

## I Préliminaires

**I-1) Remarque 1** Question facile à traiter avec soin, pour  $T$ ,  $D$  et  $S$ .

Il est clair que  $T$ ,  $D$  et  $S$  sont de  $\mathcal{C}^\infty(\mathbb{R}, \mathbb{C})$  dans lui même.

Par ailleurs,  $\forall \lambda, \mu \in \mathbb{R}, \forall f_1, f_2 \in \mathcal{C}^\infty(\mathbb{R}, \mathbb{C})$ ,

$$T(\lambda f_1 + \mu f_2)(t) = t(\lambda f_1 + \mu f_2)(t) = \lambda t f_1(t) + \mu t f_2(t) = \lambda T(f_1)(t) + \mu T(f_2)(t).$$

Ceci est valable  $\forall t \in \mathbb{R}$ .

$$\text{Et donc : } T(\lambda f_1 + \mu f_2) = \lambda T(f_1) + \mu T(f_2).$$

$T$  est bien linéaire, donc un endomorphisme.

Il en est de même aussi facilement pour  $D$ , à cause de la linéarité de la dérivation, et pour  $S$ .

Enfin, il est clair que  $S \circ S = Id$  et que  $S$  est bijective, car  $\forall h \in \mathcal{C}^\infty(\mathbb{R}, \mathbb{C}), \exists ! f \in \mathcal{C}^\infty(\mathbb{R}, \mathbb{C}) / S(f) = h$ , avec  $f$  définie par :  $f(t) = h(-t)$  pour tout  $t$ .

Ce qui prouve que  $S$  est un automorphisme et que  $S^{-1} = S$ .

**I-2) Remarque 2** Question classique à traiter avec beaucoup de soin.

a)  $t \mapsto e^{-t^2}$  est clairement continue, donc localement intégrable sur  $\mathbb{R}$ , par ailleurs elle est paire, il n'y a qu'un seul problème de convergence à étudier en  $+\infty$ .

Enfin, elle est positive, et sur  $[1, +\infty[$ , on a :  $e^{-t^2} \leq e^{-t}$ , dont l'intégrale converge en  $+\infty$ .

$J$  est bien une intégrale convergente, par comparaison.

Pour  $\int_{-\infty}^{+\infty} e^{-\pi t^2} dt$ , on pose :  $u = \sqrt{\pi} t$ , qui est bien monotone de classe  $\mathcal{C}^1$ , les intégrales sont

$$\text{donc de même nature, ici convergentes, et on trouve : } \int_{-\infty}^{+\infty} e^{-\pi t^2} dt = \frac{1}{\sqrt{\pi}} \int_{-\infty}^{+\infty} e^{-u^2} du = 1.$$

b) La continuité de la fonction  $f$  qui entraîne la locale intégrabilité est une évidence sur laquelle on ne revient pas.

Les convergences en  $+\infty$  et en  $-\infty$  se montrent de la même façon. On le fait en  $+\infty$ .

$P$  est un polynôme.

On a donc :  $\lim_{+\infty} t^2 \times P(t)e^{-\pi t^2} = 0$ , ce qui donne :  $|P(t)e^{-\pi t^2}| = o\left(\frac{1}{t^2}\right)$ , ce qui prouve, par comparaison, la convergence absolue de l'intégrale en  $+\infty$ .

c) La simple inégalité  $|f(t)e^{-2i\pi ut}| \leq |f(t)|$  prouve, par comparaison et convergence absolue, la convergence demandée.

**I-3) Remarque 3** L'énoncé semble ici considérer que l'ensemble d'arrivée est l'ensemble des applications de  $\mathbb{R}$  dans  $\mathbb{C}$

Comme on vient de la voir, l'intégrale  $\psi(u)$  converge,  $\psi$  est donc bien définie sur  $\mathbb{R}$  et  $\phi$  est ainsi définie sur  $\mathcal{P}$ .

Pour la linéarité :  $\forall \lambda, \mu \in \mathbb{R}, \forall f, g \in \mathcal{P}$ ,

$$\begin{aligned} \phi(\lambda f + \mu g)(u) &= \int_{-\infty}^{+\infty} (\lambda f + \mu g)(t) e^{-2i\pi ut} dt = \lambda \int_{-\infty}^{+\infty} f(t) e^{-2i\pi ut} dt + \mu \int_{-\infty}^{+\infty} g(t) e^{-2i\pi ut} dt \\ &= \lambda \phi(f)(u) + \mu \phi(g)(u) \end{aligned}$$

par linéarité des intégrales convergentes et définition de  $\phi$ .

