
LYON 1999 PREMIER PROBLÈME

Problème qui ne nécessite que peu de connaissances en algèbre bilinéaire.

$n \in \llbracket 3, +\infty \llbracket$. A_n est la matrice de $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ dont le terme général $a_{i,j}$ est égal à 1 si $|i - j| = 1$ et égal à 0 sinon. Ainsi, par exemple, $A_3 = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}$ et $A_4 = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}$.

Q0 a) a et b sont deux réels. On suppose b non nul. Préciser la dimension du \mathbb{R} -espace vectoriel des suites réelles $(u_k)_{k \in \mathbb{N}}$ telles que $\forall k \in \mathbb{N}$, $u_{k+2} = a u_{k+1} + b u_k$ et en donner une base.

b) α et β sont deux réels : $\sin(\alpha) + \sin(\beta) = ??$

Q1 Montrer que A_3 est diagonalisable.

Déterminer une matrice inversible P de $M_3(\mathbb{R})$ et une matrice diagonale D de $M_3(\mathbb{R})$ telles que $A_3 = PDP^{-1}$.

Q2 Soit $\theta \in]0; \pi[$. On désigne par S_θ l'ensemble des suites réelles $(s_k)_{k \in \mathbb{N}}$ telles que $s_0 = 0$ et pour tout entier naturel k , $s_{k+2} - 2 \cos \theta s_{k+1} + s_k = 0$.

Montrer que, si la suite $(s_k)_{k \in \mathbb{N}}$ appartient à S_θ , alors pour tout entier naturel k : $s_k = s_1 \frac{\sin k\theta}{\sin \theta}$.

En déduire que S_θ est un espace vectoriel réel de dimension 1.

Q3 Soit λ une valeur propre réelle de A_n et $X = \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$ un vecteur propre associé à λ .

On note m le plus grand des réels $|x_1|, |x_2|, \dots, |x_n|$.

a) Montrer : $\begin{cases} \bullet \lambda x_1 = x_2 \\ \bullet \forall k \in \llbracket 2, n-1 \rrbracket, \lambda x_k = x_{k-1} + x_{k+1} \\ \bullet \lambda x_n = x_{n-1} \end{cases}$.

Montrer pour tout entier k de $\llbracket 1, n \rrbracket$: $|\lambda| |x_k| \leq 2m$, et en déduire $|\lambda| \leq 2$.

b) On suppose $|\lambda| < 2$. Montrer qu'il existe un unique $\theta \in]0, \pi[$ tel que $\lambda = 2 \cos \theta$.

Montrer que la suite $(s_k)_{k \in \mathbb{N}}$ de S_θ déterminée par $s_1 = x_1$ vérifie : $\begin{cases} \bullet \forall k \in \llbracket 1, n \rrbracket, s_k = x_k \\ \bullet s_{n+1} = 0 \end{cases}$.

En déduire qu'il existe un entier p de $\llbracket 1, n \rrbracket$ tel que $\theta = \frac{p\pi}{n+1}$.

Pour tout entier p de $\llbracket 1, n \rrbracket$, on note $\theta_p = \frac{p\pi}{n+1}$, $\lambda_p = 2 \cos \theta_p$ et $X_p = \begin{pmatrix} \sin \theta_p \\ \sin 2\theta_p \\ \vdots \\ \sin n\theta_p \end{pmatrix}$.

c) Soit $p \in \llbracket 1, n \rrbracket$. Montrer que λ_p est valeur propre de A_n et que X_p est un vecteur propre associé à λ_p .

d) Montrer que $\{\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n\}$ est l'ensemble de toutes les valeurs propres de A_n et que (X_1, X_2, \dots, X_n) est une base de $\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$.

Q4 Soit U_n , la matrice de $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ de terme général $u_{p,q} = \sin \frac{pq\pi}{n+1}$, $(p, q) \in \llbracket 1, n \rrbracket^2$.

