

Devoir surveillé 9

Exercice 1.

1. En utilisant les nombres complexes, on a

$$\sum_{k=1}^n \cos(kt) = \operatorname{Re} \left(\sum_{k=1}^n e^{ikt} \right).$$

Or

$$\sum_{k=1}^n e^{ikt} = \sum_{k=1}^n (e^{it})^k = \frac{e^{it} - e^{i(n+1)t}}{1 - e^{it}}. \quad (\text{car } e^{it} \neq 1, \text{ si } t \in \mathbb{R} \setminus \{2k\pi; k \in \mathbb{Z}\})$$

En utilisant les formules d'Euler, on a

$$\frac{e^{it} - e^{i(n+1)t}}{1 - e^{it}} = e^{i\frac{n+1}{2}t} \frac{\sin\left(\frac{n}{2}t\right)}{\sin\left(\frac{t}{2}\right)}.$$

En passant à la partie réelle et en utilisant le formulaire trigonométrique pour linéariser, on a donc

$$\sum_{k=1}^n \cos(kt) = \frac{\cos\left(\frac{n+1}{2}t\right) \sin\left(\frac{n}{2}t\right)}{\sin\left(\frac{t}{2}\right)} = \frac{\sin\left(\frac{2n+1}{2}t\right) - \sin\left(\frac{t}{2}\right)}{2 \sin\left(\frac{t}{2}\right)}.$$

On conclut donc

$$\forall n \in \mathbb{N}^*, \forall t \in \mathbb{R} \setminus \{2k\pi; k \in \mathbb{Z}\}, \quad \sum_{k=1}^n \cos(kt) = \frac{\sin\left(\frac{2n+1}{2}t\right) - \sin\left(\frac{t}{2}\right)}{2 \sin\left(\frac{t}{2}\right)}.$$

2. Par intégration par partie, on a

$$U_k = \int_0^\pi (at + bt^2) \cos(kt) dt = \left[\frac{at + bt^2}{k} \sin(kt) \right]_0^\pi - \frac{1}{k} \int_0^\pi (a + 2bt) \sin(kt) dt,$$

$$\text{avec } \begin{cases} u(t) = at + bt^2 & u'(t) = a + 2bt \\ v'(t) = \cos(kt) & v(t) = \frac{1}{k} \sin(kt) \end{cases}.$$

Soit par une seconde intégration par partie

$$U_k = -\frac{1}{k} \int_0^\pi (a + 2bt) \sin(kt) dt = \left[\frac{1}{k^2} (a + 2bt) \cos(kt) \right]_0^\pi - \frac{1}{k^2} \int_0^\pi 2b \cos(kt) dt,$$

$$\text{avec } \begin{cases} u(t) = a + 2bt & u'(t) = 2b \\ v'(t) = \sin(kt) & v(t) = -\frac{1}{k} \cos(kt) \end{cases}.$$

Comme $\int_0^\pi \cos(kt) dt = \left[\frac{1}{k} \sin(kt) \right]_0^\pi = 0$, on a donc

$$\begin{aligned} U_k &= \left[\frac{1}{k^2} (a + 2bt) \cos(kt) \right]_0^\pi = \frac{1}{k^2} [(a + 2b\pi) \cos(k\pi) - a \cos(k \cdot 0)] \\ &= \frac{1}{k^2} [(a + 2b\pi)(-1)^k - a] \end{aligned}$$

Si on pose $a = -1$ et $b = \frac{1}{2\pi}$, on a alors

$$U_k = \frac{1}{k^2}.$$

On a donc

$$\forall k \in \mathbb{N}^*, \quad \int_0^\pi \left(-t + \frac{1}{2\pi}t^2\right) \cos(kt) dt = \frac{1}{k^2}.$$

3. On définit $g : [0, \pi] \rightarrow \mathbb{R}$ par $\forall t \in]0, \pi]$, $g(t) = \frac{-t + \frac{1}{2\pi}t^2}{\sin\left(\frac{t}{2}\right)}$ et $g(0) = -2$.

