

Soit E un espace vectoriel sur \mathbb{R} et $f: E \rightarrow E$ une application linéaire.

1. Soient λ et μ deux réels. Montrer que si $\lambda \neq \mu$, alors $\text{Ker}(f - \lambda \text{Id})$ et $\text{Ker}(f - \mu \text{Id})$ sont en somme directe (où Id désignant l'application identité de E).

2. On suppose désormais que $E = \mathbb{R}^3$ et que f est l'application linéaire de \mathbb{R}^3 dans \mathbb{R}^3 définie par :

$$f\left(\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}\right) = \begin{pmatrix} 3x + 2y - 2z \\ x + 2y - z \\ 2x + 2y - z \end{pmatrix} =$$

Déterminer la matrice A de f dans les bases canoniques (au départ et à l'arrivée).

3. Pour tous $\lambda \in \mathbb{R}$, on considère la fonction $P(\lambda) = \det(A - \lambda I_3)$.
Montrer que $P(\lambda) = (1 - \lambda)^2(2 - \lambda)$.

4. En déduire les valeurs de λ pour lesquelles $\text{Ker}(f - \lambda \text{Id}) \neq \{0\}$.

1) $\text{Ker}(f - d \text{Id})$ et $\text{Ker}(f - n \text{Id})$ sont en somme directe.

$$\text{c-à-d } \text{Ker}(f - d \text{Id}) \cap \text{Ker}(f - n \text{Id}) = \{0\}$$

Soit $x \in \text{Ker}(f - d \text{Id}) \cap \text{Ker}(f - n \text{Id})$, donc

$$x \in \text{Ker}(f - d \text{Id}) \text{ et } x \in \text{Ker}(f - n \text{Id}).$$

$$\text{c-à-d } (f - d \text{Id})(x) = f(x) - d \text{Id}(x) = f(x) - dx = 0 \quad (1)$$

$$\text{et } (f - n \text{Id})(x) = f(x) - nx = 0 \quad (2)$$

$$\text{donc } \begin{cases} (1) \Rightarrow f(x) = dx \\ (2) \Rightarrow f(x) = nx \end{cases}$$

$$\text{c-à-d } dx = nx \text{ et donc } (d - n)x = 0$$

comme $d - n \neq 0$ (car $d \neq n$) alors $x = 0$

$$\text{D'où } \text{Ker}(f - d \text{Id}) \cap \text{Ker}(f - n \text{Id}) = \{0\}.$$

$$2) \text{ on a: } f\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}\right) = \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}; \quad f\left(\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}\right) = \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \\ 2 \end{pmatrix} \text{ et } f\left(\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}\right) = \begin{pmatrix} -2 \\ -1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

✓ on a: $\delta(1, 0) = \langle e_1, e_1 \rangle = \langle e_1, e_1 \rangle = 1$ et $\delta(1, 1) = \langle e_1, e_2 \rangle = 0$

Donc
$$A = \begin{pmatrix} 3 & 2 & -2 \\ 1 & 2 & -1 \\ 2 & 2 & -1 \end{pmatrix}$$

3)
$$P(\lambda) = \det(A - \lambda I_3)$$

$$= \begin{vmatrix} 3-\lambda & 2 & -2 \\ 1 & 2-\lambda & -1 \\ 2 & 2 & -1-\lambda \end{vmatrix}$$

$$= \begin{vmatrix} 3-\lambda & 2 & 0 \\ 1 & 2-\lambda & 1-\lambda \\ 2 & 2 & 1-\lambda \end{vmatrix} \quad \begin{matrix} C_3 + C_2 \\ \text{0} \\ 1-\lambda \\ 1-\lambda \end{matrix}$$

$$= \begin{vmatrix} 3-\lambda & 2 & 0 \\ -1 & -\lambda & 0 \\ 2 & 2 & 1-\lambda \end{vmatrix} \quad \begin{matrix} L_2 - L_3 \\ \text{0} \\ 1-\lambda \end{matrix}$$

$$= (1-\lambda) \begin{vmatrix} 3-\lambda & 2 \\ -1 & -\lambda \end{vmatrix}$$

$$= (1-\lambda) \begin{vmatrix} 2-\lambda & 2-\lambda \\ -1 & -\lambda \end{vmatrix} \quad L_1 + L_2$$

$$= (1-\lambda) \begin{vmatrix} 2-\lambda & 0 \\ -1 & 1-\lambda \end{vmatrix} \quad \begin{matrix} C_2 - C_1 \\ \text{0} \\ 1-\lambda \end{matrix}$$

$$= (1-\lambda)^2 (2-\lambda)$$

4) $\text{Ker}(f - \lambda \text{Id}) \neq \{0\} \Leftrightarrow f - \lambda \text{Id}$ n'est pas injective.