Ce qui prouve :  $\phi(\lambda f + \mu g) = \lambda \phi(f) + \mu \phi(g)$  et donc la linéarité de  $\phi$ .

## II Deux formules pour l'application linéaire $\phi$

**II-1)**  $\psi$  est une fonction définie par une intégrale généralisée à paramètre.

$(t, u) \mapsto f(t)e^{-2i\pi ut}$  est continue sur  $\mathbb{R} \times \mathbb{R}$ .

$|f(t)e^{-2i\pi ut}| \leq |f(t)|$  pour tout  $t$  et  $u$ ,

- avec  $|f(t)|$  indépendante de  $u$

- et  $|f(t)|$  intégrable sur  $] -\infty, +\infty[$ .

Ce qui prouve la continuité de  $\psi$ .

On étudie maintenant la classe  $\mathcal{C}^1$ .

- $\frac{\partial (f(t)e^{-2i\pi ut})}{\partial u} = -2i\pi t f(t) e^{-2i\pi ut}$  est définie et continue sur  $\mathbb{R} \times \mathbb{R}$ .
- $|-2i\pi t f(t) e^{-2i\pi ut}| \leq 2\pi |t f(t)|$  qui est intégrable sur  $] -\infty, +\infty[$  car c'est le module d'un élément de  $\mathcal{P}$ , et qui, par ailleurs, ne dépend pas de  $u$ .

$\psi$  est donc de classe  $\mathcal{C}^1$  sur  $\mathbb{R}$ , et on a :  $\psi'(u) = \int_{-\infty}^{+\infty} -2i\pi t f(t) e^{-2i\pi ut} dt = -2i\pi \phi(g)(u)$

Ce qui prouve bien :  $\psi' = -2i\pi \phi(g)$ .

Enfin, on a  $-2i\pi g \in \mathcal{P}$  et on peut donc recommencer avec cette fonction ce qu'on a fait avec  $f$ , indéfiniment par une récurrence facile que l'énoncé semble nous demander d'admettre.

$\psi$  est donc de classe  $\mathcal{C}^\infty$ .

Enfin, en langage d'opérateurs, on note :  $D \circ \phi = -2i\pi \phi \circ T$ .

$$\text{II-2)} \quad \psi_1 = \phi(f')(u) = \int_{-\infty}^{+\infty} f'(t) e^{-2i\pi ut} dt$$

On va faire une intégration par parties dans les intégrales généralisée, en posant :  $U(t) = f(t)$  et  $V(t) = e^{-2i\pi ut}$  qui sont bien toutes les deux de classe  $\mathcal{C}^1$ .

Par ailleurs, l'intégrale de départ converge et :  $\lim_{t \rightarrow \pm\infty} f(t) e^{-2i\pi ut} = 0$ , des limites finies, ce qui prouve que les deux intégrales sont de même nature, donc convergentes, et, par ailleurs, que le crochet est nul, ce qui donne :

$$\begin{aligned} \psi_1(u) &= \phi(f')(u) = \int_{-\infty}^{+\infty} f'(t) e^{-2i\pi ut} dt = \left[ f(t) e^{-2i\pi ut} \right]_{\lim_{t \rightarrow -\infty}}^{\lim_{t \rightarrow +\infty}} - \int_{-\infty}^{+\infty} f(t) (-2i\pi u) e^{-2i\pi ut} dt \\ &= 2i\pi u \int_{-\infty}^{+\infty} f(t) e^{-2i\pi ut} dt = 2i\pi u \psi(u) \end{aligned}$$

De nouveau, en langage d'opérateurs, on note :  $\phi \circ D = 2i\pi T \circ \phi$ .

### III $\phi$ est un endomorphisme

**Remarque 4** On semble changer d'espace d'arrivée pour  $\phi$ , l'énoncé est, pour le moins, imprécis.

**III-1)** On sait que  $(1, t, t^2, \dots, t^n)$  constitue la base canonique de  $\mathbb{R}_n[t]$ , et donc, une famille libre et génératrice.

La famille  $(b_0, b_1, b_2, \dots, b_n)$  constitue donc

- une famille libre de  $\mathcal{P}_n$ , car les exponentielles ne s'annulent jamais, et la démonstration est la même que pour la base canonique de  $\mathbb{R}_n[t]$  ;
- une famille génératrice de  $\mathcal{P}_n$ , car il suffit d'engendrer le polynôme en facteur  $e^{-\pi t^2}$ , comme dans  $\mathbb{R}_n[t]$ .

