

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

Examinons si l'on peut trouver l'inverse de la matrice H , grâce à la méthode de Gauss-Jordan :

$$\begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 & | & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 1 & | & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & | & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \xRightarrow{L_1 \leftrightarrow L_3} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 & | & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 1 & | & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & | & 1 & 0 & 0 \end{pmatrix} \xRightarrow{L_2 \rightarrow L_1 - L_2} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 & | & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & -1 & | & 0 & -1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & | & 1 & 0 & 0 \end{pmatrix} \xRightarrow{L_3 \rightarrow L_3 - L_2} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 & | & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & -1 & | & 0 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & 2 & | & 1 & 1 & -1 \end{pmatrix}$$

On remarque, à ce stade du calcul, que la matrice H est 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.

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

$$\begin{aligned} & \xRightarrow{L_3 \rightarrow \frac{1}{2}L_3} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 & | & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & -1 & | & 0 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & | & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \end{pmatrix} \xRightarrow{L_2 \rightarrow L_2 + L_3} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 & | & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & | & \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ 0 & 0 & 1 & | & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \end{pmatrix} \\ & \xRightarrow{L_1 \rightarrow L_1 - L_2} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & | & -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ 0 & 1 & 0 & | & \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ 0 & 0 & 1 & | & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \end{pmatrix} \\ & \text{On a ainsi trouvé } H^{-1} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \end{pmatrix}. \end{aligned}$$

$$h^{-1}(e_1) = \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} \end{pmatrix} = -\frac{1}{2}e_1 + \frac{1}{2}e_2 + \frac{1}{2}e_3$$

$$h^{-1}(e_2) = \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{1}{2} \\ -\frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} \end{pmatrix} = \frac{1}{2}e_1 - \frac{1}{2}e_2 + \frac{1}{2}e_3$$

$$h^{-1}(e_3) = \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} \\ -\frac{1}{2} \end{pmatrix} = \frac{1}{2}e_1 + \frac{1}{2}e_2 - \frac{1}{2}e_3$$