples
- $\chi_u$  est scindé et  $\forall \lambda \in \operatorname{sp}(u) \dim(E_\lambda) = \dim(\chi_u(\lambda))$

Ex 32: • les projecteurs et les symétries sont diagonalisables.  
• les endomorphismes nilpotents ne sont pas diagonalisables

### Appli 33: Théorème de Burnside

#### 2. Application de la diagonalisation

Appli 34: calcul de puissances. Si  $A = P D P^{-1}$  avec  $D = \operatorname{diag}(\lambda_1, \dots, \lambda_n)$  alors  $\forall k \in \mathbb{N}^*, A^k = P D^k P^{-1}$  et  $D^k = \operatorname{diag}(\lambda_1^k, \dots, \lambda_n^k)$ . Utile pour l'étude de suites récurrentes de la forme  $u_{n+2} = au_n + bu_{n+1}$

Appli 35: équations différentielles de la forme  $X' = AX$  où  $A \in M_n(K)$  est diagonalisable. Si  $A = P D P^{-1}$  on se ramène à résoudre  $Y' = DY$  où  $Y = P^{-1}X$ .

Def 36: Pour  $A \in M_n(\mathbb{C})$ , on définit l'exponentielle de  $A$  par  $\exp(A) = \sum_{n=0}^{+\infty} \frac{A^n}{n!}$

Appli 36: Si  $A = P D P^{-1}$  avec  $D = \operatorname{diag}(\lambda_1, \dots, \lambda_n)$  alors  $\exp(A) = P \exp(D) P^{-1}$  et  $\exp(D) = \operatorname{diag}(e^{\lambda_1}, \dots, e^{\lambda_n})$

Appli 37: Soit  $A \in M_n(\mathbb{C})$ ,  $v \in \mathbb{C}^n$ . L'ensemble des solutions de  $Y' = AY$  a ses solutions particulières définies sur  $\mathbb{C}$  par  $t \mapsto \exp(tA)v$

Prop 38:  $\exp(A) \in K[A]$ .

Ex 39: Soit  $A \in M_n(\mathbb{C})$ . Si  $A^2 = A$  alors  $\exp(A) = I_n + (e-1)A$ .

#### 3. Endomorphismes normaux

Dans cette partie,  $E$  désigne un espace euclidien.

Def 40: Soit  $u \in \mathcal{L}(E)$ . On dit que  $u$  est normal si  $u$  et  $u^*$  commutent. Une matrice  $M \in M_n(\mathbb{R})$  est dite normale si  $M$  et  $M^*$  commutent.

Ex 41: les matrices diagonales, symétriques, antisymétriques sont des matrices normales.

lorsque  $M \in M_n(\mathbb{R})$ , il est intéressant d'avoir une réduction de  $M$  dans  $M_n(\mathbb{R})$ . C'est le but de ce qui suit.

Thm 42: Soit  $u \in \mathcal{L}(E)$  normal. Alors il existe une base orthonormée

de  $E$  telle que  $\operatorname{mat}_E(u) = \begin{pmatrix} \lambda_1 & & & \\ & \lambda_2 & & \\ & & \ddots & \\ & & & \lambda_n \end{pmatrix}$ , où  $\lambda_i \in \mathbb{R}$  et  $\lambda_i = \begin{pmatrix} a & b \\ b & a \end{pmatrix} \in M_2(\mathbb{R})$

Appli 43 : réduction des matrices symétriques et antisymétriques réelles

#### 4. Généralisation: les endomorphismes semi-simples

(ex) Def 44 : On dit que  $\alpha \in \mathcal{L}(E)$  est semi-simple si pour tout son facteur  $E_i$ , stable par  $\alpha$ , il existe un supplémentaire de  $E_i$  stable par  $\alpha$ .

Appli 45 :  $\alpha$  est semi-simple si  $T_\alpha$  est sans facteur carré.

Appli 46 : si  $\alpha$  diagonalisable, alors  $\alpha$  semi-simple  
si  $K$  est algébriquement clos, alors semi-simple  $\Rightarrow$  diagonalisable.