**III-2)** (E) est une équation différentielle linéaire du premier ordre sans second membre. L'ensemble des solutions sur un intervalle quelconque de  $\mathbb{R}$ , et donc aussi sur  $\mathbb{R}$ , est un espace vectoriel de dimension 1 engendré par :

$$t \mapsto f_1(t) = e^{-\int 2\pi t dt} = e^{-\pi t^2}.$$

$$\text{Finalement : } \mathcal{SG} = \text{Vect} \left( t \mapsto e^{-\pi t^2} \right) = \text{Vect} (b_0)$$

**Remarque 5** Pour toutes les questions suivantes, il est mieux d'utiliser le langage des opérateurs et d'oublier la définition de  $\phi$ . Ce qui est plus proche d'un esprit de programme MP que de programme TSI...

**III-3)**  $b_0$  est donc bien un élément de  $\mathcal{SG}$ , ce qui donne :  $D(b_0) + 2\pi T(b_0) = 0$  avec :  $B_0 = \phi(b_0)$ .

Comme  $\phi(0) = 0$ , et que  $\phi$  est linéaire, on obtient :  $\phi \circ D(b_0) + 2\pi \phi \circ T(b_0) = 0$ .

En utilisant les propriétés montrées auparavant :  $2i\pi T \circ \phi(b_0) + iD \circ \phi(b_0) = 0$ .

Et enfin :  $2\pi T(B_0) + D(B_0) = 0$ .

Ce qui signifie tout simplement que  $B_0$  vérifie l'équation différentielle (E) !...

D'où :  $B_0(u) = \lambda e^{-\pi u^2}$ , mais, par ailleurs,  $B_0(0) = \int_{-\infty}^{+\infty} b_0(t) dt = \int_{-\infty}^{+\infty} e^{-\pi t^2} dt = 1 = \lambda$

La conclusion définitive de cette question est :  $B_0 = b_0$ .

**III- 4)** Remarquons d'abord que :  $D(b_k) = k b_{k-1} - 2\pi b_{k+1}$ , pour  $k \geq 1$ , et que :  $D(b_0) = 0 - 2\pi b_1$

$$B_1 = \phi(b_1) = \phi \circ T(b_0) = \frac{i}{2\pi} D \circ \phi(b_0) = \frac{i}{2\pi} D(b_0) = -i b_1.$$

Donc :  $B_1 = -i b_1$ .

$$B_2 = \phi(b_2) = \phi \circ T(b_1) = \frac{i}{2\pi} D \circ \phi(b_1) = \frac{i}{2\pi} D(B_1) = \frac{i}{2\pi} D(-i b_1) = -\frac{i^2}{2\pi} D(b_1).$$

$$\text{Ce qui donne : } B_2 = -\frac{i^2}{2\pi} (b_0 - 2\pi b_2) = \frac{1}{2\pi} (b_0 - 2\pi b_2).$$

$$\text{Finalement : } B_2 = \frac{1}{2\pi} b_0 - b_2.$$

$$B_3 = \phi(b_3) = \phi \circ T(b_2) = \frac{i}{2\pi} D \circ \phi(b_2) = \frac{i}{2\pi} D(B_2) = \frac{i}{2\pi} D\left(\frac{1}{2\pi} (b_0 - 2\pi b_2)\right)$$

$$= \frac{i}{(2\pi)^2} D(b_0 - 2\pi b_2) = \frac{i}{(2\pi)^2} (-2\pi b_1 - 2\pi(2b_1 - 2\pi b_3)).$$

$$\text{Finalement : } B_3 = \frac{-3}{2\pi} i b_1 + i b_3.$$

On montre maintenant par récurrence que :  $B_k \in \mathcal{P}_k$ . L'amorce est claire, on l'a faite sur 4 rangs !

On l'admet au rang  $k$ , on le montre au rang  $k+1$ .

$$B_{k+1} = \phi(b_{k+1}) = \phi \circ T(b_k) = \frac{i}{2\pi} D \circ \phi(b_k) = \frac{i}{2\pi} D(B_k).$$

Mais,  $B_k \in \text{Vect}(b_0, b_1, \dots, b_k)$ , et donc :  $D(B_k) \in \text{Vect}(b_0, b_1, \dots, b_k, b_{k+1})$ , compte tenu de la linéarité de  $D$  et de la remarque initiale faite.

