

ECE - Maths II

Proposition de corrigé

Taoufik Said

Problème

Partie I : Etude de quelques normes sur $M_n(\mathbb{K})$

$$1. \forall (i, j), |(AB)_{i,j}| = \left| \sum_{k=1}^n A_{i,k} B_{k,j} \right| \leq \sum_{k=1}^n |A_{i,k}| |B_{k,j}| \leq \sum_{k=1}^n \|A\|_{\infty} \|B\|_{\infty} \leq n \|A\|_{\infty} \|B\|_{\infty}.$$

$$\text{D'où } \|AB\|_{\infty} \leq n \|A\|_{\infty} \|B\|_{\infty}.$$

2. (a) En utilisant l'inégalité triangulaire puis l'homogénéité de N , on obtient :

$$N(X) = N\left(\sum_{1 \leq i, j \leq n} x_{i,j} E_i^j\right) \leq \sum_{1 \leq i, j \leq n} |x_{i,j}| N(E_i^j)$$

Puisque $\|X\|_{\infty}$ majore tous les $|x_{i,j}|$, alors $N(X) \leq \left(\sum_{1 \leq i, j \leq n} N(E_i^j)\right) \|X\|_{\infty}$.

(b) i. Posons $k = \sum_{1 \leq i, j \leq n} N(E_i^j) > 0$ (car les $E_i^j \neq 0$). Par l'inégalité triangulaire inverse, on a :

$$|N(X) - N(Y)| \leq N(X - Y) \leq k \|X - Y\|_{\infty}$$

La fonction $N : M_n(\mathbb{K}) \rightarrow \mathbb{R}$ est continue car k -Lipchitzienne.

ii. La norme $\|\cdot\|_{\infty}$ est 1-Lipchitzienne (par l'inégalité triangulaire inverse) donc continue puis S_{∞} est fermé comme image réciproque d'un fermé $\{0\}$ par une fonction continue. Comme il est clairement borné et on est en dimension finie, alors S_{∞} est un compact de $M_n(\mathbb{K})$.

On sait qu'une application continue sur un compact à valeurs réelles est bornée et que ses bornes sont atteintes, donc il existe $X_0 \in S_{\infty}$ tel que $N(X_0) = \min_{X \in S_{\infty}} N(X)$, d'où la propriété cherchée.

iii. On pose : $\alpha = N(X_0)$. $\alpha > 0$ car la norme d'un vecteur non nul.

Soit $X \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$. Si $X = 0$ l'inégalité est triviale, sinon, le fait que $\frac{X}{\|X\|_\infty} \in S_\infty$ et la question précédente permettent d'écrire $\alpha \leq N(\frac{X}{\|X\|_\infty})$ puis avoir l'inégalité cherchée.

(c) Pour une norme arbitraire N , on a trouvé que $\alpha \|\cdot\|_\infty \leq N \leq k \|\cdot\|_\infty$.

Deux normes quelconques sont équivalentes à la normes $\|\cdot\|_\infty$, puis elles sont équivalentes par transitivité.

3. (a) N et $\|X\|_\infty$ sont équivalentes, donc il existe $\beta > 0$ tel que : $N \leq \beta \|\cdot\|_\infty$.

Pour $(A, B) \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})^2$, on a : $N(AB) \leq \beta \|AB\|_\infty \leq n\beta \|A\|_\infty \|B\|_\infty$.

(b) Pour la même raison il existe $\alpha > 0$ tel que : $\alpha \|\cdot\|_\infty \leq N$.

Pour $(A, B) \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})^2$, on a : $N(AB) \leq n\beta \|A\|_\infty \|B\|_\infty \leq \frac{n\beta}{\alpha^2} N(A)N(B)$.

(c) Le réel $\frac{n\beta}{\alpha^2}$ convient.