### III. TRIANGULARISATION

#### 1. Critères de triangularisabilité

Thm 47 : On a équivalence entre :

- i)  $\alpha$  est diagonalisable
- ii) il existe un polynôme annulateur de  $\alpha$  scindé
- iii)  $T_\alpha$  est scindé
- iv)  $X_\alpha$  est scindé

Ex 48 : les endomorphismes nilpotents sont triangulables

Appli 49 : si  $K$  est algébriquement clos, tout endomorphisme est diagonalisable.

#### 2 Application de la triangulation

Appli 50 : Résolution d'un système  $x' = Ax$  avec  $A$  triangulable.

Soit  $A \in \mathbb{M}_n(\mathbb{C})$  à  $\mathbb{P} \in \mathrm{GL}_n(\mathbb{C})$  /  $A = P T P^{-1}$  on pose  $U = P^{-1}x$  et il suffit de résoudre  $U' = TU$  avec  $T$  triangulaire supérieure.  
On peut alors la résoudre facilement par méthode de remontée.

#### 3. Décomposition de Dynkin

Thm 51 : soit  $\alpha \in \mathcal{L}(E)$ . Si  $X_\alpha$  est scindé sur  $K$ , alors il existe un unique couple  $(d, n)$  dans  $\mathcal{L}(E)^2$  tels que:  
i)  $d$  diagonalisable  
ii)  $n$  nilpotent  
iii)  $\alpha = d + n$   
iv)  $d$  et  $n$  commutent

De plus,  $d$  et  $n$  sont des polynômes en  $\alpha$ .

Appli 52 : diagonalisation d'un endomorphisme par blocs triangulables

Appli 53 : Décomposition de Dynkin généralisée,  $\alpha = s \tau n$  avec  $s$  semi-simple.

#### References :

- Objectif Aggrégation (DA)
- Gourdon Algèbre (Gou)
- Netmathix (Nx)
- Cognac (Cog)

## Questions

① Que veut dire "réduction" ?

② démo lemme des moyaun d'op.

$$\chi_u(u) = 0$$

Soit  $a \neq b \in E$

P: + petit entier tq  $(a, u(a), \dots, u^p(a))$  soit lée

$F = (a, u(a), \dots, u^{p-1}(a))$  est libne  
et  $u^p(a) = a_0 a + \dots + a_{p-1} u^{p-1}(a)$

on complète F en une base B de E

$$mat(u) = \begin{pmatrix} A & B \\ 0 & C \end{pmatrix}$$

$$P(x) = a_0 + a_1 x + \dots + a_{p-1} x^{p-1}$$

$$A = C_p$$

$$\chi_u = \underbrace{\chi_A}_{(-1)^p P(x)} \times \chi_C, \chi_u(u) = 0$$

$$\textcircled{4} M = \begin{pmatrix} a & n & 3 \\ 0 & a & y \\ 0 & 0 & b \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a & 0 & 0 \\ 0 & a & 0 \\ 0 & 0 & b \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 & ny & 3 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$a, b, n, y, 3 \in K = \mathbb{R}$  ou  $\mathbb{C}$ .  
 $a \neq b$

$$\chi_A(x) = (x-a)^2(x-b)$$

$$\frac{1}{\chi_A(x)} = \frac{1}{(x-a)^2(x-b)} = \frac{\alpha_1}{x-a} + \frac{\alpha_2}{(x-a)^2} + \frac{\alpha_3}{x-b}$$

$$\alpha_3 = \frac{(x-b)}{\chi_A(x)} \Big|_{x=b} = \frac{1}{(b-a)^2}, \alpha_2 = \frac{1}{a-b}$$

$$\frac{x}{\chi_A(x)} \rightarrow 0 = \alpha_1 + \alpha_3 \text{ donc } \alpha_1 = \frac{-1}{(b-a)^2}$$

$$Q_1 = (x-b), Q_2 = (x-a)^2.$$

$$U_1 = \alpha_2 + \alpha_1(x-a)$$

$$U_2 = \alpha_3$$

~~$$L = U_1 Q_1 + U_2 Q_2, P = \alpha_2 \text{id} + \alpha_1(u -$$~~

$\text{Time} = \frac{\text{Distance}}{\text{Speed}} = \frac{100}{20} = 5 \text{ hours}$

