

Concours Centrale - Supélec 2004

Épreuve : MATHÉMATIQUES II

Filière PSI

**Notations et objectifs du problème**

Dans tout ce problème,  $E$  est un espace vectoriel euclidien de dimension  $d \geq 1$ . Le produit scalaire de deux vecteurs  $u$  et  $v$  de  $E$  est noté  $(u|v)$ , la norme du vecteur  $u$  est notée  $\|u\|$ .

L'espace des endomorphismes de  $E$  est noté  $L(E)$ . Le composé de deux éléments  $f$  et  $g$  de  $L(E)$  est noté indifféremment  $fg$  ou  $f \circ g$  et l'identité  $I_E$ . L'adjoint de  $f$  est noté  $f^*$  ; on rappelle qu'il est caractérisé par la propriété suivante :

$$\forall (u, v) \in E^2, (f(u)|v) = (u|f^*(v)).$$

Si  $f$  est un élément de  $L(E)$ ,  $Tr(f)$  désigne la trace de  $f$ . Le composé de  $p$  exemplaires de  $f$  est noté  $f^p$  (avec, par convention,  $f^0 = I_E$ ). Si  $F$  est un sous espace de  $E$  stable par  $f$ , l'endomorphisme induit par  $f$  sur  $F$  est noté  $f_F$ .

On notera  $S(E)$  l'ensemble des endomorphismes symétriques (ou autoadjoints) de  $E$  et  $S^+(E)$  le sous ensemble de  $S(E)$  constitué des endomorphismes symétriques dont les valeurs propres sont positives.

On rappelle que, si  $t \mapsto x(t)$  est une application de  $\mathbb{R}$  dans  $E$  et  $(e) = (e_1, e_2, \dots, e_d)$  une base de  $E$ , par rapport à laquelle les coordonnées de  $x(t)$  sont  $x_1(t), x_2(t), \dots, x_d(t)$  :

$$\forall t \in \mathbb{R}, x(t) = \sum_{i=1}^d x_i(t)e_i$$

alors  $x$  est de classe  $C^k$  sur  $\mathbb{R}$ , si et seulement si, pour tout entier  $i \in \{1, 2, \dots, d\}$  l'application  $t \mapsto x_i(t)$  est une application de classe  $C^k$  de  $\mathbb{R}$  dans  $\mathbb{R}$ .

Soit  $f$  un élément de  $L(E)$  et  $x_0$  un élément de  $E$ . On considère l'équation

$$\mathcal{P}(f, x_0) \begin{cases} \frac{dx}{dt} = f(x) \\ x(0) = x_0 \end{cases}$$

dont l'inconnue  $x$  est la fonction  $t \mapsto x(t)$  de classe  $C^1$  de  $\mathbb{R}$  dans  $E$ .

On rappelle que, pour tout  $x_0$  de  $E$ , il existe une unique solution de  $\mathcal{P}(f, x_0)$ . On l'appelle  $f$ -trajectoire de  $x_0$ .

*Afin d'alléger la rédaction, on conviendra que toute propriété géométrique d'une trajectoire  $x$  concerne en réalité l'ensemble  $x(\mathbb{R}) = \{x(t) | t \in \mathbb{R}\}$  ; par exemple, on dira que la trajectoire  $x$  est un cercle si  $x(\mathbb{R})$  est un cercle.*

On désigne par  $B(E)$  l'ensemble des  $f$ , éléments de  $L(E)$ , tels que toutes les  $f$ -trajectoires sont bornées, c'est-à-dire sont telles que, quel que soit le choix de  $x_0$ , il existe un réel  $M \geq 0$ , dépendant de  $x_0$ , pour lequel on a :

$$\forall t \in \mathbb{R}, \|x(t)\| \leq M,$$

si  $x$  désigne la  $f$ -trajectoire de  $x_0$ .

