

XIV. Applications linéaires

1 Applications linéaires

Définition 1. On dit qu'une application $f : E \rightarrow F$ où E et F sont deux \mathbb{K} -espaces vectoriels est **linéaire** si pour tous $\vec{u}, \vec{v} \in E$ et pour tous $\lambda, \mu \in \mathbb{K}$ on a $f(\lambda\vec{u} + \mu\vec{v}) = \lambda f(\vec{u}) + \mu f(\vec{v})$. On note $\mathcal{L}(E, F)$ l'ensemble des applications linéaires de E dans F .

Remarque 1. L'image par une application linéaire d'une combinaison linéaire de vecteurs est égale à la combinaison linéaire de leurs images.

Remarque 2. Si f est linéaire, $f(\vec{0}_E) = \vec{0}_F$.

Remarque 3. $\mathcal{L}(E, F)$ est un \mathbb{K} -espace vectoriel.

Exemple 1. Une homothétie vectorielle de rapport $k \in \mathbb{K}$ est une application linéaire :

$$f : E \rightarrow E \\ \vec{u} \mapsto k\vec{u}$$

Exemple 2. La dérivation est une application linéaire :

$$f : \mathbb{K}[X] \rightarrow \mathbb{K}[X] \\ P \mapsto P'$$

Exercice 1. Montrer que l'application $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ est linéaire.

$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \mapsto \begin{pmatrix} x + y \\ x - y \end{pmatrix}$$

Définition 2.

- Une application linéaire de E dans E est appelée un **endomorphisme**, on note $\mathcal{L}(E)$ l'ensemble des endomorphismes de E .
- Une application linéaire de E dans \mathbb{K} est appelée une **forme linéaire**.

Exercice 2. Donner un exemple de forme linéaire non nulle de \mathbb{R}^2 dans \mathbb{R} puis donner un exemple de forme linéaire non nulle de $\mathbb{R}[X]$ dans \mathbb{R} .

Exercice 3. L'application $f \mapsto f \circ f$ est-elle un endomorphisme de $\mathcal{F}(\mathbb{R}, \mathbb{R})$?

Propriété 1. La composée de deux applications linéaires est une application linéaire.

Définition 3. Une application linéaire bijective est appelée un **isomorphisme**.

Propriété 2. L'application réciproque d'un isomorphisme est un isomorphisme.

Définition 4. Un endomorphisme bijectif est appelé un **automorphisme**, on appelle **groupe linéaire** et on note $\text{GL}(E)$ l'ensemble des automorphismes d'un \mathbb{K} -espace vectoriel E .

Exercice 4. Montrer que l'application f de l'exercice 1 est un automorphisme de \mathbb{R}^2 et expliciter son application réciproque.

2 Noyau et image d'une application linéaire

Propriété 3. On considère $f \in \mathcal{L}(E, F)$ et E', F' deux sous-espaces vectoriels respectifs des \mathbb{K} -espaces vectoriels E et F , alors :

- L'image directe $f(E') = \{f(\vec{u}) / \vec{u} \in E'\}$ de E' est un sous-espace vectoriel de F .
- L'image réciproque $f^{-1}(F') = \{\vec{u} \in E / f(\vec{u}) \in F'\}$ de F' est un sous-espace vectoriel de E .

Définition 5. On considère $f \in \mathcal{L}(E, F)$ où E et F sont deux \mathbb{K} -espaces vectoriels.

- on appelle **noyau** de f , $\text{Ker } f = f^{-1}(\{\vec{0}_F\}) = \{\vec{u} \in E / f(\vec{u}) = \vec{0}_F\}$.
- on appelle **image** de f , $\text{Im } f = f(E) = \{f(\vec{u}) / \vec{u} \in E\}$.

Remarque 4. $\text{Ker } f$ est un sous-espace vectoriel de E et $\text{Im } f$ est un sous-espace vectoriel de F .

Exercice 5. Déterminer le noyau et l'image de l'application linéaire $f : \mathbb{K}[X] \rightarrow \mathbb{K}[X]$.
 $P \mapsto P'$

Exercice 6. Déterminer le noyau et l'image de la forme linéaire $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$.
 $\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \mapsto x + y + z$

Propriété 4. On considère $f \in \mathcal{L}(E, F)$ où E et F sont deux \mathbb{K} -espaces vectoriels, alors :

- f est injective si et seulement si $\text{Ker } f = \{\vec{0}_E\}$.
- f est surjective si et seulement si $\text{Im } f = F$.

Définition 6. On appelle **équation linéaire** d'inconnue \vec{u} une équation de la forme $f(\vec{u}) = \vec{v}$ avec $f \in \mathcal{L}(E, F)$, $\vec{u} \in E$ et $\vec{v} \in F$.

Remarque 5. L'équation linéaire $f(\vec{u}) = \vec{v}$ est compatible si $\vec{v} \in \text{Im } f$ et l'ensemble des solutions est $f^{-1}(\{\vec{v}\})$, $\text{Ker } f$ est l'ensemble des solutions de l'équation linéaire homogène associée.

Exercice 7. Montrer que l'équation différentielle $y + y' = e^t$ où $y \in \mathcal{D}(\mathbb{R}, \mathbb{R})$ est une équation linéaire et déterminer l'ensemble de ses solutions.

