

CORRECTION PARTIE ALGÈBRE DU CONCOURS BLANC 2025

PARTIE A - EXEMPLES

① On a $A^2 = 0_{\mathcal{M}_3(\mathbb{R})}$, $K^2 = \begin{pmatrix} 0 & 0 & ac \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$ et $K^3 = 0_{\mathcal{M}_3(\mathbb{R})}$.

Donc les deux matrices sont nilpotentes et $\nu(A) = 2$ et $\nu(K) = 3$.

② On a de même $E_{1n}^2 = E_{n1}^2 = 0$, donc ces deux matrices sont nilpotentes d'ordre 2. Aussi $E_{1n} + E_{n1} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & \dots & 0 & 1 \\ 0 & 0 & \dots & 0 & 0 \\ \vdots & \vdots & & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & 0 & 0 \\ 1 & 0 & \dots & 0 & 0 \end{pmatrix}$.

D'où $(E_{1n} + E_{n1})^{2k} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & \dots & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \dots & 0 & 0 \\ \vdots & \vdots & & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \dots & 0 & 1 \end{pmatrix}$ et $(E_{1n} + E_{n1})^{2k+1} = E_{1n} + E_{n1}$, pour tout $k \in \llbracket 1, n \rrbracket$.

La matrice $E_{1n} + E_{n1}$ n'est donc pas nilpotente.

Enfin, on se rappelle que $E_{ik}E_{ij} = \delta_{ki}E_{lj}$, donc $E_{1n}E_{n1} = E_{11}$ n'est pas nilpotente, puisque, ppour tout $n \in \mathbb{N}$, $E_{11}^n = E_{11}$.

③ (a) On a donc $E_{1n}, E_{n1} \in \mathcal{N}_n(\mathbb{R})$, mais $E_{1n} + E_{n1} \notin \mathcal{N}_n(\mathbb{R})$, donc $\mathcal{N}_n(\mathbb{R})$ n'est pas un espace vectoriel.

(b) De même, $E_{1n}, E_{n1} \in \mathcal{N}_n(\mathbb{R})$, mais $E_{1n}E_{n1} \notin \mathcal{N}_n(\mathbb{R})$, donc $\mathcal{N}_n(\mathbb{R})$ n'est pas stable par produit.

PARTIE B - QUELQUES PROPRIÉTÉS DES MATRICES NILPOTENTES

④ Soit $A \in \mathcal{N}_n(\mathbb{R})$. Supposons qu'il existe $B \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$, tel que $AB = I_n$.

Alors on peut multiplier à droite par $A^{\nu(A)-1}$, et on obtient $A^{\nu(A)}B = 0_{\mathcal{M}_n(\mathbb{R})} = A^{\nu(A)-1}$, ce qui contredit le fait que $A^{\nu(A)-1} \neq 0_{\mathcal{M}_n(\mathbb{R})}$, par définition de $\nu(A)$.

Par l'absurde, A n'est donc pas inversible.

⑤ Soit $N \in \mathcal{N}_n(\mathbb{R})$. On a $(N^\top)^{\nu(N)} = (N^{\nu(N)})^\top = 0_{\mathcal{M}_n(\mathbb{R})}^\top = 0_{\mathcal{M}_n(\mathbb{R})}$, d'où N^\top est nilpotente.

De plus, pour tout $k < \nu(N)$, on a $(N^\top)^k = (N^k)^\top \neq 0_{\mathcal{M}_n(\mathbb{R})}$, par définition de $\nu(N)$, donc $\nu(N^\top) = \nu(N)$.

⑥ Soient $M, N \in \mathcal{N}_n(\mathbb{R})$, telle que $MN = NM$.

(a) Premièrement, $(MN)^{\min(\nu(M), \nu(N))} = M^{\min(\nu(M), \nu(N))}N^{\min(\nu(M), \nu(N))} = 0_{\mathcal{M}_n(\mathbb{R})}$, car $\min(\nu(M), \nu(N)) = \nu(M)$ ou $\nu(N)$ et donc une des deux matrices $M^{\min(\nu(M), \nu(N))}$ ou $N^{\min(\nu(M), \nu(N))}$ est nulle.