(a) Pour $t \neq 0$, on a

$$g(t) = \frac{-t + \frac{1}{2\pi}t^2}{\sin\left(\frac{t}{2}\right)}.$$

Par ailleurs les équivalents usuels donnent

$$-t + \frac{1}{2\pi}t^2 \underset{t \rightarrow 0}{\sim} -t \quad \text{et} \quad \sin\left(\frac{t}{2}\right) \underset{t \rightarrow 0}{\sim} \frac{t}{2},$$

on en déduit que

$$g(t) \underset{t \rightarrow 0, t \neq 0}{\sim} \frac{-t}{\frac{t}{2}} = -2.$$

On conclut

g est continue en 0.

(b) Par les règles usuelles de composition, la fonction g est de classe \mathcal{C}^1 sur $]0, \pi]$. Pour $t \neq 0$, les dérivées usuelles nous donnent

$$g'(t) = \frac{\left(-1 + \frac{t}{\pi}\right) \sin\left(\frac{t}{2}\right) - \left(-t + \frac{t^2}{2\pi}\right) \cdot \frac{1}{2} \cdot \cos\left(\frac{t}{2}\right)}{\sin^2\left(\frac{t}{2}\right)}.$$

Les développements limités usuels donnent

$$\begin{aligned} \sin\left(\frac{t}{2}\right) &= \frac{t}{2} + o_{t \rightarrow 0}(t^2) \\ \cos\left(\frac{t}{2}\right) &= 1 - \frac{t^2}{8} + o_{t \rightarrow 0}(t^2). \end{aligned}$$

On en déduit

$$\begin{aligned} \left(-1 + \frac{t}{\pi}\right) \sin\left(\frac{t}{2}\right) &= \left(-1 + \frac{t}{\pi}\right) \frac{t}{2} + o_{t \rightarrow 0}(t^2) = -\frac{t}{2} + \frac{t^2}{2\pi} + o_{t \rightarrow 0}(t^2) \\ \left(-t + \frac{t^2}{2\pi}\right) \cdot \frac{1}{2} \cdot \cos\left(\frac{t}{2}\right) &= \frac{1}{2} \left(-t + \frac{t^2}{2\pi}\right) \left(1 - \frac{t^2}{8}\right) + o_{t \rightarrow 0}(t^2) = -\frac{t}{2} + \frac{t^2}{4\pi} + o_{t \rightarrow 0}(t^2). \end{aligned}$$

On rassemble donc en

$$\left(-1 + \frac{t}{\pi}\right) \sin\left(\frac{t}{2}\right) - \left(-t + \frac{t^2}{2\pi}\right) \cdot \frac{1}{2} \cdot \cos\left(\frac{t}{2}\right) = \frac{t^2}{4\pi} + o_{t \rightarrow 0}(t^2),$$

soit

$$\left(-1 + \frac{t}{\pi}\right) \sin\left(\frac{t}{2}\right) - \left(-t + \frac{t^2}{2\pi}\right) \cdot \frac{1}{2} \cdot \cos\left(\frac{t}{2}\right) \underset{t \rightarrow 0}{\sim} \frac{t^2}{4\pi}.$$

Par ailleurs, on a $\sin^2\left(\frac{t}{2}\right) \underset{t \rightarrow 0}{\sim} \frac{t^2}{4}$, ce qui implique

$$g'(t) \underset{t \rightarrow 0}{\sim} \frac{\frac{t^2}{4\pi}}{\frac{t^2}{4}} = \frac{1}{\pi}.$$

Il en résulte $\lim_{t \rightarrow 0} g'(t) = \frac{1}{\pi}$, Comme g est continue en 0 et que sa dérivée admet une limite en 0, par le théorème de limite de la dérivée, on conclut que la fonction g est dérivable en 0 et de dérivée continue en 0.

$$\boxed{g' \text{ est continue sur } [0, \pi], \text{ donc } g \text{ de classe } \mathcal{C}^1 \text{ sur } [0, \pi].}$$

