

Programme de colle - Semaine 28

Notation

On adoptera les principes suivants pour noter les étudiants :

- × si l'étudiant sait répondre à la question de cours, il aura une note > 8 .
- × si l'étudiant ne sait pas répondre à la question de cours ou s'il y a trop d'hésitations, il aura une note ≤ 8 .

Questions de cours

- **Calcul de somme**

On demandera à l'étudiant de démontrer qu'une ou plusieurs séries convergent et calculer leur somme.

- **Nature d'une série**

On demandera à l'étudiant d'étudier la nature d'une ou plusieurs séries (sans calcul de somme en cas de convergence)

- **Comparaison série - intégrale**

On demandera à l'étudiant d'effectuer une comparaison série-intégrale dans un cas pratique.

- **Décomposition en supplémentaire adaptée à un projecteur**

Soit E un \mathbb{K} -espace vectoriel.

Soit p un projecteur de E .

Alors : $E = \text{Im}(p) \oplus \text{Ker}(p)$.

Démonstration.

Soit $x \in E$. On procède par analyse-synthèse.

- **Analyse.**

Supposons qu'il existe $(v, w) \in E^2$ tel que :

× $v \in \text{Im}(p)$. Il existe donc $u \in E$ tel que : $v = p(u)$.

× $w \in \text{Ker}(p)$. Ainsi : $p(w) = 0_E$.

× $x = v + w$.

On remarque :

$$\begin{aligned}
 p(x) &= p(v + w) \\
 &= p(v) + p(w) && \text{(car } p \text{ est linéaire)} \\
 &= p(p(u)) + 0_E && \text{(par définition de } v \text{ et } w) \\
 &= (p \circ p)(u) \\
 &= p(u) && \text{(car, comme } p \text{ est un} \\
 & && \text{projecteur : } p \circ p = p) \\
 &= v
 \end{aligned}$$

On obtient :

$$\begin{cases} v + w = x \\ v = p(x) \end{cases} \quad (*)$$

Or :

$$(*) \stackrel{L_1 \leftarrow L_1 - L_2}{\iff} \begin{cases} w = x - p(x) \\ v = p(x) \end{cases}$$

• **Synthèse.**

On note :

$$\begin{cases} v_0 = p(x) \\ w_0 = x - p(x) \end{cases}$$

× Tout d'abord : $v_0 = p(x) \in \text{Im}(p)$.

× Ensuite :

$$\begin{aligned} p(w_0) &= p(x - p(x)) \\ &= p(x) - p(p(x)) \quad (\text{car } p \text{ est linéaire}) \\ &= p(x) - (p \circ p)(x) \\ &= p(x) - p(x) \quad (\text{car } p \text{ est un projecteur}) \\ &= 0_E \end{aligned}$$

Donc : $w_0 \in \text{Ker}(p)$.

× Enfin : $v_0 + w_0 = \cancel{p(x)} + (x - \cancel{p(x)}) = x$.

□

• **Décomposition en supplémentaire adaptée à une symétrie**

Soit E un \mathbb{K} -espace vectoriel.

Soit s une symétrie de E .

Alors : $E = \text{Ker}(s - \text{id}_E) \oplus \text{Ker}(s + \text{id}_E)$.

Démonstration.

Soit $x \in E$. On procède par analyse-synthèse.

• **Analyse.**

Supposons qu'il existe $(u, v) \in E^2$ tel que :

× $u \in \text{Ker}(s - \text{id}_E)$. Ainsi : $(s - \text{id}_E)(u) = 0_E$. Autrement dit : $s(u) = u$.

× $v \in \text{Ker}(s + \text{id}_E)$. Ainsi : $(s + \text{id}_E)(v) = 0_E$. Autrement dit : $s(v) = -v$.

× $x = u + v$.

On remarque :

$$\begin{aligned} (s - \text{id}_E)(x) &= (s - \text{id}_E)(u + v) \\ &= (s - \text{id}_E)(u) + (s - \text{id}_E)(v) \quad (\text{car } s - \text{id}_E \text{ est linéaire}) \\ &= 0_E + s(v) - v \quad (\text{car } : u \in \text{Ker}(s - \text{id}_E)) \\ &= -2 \cdot v \quad (\text{car } : v \in \text{Ker}(s + \text{id}_E)) \end{aligned}$$

De même :

$$\begin{aligned}(s + \text{id}_E)(x) &= (s + \text{id}_E)(u + v) \\ &= (s + \text{id}_E)(u) + (s + \text{id}_E)(v) \quad (\text{car } s + \text{id}_E \text{ est linéaire}) \\ &= s(u) + u + 0_E \quad (\text{car } : v \in \text{Ker}(s + \text{id}_E)) \\ &= 2 \cdot u \quad (\text{car } : u \in \text{Ker}(s - \text{id}_E))\end{aligned}$$

On obtient :

$$\begin{cases} u &= \frac{1}{2} \cdot (s + \text{id}_E)(x) \\ v &= -\frac{1}{2} \cdot (s - \text{id}_E)(x) \end{cases}$$

• **Synthèse.**

On note :

$$\begin{cases} u_0 &= \frac{1}{2} \cdot (s + \text{id}_E)(x) \\ v_0 &= -\frac{1}{2} \cdot (s - \text{id}_E)(x) \end{cases}$$

