Matrices et algèbre linéaire

(\heartsuit) Exercices d'application directe

Exercice 1

1) Soit M_1 la matrice de u_1 dans les bases canoniques de \mathbb{R}^2 et \mathbb{R}^3 . $u_1(1,0) = (2,1,0)$ et $u_1(0,1) = (-1,1,3)$, donc

$$M_1 = \begin{pmatrix} 2 & -1 \\ 1 & 1 \\ 0 & 3 \end{pmatrix}$$

2) Soit M_2 la matrice de u_2 dans les bases canoniques de $\mathbb{R}_n[X]$ et \mathbb{R} . Pour tout $k \in [0, n]$, $u_2(X^k) = 1$, donc

$$M_2 = \begin{pmatrix} 1 & 1 & \cdots & 1 \end{pmatrix} \in \mathcal{M}_{1,n+1}(\mathbb{R})$$

3) Soit M_3 la matrice de u_3 dans les bases canoniques de $\mathbb{R}_n[X]$ et \mathbb{R} . Pour tout $k \in [0, n]$, $u_3(X^k) = \frac{1}{k+1}$, donc

$$M_3 = \begin{pmatrix} 1 & \frac{1}{2} & \cdots & \frac{1}{j} & \cdots & \frac{1}{n+1} \end{pmatrix} \in \mathcal{M}_{1,n+1}(\mathbb{R})$$

4) Soit M_4 la matrice de u_4 dans la base canonique de $\mathbb{C}_3[X]$. $u_4(1) = 1 - 1 = 0, \ u_4(X) = (X+1) - X = 1, \ u_4(X^2) = (X+1)^2 - X^2 = 2X + 1$ et $u_4(X^3) = (X+1)^3 - X^3 = 3X^2 + 3X + 1$, donc

$$M_4 = \left(\begin{array}{cccc} 0 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 2 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array}\right)$$

Exercice 2

1) $X(X-1) = X^2 - X$ et $X(X-1)(X-2) = X^2 - 3X^2 + 2X$, donc $\operatorname{Mat}_{\mathcal{B}}(\mathcal{B}') = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -1 & 2 \\ 0 & 0 & 1 & -3 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$ qui est triangulaire supérieure à coefficients diagonaux non nuls, donc inversible. Par conséquent, \mathcal{B}' est une base de $\mathbb{R}_3[X]$.

2) La matrice P de passage de \mathcal{B} à \mathcal{B}' est :

$$P = \operatorname{Mat}_{\mathcal{B}}(\mathcal{B}') = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -1 & 2 \\ 0 & 0 & 1 & -3 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

3) Première méthode : On exprime les vecteurs de \mathcal{B} dans la base \mathcal{B}' : $1 = 1, X = X, X^2 = X(X - 1) + X$ et $X^3 = X(X-1)(X-2) + 3X^2 - 2X = X(X-1)(X-2) + 3X(X-1) + X$.

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

$$P^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Deuxième méthode : On utilise la méthode du pivot pour calculer P^{-1} .

4) u(1) = 0, u(X) = 1, $u(X^2) = 2X$ et $u(X^3) = 3X^2$, donc la matrice A de u dans la base \mathcal{B} est:

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

D'après la formule de changement de base, la matrice A' de u dans la base \mathcal{B}' vérifie $A' = \operatorname{Mat}_{\mathcal{B}'}(u) = P_{\mathcal{B}'}^{\mathcal{B}} \operatorname{Mat}_{\mathcal{B}}(u) P_{\mathcal{B}}^{\mathcal{B}'}, \text{ donc}$

$$A' = P^{-1}AP = \begin{pmatrix} 0 & 1 & -1 & 2 \\ 0 & 0 & 2 & -3 \\ 0 & 0 & 0 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Exercice 3 On trouve respectivement: 4, 4, 5 et 4.

(🔌) Un exercice corrigé

Attention: dans cet exercice, on ne travaille a priori pas dans \mathbb{R}^3 , les vecteurs Exercice 4 ne sont pas des triplets de réels.

1) Première méthode : Montrons que la famille (u_1, u_2, u_3) est libre. Soient $\lambda, \mu, \gamma \in \mathbb{R}$ tels que $\lambda u_1 + \mu u_2 + \gamma u_3 = 0_E$.

Alors
$$(\mu + 2\gamma)e_1 + (\lambda - \gamma)e_2 + (-\mu - \gamma)e_3 = 0_E$$
, or (e_1, e_2, e_3) est libre, donc
$$\begin{cases} \mu + 2\gamma = 0 \\ \lambda - \gamma = 0 \\ -\mu - \gamma = 0 \end{cases}$$
 d'où
$$\begin{cases} \mu + 2\gamma = 0 \\ \lambda - \gamma = 0 \\ \gamma = 0 \end{cases}$$
 puis $\lambda = \mu = \gamma = 0$.

d'où
$$\begin{cases} \mu + 2\gamma = 0 \\ \lambda - \gamma = 0 \\ \gamma = 0 \end{cases} \text{ puis } \lambda = \mu = \gamma = 0.$$

Par conséquent, la famille (u_1, u_2, u_3) est une famille libre de 3 vecteurs de E, or $\dim(E) = 3$, donc (u_1, u_2, u_3) est une base de E

2

Deuxième méthode :

$$\operatorname{rg}(u_1, u_2, u_3) = \operatorname{rg} \operatorname{Mat}_{\mathcal{B}}(u_1, u_2, u_3) = \operatorname{rg} \begin{pmatrix} 0 & 1 & 2 \\ 1 & 0 & -1 \\ 0 & -1 & -1 \end{pmatrix}, \text{ or }$$

$$\operatorname{rg}\begin{pmatrix} 0 & 1 & 2 \\ 1 & 0 & -1 \\ 0 & -1 & -1 \end{pmatrix} = \operatorname{rg}\begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 2 \\ 0 & -1 & -1 \end{pmatrix} \qquad {}_{L_2 \leftrightarrow L_1}$$
$$= \operatorname{rg}\begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \qquad {}_{L_3 \leftarrow L3 + L2}$$

qui est de rang 3, donc $rg(u_1, u_2, u_3) = 3$.