Montrer que U_n est inversible et déterminer la matrice D_n de $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ telle que : $D_n = U_n^{-1} A_n U_n$.

Q5 a) Montrer pour tout couple (p, q) de $\llbracket 1, n \rrbracket^2$: $\lambda_p {}^t X_p X_q = \lambda_q {}^t X_p X_q$.

En déduire que pour tout couple (p, q) de $\llbracket 1, n \rrbracket^2$ tel que $p \neq q$, on a : $\sum_{k=0}^n \sin k\theta_p \sin k\theta_q = 0$.

b) Montrer, pour tout p de $\llbracket 1, n \rrbracket$, $\sum_{k=0}^n \cos 2k\theta_p = 0$.

En déduire que, pour tout entier p de $\llbracket 1, n \rrbracket$, on a : $\sum_{k=1}^n \sin^2 k\theta_p = \frac{n+1}{2}$.

c) En déduire $U_n^2 = \frac{n+1}{2} I_n$, puis $A_n = \frac{2}{n+1} U_n D_n U_n$.

Remarque Je ne ferai pas, dans ce qui suit, l'identification des éléments de $\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$ aux éléments de \mathbb{R}^n proposée par le texte car elle n'apporte rien ici. Le produit scalaire utilisé sera donc le produit scalaire canonique de $\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$.

Je conserverai le parti pris de ne pas parenthéser les expressions du type $\sin k\theta$.

1. A_3 est une matrice symétrique et réelle donc A_3 est diagonalisable ... A_n aussi.

Cherchons les valeurs propres de A_3 . Soit λ un réel. Déterminons une réduite de Gauss de $A_3 - \lambda I_3$.

$A_3 - \lambda I_3 = \begin{pmatrix} -\lambda & 1 & 0 \\ 1 & -\lambda & 1 \\ 0 & 1 & -\lambda \end{pmatrix}$. Les opérations $L_1 \leftrightarrow L_2$ et $L_2 \leftarrow L_2 + \lambda L_1$ donnent successivement :

$\begin{pmatrix} 1 & -\lambda & 1 \\ -\lambda & 1 & 0 \\ 0 & 1 & -\lambda \end{pmatrix}$ et $\begin{pmatrix} 1 & -\lambda & 1 \\ 0 & 1-\lambda^2 & \lambda \\ 0 & 1 & -\lambda \end{pmatrix}$. Les opérations $L_2 \leftrightarrow L_3$ et $L_3 \leftarrow L_3 + (\lambda^2 - 1)L_2$ donnent

successivement : $\begin{pmatrix} 1 & -\lambda & 1 \\ 0 & 1 & -\lambda \\ 0 & 1-\lambda^2 & \lambda \end{pmatrix}$ et $\begin{pmatrix} 1 & -\lambda & 1 \\ 0 & 1 & -\lambda \\ 0 & 0 & -\lambda(\lambda^2 - 1) + \lambda \end{pmatrix}$.

$\begin{pmatrix} 1 & -\lambda & 1 \\ 0 & 1 & -\lambda \\ 0 & 0 & -\lambda(\lambda^2 - 2) \end{pmatrix}$ est alors une réduite de Gauss de $A_3 - \lambda I_3$.

Ainsi $A_3 - \lambda I_3$ est non inversible si et seulement si $-\lambda(\lambda^2 - 2) = 0$; c'est à dire si et seulement si λ vaut 0, $\sqrt{2}$ ou $-\sqrt{2}$.

Les valeurs propres de A_3 sont donc : $\sqrt{2}$, 0 et $-\sqrt{2}$.

Cherchons les sous-espaces propres de A_3 . Soit $X = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$ un élément de $\mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R})$.

$$A_3 X = 0 \Leftrightarrow \begin{cases} y = 0 \\ x + z = 0 \\ y = 0 \end{cases} \Leftrightarrow y = 0 \text{ et } z = -x.$$

Le sous-espace propre de A_3 associé à la valeur propre 0 est la droite vectorielle de $\mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R})$ engendrée par $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}$.

