

**Application
Linéaire
&
Matrice**

EXOS 7

Application Linéaire & Matrices

Soit \mathbb{R}^2 muni de la base canonique $\mathcal{D} = (\vec{i}, \vec{j})$.

Soit $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ la projection sur l'axe des abscisses $\mathbb{R}\vec{i}$ parallèlement à $\mathbb{R}(\vec{i} + \vec{j})$.

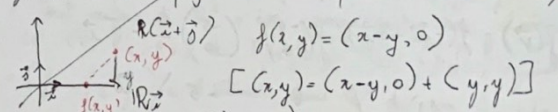
Déterminer $\text{Mat}_{\mathcal{D}, \mathcal{D}}(f)$, la matrice de f dans la base (\vec{i}, \vec{j}) .

→ Rq $\notin \text{Mat}_{\mathcal{D}', \mathcal{D}}(f)$ où \mathcal{D}' est la base $(\vec{i} - \vec{j}, -\vec{i} + \vec{j})$ de \mathbb{R}^2 .

→ Rq $\notin \text{Mat}_{\mathcal{D}', \mathcal{D}'}(f)$

$\mathcal{D} = (\vec{i}, \vec{j})$ base canonique de \mathbb{R}^2

$f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ projette sur $\mathbb{R}\vec{i}$ parallèlement à $\mathbb{R}(\vec{i} + \vec{j})$



$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}_{\mathcal{D}} = x\vec{i} + y\vec{j}$$

$$f\left(\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}\right) = \begin{pmatrix} x-y \\ 0 \end{pmatrix}$$

Soit 3 vecteurs e_1, e_2, e_3 formant une base de \mathbb{R}^3 .
note ϕ l'application linéaire définie par $\phi(e_1) = e_3$,
 $\phi(e_2) = -e_1 + e_2 + e_3$ et $\phi(e_3) = e_3$.

Écrire la matrice A de ϕ dans la base (e_1, e_2, e_3) .
Déterminer le noyau de cette application.

On pose $f_1 = e_1 - e_3$, $f_2 = e_1 - e_2$, $f_3 = -e_1 + e_2 + e_3$.
alors e_1, e_2, e_3 en fonction de f_1, f_2, f_3 .
vecteurs f_1, f_2, f_3 forment-ils une base de \mathbb{R}^3 ?

Calculer $\phi(f_1), \phi(f_2), \phi(f_3)$ en fonction de f_1, f_2, f_3 . Écrire la matrice B de ϕ dans la base (f_1, f_2, f_3) et trouver la nature de l'application ϕ .

On pose $P = \begin{pmatrix} 1 & 1 & -1 \\ 0 & -1 & 1 \\ -1 & 0 & 1 \end{pmatrix}$. Vérifier P est inversible.
Calculer P^{-1} .
Quelle relation lie A, B, P et P^{-1} ?

(e_1, e_2, e_3) , $\phi: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ linéaire tq $\phi(e_1) = e_3, \dots$

Matrice de ϕ dans \mathcal{D}

$$A = \text{Mat}_{\mathcal{D}}(\phi) = \begin{pmatrix} 0 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{matrix} e_1 \\ e_2 \\ e_3 \end{matrix}$$

$$v \in \mathbb{R}^3: v = x e_1 + y e_2 + z e_3 \xleftrightarrow{\mathcal{D}} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = V$$

$$AV = \begin{pmatrix} -y \\ y \\ x+y+z \end{pmatrix} \xleftrightarrow{\mathcal{D}} A \cdot V = \begin{pmatrix} 0 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$$

$$\phi(x e_1 + y e_2 + z e_3) = -y e_1 + y e_2 + (x+y+z) e_3$$

1) $\text{Mat}_{\mathcal{B}, \mathcal{B}}(f)$

$$f(\vec{x}) = f\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}\right) = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \vec{x}$$

$$f(\vec{y}) = f\left(\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}\right) = \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \end{pmatrix} = -\vec{x}$$

$$\text{Mat}_{\mathcal{B}, \mathcal{B}}(f) = \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{matrix} \vec{x} \\ \vec{y} \end{matrix}$$

soit $\mathcal{B}' = (\vec{x}-\vec{y}, -2\vec{x}+3\vec{y})$

2) $\text{Mat}_{\mathcal{B}', \mathcal{B}}(f)$

$$f(\vec{u}) = f(\vec{x}-\vec{y}) = f\left(\begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}\right) = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} = \vec{0}$$

$$f(\vec{v}) = f(-2\vec{x}+3\vec{y}) = f\left(\begin{pmatrix} -2 \\ 3 \end{pmatrix}\right) = \begin{pmatrix} -5 \\ 0 \end{pmatrix} = -5\vec{x}$$

$$\text{Mat}_{\mathcal{B}', \mathcal{B}}(f) = \begin{pmatrix} 0 & -5 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{matrix} \vec{x} \\ \vec{y} \end{matrix}$$

② ③) $\text{Mat}_{\mathcal{B}', \mathcal{B}}(f)$

$$\begin{cases} \vec{u} = \vec{x} - \vec{y} \\ \vec{v} = -2\vec{x} + 3\vec{y} \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} \vec{x} = 3\vec{u} + \vec{v} \\ \vec{y} = 2\vec{u} + \vec{v} \end{cases}$$

$$f(\vec{u}) = 2\vec{x} = 6\vec{u} + 2\vec{v}, \quad f(\vec{v}) = -5\vec{x} = -15\vec{u} - 5\vec{v}$$

$$\text{Mat}_{\mathcal{B}', \mathcal{B}}(f) = \begin{pmatrix} 6 & -15 \\ 2 & -5 \end{pmatrix} \begin{matrix} \vec{u} \\ \vec{v} \end{matrix}$$

Matrice d'une application linéaire.

- $f: E \rightarrow F$ ($f: \mathbb{R}^p \rightarrow \mathbb{R}^n$)
- E de dimension p , on fixe une base $\mathcal{B} = (e_1, e_2, \dots)$
- F de dimension n , on fixe une base $\mathcal{B}' = (f_1, f_2, \dots)$
- $f(e_j) = a_{1j}f_1 + a_{2j}f_2 + \dots + a_{ij}f_i + \dots + a_{nj}f_n = \begin{pmatrix} a_{1j} \\ a_{2j} \\ \vdots \\ a_{ij} \\ \vdots \\ a_{nj} \end{pmatrix}$

$$\text{Mat}_{\mathcal{B}', \mathcal{B}}(f) = \begin{pmatrix} \boxed{} & \boxed{a_{ij}} & \boxed{} \\ \vdots & \vdots & \vdots \end{pmatrix} \begin{matrix} f_1 \\ \vdots \\ f_n \end{matrix} \in \mathcal{M}_{n,p}$$

$f(e_1) \dots f(e_p)$

1. Noyau de ϕ $v \in \mathbb{R}^3: v = x e_1 + y e_2 + z e_3$

$$v \in \text{Ker } \phi \Leftrightarrow \phi(v) = 0_{\mathbb{R}^3}$$

$$\Leftrightarrow -y e_1 + y e_2 + (x+y+z) e_3 = 0_{\mathbb{R}^3}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} -y = 0 \\ y = 0 \\ x+y+z = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} y = 0 \\ z = -x \end{cases}$$

$$\text{Ker } \phi = \{x e_1 + 0 \cdot e_2 + (-x) e_3 \mid x \in \mathbb{R}\}$$

$$\text{Ker } \phi = \{x(e_1 - e_3) \mid x \in \mathbb{R}\} = \text{Vect}(e_1 - e_3)$$