4. (a) i. Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$. La fonction $X \mapsto N(AX)$ est continue sur $\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{K})$ car composition de la norme N qui est 1-Lipschitzienne et $X \mapsto AX$ qui est de composantes polynomiales en coefficients de X . On vérifie comme dans Q.I.2.b.i. que $\{X \in \mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{K}) \mid N(X) = 1\}$ est un compact de $\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{K})$, donc $X \mapsto N(AX)$ est bornée et atteint sa borne supérieure, que l'on note $\|A\|$, de sorte qu'il existe $X_0 \in \mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{K})$ tel que $N(X_0) = 1$ et $\|A\| = N(AX_0)$.

Maintenant, si on prend $X \in \mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{K})$ non nul, on a : $N(\frac{X}{N(X)}) = 1$ donc $\frac{N(AX)}{N(X)} = N\left(A \frac{X}{N(X)}\right) \leq \|A\| = N\left(\frac{X_0}{N(X_0)}\right)$, d'où le résultat.

ii. Par définition de $\|A\|$ que l'on a expliqué dans la question précédente, on a :

$$\|A\| = \sup\{N(AX) \mid N(X) = 1\}$$

iii. •

$$\|A\| = 0 \implies \forall X \in \mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{K}), N(AX) = 0$$

$$\implies \forall X \in \mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{K}), AX = 0$$

$$\implies A = 0$$

•

$$\begin{aligned}\|\lambda A\| &= \sup\{N(\lambda AX) \mid N(X) = 1\} \\ &= \sup\{|\lambda|N(AX) \in \mid N(X) = 1\} \\ &= |\lambda| \|A\|\end{aligned}$$

• $\exists X_0 \in \mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{K})$ tel que $N(X_0) = 1$ et $\|A + B\| = N((A + B)X_0)$.

On a : $\|A + B\| = N((A + B)X_0) \leq N(AX_0) + N(BX_0) \leq \|A\| + \|B\|$

(b) i. Par définition de $\|A\|$, on a : $\frac{N(AX)}{N(X)} \leq \|A\|$ pour chaque X non nul, donc $N(AX) \leq \|A\|N(X)$ pour tout X (même s'il est nul).

ii. Soit $X \neq 0$. On a :

$$\begin{aligned}N(ABX) &\leq \|A\|N(BX) \\ &\leq \|A\|\|B\|N(X)\end{aligned}$$

donc $\frac{N(ABX)}{N(X)} \leq \|A\|\|B\|$, ceci pour tout $X \neq 0$. Le passage à la borne supérieure, entraîne que : $\|AB\| \leq \|A\|\|B\|$.

Partie II : Suites de matrices

1. Puisque les normes sont toutes équivalentes, on choisit la norme $\|\cdot\|_\infty$.

• Supposons que $\lim A_m = A$. On a : $\forall i, j, 0 \leq |a_{i,j}^{(m)} - a_{i,j}| \leq \|A_m - A\|_\infty$, par encadrement, $\forall i, j, \lim a_{i,j}^{(m)} = a_{i,j}$.

• Supposons que $\forall i, j, \lim a_{i,j}^{(m)} = a_{i,j}$. On a : $\forall i, j, 0 \leq \|A_m - A\|_\infty \leq \sum_{i,j} |a_{i,j}^{(m)} - a_{i,j}|$, par encadrement, $\lim A_m = A$.

2. (a) Soit $m \in \mathbb{N}^*$, les réels $C_m = \sqrt{1 + \frac{\alpha^2}{m^2}} > 0$ et $\theta_m = \arcsin\left(\frac{\alpha}{mC_m}\right)$ sont convergents.

(b) On note $R(\theta) = \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix}$. On sait que $R(\theta)R(\theta') = R(\theta + \theta')$, donc

$$A_m^m = C_m^m R(m\theta_m).$$

$$C_m^m = \exp\left(\frac{m}{2} \ln\left(1 + \frac{\alpha^2}{m^2}\right)\right) \rightarrow 1 \text{ et } m\theta_m \sim \frac{\alpha}{C_m} \rightarrow \alpha.$$

Par conséquent, $\lim_{m \rightarrow +\infty} A_m^m = R_\alpha$

Partie III : Séries de matrices

1. • Supposons que $\sum_{m \geq 0} A_m$ converge et posons $S_N = \sum_{m=0}^N A_m$ et $S = \sum_{m=0}^{\infty} A_m$.