Soit ε un élément de $\{-1, 1\}$. Notons que : $\varepsilon^2 = 1$.

$$A_3 X = \varepsilon\sqrt{2} X \Leftrightarrow \begin{cases} y = \varepsilon\sqrt{2} x \\ x + z = \varepsilon\sqrt{2} y \\ y = \varepsilon\sqrt{2} z \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} y = \varepsilon\sqrt{2} x \\ z = x \\ 2x = \varepsilon\sqrt{2} y \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} y = \varepsilon\sqrt{2} x \\ z = x \\ y = \frac{2}{\varepsilon\sqrt{2}} x = \frac{\sqrt{2}}{\varepsilon^2} \varepsilon x = \varepsilon\sqrt{2} x \end{cases}.$$

$$A_3 X = \varepsilon\sqrt{2} X \Leftrightarrow z = x \text{ et } y = \varepsilon\sqrt{2} x.$$

Le sous-espace propre de A_3 associé à la valeur propre $\sqrt{2}$ (resp. $-\sqrt{2}$) est la droite vectorielle de $\mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R})$ engendrée par $\begin{pmatrix} 1 \\ \sqrt{2} \\ 1 \end{pmatrix}$ (resp. $\begin{pmatrix} 1 \\ -\sqrt{2} \\ 1 \end{pmatrix}$).

$\mathcal{B} = \left(\begin{pmatrix} 1 \\ \sqrt{2} \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ -\sqrt{2} \\ 1 \end{pmatrix} \right)$ est une famille de $\mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R})$ constituée de trois vecteurs propres de A_3 associés à trois valeurs propres distinctes $\sqrt{2}$, 0 et $-\sqrt{2}$; \mathcal{B} est donc une famille libre de trois vecteurs de $\mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R})$ qui est de dimension 3.

Ainsi $\mathcal{B} = \left(\begin{pmatrix} 1 \\ \sqrt{2} \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ -\sqrt{2} \\ 1 \end{pmatrix} \right)$ est une base de $\mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R})$

Notons P la matrice de passage de la base canonique de $\mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R})$ à \mathcal{B} et posons $D = P^{-1}A_3P$. D'après ce qui précède :

$$P = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ \sqrt{2} & 0 & -\sqrt{2} \\ 1 & -1 & 1 \end{pmatrix} \text{ est inversible} \text{ comme matrice de passage, } D = \begin{pmatrix} \sqrt{2} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -\sqrt{2} \end{pmatrix} \text{ est diagonale}$$

et $A_3 = PDP^{-1}$.

Exercice Déterminer P^{-1} . Trouver une matrice orthogonale Q telle que : $A_3 = QD^tQ$.

2. Le cours nous indique que l'ensemble S'_θ des suites réelles $(s_k)_{k \in \mathbb{N}}$ telles que pour tout entier naturel k , $s_{k+2} - 2 \cos \theta s_{k+1} + s_k = 0$ est un espace vectoriel sur \mathbb{R} de dimension 2.

L'équation caractéristique attachée aux éléments de S'_θ est $x^2 - 2 \cos \theta x + 1 = 0$. Cette équation admet deux solutions complexes et conjuguées : $e^{i\theta}$ et $e^{-i\theta}$. Ainsi $\left((\cos k\theta)_{k \in \mathbb{N}}, (\sin k\theta)_{k \in \mathbb{N}} \right)$ est une base de S'_θ .

Soit $(s_k)_{k \in \mathbb{N}}$ un élément de S_θ . $(s_k)_{k \in \mathbb{N}}$ est encore un élément de S'_θ . Par conséquent il existe deux réels α et β tel que, pour tout élément k de \mathbb{N} : $s_k = \alpha \cos k\theta + \beta \sin k\theta$. On a alors $0 = s_0 = \alpha$ et $s_1 = \alpha \cos \theta + \beta \sin \theta$; donc $\alpha = 0$ et $\beta = s_1 \frac{1}{\sin \theta}$.