Ce qui prouve bien que :  $B_{k+1} \in \mathcal{P}_{k+1}$ .

Ceci prouve, compte tenu de la linéarité de  $\phi$ , que :  $\phi(\mathcal{P}_n) \subset \mathcal{P}_n$ .

Enfin,  $\phi$  est bien un endomorphisme de  $\mathcal{P}_n$ .

## IV Etude en dimension 4

**IV- 1)** On travaille dans la base  $(b_0, b_1, b_2, b_3)$  de  $\mathcal{P}_3$ .

$$\text{La matrice de } \phi_3 \text{ découle directement de la partie précédente : } \begin{pmatrix} 1 & 0 & \frac{1}{2\pi} & 0 \\ 0 & -i & 0 & \frac{-3i}{2\pi} \\ 0 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & i \end{pmatrix}.$$

Par ailleurs :  $S(b_k) = (-1)^k b_k$ , par un calcul élémentaire.

$$\text{La matrice de } S_3 \text{ en découle également immédiatement : } \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -1 \end{pmatrix}.$$

**IV- 2)** Le déterminant de  $\phi_3$  est facile à obtenir par sa matrice qui est triangulaire, et vaut :  $1 \times -i \times -1 \times i = -1 \neq 0$ .

$\phi_3$  est donc bien inversible.

$$\text{Par ailleurs, } \begin{pmatrix} 1 & 0 & \frac{1}{2\pi} & 0 \\ 0 & -i & 0 & \frac{-3i}{2\pi} \\ 0 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & i \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 1 & 0 & \frac{1}{2\pi} & 0 \\ 0 & -i & 0 & \frac{-3i}{2\pi} \\ 0 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & i \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -1 \end{pmatrix}.$$

Ce qui prouve que  $\phi_3 \circ \phi_3 = S_3$ .

Et enfin, compte tenu de  $S_3^{-1} = S_3$  et de l'inversibilité de  $\phi_3 : \phi_3^{-1} = \phi_3 \circ S_3$ .

## V $\phi$ est bijectif. Quel est son inverse ?

$$\begin{aligned} \text{V-1)} \quad \phi \left( b_0^{(j)} \right) &= \phi \circ D \left( b_0^{(j-1)} \right) = 2i\pi T \circ \phi \left( b_0^{(j-1)} \right) \\ &= 2i\pi T \circ \phi \circ D \left( b_0^{(j-2)} \right) = (2i\pi)^2 T^2 \circ \phi \left( b_0^{(j-2)} \right) = \dots = (2i\pi)^j T^j \circ \phi \left( b_0 \right) \\ &= (2i\pi)^j T^j \left( b_0 \right) = (2i\pi)^j b_j. \end{aligned}$$

En un mot :  $\phi \left( b_0^{(j)} \right) = (2i\pi)^j b_j$ , pour  $j \in \mathbb{N}^*$ .

Les points de suspension correspondent à une récurrence facile que l'on n'écrit pas.

L'amorce, pour  $j = 1$  est facile :  $\phi \left( b_0' \right) = \phi \circ D \left( b_0 \right) = -2\pi \phi \left( b_1 \right) = (-2\pi) \left( -ib_1 \right) = 2i\pi b_1$ .

$$\begin{aligned} \text{V-2)} \quad \phi \left( b_k \right) &= \phi \circ T \left( b_{k-1} \right) = \frac{i}{2\pi} D \circ \phi \left( b_{k-1} \right) \\ &= \frac{i}{2\pi} D \circ \phi \circ T \left( b_{k-2} \right) = \left( \frac{i}{2\pi} \right)^2 D^2 \circ \phi \left( b_{k-2} \right) = \dots = \left( \frac{i}{2\pi} \right)^k D^k \circ \phi \left( b_0 \right) \\ &= \left( \frac{i}{2\pi} \right)^k D^k \left( b_0 \right) = \left( \frac{i}{2\pi} \right)^k b_0^{(k)} \end{aligned}$$

En un mot :  $\phi \left( b_k \right) = \left( \frac{i}{2\pi} \right)^k b_0^{(k)}$ , pour  $k \in \mathbb{N}^*$ .

Les points de suspension correspondent encore une fois par une récurrence facile à écrire.