On a : $\lim_{N \rightarrow +\infty} S_N = S$, donc, par Q.II.1., on a $\forall i, j, \sum_{m=0}^N a_{i,j}^{(m)}$ converge.

- Réciproquement, si $\forall i, j, \sum_{m \geq 0} a_{i,j}^{(m)}$ converge, alors $\forall i, j, (\sum_{m=0}^N a_{i,j}^{(m)})_N$ converge, donc $(S_N)_N$ converge puis la série $\sum_{m \geq 0} A_m$ est convergente.

2. Supposons la convergence absolue de la série $\sum_{m \geq 0} A_m$ relativement à la norme $\|\cdot\|_{\infty}$.

On a donc $\sum_{m \geq 0} \|A_m\|_{\infty}$ est convergente, puisque $\forall i, j, |a_{i,j}^{(m)}| \leq \|A_m\|_{\infty}$ alors les séries $\sum_{m \geq 0} a_{i,j}^{(m)}$ sont toutes absolument convergentes puis elles sont toutes convergentes, d'où la convergence de $\sum_{m \geq 0} A_m$ (par Q.III.1.)

3. pour tout $N \in \mathbb{N}$, $(I_n - A) \left(\sum_{m=0}^N A_m \right) = \sum_{m=0}^N A^m - \sum_{m=0}^N A^{m+1} = I_n - A^{N+1}$ (*)

La convergence de la série de matrice entraîne la convergence de toutes les séries de coefficients, ce qui implique que $\forall i, j, \lim_{m \rightarrow +\infty} a_{i,j}^{(m)} = 0$ (propriété de la divergence grossière), d'où $\lim_{m \rightarrow +\infty} A^m = 0$. Puisque l'application $X \rightarrow (I_n - A)X$ est continue sur $\mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ alors le passage à la limite dans (*) nous donne :

$(I_n - A) \left(\sum_{m=0}^{\infty} A_m \right) = I_n$. D'où l'inversibilité de la somme avec $\left(\sum_{m=0}^{\infty} A_m \right)^{-1} = I_n - A$.

4. (a) On a : $\chi_B(X) = X^2 - \frac{1}{6}X - \frac{1}{6} = (X + \frac{1}{3})(X - \frac{1}{2})$, il existe donc $P \in GL_2(\mathbb{R})$ tel que $B = PDP^{-1}$ avec $D = \text{diag}(-\frac{1}{3}, \frac{1}{2})$ et $P = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 2 & 1 \end{pmatrix}$.

La série $\sum_{m \geq 0} D^m$ converge car les séries $\sum_{m \geq 0} (-\frac{1}{3})^m$, $\sum_{m \geq 0} (\frac{1}{2})^m$ le sont.

Comme $\forall N \in \mathbb{N}$, $\sum_{m=0}^N B^m = P \left(\sum_{m=0}^N D^m \right) P^{-1}$ et $X \rightarrow PXP^{-1}$ est continue (composantes polynomiales) alors $\sum_{m \geq 0} B^m$ est convergente.

La somme est $P \begin{pmatrix} \frac{3}{4} & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix} P^{-1} = \begin{pmatrix} \frac{13}{4} & -\frac{5}{4} \\ \frac{5}{2} & -\frac{1}{2} \end{pmatrix}$.

$$(b) \left(\sum_{m=0}^{\infty} B^m \right)^{-1} = \begin{pmatrix} \frac{13}{4} & \frac{-5}{4} \\ \frac{5}{2} & \frac{-1}{2} \end{pmatrix}^{-1} = \begin{pmatrix} \frac{-1}{3} & \frac{5}{6} \\ \frac{-5}{3} & \frac{13}{6} \end{pmatrix} = I_2 - B.$$

Partie IV : Exponentielle d'une matrice

1. Soit N une norme sous-multiplicative de $\mathcal{M}_n(\mathbb{K})$.

Pour tout $m \in \mathbb{N}$, $N(\frac{1}{m!}A^m) \leq \frac{1}{m!}N(A)^m$, comme la série $\sum_{m \geq 0} \frac{1}{m!}N(A)^m$ est convergente (de somme $\exp(N(A))$), alors la série $\sum_{m \geq 0} N(\frac{1}{m!}A^m)$ est convergente d'où la convergence de la série $\sum_{m \geq 0} \frac{1}{m!}A^m$ (par Q.III.2.).