× Tout d'abord :

$$\begin{aligned}(s - \text{id}_E)(u_0) &= (s - \text{id}_E) \left(\frac{1}{2} \cdot (s + \text{id}_E)(x) \right) \\ &= \frac{1}{2} \cdot (s - \text{id}_E) \circ (s + \text{id}_E)(x) \quad (\text{car } s - \text{id}_E \text{ est linéaire}) \\ &= \frac{1}{2} \cdot (s^2 - \text{id}_E)(x) \quad (\text{car } s \text{ et } \text{id}_E \text{ commutent}) \\ &= \frac{1}{2} \cdot 0_E \quad (\text{car, comme } s \text{ est une} \\ &\quad \text{symétrie : } s \circ s = \text{id}_E) \\ &= 0_E\end{aligned}$$

Donc : $u_0 \in \text{Ker } s - \text{id}_E$.

× Ensuite :

$$\begin{aligned}(s + \text{id}_E)(v_0) &= (s + \text{id}_E) \left(-\frac{1}{2} \cdot (s - \text{id}_E)(x) \right) \\ &= -\frac{1}{2} \cdot (s + \text{id}_E) \circ (s - \text{id}_E)(x) \quad (\text{car } s + \text{id}_E \text{ est linéaire}) \\ &= -\frac{1}{2} \cdot (s^2 - \text{id}_E)(x) \quad (\text{car } s \text{ et } \text{id}_E \text{ commutent}) \\ &= -\frac{1}{2} \cdot 0_E \quad (\text{car, comme } s \text{ est une} \\ &\quad \text{symétrie : } s \circ s = \text{id}_E) \\ &= 0_E\end{aligned}$$

Donc : $v_0 \in \text{Ker } s + \text{id}_E$.

× Enfin :

$$u_0 + v_0 = \frac{1}{2} \cdot (s + \text{id}_E)(x) - \frac{1}{2} \cdot (s - \text{id}_E)(x) = \frac{1}{2} \cdot \cancel{s(x)} + \frac{1}{2} \cdot x - \frac{1}{2} \cdot \cancel{s(x)} + \frac{1}{2} \cdot x = x$$

□

Connaissances exigibles

Série

- Définitions : série, terme général, somme partielle convergence d'une série, divergence d'une série, somme d'une série en cas de série convergente, nature d'une série
- Convergence de séries à valeurs complexes
- Reste d'une série convergente
- Condition nécessaire de convergence d'une série, définition de série grossièrement divergente
- Série télescopique : définition, équivalence entre la convergence d'une suite et de sa série télescopique associée
- Séries usuelles : $\sum z^n$, $\sum n z^{n-1}$, $\sum n(n-1) z^{n-2}$, $\sum \frac{z^n}{n!}$, $\sum \frac{1}{n^\alpha}$
- Comparaison série-intégrale
- Cas particulier des séries à termes positifs / négatifs :
 - × (S_n) majorée $\Rightarrow \sum u_n$ converge
 - × (S_n) non majorée $\Rightarrow S_n \xrightarrow[n \rightarrow +\infty]{} +\infty$
 - × critère de comparaison des SATP
 - × critère d'équivalence des SATP
 - × critère de négligeabilité des SATP
 - × critère de domination des SATP
- Convergence absolue d'une série numérique : définition, inégalité triangulaire, utilisation du critère de domination pour démontrer l'absolue convergence d'une série
- Propriétés algébriques des séries convergentes
- Formule de Stirling

Applications linéaires et représentations matricielles

- Matrice colonne associée à un vecteur et isomorphisme de représentation
- Matrice de passage : définition, propriétés
- Matrice associée à une application linéaire et isomorphisme de représentation
- Formule de changement de bases
- Noyau d'une matrice :
 - × définition
 - × lien entre $\text{Ker}(f)$ et $\text{Ker}(\text{Mat}_{\mathcal{B}}(f))$
- Composée d'applications linéaires et produit matriciel
- Réciproque d'une application linéaire et inverse d'une matrice
- Image d'une matrice :
 - × définition
 - × rang d'une matrice : définition et propriétés
 - × $\text{rg}(f) = \text{rg}(\text{Mat}_{\mathcal{B}}(f))$
 - × f bijectif $\Leftrightarrow \text{Mat}_{\mathcal{B}}(f)$ inversible
- Matrices par blocs et sous-espaces stables :
 - × définition de sous-espace stable
 - × lien entre sous-espaces stables et représentation matricielle par blocs en dimension finie
 - × exemples de sous-espaces stables
 - × matrice dans une base adaptée à des supplémentaires stables

- Projecteurs et symétries :
 - × définitions
 - × propriétés : équations fonctionnelles, supplémentarité, représentations matricielles par blocs dans des bases adaptées



On sanctionnera fortement les points suivants :

- × toute confusion d'objets,
- × toute confusion variable libre / liée (ou muette),
- × tout oubli d'introduction de variable (cela rejoint le point précédent),
- × toute erreur de logique (absence ou erreur de connecteur logique par exemple),
- × tout manque de réflexe dans l'utilisation des structures de démonstration.