

# X-Maths 2 - MP - 2007

1.  $\text{Mat}_{(x_1, \dots, x_n)}(A) = \begin{pmatrix} a_1 & & (0) \\ & \dots & \\ (0) & & a_n \end{pmatrix} = M$  avec  $a_1, \dots, a_n \in \mathbb{C} \setminus \{0\}$ .

Soit  $B \in \mathcal{L}(X)$  commutant avec  $A$ . On note  $b_{i,j}$  les coefficients de sa matrice dans  $(x_1, \dots, x_n)$ .

Pour tout  $i, j \in \{1, \dots, n\}$ ,

$$[MN]_{i,j} = a_i b_{i,j}$$

"

$$[NM]_{i,j} = a_j b_{i,j}$$

(multiplication à gauche et à droite par une matrice diagonale)

Donc  $b_{i,j} \underbrace{(a_i - a_j)}_{\neq 0 \text{ si } i \neq j} = 0$

Donc  $i \neq j \Rightarrow b_{i,j} = 0$  :

$\text{Mat}_{(x_1, \dots, x_n)}(B)$  est diagonale.

2. a) On suppose que les seuls sev de  $X$  stables par  $A_1, \dots, A_p$  sont  $\{0\}$  et  $X$ .

Soit  $B \in \mathcal{L}(X)$  commutant avec  $A_1, \dots, A_p$ . Comme  $X$   $\mathbb{C}$ -ev,  $\text{Sp} B \neq \emptyset$ .

Soit  $\lambda \in \text{Sp} B$ . Comme le sous-espace propre  $E_\lambda(B) \neq \{0\}$  est stable par  $A_1, \dots, A_p$ , on a  $E_\lambda(B) = \text{Ker}(B - \lambda \text{id}_X) = X$ .

Et donc  $B = \lambda \text{id}_X$

b) On suppose que  $n=2$ ,  $\mathcal{B} = (x_1, x_2)$  base de  $X$ ,  $A_1, A_2 \in \mathcal{L}(X)$  tel que  $\text{Mat}_{\mathcal{B}}(A_1) = \begin{pmatrix} 1 & (0) \\ (0) & n \end{pmatrix}$  et  $\text{Mat}_{\mathcal{B}}(A_2) = \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ (0) & 1 \end{pmatrix}$ .

Alors  $\text{Vect}(x_1) \neq \{0, X\}$  est stable par  $A_1$  et  $A_2$ .

De plus, si  $B \in \mathcal{L}(X)$  commutant avec  $A_1, A_2$ , par 1.,

comme  $B$  commute avec  $A_1$ ,  $\text{Mat}_{\mathcal{B}}(B) = \begin{pmatrix} \alpha_1 & (0) \\ (0) & \alpha_n \end{pmatrix}$  avec  $\forall i, \alpha_i \in \mathbb{C}$

et comme  $B$  commute avec  $A_2$ ,

$$\begin{pmatrix} \alpha_1 & -\alpha_1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \alpha_1 & \rho_1 \\ \rho_2 & \alpha_1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 0 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \alpha_1 & \rho_1 \\ 0 & \alpha_1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \alpha_1 & -\alpha_1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Donc  $\forall i \in \llbracket 2, n \rrbracket$ ,  $\alpha_i = \alpha_1$  et  $B = \alpha_1 \text{id}_X$ .

La réciproque n'est pas vraie en général.

