

On considère la matrice :
$$M = \begin{pmatrix} 1 & -3 & 3 \\ -2 & 0 & 2 \\ 1 & -1 & 3 \end{pmatrix}$$

et l'endomorphisme f de \mathbb{R}^3 dont la matrice dans la base canonique \mathcal{B} est M .

1. a) Déterminer les valeurs propres de M .
- b) Établir que f est diagonalisable. Déterminer une base $(V_1; V_2; V_3)$ de vecteurs propres de f que l'on choisira de manière que chacun d'eux ait, dans la base \mathcal{B} , des coordonnées égales à 0 ou à 1.
- c) Soit a et b deux réels quelconques et $f_{a,b} = af + b\text{Id}_{\mathbb{R}^3}$. Montrer que $f_{a,b}$ est diagonalisable.
2. À tout vecteur $y = (y_1; y_2; y_3)$ de \mathbb{R}^3 , on associe la fonction ϕ_y de \mathbb{R}^3 dans \mathbb{R}^3 telle que, pour tout $x = (x_1; x_2; x_3)$ de \mathbb{R}^3 ,

$$\phi_y(x) = (y_1 + y_2)x_1 + (y_1 + 2y_2)x_2 + y_3x_3.$$

- a) Le vecteur $y = (y_1; y_2; y_3)$ de \mathbb{R}^3 étant fixé, exprimer $\phi_y(f(x))$ en fonction des coordonnées x_1, x_2 et x_3 de x .
- b) Montrer qu'à chaque vecteur $y = (y_1; y_2; y_3)$ de \mathbb{R}^3 , on peut faire correspondre un vecteur $Y = (Y_1; Y_2; Y_3)$ et un seul dans \mathbb{R}^3 tel que, pour tout x de \mathbb{R}^3 , $\phi_y(f(x)) = \phi_Y(x)$.
À cet effet, on exprimera Y_1, Y_2 et Y_3 en fonction de y_1, y_2 et y_3 .
- c) On pose $g(y) = Y$. Vérifier que g est une application linéaire de \mathbb{R}^3 dans \mathbb{R}^3 ,

dont la matrice N dans la base \mathcal{B} est $N = \begin{pmatrix} 1 & -3 & 3 \\ -2 & 0 & -2 \\ 5 & 7 & 3 \end{pmatrix}$.

3. On considère la matrice :
$$S = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

et l'endomorphisme s de \mathbb{R}^3 dont la matrice dans la base canonique \mathcal{B} est S .

- a) Vérifier que S est inversible et calculer S^{-1} .
- b) Calculer le produit SMS^{-1} .
- c) En déduire que les vecteurs $s(V_1), s(V_2)$ et $s(V_3)$ sont des vecteurs propres de la matrice tN , transposée de N . Préciser les valeurs propres associées.
- d) En déduire que N est diagonalisable.