(car $f: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ est endomorphisme) $\Leftrightarrow f - \lambda \text{Id}$ n'est pas bijective
et $\dim \mathbb{R}^3 < +\infty$

(car $f: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ est surjective)
et $\dim \mathbb{R}^3 < +\infty$

$\Leftrightarrow f - d \text{Id}$ n'est pas injective

$$\Leftrightarrow \det(A - dI_3) \neq 0$$

$$\Leftrightarrow P(d) = 0$$

$$\Leftrightarrow d = 1 \text{ ou } d = 2.$$

5. Déterminer une base et la dimension de $F = \text{Ker}(f - \text{Id})$ et $G = \text{Ker}(f - 2\text{Id})$.

6. En déduire à l'aide de la question 1) que $\mathbb{R}^3 = F \oplus G$.

7. Soient $V_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}$, $V_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ et $V_3 = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}$. Montrer que (V_1, V_2) est une base de F , (V_3) une base de G et $B = (V_1, V_2, V_3)$ une base de \mathbb{R}^3 .
Deduire que la matrice A est diagonalisable.

8. Déterminer la matrice de passage Q de la base canonique à la base B .

9. Soit A' la matrice de f dans la base B (au départ et à l'arrivée). Sans calculer Q^{-1} , déterminer A' .

10. Exprimer A en fonction de A' , Q , Q^{-1} puis A^n en fonction de A' , Q et Q^{-1} .

$$A = \begin{pmatrix} 3 & 2 & -2 \\ 1 & 2 & -1 \\ 2 & 2 & -1 \end{pmatrix}$$

5) Soit $X = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$ donc.

$$X \in F \Leftrightarrow (f - \text{Id})(X) = 0$$

$$\Leftrightarrow (A - I_3)X = 0$$

$$\Leftrightarrow \begin{pmatrix} 2 & 2 & -2 \\ 1 & 1 & -1 \\ 2 & 2 & -2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} 2x + 2y - 2z = 0 \\ x + y - z = 0 \\ 2x + 2y - 2z = 0 \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow z = x + y.$$

$$\Leftrightarrow X = \begin{pmatrix} x \\ y \\ x+y \end{pmatrix} = x \underbrace{\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}}_{V_1} + y \underbrace{\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}}_{V_2}$$

$$\Leftrightarrow X \in \text{Vect}(V_1, V_2)$$

Donc (v_1, v_2) est une famille génératrice de F et de plus (v_1, v_2) est libre. donc c'est une base de F .

De même

$$X \in G \Leftrightarrow (A - 2I_3)X = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\Leftrightarrow \begin{pmatrix} 1 & 2 & -2 \\ 1 & 0 & -1 \\ 2 & 2 & -3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} x + 2y - 2z = 0 & (1) \\ x - z = 0 & (2) \\ 2x + 2y - 3z = 0 & (3) \end{cases}$$

$\langle (1) + (2) = (3) \rangle$

$$\Leftrightarrow x = z = 2y.$$

$$\Leftrightarrow X = \begin{pmatrix} 2y \\ y \\ 2y \end{pmatrix} = y \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}$$

D'où $G = \text{Vect} \left(\begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix} \right)$ et par suite $\left\{ \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix} \right\}$ est une base de G .

6) pour m. que $\mathbb{R}^3 = F \oplus G$ il suffit de montrer que $\dim(\mathbb{R}^3) = \dim(F) + \dim(G)$ et $F \cap G = \{0\}$.

d'après (1) pour $d=1$ et $n=2$ on a: $F \cap G = \{0\}$

et d'après (5) on a: $\dim(F) = 2$ et $\dim(G) = 1$

donc $\dim(F) + \dim(G) = 3 = \dim(\mathbb{R}^3)$.

D'où $\mathbb{R}^3 = F \oplus G$.

7) comme $(A - I_3)V_3 = (A - I_3)V_2 = 0$ (simple à vérifier)
 alors $\text{Vect}\{V_3, V_2\} \subseteq F$. Or (V_3, V_2) est libre (simple à vérifier)

$$\text{donc } \begin{cases} \text{Vect}(V_3, V_2) \subseteq F \\ \text{et} \\ \dim(\text{Vect}(V_3, V_2)) = 2 = \dim(F) \end{cases}$$

et donc $F = \text{Vect}(V_3, V_2)$ et par suite (V_3, V_2) est une base de F .