3. Soit  $p \in \llbracket 1, n \rrbracket$ . Le plus simple est de travailler matriciellement (les notations du sujet nous y incitent) Soit  $\mathcal{B} = (\alpha_1, \dots, \alpha_n)$

$$\text{Mat}_{\mathcal{B}}(K_0) = \begin{pmatrix} q^{n-1} & & (0) \\ & q^{n-3} & \\ (0) & & q^{n+1-2n} \end{pmatrix} \quad \text{Mat}_{\mathcal{B}}(F_0) = \begin{pmatrix} 0 & & (0) \\ 1 & & \\ & & \\ (0) & & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned} \text{Donc } \text{Mat}_{\mathcal{B}}(K_0 F_0 - q^{-2} F_0 K_0) &= \begin{pmatrix} q^{n-1} & & (0) \\ & q^{n-3} & \\ (0) & & q^{1-n} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & & (0) \\ 1 & & \\ & & \\ (0) & & 1 & 0 \end{pmatrix} \\ &\quad - q^{-2} \begin{pmatrix} 0 & & (0) \\ 1 & & \\ & & \\ (0) & & 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} q^{1-n} & & (0) \\ & q^{n-3} & \\ (0) & & q^{1-n} \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} 0 & & (0) \\ q^{n-3} & & \\ & q^{n-5} & \\ (0) & & q^{1-n} \end{pmatrix} - q^{-2} \begin{pmatrix} 0 & & (0) \\ q^{n-1} & & \\ & q^{n-3} & \\ (0) & & q^{3-n} \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} 0 & & (0) \\ q^{n-3} & & \\ & q^{n-5} & \\ (0) & & q^{1-n} \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 0 & & (0) \\ q^{n-3} & & \\ & q^{n-5} & \\ (0) & & q^{1-n} \end{pmatrix} \\ &= O_n \end{aligned}$$

Donc  $K_0 F_0 - q^{-2} F_0 K_0 = O_{\mathcal{L}(X)}$ .

4.  $\text{Mat}_{\mathcal{B}}(F_0) = \begin{pmatrix} 0 & & (0) \\ 1 & & \\ & & \\ (0) & & 1 & 0 \end{pmatrix}$  : c'est une question classique sur les sev stables par un endomorphisme nilpotent.

On voit que pour tout  $j \in \llbracket 1, n \rrbracket$ ,  $G_j = \text{Vect}(x_j, \dots, x_n)$  stable par  $F_0$ .

En effet,  $F_0(G_j) = \text{Vect}(x_{j+1}, \dots, x_n) \subset G_j$

De plus,  $G_n = \{0\}$  stable par  $F_0$

Montrons que ce sont les seuls.

Soit  $G$  sev stable par  $F_0$  de dimension  $n-j+1 \neq 0$  But:  $G = G_j$

On note  $(y_1, \dots, y_n) \in \mathbb{C}^n$  les coordonnées de  $y \in X$  dans  $\mathcal{B} = (x_1, \dots, x_n)$ .

$$\text{ie } \text{Mat}_{\mathcal{B}}(y) = \begin{pmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_n \end{pmatrix}$$

Parmi tous les vecteurs de  $G$ , choisissons-en un ayant un indice minimal de coordonnée non nulle :  $\text{Mat}_{\mathcal{B}}(y) = \begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ y_j \\ \vdots \\ y_n \end{pmatrix}$  avec  $y_j \neq 0$  et  $j$  minimal

On note plutôt  $y \leftrightarrow \begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ y_j \\ \vdots \\ y_n \end{pmatrix}$

Alors  $\forall i \in \llbracket 1, p-1 \rrbracket$ ,  $\underbrace{F_0^i y}_{\in G} \leftrightarrow \begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ y_j \\ \vdots \\ y_{n-i} \end{pmatrix}$

Or  $\left( \begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ y_j \\ \vdots \\ y_n \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ y_j \\ \vdots \\ y_{n-1} \end{pmatrix}, \dots, \begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ y_j \\ \vdots \\ y_j \end{pmatrix} \right)$  est une famille libre

car  $y_j \neq 0$ , donc  $(y, F_0 y, \dots, F_0^{n-j} y)$  famille libre de  $n-j+1$  vecteurs de  $G$  donc  $\dim G \geq n-j+1 = \dim G_j$ . Par ailleurs, par minimalité de  $j$ ,  $G \subset \text{Vect}(x_j, \dots, x_p) = G_j$  donc, nécessairement,

$\dim G = \dim G_j$  et  $G = G_j$ .

