

**Question de cours.** Soit  $E$  un espace vectoriel complexe hermitien et  $f$  un endomorphisme linéaire de  $E$  qui commute avec son adjoint  $f^*$ .

1. Montrer que  $f$  et  $f^*$  ont un vecteur propre unitaire  $u$  commun.
2. Montrer que l'orthogonal,  $F = u^\perp$ , de  $u$  est invariant par  $f$  et son adjoint  $f^*$ .

**Exercice I.** Soit  $E$  un espace vectoriel de dimension 6 et  $u \in \text{End}(E)$  un endomorphisme tel que

$$P_u(X) = (X - 2)^6, \quad \deg(m_u(X)) = 3$$

1. L'endomorphisme  $u$  est-il diagonalisable ? trigonalisable ?
2. Préciser le polynôme minimal  $m_u(X)$ .
3. Considérons les noyaux  $K_i := \ker [(u - 2\text{id}_E)^i]$ ,  $i \in \mathbb{N}^*$ . Préciser  $K_i$  pour  $i \geq 3$  et justifier votre réponse.
4. Décrire un algorithme qui, en fonction de  $K_1$ ,  $K_2$  et  $K_3$ , donne une base de  $E$  pour laquelle la matrice de  $u$  est sous forme normale de JORDAN.
5. Donner les formes normales de JORDAN possibles pour  $u$  et préciser dans chaque cas les dimensions de  $K_1$ ,  $K_2$  et  $K_3$ .

**Exercice II.** Soit  $A$  et  $B$  deux matrices. Dans chacun des cas dire si la condition proposée implique ou non que  $A$  et  $B$  sont semblables. Justifier votre réponse par une démonstration ou un contre-exemple.

1.  $A, B \in M_2(\mathbb{R})$ ,  $\det A = \det B$  et  $\text{tr } A = \text{tr } B$  ;
2.  $A, B \in M_3(\mathbb{C})$ ,  $P_A(X) = P_B(X)$  et  $m_A(X) = m_B(X)$  ;
3.  $A, B \in O_2(\mathbb{R})$  et  $\text{tr } A = \text{tr } B$  ;
4.  $A, B \in O_2(\mathbb{R})$ ,  $\det A = \det B$  et  $\text{tr } A = \text{tr } B$  ;
5.  $A, B \in \text{SO}_3(\mathbb{R})$ ,  $\text{tr } A = \text{tr } B$  ;
6.  $A, B \in O_4(\mathbb{R})$ ,  $\det A = \det B$  et  $\text{tr } A = \text{tr } B$  ;
7.  $A, B \in U_2(\mathbb{C})$ ,  $\det A = \det B$  et  $\text{tr } A = \text{tr } B$  ;

**Exercice III.** 1. Soit  $M$  une matrice réelle  $6 \times 6$  découpée en blocs  $2 \times 2$  :  $M =$

$$\begin{pmatrix} R_\theta & I_2 & 0 \\ 0 & R_\theta & I_2 \\ 0 & 0 & R_\theta \end{pmatrix}, \quad \text{où } R_\theta \text{ est la matrice de la rotation d'angle } \theta. \text{ Déterminer la forme}$$

normale de JORDAN complexe de  $M$  (on distinguera les cas  $\theta = 0[\pi]$  et  $\theta \neq 0[\pi]$ ).

2. Soit  $U$  une matrice réelle telle que  $P_U(X) = m_U(X) = (X^2 - 2X \cos \theta + 1)^3$  avec  $\theta \neq 0[\pi]$ . Montrer que  $M$  et  $U$  sont semblables.