$\text{Distance} = \text{Speed} \times \text{Time} = 20 \times 5 = 100 \text{ km}$

$\text{Distance} = \text{Speed} \times \text{Time} = 20 \times 5 = 100 \text{ km}$

$$\text{Time} = \frac{\text{Distance}}{\text{Speed}}$$

Distance = Speed  $\times$  Time

Distance = Speed  $\times$  Time =  $20 \times 5 = 100 \text{ km}$

Distance = Speed  $\times$  Time =  $20 \times 5 = 100 \text{ km}$

Distance = Speed  $\times$  Time =  $20 \times 5 = 100 \text{ km}$

Distance = Speed  $\times$  Time =  $20 \times 5 = 100 \text{ km}$

Distance = Speed  $\times$  Time =  $20 \times 5 = 100 \text{ km}$

Distance = Speed  $\times$  Time =  $20 \times 5 = 100 \text{ km}$

Distance = Speed  $\times$  Time =  $20 \times 5 = 100 \text{ km}$

Distance = Speed  $\times$  Time =  $20 \times 5 = 100 \text{ km}$

Distance = Speed  $\times$  Time =  $20 \times 5 = 100 \text{ km}$

Distance = Speed  $\times$  Time =  $20 \times 5 = 100 \text{ km}$

Distance = Speed  $\times$  Time =  $20 \times 5 = 100 \text{ km}$

Distance = Speed  $\times$  Time

Dann  $x = p_1(x) \in \mathbb{R}^n$

\* Kappa ist N.

(c) Satz Kapp.  $p(x) = 2(x - 2)^2 + 2$   $\Rightarrow$   $p(x) \geq 2$   $\forall x \in \mathbb{R}$

10)  $\exists x \in \mathbb{R}$ ,  $N \in \mathbb{N}$ ,  $\forall n \geq N$ ,  $|p_n(x) - p(x)| < \epsilon$

Denn du willst:

\* Existenz

$\exists x \in \mathbb{R}^n$   $\exists \epsilon > 0$   $\exists N \in \mathbb{N}$

$\forall n \geq N$   $|p_n(x) - p(x)| < \epsilon$

$$|p_n(x) - p(x)| = |(x - 2)^2 - 2(x - 2)| = |(x - 2)(x - 4)|$$

$$\leq |x - 2| \cdot |x - 4| \leq 2|x - 2| \cdot |x - 4|$$

$$\leq 2|x - 2| \cdot 2|x - 4| = 4|x - 2||x - 4|$$

$\Rightarrow$  wenn  $|x - 2| < \frac{\epsilon}{4}$  dann  $|p_n(x) - p(x)| < \epsilon$

Dann  $\exists N \in \mathbb{N}$  stetigkeitswerte von  $p$  annehmen

\* Unicite

Wir consider (a) und auf die Dispersione. Also  $a \neq b$

Ergebnis ist  $\exists x$  diagonalisierung. Es ist das diagonalisierbar

$\Leftrightarrow$  Diagonalsatz ist gültig  $\Rightarrow a - b$  ist diagonalisierbar

$\Rightarrow a - b = 0 \in \mathbb{R}$  ist diagonalisierbar

It's a square root relationship between the two variables.

$$\text{Rate} = \frac{1}{2} \pi r^2 v$$

Because there is a square relationship between the two variables, it's a quadratic function.

$$V = \frac{4}{3} \pi r^3 \Rightarrow \frac{dV}{dr} = 4\pi r^2 \Rightarrow \frac{dV}{dr} = 4\pi r^2 = 4\pi r^2 \cdot 1 = 4\pi r^2$$

$$\frac{dV}{dr} = 4\pi r^2 \Rightarrow \frac{dV}{dr} = 4\pi r^2$$

$$\frac{dV}{dr} = 4\pi r^2 \Rightarrow \frac{dV}{dr} = 4\pi r^2$$

$$\frac{dV}{dr} = 4\pi r^2 \Rightarrow \frac{dV}{dr} = 4\pi r^2$$

$$\frac{dV}{dr} = 4\pi r^2 \Rightarrow \frac{dV}{dr} = 4\pi r^2$$

Problems involving rates of change

Surface area of a sphere is  $A = 4\pi r^2$ . Find the rate of change of surface area with respect to radius.