L'amorce, pour  $k = 1$  est facile :  $\phi \left( b_1 \right) = -i b_1 = (-i) \times \left( -\frac{1}{2\pi} \right) b_0' = \frac{i}{2\pi} b_0'$

$$\text{V-3)} \quad \phi^2 \left( b_k \right) = \phi \left( \left( \frac{i}{2\pi} \right)^k b_0^{(k)} \right) = \left( \frac{i}{2\pi} \right)^k \phi \left( b_0^{(k)} \right) = \left( \frac{i}{2\pi} \right)^k (2i\pi)^k b_k = (-1)^k b_k = S \left( b_k \right)$$

On remarque que ceci est encore vrai pour  $k = 0$ , car  $\phi \left( b_0 \right) = b_0$  et  $S \left( b_0 \right) = b_0$ .

On remarquera bien ici qu'on est en dimension infinie...

La famille des  $b_k$  formant une famille génératrice de  $\mathcal{P}$ , on a l'égalité :  $\phi \circ \phi = S$ .

Comme  $S$  est clairement bijective,

- elle est surjective et donc  $\phi$  est surjective car  $g \circ f$  surjective implique  $g$  surjective ;
- elle est injective et donc  $\phi$  est injective car  $g \circ f$  injective implique  $f$  injective.

$\phi$  est donc bijective.

En inversant  $\phi \circ \phi = S$ , compte tenu de  $S^{-1} = S$ , on obtient :  $\phi^{-1} \circ \phi^{-1} = S$ .

On compose à gauche d'une part, et à droite d'autre part, par  $\phi$ .

On obtient :  $\phi^{-1} = \phi \circ S = S \circ \phi$ .

$$\text{V-4)} \quad \text{La relation } S^2 = \text{Id nous donne : } \phi^4 = \text{Id et donc enfin : } \phi^{-1} = \phi^3.$$

## VI Valeurs propres et vecteurs propres de $\phi_3$

**Remarque 6** Question classique et facile à condition d'avoir la matrice de  $\phi_3$ ...

**VI-1)** La matrice de  $\phi_3$  est triangulaire, ses valeurs propres se trouvent donc sur la diagonale, on a donc  $1, -i, -1, i$ , toutes simples.

Il nous suffit d'un vecteur propre pour chaque valeur propre.

$\phi_3$  est bien diagonalisable.

- $b_0$  est propre pour la valeur propre  $1$  ;
- $b_1$  est propre pour la valeur propre  $-i$  ;

– Pour la valeur propre  $-1$ , on résout le système : 
$$\begin{pmatrix} 2 & 0 & \frac{1}{2\pi} & 0 \\ 0 & 1-i & 0 & \frac{-3i}{2\pi} \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & i+1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ t \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

On trouve bien un espace vectoriel de dimension 1 engendré par : 
$$\begin{pmatrix} 1/4\pi \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

$b_2 + \frac{1}{4\pi} b_0$  est propre pour la valeur propre  $-1$  ;

– Pour la valeur propre  $i$ , on résout le système : 
$$\begin{pmatrix} 1-i & 0 & \frac{1}{2\pi} & 0 \\ 0 & -2i & 0 & \frac{-3i}{2\pi} \\ 0 & 0 & -1-i & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ t \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

On trouve bien un espace vectoriel de dimension 1 engendré par : 
$$\begin{pmatrix} 0 \\ -3/4\pi \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}.$$

$b_3 - \frac{3}{4\pi} b_1$  est propre pour la valeur propre  $i$ .

**VI-2)** Le problème est donc de décomposer  $b_0 + b_2 + b_3$  dans la base de vecteurs propres.

$$\begin{aligned} b_0 + b_2 + b_3 &= b_0 + b_2 + \left(b_3 - \frac{3}{4\pi} b_1\right) + \frac{3}{4\pi} b_1 = b_0 + \frac{3}{4\pi} b_1 + b_2 + \left(b_3 - \frac{3}{4\pi} b_1\right) \\ &= b_0 + \frac{3}{4\pi} b_1 + \left(b_2 + \frac{1}{4\pi} b_0\right) + \left(b_3 - \frac{3}{4\pi} b_1\right) - \frac{1}{4\pi} b_0 \\ &= \left(1 - \frac{1}{4\pi}\right) b_0 + \frac{3}{4\pi} b_1 + \left(b_2 + \frac{1}{4\pi} b_0\right) + \left(b_3 - \frac{3}{4\pi} b_1\right). \end{aligned}$$

**Remarque 7** Sauf erreur de calcul de ma part dans ces deux dernières questions...