Donc MN est nilpotente d'indice de nilpotence inférieur à $\min(\nu(M), \nu(N))$.

(b) Deuxièmement, comme M et N comutent, d'après le binôme de Newton,

$$(M + N)^{\nu(M) + \nu(N) - 1} = \sum_{k=0}^n \binom{\nu(M) + \nu(N)}{k} M^k N^{\nu(M) + \nu(N) - k - 1}.$$

Or $\begin{cases} \text{Si } k \geq \nu(M), \text{ alors } M^k = 0_{\mathcal{M}_n(\mathbb{R})}, \\ \text{Si } k < \nu(M), \text{ alors } \nu(M) + \nu(N) - k - 1 \geq \nu(N), \text{ donc } N^{\nu(M) + \nu(N) - k - 1} = 0_{\mathcal{M}_n(\mathbb{R})}. \end{cases}$

Donc, tous les termes $\binom{\nu(M) + \nu(N)}{k} M^k N^{\nu(M) + \nu(N) - k - 1}$ de la somme précédente sont nuls, d'où $(M + N)^{\nu(M) + \nu(N)} = 0_{\mathcal{M}_n(\mathbb{R})}$, ce qui prouve la nilpotence de $M + N$ et que $\nu(M) + \nu(N) - 1 \geq \nu(M + N)$.

⑦ (a) Soient $N \in \mathcal{N}_n(\mathbb{R})$ et M semblable à N . Alors il existe une matrice $P \in \text{GL}_n(\mathbb{R})$, telle que $M = PNP^{-1}$. On a donc, pour tout $k \in \mathbb{N}$,

$$M^k = (PNP^{-1})^k = PN^kP^{-1} \begin{cases} = 0 & \text{si } k \geq \nu(N), \\ \neq 0 & \text{si } k < \nu(N), \end{cases}$$

par définition de $\nu(N)$. Donc M est nilpotente et $\nu(N) = \nu(M)$.

- (b) i. Soit $f(x) \in \text{Im}(f)$, où $x \in \mathbb{R}^3$. Alors $f(f(x)) = f^2(x) = 0_{\mathbb{R}^3}$, car f est nilpotent d'indice 2. D'où $\boxed{\text{Im}(f) \subset \text{Ker}(f)}$.
- ii. D'après le théorème du rang, $3 = \dim \mathbb{R}^3 = \dim \text{Ker}(f) + \dim \text{Im}(f)$. Mais d'après la question précédente, $\dim \text{Ker}(f) \geq \dim \text{Im}(f)$, donc les seules possibilités sont $(\dim \text{Ker}(f), \dim \text{Im}(f)) \in \{(3, 0); (2, 1)\}$. Le cas $\dim \text{Ker}(f) = 3$, implique que $\text{Ker}(f) = \mathbb{R}^3$ et donc que $f = 0$, ce qui est absurde parce que $\nu(f) = 2$.
Il ne reste plus que $\boxed{(\dim \text{Ker}(f), \dim \text{Im}(f)) = (2, 1)}$.
- iii. Prenons un vecteur $x \in E$. Alors $f(x) \in \text{Im}(f) \subset \text{Ker}(f)$. Complétons $\{f(x)\}$ en une base $\{u(x), y\}$ de $\text{Ker}(f)$. Posons alors $\boxed{\mathcal{B}' = (f(x), y, x)}$. On a alors

$$\boxed{\text{Mat}(f, \mathcal{B}') = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}}.$$

- (c) Il suffit de montrer la réciproque de la question précédente.

Si N est semblable à $\begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$, alors il existe $p \in \text{GL}_n(\mathbb{R})$, tel que $N = P \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} P^{-1}$.

On obtient que $N^2 = P \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}^2 P^{-1}$, et donc que $\boxed{N^2 = 0}$ et N est de rang 1, car le produit par des matrices inversibles représente des opérations sur les lignes ou les colonnes, et ne modifie donc pas le rang. Donc $\boxed{N \neq 0}$.

Ce qui prouve bien que $\boxed{N \text{ est nilpotente d'indice de nilpotence } 2}$.

PARTIE C - UNE MATRICE ALÉATOIRE... ET NILPOTENTE ?