2. Par définition :

$$\begin{aligned} \exp(S) &= \sum_{m=0}^{\infty} \frac{1}{(2m)!} S^{2m} + \sum_{m=0}^{\infty} \frac{1}{(2m+1)!} S^{2m+1} \\ &= \sum_{m=0}^{\infty} \frac{1}{(2m)!} I_n + \sum_{m=0}^{\infty} \frac{1}{(2m+1)!} S \\ &= \cosh(1)I_n + \sinh(1)S \end{aligned}$$

3. (a) On pose $S_N = \sum_{m=0}^N \frac{1}{m!} A^m$, $T_N = \sum_{m=0}^N \frac{1}{m!} B^m$ et $R_N = \sum_{m=0}^N \frac{1}{m!} (A+B)^m$. On a :

$$\begin{aligned} \|S_N T_N - R_N\| &= \left\| \left(\sum_{m=0}^N \frac{1}{m!} A^m \right) \left(\sum_{m=0}^N \frac{1}{m!} B^m \right) - \left(\sum_{m=0}^N \frac{1}{m!} (A+B)^m \right) \right\| \\ &= \left\| \sum_{0 \leq m+p \leq 2N} \frac{1}{m!} \frac{1}{p!} A^m B^p - \sum_{0 \leq m+p \leq N} \frac{1}{m!} \frac{1}{p!} A^m B^p \right\| \\ &= \left\| \sum_{N+1 \leq m+p \leq 2N} \frac{1}{m!} \frac{1}{p!} A^m B^p \right\| \\ &\leq \sum_{N+1 \leq m+p \leq 2N} \frac{1}{m!} \frac{1}{p!} \|A\|^m \|B\|^p \\ &= \sum_{0 \leq m+p \leq 2N} \frac{1}{m!} \frac{1}{p!} \|A\|^m \|B\|^p - \sum_{0 \leq m+p \leq N} \frac{1}{m!} \frac{1}{p!} \|A\|^m \|B\|^p \\ &= \left(\sum_{m=0}^N \frac{1}{m!} \|A\|^m \right) \left(\sum_{m=0}^N \frac{1}{m!} \|B\|^m \right) - \left(\sum_{m=0}^N \frac{1}{m!} (\|A\| + \|B\|)^m \right) \end{aligned}$$

Le passage à la limite lorsque $N \rightarrow +\infty$ nous donne :

$$\| \exp(A) \exp(B) - \exp(A+B) \| \leq \exp(\|A\|) \exp(\|B\|) - \exp(\|A\| + \|B\|) = 0$$

d'où $\exp(A)\exp(B) = \exp(A+B)$.

(b) On a : $I_n = \exp(O_n) = \exp(A+(-A)) = \exp(A)\exp(-A)$ donc $\exp(A) \in GL_n(\mathbb{K})$ avec $(\exp(A))^{-1} = \exp(-A)$.

