

7.14 h est un endomorphisme de E dont la matrice relativement à la base $(e_1; e_2; e_3)$ est $H = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 3 & 3 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$.

On constate immédiatement que la matrice H est déjà échelonnée et de rang 3, d'où l'on tire que :

- 1) l'endomorphisme h est surjectif ; il est donc également injectif, vu l'exercice 6.11 : h est ainsi bien un automorphisme ;
- 2) vu le théorème de la page 2.6, la matrice H est inversible.

Appliquons la méthode de Gauss-Jordan pour calculer H^{-1} :

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & | & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 3 & | & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & | & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \xRightarrow{L_2 \rightarrow \frac{1}{3}L_2} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & | & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & | & 0 & \frac{1}{3} & 0 \\ 0 & 0 & 1 & | & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \xRightarrow{\substack{L_2 \rightarrow L_2 - L_3 \\ L_1 \rightarrow L_1 - L_3}} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 & | & 1 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 0 & | & 0 & \frac{1}{3} & -1 \\ 0 & 0 & 1 & | & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \xRightarrow{L_1 \rightarrow L_1 - L_2} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & | & 1 & -\frac{1}{3} & 0 \\ 0 & 1 & 0 & | & 0 & \frac{1}{3} & -1 \\ 0 & 0 & 1 & | & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

On a ainsi trouvé $H^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & -\frac{1}{3} & 0 \\ 0 & \frac{1}{3} & -1 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$.

$$h^{-1}(e_1) = \begin{pmatrix} 1 & -\frac{1}{3} & 0 \\ 0 & \frac{1}{3} & -1 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = e_1$$

$$h^{-1}(e_2) = \begin{pmatrix} 1 & -\frac{1}{3} & 0 \\ 0 & \frac{1}{3} & -1 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{3} \\ \frac{1}{3} \\ 0 \end{pmatrix} = -\frac{1}{3}e_1 + \frac{1}{3}e_2$$

$$h^{-1}(e_3) = \begin{pmatrix} 1 & -\frac{1}{3} & 0 \\ 0 & \frac{1}{3} & -1 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix} = -e_2 + e_3$$