Enfin, les sev stables par  $F_0$  sont  $\{0\}$  et les  $G_j = \text{Vect}(x_j, \dots, x_p)$  par  $j \in \llbracket 1, n \rrbracket$ .

Autre justification possible: Si  $j \in \llbracket 1, n \rrbracket$ , et  $G$  sous-espace stable par  $F_0$  de dimension  $j$ , l'endomorphisme  $F_j$  induit par  $F_0$  sur  $G$  est nilpotent d'indice  $\leq \dim G = j$  donc vérifie

$$F_j^j = 0_{\mathcal{L}(G)} \quad \text{donc} \quad G = \text{Ker}(F_j^j) = \text{Ker}(F_0^j) \cap G$$

et donc  $\text{Ker}(F_0^j) \subset G$ .

Or  $\text{Mat}_{\mathcal{B}}(F_0^j) = \begin{pmatrix} 0 & & & (0) \\ | & & & \\ \vdots & & & \\ 1 & & & \\ \vdots & & & \\ (0) & & & 0 \end{pmatrix}$  (en effet,  $\forall p \in \mathbb{I}1, n\mathbb{D}$ ,  $F_0^j x_p = \begin{cases} x_{p+j} & \text{si } p+j \leq n \\ 0 & \text{sinon} \end{cases}$ )

Donc, comme  $\text{rg}(F_0^j) = n-j$ ,  $\dim \text{Ker}(F_0^j) = j = \dim G$

Donc  $G = \text{Ker}(F_0^j) = \text{Vect}(x_{n-j+1}, \dots, x_n) = G_{n-j+1}$

ce qui permet de retrouver le résultat précédent.

Quels sont les  $G_j = \text{Vect}(x_j, \dots, x_n)$  stables par  $K_0$ ? On a,  $\forall i \in \mathbb{I}1, n\mathbb{D}$ ,  $K_0 x_i \in \text{Vect}(x_i)$ , donc

$K_0(G_j) \subset \text{Vect}(x_j, \dots, x_n) = G_j$ .

Donc les sous-espaces stables par  $K_0$  et  $F_0$  sont encore  $\{0\}$  et les  $G_j = \text{Vect}(x_j, \dots, x_n)$  pour  $j \in \mathbb{I}1, n\mathbb{D}$ .

5-  $\text{Mat}_{\mathcal{B}}(E_0) = \begin{pmatrix} 0 & \delta_2 & & (0) \\ | & & & \\ \vdots & & & \\ 1 & & & \delta_n \\ \vdots & & & \\ 0 & & & 0 \end{pmatrix}$  avec  $\forall i \in \mathbb{I}2, n\mathbb{D}$ ,  $\delta_i = \frac{(q^{i-1} - q^{1-i})(q^{n+1-i} - q^{i-n-1})}{(q - q^{-1})^2}$

$\text{Mat}_{\mathcal{B}}(K_0 E_0 - q^2 E_0 K_0) = \begin{pmatrix} q^{n-1} & & & (0) \\ | & & & \\ \vdots & & & \\ q^{n-3} & & & \\ \vdots & & & \\ (0) & & & q^{1-n} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & \delta_2 & & (0) \\ | & & & \\ \vdots & & & \\ 1 & & & \delta_n \\ \vdots & & & \\ 0 & & & 0 \end{pmatrix}$