4. (a) Pour tout $m \in \mathbb{N}$, $\text{diag}(\alpha_1, \dots, \alpha_n)^m = \text{diag}(\alpha_1^m, \dots, \alpha_n^m)$, donc

$$\begin{aligned} \exp(\text{diag}(\alpha_1, \dots, \alpha_n)) &= \sum_{m=0}^{\infty} \frac{1}{m!} \text{diag}(\alpha_1, \dots, \alpha_n)^m \\ &= \sum_{m=0}^{\infty} \frac{1}{m!} \text{diag}(\alpha_1^m, \dots, \alpha_n^m) \\ &= \text{diag}\left(\sum_{m=0}^{\infty} \frac{1}{m!} \alpha_1^m, \dots, \sum_{m=0}^{\infty} \frac{1}{m!} \alpha_n^m\right) \\ &= \text{diag}(\exp(\alpha_1), \dots, \exp(\alpha_n)) \end{aligned}$$

(b) Pour tout $m \in \mathbb{N}$, $(P^{-1}AP)^m = P^{-1}A^mP$, donc

$$\forall N \in \mathbb{N}, \sum_{m=0}^N \frac{1}{m!} (P^{-1}AP)^m = P \left(\sum_{m=0}^N \frac{1}{m!} A^m \right) P^{-1}$$

Le passage à la limite et la continuité de $X \mapsto PXP^{-1}$ nous donne : $\exp(PAP^{-1}) = P \exp(A) P^{-1}$.

(c) Pour tout $m \in \mathbb{N}$, T^m est triangulaire supérieure donc $\exp(T)$ l'est aussi (dans chaque somme partielle, les coefficients au dessous de la diagonale sont nuls, au limite le sont aussi).

Pour tout $i = 1, \dots, n$ et tout $m \in \mathbb{N}$, $(T^m)_{i,i} = t_{i,i}^m$, donc $\forall i = 1, \dots, n$, $[\exp(T)]_{i,i} = \sum_{m=0}^{\infty} \frac{t_{i,i}^m}{m!} = e^{t_{i,i}}$.

(d) A est trigonalisable sur \mathbb{C} de sorte que : $A = PTP^{-1}$ où $T = (t'_{i,j})_{i,j}$ triangulaire et $P \in GL_n(\mathbb{C})$.

On a : $\exp(T) = \exp(P^{-1}AP) = P^{-1}\exp(A)P$ donc $\det(\exp(A)) = \det(T) = \prod_{i=1}^n \exp(t_{i,i}) = \exp\left(\sum_{i=1}^n t_{i,i}\right) = \exp(\text{tr}(A))$.

5. En trigonalisant, on obtient : $P^{-1}AP = T$ où

$$T = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 0 \\ 0 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}, \quad P = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 0 & 1 & -1 \\ 2 & 0 & 3 \\ -2 & -2 & 0 \end{pmatrix}, \quad P^{-1} = \begin{pmatrix} -6 & -2 & -3 \\ 6 & 2 & 2 \\ 4 & 2 & 2 \end{pmatrix}$$

On a $T = 2I_3 + J$ avec :

$$J = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}, \quad J^2 = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}, \quad J^3 = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Par formule de Binôme : $\forall k \geq 0$, $T^k = 2^k I_3 + k 2^{k-1} J + \frac{k(k-1)}{2} J^2$.

donc $\exp(tT) = e^{2t} \begin{pmatrix} 1 & t & \frac{t^2}{2} \\ 0 & 1 & t \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$ puis

$$\exp(tA) = P \exp(tT) P^{-1} = \frac{e^{2t}}{2} \begin{pmatrix} 2t+1 & t & t \\ 2t^2+6 & t^2+2t+1 & t^2+2t \\ -2t^2-10t & -t^2-4t & -t^2-4t+1 \end{pmatrix}$$

Partie V : Application aux systèmes différentiels linéaires

- f est la somme d'une série normalement convergentes sur chaque segment inclus dans I , le théorème de dérivation sous le signe somme implique que f est de classe C^1 sur I avec, pour tout $t \in \mathbb{R}$, on a : $f'(t) = Mf(t) = f(t)M$.
- (a) On pose : $z(t) = \exp(-tA)Y(t)$. On a z est de classe C^1 sur I si, et seulement si Y l'est, car $t \mapsto \exp(-tA)$ est de classe C^1 . Et dans ce cas : $z'(t) = \exp(-tA)(Y' - AY)$. Donc

$$\begin{aligned} Y' = AY + B &\Leftrightarrow \exp(-tA)(Y' - AY) = \exp(-tA)B \\ &\Leftrightarrow z'(t) = \exp(-tA)B \\ &\Leftrightarrow \exp(tA)z'(t) = B \end{aligned}$$

