

SPÉCIALE MP* : CORRIGÉ DU DEVOIR SURVEILLÉ

PARTIE I 69

Quelques propriétés de l'exponentielle de matrice

I.1. a. C'est un résultat du cours, la série converge absolument car, par récurrence, on a $\frac{\|A^k\|}{k!} \leq \frac{\|A\|^k}{k!}$ terme général d'une série convergente de somme $e^{\|A\|}$. Comme $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ est complet en tant qu'espace vectoriel normé de dimension finie sur \mathbb{R} , cette série converge. **2**

b. En reprenant l'inégalité ci-dessus, $\frac{\|A^k\|}{k!} \leq \frac{\|A\|^k}{k!}$, et on a $\left\| \sum_{k=0}^N \frac{A^k}{k!} \right\| \leq \sum_{k=0}^N \frac{\|A\|^k}{k!}$, grâce à l'inégalité triangulaire. Comme chacune de ces quantités admet une limite en $+\infty$, on a bien, vu la continuité de la norme,

$$\|\exp A\| \leq \exp \|A\|. \quad \text{2}$$

c. On écrit $B \sum_{k=0}^N \frac{A^k}{k!} = \sum_{k=0}^N B \frac{A^k}{k!}$ et comme le produit matriciel est continu, on peut prendre la limite de part et d'autre de cette égalité. Conclusion :

$$B \exp A = \sum_{k=0}^{+\infty} \frac{1}{k!} B A^k. \quad \text{2}$$

Si $A_1 = P A_2 P^{-1}$ alors on sait que $A_1^k = P A_2^k P^{-1}$ d'où, par continuité du produit matriciel

$$\exp A_1 = \sum_{k=0}^{+\infty} P \frac{A_2^k}{k!} P^{-1} = P \exp A_2 P^{-1}$$

donc $\exp A_1$ et $\exp A_2$ sont semblables. **2**

I.2. On a immédiatement $\exp D = \begin{pmatrix} e & 0 & 0 \\ 0 & e^2 & 0 \\ 0 & 0 & e^3 \end{pmatrix}$ **0**

On remarque ensuite que $F^3 = 0$ d'où

$$\exp F = I_3 + F + \frac{1}{2} F^2 = D = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1/2 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}. \quad \text{2}$$

Enfin, comme $E = \exp F \cdot D \cdot \exp(-F)$ on a

$$\exp E = \exp F \cdot \exp D \cdot \exp(-F) = \begin{pmatrix} e & e^2 - e & \frac{e^3}{2} - e^2 + \frac{e}{2} \\ 0 & e^2 & e^3 - e^2 \\ 0 & 0 & e^3 \end{pmatrix} \quad \text{2}$$

Vu que $\exp(-F) \neq I_3$, $\exp E \neq \exp F \cdot \exp D$.

Conclusion : F et D ne commutent pas et $\exp(F + D) = \exp E \neq \exp F \cdot \exp D$; on a un contre-exemple. **2**

I.3. a. La série donnant $f_A(x)$ converge normalement sur tout intervalle $[-a, a]$ de \mathbb{R} , sa somme définit bien une fonction continue de \mathbb{R} dans $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ **3**

On pouvait aussi utiliser la composée des deux applications continues : $x \mapsto xA$ et $B \mapsto \exp B$.

b. On peut effectivement intégrer terme à terme grâce à la convergence normale. . . **2**
On aura alors :

$$A \int_0^x f_A(t) dt = A \sum_{k=0}^{+\infty} \int_0^x \frac{t^k}{k!} A^k dt = \sum_{k=0}^{+\infty} \frac{A^{k+1} x^{k+1}}{(k+1)!} = f_A(x) - I_n. \quad \mathbf{2}$$

En réécrivant cette égalité on a $f_A(x) = I_n + A \int_0^x f_A(t) dt$, ce qui permet d'affirmer que f_A est dérivable (car f_A est continue et l'intégrale d'une fonction continue est dérivable) et que $f'_A(x) = Af_A(x)$ **1**

Par une récurrence immédiate, on prouve alors que f est de classe \mathcal{C}^n pour tout n et que $f_A^{(n)}(x) = A^n f_A(x)$ **0**

