# Correction de la feuille 7 : applications linéaires

## Exercice 1.

(a) Pour tous  $P, Q \in \mathbb{R}[X]$  et  $\lambda \in \mathbb{R}$ ,

$$f(\lambda P + Q) = \lambda P(2) + Q(2) = \lambda f(P) + f(Q).$$

Donc f est linéaire.

- (b)  $g(2X) = 4X^2 \neq 2X^2 = 2g(X)$ , donc g n'est pas linéaire.
- (c) Pour tous  $A, B \in M_n(\mathbb{R})$  et  $\lambda \in \mathbb{R}$ ,

$$\operatorname{Tr}(\lambda A + B) = \sum_{i=1}^{n} (\lambda a_{ii} + b_{ii}) = \lambda \operatorname{Tr}(A) + \operatorname{Tr}(B).$$

Donc Tr est linéaire.

(d) Si  $n \ge 2$ ,  $\det(2I_n) = 2^n \ne 2 = 2\det(I_n)$ , donc det n'est pas linéaire. Si n = 1, det est l'application identité de  $\mathbb{R}$ , donc det est linéaire.

**Exercice 2.** Soit 
$$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 0 & 1 & 4 \\ 5 & 6 & 0 \end{pmatrix}$$
. Alors  $f = f_A$ . Donc  $f$  est linéaire. C'est un

isomorphisme si et seulement si le système linéaire f(X) = AX = B admet une unique solution X pour tout  $B \in \mathbb{R}^3$ . On cherche donc à inverser A, par la méthode du pivot de Gauss.

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 0 & 1 & 4 \\ 5 & 6 & 0 \end{pmatrix} \qquad \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 0 & 1 & 4 \\ 0 & -4 & -15 \end{pmatrix} \qquad \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ -5 & 0 & 1 \end{pmatrix} \qquad (L_3 \leftarrow L_3 - 5L_1)$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 0 & 1 & 4 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \qquad \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ -5 & 4 & 1 \end{pmatrix} \qquad (L_3 \leftarrow L_3 + 4L_2)$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \qquad \begin{pmatrix} 16 & -12 & -3 \\ 20 & -15 & -4 \\ -5 & 4 & 1 \end{pmatrix} \qquad (L_1 \leftarrow L_1 - 3L_3, L_2 \leftarrow L_2 - 4L_3)$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \qquad \begin{pmatrix} -24 & 18 & 5 \\ 20 & -15 & -4 \\ -5 & 4 & 1 \end{pmatrix} \qquad (L_1 \leftarrow L_1 - 2L_2)$$

Comme on a pu obtenir la matrice  $I_3$  à gauche, la matrice A est inversible et son inverse  $A^{-1}$  est la matrice en bas à droite. Cela prouve que f est un isomorphisme. En outre, sa réciproque est  $f_{A^{-1}}$  (l'équation  $X = f^{-1}(B)$  signifie f(X) = B, soit AX = B ou encore  $X = A^{-1}B$ , de sorte que  $f^{-1}(B) = A^{-1}B$ ). Donc la réciproque de f est donnée par :

$$\forall x, y, z \in \mathbb{R}, \quad f^{-1}(x, y, z) = (-24x + 18y + 5z, 20x - 15y - 4z, -5x + 4y + z).$$

#### Exercice 3.

- (a) La matrice  $\begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix}$  est de déterminant  $-2 \neq 0$  donc elle est inversible. Son noyau est donc  $\{0\}$ , de dimension 0, et son image est  $\mathbb{R}^2$ , de dimension 2. Une base du noyau est la famille vide, une base de l'image est la base canonique de  $\mathbb{R}^2$ , par exemple.
- (b) On applique l'algorithme du pivot de Gauss au système linéaire AX = B avec  $A = \begin{pmatrix} 1 & -2 & 3 \\ 4 & -1 & 4 \\ 2 & 3 & -2 \end{pmatrix}$  et  $B = \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix}$ :

$$\begin{pmatrix} 1 & -2 & 3 \\ 4 & -1 & 4 \\ 2 & 3 & -2 \end{pmatrix} \qquad \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 1 & -2 & 3 \\ 0 & 7 & -8 \\ 0 & 7 & -8 \end{pmatrix} \qquad \begin{pmatrix} a \\ b - 4a \\ c - 2a \end{pmatrix} \qquad (L_2 \leftarrow L_2 - 4L_1, L_3 \leftarrow L_3 - 2L_1)$$