(b)

(c) La solution générale de la dernière équation s'écrit : $z(t) = \int_{t_0}^t \exp(-uA)B(u)du + v$ où $t_0 \in I$ et $v = z(t_0)$,

donc $Y(t) = \exp(tA) \left(\int_{t_0}^t \exp(-uA)B(u)du + v \right) = \int_{t_0}^t \exp((t-u)A)B(u)du + \exp(tA)v$.

3. Ici $B = 0$ donc $Y(t) = \exp(tA).v$.

Soit $i \in \{1, \dots, n\}$. On a : $AV_i = \lambda_i V_i$ entraîne $\forall m \in \mathbb{N}$, $A^m V_i = \lambda_i^m V_i$ puis $\forall N \in \mathbb{N}$, $\sum_{m=0}^N \frac{1}{m!} A^m V_i = \sum_{m=0}^N \frac{\lambda_i^m}{m!} V_i$. En passant à la limite, on obtient $\exp(tA)V_i = e^{\lambda_i} V_i$.

Soient $\alpha_1, \dots, \alpha_n$ les coordonnées de v dans la base proposée. On a :

$$\exp(tA)v = \exp(tA) \left(\sum_{i=1}^n \alpha_i V_i \right) = \sum_{i=1}^n \alpha_i \exp(tA)V_i = \sum_{i=1}^n \alpha_i e^{t\lambda_i} V_i$$

4. Posons $Y(t) = \begin{pmatrix} x(t) \\ y(t) \\ z(t) \end{pmatrix}$.

Le système différentiel est équivalent à $Y' = AY$ où A est la matrice de Q.IV.5.

La solution générale s'écrit : $Y(t) = \exp(tA)v$ (cette exponentielle est déjà calculée). Les conditions initiales nous donne :

$$x(t) = (7t + 1)e^{2t}$$

$$y(t) = (7t^2 + 16t + 2)e^{2t}$$

$$z(t) = (-7t^2 - 30t + 3)e^{2t}$$

Partie VI : Toute matrice antisymétrique réelle est diagonalisable sur \mathbb{C}

1. (a) Soit $\sum_{i=0}^{s-1} \alpha_i N^i = 0$. Supposons que les α_i ne sont pas tous nuls et considérons

$p = \min\{i = 0, \dots, s-1 \mid \alpha_i \neq 0\}$. On a :

$$\alpha_p N^p = N^{s-1-p} \left(\sum_{i=p}^{s-1} \alpha_i N^i \right) = N^{s-1-p} \left(\sum_{i=0}^{s-1} \alpha_i N^i \right) = 0$$

ce qui est absurde.

(b) Les matrices scalaires commutent avec toute matrice, donc

$$\exp(t(\lambda I_n + N)) = \exp(t\lambda I_n) \exp(tN) = e^{t\lambda} \left(\sum_{k=0}^{s-1} \frac{t^k}{k!} N^k \right)$$

2. (a) Le polynôme caractéristique de A est $\chi_A(X) = (X - \lambda)^n$. Par Cayley-Hamilton, $\chi(A) = 0$ donc N est nilpotente d'indice au plus n .

(b) Posons $a = \operatorname{Re}(\lambda)$, $b = \operatorname{Im}(\lambda)$. La solution générale s'écrit :

$$X(t) = \exp(tA) \cdot v = e^{\lambda t} \left(\sum_{k=0}^{s-1} \frac{t^k}{k!} N^k \right) v$$

où $v \in \mathbb{C}^n$ et s est l'indice de nilpotence de N .