Par conséquent, la famille (u_1, u_2, u_3) est une famille libre de 3 vecteurs de E, or $\dim(E) = 3$, donc (u_1, u_2, u_3) est une base de E.

Troisième méthode : $Mat_{\mathcal{B}}(u_1, u_2, u_3) = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 2 \\ 1 & 0 & -1 \\ 0 & -1 & -1 \end{pmatrix}$.

On montre en utilisant la méthode du pivot que cette matrice est inversible, d'inverse

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

Donc (u_1, u_2, u_3) est une base de E

2) Notons $\mathcal{B}' = (u_1, u_2, u_3)$. Soit N la matrice de f dans la base \mathcal{B}' .

Première méthode : Soit P la matrice de passage de \mathcal{B} à \mathcal{B}' , alors $P = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 2 \\ 1 & 0 & -1 \\ 0 & -1 & -1 \end{pmatrix}$, et

 $N = P^{-1}MP.$

On calcule P^{-1} (si cela n'a pas été fait dans la question 1), soit par la méthode du pivot, soit en exprimant e_1 , e_2 et e_3 dans la base \mathcal{B}' (car P^{-1} est la matrice de passage de \mathcal{B}' à \mathcal{B} .

On obtient ensuite : $N = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -3 \end{pmatrix}$

Deuxième méthode : On exprime $f(u_1)$, $f(u_2)$ $f(u_3)$ dans la base u_1 , u_2 , u_3 ; plusieurs méthodes de calculs sont possibles.

$$- f(u_1) = f(e_2) = e_2 = u_1.$$

$$-\operatorname{Mat}_{\mathcal{B}}(f(u_2)) = \operatorname{Mat}_{\mathcal{B}}(f)\operatorname{Mat}_{\mathcal{B}}(u_2) = M \begin{pmatrix} 1\\0\\-1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1\\1\\-1 \end{pmatrix}$$

donc $f(u_2) = e_1 + e_2 - e_3 = u_1 + u_2$.

$$- f(u_3) = 2f(e_1) - f(e_2) - f(e_3)$$

$$f(u_3) = 2(-7e_1 + 3e_2 + 4e_3) - e_2 - (-8e_1 + 2e_2 + 5e_3)$$

 $f(u_3) = -6e_1 + 3e_2 + 3e_3 = 3u_3$

Donc
$$N = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -3 \end{pmatrix}$$

3)
$$\operatorname{Mat}_{\mathcal{B}'}(f^3+f^2-5f+3I_E)=N^3+N^2-5N+3I_3$$
, or $N^2=\begin{pmatrix}1&2&0\\0&1&0\\0&0&9\end{pmatrix}$ et $N^3=\begin{pmatrix}1&3&0\\0&1&0\\0&0&-27\end{pmatrix}$. On en déduit que

$$N^{3} + N^{2} - 5N + 3I_{3}$$

$$= \begin{pmatrix} 1 & 3 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -27 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 9 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 5 & 5 & 0 \\ 0 & 5 & 0 \\ 0 & 0 & -15 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 3 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 3 \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Par conséquent, $f^3 + f^2 - 5f + 3I_E = 0$

4) On en déduit $\frac{-1}{3}(f^2 + f - 5I_E) \circ f = I_E$; posons $g = \frac{-1}{3}(f^2 + f - 5I_E)$, alors $g \circ f = I_E$, et, comme f est linéaire, $f \circ g = \frac{-1}{3}(f^3 + f^2 - 5f) = I_E$.

Donc f est bijective et $f^{-1} = \frac{-1}{3}(f^2 + f - 5I_E)$.

Plusieurs méthodes sont possibles pour donner $\operatorname{Mat}_{\mathcal{B}}(f^{-1})$.

Première méthode : On sait que $\operatorname{Mat}_{\mathcal{B}}(f^{-1}) = M^{-1}$, on inverse la matrice M.

Deuxième méthode :

$$\operatorname{Mat}_{\mathcal{B}}(f^{-1}) = \operatorname{Mat}_{\mathcal{B}}\left(\frac{-1}{3}\left(f^2 + f - 5I_E\right)\right) = \frac{1}{3}\left(M^2 + M - 5I_3\right)$$

Troisième méthode (qui n'est intéressante que si on a déjà calculé P^{-1}) : la matrice N^{-1} de f^{-1} dans la base \mathcal{B}' est

$$\frac{-1}{3} \left(N^2 + N - 5I_3 \right) = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -1/3 \end{pmatrix}$$

Or d'après la formule de changement de base, la matrice M^{-1} de f^{-1} dans la base $\mathcal B$ vérifie

$$M^{-1} = PN^{-1}P^{-1} = \begin{pmatrix} \frac{-5}{3} & 0 & \frac{-8}{3} \\ \frac{7}{3} & 1 & \frac{10}{3} \\ \frac{4}{3} & 0 & \frac{7}{3} \end{pmatrix}$$