$$\begin{pmatrix} 1 & -2 & 3 \\ 0 & 1 & -\frac{8}{7} \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \qquad \begin{pmatrix} a \\ \frac{b - 4a}{7} \\ -2a + b - c \end{pmatrix} \qquad (L_3 \leftarrow L_3 - L_2, \text{puis } L_2 \leftarrow \frac{L_2}{7})$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & \frac{5}{7} \\ 0 & 1 & -\frac{8}{7} \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \qquad \begin{pmatrix} \frac{-a + 2b}{7} \\ \frac{b - 4a}{7} \\ -2a + b - c \end{pmatrix} \qquad (L_1 \leftarrow L_1 + 2L_2)$$

Comme la matrice obtenue à gauche est échelonnée réduite, on en déduit tout. Il y a 2 pivots, donc l'image est de dimension 2 et le noyau de dimension 3-2=1. L'image est l'ensemble des (a,b,c) tels que -2a+b-c=0. Elle contient par exemple les deux premières colonnes de A, qui ne sont pas colinéaires : comme l'image est de dimension 2, une base de l'image est donc ((1,4,2),(-2,-1,3)). Quant au noyau, c'est l'ensemble des (x,y,z) tels que  $x+\frac{5z}{7}=0$  et  $y-\frac{8z}{7}=0$ , c'est-à-dire  $\{(-5t,8t,7t)\mid t\in\mathbb{R}\}$ . Une base du noyau est donc ((-5,8,7)).

(c) On effectue l'algorithme du pivot de Gauss sur le système linéaire AX = B avec  $A = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 & 1 \\ 5 & 2 & -1 & -3 \\ -3 & -4 & 3 & 2 \\ 6 & 1 & 0 & -2 \end{pmatrix}$  et  $B = \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \\ d \end{pmatrix}$ . Pour écourter le calcul, on

cherche seulement une forme échelonnée :

$$\begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 & 1 \\ 5 & 2 & -1 & -3 \\ -3 & -4 & 3 & 2 \\ 6 & 1 & 0 & -2 \end{pmatrix} \qquad \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \\ d \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 & 1 \\ 0 & 7 & -6 & -8 \\ 0 & -7 & 6 & 5 \\ 0 & 7 & -6 & -8 \end{pmatrix} \qquad \begin{pmatrix} a \\ b - 5a \\ c + 3a \\ d - 6a \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 & 1 \\ 0 & 7 & -6 & -8 \\ 0 & 0 & 0 & -3 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \qquad \begin{pmatrix} a \\ b - 5a \\ -2a + b + c \\ -a - b + d \end{pmatrix} \qquad (L_3 \leftarrow L_3 + L_2, L_4 \leftarrow L_4 - L_2)$$

On trouve donc 3 pivots : l'image est de dimension 3 et le noyau de dimension 4-3=1. L'image est l'ensemble des (a,b,c,d) tels que -a-b+d=0. Elle contient donc les vecteurs de la famille ((1,0,0,1),(0,1,0,1),(0,0,1,0)), qui est libre et compte 3 éléments : c'est donc une base de l'image. Le noyau est l'ensemble des (x,y,z,t) tels que x-y+z+t=0, 7y-6z-8t=0 et -3t=0, c'est-à-dire  $\{(-s,6s,7s,0)\mid s\in\mathbb{R}\}$ . Une base du noyau est ((-1,6,7,0)).

(d) Pour étudier la matrice  $A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 2 & 1 \\ 1 & 2 & 1 & 1 \\ 2 & 1 & 1 \end{pmatrix}$ , on peut suivre la même méthode... ou observer que les trois premières colonnes de A sont linéairement indépendantes (vérification rapide); ce sont des éléments de l'image, donc l'image est un sousespace de  $\mathbb{R}^3$  de dimension au moins 3: l'image est  $\mathbb{R}^3$  tout entier. Le théorème du rang dit alors que le noyau est de dimension 4-3=1. Et on voit que

(1,1,1,-4) est un élément non nul du noyau de A (si on ne le voit pas, on résout le système AX=0) : une base du noyau est donc ((1,1,1,-4)).