• d'après (5) on a (V_3) est une base de G .

Or $\mathbb{R}^3 = F \oplus G$, (V_3, V_2) est une base de F et (V_3) est une base de G . D'où (V_3, V_2, V_1) est une base de \mathbb{R}^3 .

Donc (V_3, V_2, V_1) est une base de \mathbb{R}^3 avec tous les V_i sont des vecteurs propres et par suite A est diagonalisable.

5. Déterminer une base et la dimension de $F = \text{Ker}(f - \text{Id})$ et $G = \text{Ker}(f - 2\text{Id})$.

6. En déduire à l'aide de la question 1) que $\mathbb{R}^3 = F \oplus G$.

7. Soient $V_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}$, $V_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ et $V_3 = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}$. Montrer que (V_1, V_2) est une base de F , (V_3) une base de G et $B = (V_1, V_2, V_3)$ une base de \mathbb{R}^3 .
 Déduire que la matrice A est diagonalisable.

8. Déterminer la matrice de passage Q de la base canonique à la base B .

9. Soit A' la matrice de f dans la base B (au départ et à l'arrivée). Sans calculer Q^{-1} , déterminer A' .

10. Exprimer A en fonction de A' , Q , Q^{-1} puis A^n en fonction de A' , Q et Q^{-1} .

$$8) \quad Q = (V_3, V_2, V_1) = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & -1 \\ 2 & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

On a: $V_3, V_2 \in F = \text{Ker}(f - \text{id})$, donc

$$f(V_3) = V_3 \quad f(V_2) = V_2 \quad f(V_1) = 2V_1$$

On a. $\forall v_1, v_2, v_3 = \text{Ker}(g - \text{Id})$, donc

$$(g - \text{id})(v_3) = 0 \text{ et } (g - \text{id})(v_2) = 0$$

$$\text{c-à-d } g(v_3) = v_3 \text{ et } g(v_2) = v_2$$

de même comme $v_3 \in G = \text{Ker}(g - 2\text{Id})$ alors $g(v_3) = 2v_3$.

$$\text{D'où } A' = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}$$

10: On sait que $A = Q A' Q^{-1}$

$$\text{D'où } A^n = Q A'^n Q^{-1}$$

Exercice I (8pts)

Soit l'application

$$g : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2 \\ (x, y) \mapsto g(x, y) = (-2x + y, x - 2y)$$

$$\begin{pmatrix} -2 & 1 \\ 1 & -2 \end{pmatrix}$$

1. Démontrer que g est un endomorphisme de l'espace vectoriel \mathbb{R}^2 .
2. Donner la matrice de g dans la base canonique? g est-il un automorphisme de \mathbb{R}^2 ?
3. Déterminer le polynôme caractéristique de g .
4. En déduire l'existence de deux réels α et β tels que: $(g - \alpha I) \circ (g - \beta I) = 0$ (on choisira $\alpha < \beta$).
5. Déterminer les sous-espaces $G_\alpha = \text{Ker}(g - \alpha I)$ et $G_\beta = \text{Ker}(g - \beta I)$.
6. Déterminer l'endomorphisme g^n pour tout entier $n \in \mathbb{Z}$. Préciser g^{-1} .

1) $\forall (x, y), (x', y') \in \mathbb{R}^2$ et $\forall d \in \mathbb{R}$ on a:

$$g((x, y) + d(x', y')) = \dots = g(x, y) + d g(x', y')$$

donc g est un endomorphisme.

2) On a: $g(1, 0) = (-2, 1)$ et $g(0, 1) = (1, -2)$

$$\text{d'où } M_{\mathcal{B}_e}(g) = \begin{pmatrix} -2 & 1 \\ 1 & -2 \end{pmatrix}$$

comme $\det(M_{\mathcal{B}_e}(g)) = 4 - 1 = 3 \neq 0$

donc g est un automorphisme.

$$\begin{aligned} 3) \quad \underline{P}(x) &= \det(M(g) - xI_2) \\ &= \begin{vmatrix} -2-x & 1 \\ 1 & -2-x \end{vmatrix} \\ &= (2+x)^2 - 1 \\ &= (x+3)(x+1) \end{aligned}$$

4) On sait que $\underline{P}(g) = 0$.

$$\text{c-à-d } (g + 3Id) \circ (g + Id) = 0$$

$$\text{donc } (g - dId) \circ (g - \beta Id) = 0$$

$$\text{avec } d = -3 \text{ et } \beta = -1$$

5) $X = (x, y)$ donc.

$$X \in G_d \Leftrightarrow (g - dId)(X) = 0 \Leftrightarrow (M(g) + 3I_2)X = 0$$

$$\Leftrightarrow \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x+y \\ x+y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\Leftrightarrow x = -y.$$

$$\Leftrightarrow X = \begin{pmatrix} x \\ -x \end{pmatrix} = x \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

D'où $G_d = \text{Vect}\left(\underbrace{\begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}}_{\sqrt{2}}\right)$.