2) On pose $f_1 = e_1 - e_3, f_2 = e_1 - e_2, f_3 = -e_1 + e_2 + e_3$

$$\begin{cases} e_1 - e_3 = f_1 \\ e_1 - e_2 = f_2 \\ -e_1 + e_2 + e_3 = f_3 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} e_1 = f_1 + e_3 \\ e_2 = e_1 - f_2 \\ -f_1 + e_3 = f_3 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} e_1 = f_1 + f_2 + f_3 \\ e_2 = f_1 + f_2 \\ e_3 = f_2 + f_3 \end{cases}$$

Tout vecteur de \mathbb{R}^3 s'écrit comme combinaison linéaire de (e_1, e_2, e_3) de (f_1, f_2, f_3) (ie (f_1, f_2, f_3) est une base).

(f_1, f_2, f_3) a 3 éléments dans \mathbb{R}^3 de dim 3.

3. Matrice de ϕ dans \mathcal{B}'

$$\phi(f_1) = \phi(e_1 - e_3) = \phi(e_1) - \phi(e_3) = 0_{\mathbb{R}^3}$$

$$\phi(f_2) = \phi(e_1 - e_2) = \phi(e_1) - \phi(e_2) = e_3 - (-e_1 + e_2 + e_3) = e_1 - e_2 = f_2$$

$$\phi(f_3) = \phi(-e_1 + e_2 + e_3) = \dots = -e_1 + e_2 + e_3 = f_3$$

⑥ 1. Changement de base

$$P = \begin{pmatrix} 1 & 1 & -1 \\ 0 & -1 & 1 \\ -1 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{matrix} e_1 \\ e_2 \\ e_3 \end{matrix} \quad B' = (f_1, f_2, f_3) \quad \text{ou } f_1 = e_1 - e_3, f_2 = e_1 - e_2, f_3 = -e_1 + e_2 + e_3$$

$$P = \text{Mat}_{B'}(B) = P(B, B') \quad \text{matrice de passage}$$

B, B' sont des bases de \mathbb{R}^3 est inversible

$$P^{-1} = P(B', B) = \text{Mat}_B(B') = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{matrix} f_1 \\ f_2 \\ f_3 \end{matrix}$$

$$A = \text{Mat}_B(\phi) = P(B, B') \times \text{Mat}_{B'}(\phi) \times P(B', B) = P \cdot B \cdot P^{-1}$$

Soit f l'endomorphisme de \mathbb{R}^3 d't la matrice A à la base canonique (e_1, e_2, e_3) est $A = \begin{pmatrix} 15 & -11 & 5 \\ 20 & -15 & 8 \\ 8 & -7 & 6 \end{pmatrix}$

Mq les vecteurs $e'_1 = 2e_1 + 3e_2 + e_3$, $e'_2 = 3e_1 + 4e_2 + e_3$, $e'_3 = e_1 + 2e_2 + 3e_3$ forment une base de \mathbb{R}^3 et calculer la matrice de f par rapport à cette base.

Soit f l'endomorphisme de \mathbb{R}^2 de matrice $A = \begin{pmatrix} 2 & 2/3 \\ -5/2 & -2/3 \end{pmatrix}$ de la base canonique. $e_1 = \begin{pmatrix} -2 \\ 3 \end{pmatrix}$ et $e_2 = \begin{pmatrix} -1 \\ 5 \end{pmatrix}$.

Mq $B' = (e_1, e_2)$ est une base de \mathbb{R}^2 et déterminer $\text{Mat}_{B'}(f)$.

calculer A^n pour $n \in \mathbb{N}$.

Déterminer une suite réelle qui vérifie

$$n \in \mathbb{N} \quad \begin{cases} x_{n+1} = 2x_n + \frac{2}{3}y_n \\ y_{n+1} = -\frac{5}{2}x_n - \frac{2}{3}y_n \end{cases}$$

(E_1, E_2) base canonique de \mathbb{R}^2 , $A = \begin{pmatrix} 2 & 2/3 \\ -5/2 & -2/3 \end{pmatrix} = \text{Mat}_{E_2}(f)$

B' est une base de \mathbb{R}^2 $\begin{cases} e_1 = -2E_1 + 3E_2 \\ e_2 = -2E_1 + 5E_2 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} E_1 = -\frac{5}{4}e_1 + \frac{3}{4}e_2 \\ E_2 = \frac{1}{4}e_1 + \frac{1}{2}e_2 \end{cases}$

$$P = (e_1, e_2) \text{ est une famille génératrice de } \mathbb{R}^2. \Rightarrow B' \text{ est une base.}$$

$$B(B') = P(B, B') = \begin{pmatrix} -2 & -1 \\ 3 & 5 \end{pmatrix} \begin{matrix} e_1 \\ e_2 \end{matrix} \quad \text{Mat}_{B'}(B) = P(B', B) = \begin{pmatrix} -5/4 & -1/4 \\ 1/4 & 1/2 \end{pmatrix} \begin{matrix} e_1 \\ e_2 \end{matrix}$$

$$B'(f) = P(B', B) \times \text{Mat}_B(f) \times P(B, B') \quad B'(f) = \begin{pmatrix} -5/4 & -1/4 \\ 1/4 & 1/2 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 2 & 2/3 \\ -5/2 & -2/3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} -2 & -2 \\ 3 & 5 \end{pmatrix}$$

$$f: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3, B = (e_1, e_2, e_3) \text{ base canonique } B' = (e'_1, e'_2, e'_3) \quad A = \text{Mat}_{B', B}(f) = \begin{pmatrix} 15 & -11 & 5 \\ 20 & -15 & 8 \\ 8 & -7 & 6 \end{pmatrix}$$

$$\begin{cases} e'_1 = 2e_1 + 3e_2 + e_3 \\ e'_2 = 3e_1 + 4e_2 + e_3 \\ e'_3 = e_1 + 2e_2 + 3e_3 \end{cases} \quad f(e_2) = \begin{pmatrix} -11 \\ 15 \\ 7 \end{pmatrix} = -11e_1 + 15e_2 + 7e_3$$

$$f(e_1) = \begin{pmatrix} 15 \\ 20 \\ 8 \end{pmatrix} = 15e_1 + 20e_2 + 8e_3, \quad f(e_3) = 5e_1 + 8e_2 + 6e_3$$

$$P = P(B, B') = \text{Mat}_B(B') = \begin{pmatrix} 2 & 3 & 1 \\ 3 & 4 & 1 \\ 1 & 2 & 3 \end{pmatrix} \begin{matrix} e_1 \\ e_2 \\ e_3 \end{matrix}$$

P inversible $\Leftrightarrow B'$ est une base

Par le calcul, P est inversible, de B' est une base.