## Exercice 4.

- (a) Pour tous  $u, v \in \mathbb{C}^{\mathbb{N}}$  et  $\lambda \in \mathbb{C}$ ,  $f(\lambda u + v) = (\lambda u_0 + v_0, \dots, \lambda u_{p-1} + v_{p-1}) = \lambda(u_0, \dots, u_{p-1}) + (v_0, \dots, v_{p-1})$ de sorte que  $f(\lambda u + v) = \lambda f(u) + f(v)$ . Donc f est linéaire.
- (b) Le noyau de f est l'ensemble des suites u telles que  $u_0 = \cdots = u_{p-1} = 0$ . Il n'est pas réduit à  $\{0\}$  donc f n'est pas injective. Pour tout  $(a_0, \ldots, a_{p-1}) \in \mathbb{C}^p$ , la suite u définie par  $u_n = a_n$  si  $0 \le n \le p-1$  et  $u_n = 0$  sinon vérifie  $f(u) = (a_0, \ldots, a_{p-1})$ . Donc l'image de f est  $\mathbb{C}^p$ . Ainsi, f est surjective.

#### Exercice 5.

(a) Soit  $w \in F$ . Par surjectivité de f, il existe  $v \in E$  tel que f(v) = w. Comme  $(v_1, \ldots, v_p)$  est une famille génératrice de E, il existe des scalaires  $a_1, \ldots, a_p$  tels que  $v = a_1v_1 + \ldots a_pv_p$ . Alors :

$$w = f(v) = f(a_1v_1 + \dots a_pv_p) = a_1f(v_1) + \dots a_pf(v_p).$$

Donc  $(f(v_1), \ldots, f(v_p))$  est une famille génératrice de F.

(b) Soient des scalaires  $\lambda_1, \ldots, \lambda_p$  tels que  $\lambda_1 f(v_1) + \cdots + \lambda_p f(v_p) = 0$ . Soit  $v = \lambda_1 v_1 + \ldots \lambda_p v_p$ . Alors :

$$f(v) = f(\lambda_1 v_1 + \dots \lambda_p v_p) = \lambda_1 f(v_1) + \dots + \lambda_p f(v_p) = 0.$$

Donc v est dans  $\operatorname{Ker} f = \{0\}$  (injectivité de f). Donc v = 0, c'est-à-dire  $\lambda_1 v_1 + \ldots \lambda_p v_p = 0$ . Comme la famille  $(v_1, \ldots, v_p)$  est libre, cela veut dire que les coefficients  $\lambda_1, \ldots, \lambda_p$  sont tous nuls. Cela prouve que  $(f(v_1), \ldots, f(v_p))$  est libre.

#### Exercice 6.

(a) Le produit de deux matrices de  $M_n(\mathbb{R})$  est bien dans  $M_n(\mathbb{R})$ : f envoie bien  $M_n(\mathbb{R})$  dans  $M_n(\mathbb{R})$ . De plus, pour tous  $M, N \in M_n(\mathbb{R})$  et  $\lambda \in \mathbb{R}$ ,

$$f(\lambda M + N) = A(\lambda M + N) = \lambda AM + AN = \lambda f(M) + f(N).$$

Donc f est linéaire et c'est finalement un endomorphisme de  $M_n(\mathbb{R})$ .

(b) Supposons A inversible. Soit  $M \in M_n(\mathbb{R})$  telle que f(M) = 0. Alors AM = 0. En multipliant à gauche par l'inverse de A, on obtient M = 0. Le noyau de f est donc trivial, donc f est injective. Comme f est un endomorphisme, c'est donc un isomorphisme.

Réciproquement, supposons que f est un isomorphisme. Par surjectivité, il existe  $M \in M_n(\mathbb{R})$  telle que  $AM = I_n$ . Alors  $\det A \times \det M = \det(AM) = 1$ . Donc  $\det A$  n'est pas nul : A est inversible.

Cela prouve l'équivalence.