Ainsi si $(s_k)_{k \in \mathbb{N}}$ est un élément de S_θ : $\forall k \in \mathbb{N}, s_k = s_1 \frac{\sin k\theta}{\sin \theta}$.

En particulier $(s_k)_{k \in \mathbb{N}}$ appartient à la droite vectorielle de S'_θ engendrée par la suite $(\sin k\theta)_{k \in \mathbb{N}}$.

Réciproquement soit $(s_k)_{k \in \mathbb{N}}$ un élément de cette droite. Il existe un réel β tel que $\forall k \in \mathbb{N}, s_k = \beta \sin k\theta$.

Par conséquent $(s_k)_{k \in \mathbb{N}}$ appartient à S'_θ et $s_0 = \beta \sin(0\theta) = 0$; donc $(s_k)_{k \in \mathbb{N}}$ est un élément de S_θ .

Finalement S_θ est la droite vectorielle de S'_θ engendrée par la suite $(\sin k\theta)_{k \in \mathbb{N}}$. $S_\theta = \text{Vect} \left((\sin k\theta)_{k \in \mathbb{N}} \right)$.

Ainsi S_θ est un espace vectoriel réel de dimension 1.

3. a. λ est une valeur propre de A_n et $X = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$ un vecteur propre de A_n associé à λ .

$$A_n X = \lambda X \text{ donc } \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & \cdots & 0 \\ 1 & 0 & 1 & \ddots & \vdots \\ 0 & \ddots & \ddots & \ddots & 0 \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & 1 \\ 0 & \cdots & 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} = \lambda \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}; \text{ soit encore } \begin{cases} x_2 = \lambda x_1 \\ x_1 + x_3 = \lambda x_2 \\ \cdots \\ x_{k-1} + x_{k+1} = \lambda x_k \\ \cdots \\ x_{n-1} = \lambda x_n \end{cases}$$

Ceci donne enfin : $\begin{cases} \bullet \lambda x_1 = x_2 \\ \bullet \forall k \in \{2, \dots, n-1\}, \lambda x_k = x_{k-1} + x_{k+1} \\ \bullet \lambda x_n = x_{n-1} \end{cases}$.

Observons que ce système est exactement équivalent à : $A_n X = \lambda X$.

Notons que $m = \text{Max}_{1 \leq k \leq n} |x_k|$ est strictement positif car X n'est pas nul.

$$|\lambda| |x_1| = |\lambda x_1| = |x_2| \leq m \leq 2m \text{ et } |\lambda| |x_n| = |\lambda x_n| = |x_{n-1}| \leq m \leq 2m.$$

De plus si k appartient à $\{2, \dots, n-1\}$: $|\lambda| |x_k| = |\lambda x_k| = |x_{k-1} + x_{k+1}| \leq |x_{k-1}| + |x_{k+1}| \leq m + m = 2m$.

Finalement $\text{pour tout entier } k \text{ de } \{1, \dots, n\}, |\lambda| |x_k| \leq 2m$.

Ainsi $\text{Max}_{1 \leq k \leq n} (|\lambda| |x_k|) \leq 2m$ donc $|\lambda| \text{Max}_{1 \leq k \leq n} |x_k| \leq 2m$. Ceci donne encore $|\lambda| m \leq 2m$ donc $|\lambda| \leq 2$ car m est strictement positif.

Par conséquent $\text{si } \lambda \text{ est une valeur propre de } A : |\lambda| \leq 2$

Exercice Soit $A = (a_{ij})$ un élément de $\mathcal{M}_n(\mathbb{C})$.

Pour tout élément i de $\llbracket 1, n \rrbracket$ on pose $D_i = \{z \in \mathbb{C} \mid |z - a_{ii}| \leq \sum_{\substack{1 \leq j \leq n \\ j \neq i}} |a_{ij}|\}$. Montrer que l'ensemble des valeurs propres de A est contenu dans $D_1 \cup D_2 \cup \dots \cup D_n$ (disques de Gershgorin). Retrouver le résultat précédent.

b. Posons pour tout élément t de $]0, \pi[$, $u(t) = 2 \cos t$. u est continue et dérivable sur $]0, \pi[$.