$$P^{-1} = \begin{pmatrix} -6 & 5 & -8 \\ 4 & -3 & 1 \\ 1 & -1 & 1 \end{pmatrix}$$

$$B = \text{Mat}_{B', B}(f) \quad B = P^{-1} A P$$

$$P^{-1} A P = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 3 \end{pmatrix} \quad \begin{cases} f(e'_1) = e'_1 \\ f(e'_2) = 2e'_2 \\ f(e'_3) = 3e'_3 \end{cases}$$

Formule de changement de base

$f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$, B, B' deux bases de \mathbb{R}^n

$$A = \text{Mat}_B(f) = \text{Mat}_B(f); \quad B = \text{Mat}_{B', B}(f) = \text{Mat}_{B'}(f)$$

$$P = P(B, B') = \text{Mat}_B(B') = \text{Mat}(\text{id}, B', B)$$

les vecteurs colonnes de P et les coordonnées de la nouvelle base B' , dans l'ancienne base B

$$B = P^{-1} A P$$

soit $A = \begin{pmatrix} \ddots & \ddots & \ddots & \ddots & \ddots \\ & 1 & & & \\ & & \ddots & & \\ & & & 1 & \\ & & & & \ddots \\ & & & & & 1 \end{pmatrix}$ linéaire associée de $p \in \mathbb{Z}$.
 $\in M_n(\mathbb{R})$ $f(e_1) \dots f(e_n)$ $\mathcal{L}(\mathbb{R}^n, \mathbb{R}^n)$, calculer A^p .

$\mathcal{B} = (e_1, \dots, e_n)$ la base canonique de \mathbb{R}^n .
 $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ l'application linéaire tq $A = \text{Mat}_{\mathcal{B}}(f)$
 $f(e_1) = e_m, f(e_2) = e_{m-1}, \dots, f(e_{m-1}) = e_2, f(e_m) = e_1$

ie $f(e_i) = e_{m+1-i}$
 Donc $\forall i = 1, \dots, m, f \circ f(e_i) = f(f(e_i)) = f(e_{m+1-i})$
 $= e_{m+1-(m+1-i)} = e_i$

ie $f \circ f = \text{id}_{\mathbb{R}^m} \Rightarrow I_m = \text{Mat}_{\mathcal{B}}(f \circ f)$
 $I_m = (\text{Mat}_{\mathcal{B}} f) \cdot (\text{Mat}_{\mathcal{B}} f)$
 $I_m = A^2$ ie $A^2 = I_m$

AP ? • si $p \geq 0$: $A^0 = I_m, A^1 = A, A^2 = I_m, A^3 = A, A^4 = I_m, \dots$

• si p pair: $A^{2k} = (A^2)^k = I_m^k = I_m$
 • si p impair: $A^{2k+1} = (A^2)^k \cdot A = I_m \cdot A = A$

• si $p < 0$: $A \cdot A = I_m \Rightarrow A$ est inversible, $A^{-1} = A$
 $p = -|p|$ de $A^p = A^{-|p|} = (A^{-1})^{|p|} = A^{|p|}$

• si $|p|$ est pair: I_m
 • si $|p|$ est impair: $A \Rightarrow A^p = \begin{cases} I_m & \text{si } p \text{ est pair} \\ A & \text{si } p \text{ est impair} \end{cases}$

Applications linéaires

$f \in \mathcal{L}(E, F)$ où $\dim E = p, \dim F = m \rightarrow A = \text{Mat}_{\mathcal{B}', \mathcal{B}}(f) \in M_{m,p}$
 $\mathcal{B} = (e_1, \dots, e_p)$
 $\mathcal{B}' = (e'_1, \dots, e'_m)$
 $A = \begin{pmatrix} f(e_1) & \dots & f(e_p) \end{pmatrix}$

$f \in \mathcal{L}(\mathbb{R}^p, \mathbb{R}^m)$
 $\mathcal{B} = (e_1, \dots, e_p)$
 $\mathcal{B}' = (e'_1, \dots, e'_m)$
 $f(e_j) = a_{1j}e'_1 + \dots + a_{mj}e'_m$
 $A \in M_{m,p}$ où $A = (a_{ij})$

Matrices

$\text{rg } B = 4 - \dim(\text{Ker } f_B) = 3$
 $\text{Im}(f_B) = \text{Vect}(f_B(e_1), f_B(e_2), f_B(e_3), f_B(e_4))$
 forment une famille libre à 3 éléments de $\text{Im}(f_B)$ qui est de dimension 3.
 donc $\left(\begin{pmatrix} 2 \\ 4 \\ 3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix} \right)$ forme une base de $\text{Im}(f_B)$.

Rang d'une matrice & déterminants
 $M_{m,p}(\mathbb{R})$:
 • $\text{rg } A \leq \min(m, p)$
 • $\text{rg } A \geq k$ si et seulement si \exists un déterminant extrait de taille k qui est non nul.

$A = \begin{pmatrix} 1 & 3 & 5 & -1 \\ 0 & 1 & 2 & -1 \\ 2 & -1 & -3 & 4 \\ -5 & 1 & 3 & -7 \end{pmatrix}$
 • $\text{rg } A \leq 4$
 • $\det A = 0$ de $\text{rg } A \leq 3$
 • $\text{rg } A \geq 3$ car $\begin{vmatrix} 1 & 3 & 5 \\ 0 & 1 & 2 \\ 2 & -1 & -3 \end{vmatrix} \neq 0$
 de $\boxed{\text{rg } A = 3}$

$M_{m,p}(\mathbb{R})$: $\text{rg}(A) = k \Leftrightarrow$
 • il existe un déterminant extrait de taille $k \neq 0$.
 • tous les déterminants extraits de taille $m > k$ sont NULS.
 det extra de taille 3 est nul
 $\begin{vmatrix} 1 & 2 & 2 \\ 2 & -1 & -3 \\ -4 & 1 & 4 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 1 & 2 & 2 \\ 5 & -4 & 4 \\ 1 & 1 & 5 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 1 & -12 & 2 \\ 5 & 14 & 2 \\ 1 & 1 & 5 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 1 & 2 & 2 \\ -4 & 1 & 4 \\ 1 & 1 & 5 \end{vmatrix} = 0 \Rightarrow \boxed{\text{rg } A = 2}$

(4) 2) Calcul de A^m
 $B = \text{Mat}_{\mathcal{B}'}(f) : B = P^{-1} \cdot A \cdot P \Leftrightarrow A = P \cdot B \cdot P^{-1}$
 $A^m = A \cdot A \cdot \dots \cdot A = (P B P^{-1})(P B P^{-1}) \dots (P B P^{-1}) = P B^m P^{-1}$
 où $B^m = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & \frac{1}{3} \end{pmatrix}^m = \begin{pmatrix} 1^m & 0 \\ 0 & (\frac{1}{3})^m \end{pmatrix} \xRightarrow{I_m} A^m = -\frac{1}{4} \begin{pmatrix} -10 + \frac{6}{3^m} & -4 + \frac{4}{3^m} \\ 15 - \frac{15}{3^m} & 6 - \frac{10}{3^m} \end{pmatrix}$