I.4. a. Un calcul rapide nous donne $(C_\theta)^{2n} = (-1)^n \theta^{2n} I_2$ et $(C_\theta)^{2n+1} = (-1)^n \theta^{2n+1} J_2$ où $J_2 = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix}$, on aura alors

$$\sum_{k=0}^{2N+1} \frac{1}{k!} (C_\theta)^k = \sum_{n=0}^N (-1)^n \frac{\theta^{2n}}{(2n)!} I_2 + \sum_{n=0}^N (-1)^n \frac{\theta^{2n+1}}{((2n+1)!)} J_2$$

ce qui donne, par passage à la limite (toutes les quantités écrites ci-dessus ont une limite) :

$$\exp C_\theta = \cos \theta I_2 + \sin \theta J_2 = \begin{pmatrix} \cos \theta & \sin \theta \\ -\sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix} \quad \mathbf{3}$$

matrice de la rotation $-\theta$.

On peut tout de suite conclure que l'application $A \mapsto \exp A$ de $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ dans $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ n'est pas injective. En effet, pour $n \geq 3$, il suffit de prendre $A_\theta = \begin{pmatrix} C_\theta & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$, dans ce

cas $\exp(A_\theta) = \begin{pmatrix} \exp(C_\theta) & 0 \\ 0 & I_{n-2} \end{pmatrix}$ et $\exp(A_{\theta+2\pi}) = \exp(A_\theta)$ **1**

b. $\exp(A) - I_n$ peut s'écrire $A(I_n + S_A)$ avec $S_A = \sum_{k=2}^{+\infty} \frac{1}{k!} A^{k-1}$ **1**
d'où

$$\begin{aligned} \|S_A\| &\leq \sum_{k=2}^{+\infty} \frac{1}{k!} \|A\|^{k-1} = \sum_{k=1}^{+\infty} \frac{a^k}{(k+1)!} \\ &\leq \sum_{k=1}^{+\infty} \frac{a^k}{k!} = e^a - 1 \end{aligned}$$

où on a posé $a = \|A\|$. Comme $e^t - 1 < 1$ pour $t < \ln 2$, on en déduit l'existence d'un réel $\alpha = \ln 2 > 0$ tel que $\|A\| < \alpha$ implique $\|S_A\| < 1$ **3**

c. Là encore, c'est un résultat du cours. **2**

d. Si $\exp M = I_n$ on a $M(I_n + S_M) = 0$ et comme $\|S_M\| < \alpha$, la matrice $I_n + S_M$ est inversible et donc $M = 0$. La réciproque est immédiate car $\exp 0 = I_n$ **2**

I.5. a. Comme g_k est une fonction polynomiale en x , elle est bien entendu dérivable. ... 2

On a alors $g'_1(x) = H$, puis, comme $g_k(x) = (B + xH)g_{k-1}(x)$, on en déduit que $g'_k(x) = Hg_{k-1}(x) + (B + xH)g'_{k-1}(x)$, d'où

$$g'_2(x) = H(B+xH) + (B+xH)H, \quad g'_3(x) = H(B+xH)^2 + (B+xH)H(B+xH) + (B+xH)^2H \quad \text{1}$$

et, par une récurrence immédiate :

$$g'_k(x) = \sum_{h=1}^k (B + xH)^{h-1} H (B + xH)^{k-h}. \quad \text{4}$$

b. On a

$$\|g'_k(x)\| \leq \sum_{h=1}^k (\|B\| + x\|H\|)^{h-1} \cdot \|H\| \cdot (\|B\| + x\|H\|)^{k-h} = k\|H\| \cdot (\|B\| + x\|H\|)^{k-1}$$

pour $x \geq 0$. On utilise alors l'inégalité des accroissements finis :

$$\|(B + H)^k - B^k\| \leq k\|H\| \cdot (\|B\| + \|H\|)^{k-1}. \quad \text{3}$$

I.6. a. Comme $T(A, x) = \frac{1}{x^2} \left(\sum_{k=2}^{+\infty} \frac{x^k A^k}{k!} \right) = \sum_{k=0}^{+\infty} \frac{x^k A^{k+2}}{(k+2)!}$ est la somme d'une série de fonc-

tions continues qui converge normalement sur tout intervalle $[-a, a]$. $x \mapsto T(A, x)$ se prolonge bien par continuité en 0 en posant $T(A, 0) = \frac{1}{2}A^2$ 2

