

NOM :

barème au 22 / laissé au 20

GROUPE :


**R1.07 - Outils fondamentaux
Contrôle Terminal**


Nom du responsable :	A. Ridard
Date du contrôle :	Jeudi 12 janvier 2023
Durée du contrôle :	1h30
Nombre total de pages :	7 pages
Impression :	A3 R/V (pages 1 à 4) + A3 R/V (pages 5 à 7) séparés
Documents autorisés :	A4 recto-verso manuscrit
Calculatrice autorisée :	Non
Réponses :	Directement sur le sujet

Exercice 1.

(13)

Le plan \mathbb{R}^2 est muni de sa base canonique (e_1, e_2) avec $e_1 = (1, 0)$ et $e_2 = (0, 1)$.

1. Notons p la projection orthogonale sur $\text{Vect}(e_1)$ définie par :

$$\begin{aligned} p: \mathbb{R}^2 &\longrightarrow \mathbb{R}^2 \\ (x, y) &\longmapsto (x, 0) \end{aligned}$$

Écrire $\mathcal{M}(p)$, la matrice de p dans la base canonique.

$$\mathcal{M}(p) = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$$

(1)

Pour la suite de l'exercice, considérons f l'application linéaire définie par :

$$\begin{aligned} f: \mathbb{R}^2 &\longrightarrow \mathbb{R}^2 \\ (x, y) &\longmapsto \left(\frac{4}{5}x + \frac{2}{5}y, \frac{2}{5}x + \frac{1}{5}y \right) \end{aligned}$$

Et notons $u = (3, -1)$.

2. Calculer $f(u)$.

$$f(u) = \left(\frac{4}{5} \times 3 + \frac{2}{5} \times (-1), \frac{2}{5} \times 3 + \frac{1}{5} \times (-1) \right) = (2, 1)$$

(1)

3. Écrire $\mathcal{M}(f)$, la matrice de f dans la base canonique.

$$\mathcal{M}(f) = \begin{pmatrix} \frac{4}{5} & \frac{2}{5} \\ \frac{2}{5} & \frac{1}{5} \end{pmatrix} \quad (1)$$

4. En déduire que f n'est pas bijective.

$$\det(\mathcal{M}(f)) = \frac{4}{5} \times \frac{1}{5} - \frac{2}{5} \times \frac{2}{5} = 0 \quad (1)$$

donc $\mathcal{M}(f)$ n'est pas inversible donc f n'est pas bijective.

5. Déterminer $f^{-1}(\{(0,0)\})$ sous la forme d'un "Vect".

$$f^{-1}(\{(0,0)\}) = \{(x,y) \in \mathbb{R}^2 \mid f(x,y) = (0,0)\}.$$

$$\text{Or } f(x,y) = (0,0) \Leftrightarrow \mathcal{M}(f) \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \Leftrightarrow \begin{cases} \frac{4}{5}x + \frac{2}{5}y = 0 \\ \frac{2}{5}x + \frac{1}{5}y = 0 \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} \frac{4}{5}x + \frac{2}{5}y = 0 \\ 0 = 0 \end{cases}$$

$$L_1 \leftarrow 2L_2 - L_1$$

$$\Leftrightarrow y = -2x$$

$$\text{Donc } f^{-1}(\{(0,0)\}) = \{(x,y) \in \mathbb{R}^2 \mid y = -2x\}$$

$$= \{(x, -2x) \mid x \in \mathbb{R}\}$$

$$= \{x(1, -2) \mid x \in \mathbb{R}\}$$

$$= \text{Vect}((1, -2)).$$

(2)

Considérons maintenant une autre base $\mathcal{B}' = (v_1, v_2)$ avec $v_1 = (2, 1)$ et $v_2 = (-1, 2)$.

6. Calculer $\mathcal{M}(f(v_1))$ et $\mathcal{M}(f(v_2))$, les matrices respectivement de $f(v_1)$ et $f(v_2)$ dans la base canonique.

$$\mathcal{M}(f(v_1)) = \mathcal{M}(f) \mathcal{M}(v_1) = \begin{pmatrix} \frac{4}{5} & \frac{2}{5} \\ \frac{2}{5} & \frac{1}{5} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix} \quad (1)$$

$$\mathcal{M}(f(v_2)) = \mathcal{M}(f) \mathcal{M}(v_2) = \begin{pmatrix} \frac{4}{5} & \frac{2}{5} \\ \frac{2}{5} & \frac{1}{5} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \quad (1)$$

Rq : ce dernier résultat s'obtient directement moyennant la question 5

7. Déterminer $\mathcal{M}(f(v_1), \mathcal{B}')$ et $\mathcal{M}(f(v_2), \mathcal{B}')$, les matrices respectivement de $f(v_1)$ et $f(v_2)$ dans \mathcal{B}' .

$$\mathcal{M}(f(v_1), \mathcal{B}') = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \quad \text{car } f(v_1) = (2, 1) = 1 \times v_1 + 0 \times v_2 \quad (1)$$

↑
d'après la question 6.

$$\mathcal{M}(f(v_2), \mathcal{B}') = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \quad \text{car } f(v_2) = (0, 0) = 0 \times v_1 + 0 \times v_2.$$

Rq : le vecteur nul de \mathbb{R}^2 a toujours pour coord. 0 et 0 quelque soit la base.