$\begin{cases} x_{n+1} = 2x_n + \frac{2}{3}y_n \\ y_{n+1} = -\frac{5}{2}x_n - \frac{2}{3}y_n \end{cases} \Leftrightarrow \begin{pmatrix} x_{n+1} \\ y_{n+1} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 & 2/3 \\ -5/2 & -2/3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_n \\ y_n \end{pmatrix}$
 $\Leftrightarrow X_{n+1} = A X_n$
 alors $X_m = A X_{m-1} = A(A X_{m-2}) = A^2 X_{m-2} = \dots = A^m X_0, X_0 = \begin{pmatrix} x_0 \\ y_0 \end{pmatrix}$
 ie $\begin{pmatrix} x_m \\ y_m \end{pmatrix} = \frac{1}{4} \begin{pmatrix} -10 + \frac{6}{3^m} & -4 + \frac{4}{3^m} \\ 15 - \frac{15}{3^m} & 6 - \frac{10}{3^m} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_0 \\ y_0 \end{pmatrix}$
 $\boxed{X^m = A^m X_0}$

$\Leftrightarrow \begin{cases} x_m = -\frac{1}{4}(-10 + \frac{6}{3^m})x_0 + \frac{1}{4}(-4 + \frac{4}{3^m})y_0 \\ y_m = -\frac{1}{4}(15 - \frac{15}{3^m})x_0 - \frac{1}{4}(6 - \frac{10}{3^m})y_0 \end{cases}$

(14) Soit a & b deux réels & A la matrice
 $A = \begin{pmatrix} a & 2 & -1 & b \\ 3 & 0 & 1 & -4 \\ 5 & 4 & -1 & 2 \end{pmatrix}$ Mq $\text{rg}(A) \geq 2$. On a les vls
 de a & b s.t-on $\text{rg}(A) = 2$?

- $\text{rg}(A) = \text{rg } f = \dim \text{Im } f$
- $\text{rg } A = \dim V$ où $V = \text{Vect} \left\{ \begin{pmatrix} a \\ 3 \\ 5 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 4 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} b \\ -4 \\ 2 \end{pmatrix} \right\}$
 $v_1 \quad v_2 \quad v_3 \quad v_4$
- $\text{rg } A \leq 4$; $\text{rg } A \leq 3$
- v_2 et v_3 ne st pas colinéaires. de $\dim V \geq 2$ de $\text{rg } A \geq 2$
 $2 \leq \text{rg } A \leq 3$

$\text{rg } A = 2 \Leftrightarrow \dim V = 2$
 $\Leftrightarrow \begin{cases} v_1 \in \text{Vect}(v_2, v_3) \\ v_4 \in \text{Vect}(v_2, v_3) \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} \exists \lambda, \mu \in \mathbb{R} \quad v_1 = \lambda v_2 + \mu v_3 \\ \exists \lambda', \mu' \in \mathbb{R} \quad v_4 = \lambda' v_2 + \mu' v_3 \end{cases}$
 $\Leftrightarrow \begin{cases} \exists \lambda, \mu \in \mathbb{R} \quad \begin{cases} a = 2\lambda - \mu \\ 3 = \mu \\ 5 = 4\lambda - \mu \end{cases} \\ \exists \lambda', \mu' \in \mathbb{R} \quad \begin{cases} b = 2\lambda' - \mu' \\ -4 = \mu' \\ 2 = 4\lambda' - \mu' \end{cases} \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} \lambda = 2, \mu = 3, a = 1 \\ \lambda' = -\frac{1}{2}, \mu' = -4, b = 3 \end{cases}$

Conclusion $\text{rg}(A) = 2 \Leftrightarrow a = 1, b = 3$
 sinon $\text{rg}(A) = 3$

soit $A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & -1 & 7 \\ 3 & 4 & 1 & 1 \\ 5 & 6 & 1 & 1 \\ 4 & 8 & 1 & 1 \end{pmatrix}$ $B = \begin{pmatrix} 2 & 2 & -1 & 7 \\ 4 & 8 & -1 & 11 \\ 0 & -1 & 2 & -4 \\ 3 & 3 & -2 & 11 \end{pmatrix}$
 calculer $\text{rg}(A)$, $\text{rg}(B)$.

Déterminer une base du noyau & une base de l'image
 pr chacune des AL associées f_A, f_B .

• $\text{rg}(A) = \text{nb de colonnes}$ i st linéairement indptes

(R) $C_1 = C_2 - C_3$ de $\text{rg } A \leq 2$
 C_2 & C_3 ne st pas proportionnelles $\Rightarrow \text{rg } A \geq 2$

$\text{Im}(f_A) = \text{Vect}(f(e_1), f(e_2), f(e_3))$
 $= \text{Vect}(f(e_2), f(e_3))$
 base de $\text{Im } f$

$\dim \text{Ker } f + \text{rg } f = \dim E = 3 \Rightarrow \text{Ker } f$ est de dimension
 ou $f(e_1) = f(e_2) - f(e_3) \Leftrightarrow f(e_1 - e_2 + e_3) = 0$

Donc $\text{Ker } f = \mathbb{R}(e_1 - e_2 + e_3) \neq 0$

Noyau
 $B \cdot X = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \Leftrightarrow \begin{cases} 2x + 2y - z + 7t = 0 \\ 4x + 3y - z + 11t = 0 \\ -y + z - 4t = 0 \\ 3x + 3y - 2z + 11t = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x = -t \\ y = -2t \\ z = t \end{cases}$
 $X = t \begin{pmatrix} -1 \\ -2 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$

$\Leftrightarrow X = t \begin{pmatrix} -1 \\ -2 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ de $\text{Ker}(f_B) = \text{Vect} \left(\begin{pmatrix} -1 \\ -2 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right)$

$\dim(\text{Ker } f_B) = 1$

b) Image & noyau de f
 $E = \mathbb{R}_m[X]$, $\dim E = m+1$
 $f(1) = 0, f(X) = 0$ st 2 élt du \mathbb{R} , $1, X \in \text{Ker } f$

$\text{Im } f = \text{Vect} \{ f(X^2), f(X^3), \dots, f(X^m) \}$

Image de f : $f(X^2), f(X^3), \dots, f(X^m)$

formant un système échelonné, de st linéairement
 indépendant: $\dim \text{Im } f = m-1$
 et $\{f(X^2), f(X^3), \dots, f(X^m)\}$ est une base de $\text{Im } f$.

Noyau
 $\dim \text{Ker } f + \text{rg}(f) = \dim E$ de $\dim \text{Ker } f = 2$
 $(1, X)$ st une base de $\text{Ker } f$.

Soit $Q \in \text{Im } f$. Mq unig $P \in \mathbb{R}_m[X]$
 $f(P) = Q, P(0) = 0, P'(0) = 0$

A. Hypo $Q \in \text{Im } f$, de $\exists R \in \mathbb{R}_m[X]$ tq $f(R) = Q$
 ou $P(X) = R(X) - R(0) - R'(0)X$
 • $P(0) = 0, P'(0) = 0$
 • $f(R(X)) = f(R(X) - R(0) - R'(0)X)$
 $= f(R(X)) - R(0) \cdot f(1) - R'(0) \cdot f(X)$
 $= Q(X) - 0 - 0 = Q(X)$.

unicité
 P & P' . Mq $P = P'$ on vérifiant 3 conditions.

Soit E un espace vectoriel et f une application linéaire
 de E de lui-même tq $f^2 = f$.