- (c) Soit  $M \in M_n(\mathbb{R})$ . Notons  $C_1(M), \ldots C_n(M)$  ses colonnes. Alors AM = 0 si et seulement si  $AC_j(M) = 0$  pour  $j = 1, \ldots, n$ . Le noyau de f est donc formé des matrices dont toutes les colonnes sont dans Ker A.
- (d) On reprend les notations ci-dessus et on les amplifie en notant

$$C: M_n(\mathbb{R}) \to \mathbb{R}^n \times \cdots \times \mathbb{R}^n$$

l'application définie par  $C(M) = (C_1(M), \ldots, C_n(M))$ . Par définition des opérations sur les matrices, C est linéaire. Et c'est une bijection (la donnée d'une matrice équivaut à la donnée de ses colonnes). Donc c'est un isomorphisme.

Or on a montré ci-dessus que  $C(\operatorname{Ker} f) = \operatorname{Ker} A \times \cdots \times \operatorname{Ker} A$  (n fois). Puisque C est un isomorphisme, la dimension de  $\operatorname{Ker} f$  est donc celle du membre de droite, soit  $n \dim \operatorname{Ker} A$  (formule pour la dimension d'un produit cartésien). Avec le théorème du rang,

$$\operatorname{rg}(f) = \dim M_n(\mathbb{R}) - \dim \operatorname{Ker} f = n^2 - n \dim \operatorname{Ker} A = n(n - \dim \operatorname{Ker} A).$$

#### Exercice 7.

(a) Soit  $x \in E$ . Alors x = x - p(x) + p(x), avec  $p(x) \in \text{Im } p$  et

$$p(x - p(x)) = p(x) - p \circ p(x) = p(x) - p(x) = 0$$

donc  $x - p(x) \in \text{Ker } p$ . Cela prouve : E = Ker p + Im p.

En outre, si x est dans  $\operatorname{Ker} p \cap \operatorname{Im} p$ , on a p(x) = 0 et x = p(y) pour un vecteur y de E. Alors  $0 = p(x) = p \circ p(y) = p(y)$ , donc p(y) = 0, i.e. x = 0. Cela prouve que  $\operatorname{Ker} p \cap \operatorname{Im} p$  est réduit à  $\{0\}$ .

Donc  $E = \operatorname{Ker} p \oplus \operatorname{Im} p$ .

(b) Soit  $x \in E$ . D'après (a), on a une écriture unique  $x = x_1 + x_2$  avec  $x_1 \in \text{Ker } p$  et  $x_2 \in \text{Im } p$ . En fait, on a même vu ci-dessus que  $x_2 = p(x)$ . Ainsi, p(x) est bien la composante  $x_2 \in \text{Im } p$  dans cette décomposition et cela prouve que p est la projection sur Im p, parallèlement à Ker p.

#### Exercice 8.

(a) Pour tout  $x \in E$ , (f+g)(x) = f(x) + g(x). Donc  $\text{Im}(f+g) \subset \text{Im} f + \text{Im} g$  et  $\text{rg}(f+g) = \dim \text{Im}(f+g) \leq \dim(\text{Im} f + \text{Im} g)$ . Avec la formule pour la dimension d'une somme de sous-espaces, il vient alors :

$$\operatorname{rg}(f+g) \le \dim(\operatorname{Im} f) + \dim(\operatorname{Im} g) = \operatorname{rg} f + \operatorname{rg} g.$$

(b) Pour tout  $x \in E$ ,  $(f \circ g)(x) = f(g(x)) \in \text{Im } f$ . Donc  $\text{Im}(f \circ g) \subset \text{Im } f$  et  $\text{rg}(f \circ g) \leq \text{rg}(f)$ .

Soit  $h: \text{Im } g \to E$  l'application linéaire définie par h(y) = f(y); c'est en fait la restriction de f à l'image de g. En lui appliquant le théorème du rang, on trouve

 $\dim \operatorname{Im} h = \dim \operatorname{Im} g - \dim \operatorname{Ker} h = \operatorname{rg}(g) - \dim \operatorname{Ker} h.$ 