De même, on note  $SP(E)$  l'ensemble des  $f$ , éléments de  $L(E)$ , tels que toutes les  $f$ -trajectoires sont sphériques, c'est-à-dire sont telles que, quel que soit le choix de  $x_0$ , il existe un élément  $\gamma \in E$  et un réel  $r \geq 0$ , dépendants de  $x_0$ , pour lesquels on a :

$$\forall t \in \mathbb{R}, \|x(t) - \gamma\| = r,$$

si  $x$  désigne la  $f$ -trajectoire de  $x_0$ .

L'objectif du problème est de caractériser les ensembles  $B(E)$  et  $SP(E)$ .

## **Partie I - Étude de trajectoires**

**I.A** - Soit  $F$  un sous-espace de  $E$ , stable par  $f$ . Montrer que si  $x_0 \in F$ , la  $f$ -trajectoire de  $x_0$  est contenue dans  $F$ .

**I.B** - Soit  $f$  un élément de  $L(E)$ ,  $x_0$  un vecteur propre de  $f$  associé à la valeur propre  $\lambda$  et  $x$  la  $f$ -trajectoire de  $x_0$ . Exprimer  $x(t)$  en fonction de  $x_0, \lambda, t$ .

**I.C** - Soit  $f$  un élément de  $L(E)$ ,  $x_0$  un élément de  $\text{Ker } f^2$  n'appartenant pas à  $\text{Ker } f$  et  $x$  la  $f$ -trajectoire de  $x_0$ . Exprimer  $x(t)$  en fonction de  $x_0, f(x_0), t$  et préciser la nature géométrique de cette trajectoire.

**I.D** - Soit  $f$  un élément de  $L(E)$ ,  $x_0$  un élément de  $E - \{0\}$ . On suppose qu'il existe un réel  $\phi$  n'appartenant pas à  $\pi\mathbb{Z}$  et un réel  $k$  strictement positif tels que

$$(f^2 - 2k \cos \phi f + k^2 I_E)(x_0) = 0.$$

On note  $t \mapsto x(t)$  la  $f$ -trajectoire de  $x_0$ .

I.D.1) Montrer que la famille  $(x_0, f(x_0))$  est libre et justifier l'existence de deux applications  $u$  et  $v$  de  $\mathbb{R}$  dans  $E$ , telles que

$$\forall t \in \mathbb{R}, x(t) = u(t)x_0 + v(t)f(x_0).$$

I.D.2) Montrer que  $u$  et  $v$  sont de classe  $C^2$ . Former une équation différentielle linéaire du second ordre, avec deux conditions initiales, vérifiée par  $u$ . En déduire l'expression de  $u$ .

I.D.3) Montrer que  $x$  est bornée si et seulement si  $\cos \phi = 0$ . Dans ce cas, décrire géométriquement la  $f$ -trajectoire  $x$ . À quelles conditions cette trajectoire est-elle un cercle ?

I.E - Soit  $k$  un réel strictement positif,  $f$  un élément de  $L(E)$ ,  $g = f^2 + k^2 I_E$  et  $x_0$  un élément de  $\text{Ker } g^2$ . On désigne par  $G$  la famille

$$G = \{x_0, f(x_0), g(x_0), gf(x_0)\}.$$

I.E.1) Montrer que  $F = \text{vect}(G)$  est stable par  $f$ .

I.E.2) Montrer que  $G$  est libre si et seulement si  $g(x_0) \neq 0$ .

I.E.3) On suppose que  $g(x_0) \neq 0$ . Montrer que la  $f$ -trajectoire de  $x_0$  peut s'écrire sous la forme :

$$x(t) = u(t)x_0 + v(t)f(x_0) + w(t)g(x_0) + h(t)gf(x_0).$$

Déterminer  $u(t)$ ,  $v(t)$ , puis  $w(t)$ , puis  $h(t)$ . Montrer que cette trajectoire n'est pas bornée.

## ***Partie II - Étude des endomorphismes à trajectoires bornées***

Dans les questions II.A à II.D incluses,  $f$  désigne un endomorphisme de  $E$  tel que toutes les  $f$ -trajectoires sont bornées :  $f \in B(E)$ .