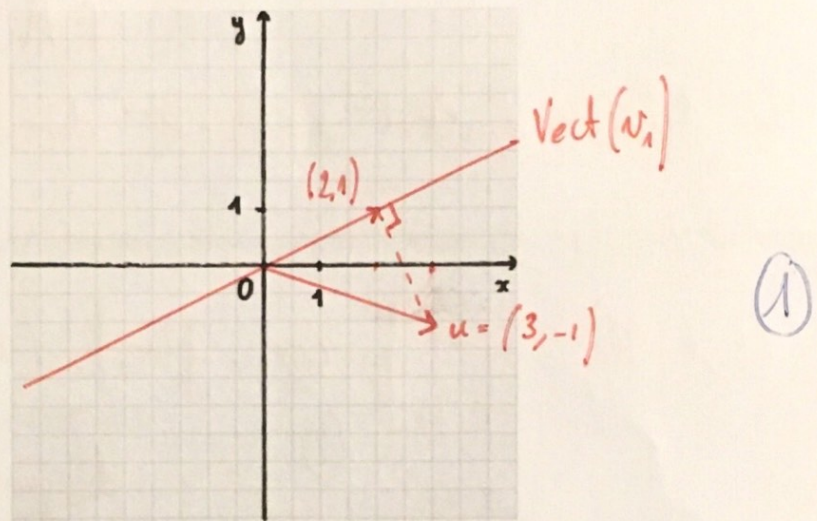
8. En déduire $\mathcal{M}(f, \mathcal{B}')$, la matrice de f dans \mathcal{B}' .

$$\mathcal{M}(f, \mathcal{B}') = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \quad (1)$$

9. A quelle transformation usuelle du plan correspond l'application f ?

Il s'agit de la projection orthogonale sur $\text{Vect}(v_1)$. (1)

10. Représenter le vecteur u et son image par cette transformation en laissant vos traits de construction, puis vérifier que l'image ainsi construite correspond bien à celle obtenue par le calcul à la question 2.



NOM :

GROUPE :

Exercice 2. ⑧ + ①

L'espace \mathbb{R}^3 est muni de sa base canonique (e_1, e_2, e_3) avec $e_1 = (1, 0, 0)$, $e_2 = (0, 1, 0)$ et $e_3 = (0, 0, 1)$.

1. Notons r la rotation d'angle $\frac{\pi}{2}$ autour de $\text{Vect}(e_1)$ définie par :

$$\begin{aligned} r: \mathbb{R}^3 &\longrightarrow \mathbb{R}^3 \\ (x, y, z) &\longmapsto (x, -z, y) \end{aligned}$$

Écrire $\mathcal{M}(r)$, la matrice de r dans la base canonique.

$$\mathcal{M}(r) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} \quad \text{①}$$

2. Notons h_λ l'homothétie de centre O et de rapport λ définie par :

$$\begin{aligned} h_\lambda: \mathbb{R}^3 &\longrightarrow \mathbb{R}^3 \\ (x, y, z) &\longmapsto (\lambda x, \lambda y, \lambda z) \end{aligned}$$

Écrire $\mathcal{M}(h_\lambda)$, la matrice de h_λ dans la base canonique.

$$\mathcal{M}(h_\lambda) = \begin{pmatrix} \lambda & 0 & 0 \\ 0 & \lambda & 0 \\ 0 & 0 & \lambda \end{pmatrix} \quad \text{①}$$

Considérons f l'application linéaire de \mathbb{R}^3 dans \mathbb{R}^3 **canoniquement** associée à $A = \begin{pmatrix} 2 & -4 & -4 \\ -4 & 2 & -4 \\ 5 & 5 & 2 \end{pmatrix}$

et introduisons une autre base $\mathcal{B}' = (v_1, v_2, v_3)$ avec $v_1 = (1, -1, 0)$, $v_2 = (1, 1, -2)$ et $v_3 = (1, 1, 1)$.