- (8) Comme $X_i \sim \mathcal{B}(p)$, alors $\boxed{X_i(\Omega) = \{0, 1\}}$, $\boxed{\mathbb{E}(X_i) = p}$ et $\boxed{\mathbb{V}(X_i) = p(1-p)}$.

- (9) On a $N = \begin{pmatrix} X_1 & X_2 & X_3 \\ X_1 & X_2 & X_3 \\ X_1 & X_2 & X_3 \end{pmatrix}$. Comme les trois lignes sont égales, alors $\boxed{\text{rg}(N) \in \{0, 1\}}$. On a

$$\mathbb{P}(\text{rg}(N) = 1) = \mathbb{P}((X_1 = 1) \cup (X_2 = 1) \cup (X_3 = 1)) = 1 - \mathbb{P}((X_1 = 0) \cap (X_2 = 0) \cap (X_3 = 0)).$$

Or les variables X_i sont indépendantes, donc $\mathbb{P}(\text{rg}(N) = 1) = 1 - \mathbb{P}(X_1 = 0) \mathbb{P}(X_2 = 0) \mathbb{P}(X_3 = 0) = \boxed{1 - p^3}$.

- (10) On a trace $M = X_1 + X_2 + X_3$. C'est la somme de trois variable aléatoires de Bernoulli de paramètre p , indépendantes, donc $\boxed{\text{trace } M \sim \mathcal{B}(3, p)}$.
On a donc $\mathbb{E}(\text{trace } M) = 3p$ et $\mathbb{V}(\text{trace } M) = 3p(1-p)$.

- (11) On a $N^2 = \text{trace}(N) N$. Donc $N \in \mathcal{N}_3(\mathbb{R})$, si et seulement si $\text{trace}(N) = 0$.

$$\mathbb{P}(N \in \mathcal{N}_3(\mathbb{R})) = \mathbb{P}(\text{trace}(M) = 0) = \boxed{(1-p)^3},$$

d'après la question 10.

PARTIE D - RACINES CARRÉES D'UNE MATRICE NILPOTENTE

- (12) $\text{trace } A = 0$, $\det A = 0$, et $\text{rg}(A) = 1$, car les trois colonnes de A sont proportionnelles et non nulles. D'après le théorème du rang, $\dim \text{Ker}(u) = \dim \mathbb{R}^3 - \text{rg}(u) = 3 - 1 = \boxed{2}$.

- (13) On a $u(e_1) = (1, 2, 1)$ et $\text{Im } u$ est de dimension 1, donc $\boxed{(1, 2, 1) \text{ génère } \text{Im } u}$.

De plus, $u(e_2 - 3e_1) = u(-3, 1, 0) = (0, 0, 0)$ donc $e_2 - 3e_1 = (-3, 1, 0) \in \text{Ker } u$. De plus, comme la troisième coordonnée de $(-3, 1, 0)$ est nulle et pas celle de $u(e_1)$, il ne sont pas colinéaires. On en déduit qu'ils forment une famille libre de $\text{Ker } u$.

Or $\text{Ker } u$ est de dimension 2, donc la famille $\boxed{\{u(e_1), e_2 - 3e_1\}}$ est libre maximale et est donc une base de $\text{Ker } u$.

- (14) On doit juste vérifier que e_1 n'est pas dans le plan engendré par $\{u(e_1), e_2 - 3e_1\}$. Si c'était le cas, il existerait une combinaison linéaire de ces deux vecteurs qui soit e_1 . Comme les deux dernières coordonnées de e_1 sont nulles, cela impliquerait que les deux scalaires soient nuls, ce qui est absurde, car e_1 n'est pas le vecteur nul. Donc $(u(e_1), e_2 - 3e_1, e_1)$

est une famille libre de 3 vecteurs dans \mathbb{R}^3 de dimension 3, donc c'est une base de \mathbb{R}^3 .
De plus,

$$u(u(e_1)) = 0_{\mathbb{R}^3}, \quad u(e_2 - 3e_1) = 0_{\mathbb{R}^3},$$

donc $\text{Mat}(u, \mathcal{C}) = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$.