$\forall t \in]0, \pi[$, $u'(t) = -2 \sin t < 0$. Ainsi u est continue et strictement décroissante sur l'intervalle $]0, \pi[$.

u définit alors une bijection de $]0, \pi[$ sur $] \lim_{t \rightarrow \pi} (2 \cos t), \lim_{t \rightarrow 0} (2 \cos t)[=] -2, 2[$.

Comme λ est élément de $] -2, 2[$, il existe un unique élément θ de $]0, \pi[$ tel que $\lambda = u(\theta) = 2 \cos \theta$.

D'après la question 2, la suite $(s_k)_{k \in \mathbb{N}}$ de S_θ déterminée par $s_1 = x_1$ est définie par : $\forall k \in \mathbb{N}$, $s_k = x_1 \frac{\sin k\theta}{\sin \theta}$.

Montrons alors à l'aide d'une récurrence faible que : $\forall k \in \{1, \dots, n\}$, $s_k = x_k$.

La propriété est vraie pour $k = 1$ car $s_1 = x_1$. Supposons la vraie jusqu'à k , k élément de $\{1, \dots, n-1\}$ et montrons la pour $k+1$. $s_{k+1} = 2 \cos \theta s_k - s_{k-1}$.

Si $k = 1$: $s_{k+1} = s_2 = 2 \cos \theta s_1 - s_0 = \lambda s_1 = \lambda x_1 = x_2 = x_{k+1}$;

Si $k \geq 2$, d'après l'hypothèse de récurrence : $s_{k+1} = 2 \cos \theta s_k - s_{k-1} = 2 \cos \theta x_k - x_{k-1} = x_{k+1}$. Ceci achève la récurrence.

Finalement $\forall k \in \{1, \dots, n\}$, $s_k = x_k$.

$s_{n+1} = 2 \cos \theta s_n - s_{n-1} = 2 \cos \theta x_n - x_{n-1} = \lambda x_n - x_{n-1} = 0$. $s_{n+1} = 0$.

Rappelons que $s_{n+1} = x_1 \frac{\sin(n+1)\theta}{\sin \theta}$. Ainsi $x_1 \times \sin(n+1)\theta = 0$. Donc $x_1 = 0$ ou $\sin(n+1)\theta = 0$.

Supposons x_1 nul. La suite $(s_k)_{k \in \mathbb{N}}$ est alors la suite nulle. Donc $\forall k \in \{1, \dots, n\}$, $x_k = s_k = 0$. Ce qui donne $X = 0$!

x_1 n'étant pas nul $\sin(n+1)\theta$ l'est. $(n+1)\theta$ est alors un multiple de π . Il existe un élément p de \mathbb{Z} tel que : $(n+1)\theta = p\pi$. Alors $\theta = \frac{p\pi}{n+1}$ et comme θ appartient à $]0, \pi[$: p appartient à $\{1, \dots, n\}$.

Il existe un entier p de $\{1, \dots, n\}$ tel que $\theta = \frac{p\pi}{n+1}$.

c. Soit p un élément de $\{1, \dots, n\}$. Notons déjà que X_p n'est pas nul car sa première composante $\sin \theta_p$ est différente de 0 ($\theta_p \in]0, \pi[$). Dès lors montrons que $A_n X_p = \lambda_p X_p$.

Il suffit de prouver que :
$$\left\{ \begin{array}{l} \bullet \sin 2\theta_p = \lambda_p \sin \theta_p \\ \bullet \forall k \in \{2, \dots, n-1\}, \sin(k-1)\theta_p + \sin(k+1)\theta_p = \lambda_p \sin k\theta_p \\ \bullet \sin(n-1)\theta_p = \lambda_p \sin n\theta_p \end{array} \right.$$

• $\lambda_p \sin \theta_p = 2 \cos \theta_p \sin \theta_p = \sin 2\theta_p$.