$-q^2 \begin{pmatrix} 0 & \delta_2 & & (0) \\ | & & & \\ \vdots & & & \\ 1 & & & \delta_n \\ \vdots & & & \\ 0 & & & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} q^{n-1} & & & (0) \\ | & & & \\ \vdots & & & \\ q^{n-3} & & & \\ \vdots & & & \\ (0) & & & q^{1-n} \end{pmatrix}$

$$= \begin{pmatrix} 0 & q^{n-1} \gamma_2 & & (0) \\ & \ddots & \ddots & \\ & & q^{n-3} \gamma_3 & \\ & & & \ddots \\ & & & & q^{3-n} \gamma_n \\ 0 & \text{---} & & & 0 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 0 & \gamma_2 q^{n-1} & & \\ & \ddots & \ddots & \\ & & & \ddots \\ & & & & \gamma_n q^{3-n} \\ 0 & \text{---} & & & 0 \end{pmatrix}$$

$$= O_n$$

Donc  $K_0 E_0 - q^2 E_0 K_0 = O_{\mathcal{L}(X)}$

6-

$$\begin{aligned} \text{Mat}_{\mathcal{B}}(E_0 F_0 - F_0 E_0) &= \begin{pmatrix} 0 & & & (0) \\ 1 & & & \\ & \ddots & & \\ (0) & & 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & \gamma_2 & & (0) \\ & \ddots & \ddots & \\ & & & \ddots \\ (0) & & & & \gamma_n \\ & & & & 0 \end{pmatrix} \\ &- \begin{pmatrix} 0 & \gamma_2 & & (0) \\ & \ddots & \ddots & \\ & & & \ddots \\ 0 & \text{---} & & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & & & (0) \\ 1 & & & \\ & \ddots & & \\ (0) & & 1 & 0 \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} 0 \gamma_2 & & (0) \\ & \ddots & \ddots & \\ (0) & & & \gamma_n \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} \gamma_2 \gamma_3 & & (0) \\ & \ddots & \ddots & \\ (0) & & & \gamma_n \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} \gamma_2 & \gamma_2 - \gamma_3 & & (0) \\ & \ddots & \ddots & \\ (0) & & & \gamma_{n-1} - \gamma_n \\ & & & & -\gamma_n \end{pmatrix} \end{aligned}$$

avec  $\gamma_2 = \frac{(q-a')(q^{n-1}-q^{1-n})}{(q-q^{-1})^2} = (q-q^{-1})^{-2} \left[ q^{n+1-2 \times 1} - q^{-(n+1-2 \times 1)} \right]$

$\forall p \in [2, n-1], \gamma_p - \gamma_{p+1} = \frac{(q^{p-1}-q^{1-p})(q^{n+1-p}-q^{p-n+1}) - (q^p-q^{-p})(q^{n-p}-q^{p-n})}{(q-q^{-1})^2}$

$$\text{donc } \gamma_p - \gamma_{p+1} = \frac{\cancel{q^n} - q^{2p-n-2} - \cancel{q^{n+2-2p}} + \cancel{q^{-n}} - \cancel{q^n} + q^{2p-n} + q^{n-2p} - \cancel{q^{-n}}}{(q - q^{-1})^2}$$

$$= - \frac{(q - q^{-1}) (q^{n+1-2p} - q^{2p-n-1})}{(q - q^{-1})^2}$$

$$= -(q - q^{-1})^{-1} \left[ q^{n+1-2p} - q^{-(n+1-2p)} \right]$$

$$\text{et } \gamma_n = - \frac{(q^{n-1} - q^{1-n}) (q - q^{-1})}{(q - q^{-1})^2} = (q - q^{-1}) \left[ q^{1-n} - q^{n-1} \right]$$

On a donc bien

$$\text{Mat}_{\mathcal{B}}(E_0 F_0 - F_0 E_0) = (q - q^{-1}) \left[ \begin{array}{c|c} q^{n-1} & \\ \hline q^{n-3} & (0) \\ \hline (0) & q^{1-n} \end{array} \right] - \left[ \begin{array}{c|c} q^{1-n} & \\ \hline q^{3-n} & (0) \\ \hline (0) & q^{n-1} \end{array} \right]$$

$$= \text{Mat}_{\mathcal{B}} \left[ (q - q^{-1}) (K_0 - K_0^{-1}) \right]$$

Donc  $E_0 F_0 - F_0 E_0 = (q - q^{-1}) (K_0 - K_0^{-1})$ .

