

**Contrôle d'algèbre linéaire N°3**

Durée : 1 heure 45 minutes

Barème sur 15 points

NOM : \_\_\_\_\_

Groupe 

PRENOM : \_\_\_\_\_

1. On note  $P_2$  l'espace vectoriel des polynômes de degré plus petit ou égal à deux;  $P_2$  est muni de la base canonique  $(x^2, x, 1)$ .

$\mathbb{R}^3$  est muni de la base canonique  $(\vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3)$ .

On considère l'application linéaire  $f$  de  $\mathbb{R}^3$  dans  $P_2$  définie par

$$\begin{cases} f(\vec{e}_1) - 3x - 2 = 0 \\ f(\vec{e}_3) = 3f(\vec{e}_2) + 6x + \alpha, \quad \alpha \in \mathbb{R} \\ f(\vec{e}_2 - \vec{e}_1) = x^2 - 5x - 2. \end{cases}$$

- a) Calculer la matrice de  $f$  relativement aux bases données.

Déterminer le paramètre  $\alpha$  pour que  $\text{Im } f$  soit égal à  $P_2$ .

- b) On pose  $\alpha = 4$ .

Déterminer une base et la dimension de  $\text{Im } f$  et de  $\text{Ker } f$ .

2.5 pts

2. Le plan est muni d'une origine  $O$  et de la base canonique orthonormée  $B = (\vec{e}_1, \vec{e}_2)$ .

On note  $g$  l'application linéaire désignant une affinité de rapport  $k = 3$  telle que  $\overrightarrow{OP} = -\vec{e}_1 + 2\vec{e}_2$  a pour image  $\overrightarrow{OP'} = 3\vec{e}_1$ .

- a) Déterminer une base  $B'$  par rapport à laquelle la matrice de  $g$  est diagonale.

Puis à l'aide d'un changement de base, calculer la matrice  $M_g$  de  $g$  relativement à la base  $B$ .

Pour la suite du problème, on pose  $M_g = \begin{pmatrix} 5 & 4 \\ -2 & -1 \end{pmatrix}$  pour la matrice de cette affinité relativement à la base  $B$ .

On considère les deux endomorphismes suivants :

- $p$  est une projection orthogonale dont le noyau est l'axe de l'affinité  $g$ ,
- $s$  est une symétrie orthogonale d'axe  $(O, \vec{a})$  telle que  $\angle(\vec{e}_1, \vec{a}) = -\frac{\pi}{8}$ .

- b) Calculer la matrice de l'application  $f = p \circ g \circ s^{(2k+1)}$ ,  $k \in \mathbb{N}$ , relativement à la base  $B$ .

- c) Déterminer la nature géométrique de  $f$ .

5.5 pts

Tourner la page

3. L'espace est muni d'une origine  $O$  et de la base canonique orthonormée  $B = (\vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3)$ .

On définit l'application

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

$$\vec{x} \longmapsto f(\vec{x}) = (\vec{x} \cdot \vec{u}) \vec{e}_1 + (\vec{x} \cdot \vec{v}) \vec{e}_2 + (\vec{x} \cdot \vec{r}) \vec{e}_3$$

$$\text{avec } \vec{u} = \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ 6 \end{pmatrix}, \quad \vec{v} = \begin{pmatrix} 0 \\ -9 \\ 6 \end{pmatrix}, \quad \vec{r} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 9 \end{pmatrix},$$

ainsi que les deux endomorphismes suivants :

- $s$  est une symétrie oblique d'axe le plan  $\alpha(O, \vec{e}_1, \vec{e}_2)$  et de direction parallèle au vecteur  $\vec{w} = \vec{e}_1 + \vec{e}_2 + \vec{e}_3$ ,
- $h$  est une homothétie de centre  $O$  et de rapport 3.

Relativement à la base  $B$ , déterminer la matrice de l'application  $g = s + (h^{-1} \circ f)$  et en déduire directement sa nature géométrique.

3.5 pts

4. On munit  $\mathbb{R}^2$  de la base  $B_u = (\vec{u}_1, \vec{u}_2)$  et de la base  $B_v = (\vec{v}_1, \vec{v}_2)$  vérifiant les relations vectorielles suivantes

$$\begin{cases} 3\vec{v}_1 = -\vec{u}_1 + 2\vec{u}_2 \\ 2\vec{u}_1 = -3\vec{v}_2 + \vec{u}_2. \end{cases}$$

On munit  $\mathbb{R}^3$  de la base  $B_e = (\vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3)$  et de la base  $B_f = (\vec{f}_1, \vec{f}_2, \vec{f}_3)$  définie par

$$\begin{cases} \vec{f}_1 = \vec{e}_1 + 2\vec{e}_2 + \vec{e}_3 \\ \vec{f}_2 = 2\vec{e}_1 - \vec{e}_2 + \vec{e}_3 \\ \vec{f}_3 = 3\vec{e}_1 - 2\vec{e}_2 + 2\vec{e}_3. \end{cases}$$

Soit  $g$  l'application linéaire de  $\mathbb{R}^2$  dans  $\mathbb{R}^3$  telle que

$$\begin{cases} g(\vec{v}_1) = \vec{f}_1 + \vec{f}_2 - \vec{f}_3 \\ g(\vec{v}_2) = 2\vec{f}_2. \end{cases}$$

- Déterminer la matrice de  $g$  relativement aux bases  $B_u$  et  $B_e$ .
- Soit  $H$  la droite dont l'équation matricielle dans la base  $B_f$  est la suivante

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 4 \\ 0 \end{pmatrix} + k \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ -1 \end{pmatrix}, \quad k \in \mathbb{R}.$$

Déterminer l'équation paramétrique de  $g^{-1}(H)$  dans la base  $B_u$ .

3.5 pts