4. Comme h est de classe \mathcal{C}^1 sur $[0, \pi]$, on peut effectuer une intégration par parties

$$\text{avec } \begin{cases} u(t) = h(t) & u'(t) = h'(t) \\ v'(t) = \sin(\lambda t) & v(t) = -\frac{1}{\lambda} \cos(\lambda t) \end{cases},$$

soit

$$\begin{aligned} \int_0^\pi \sin(\lambda t) h(t) dt &= \left[-\frac{1}{\lambda} \cos(\lambda t) h(t) \right]_0^\pi + \int_0^\pi \frac{1}{\lambda} \cos(\lambda t) h'(t) dt \\ &= -\frac{1}{\lambda} h(\pi) \cos(\lambda \pi) + \frac{1}{\lambda} h(0) + \frac{1}{\lambda} \int_0^\pi \cos\left(\frac{2n+1}{2}t\right) h'(t) dt. \end{aligned}$$

On en déduit, en utilisant l'inégalité triangulaire et les majorations d'intégrales

$$\begin{aligned} \left| \int_0^\pi \sin(\lambda t) h(t) dt \right| &\leq \frac{1}{\lambda} |h(\pi)| + \frac{1}{\lambda} |h(0)| + \frac{1}{\lambda} \left| \int_0^\pi \cos(\lambda t) h'(t) dt \right| \\ &\leq \frac{1}{\lambda} \left(|h(\pi)| + |h(0)| + \int_0^\pi |\cos(\lambda t)| |h'(t)| dt \right) \\ &\leq \frac{1}{\lambda} \left(|h(\pi)| + |h(0)| + \int_0^\pi |h'(t)| dt \right) \end{aligned}$$

L'intégrale $\int_0^\pi |h'(t)| dt$ a bien un sens, car h' est continue sur $[0, \pi]$. Comme $\lim_{n \rightarrow +\infty} \frac{1}{\lambda} = 0$ et que la quantité $\left(|h(\pi)| + |h(0)| + \int_0^\pi |h'(t)| dt \right)$ est indépendante de λ , on a donc par le théorème des gendarmes

$$\lim_{\lambda \rightarrow +\infty} \left| \int_0^\pi \sin(\lambda t) h(t) dt \right| = 0.$$

On conclut donc

$$\boxed{\lim_{n \rightarrow +\infty} \int_0^\pi \sin(\lambda t) h(t) dt = 0.}$$

5. Grâce à la question 2, on a

$$S_n = \sum_{k=1}^n \frac{1}{k^2} = \sum_{k=1}^n \int_0^\pi \left(-t + \frac{t^2}{2\pi} \right) \cos(kt) dt.$$

Il en résulte par linéarité de l'intégrale et en factorisant par $\left(-t + \frac{t^2}{2\pi} \right)$,

$$S_n = \int_0^\pi \left(-t + \frac{t^2}{2\pi} \right) \left(\sum_{k=1}^n \cos(kt) \right) dt.$$

Puis en utilisant la question 1,

$$S_n = \int_0^\pi \left(-t + \frac{t^2}{2\pi} \right) \frac{\sin\left(\frac{2n+1}{2}t\right) - \sin\left(\frac{t}{2}\right)}{2 \sin\left(\frac{t}{2}\right)} dt,$$

soit

$$S_n = \int_0^\pi \left(-t + \frac{t^2}{2\pi}\right) \frac{\sin\left(\frac{2n+1}{2}t\right)}{2\sin\left(\frac{t}{2}\right)} dt - \int_0^\pi \left(-t + \frac{t^2}{2\pi}\right) \frac{1}{2} dt.$$

On a donc

$$S_n = \frac{1}{2} \int_0^\pi g(t) \sin\left(\frac{2n+1}{2}t\right) dt - \frac{1}{2} \int_0^\pi \left(-t + \frac{t^2}{2\pi}\right) dt.$$