1) Mq $E = \text{Ker } f \oplus \text{Im } f$.

2) Si E est de dimension finie n .
 Posons $x = \dim \text{Im } f$. Mq \exists une base $\mathcal{B} = (e_1, \dots, e_n)$
 de E tq $f(e_i) = e_i$ si $i \leq x$ & $f(e_i) = 0$ si $i > x$.
 Déterminer la matrice de f dans cette base \mathcal{B} .

$f: E \rightarrow E$ tq $f \circ f = f$
 1) Mq $E = \text{Ker } f \oplus \text{Im } f$

a) $\text{Ker } f \cap \text{Im } f = \{0\}$
 $x \in \text{Ker } f \cap \text{Im } f$ de $f(x) = 0$ et de $\exists x' \in E$ tq $f(x') = x$
 $0 = f(x) = f(f(x')) = f \circ f(x') = f(x') = x$ de $\text{Ker } f \cap \text{Im } f = \{0\}$

b) $\text{Ker } f + \text{Im } f = E$
 soit $x \in E$, $x = x - f(x) + f(x)$
 $\xrightarrow{\text{Mq } \in \text{Ker } f \quad \text{Im } f}$

$f(x - f(x)) \stackrel{\text{AL}}{=} f(x) - f(f(x)) = f(x) - f \circ f(x) = f(x) - f(x) = 0$
 Donc $x - f(x) \in \text{Ker } f$.

16) Soit f l'application de $\mathbb{R}_m[X]$ de $\mathbb{R}[X]$ définie en posant $\forall P(X) \in \mathbb{R}_m[X]$:

$$f(P(X)) = P(X+1) + P(X-1) - 2P(X)$$

1) Montrer que f est linéaire et que son image est incluse dans $\mathbb{R}_m[X]$.

2) Dans le cas où $m=3$, donner la matrice de f dans la base $1, X, X^2, X^3$. Déterminer ensuite, pour une valeur de m quelconque, la matrice de f dans la base $1, X, \dots, X^m$.

3) Déterminer le noyau et l'image de f . Calculer leur dimension.

4) Soit Q un élt de l'image de f . Montrer qu'il existe une unique $P \in \mathbb{R}_m[X]$ tq $f(P) = Q$, $P(0) = P'(0) = 0$.

$$f: \mathbb{R}_m[X] \rightarrow \mathbb{R}_m[X]$$

$$P(X) \mapsto P(X+1) + P(X-1) - 2P(X)$$

1) f est linéaire

$$\begin{aligned} f(\lambda P + \mu Q) &= \lambda P(X+1) + \mu Q(X+1) + \lambda P(X-1) + \mu Q(X-1) - 2(\lambda P(X) + \mu Q(X)) \\ &= \lambda [P(X+1) + P(X-1) - 2P(X)] + \mu [Q(X+1) + Q(X-1) - 2Q(X)] \\ &= \lambda f(P) + \mu f(Q) \quad (\forall \lambda, \mu \in \mathbb{R}) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} &f(P(X)) \\ &\deg f(P(X)) \leq m \end{aligned}$$

2) a) Cas $m=3$

$$\mathbb{R}_3[X] \text{ un EV de dimension 4: base } = (1, X, X^2, X^3)$$

$$\text{Mat}_{\mathcal{B}} f = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$f(1) \quad f(X) \quad f(X^2) \quad f(X^3)$

$$\begin{aligned} f(1) &= 1+1-2=0 \\ f(X) &= (X+1)+(X-1)=2X \\ f(X^2) &= (X+1)^2 + (X-1)^2 - 2X^2 = 2 \\ f(X^3) &= (X+1)^3 + (X-1)^3 - 2X^3 = 6X \end{aligned}$$

b) m quelconque

$$\mathcal{B} = (1, X, X^2, \dots, X^m)$$

$$f(X^p) = (X+1)^p + (X-1)^p - 2X^p$$

$$f(X^p) = \sum_{0 \leq k \leq p} \binom{p}{k} X^k + \sum_{0 \leq k \leq p} \binom{p}{k} (-1)^k X^k - 2X^p$$

$$f(X^p) = \sum_{0 \leq k \leq p} \varepsilon \binom{p}{k} X^k$$

$p-k$ est pair

$$\text{Mat}_{\mathcal{B}} f = \begin{pmatrix} 0 & 0 & \varepsilon \binom{p}{0} & \dots & \varepsilon \binom{p}{p} & \dots & 0 \\ 0 & 0 & \varepsilon \binom{p}{1} & \dots & \varepsilon \binom{p}{p-1} & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \varepsilon \binom{p}{p-1} & \dots & \varepsilon \binom{p}{p} & \dots & 0 \end{pmatrix}$$

$f(1) \quad f(X) \quad f(X^2) \quad \dots \quad f(X^p) \quad \dots \quad f(X^{p+1})$

p est pair $p+1$ est pair

Applications & Linéaires Matrices

Emmanuel Fricain

27/04

Applications Linéaires & Matrices

5.4. Changement de base

$$[e'_j]_{\mathcal{B}} = \begin{pmatrix} p_{1,j} \\ \vdots \\ p_{n,j} \end{pmatrix} \text{ la matrice de passage } \text{vecteurs colonne MDP}$$

$$f(x, y) = (x + y, x - 2y)$$

$$e_1 = (1, 0) \text{ et } e_2 = (0, 1)$$

$$f(e_1) = f(1, 0) = (1, 1); f(e_2) = f(0, 1) = (1, -2)$$

$\mathcal{B} = \{e_1, e_2\}$ est la base canonique de \mathbb{R}^2 .

$$\text{Mat}(f, \mathcal{B}, \mathcal{B}) = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -2 \end{pmatrix}$$

$$\text{soit } u_1 = (1, 2) \text{ et } u_2 = (-1, 1)$$

On voit u_1 & u_2 ne sont pas colinéaires & de $\{u_1, u_2\}$ est libre.

Comme $\dim \mathbb{R}^2 = 2 \Rightarrow \mathcal{B}' = \{u_1, u_2\}$ est une base de \mathbb{R}^2 .

①

Soit $u = (2, 3, -1)$; calculer $[u]_{\mathcal{B}'}$.

$$\text{on a } [u]_{\mathcal{B}'} = P^{-1} [u]_{\mathcal{B}} = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 2 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 6 \\ -4 \\ -3 \end{pmatrix}$$

$$\text{D'où } u = 6e'_1 - 4e'_2 - 3e'_3$$

TH Changement de base

soi $f \in \mathcal{L}(E, F)$ et $A = \text{Mat}(f, \mathcal{B}, \mathcal{B}')$
 $B = \text{Mat}(f, \mathcal{B}', \mathcal{B}')$

$$\text{alors } \boxed{B = Q^{-1} \cdot A \cdot P}$$

Q est la matrice de passage de \mathcal{B} à \mathcal{B}'

P est la matrice de passage de \mathcal{B} à \mathcal{B}' .