7. Les ev stables par  $F_0$  et  $K_0$  sont les

$G_j = \text{Vect}(x_j, \dots, x_n)$  pour  $j \in \llbracket 1, n \rrbracket$  ainsi que

$\{0_x\}$ . Lesquels sont aussi stables par  $E_0$ ?  $\{0_x\}$ , bien sûr.

Puis,  $j \in \llbracket 2, n \rrbracket$ ,  $E_0 x_j = \gamma_j x_{j-1}$  avec  $\gamma_j \neq 0$

car  $\forall n > 0, q^n \neq 1$ , donc  $E_0(G_j) \not\subseteq G_j$ .

Ainsi, les seuls sev stables par  $k_0, E_0$  et  $f_0$  sont  $\{0_x\}$  et  $X = G_1$ .

8. On suppose que  $I$  désigne  $\text{id}_X$ .

Soit  $x \in \text{Ker}(k - \lambda I)$ . Alors

$$\begin{aligned} K(E(x)) &= q^2 E(k(x)) = q^2 E(\lambda x) \\ &= \lambda q^2 E(x) \end{aligned}$$

donc  $E(X_\lambda) \subset X_{\lambda q^2}$

Puis, si  $x \in Y_\lambda = \text{Ker}(E - \lambda I)$ ,

$$\begin{aligned} E(k(x)) &= q^{-2} K(E(x)) = q^{-2} K(\lambda x) \\ &= \lambda q^{-2} k(x) \end{aligned}$$

donc  $E(Y_\lambda) \subset Y_{\lambda q^{-2}}$ .

9. On suppose  $\lambda \neq 0$ . Soit  $x \in Y_\lambda$ . Alors

$k(x) \in Y_{q^2\lambda}$  et, par récurrence,  $\forall k \geq 1, k^k(x) \in Y_{q^{2k}\lambda}$ .

Or si  $k, l \in \mathbb{N}$ , avec  $k \leq l$

$$q^{-2k}\lambda = q^{-2l}\lambda \Rightarrow q^{l-k} = 1 \Rightarrow l-k = 0 \text{ ou}$$

l'hypothèse faite sur  $q$ . Mais comme  $\text{Sp}E$  est fini, on a nécessairement  $k \in \mathbb{N}^*$  tel que  $q^{-2k} \lambda \notin \text{Sp}E$  et  $K^k(x) \in Y_{q^{-2k}\lambda} = \{0\}$  donc  $K^k(x) = 0$  donc  $x=0$  car  $K^k$  est inversible.

Donc  $\lambda \neq 0 \Rightarrow Y_\lambda = \{0_x\}$

10. Ainsi  $\text{Sp}E = \{0\}$  (car  $\text{Sp}_c E \neq \emptyset$ ) donc  $E$  est nilpotent sur un espace de dimension  $n$ , donc  $E^n = 0_{\mathcal{L}(X)}$ .

( $\chi_A = X^n$  annule  $E$  par le théorème de Cayley-Hamilton.)

11. On a  $Y_0 = \text{Ker} E \neq \{0\}$  et si  $x \in \text{Ker} E$

$E(K(x)) = q^{-2} K(E(x)) = q^{-2} K(0_x) = 0_x$  donc  $K(x) \in \text{Ker} E$  qui est stable par  $K$ .

L'endomorphisme induit par  $K$  sur  $\text{Ker} E$  admet un vecteur propre  $x \in (\text{Ker} E) \setminus \{0\}$  qui est aussi

vecteur propre de  $K$ .