Grâce à la question 3, la fonction g est de classe \mathcal{C}^1 sur $[0, \pi]$, on peut donc appliquer le résultat de la question 4 et on a

$$\lim_{n \rightarrow +\infty} \int_0^\pi g(t) \sin\left(\frac{2n+1}{2}t\right) dt = 0.$$

On a donc

$$\lim_{n \rightarrow +\infty} S_n = -\frac{1}{2} \int_0^\pi \left(-t + \frac{t^2}{2\pi}\right) dt.$$

On calcule alors cette intégrale

$$\int_0^\pi \left(-t + \frac{t^2}{2\pi}\right) dt = \left[\frac{-t^2}{2} + \frac{t^3}{6\pi}\right]_0^\pi = -\frac{\pi^2}{3}.$$

On conclut donc

$$\boxed{\lim_{n \rightarrow +\infty} S_n = \frac{\pi^2}{6}}.$$

Exercice 2.

Soit n un entier supérieur à 2 et A une matrice de $\mathcal{M}_n(\mathbb{C})$, on se propose d'étudier les solutions de l'équation matricielle

$$M^2 = A,$$

dans un premier temps sur deux exemples, puis quelques résultats plus généraux.

Les trois premières parties sont indépendantes, on peut admettre les résultats des parties précédentes, pour traiter la dernière.

Partie I : $A = I_2$

1. Un endomorphisme vérifiant $h^2 = \text{Id}_E$ est une symétrie vectorielle par rapport à $\text{Ker}(h - \text{Id}_E)$ parallèlement à $\text{Ker}(h + \text{Id}_E)$.
2. Une matrice M représentant une symétrie de \mathbb{C}^2 aura une base donnée vérifiant $M^2 = I_2$. Comme il existe une infinité de symétries distinctes, par s_a la symétrie par rapport à la droite $\mathbb{C} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$ parallèlement à la droite $\mathbb{C} \begin{pmatrix} a \\ 1 \end{pmatrix}$ avec $a \in \mathbb{C}$.

Deux solutions

$$\boxed{M_1 = I_2 \text{ et } M_2 = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}}.$$

L'endomorphisme canoniquement associé à M_2 est la symétrie par rapport à la droite $\mathbb{C} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ parallèlement à la droite $\mathbb{C} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}$.

Partie II : Un second exemple

Pour cette partie, on considère la matrice

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

et f l'endomorphisme de \mathbb{C}^2 canoniquement associé.

3. Considérons la matrice de l'application $f - \lambda \text{Id}_{\mathbb{C}^2}$ dans la base canonique et déterminons pour quelle valeur de λ , le rang chute

$$\text{rg}(f - \lambda \text{Id}_E) = \text{rg} \begin{pmatrix} 2 - \lambda & 1 \\ 2 & 3 - \lambda \end{pmatrix} = \text{rg} \begin{pmatrix} 0 & 1 - (3 - \lambda) \cdot \frac{2 - \lambda}{2} \\ 2 & 3 - \lambda \end{pmatrix} = \text{rg} \begin{pmatrix} 0 & \frac{-\lambda^2 + 5\lambda - 4}{2} \\ 2 & 3 - \lambda \end{pmatrix}.$$

Le rang chute, si et seulement si $-\lambda^2 + 5\lambda - 4 = 0$. On en déduit que

l'application $f - \lambda \text{Id}_{\mathbb{C}^2}$ est non injective, si et seulement si $\lambda \in \{1, 4\}$.