Les coefficients de $X(t)$ sont des expressions poly-exponentielles de sorte que :

$$X(t) = e^{\lambda t} \begin{pmatrix} P_1(t) \\ \vdots \\ P_n(t) \end{pmatrix} \quad \text{avec} \quad \forall i = 1, \dots, n, \quad P_i(t) = \sum_{k=0}^{s-1} \left(\sum_{j=1}^n (N^k)_{i,j} v_j \right) \frac{t^k}{k!}$$

• Si $a = 0$ et $A = \lambda I_n$ alors les P_i sont tous constants (car $N = 0$), par suite, $\|X\| = \max(|P_1|, \dots, |P_n|) < +\infty$, ceci pour tout $v \in \mathbb{C}^n$. • Réciproquement, si toutes les solutions sont bornées, on fixe $v_j = \delta_{i,j}$, soit donc

$$P_i(t) = \sum_{k=0}^{s-1} (N^k)_{i,j} \frac{t^k}{k!}, \quad \text{pour tout } i, j = 1, \dots, n.$$

Les solutions particulières associées aux v_j , $j = 1, \dots, n$ sont bornées, alors $a = 0$ et les P_i , $i = 1, \dots, n$ sont constants (car sinon, l'une de ses composantes a une limite infinie en $+\infty$ ou $-\infty$), donc les $(N^k)_{i,j}$ sont nuls pour $i, j = 1, \dots, n$ et pour $k \geq 1$, d'où $a = 0$ et $N = 0$.

3. (a) Par théorème de Cayley-Hamilton, $Q(f) = 0$. Le lemme de noyaux permet d'écrire :

$$\mathbb{C}^n = \bigoplus_{i=1}^q \operatorname{Ker}(f - \lambda_i \operatorname{Id})^{n_i} \quad (*)$$

Pour chaque $i = 1, \dots, q$, $\operatorname{Ker}(f - \lambda_i \operatorname{Id})^{n_i}$ est stable par f car $(f - \lambda_i \operatorname{Id})^{n_i}$ et f . Si on représente f dans une base $B = \cup_{i=1}^q B_i$ adaptée à la décomposition.

(*), on tombe sur une matrice diagonale par blocs :

$$M = \text{Mat}_B(f) = \begin{pmatrix} \underline{A_1} & & O \\ & \ddots & \\ O & & \overline{A_q} \end{pmatrix}$$

où $\text{Mat}_{B_i}(f|_{E_i}) = A_i$ avec $E_i = \text{Ker}(f - \lambda_i \text{Id})^{n_i}$

(b) On pose : $D = \text{diag}(\lambda_1 I_{n_1}, \dots, \lambda_q I_{n_q})$ et $N = \text{diag}(N_1, \dots, N_q)$. On a : $M = D + N$ (et aussi $DN = ND$).

La matrice N est nilpotente d'indice p égal au plus grand indice de nilpotence des N_i , $i = 1, \dots, q$.

La solution générale s'écrit : $X(t) = \exp(tA)v = \exp(tN)\exp(tD)v$. Si on adopte les notations de la Q.V.3, on obtient :

$$X(t) = \sum_{k=0}^{p-1} \sum_{i=1}^n \alpha_i e^{t\lambda_i} \frac{t^k}{k!} N^k V_i$$

Les composantes sont des combinaisons linéaires de fonctions poly-exponentielles d'expressions sous la forme $\sum_{i=1}^n e^{\lambda_i t} Q_i(t)$, et les coefficients des Q_i sont en lien avec les . D'où

Les solutions sont bornées $\iff \forall i, \text{Re}(\lambda_i) = 0, \forall i, Q_i = \text{cte}$
 $\iff \forall i = 1, \dots, q, \lambda_i \in i\mathbb{R}, N_i = 0$
 $\iff \forall i = 1, \dots, q, \lambda_i \in i\mathbb{R}, M = D$
 $\iff \forall i = 1, \dots, q, \lambda_i \in i\mathbb{R}, A$ est diagonalisable

4. Soit A une matrice réelle antisymétrique. Les solutions de l'équation $X' = AX$ sont données par : $X(t) = \exp(tA)v$, $v \in \mathbb{C}^n$. Comme $\exp(tA) \in O_n(\mathbb{R})$ car $[\exp(tA)]^T = \exp(tA^T) = \exp(-tA) = [\exp(tA)]^{-1}$, alors $\|\exp(tA)\|_1 \leq n\sqrt{n}$, donc toutes les solutions de cette équation sont bornées, par suite A est diagonalisable de valeurs propres imaginaires pures.