• G_β de même

• G_β de même

$$X \in G_\beta \Leftrightarrow (M(g) + I_2) \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\Leftrightarrow \begin{pmatrix} -1 & 1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -x+y \\ x-y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\Leftrightarrow x = y.$$

$$\Leftrightarrow X = x(1, 1).$$

D'où $G_\beta = \text{Vect} \left(\underbrace{(1, 1)}_{v_2} \right)$.

6) Soit $B = (v_1, v_2)$.

$$\text{Donc } M_B(g) = \begin{pmatrix} \alpha & 0 \\ 0 & \beta \end{pmatrix}$$

$$\text{et } M_{B_c \rightarrow B} = \underline{P} = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\text{et } M_{B \rightarrow B_c} = \underline{P}^{-1} = \begin{pmatrix} 1/2 & 1/2 \\ 1/2 & -1/2 \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned} \ll v_1 = (1, -1) \text{ et } v_2 = (1, 1) \text{ donc } e_1 = (1, 0) &= \frac{v_1}{2} + \frac{v_2}{2} \\ e_2 = (0, 1) &= \frac{v_2}{2} - \frac{v_1}{2} \Rightarrow \end{aligned}$$

$$\text{donc } M_{B_c}(g) = \underline{P} M_B(g) \underline{P}^{-1}.$$

$$\text{et donc } M_{B_c}^n(g) = \underline{P} M_B^n(g) \underline{P}^{-1} \quad \forall n \in \mathbb{N}.$$

$$= \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} (-3)^n & 0 \\ 0 & (-1)^n \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1/2 & 1/2 \\ 1/2 & -1/2 \end{pmatrix}$$

= ...

□

En particulier

$$\begin{aligned} M_{B_2}^{-1}(g) &= \begin{pmatrix} 3 & 1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -1/3 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1/2 & 1/2 \\ -1/2 & -1/2 \end{pmatrix} \\ &= \frac{1}{2} \begin{pmatrix} -1/3 & -1 \\ -1/3 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix} \\ &= \frac{1}{2} \begin{pmatrix} -4/3 & 2/3 \\ -2/3 & 2/3 \end{pmatrix} \\ &= \frac{1}{3} \begin{pmatrix} -2 & 1 \\ -1 & 2 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

D'où $g^{-1}((x,y)) = \left(-\frac{2x}{3} + \frac{y}{3}, \frac{x}{3} + \frac{2y}{3} \right)$

Exercice II (12pts)

Partie I

Soit h , l'endomorphisme de \mathbb{R}^3 défini par

$$h(x,y,z) = (3x - 2y - 2z, 6x - 5y - 2z, 6x - 2y - 5z)$$

1. Donner la matrice de h dans la base canonique de \mathbb{R}^3 ? **A**
2. Déterminer le polynôme caractéristique de h .
3. Déterminer les sous-espaces $D = \text{Ker}(h+I)$ et $P = \text{Ker}(h+3I)$: précisément, donner des bases génératrices.
4. Justifier que P et D sont des sous-espaces supplémentaires de \mathbb{R}^3 . Que peut-on déduire?
5. Donner une expression de $h^n(x,y,z)$ pour tout entier $n \geq 0$.

1) $A = \begin{pmatrix} 3 & -2 & -2 \\ 6 & -5 & -2 \\ 6 & -2 & -5 \end{pmatrix}$

2) $P_A(x) = \begin{vmatrix} 3-x & -2 & -2 \\ 6 & -5-x & -2 \\ 6 & -2 & -5-x \end{vmatrix}$

$$\begin{vmatrix} 3-x & -2 & -2 \\ 6 & -5-x & -2 \\ 6 & -2 & -5-x \end{vmatrix}$$

$$= \begin{vmatrix} 3-x & -2 & -2 \\ 6 & -5-x & -2 \\ 0 & 3+x & -3-x \end{vmatrix} \quad L_3 - L_2$$

$$= \begin{vmatrix} 3-x & -4 & -2 \\ 6 & -7-x & -2 \\ 0 & 0 & -3-x \end{vmatrix} \quad C_2 + C_3$$

$$= -(3+x) \begin{vmatrix} 3-x & -4 \\ 6 & -7-x \end{vmatrix}$$

$$= -(3+x) \begin{vmatrix} 3-x & -4 \\ 3+x & -3-x \end{vmatrix} \quad L_2 - L_1$$

$$= -(3+x) \begin{vmatrix} -1-x & -4 \\ 0 & -3-x \end{vmatrix} \quad C_1 + C_2$$

$$= -(3+x)^2 (1+x)$$

3) Sei $X = (x, y, z)$.