4. Déterminons les solutions à $(f - \text{Id}_{\mathbb{C}^2})(x, y) = (0, 0)$, on obtient le système

$$\begin{cases} x + y = 0 \\ 2x + 2y = 0, \end{cases}$$

on conclut

$$\text{Ker}(f - \text{Id}_{\mathbb{C}^2}) = \mathbb{C} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

Déterminons les solutions à $(f - 4\text{Id}_{\mathbb{C}^2})(x, y) = (0, 0)$, on obtient le système

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

on conclut

$$\text{Ker}(f - 4\text{Id}_{\mathbb{C}^2}) = \mathbb{C} \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix}$$

On obtient donc que F_1 et F_4 sont deux droites vectorielles distinctes (vecteurs directeurs non colinéaires) dans un espace dimension 2 donc elles sont supplémentaires et on conclut

$F_1 \oplus F_4 = \mathbb{C}^2$ et $\mathcal{B}' = \left(\begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix} \right)$ est une base adaptée à cette somme.

5. On écrit directement $P = \text{Mat}_{\mathcal{B}', \mathcal{B}_c}(\text{Id}_{\mathbb{C}^2}) = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ -1 & 2 \end{pmatrix}$. On calcule l'inverse de la manière que l'on préfère et on obtient

$$P = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ -1 & 2 \end{pmatrix} \text{ et } P^{-1} = \begin{pmatrix} \frac{2}{3} & -\frac{1}{3} \\ \frac{1}{3} & \frac{1}{3} \end{pmatrix}$$

6. Pour $k \in \{1, 4\}$ et $x \in E_k$, on a $f(x) = kx$. Comme f et g commutent, on en déduit

$$g(x) = g\left(\frac{1}{k}kx\right) = \frac{1}{k}g(kx) = \frac{1}{k}g(f(x)) = \frac{1}{k}f(g(x)),$$

soit $f(g(x)) = kg(x)$, d'où $g(x) \in \text{Ker}(f - k\text{Id}_{\mathbb{C}^2}) = F_k$. On conclut

$$\boxed{\forall k \in \{1, 4\}, \quad g(F_k) \subset F_k.}$$

7. (a) On a

$$AM = M^2M = MM^2 = MA.$$

Par isomorphisme entre les matrices et les applications linéaires, les matrices de h et f commutent, on conclut donc

$$\boxed{h \text{ commute avec } f.}$$

(b) Pour $k \in \{1, 4\}$, comme $e_k \in F_k$ et h et f commutent, on a donc $h(e_k) \in F_k$. Comme $F_k = \mathbb{C}e_k$, il existe donc $\lambda_k \in \mathbb{C}$ tel que $h(e_k) = \lambda_k e_k$. Puis comme $h^2 = f$ et $f(e_k) = ke_k$, on a donc $h^2(e_k) = ke_k$. Il résulte que $\lambda_k^2 = k$. On conclut que si h est une solution à $h^2 = f$, on a

$$\boxed{\forall k \in \{1, 4\}, \quad h(e_k) = \pm(\sqrt{k}) e_k.}$$

(c) La matrice de f dans la base \mathcal{B}' est $\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 4 \end{pmatrix}$. Grâce à la question précédente, on obtient les matrices de solutions potentielles, on vérifie qu'elles marchent, les matrices des solutions à $h^2 = f$ sont donc

$$\boxed{\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & -2 \end{pmatrix}.}$$

8. Si M est une solution à $M^2 = A$, son endomorphisme canoniquement associé h vérifie $h^2 = f$. On a déterminé 4 solutions possibles pour h . Il suffit de multiplier par les matrices de changement de base. On calcule

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 \\ -1 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \frac{2}{3} & -\frac{1}{3} \\ \frac{1}{3} & \frac{1}{3} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ -1 & 4 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \frac{2}{3} & -\frac{1}{3} \\ \frac{1}{3} & \frac{1}{3} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{4}{3} & \frac{1}{3} \\ \frac{2}{3} & \frac{5}{3} \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 \\ -1 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \frac{2}{3} & -\frac{1}{3} \\ \frac{1}{3} & \frac{1}{3} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & -2 \\ -1 & -4 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \frac{2}{3} & -\frac{1}{3} \\ \frac{1}{3} & \frac{1}{3} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ -2 & -1 \end{pmatrix}$$