Il suffit d'utiliser la formule de Taylor avec reste intégral à l'ordre 2, appliquée à la fonction $f_A(x) = \exp(xA)$. On a $\exp(xA) = I_n + xA + x^2 A^2 \int_0^1 (1-t) \exp(txA) dt$, d'où $T(A, x) = A^2 \int_0^1 (1-t) \exp(txA) dt$ 3

et

$$\begin{aligned} \|T(A, x)\| &\leq \|A\|^2 \int_0^1 (1-t) \|\exp(tx)\| dt \leq \|A\|^2 \int_0^1 (1-t) \exp(tx\|A\|) dt \\ &\leq \|A\|^2 \int_0^1 (1-t) \exp(x\|A\|) dt = \frac{1}{2} \|A\|^2 \exp(x\|A\|) \end{aligned} \quad \text{1}$$

b. On a $\exp\left(\frac{1}{k}A\right) - \frac{1}{k^2}T\left(A, \frac{1}{k}\right) = I_n + \frac{1}{k}A$ et $\left(\exp\left(\frac{1}{k}A\right)\right)^k = \exp A$ d'où

$$\left(I_n + \frac{1}{k}A\right)^k - \exp A = \left(\exp\left(\frac{1}{k}A\right) - \frac{1}{k^2}T\left(A, \frac{1}{k}\right)\right)^k - \left(\exp\left(\frac{1}{k}A\right)\right)^k. \quad \text{1}$$

Avec $B = \exp\left(\frac{1}{k}A\right)$ et $H = -\frac{1}{k^2}T\left(A, \frac{1}{k}\right)$ alors, la formule du I.5.b. donne

$$\begin{aligned} \left\| \left(I_n + \frac{1}{k}A\right)^k - \exp A \right\| &\leq \frac{1}{k} \left\| T\left(A, \frac{1}{k}\right) \right\| \left[\exp\left(\frac{1}{k}\|A\|\right) + \frac{1}{k^2} \left\| T\left(A, \frac{1}{k}\right) \right\| \right]^{k-1} \\ &\leq \frac{1}{2k} \|A\|^2 \exp\left(\frac{1}{k}\|A\|\right) \left[\exp\left(\frac{1}{k}\|A\|\right) + \frac{1}{2k^2} \|A\|^2 \exp\left(\frac{1}{k}\|A\|\right) \right]^{k-1} \\ &\leq \frac{1}{2k} \|A\|^2 \exp\left(\frac{1}{k}\|A\|\right) \cdot \exp\left(\frac{k-1}{k}\|A\|\right) \left[1 + \frac{1}{2k^2} \|A\|^2 \right]^{k-1} \\ &\leq \frac{1}{2k} \|A\|^2 \exp(\|A\|) \left[1 + \frac{1}{2k^2} \|A\|^2 \right]^{k-1}. \end{aligned}$$

En prenant le logarithme, on prouve facilement que $\lim_{k \rightarrow +\infty} \left(1 + \frac{1}{2k^2} \|A\|^2\right)^{k-1} = 1$
 d'où l'on déduit :

$$\lim_{k \rightarrow +\infty} \left\| \left(I_n + \frac{1}{k} A\right)^k - \exp A \right\| = 0$$

ce qui donne $\lim_{k \rightarrow +\infty} \left(I_n + \frac{1}{k} A\right)^k = \exp A$ **5**

Remarque : Il est beaucoup plus facile de prouver ce résultat en utilisant une convergence normale comme on a pu le faire en cours...

c. $A \mapsto \det A$ est une fonction polynomiale des a_{ij} , elle est donc continue. **1**

Ensuite, vu que l'application $X \mapsto \det X$ est continue

$$\begin{aligned} \det \exp(A) &= \det \lim_{k \rightarrow +\infty} \left(I_n + \frac{1}{k} A\right)^k = \lim_{k \rightarrow +\infty} \det \left(I_n + \frac{1}{k} A\right)^k \\ &= \lim_{k \rightarrow +\infty} \left(1 + \frac{1}{k} \operatorname{Tr}(A) + O\left(\frac{1}{k^2}\right)\right)^k = \exp(\operatorname{Tr}(A)) \text{ (prendre le log)}. \end{aligned}$$