• Si p est dans $\{2, \dots, n-1\}$, $\lambda_p \sin k\theta_p = 2 \cos \theta_p \sin k\theta_p = 2 \sin k\theta_p \cos \theta_p = \sin(k\theta_p + \theta_p) + \sin(k\theta_p - \theta_p)$.

$\lambda_p \sin k\theta_p = \sin(k-1)\theta_p + \sin(k+1)\theta_p$.

• $\lambda_p \sin n\theta_p = 2 \cos \theta_p \sin n\theta_p = 2 \sin n\theta_p \cos \theta_p = \sin(n\theta_p + \theta_p) + \sin(n\theta_p - \theta_p)$.

$\lambda_p \sin n\theta_p = \sin(n+1)\theta_p + \sin(n-1)\theta_p = \sin p\pi + \sin(n-1)\theta_p = \sin(n-1)\theta_p$.

Ceci achève de prouver que : $A_n X_p = \lambda_p X_p$.

Donc pour tout élément p de $\{1, \dots, n\}$, λ_p est une valeur propre de A_n et X_p un vecteur propre associé.

d. Pour tout élément p de $\{1, \dots, n\}$, $\lambda_p = 2 \cos \theta_p = 2 \cos \left(\frac{p\pi}{n+1} \right) = u \left(\frac{p\pi}{n+1} \right)$.

Comme $\frac{\pi}{n+1}, \frac{2\pi}{n+1}, \dots, \frac{n\pi}{n+1}$ sont n réels deux à deux distincts de $]0, \pi[$ et que u est injective sur cet intervalle, $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n$ sont n réels deux à deux distincts.

Ainsi $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n$ sont n valeurs propres deux à deux distinctes de A_n qui est une matrice d'ordre n et qui a donc au plus n valeurs propres deux à deux distinctes.

Par conséquent $\{\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n\}$ est l'ensemble des valeurs propres de A_n .

(X_1, X_2, \dots, X_n) sont n vecteurs propres de A_n associés à n valeurs propres deux à deux distinctes donc (X_1, X_2, \dots, X_n) est une famille libre de n vecteurs de $\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$ qui est un espace vectoriel de dimension n .

Finalement (X_1, X_2, \dots, X_n) est une base de $\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$.

4. U_n n'est autre que la matrice de passage de la base canonique de $\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$ à la base (X_1, X_2, \dots, X_n) .

Donc U_n est inversible.

Comme (X_1, X_2, \dots, X_n) est une base de $\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$ constituée de vecteurs propres de A_n respectivement as-

sociés aux valeurs propres $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n$: $D_n = U_n^{-1} A_n U_n$ est la matrice diagonale $\begin{pmatrix} \lambda_1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \ddots & & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & 0 \\ 0 & \dots & 0 & \lambda_n \end{pmatrix}$

5. a. Soit p et q deux éléments de $\{1, \dots, n\}$.

A_n est une matrice symétrique donc : $\langle AX_p, X_q \rangle = \langle X_p, AX_q \rangle$.

Ainsi $\langle \lambda_p X_p, X_q \rangle = \langle X_p, \lambda_q X_q \rangle$. C'est à dire $\lambda_p \langle X_p, X_q \rangle = \lambda_q \langle X_p, X_q \rangle$.

Par conséquent : $\lambda_p {}^t X_p X_q = \lambda_q {}^t X_p X_q$. Ceci donne encore : $(\lambda_p - \lambda_q) \langle X_p, X_q \rangle = 0$.

Dès lors si nous supposons $p \neq q$, λ_p et λ_q sont distincts et : $\langle X_p, X_q \rangle = 0$; X_p et X_q sont donc orthogonaux.

(X_1, X_2, \dots, X_n) est une base orthogonale de $\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$.