On cherche $\text{Mat}(f, \mathcal{B}', \mathcal{B}')$

$$\begin{aligned} \text{Mat}(f, \mathcal{B}', \mathcal{B}') &= (\text{Mat}(\text{Id}_{\mathbb{R}^2}, \mathcal{B}', \mathcal{B}'))^{-1} \\ &\times \text{Mat}(f, \mathcal{B}, \mathcal{B}) \\ &\times \text{Mat}(\text{Id}_{\mathbb{R}^2}, \mathcal{B}, \mathcal{B}') \end{aligned}$$

③

\mathcal{B} est la matrice P donnée par

$$P = \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 2 & 1 \end{pmatrix} \quad P = \begin{pmatrix} u_{11} \times e_1, u_{21} \times e_1 \\ u_{12} \times e_2, u_{22} \times e_2 \end{pmatrix}$$

Rq: P est la matrice de passage de \mathcal{B} à \mathcal{B}'

$$P = \text{Mat}(\text{Id}_E, \mathcal{B}, \mathcal{B}')$$

$$\text{pu } P^{-1} = \text{Mat}(\text{Id}_E, \mathcal{B}', \mathcal{B})$$

$$[u]_{\mathcal{B}} = P \cdot [u]_{\mathcal{B}'} \text{ et } [u]_{\mathcal{B}'} = P^{-1} [u]_{\mathcal{B}}$$

$$\text{et } \mathcal{B} = (e_1, e_2, e_3) \text{ et } \mathcal{B}' = (e'_1, e'_2, e'_3)$$

\Rightarrow Justifier $\{e'_1, e'_2, e'_3\}$ est une base.

$$P = \text{Mat}(\text{Id}_E, \mathcal{B}, \mathcal{B}') = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

On cherche X tq $PX = Y$.

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix} \Leftrightarrow \begin{cases} x + y = a \\ x + z = b \\ x + y + z = c \end{cases}$$

$$\text{D'où } \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a + b - c \\ -b + c \\ -a + c \end{pmatrix} = P^{-1} \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix} \text{ et } P^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & -1 \\ 0 & -1 & 1 \\ -1 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

②

$$P = \text{Mat}(\text{Id}_{\mathbb{R}^2}, \mathcal{B}', \mathcal{B}) = \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 2 & 1 \end{pmatrix}$$

On doit avoir P^{-1} .

Soit $Y = \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}$, on cherche $\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$ tq $P \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = Y$

$$\begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 2 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix} \Leftrightarrow \begin{cases} x - y = \frac{1}{3}a + \frac{1}{3}b \\ y = -\frac{2}{3}a + \frac{1}{3}b \end{cases}$$

$$\text{D'où } \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = P^{-1} \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{1}{3}a + \frac{1}{3}b \\ -\frac{2}{3}a + \frac{1}{3}b \end{pmatrix}$$

$$P^{-1} = \begin{pmatrix} \frac{1}{3} & -2/3 \\ 1/3 & 1/3 \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned} \text{Mat}(f, \mathcal{B}', \mathcal{B}') &= P^{-1} \cdot \text{Mat}(f, \mathcal{B}, \mathcal{B}) \cdot P \\ &= \begin{pmatrix} 1/3 & -2/3 \\ 1/3 & 1/3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 2 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 2 & 1 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

$$\text{Mat}(f, \mathcal{B}', \mathcal{B}') = \begin{pmatrix} -3 & 0 \\ 1 & -1 \end{pmatrix}$$

④

Applications linéaires & Matrices

TD - Xor - 23/04

$$A = \text{Mat}_{\mathcal{B}}(f)$$

Ex 1

f l'endomorphisme de \mathbb{R}^3 d'A de \mathcal{B} :

$$A = \begin{pmatrix} -1 & -4 & 2 \\ 1 & 4 & -1 \\ -2 & -2 & 3 \end{pmatrix} \quad \text{ou par} \quad \begin{matrix} e'_1 = (1, -1, 0) \\ e'_2 = (1, 0, 1) \\ e'_3 = (0, 1, 2) \end{matrix}$$

1) Mg $\mathcal{B} = \{e'_1, e'_2, e'_3\}$ est une base de \mathbb{R}^3 .

$$\begin{pmatrix} 1 & -1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 2 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 2 \end{pmatrix} \xrightarrow{L_2 - L_1} \begin{pmatrix} 1 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$\{e'_1, e'_2, e'_3\}$ est une famille libre, donc c'est une base de \mathbb{R}^3 .

2) Calculer $f(e'_i)$, $1 \leq i \leq 3$,

exprimer résultats de la base \mathcal{B}' .

$$\mathcal{B} = (e_1, e_2, e_3), \quad \phi: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3 \text{ linéaire.}$$

Matrice de ϕ dans \mathcal{B}

$$A = \text{Mat}_{\mathcal{B}}(\phi) = \begin{pmatrix} -1 & -4 & 2 \\ 1 & 4 & -1 \\ -2 & -2 & 3 \end{pmatrix} \begin{matrix} e_1 \\ e_2 \\ e_3 \end{matrix}$$

21) si f linéaire, $A = \text{Mat}(f, \mathcal{B}, \mathcal{B})$, alors $\forall u \in E$,
on a $[f(u)]_{\mathcal{B}} = A \times [u]_{\mathcal{B}}$

$$[f(e'_1)]_{\mathcal{B}'} = A \times [e'_1]_{\mathcal{B}'}$$

$$= \begin{pmatrix} -1 & -4 & 2 \\ 1 & 4 & -1 \\ -2 & -2 & 3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} +3 \\ -3 \\ 0 \end{pmatrix} = 3e'_1$$

$$[f(e'_2)]_{\mathcal{B}'} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} = e'_2, \quad [f(e'_3)]_{\mathcal{B}'} = \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ 4 \end{pmatrix} = 2e'_3$$

3) Donner la matrice de f dans la base \mathcal{B}' .

$$B = \text{Mat}_{\mathcal{B}'}(f)$$

La matrice B doit contenir les coordonnées de $f(e'_i)$, $1 \leq i \leq 3$.

$$f(e'_1) = 3e'_1 + 0e'_2 + 0e'_3$$

$$f(e'_2) = 0e'_1 + e'_2 + 0e'_3$$

$$f(e'_3) = 0e'_1 + 0e'_2 + 2e'_3$$

$$\Rightarrow B = \begin{pmatrix} 3 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix} \begin{matrix} f(e'_1) & f(e'_2) & f(e'_3) \end{matrix}$$

$$\hookrightarrow P = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ -1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 2 \end{pmatrix} \begin{matrix} e'_1 & e'_2 & e'_3 \end{matrix}$$

$$\leadsto B = A \cdot P$$

$\mathcal{B} = \{e_1, e_2, e_3\}$ la base de \mathbb{R}^3 .

$$f: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$$

$$\forall (x, y, z) \in \mathbb{R}^3, f(x, y, z) = (x - 2y + 2z, 2x - 2y + z, 2z - y)$$

1) Donner la matrice A de f dans la base \mathcal{B} .

$$A = \text{Mat}(f, \mathcal{B}) = \begin{pmatrix} 1 & -2 & 2 \\ 2 & -2 & 1 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}$$

2) On pose $e'_1 = (1, 1, 1)$, $e'_2 = (0, 1, 1)$, $e'_3 = (-1, 0, -1)$

a) Mg $\mathcal{B}' = \{e'_1, e'_2, e'_3\}$ est une base de \mathbb{R}^3 , donner P la matrice de passage de \mathcal{B} à \mathcal{B}' .

