

Aéance de Mathématiques L3  
2007-2008

Algèbre, courbes et géométrie  
Semaine 1 - Corrigé -

Ex 1 → Si  $E = F \oplus G$  et  $u$  est la multiplication sur  $F$  de direction  $a$ , on a  
 $F = \text{Im}(u)$  et  $G = \text{Ker}(u)$ , donc bien l'égalité  $E = \text{Im}(u) \oplus \text{Ker}(u)$ .  
→ L'endomorphisme  $u$  de  $\mathbb{R}^2$  dans lui-même ( $0, 0$ ) dans la  
base canonique  $(e_1, e_2)$  de  $\mathbb{R}^2$  vérifie  $\text{Im}(u) = \text{Ker}(u) = \text{Vect}(e_2)$ .

Ex 2 → Si  $\sum f_i$  est directe et  $x \in f_i \wedge \sum x_i \in F_j$ , on a  $x = \sum x_i$  avec  $x_i \in f_i$   
d'où  $x_i \in x_j = 0$ , ce qui implique  $x = 0$  puisque  $x \in f_i$  (unicité de la décomposition de 0).  
→ Inversement, si la condition donnée est réalisée, soit  $x \in \sum f_i$  avec  
 $x = x_1 + \dots + x_n$  où  $x_i \in f_i$ . Il suffit de se placer dans le cas où  $x = 0$  et  
que  $x_i$  est nul pour montrer l'unicité de l'écriture de  $x$  en  
 $x = \sum x_i$ . Si c'est tout un  $x_i$  non nul, on pourra définir le plus grand  
*descendeur* de tel que  $x_{ii} \neq 0$ . Dérisoirement que  $i$  est entier, on a  
 $x_i = - \sum_{j \neq i} x_j$  et  $x_i \neq 0$ , ce qui contredit l'hypothèse.

Ex 3 Si  $x = \sum x_i$  et  $y = \sum y_i$  avec  $x_i, y_i \in f_i$ , alors  
 $x+y = \sum (x_i+y_i)$ , où  $x_i+y_i \in f_i$ , d'où  $y_i(x+y) = x_i+y_i = q_i(x)+q_i(y)$  ;  
de même  $q_i(x+y) = q_i(x)$ , et  $q_i \in \text{GL}(E)$ . On a donc  $q_i = \sum_{i \neq j} x_j$   
et  $\text{Im}(q_i) = f_i$ . De plus, si  $x \in f_i$ , on a  $q_i(x) = x$ , d'où l'on déduit  
que  $q_i = q_i$ . L'inverse de  $q_i$  est  $q_i$  car  $q_i \circ q_i = 0$  ( $i \neq j$ );

enfin  $\text{Id}_E = \sum q_i$  est une directe.

Ex 4 On a  $\begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = 0$ , mais  $\begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$ , c'est-à-dire  
qu'il existe un dimension  $n \geq 2$ .

Ex 5 i) On a  $\boxed{\left( \begin{matrix} g_1 & \dots & g_m \end{matrix} \right) = \left( \begin{matrix} e_1 & \dots & e_m \end{matrix} \right) P}$ .  
ii) De l'égalité  $x = (e_1, \dots, e_m) \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_m \end{pmatrix} = (g_1, \dots, g_m) \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_m \end{pmatrix}$   
 $= (g_1, \dots, g_m) P \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_m \end{pmatrix}$  on obtient  $\boxed{X = P^{-1}X'}$ .

iii) On a  $x \in (\mathbb{R})$  de vecteur colonne de coordonnées  $\begin{cases} X \text{ dans la base } B, \\ X' \text{ dans la base } B' \end{cases}$

où  $X = AX$  et  $X' = A'X'$ .  
Alors  $X = P X' = A X = A P X'$ , d'où  $X' = [P^{-1}AP] X'$ , et  $\boxed{A' = P^{-1}AP}$

Ex 6  $\rightarrow$  Si  $M$  est inversible dans  $M_n(\mathbb{A})$ , il existe une matrice  
 $M'$  de  $M_n(\mathbb{A})$  telle que  $MM' = I_n$ .

Alors  $\det(MM') = \det(M) \cdot \det(M') = 1$ , ce qui entraîne  
que  $\det(M)$  est inversible dans  $\mathbb{A}$  - d'inverse  $\det(M')$ .  
 $\rightarrow$  Inversement, si  $\det(A)$  est inversible dans  $\mathbb{A}$ , l'égalité  
 $A \cdot {}^t \text{Carr } A = {}^t \text{Carr } A \cdot A = \det(A) \cdot I_n$  montre que  
 $[\det(A)]^{-1} \cdot {}^t \text{Carr}(A)$  est l'inverse de  $A$ .

Ex 7 Soit  $\varphi: E^n \rightarrow K$  une forme  $n$ -linéaire sur  $E$ .

$\rightarrow$  Si  $\varphi$  est alternée, alors si  $\varphi(x_1, \dots, x_m) = 0$  dès que  $x_i = x_j$

$\rightarrow$  Si  $\varphi$  est antisymétrique, on a  
pour un certain couple  $(i, j)$  d'indice, on a  
 $\varphi(x_1, \dots, x_{i+1}, \dots, x_{j-1}, x_j, \dots, x_m) = 0 = \varphi(x_1, \dots, x_i, \dots, x_j, \dots)$   
 $+ \varphi(x_1, \dots, x_j, \dots, x_i, \dots)$

$\xrightarrow{\text{aggr}}$

$\xleftarrow{\text{aggr}}$

et  $\varphi$  est antisymétrique.

$\rightarrow$  Inversement, si  $\varphi$  est antisymétrique, et si  $x = (x_1, \dots, x_m)$   
avec  $x_i = x_j$ , on a  $\varphi(x_1, \dots, x_{i+1}, \dots, x_{j-1}, x_j, \dots, x_m)$   
 $= -\varphi(x_1, \dots, x_{j-1}, \dots, x_i, \dots, x_m) = \varphi(x_1, \dots, x_i, \dots, x_j, \dots, x_m)$ ,  
d'où  $\varphi(x_1, \dots, x_m) = 0$ , soit  $\varphi(x_1, \dots, x_m) = 0$  si  $K$   
n'est pas de caractéristique 2.