On en déduit que $\det \exp(A) = \exp(\operatorname{Tr}(A))$ **3**

I.7. a. Avec l'égalité $\exp(xM) = I_n + xM + x^2T(M, x)$ appliquée à A et B on obtient

$$U(A, B; x) = T(A, x) + T(B, x) + AB + x[AT(B, x) + T(A, x)B] + x^2T(A, x)T(B, x)$$

et, comme toutes les quantités du membre de gauche ont une limite en 0, on peut passer à la limite lorsque $x \rightarrow 0$:

$$\lim_{x \rightarrow 0} U(A, B; x) = \lim_{x \rightarrow 0} T(A, x) + \lim_{x \rightarrow 0} T(B, x) + AB = \frac{1}{2}(A^2 + B^2) + AB. \quad \mathbf{2}$$

Pour terminer on applique la formule de Taylor avec le reste intégral à la fonction $g(t) = \exp(txA) \exp(txB)$ à l'ordre 2 d'où, comme $g'(t) = x[Ae^{txA}e^{txB} + e^{txA}Be^{txB}]$ et $g''(t) = x^2[A^2e^{txA}e^{txB} + 2Ae^{txA}Be^{txB} + B^2e^{txA}e^{txB}]$

$$g(t) = I + x(A + B) + x^2 \int_0^1 (1-t)[A^2e^{txA}e^{txB} + 2Ae^{txA}Be^{txB} + B^2e^{txA}e^{txB}] dt$$

et en conclusion

$$\|U(A, B; x)\| \leq \frac{1}{2}(\|A\| + \|B\|)^2 e^{x(\|A\| + \|B\|)} \quad \mathbf{3}$$

b. On écrit que

$$P_k = \left[I_n + \frac{1}{k}(A + B) + \frac{1}{k^2}U\left(A, B; \frac{1}{k}\right) \right]^k - \left[I_n + \frac{1}{k}(A + B) \right]^k$$

et, en appliquant l'inégalité du I.5.b. à $I_n + \frac{1}{k}(A+B)$ à la place de B et $\frac{1}{k^2}U\left(A, B; \frac{1}{k}\right)$ à la place de H , on obtient

$$\|P_k\| \leq \frac{1}{k} \left\| U\left(A, B; \frac{1}{k}\right) \right\| \left[1 + \frac{1}{k}(\|A\| + \|B\|) + \frac{1}{k^2} \left\| U\left(A, B; \frac{1}{k}\right) \right\| \right]^{k-1}.$$

P_k tend alors vers 0 car il est majoré par un $O\left(\frac{1}{k}\right)$ **4**

c. On a alors immédiatement :

$$Q_k = \left(\exp \left(\frac{1}{k} A \right) \cdot \exp \left(\frac{1}{k} B \right) \right)^k \rightarrow \exp(A + B). \quad \boxed{1}$$

PARTIE II 26

Groupes à un paramètre

II.1. On sait déjà que f_A est continue de \mathbb{R} dans $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ (I.3.a.). Comme xA et yA commutent, on a $f_A(x + y) = \exp(xA + yA) = \exp(xA) \cdot \exp(yA) = f_A(x) \cdot f_A(y)$. Il suffit de prouver que $f_A(\mathbb{R}) \subset \text{GL}_n(\mathbb{R})$ pour conclure.

Or $f_A(0) = I_n$ et $f_A(x) \cdot f_A(-x) = I_n$ ce qui prouve que $f_A(x)$ est inversible pour tout x de \mathbb{R} .

f_A est bien un morphisme continu du groupe additif $(\mathbb{R}, +)$ dans $\text{GL}_n(\mathbb{R})$.

Conclusion : $f_A(\mathbb{R})$ est un groupe à un paramètre. 2

II.2. On sait que $O^+(2) = \{r_\theta, \theta \in \mathbb{R}\}$ où r_θ désigne la rotation vectorielle d'angle θ . Si on prend $A = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix}$ alors le I.4. nous permet d'affirmer que $f_A(\mathbb{R}) = O^+(2)$ et donc $O^+(2)$ est un groupe à un paramètre. 2

II.3. On définit $h_\alpha(x) = \begin{cases} (x^2 - \alpha^2)^2 & \text{si } |x| \leq \alpha \\ 0 & \text{si } |x| > \alpha \end{cases}$. C'est une fonction positive, de classe \mathcal{C}^1 sur \mathbb{R} , nulle en dehors de l'intervalle $[-\alpha, \alpha]$ (le seul problème de dérivabilité se pose a priori pour $|x| = \alpha$). On pose $I = \int_{-\alpha}^{\alpha} h(t) dt > 0$.