3. Déterminer $\mathcal{M}(f, \mathcal{B}')$, la matrice de f dans \mathcal{B}' .
On pourra s'inspirer des questions 6 à 8 de l'exercice 1.

$$\begin{aligned} \mathcal{M}(f(v_1)) &= A \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 6 \\ -6 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ donc } f(v_1) = (6, -6, 0) = 6 \times v_1 + 0 \times v_2 + 0 \times v_3 \\ \mathcal{M}(f(v_2)) &= A \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 6 \\ 6 \\ 6 \end{pmatrix} \text{ donc } f(v_2) = (6, 6, 6) = 0 \times v_1 + 0 \times v_2 + 6 \times v_3 \\ \mathcal{M}(f(v_3)) &= A \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -6 \\ -6 \\ 12 \end{pmatrix} \text{ donc } f(v_3) = (-6, -6, 12) = 0 \times v_1 - 6 \times v_2 + 0 \times v_3 \end{aligned}$$

Où :

$$\mathcal{M}(f, \mathcal{B}') = \begin{pmatrix} 6 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -6 \\ 0 & 6 & 0 \end{pmatrix} \quad (2)$$

4. A l'aide de $\mathcal{M}(f, \mathcal{B}')$, montrer que f est bijective et déterminer $\mathcal{M}(f^{-1}, \mathcal{B}')$, la matrice de f^{-1} dans \mathcal{B}' .
On pourra, si besoin, permuter deux lignes dans la méthode du pivot de Gauss.

$$\det(\mathcal{M}(f, \mathcal{B}')) = \begin{vmatrix} 6 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -6 \\ 0 & 6 & 0 \end{vmatrix} = 6 \times \begin{vmatrix} 0 & -6 \\ 6 & 0 \end{vmatrix} = 6^3 \neq 0 \text{ donc } f \text{ est bijective}$$

et $\mathcal{M}(f^{-1}, \mathcal{B}') = \mathcal{M}(f, \mathcal{B}')^{-1}$ donc nous allons inverser $\mathcal{M}(f, \mathcal{B}')$:

$$\left(\begin{array}{ccc|ccc} 6 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -6 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 6 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right)$$

$$\left(\begin{array}{ccc|ccc} 6 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 6 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & -6 & 0 & 1 & 0 \end{array} \right) \begin{array}{l} L_2 \leftrightarrow L_3 \\ L_3 \leftrightarrow L_2 \end{array}$$

$$\left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 0 & 1/6 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 1/6 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & -1/6 & 0 \end{array} \right) \begin{array}{l} L_1 \leftarrow \frac{1}{6} L_1 \\ L_2 \leftarrow \frac{1}{6} L_2 \\ L_3 \leftarrow -\frac{1}{6} L_3 \end{array}$$

Conclusion :

$$\mathcal{M}(f^{-1}, \mathcal{B}') = \begin{pmatrix} 1/6 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1/6 \\ 0 & -1/6 & 0 \end{pmatrix}$$

(2)

5. Déterminer $\lambda \in \mathbb{R}$ tel que $\mathcal{M}(f, \mathcal{B}') = \begin{pmatrix} \lambda & 0 & 0 \\ 0 & \lambda & 0 \\ 0 & 0 & \lambda \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}$

En prenant $\lambda = 6$, on a bien :

$$\begin{pmatrix} 6 & 0 & 0 \\ 0 & 6 & 0 \\ 0 & 0 & 6 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 6 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -6 \\ 0 & 6 & 0 \end{pmatrix} = \mathcal{M}(f, \mathcal{B}') \quad (1)$$

6. En déduire que f est la composée de deux transformations usuelles de l'espace que l'on précisera.

$$\mathcal{M}(f, \mathcal{B}') = \mathcal{M}(h_6) \mathcal{M}(r) = \mathcal{M}(h_6 \circ r) \quad (1)$$

↑ d'après la quat. r
 ↑ d'après le cours

donc $f = h_6 \circ r$.

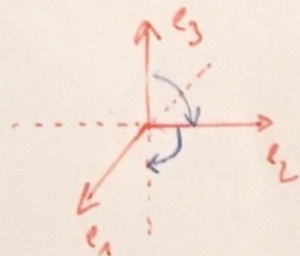
7. (Bonus) A partir de cette décomposition de f , déterminer géométriquement une décomposition de f^{-1} , puis vérifier que cette décomposition corresponde bien à la matrice obtenue par le calcul à la question 4.

Géométriquement, on a : $f^{-1} = r' \circ h_{1/6}$ où r' désigne la rotation d'angle $-\frac{\pi}{2}$ autour de Vect(e_1)

Donc $\mathcal{M}(f^{-1}) = \mathcal{M}(r') \mathcal{M}(h_{1/6})$

$$= \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & -1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1/6 & 0 & 0 \\ 0 & 1/6 & 0 \\ 0 & 0 & 1/6 \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} 1/6 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1/6 \\ 0 & -1/6 & 0 \end{pmatrix} \quad \checkmark$$



(1)