Les éléments de  $\operatorname{Im} h$  sont exactement les f(y) avec  $y \in \operatorname{Im} g$ , c'est-à-dire les f(g(x)) avec  $x \in E$ . Autrement dit,  $\operatorname{Im} h = \operatorname{Im} f \circ g$ . L'égalité ci-dessus implique donc

$$rg(f \circ g) = rg(g) - \dim Ker h.$$

D'une part, cette égalité donne  $rg(f \circ g) \leq rg(g)$  et donc finalement

$$rg(f \circ g) \le min(rg(f), rg(g)).$$

D'autre part, elle permet de minorer  $rg(f \circ g)$  en majorant dim Ker h. Or le noyau de h est inclus dans celui de f (par construction, si h(y) = 0, f(y) = 0!), donc

$$\dim \operatorname{Ker} h \le \dim \operatorname{Ker} f = n - \operatorname{rg}(f)$$

en utilisant le théorème du rang pour f. En reportant dans l'égalité ci-dessus, il vient

$$\operatorname{rg}(f \circ q) = \operatorname{rg}(q) - \dim \operatorname{Ker} h > \operatorname{rg}(q) - n + \operatorname{rg}(f).$$

## Exercice 9.

- (a) Comme f(1,0) = (2,0,3) et f(0,1) = (7,-1,-2), la matrice de f dans les bases canoniques de  $\mathbb{R}^2$  et  $\mathbb{R}^3$  est  $\begin{pmatrix} 2 & 7 \\ 0 & -1 \\ 3 & -2 \end{pmatrix}$ .
- (b) Pour vérifier que  $\mathcal{B}$  et  $\mathcal{B}'$  sont des bases, il suffit par exemple d'observer que les déterminants det  $\begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix} = -2$  et det  $\begin{pmatrix} 1 & 1 & 5 \\ 0 & -1 & -1 \\ 0 & 1 & -5 \end{pmatrix} = 6$  ne sont pas nuls.
- (c) Puisque f(1,1) = (9,-1,1) = 8(1,0,0) + (1,-1,1) et f(1,-1) = (-5,1,5) = -(5,-1,-5), la matrice de f dans les bases  $\mathcal{B}$  et  $\mathcal{B}'$  est  $\begin{pmatrix} 8 & 0 \\ 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$ .

**Exercice 10.** La dérivation est une opération linéaire et elle transforme tout polynôme en un polynôme de degré plus petit, donc elle définit en particulier une application linéaire de  $\mathbb{R}^3[X]$  dans  $\mathbb{R}^3[X]$ , i.e. un endomorphisme D de  $\mathbb{R}^3[X]$ . Pour tout entier naturel k,  $(X^k)' = kX^{k-1}$ , donc la matrice de D dans la base

$$(1, X, X^2, X^3) \text{ est } \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}.$$

#### Exercice 11.

- (a) Le trinôme  $X^2 2X + 1 = (X 1)^2$  admet comme seule racine complexe 1. Une base de E est donc ((1), (n)).
- (b) Pour tous  $\lambda \in \mathbb{C}$ ,  $a, b \in E$ ,  $f(\lambda a + b) = (\lambda a_{n+1} + b_{n+1}) = \lambda(a_{n+1}) + (b_{n+1}) = \lambda f(a) + f(b).$  Donc f est linéaire. De plus, f((1)) = (1) et f((n)) = (n+1) = (1) + (n) sont des éléments de E, donc f est un endomorphisme de E. Et sa matrice dans la base  $\mathcal{B}$  est  $\begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$ .
- (c) Par la définition de f, f(u) = (n+4). On peut aussi écrire u = 3(1) + (n). Comme  $\begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4 \\ 1 \end{pmatrix}$ , on en déduit f(u) = 4(1) + (n) = (n+4).

#### Exercice 12.

- (a) Puisque det  $\begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 2 & 0 & 0 \\ 3 & 1 & 7 \end{pmatrix} = -14 \neq 0$ ,  $\mathcal{B}'$  est une base de  $\mathbb{R}^3$ . Et la matrice de passage de  $\mathcal{B}$  à  $\mathcal{B}'$  est  $\begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 2 & 0 & 0 \\ 3 & 1 & 7 \end{pmatrix}$ .
- (b) Comme  $\deg e'_k = k$  pour  $0 \le k \le 4$ ,  $\mathcal{B}' = (e'_0, \dots, e'_4)$  est une base  $\deg \mathbb{R}_4[X]$ .

  La matrice de passage  $\deg \mathcal{B} \ \text{à} \ \mathcal{B}' \ \text{est} \ \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$ .