12.  $\dim X = 2$

a) La question précédente donne  $x_1^0 \in \text{Ker } E$  et  $\lambda \in \mathbb{C}$  tel que  $Kx_1^0 = \lambda x_1^0$  (et  $x_1^0 \neq 0_X$ ).

b)  $x_2^0 \in X \setminus \text{Vect}(x_1^0)$  donc  $\mathcal{B} = (x_1^0, x_2^0)$  base de  $X$ .  $\text{Mat}_{\mathcal{B}}(E) = \begin{pmatrix} 0 & a \\ 0 & b \end{pmatrix}$  avec  $(a, b) \neq (0, 0)$  car  $E \neq 0_{\mathcal{L}(X)}$

donc  $\text{Mat}_{\mathcal{B}}(E^2) = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$  par 1b.

$$= \begin{pmatrix} 0 & a^2 \\ 0 & b^2 \end{pmatrix} \text{ donc } b = 0 \text{ (et } a \neq 0)$$

Ainsi  $\boxed{x_1 = E x_2^0 = a x_1^0 \text{ avec } a \neq 0.}$

c) Comme  $a \neq 0$ ,  $\mathcal{B}' = (x_1, x_2^0)$  base de  $X$  donc on a  $\alpha, \beta \in \mathbb{C}$  tel que  $Kx_2^0 = \beta x_1 + \alpha x_2^0$

$$\text{Or } Kx_1 = KE x_2^0 = q^2 EK x_2^0 = q^2 \beta \underbrace{E x_1}_{= E^2 x_2^0} + q^2 \alpha \underbrace{E x_2^0}_{= x_1} = 0_X$$

et comme  $x_1 \in \text{Vect}(x_1^0)$  et  $x_1^0$  vecteur propre de  $K$  associé à  $\lambda$ , c'est encore le cas pour  $x_1$  donc

$$\lambda x_1 = Kx_1 = q^2 \alpha x_1 \text{ avec } x_1 \neq 0_X$$

donc  $\alpha = q^{-2} \lambda$  et  $\boxed{Kx_2^0 = \beta x_1 + q^{-2} \lambda x_2^0.}$

d. On a déjà vu que

$$(P_1) \quad Kx_1 = \lambda x_1$$

$$(P_3) \quad Ex_1 = E^2 x_2^0 = 0_X$$

Soit  $\alpha \in \mathbb{C}$  et  $x_2 = x_2^0 + \alpha x_1$ .

Alors

$$(P_4) \quad Ex_2 = Ex_2^0 + \alpha Ex_1 = x_1$$

$$Kx_2 = Kx_2^0 + \alpha Kx_1 = \left[ \beta x_1 + q^{-2} \lambda x_2^0 \right] + \alpha \lambda x_1 \\ = q^{-2} \lambda x_2^0 + (\beta + \alpha \lambda) x_1$$

Donc en posant  $\alpha$  tel que  $\beta + \alpha \lambda = q^{-2} \lambda \alpha$

$$\text{ie } \alpha = \frac{\beta}{\lambda(q^{-2} - 1)}$$

ce qui est licite car  $q^2 \neq 1$  donc  $q^{-2} \neq 1$  et  $\lambda \neq 0$  car  $K$  inversible

On a bien aussi  $(P_2) \quad Kx_2 = q^{-2} \lambda x_2$ .

Enfin  $(x_1, x_2)$  est une base de  $X$  car

$$\det_{(x_1, x_2^0)} (x_1, x_2) = \begin{vmatrix} 1 & \alpha \\ 0 & 1 \end{vmatrix} = 1 \neq 0.$$

13. Réurrence :  $P(m) : \ll EF^m - F^m E = \alpha_m F^{m-1} [q^{1-m} K - q^{m-1} K^{-1}] \gg$   
pour  $m=1$ , c'est l'hypothèse (iv). avec  $\alpha_m = \frac{q^m - q^{-m}}{(q - q^{-1})^2}$ .

Soit  $m \geq 1$  tel que  $P(m)$  est vrai.