Volume of a cylinder is  $V = \pi r^2 h$ . Find the rate of change of volume with respect to height.

$$\text{Rate} = \frac{\Delta V}{\Delta t} = \frac{\pi r^2 h}{\Delta t}$$

Volume of a cylinder is  $V = \pi r^2 h$ . Find the rate of change of volume with respect to height.

a) Volume (constant)

Volume of a cylinder is  $V = \pi r^2 h$ . Find the rate of change of volume with respect to height.

Derivative of a function  $y = f(x)$  is  $\frac{dy}{dx}$ .

\* si  $\lambda$  admet une valeur propre réelle  $\lambda$

On note  $E$  l'espace propre associé à  $\lambda$ . Il est stable par  $A$ ,  
par  $B$  (car  $E = \text{Ker } B$ ) et  $E$  est normal.

Si  $\lambda$  n'est pas simple de récurrence, on peut trouver 2 bases de  $E$  dans lesquelles  $\text{Mat}(A_{\lambda})$  a la même valeur.

Soit  $B$  une base orthonormée de  $E$ . Alors  $B = (B_1, B_2)$  est une base de  $E$  dans laquelle  $\text{Mat}(A_{\lambda})$  a la même valeur.

\* Si  $\lambda$  n'admet pas de valeur propre réelle.

Soit  $\lambda = x^2 - ax + b$  un produit irréductible de  $\mathbb{R}$  ou  $\mathbb{C}$ .  
Soit  $U = \text{Ker } A_{\lambda}$ .

$$\Rightarrow U \neq \{0\} \text{ car } \dim U = \dim \mathbb{R}^2 - \dim \text{Ker } A_{\lambda} = 2$$

$$\Rightarrow \text{Mat}(A_{\lambda}) = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^{2 \times 2}$$

$\text{dim } \text{Ker } A_{\lambda} = 2$  car il n'existe pas de valeur propre réelle. On peut alors par le corollaire  $U = \text{Ker } B$  et  $E$  stable.

Donc  $B = (B_1, B_2)$  lorsque  $\lambda$  est une valeur propre simple.

Si  $\lambda$  n'est pas simple de dimension  $n-2$ , on peut appliquer  
l'hypothèse de récurrence concernant la dimension  $n-1$  ou trouver deux  
bases  $B_1$  et  $B_2$  vérifiant la propriété.

Soit maintenant  $B$  une base de  $E$  avec  $\text{Mat}(A_{\lambda}) = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$ .

Comme  $\lambda$  est simple, on a l'égalité  $\det(A_{\lambda}) = a^2 - ac - b^2 = ab + cd = ad + bc = 0$ .

$$0 \rightarrow b = tc \quad \& \quad b = c \cdot x_{\lambda} = x^2 - (ax + b)x + ad - b^2$$

$$\text{Donc } A = (a+x^2 - bcd - b^2) = (a-x^2)(ad - b^2) \geq 0 \text{ pour } x \in \mathbb{R}$$

Value pour  $x=0$   $\Rightarrow$   $x=0$  est stable.

Donc  $b = c$  (car  $b \neq 0$ 要不然  $b = 0$  n'a pas de valeur propre).

$$(a-bx^2) = 0 \Rightarrow a = b \Rightarrow \text{Mat}(A_{\lambda}) = \begin{pmatrix} a & b \\ b & b \end{pmatrix}$$

$B = (B_1, B_2)$  conserve pour  $E$  la dimension