II.A - Soit  $\lambda$  une valeur propre réelle de  $f$ . Montrer que  $\lambda = 0$ .

II.B - Montrer que  $\text{Ker } f = \text{Ker } f^2$  et  $E = \text{Im } f \oplus \text{Ker } f$ .

II.C - Exhiber, *sans démonstration*, un polynôme *non nul*, à coefficients réels, qui annule  $f$ . Démontrer qu'il existe un polynôme unitaire à coefficient réel qui est de degré minimal parmi les polynômes non nuls de  $\mathbb{R}[X]$  annihilant  $f$ .

Dans toute la suite de la section II.C, ce polynôme est noté  $P$ .

II.C.1) Soit  $Q$  ( $Q \in \mathbb{R}[X]$ ) un diviseur non constant de  $P$ . Montrer que  $Q(f)$  ne peut être inversible.

II.C.2) On suppose que  $P$  admet une racine réelle  $\lambda$ . Montrer que  $\lambda = 0$  et, en s'aidant de la question II.B, que l'ordre de multiplicité de cette racine dans  $P$  est égal à 1.

II.C.3) Que dire de  $f$  si  $P$  est scindé sur  $\mathbb{R}$  ?

II.C.4) On suppose que  $P$  possède une racine complexe  $\lambda$  non réelle. On écrit  $\lambda$  sous forme trigonométrique :  $\lambda = ke^{i\phi}$ , avec  $k$  et  $\phi$  réels,  $k > 0$  et  $\phi$  n'appartenant pas à  $\pi\mathbb{Z}$ . Démontrer qu'il existe un vecteur  $x_0 \neq 0$  tel que :  $(f^2 - 2k(\cos\phi)f + k^2 I_E)(x_0) = 0$ . En déduire la valeur de  $\cos\phi$ . Qu'en conclure sur les racines non réelles de  $P$  ?

II.C.5) Soit  $k > 0$ , montrer que  $\text{Ker}(f^2 + k^2 I_E)^2 = \text{Ker}(f^2 + k^2 I_E)$ .

II.C.6) On suppose  $f \neq 0$  ; démontrer qu'il existe un entier  $s \geq 1$  et des réels  $a_1, a_2, \dots, a_s$  strictement positifs et distincts tels que  $P$  soit de l'une ou l'autre des deux formes suivantes :

$$P = \prod_{i=1}^s (X^2 + a_i^2) \text{ ou } X \prod_{i=1}^s (X^2 + a_i^2).$$

II.D - Prouver que  $f$  vérifie les deux propriétés suivantes :

i) L'endomorphisme  $f^2$  est diagonalisable et ses valeurs propres sont des réels négatifs ou nuls.

ii)  $\text{rg } f = \text{rg } f^2$ .

Prouver que les dimensions des sous-espaces propres de  $f^2$  associés à ses valeurs propres strictement négatives sont paires.

II.E - Réciproquement soit  $f$  un élément de  $L(E)$ , non nul et vérifiant les deux propriétés i) et ii) de la question II.D). Établir l'existence d'un entier  $s$  strictement positif, de  $s$  sous-espaces  $E_1, E_2, \dots, E_s$  tous non réduits à  $\{0\}$ , de dimensions paires et stables par  $f$  et de  $s$  réels  $a_1, a_2, \dots, a_s$ , strictement positifs et distincts, tels que :

$$\text{Ker } f \oplus \left[ \bigoplus_{i=1}^s E_i \right] = E \quad (1)$$

$$\forall i \in \{1, \dots, s\}, \forall x \in E_i, f^2(x) = -a_i^2 x \quad (2)$$

Étudier la  $f$ -trajectoire d'un vecteur appartenant à l'un des  $E_i$  et en conclure que  $f \in B(E)$ .

### **Partie III - Étude des endomorphismes à trajectoires sphériques**

#### **III.A -**

III.A.1) Soit  $f$  un élément de  $L(E)$ . Prouver l'équivalence des deux propriétés suivantes :

a)  $f^* + f = 0$

b)  $\forall u \in E, (u|f(u)) = 0$ .