Remarquons que

$$EF^{m+1} - F^{m+1}E = (EF^m - F^m E)F + F^m(EF - FE)$$

Donc, par HR,

$$\begin{aligned} EF^{m+1} - F^{m+1} E &= \frac{q^m - \bar{q}^{-m}}{(q - \bar{q}^{-1})^2} \left[ q^{1-m} F^{m-1} K F - q^{m-1} F^{m-1} K^{-1} F \right] \\ &\quad + (q - \bar{q}^{-1})^{-1} F^m (K - K^{-1}) \\ &= \frac{q^m - \bar{q}^{-m}}{(q - \bar{q}^{-1})^2} \left[ q^{-m-1} F^m K - q^{m+1} F^m K^{-1} \right] \\ &\quad + (q - \bar{q}^{-1})^{-1} F^m (K - K^{-1}) \\ &= (q - \bar{q}^{-1})^{-2} F^m \left[ \left( (q^m - \bar{q}^{-m}) \bar{q}^{-m-1} + q - \bar{q}^{-1} \right) K \right. \\ &\quad \left. - \left( (q^m - \bar{q}^{-m}) q^{m+1} + q - \bar{q}^{-1} \right) K^{-1} \right] \\ &= (q - \bar{q}^{-1})^{-2} F^m \left[ \left( \cancel{q^{-1}} - \bar{q}^{-2m-1} + q - \cancel{q^{-1}} \right) K \right. \\ &\quad \left. - \left( \cancel{q^{2m+1}} - \cancel{q} + \cancel{q} - \bar{q}^{-1} \right) K^{-1} \right] \\ &= (q - \bar{q}^{-1})^{-2} F^m (q^{m+1} - \bar{q}^{-m-1}) \left[ q^{-m} K - q^m K^{-1} \right] \end{aligned}$$

Comme  $KF = \bar{q}^2 FK$ ,  
 $FK^{-1} = \bar{q}^{-2} K^{-1}F$

ce qui établit la récurrence.

$$\begin{aligned} 14 - K v_m &= KF^{m-1} v_1 = q^{-2(m-1)} F^{m-1} K v_1 \\ &= q^{2-2m} \lambda F^{m-1} v_1 \end{aligned}$$

$$\text{donc } \boxed{K v_m = q^{2-2m} \lambda v_m.}$$

$$15 - \text{Soit } m \geq 2. \quad EF^{m-1} v_1 - F^{m-1} E v_1 = E v_m - 0$$

Donc, avec 13,

$$E v_m = \alpha_{m-1} F^{m-2} (q^{2-m} K - q^{m-2} K^{-1}) v_1$$

$$= \alpha_{m-1} [q^{2-m} \lambda - q^{m-2} \lambda^{-1}] F^{m-2} v_1$$

car  $K v_1 = \lambda v_1$  avec  $\lambda \neq 0$  car  $K$  inversible

et  $K^{-1} v_1 = \lambda^{-1} v_1$ .

$$\text{D'où } E v_m = (q - q^{-1})^{-2} (q^{m-1} - q^{1-m}) (q^{2-m} \lambda - q^{m-2} \lambda^{-1}) v_{m-1}$$

$$\text{Or } (q^{m-1} - q^{1-m}) (q^{2-m} \lambda - q^{m-2} \lambda^{-1})$$

$$= q \lambda - q^{2m-3} \lambda - q^{3-2m} \lambda + q^{-1} \lambda^{-1}$$

$$= (q^{m-1} - q^{1-m}) (q^{2-m} \lambda - q^{m-2} \lambda^{-1})$$

$$\text{donc } E v_m = (q - q^{-1})^2 (q^{m-1} - q^{1-m}) (q^{2-m} \lambda - q^{m-2} \lambda^{-1}) v_{m-1}$$

*note  $\beta_m$  dans la suite*

16. a) Vu la question 14, les  $v_m \neq 0_x$  sont des vecteurs propres de  $K$  associés à la valeur propre  $q^{2-2m} \lambda$ . Or, si  $m > m'$ ,  $q^{2-2m} \lambda \neq q^{2-2m'} \lambda$  car  $\lambda \neq 0$  ( $K$  inversible) et  $q^{2(m-m')} \neq 1$  par hypothèse sur  $q$ . Ainsi, les  $v_m$  non nuls sont des vecteurs propres de  $K$  associés à des valeurs propres distinctes.