Les 2 autres solutions sont obtenues en multipliant par -1 et on conclut les solutions $M^2 = A$ sont

$$\boxed{\begin{pmatrix} \frac{4}{3} & \frac{1}{3} \\ \frac{2}{3} & \frac{5}{3} \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -\frac{4}{3} & -\frac{1}{3} \\ -\frac{2}{3} & -\frac{5}{3} \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ -2 & -1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 2 & 1 \end{pmatrix}.}$$

Partie III : Matrices nilpotentes

9. Comme l'endomorphisme f est nilpotent d'indice p , on a donc $f^{p-1} \neq 0_{L(E)}$ (p est la plus petite puissance d'itération qui donne l'endomorphisme nul). Il existe donc x_0 tel que $f^{p-1}(x_0) \neq 0_E$. Soit $(\lambda_0, \dots, \lambda_{p-1}) \in \mathbb{C}^p$ tel que

$$\lambda_0 x_0 + \lambda_1 f(x_0) + \dots + \lambda_{p-1} f^{p-1}(x_0) = 0_E.$$

Comme f est nilpotent d'indice p en appliquant $f(p-1)$, on obtient

$$\lambda_0 f^{p-1}(x_0) + \lambda_1 f^p(x_0) + \dots + \lambda_{p-1} f^{2p-2}(x_0) = \lambda_0 f^{p-1}(x_0) = 0_E.$$

Comme $f^{p-1}(x_0) \neq 0$, on a donc $\lambda_0 = 0$. En itérant le procédé, on annule successivement chacun des coefficients du p -uplet $(\lambda_0, \dots, \lambda_{p-1})$. On conclut donc

$$\boxed{\text{la famille } (x_0, f(x_0), \dots, f^{p-1}(x_0)) \text{ est libre.}}$$

10. Si f est un endomorphisme nilpotent d'indice p , alors il existe x_0 tel que la famille $(x_0, f(x_0), \dots, f^{p-1}(x_0))$ est libre, donc son cardinal doit être inférieur à la dimension de l'espace. On conclut donc

Si f est un endomorphisme nilpotent d'indice p , alors $p \leq \dim E$.

11. Soit A matrice d'indice p de nilpotence supérieur strictement à $\frac{n+2}{2}$.

Considérons f l'endomorphisme de \mathbb{C}^n canoniquement associée à A . Supposons qu'il existe M tel que $M^2 = A$ et considérons h sont endomorphisme canonique associé. On a donc $h^2 = f$.

On a $h^{2p} = f^p = 0_{L(E)}$, donc h est nilpotent. De plus $h^{2p-2} = f^{p-1} \neq 0_{L(E)}$, l'indice de nilpotence de h est donc strictement supérieur à $2p - 2$. Or on a $p > \frac{n+2}{2}$, il en résulte $2p - 2 > n$, ce qui est contradictoire, car l'indice de nilpotence doit être inférieur à la dimension.

On conclut

si A est une matrice carré d'ordre n nilpotente d'indice p avec $p > \frac{n+2}{2}$, l'équation $M^2 = A$ n'a pas de solution.

Partie IV : Matrices de rang 1

12. Supposons que $\text{Im } A \cap \text{Ker } A \neq \{0_{\mathbb{C}^n}\}$ et qu'il existe une matrice M tel que $M^2 = A$. On notera h l'endomorphisme canonique associé à M . On a donc $f = h^2$.

- (a) On a $\text{Im } f \cap \text{Ker } f \subset \text{Im } f$. Le sous-espace vectoriel $\text{Im } f \cap \text{Ker } f$ est au moins de dimension 1 par hypothèse et $\text{Im } f$ est de dimension 1, on conclut donc à l'égalité des dimensions. L'inclusion permet donc de conclure que $\text{Im } f \cap \text{Ker } f = \text{Im } f$. On conclut que

$$\text{Im } f = \text{Im } f \cap \text{Ker } f \subset \text{Ker } f.$$

- (b) Soit $y \in \text{Im } f$, il existe donc $x \in E$ tel que $f(x) = y$. Comme $h^2 = f$, on a donc