$$X \in D \Leftrightarrow (A + I_3)X = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\Leftrightarrow \begin{pmatrix} 4 & -2 & -2 \\ 6 & -4 & -2 \\ 6 & -2 & -4 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} 4x - 2y - 2z = 0 \\ 6x - 4y - 2z = 0 & (2) \\ 6x - 2y - 4z = 0 & (3) \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} x = y & (1) \\ \dots & \dots \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} x = y & (1) \\ y = z & (3) - (2) \end{cases}$$

D'où $D = \text{Vect}(v_1)$.

De même, $X \in \mathcal{P} \Leftrightarrow (A + 3I_3)X = 0$

$$\Leftrightarrow \begin{pmatrix} 6 & -2 & -2 \\ 6 & -2 & -2 \\ 6 & -2 & -2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\Leftrightarrow 6x - 2y - 2z = 0$$

$$\Leftrightarrow z = 3x - y.$$

$$\Leftrightarrow X = x \underbrace{\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix}}_{v_2} + y \underbrace{\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}}_{v_3}$$

D'où $\mathcal{P} = \text{Vect}(v_2, v_3)$

4) On a: $\mathcal{P} \cap D = \{0\}$ et $\dim(\mathcal{P}) + \dim(D) = 2 + 1 = 3 = \dim(\mathbb{R}^3)$

donc $\mathbb{R}^3 = D \oplus \mathcal{P}$ et par suite A est diagonalisable.

5) Soit $B = (v_1, v_2, v_3)$, donc C est une base de \mathbb{R}^3 .

$$\text{et } B = M_B(e_i) = \begin{pmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & -3 & 0 \\ 0 & 0 & -3 \end{pmatrix} \text{ et } P = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ 1 & 3 & -1 \end{pmatrix}$$

$$P^{-1} = \dots$$

$$\text{D'où } A = P B P^{-1}$$

$$\text{D'où } A = P B P^{-1}$$

$$\text{et par suite } A^n = P B^n P^{-1}$$

$$= P \begin{pmatrix} (-1)^n & 0 & 0 \\ 0 & (-3)^n & 0 \\ 0 & 0 & (-3)^n \end{pmatrix} P^{-1} \dots$$

$$\text{d'où } \hat{h}(x, y, z) = A^n \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \dots$$

Partie II

$$\begin{cases} u_0 = +1 \\ v_0 = 0 \\ w_0 = -1 \end{cases} \quad \text{et} \quad \begin{cases} u_{n+1} = 3u_n - 2v_n - 2w_n \\ v_{n+1} = 6u_n - 5v_n - 2w_n \\ w_{n+1} = 6u_n - 2v_n - 5w_n \end{cases}$$

1. Quelle relation existe-t'il entre $X_n = (u_n, v_n, w_n)$, $X_{n+1} = (u_{n+1}, v_{n+1}, w_{n+1})$ et h ?
2. En déduire les expressions de u_n , v_n et w_n en fonction de n .

$$\begin{aligned} {}^t X_{n+1} &= \begin{pmatrix} u_{n+1} \\ v_{n+1} \\ w_{n+1} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3u_n - 2v_n - 2w_n \\ 6u_n - 5v_n - 2w_n \\ 6u_n - 2v_n - 5w_n \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} 3 & -2 & -2 \\ 6 & -5 & -2 \\ 6 & -2 & -5 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} u_n \\ v_n \\ w_n \end{pmatrix}. \end{aligned}$$

$$\text{c.-à-d. } {}^t X_{n+1} = A {}^t X_n$$

$$\text{g) D'où } {}^t X_{n+1} = A {}^t X_{n+1}$$

$$\Rightarrow {}^t X_n = A^n {}^t X_0$$

$$\begin{pmatrix} u_n \\ v_n \end{pmatrix} = A^n \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \dots$$

$$\begin{pmatrix} u_n \\ v_n \\ w_n \end{pmatrix} = A^n \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} = \dots$$