15) On a

$$P_{\mathcal{C} \rightarrow \mathcal{B}_3} := \text{Mat}(\text{Id}, \mathcal{C}, \mathcal{B}_3) = \begin{pmatrix} 1 & -3 & 1 \\ 2 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}. \quad \text{et}$$

$$P_{\mathcal{B}_3 \rightarrow \mathcal{C}} = P_{\mathcal{C} \rightarrow \mathcal{B}_3}^{-1} = \frac{1}{\det P_{\mathcal{C} \rightarrow \mathcal{B}_3}} (\text{com} P_{\mathcal{C} \rightarrow \mathcal{B}_3})^\top = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & -2 \\ 1 & 3 & -7 \end{pmatrix}.$$

On a l'identité $\text{Mat}(u, \mathcal{C}) = P_{\mathcal{B}_3 \rightarrow \mathcal{C}} A P_{\mathcal{C} \rightarrow \mathcal{B}_3}$.

16) On a $RA = R R^2 = R^3 = R^2 R = AR$, donc A et R commutent. On a donc $\rho \circ u = u \circ \rho$.

De plus, si $x \in \text{Ker } u$, $u \circ \rho(x) = \rho \circ u(x) = 0_{\mathbb{R}^3}$, donc $\rho(x) \in \text{Ker}(u)$
et si $u(y) \in \text{Im } u$, $\rho(u(y)) = \rho \circ u(y) = u \circ \rho(y) = u(\rho(y)) \in \text{Im } u$.

Donc $\text{Im } u$ et $\text{Ker } u$ sont stables par R .

17) a) Comme $\text{Im } u$ est stable par ρ , alors $\rho(u(e_1)) = \lambda u(e_1)$, pour un certain $\lambda \in \mathbb{R}$. Donc $0_{\mathbb{R}^3} = u^2(e_1) = \rho^2(u(e_1)) = \lambda^2 u(e_1)$. Donc $\lambda = 0$ et donc $a = b = c = 0$.

b) Posons $v = e_2 - 3e_1$. $\text{Ker } u = \text{Vect}(u(e_1), v)$ est stable par ρ donc $u(v) \in \text{Vect}(u(e_1), v)$ et en lisant les coefficient dans R' , on a $\rho(v) = du(e_1) + ev$. Alors

$$\rho^2(v) = d\rho(u(e_1)) + e\rho(v) = e\rho(v) = deu(e_1) + e^2v = 0$$

Puisque $(u(e_1), v)$ est libre, $de = e^2 = 0$ donc $e = 0$ et $\rho(v) = du(e_1)$.

c) En utilisant les coefficient de R' , on a $\rho(e_1) = gu(e_1) + hv + i e_1$. Alors

$$\rho^2(e_1) = u(e_1) = i\rho(e_1) + g\rho(u(e_1)) + h\rho(v) = i(i e_1 + gu(e_1) + hv) + hdu(e_1) = i^2 e_1 + (ig + hd)u(e_1) + ihv.$$

Donc

$$i^2 e_1 + (ig + hd - 1)u(e_1) + ihv = 0$$

La famille $(e_1, u(e_1), v)$ est libre donc ces trois coefficients sont nuls.

$$\begin{cases} i^2 = 0 \\ ig + hd - 1 = 0 \\ ih = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} i = 0 \\ hd = 1 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} i=0 \\ h=1/d \end{cases}, \text{ si } d \neq 0$$

18) On en déduit finalement qu'il existe $d \neq 0$ et $g \in \mathbb{R}$ tels que

$$\begin{cases} \rho(u(e_1)) = 0 \\ \rho(v) = du(e_1) \\ \rho(e_1) = gu(e_1) + d^{-1}v \end{cases} \Rightarrow R' = \text{Mat}_{\mathcal{B}}(\rho) = \begin{pmatrix} 0 & d & g \\ 0 & 0 & d^{-1} \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}.$$

Donc l'ensemble des racines carrées de A est

$$\left\{ P \begin{pmatrix} 0 & d & g \\ 0 & 0 & d^{-1} \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} P^{-1} \mid d \in \mathbb{R}^*, g \in \mathbb{R} \right\}.$$

où $P = P_{\mathcal{C} \rightarrow \mathcal{B}_3}$ est la matrice de passage définie à la question 15.