Donc  $\boxed{\text{les } v_m \text{ non nuls sont linéairement indépendants.}}$

b) Si on a  $N \geq 1$  tel que  $v_N = 0_X$ , alors

$$\forall m \geq N, \quad v_m = F^{m-N} v_N = 0_X.$$

$$\text{Soit } m_0 = \max \{ N \geq 1, v_N \neq 0_X \} \geq 1.$$

*partie non vide (car contenant 1)  
de  $\mathbb{N}$ , majorée par  $n = \dim X$  vu a)*

Alors  $v_{m_0} \neq 0_X$  et d'après la première remarque,

$$\forall i \in \llbracket 1, m_0 \rrbracket, v_i \neq 0_X \text{ donc } \boxed{(v_1, \dots, v_{m_0}) \text{ libre}} \text{ par a)}$$

$$\text{et } \boxed{\forall m > m_0, v_m = 0_X} \text{ par maximalité de } m_0.$$

c) Soit  $Y = \text{Vect}(v_1, \dots, v_{m_0})$ .

$$\begin{aligned} \text{Par définition, } F(Y) &\subset \text{Vect}(Fv_1, \dots, Fv_{m_0}) \\ &= \text{Vect}(v_2, \dots, v_{m_0}, \underbrace{v_{m_0+1}}_{=0_X}) \\ &\subset Y \end{aligned}$$

D'après 14,  $Y$  stable par  $K$ .

$$\text{D'après 15, } E(Y) \subset \text{Vect}(0_X, v_1, \dots, v_{m_0-1}) \subset Y$$

Comme, par ailleurs,  $Y \neq \{0_X\}$ ,  $Y = X$  d'après (v).

Donc  $(v_1, \dots, v_{m_0})$  libre et génératrice : c'est une base de

$$X \text{ et } \dim X = \boxed{n = m_0.}$$

$$\text{d) Avec 15, } 0_X = E v_{n+1} = \frac{(q^n - q^{-n})(q^{1-n} \lambda - q^{n-1} \lambda^{-1})}{(q - q^{-1})^2} \underbrace{v_n}_{\neq 0_X}$$

Donc  $0 = \underbrace{(q^n - q^{-n})}_{\neq 0 \text{ car } q^{2n} \neq 1} (q^{1-n} \lambda - q^{n-1} \lambda^{-1})$

Donc  $q^{1-n} \lambda = q^{n-1} \lambda^{-1}$  donc  $\lambda^2 = (q^{n-1})^2$

donc  $\lambda = \pm q^{n-1}$ .

12. Soit  $\mathcal{B} = (v_1, \dots, v_n)$ .

$$\text{Mat}_{\mathcal{B}}(K) = \begin{pmatrix} \lambda & & (0) \\ & q^{-2}\lambda & \\ (0) & & q^{2-2n}\lambda \end{pmatrix} = \pm \begin{pmatrix} q^{n-1} & & (0) \\ & q^{n-3} & \\ (0) & & q^{1-n} \end{pmatrix}$$

$$\text{Mat}_{\mathcal{B}}(E) = \begin{pmatrix} 0 & \beta_2 & (0) \\ & & \beta_n \\ (0) & & 0 \end{pmatrix} \quad \text{Mat}_{\mathcal{B}}(F) = \begin{pmatrix} 0 & (0) \\ 1 & \\ (0) & 1 \ 0 \end{pmatrix}$$

Avec  $\forall p \in \mathbb{I}2, n\mathbb{D}$ ,

$$\beta_p = \pm (q - q^{-1})^{-2} (q^{p-1} - q^{1-p}) (q^{n+1-p} - q^{p-n-1}) = \pm \gamma_p$$

Donc  $(K, E, F) \in \{(K_0, E_0, F_0), (-K_0, -E_0, F_0)\}$

avec  $(x_1, \dots, x_n) = (v_1, \dots, v_n)$ .

Fin du corrigé