### Exercice 13.

(a) On sait que  $E^* = L(E, \mathbb{R})$  est de dimension  $\dim(E) \times \dim(\mathbb{R}) = n$ , donc il suffit de vérifier que la famille est libre. Soient des réels  $\lambda_1, \dots, \lambda_n$  tels que  $\sum_{k=1}^n \lambda_k e_k^* = 0$ . Pour tout entier i entre 1 et n, on en déduit

$$0 = \sum_{k=1}^{n} \lambda_k e_k^*(e_i) = \sum_{k=1}^{n} \lambda_k \delta_{ik} = \lambda_i.$$

Donc tous les coefficients  $\lambda_i$  sont nuls. Cela prouve que  $(e_1^*, \dots, e_n^*)$  est une base de  $E^*$ .

(b) Si on écrit  $x = \sum_{i=1}^{n} x_i e_i$ , on a par linéarité :

$$e_k^*(x) = \sum_{i=1}^n x_i e_k^*(e_i) = \sum_{i=1}^n x_i \delta_{ik} = x_k.$$

(c) Pour tout  $f \in E^*$ ,  $\phi^*(f) = f \circ \phi$  est une application de E dans  $\mathbb{R}$  et elle est linéaire comme composée d'applications linéaires. Donc  $\phi^*$  est une application de  $E^*$  dans  $E^*$ . Soient  $\lambda \in \mathbb{R}$  et  $f, g \in E^*$ . Pour tout  $x \in E$ , on a :

$$\phi^*(\lambda f + g)(x) = \lambda f(\phi(x)) + g(\phi(x)) = (\lambda(\phi^* f) + \phi^* g)(x).$$

Donc  $\phi^*(\lambda f + g) = \lambda(\phi^* f) + \phi^* g$ . Cela prouve que  $\phi^*$  est linéaire. C'est donc un élément de  $L(E^*)$ .

Notons  $A = (a_{ij})$  la matrice de  $\phi$  dans la base  $(e_1, \ldots, e_n)$  et  $B = (b_{ij})$  celle de  $\phi^*$  dans la base  $(e_1^*, \ldots, e_n^*)$ . Ces matrices sont caractérisées par les relations suivantes : pour tout entier  $j \in [1, n]$ ,

$$\phi(e_j) = \sum_{i=1}^n a_{ij} e_i$$
 et  $\phi^*(e_j) = \sum_{i=1}^n b_{ij} e_i^*$ .

Soit un entier  $j \in [1, n]$ . Tout vecteur x de E s'écrit  $x = \sum_{i=1}^{n} x_i e_i$  avec  $x_i = e_i^*(x)$  pour tout indice i. On calcule :

$$\phi^*(e_j^*)(x) = e_j^* \circ \phi(x) = e_j^* \left( \phi\left(\sum_{i=1}^n x_i e_i\right) \right) = \sum_{i=1}^n \underbrace{x_i}_{e_i^*(x)} \underbrace{e_j^*(\phi(e_i))}_{a_{ii}}.$$

Comme c'est vrai pour tout vecteur x, on en déduit que  $\phi^*(e_j^*) = \sum_{i=1}^n a_{ji} e_i^*$ .

Par identification, il vient  $b_{ij} = a_{ji}$  pour tous indices i et j. Donc  $B = {}^tA$ : la matrice de  $\phi^*$  est la transposée de la matrice de  $\phi$ .

(d) Soit  $x \in \mathbb{R}^n$ . Pour tous  $\lambda \in \mathbb{R}$  et  $y, y' \in \mathbb{R}^n$ ,

$$\theta(x)(\lambda y + y') = \sum_{i=1}^{n} x_i(\lambda y_i + y_i') = \lambda \sum_{i=1}^{n} x_i y_i + \sum_{i=1}^{n} x_i y_i' = \lambda \theta(x)(y) + \theta(x)(y').$$

Donc  $\theta(x)$  est une application linéaire de  $\mathbb{R}^n$  dans  $\mathbb{R}$ , c'est-à-dire un élément de  $(\mathbb{R}^n)^*$ . De plus, pour tous  $\lambda \in \mathbb{R}$  et  $x, x', y \in \mathbb{R}^n$ , on a :

$$\theta(\lambda x + x')(y) = \sum_{i=1}^{n} (\lambda x_i + x_i') y_i = \lambda \sum_{i=1}^{n} x_i y_i + \sum_{i=1}^{n} x_i' y_i = (\lambda \theta(x) + \theta(x'))(y).$$