$$P = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & -1 \end{pmatrix} \quad P = \text{Mat}(\text{id}_{\mathbb{R}^3}, \mathcal{B}', \mathcal{B})$$

On a une famille de 3 vecteurs, dans une dimension 3,

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & -1 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & -1 & -2 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix} \text{ est une base de } \mathbb{R}^3.$$

b) Calculer P^{-1} , exprimer e_1, e_2, e_3 en f e'_1, e'_2, e'_3 .

$$PX = Y \Leftrightarrow \begin{cases} x + z = a \\ x + y = b \\ x + y - z = c \end{cases} \Leftrightarrow P^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 \\ -1 & 2 & -1 \\ 0 & 1 & -1 \end{pmatrix} \begin{matrix} e_1 & e_2 & e_3 \end{matrix}$$

$$\begin{cases} e_1 = e'_1 - e'_2 + 0 \cdot e'_3 \\ e_2 = -e'_1 + 2e'_2 + e'_3 \\ e_3 = e'_1 - e'_2 - e'_3 \end{cases}$$

c) Calculer $f(e'_1), f(e'_2), f(e'_3)$.

Exprimer résultats ds base \mathcal{B}' .

$$\begin{cases} [u]_{\mathcal{B}} = [u]_{\mathcal{B}'} P \\ [u]_{\mathcal{B}'} = [u]_{\mathcal{B}} P^{-1} \end{cases}$$

$$\text{Soit } B = \text{Mat}(f, \mathcal{B}', \mathcal{B}')$$

$$\text{Mat}(f, \mathcal{B}, \mathcal{B}) \times \text{Mat}(\text{id}_{\mathbb{R}^3}, \mathcal{B}', \mathcal{B})$$

$$\begin{pmatrix} 1 & -2 & 2 \\ 2 & -2 & 1 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 1 & -1 & 1 \\ 1 & -1 & 2 \end{pmatrix}$$

$$[e_1]_{\mathcal{B}'} [e_2]_{\mathcal{B}'} [e_3]_{\mathcal{B}'}$$

$$f(e'_1) = e'_1$$

$$f(e'_2) = -e'_2$$

$$f(e'_3) = e'_2 - e'_3$$

$$B = \text{Mat}(f, \mathcal{B}', \mathcal{B}')$$

$$\Rightarrow B = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix}$$

$$f(e'_1) \quad f(e'_2) \quad f(e'_3)$$

$$* [e_1]_{\mathcal{B}'} = P^{-1} [e_1]_{\mathcal{B}}$$

ou: dans \mathbb{C} de $\mathbb{R}_2[X]$ est

$$\mathcal{D} = \{1, X, X^2\}; \quad f: \mathbb{R}_2[X] \rightarrow \mathbb{R}_2[X]$$

$$f(1) = 1 + X, \quad f(X) = 1 + X^2, \quad f(X^2) = X + X^2$$

1) Donner la matrice de f dans la base \mathcal{D} .

$$A = \text{Mat}(f, \mathcal{D}) = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix} \quad \begin{matrix} f(1) & f(X) & f(X^2) \end{matrix}$$

2) On pose $P_1 = 1 - X^2$, $P_2 = X - X^2$, $P_3 = 1 + X$.

a) Mg $\mathcal{D}' = \{P_1, P_2, P_3\}$ est une base de $\mathbb{R}_2[X]$ & donner la matrice P de passage de \mathcal{D} à \mathcal{D}' .

On a une famille de 3 vecteurs, dans une dimension 3, mg c'est une base, il suffit de mg la famille est libre.

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & -1 & 0 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \text{ est une base.}$$

La matrice de passage P de \mathcal{D} à \mathcal{D}' est

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

$$e_1 \quad e_2 \quad e_3$$

b) Calculer P^{-1} , exprimer les vecteurs $1, X, X^2$ en fonction de P_1, P_2, P_3 .

$$PX = Y \Leftrightarrow \begin{cases} x + z = a \\ y + z = b \\ -x - y = c \end{cases} \Leftrightarrow P^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 \\ -1 & 1 & -1 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

c) Calculer $f(P_i)$, $1 \leq i \leq 3$, exprimer résultats dans \mathcal{D}' .

$$[P_i]_{\mathcal{D}'} = P \cdot [P_i]_{\mathcal{D}} ?$$

$$A \times P = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \\ -1 & -1 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 2 \\ 0 & -1 & 1 \\ -1 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$f(P_1) = P_1$$

$$f(P_2) = P_1 - P_2$$

$$f(P_3) = -P_2 + 2P_3$$

$$d) B = \text{Mat}(f, \mathcal{D}') = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & -1 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix} \quad \begin{matrix} f(P_1) & f(P_2) & f(P_3) \end{matrix}$$

$$e) \boxed{B = P^{-1} \cdot A \cdot P}$$

1) En 4 soit f l'application sur $\mathbb{R}_3[x]$ ①

$$\forall P \in \mathbb{R}_3[x], f(P) = XP' - 3P.$$

1) Ma f est un endomorphisme de $\mathbb{R}_3[x]$.

Pour $\mathbb{R}_3[x]$, le degré du polynôme P est inférieure ou égale à 3. Or l'application $f(P)$ est caractérisée par la dérivée du polynôme P , multiplié par un monôme x . Autrement dit, $\deg P' = 2$ au plus, $\deg(x) = 1$, d'où $\deg P' + \deg(x) = 3$, c'est-à-dire $\mathbb{R}_3[x]$.

Donc f est bien un endomorphisme de la forme $f: \mathbb{R}_3[x] \longrightarrow \mathbb{R}_3[x]$.

2) Donner la matrice de f dans la base canonique de $\mathbb{R}_3[x]$.

$$\mathcal{B} = \{1, x, x^2, x^3\}.$$

$$P = a_3 x^3 + a_2 x^2 + a_1 x + a_0.$$

$$P' = 3a_3 x^2 + 2a_2 x + a_1.$$

$$f(P) = XP' - 3P = -a_2 x^2 - 2a_1 x - 3a_0.$$

$$f(P) = -3a_0 - 2a_1 x - a_2 x^2$$

$$\textcircled{2} f(1, 0, 0, 0) = (-3, 0, 0, 0)$$

$$f(0, 1, 0, 0) = (0, -2, 0, 0)$$

$$f(0, 0, 1, 0) = (0, 0, -1, 0)$$

$$f(0, 0, 0, 1) = (0, 0, 0, 0)$$

$$A = \text{Mat}_{\mathcal{B}}(f) = \begin{pmatrix} -3 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

3) Déterminer $\text{Im } f$, on montrera que $\{f(1), f(x), f(x^2)\}$ en est une base.

Si $f: \mathbb{R}_3[x] \rightarrow \mathbb{R}_3[x]$ alors $\text{Im}(f)$ est un sous-espace de $\mathbb{R}_3[x]$ engendré par la famille:

$$f(1), f(x), f(x^2), f(x^3).$$

$f(x^3)$ est à négliger car c'est le polynôme nul.

Puis $f(1) = -3$, $f(x) = -2x$ et $f(x^2) = -x^2$, ils sont tous de degrés distincts deux à deux, donc il s'agit d'une famille libre.