La fonction $g_\alpha = \frac{h_\alpha}{I}$ répond à la question. 2

Les fonctions g_α et g'_α sont continues sur $[-\alpha, \alpha]$ donc uniformément continues sur cette intervalle. Comme elles sont nulles en dehors de cet intervalle, elles sont uniformément continues sur \mathbb{R} 1

II.4. a. En développant l'expression polynomiale de g , on arrive à une expression du genre

$$\psi(t) = \sum_{k=0}^4 t^k \int_{t-\alpha}^{t+\alpha} \Phi_k(u) du$$

où les fonctions Φ_k sont continues. Ceci permet d'affirmer que $\psi(t)$ est de classe \mathcal{C}^1 comme somme et produit de fonctions de classe \mathcal{C}^1 . 4

b. On a $[t-\alpha, t+\alpha] \subset [-t_0-\alpha, t_0+\alpha]$ et $g_\alpha(t-u) = 0$ pour $u \in [-t_0-\alpha, t-\alpha] \cup [t+\alpha, t_0+\alpha]$ donc

$$\psi(t) = \int_{t-\alpha}^{t+\alpha} g_\alpha(t-u) \Phi(u) du = \int_{-t_0-\alpha}^{t_0+\alpha} g_\alpha(t-u) \Phi(u) du. \quad \boxed{2}$$

c. Si on change u en $t - u$ dans la dernière intégrale, on obtient

$$\psi(t) = \int_{-\alpha}^{\alpha} g_\alpha(u) \Phi(t-u) du$$

et comme $\Phi(t-u) = \Phi(t)\Phi(-u) = \Phi(-u+t) = \Phi(-u)\Phi(t)$ on en déduit

$$\psi(t) = M_\alpha \cdot \Phi(t) = \Phi(t) \cdot M_\alpha. \quad \boxed{2}$$

II.5. a. Vu que $\Phi(0) = I_n$ et que $\int_{-\alpha}^{\alpha} g_{\alpha}(u) du = 1$ alors

$$M_{\alpha} - I_n = \int_{-\alpha}^{\alpha} g_{\alpha}(u)[\Phi(-u) - \Phi(0)] du.$$

Comme Φ est continue en 0, on sait que $\sup_{u \in [-\alpha, \alpha]} \|\Phi(u) - \Phi(0)\| = \varepsilon(\alpha)$ tend vers 0

quand α tend vers 0.

À l'aide de l'inégalité de la norme, on obtient

$$\|M_{\alpha} - I_n\| \leq \int_{-\alpha}^{\alpha} g_{\alpha}(u) \|\Phi(-u) - \Phi(0)\| du \leq \varepsilon(\alpha)$$

et donc $\lim_{\alpha \rightarrow 0} M_{\alpha} = I_n$ **3**

b. Comme $\lim_{\alpha \rightarrow 0} M_{\alpha} = I_n$, il existe $\beta > 0$ tel que $0 < \alpha < \beta$ entraîne $\|M_{\alpha} - I_n\| < 1$ et, en écrivant $M_{\alpha} = I_n + (M_{\alpha} - I_n)$ et en utilisant le résultat du I.4.c., on en déduit que M_{α} est inversible pour $\alpha \in]0, \beta[$ **2**

On peut plus simplement utiliser la continuité du déterminant.

c. Pour $\alpha \in]0, \beta[$, $\Phi(t) = (M_{\alpha})^{-1}\psi(t)$ donc Φ est continûment dérivable. **1**

II.6. a. On dérive par rapport à u la relation $\Phi(t+u) = \Phi(t)\Phi(u)$ (Φ est de classe \mathcal{C}^1), on obtient

$$\Phi'(t+u) = \Phi(t)\Phi'(u)$$

et, avec $u = 0$,

$$\Phi'(t) = \Phi(t)\Phi'(0) = \Phi'(0)\Phi(t) = \Phi(t)A = A\Phi(t). \quad \text{..... } \mathbf{3}$$

b. $\Omega(t)$ est de classe \mathcal{C}^1 , $\Omega(0) = I_n$. Or

$$\Omega'(t) = \Phi'(t)e^{-tA} - \Phi(t)Ae^{-tA} = 0$$

donc Ω est constante et $\Phi(t) = e^{tA}$ **2**