Donc  $\theta$  est une application linéaire de  $\mathbb{R}^n$  dans  $(\mathbb{R}^n)^*$ . Soit  $x \in \mathbb{R}^n$  tel que  $\theta(x) = 0$ . Alors

$$0 = \theta(x)(x) = \sum_{i=1}^{n} x_i^2.$$

Comme les  $x_i^2$  sont positifs, ils sont tous nuls : x=0. Cela prouve que  $\theta$  est de noyau trivial, donc injective. Comme  $\mathbb{R}^n$  et  $(\mathbb{R}^n)^*$  ont la même dimension,  $\theta$  est un isomorphisme.

#### Exercice 14.

(a) Pour tout  $P \in \mathbb{R}_n[X]$ , P(X+1) et donc  $\Delta(P)$  sont dans  $\mathbb{R}_n[X]$ . De plus, pour tous  $\lambda \in \mathbb{R}$  et  $P, Q \in \mathbb{R}$ ,

$$\Delta(\lambda P + Q) = \lambda P(X+1) + Q(X+1) - \lambda P(X) - Q(X) = \lambda \Delta(P) + \Delta(Q).$$

Donc  $\Delta$  est un endomorphisme de  $\mathbb{R}_n[X]$ .

- (b) Pour tout  $k \in \mathbb{N}$ ,  $T_k$  est un polynôme de degré k. Comme on l'a vu dans un exercice précédent, cela assure que  $(T_0, \ldots, T_n)$  est une base de  $\mathbb{R}_n[X]$ .
- (c) Soit  $k \in \mathbb{N}^*$ .

$$\Delta(T_k) = \frac{(X+1)\dots(X+k-1)(X+k)}{k!} - \frac{X(X+1)\dots(X+k-1)}{k!}$$

$$= \frac{(X+1)\dots(X+k-1)}{k!}(X+k-X)$$

$$= \frac{(X+1)\dots(X+k-1)}{(k-1)!}$$

$$= T_{k-1}(X+1).$$

(d) Soit  $P \in \mathbb{R}_n[X]$  tel que P(m) est entier pour tout entier m. Alors le polynôme  $\Delta(P)$  vérifie la même propriété. Et par récurrence immédiate, il en de même de  $\Delta^k(P) = (\Delta \circ \cdots \circ \Delta)(P)$  pour tout  $k \in \mathbb{N}^*$ . Par (b),  $P = a_0 T_0 + \cdots + a_n T_n$  pour certaines réels  $a_0, \ldots, a_n$ . En appliquant (c) à répétition et en observant que  $\Delta T_0 = 0$ , on obtient pour tout entier  $k \in [0, n]$ :

$$\Delta^k(P) = a_k T_0(X+k) + \dots + a_n T_{n-k}(X+k)$$

et, en particulier,

$$\Delta^{k}(P)(-k) = a_{k}T_{0}(0) + \dots + a_{n}T_{n-k}(0) = a_{k}.$$

Puisque les polynômes  $\Delta^k(P)$  prennent des valeurs entières aux entiers, les coefficients  $a_k$  sont donc entiers.

Pour voir la réciproque, il suffit de vérifier que chaque polynôme  $T_k$  prend des valeurs entières aux entiers (une combinaison linéaire à coefficients entiers des  $T_k$  la vérifiera donc). Soit  $k \in \mathbb{N}^*$ . Pour tout entier m,

$$T_k(m) = \frac{m(m+1)\dots(m+k-1)}{k!}.$$

On observe d'abord que  $T_k(m)=0$  si l'entier m est dans [1-k,0]. Pour  $m\geq 1,$   $T_k(m)$  est le coefficient binômial  $\binom{m+k-1}{k}$ , donc un entier. Reste le cas où m s'écrit m=1-k-p, avec  $p\geq 1$ . Dans ce cas, on écrit

$$T_k(m) = (-1)^k \frac{(p+k-1)(p+k-2)\dots p}{k!} = (-1)^k \binom{p+k-1}{k}$$

et on voit que c'est encore un entier. Cela prouve la réciproque.