Partie VII : Quelques transformations induites par l'exponentielle matricielle

1. (a) $P(X) = \sum_{k=0}^{s-1} \frac{1}{k!} X^k$, $Q(X) = \sum_{k=1}^{s-1} \frac{(-1)^{k-1}}{k} X^k$ avec $r = s - 1$.

(b) On sait que $e^x = P(x) + o(x^r)$ et $\ln(x+1) = Q(x) + o(x^r)$. En composant, on obtient :

$$1+x = \exp(\ln(x+1)) = P(Q(x)) + o(x^r) \quad , \quad x = \ln(1+e^x-1) = Q(P(x)-1) + o(x^r)$$

$$\text{d'où} \quad P(Q(x)) = 1+x + o(x^r) \quad \text{et} \quad Q(P(x)-1) = x + o(x^r).$$

(c) Si on cherche le développement limités précédents autrement ça sera :

$$P(Q(x)) = T(x) + x^r R(x) \quad , \quad Q(P(x)-1) = S(x) + x^r U(x) \quad \text{avec} \quad \deg T, \deg S \leq r \quad , \quad R(0) = U(0) = 0$$

On sait d'après la question précédente que $T(x) = 1+x$ et $S(x) = x$, donc on a :

$$P(Q(N)) = T(N) + N^r R(N) = T(N) = I_n + N \in \mathcal{U}_n(\mathbb{K}) \quad , \quad Q(P(N)-I_n) = S(N) + N^r U(N) = S(N) = N.$$

car $N^k = 0$ pour tout $k \geq r+1$.

On en conclut que \exp est une application bijective de $\mathcal{N}_n(\mathbb{K})$ vers $\mathcal{U}_n(\mathbb{K})$ dont l'image réciproque est \ln , en effet, pour $N \in \mathcal{N}_n(\mathbb{K})$ et $M \in \mathcal{U}_n(\mathbb{K})$:

$$\begin{aligned} \exp(N) = M &\iff Q(N) - I_n = M - I_n \\ &\iff P(Q(N) - I_n) = Q(M - I_n) \\ &\iff N = \ln M \end{aligned}$$

2. (a) Soient $N \in \mathcal{N}_n(\mathbb{C})$ et $\beta = Re^{i\theta} \in \mathbb{C}^*$. On pose : $M = \ln(I_n + N) \in \mathcal{N}_n(\mathbb{C})$ et $\alpha = \ln R + i\theta \in \mathbb{C}^*$. On a :

$$\exp(\alpha I_n + M) = e^\alpha \exp(M) = \beta(I_n + M)$$

d'où la surjectivité de \exp de V vers W .

(b) Ce n'est pas injective car $(\alpha + 2i\pi)I_n + M$ est aussi un antécédent.

3. Soit $M \in S_n^{++}(\mathbb{R})$. Par le théorème spectral, il existe $Q \in O_n(\mathbb{R})$ et $D = \text{diag}(\lambda_1, \dots, \lambda_n) \in M_n(\mathbb{R})$ telles que $Q^T M Q = D$. Les λ_i sont > 0 car M est définie positive, posons donc $\mu_i = \ln \lambda_i$ pour $i = 1, \dots, n$ et $\Delta = \text{diag}(\mu_1, \dots, \mu_n)$ et $A = Q \Delta Q^T \in S_n(\mathbb{R})$. On a :

$$\exp(A) = Q \exp(\Delta) Q^T = Q \text{diag}(e^{\mu_1}, \dots, e^{\mu_n}) Q^T = Q D Q^T = M$$

Pour vos remarques, merci de me contacter sur
taoufiki-maths@hotmail.fr