

11.1 Posons $u = \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \end{pmatrix}$ et $v = \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix}$.

Par définition de la symétrie s , on a :

$$s(u) = u = \textcolor{red}{1} \cdot u + \textcolor{red}{0} \cdot v$$

$$s(v) = -v = \textcolor{blue}{0} \cdot u - \textcolor{blue}{1} \cdot v$$

Si A' désigne la matrice de la symétrie s relativement à la base $\mathcal{B}' = (u; v)$, alors $A' = \begin{pmatrix} \textcolor{red}{1} & \textcolor{blue}{0} \\ \textcolor{red}{0} & -\textcolor{blue}{1} \end{pmatrix}$.

Soit $P = \begin{pmatrix} 3 & -1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$ la matrice de passage de la base canonique \mathcal{B} à la base $\mathcal{B}' = (u; v)$.

Si A désigne la matrice de la symétrie s relativement à la base canonique, alors $A' = P^{-1}AP$. Il en résulte $A = PA'P^{-1}$.

Calculons P^{-1} grâce à la méthode de Gauss-Jordan :

$$\begin{aligned} \left(\begin{array}{cc|cc} 3 & -1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 1 \end{array} \right) & \xRightarrow{L_1 \leftrightarrow L_2} \left(\begin{array}{cc|cc} 1 & 1 & 0 & 1 \\ 3 & -1 & 1 & 0 \end{array} \right) \xRightarrow{L_2 \rightarrow L_2 - 3L_1} \\ \left(\begin{array}{cc|cc} 1 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & -4 & 1 & -3 \end{array} \right) & \xRightarrow{L_2 \rightarrow -\frac{1}{4}L_2} \left(\begin{array}{cc|cc} 1 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & -\frac{1}{4} & \frac{3}{4} \end{array} \right) \xRightarrow{L_1 \rightarrow L_1 - L_2} \\ \left(\begin{array}{cc|cc} 1 & 0 & \frac{1}{4} & \frac{1}{4} \\ 0 & 1 & -\frac{1}{4} & \frac{3}{4} \end{array} \right) & \quad P^{-1} = \begin{pmatrix} \frac{1}{4} & \frac{1}{4} \\ -\frac{1}{4} & \frac{3}{4} \end{pmatrix} \end{aligned}$$

La matrice A de la symétrie s dans la base canonique est donc :

$$\begin{aligned} A = PA'P^{-1} &= \begin{pmatrix} 3 & -1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \frac{1}{4} & \frac{1}{4} \\ -\frac{1}{4} & \frac{3}{4} \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} 3 & 1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \frac{1}{4} & \frac{1}{4} \\ -\frac{1}{4} & \frac{3}{4} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{1}{2} & \frac{3}{2} \\ \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \end{pmatrix} \end{aligned}$$

Par définition de la projection p , on a :

$$p(u) = 0 = \textcolor{red}{0} \cdot u + \textcolor{red}{0} \cdot v$$

$$p(v) = v = \textcolor{blue}{0} \cdot u + \textcolor{blue}{1} \cdot v$$

Si B' désigne la matrice de la projection p relativement à la base $\mathcal{B}' = (u; v)$, alors $B' = \begin{pmatrix} \textcolor{red}{0} & \textcolor{blue}{0} \\ \textcolor{red}{0} & \textcolor{blue}{1} \end{pmatrix}$.

Si l'on appelle B la matrice de la projection p dans la base canonique, alors $B' = P^{-1}BP$. On en déduit :

$$\begin{aligned} B = PB'P^{-1} &= \begin{pmatrix} 3 & -1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \frac{1}{4} & \frac{1}{4} \\ -\frac{1}{4} & \frac{3}{4} \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \frac{1}{4} & \frac{1}{4} \\ -\frac{1}{4} & \frac{3}{4} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{1}{4} & -\frac{3}{4} \\ -\frac{1}{4} & \frac{3}{4} \end{pmatrix} \end{aligned}$$