$$h(y) = h \circ f(x) = h \circ h \circ h(x) = f(h(x)) \in \text{Im } f.$$

On conclut

$$h(\text{Im } f) \subset \text{Im } f.$$

- (c) Grâce à la question précédente, on a bien $h|_{\text{Im } f} \in L(\text{Im } f)$. De plus, $h^2|_{\text{Im } f} = f|_{\text{Im } f} \neq 0_{L(\text{Im } f)}$, d'où h n'est pas nilpotente d'ordre 2. Mais comme $\text{Im } f \subset \text{Ker } f$, on a $f^2 = 0_{L(E)}$, donc $h^4|_{\text{Im } f} = f^2|_{\text{Im } f} = 0_{L(\text{Im } f)}$. L'endomorphisme h est donc nilpotent d'ordre strictement supérieur à 2 et on conclut

h restreint à $\text{Im } f$ est un endomorphisme de $\text{Im } f$ nilpotent d'indice supérieur ou égale à 3.

- (d) Il y a contradiction car l'indice de nilpotence ne peut pas être supérieur à la dimension, or $\text{Im } f$ est de dimension 1, donc l'endomorphisme h n'existe pas, donc M non plus.

13. On suppose maintenant $\text{Im } A \cap \text{Ker } A = \{0_{\mathbb{C}^n}\}$

- (a) $\text{Im } f$ et $\text{Ker } f$ sont 2 sous-espaces vectoriels de \mathbb{C}^n en somme directe, grâce à l'hypothèse. Le théorème du rang nous donne $\dim \text{Ker } f + \dim \text{Im } f = \dim \mathbb{C}^n$.

Par l'inclusion $\text{Ker } f \oplus \text{Im } f \subset \mathbb{C}^n$ et l'égalité des dimensions $\dim \text{Ker } f \oplus \text{Im } f = \dim \mathbb{C}^n$, on conclut donc

$$\mathbb{C}^n = \text{Ker } f \oplus \text{Im } f.$$

- (b) Soit $\mathcal{B}' = (e_1, e_2, e_3, \dots, e_n)$ une base de \mathbb{C}^n adaptée à la somme $\text{Im } f \oplus \text{Ker } f$.

Comme $\dim \text{Im } f = 1$, on a donc (e_1) base de $\text{Im } f$ et (e_2, e_3, \dots, e_n) base de $\text{Ker } f$.

La matrice de f dans cette base est donc de la forme

$$\boxed{\begin{pmatrix} \alpha & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & 0 & \cdots & 0 \\ \vdots & & & \vdots \\ 0 & \cdots & \cdots & 0 \end{pmatrix}},$$

avec $\alpha \in \mathbb{C}^*$.

- (c) Comme on est dans \mathbb{C} , il existe α tel que $\beta^2 = \alpha$. On définit h par sa matrice dans la base \mathcal{B}' construite à la question précédente par

$$B = \text{Mat}_{\mathcal{B}'} h = \begin{pmatrix} \beta & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & 0 & \cdots & 0 \\ \vdots & & & \vdots \\ 0 & \cdots & \cdots & 0 \end{pmatrix}.$$

Comme $B^2 = \begin{pmatrix} \alpha & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & 0 & \cdots & 0 \\ \vdots & & & \vdots \\ 0 & \cdots & \cdots & 0 \end{pmatrix} = \text{Mat}_{\mathcal{B}'} f$, l'application h , ainsi définie, convient.

14. Si $\text{rg } A = 1$ et $\text{Ker } A \cap \text{Im } A \neq (0_{\mathbb{C}^n})$, on montré qu'il n'y avait pas de solution.

Si $\text{rg } A = 1$ et $\text{Ker } A \cap \text{Im } A = (0_{\mathbb{C}^n})$ et si f est l'endomorphisme associé à A , grâce à la question précédente, il existe un endomorphisme h tel que $h^2 = f$ et la matrice M associée canoniquement à h vérifie bien $M^2 = A$.