Remarque Ce n'est pas un scoop. A_n étant une matrice symétrique réelle, ses sous-espaces propres sont orthogonaux et donc la base (X_1, X_2, \dots, X_n) est orthogonale non ?

Soient p et q deux éléments distincts de $\{1, \dots, n\}$.

$$\sum_{k=1}^n \sin k\theta_p \sin k\theta_q = (\sin \theta_p, \sin 2\theta_p, \dots, \sin n\theta_p) \begin{pmatrix} \sin \theta_q \\ \sin 2\theta_q \\ \vdots \\ \sin n\theta_q \end{pmatrix} = {}^t X_p X_q = \langle X_p, X_q \rangle = 0.$$

Donc $\forall (p, q) \in \{1, \dots, n\}^2, p \neq q \Rightarrow \sum_{k=1}^n \sin k\theta_p \sin k\theta_q = 0$.

b. Soit p un élément de $\{1, \dots, n\}$. $\sum_{k=0}^n \cos(2k\theta_p)$ est la partie réelle de : $\sum_{k=0}^n e^{i(2k\theta_p)}$. Or $e^{i(2\theta_p)}$ est différent de 1 car $2\theta_p = \frac{2p\pi}{n+1}$ n'est pas un multiple de 2π puisque p appartient à $\{1, \dots, n\}$; ainsi :

$$\sum_{k=0}^n e^{i(2k\theta_p)} = \sum_{k=0}^n \left(e^{i(2\theta_p)} \right)^k = \frac{1 - (e^{i(2\theta_p)})^{n+1}}{1 - e^{i(2\theta_p)}}.$$

Remarquons alors que : $1 - (e^{i(2\theta_p)})^{n+1} = 1 - e^{i(2p\pi)} = 0$. Ainsi : $\sum_{k=0}^n e^{i(2k\theta_p)} = 0$.

Finalement $\boxed{\forall p \in \{1, \dots, n\}, \sum_{k=0}^n \cos(2k\theta_p) = 0}$.

Soit p un élément de $\{1, \dots, n\}$. $\sum_{k=1}^n \sin^2(k\theta_p) = \sum_{k=1}^n \frac{1 - \cos(2k\theta_p)}{2} = \frac{n}{2} - \frac{1}{2} \sum_{k=1}^n \cos(2k\theta_p)$.

Ceci donne encore : $\sum_{k=1}^n \sin^2(k\theta_p) = \frac{n}{2} - \frac{1}{2} \sum_{k=0}^n \cos(2k\theta_p) + \frac{1}{2} = \frac{n+1}{2}$.

Donc $\boxed{\forall p \in \{1, \dots, n\}, \sum_{k=1}^n \sin^2(k\theta_p) = \frac{n+1}{2}}$.

c. Posons $U_n^2 = (v_{pq})$. Soient p et q deux éléments de $\{1, \dots, n\}$.

$$v_{pq} = \sum_{k=1}^n u_{pk} u_{kq} = \sum_{k=1}^n \sin \frac{pk\pi}{n+1} \sin \frac{kq\pi}{n+1} = \sum_{k=1}^n \sin k\theta_p \sin k\theta_q.$$

Ainsi v_{pq} vaut 0 si p et q sont distincts et $\frac{n+1}{2}$ s'ils sont égaux. Donc $\boxed{U_n^2 = \frac{n+1}{2} I_n}$.

En particulier : $\left(\frac{2}{n+1} U_n \right) U_n = I_n$ donc $U_n^{-1} = \frac{2}{n+1} U_n$.

Alors $D_n = U_n^{-1} A_n U_n$ donne $A_n = U_n D_n U_n^{-1} = U_n D_n \left(\frac{2}{n+1} U_n \right)$.

Finalement : $\boxed{A_n = \frac{2}{n+1} U_n D_n U_n}$.

Remarque On pourra pour compléter ce problème visiter ou revisiter HEC 90 MI et ESSEC 96 MI.