Un endomorphisme vérifiant l'une de ces deux propriétés est appelé *endomorphisme antisymétrique* de  $E$ . L'ensemble de ces endomorphismes est noté  $A(E)$ .

III.A.2) Soit  $f$  un élément de  $A(E)$  et  $x$  une  $f$ -trajectoire associée ; calculer la dérivée de la fonction  $t \mapsto \|x(t)\|^2$ . Montrer que  $A(E) \subset SP(E)$ .

**III.B -** Soit  $f$  un élément de  $SP(E)$  et  $F$  un sous-espace de  $E$  stable par  $F$ . Montrer que  $f_F$  est élément de  $SP(F)$ .

**III.C -** Montrer que  $SP(E) \subset B(E)$ .

**III.D -** Dans cette section III.D,  $E$  est de dimension 2 et  $f$  est un élément non nul de  $SP(E)$ .

III.D.1) Démontrer que  $f^2$  est une homothétie de rapport strictement négatif.

III.D.2) Soit  $x_0$  un élément de  $E - \{0\}$  et  $a$  le centre d'un cercle contenant la  $f$ -trajectoire de  $x_0$ . Justifier que  $a$  peut s'écrire sous la forme  $\alpha x_0 + \beta f(x_0)$  et prouver que  $(x_0|f(x_0)) = 0$ .

III.D.3) Prouver que  $A(E) = SP(E)$ .

**III.E -** Dans cette section III.E,  $E$  est un espace vectoriel orienté de dimension 3.

Soit  $\omega$  un élément de  $E - \{0\}$  et  $v$  un vecteur de  $E$  orthogonal à  $\omega$ . On définit l'endomorphisme  $\psi$  de  $E$  par  $\psi : u \mapsto \omega \wedge u + (u|\omega)v$ .

III.E.1) Montrer que  $\psi$  est antisymétrique si et seulement si  $v = 0$ .

III.E.2) Montrer que si  $v$  est non nul,  $\psi$  appartient à  $SP(E)$ .

On pourra commencer par prouver que pour tout  $x_0$  de  $E$ , si  $x$  désigne la  $f$ -trajectoire de  $x_0$ ,  $(x|\omega)$  est constant et l'on cherchera le centre de la sphère sous la forme  $\alpha(\omega + \omega \wedge v)$ , où  $\alpha$  est une constante à déterminer.

On se propose de prouver que tout endomorphisme  $f$  élément de  $SP(E)$ , non nul est de la même forme que  $\psi$ .

III.E.3) Soit  $f$  un élément de  $SP(E) - \{0\}$ . Établir que  $f^2$  n'admet qu'une seule valeur propre strictement négative, notée  $-\mu^2$  et que  $\text{Im } f = \text{Ker}(f^2 + \mu^2 I_E)$ .

**III.E.4)** En déduire l'existence d'une base orthonormée de  $E$  où la matrice de  $f$  est de la forme

$$\begin{pmatrix} 0 & -\mu & b \\ \mu & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

et conclure.

**III.F** - On suppose, dans cette question, que  $f$ , élément de  $SP(E)$ , vérifie  $f^2 = -\mu^2 I_E$  où  $\mu > 0$ . À l'aide des résultats des questions III.B et III.D, montrer que  $f$  est antisymétrique.

**III.G** - Démontrer que, dans le cas général,  $SP(E)$  est constitué des endomorphismes  $f \in L(E)$  qui vérifient les deux propriétés suivantes :

i)  $E = \text{Ker } f \oplus \text{Im } f$ .

ii) L'endomorphisme induit par  $f$  sur  $\text{Im } f$  est antisymétrique.

Ces deux conditions étant supposées réalisées, préciser géométriquement en fonction de  $x_0$  élément de  $E$ , le centre d'une sphère qui contient la  $f$ -trajectoire de  $x_0$ .

---

••• FIN •••

---