Donc $\{f(1), f(x), f(x^2)\}$ est une base de $\text{Im}(f)$.

4) Déterminer $\dim \text{Ker } f = 1$ et que $\{x^3\}$ est une base de $\text{Ker } f$. (3)

Th du rang $\dim \mathbb{R}_3[X] = \dim \text{Im } f + \dim \text{Ker } f$
 $\Leftrightarrow \dim \text{Ker } f = \dim \mathbb{R}_3[X] - \dim \text{Im } f = 4 - 3 = 1$.

S'il on a $\dim \text{Ker } f = 1$, Tout vecteur NON NUL de l'espace est une base.

Soit $P \in \text{Ker}(f)$ non nul. $\Leftrightarrow f(P) = 0$, on peut prendre $P = x^3$. D'où $\{x^3\}$ est une base de $\text{Ker } f$.

5) Mq $\mathbb{R}_3[X] = \text{Im } f \oplus \text{Ker } f$

et que $\mathcal{B}' = \{f(1), f(x), f(x^2), f(x^3)\}$ est une base de $\mathbb{R}_3[X]$.

$$\begin{cases} \dim \text{Im } f = 3 \\ \dim \text{Ker } f = 1 \end{cases}$$

Mq $\text{Im } f \cap \text{Ker } f = \{0\}$.

$\text{Im } f$ est engendré par trois polynômes de $\deg \leq 2$, de tt polynôme de $\text{Im } f$ est de $\deg \leq 2$.

Puis $\text{Ker } f$ est engendré par x^3 , de le seul polynôme $\text{Ker } f$ ayant $\deg \leq$ est le polynôme nul.

4) En utilisant la formule des 3 dimensions on obtient.

$$\dim (Y + K) = \dim \text{Im } f + \dim \text{Ker } f - \dim (Y \cap K)$$

$$\dim (Y + K) = 3 + 1 = 4 = \dim \mathbb{R}_3[X]$$

Pour conclure,

$$\text{Im } f \cap \text{Ker } f = \{0_{\mathbb{R}_3[X]}\}$$

$$\text{Im } f + \text{Ker } f = \mathbb{R}_3[X]$$

$$\Rightarrow \text{Im } f \oplus \text{Ker } f = \mathbb{R}_3[X]$$

$\text{Im } f$ et $\text{Ker } f$ sont supplémentaires.

6) Donner la matrice de f dans \mathcal{B}' .

$$f(f(1)) = f(-3) = -3 \times f(1)$$

$$f(f(x)) = f(-2x) = -2f(x)$$

$$f(f(x^2)) = f(-x^2) = -f(x^2)$$

$$f(x^3) = 0$$

$$\Rightarrow B = \text{Mat}(f, \mathcal{B}') = \begin{pmatrix} -3 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

1) Exercice 5 : soit $\mathcal{B} = \{e_1, e_2, e_3\}$ (5)
 une base de \mathbb{R}^3 et f l'endomorphisme de \mathbb{R}^3 .

$$\begin{cases} f(e_1) = e_3 \\ f(e_2) = -e_1 + e_2 + e_3 \\ f(e_3) = e_3 \end{cases}$$

1) Donner la matrice A de f dans la base \mathcal{B} .

$$A = \text{Mat}(f, \mathcal{B}) = \begin{pmatrix} 0 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

2) Déterminer $\text{Ker } f$ et $\text{Im } f$.

A-t-on $\mathbb{R}^3 = \text{Ker } f \oplus \text{Im } f$?

Pour $\text{Im } f$, on sait que $f(e_1), f(e_2), f(e_3)$ est une famille génératrice.

Or $f(e_1) = f(e_3)$, donc on peut enlever $f(e_3)$ par exemple.

$\mathcal{B}_1 = \{e_3, -e_1 + e_2 + e_3\}$ est une (FG)

de $\text{Im } f$. D'où $\text{rg}(f) = 2$.

$$\dim \mathbb{R}^3 = \text{rg}(f) + \dim \text{Ker } f$$

$$\Leftrightarrow \dim \text{Ker } f = 3 - 2 = 1$$

6) Pour exhiber $\text{Ker } f$, il suffit d'exhiber un vecteur non nul de $\text{Ker}(f)$.

$$\text{Or } f(e_1 - e_3) = f(e_1) - f(e_3) = e_3 - e_3 = 0$$

Donc $e_1 - e_3 \in \text{Ker } f$

D'où $\mathcal{B}_2 = \{e_1 - e_3\}$ est une base de $\text{Ker } f$.

On cherche à savoir si $\text{Im } f \oplus \text{Ker } f = \mathbb{R}_3[X]$

Mq $\text{Im } f + \text{Ker } f = \mathbb{R}_3[X]$. $\Rightarrow e_3 \in F$ et $e_1 - e_3 \in F$

On a $e_3 \in \text{Im } f$ et $e_1 - e_3 \in \text{Ker } f$

Alors $e_1 = e_3 + (e_1 - e_3) \in F$

Puis $-e_1 + e_2 + e_3 \in \text{Im } f \Rightarrow -e_1 + e_2 + e_3 \in F$.

alors $e_2 = e_1 + (-e_1 + e_2 + e_3) - e_3 \in F$.

D'où F contient \mathcal{B} de \mathbb{R}^3 mais $\dim F \geq 3$,

mais $\dim \mathbb{R}^3 = 3$, d'où $F = \mathbb{R}^3$.

En utilisant le théorème des 3 dimensions,

$$\dim F + \dim (\text{Ker } f \cap \text{Im } f) = \dim \text{Ker } f + \dim \text{Im } f$$

$$= 1 + 2 = 3$$

Mais $\dim F = 3$ Donc $\dim(\text{Ker } f \cap \text{Im } f) = 0$

$$\Rightarrow \text{Ker } f \oplus \text{Im } f = \mathbb{R}^3$$

3) On pose $e'_1 = e_1 - e_3$ (7)
 $e'_2 = e_1 - e_2$
 $e'_3 = -e_1 + e_2 + e_3$

a) Montrer que $\mathcal{B}' = \{e'_1, e'_2, e'_3\}$ est une base de \mathbb{R}^3 et donner la matrice P de passage de \mathcal{B} à \mathcal{B}' .

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

$$\begin{vmatrix} 1 & 1 & -1 \\ 0 & -1 & 1 \\ -1 & 0 & 1 \end{vmatrix} \rightarrow \begin{vmatrix} 1 & 1 & -1 \\ 0 & -1 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{vmatrix} \rightarrow \begin{vmatrix} 1 & 1 & -1 \\ 0 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{vmatrix}$$

Donc $\{e'_1, e'_2, e'_3\}$ est une famille libre et est une base de $\mathbb{R}_3[X]$.

(b) exprimer e_1, e_2, e_3 en fonction de e'_1, e'_2, e'_3 ; en déduire P^{-1} .

$$\begin{cases} e_1 = e'_1 + e_3 \\ e_2 = e_1 - e'_2 \\ e_3 = e'_3 + e_1 - e_2 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} e_1 = e'_1 + e'_2 + e'_3 \\ e_2 = e'_1 + e'_3 \\ e_3 = e'_2 + e'_3 \end{cases}$$

$$P^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\boxed{B = P^{-1} \cdot A \cdot P}$$