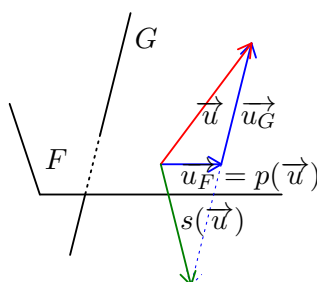
3 Projections et symétries

Définition 7. On considère deux sous-espaces vectoriels F et G supplémentaires d'un \mathbb{K} -espace vectoriel E , pour tout $\vec{u} \in E$ il existe un unique couple $(\vec{u}_F, \vec{u}_G) \in F \times G$ tel que $\vec{u} = \vec{u}_F + \vec{u}_G$:

- l'application linéaire $p : E \rightarrow E$ est appelée **projection** (ou **projecteur**) sur F parallèlement à G ,

$$\vec{u} \mapsto \vec{u}_F$$
- l'application linéaire $s : E \rightarrow E$ est appelée **symétrie** par rapport à F parallèlement à G .

$$\vec{u} \mapsto \vec{u}_F - \vec{u}_G$$



Remarque 6. p est un endomorphisme de E et $p \circ p = p$, $s \circ s = Id_E$ donc s est un automorphisme d'application réciproque s .

Exemple 3. L'application linéaire $p : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ est une projection.

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \mapsto \begin{pmatrix} x \\ y \\ 0 \end{pmatrix}$$

Exemple 4. L'application linéaire $s : \mathbb{C} \rightarrow \mathbb{C}$ est une symétrie.

$$z \mapsto \bar{z}$$

Exercice 8. On considère p projection sur F parallèlement à G , déterminer $\text{Ker } p$ et $\text{Im } p$.

Exercice 9. On considère s symétrie par rapport à F parallèlement à G , déterminer $\text{Ker } s$, $\text{Im } s$, $\text{Ker}(s - Id)$ et $\text{Ker}(s + Id)$.

Propriété 5. Un endomorphisme f d'un \mathbb{K} -espace vectoriel E tel que $f \circ f = f$ est une projection sur $\text{Im } f$ parallèlement à $\text{Ker } f$.

Exercice 10. Montrer que l'application $f : \mathbb{K}[X] \rightarrow \mathbb{K}[X]$ est une projection et déterminer ses éléments caractéristiques.

$$P(X) \mapsto P(X) - P(0)$$

Propriété 6. Un endomorphisme f d'un \mathbb{K} -espace vectoriel E tel que $f \circ f = Id_E$ est une symétrie par rapport à $\text{Ker}(f - Id_E)$ parallèlement à $\text{Ker}(f + Id_E)$.

Exercice 11. Montrer que l'application $f : \mathbb{K}[X] \rightarrow \mathbb{K}[X]$ est une symétrie et déterminer ses éléments caractéristiques.

$$P(X) \mapsto P(X) - 2P(0)$$

4 Applications linéaires en dimension finie

Propriété 7. On considère une application linéaire $f \in \mathcal{L}(E, F)$ où E et F sont deux \mathbb{K} -espaces vectoriels de dimension finie ainsi qu'une famille $(\vec{e}_1, \vec{e}_2, \dots, \vec{e}_n)$ génératrice de E , alors $(f(\vec{e}_1), f(\vec{e}_2), \dots, f(\vec{e}_n))$ est une famille génératrice de $f(E)$.

Exercice 12. Déterminer une base de l'image de l'application linéaire $f : \mathbb{R}_2[X] \rightarrow \mathbb{R}_2[X]$.

$$P(X) \mapsto P(X) - XP'(X)$$

Définition 8. On appelle **rang** d'une application linéaire $f \in \mathcal{L}(E, F)$ où E et F sont deux \mathbb{K} -espaces vectoriels de dimension finie, $\boxed{\text{rg } f = \dim(\text{Im } f)}$.

Exercice 13. Déterminer le rang de l'application linéaire $f : \mathbb{R}_2[X] \rightarrow \mathbb{R}_2[X]$.

$$P(X) \mapsto P(X) - XP'(X)$$

Remarque 7. Une application linéaire $f \in \mathcal{L}(E, F)$ est surjective si et seulement si $\text{rg } f = \dim F$.

Théorème 1. **Théorème du rang**
 On considère une application linéaire $f \in \mathcal{L}(E, F)$ où E et F sont deux \mathbb{K} -espaces vectoriels de dimension finie, alors :

$$\text{rg } f = \dim E - \dim(\text{Ker } f)$$

Exercice 14. Déterminer le rang de l'application $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$.

$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \mapsto \begin{pmatrix} x + y \\ x - y \\ -x + y \end{pmatrix}$$

Remarque 8. Si $f \in \mathcal{L}(E, F)$ est bijective, nécessairement $\dim E = \dim F$.

Exercice 15. Construire un isomorphisme de $\mathbb{R}_2[X]$ dans \mathbb{R}^3 .

Corollaire 1. On considère une application linéaire $f \in \mathcal{L}(E, F)$ où E et F sont deux \mathbb{K} -espaces vectoriels de dimension finie avec $\dim E = \dim F$, alors :

$$f \text{ injective} \Leftrightarrow f \text{ surjective} \Leftrightarrow f \text{ bijective}$$

Contre-exemple 1. L'application linéaire $f : \mathbb{K}[X] \rightarrow \mathbb{K}[X]$ est surjective mais pas injective.

$$P \mapsto P'$$

Exercice 16. Montrer que $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}_2[X]$ est un isomorphisme.

$$\begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix} \mapsto aX^2 + bX + c$$

Exercice 17. Montrer que $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ est un automorphisme de \mathbb{R}^3 .

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \mapsto \begin{pmatrix} x + y \\ y + z \\ x + z \end{pmatrix}$$

5 Représentation matricielle d'une application linéaire

Propriété 8. Une application linéaire $f \in \mathcal{L}(E, F)$ où E et F sont deux \mathbb{K} -espaces vectoriels de dimension finie est entièrement déterminée par l'image $(f(\vec{e}_1), f(\vec{e}_2), \dots, f(\vec{e}_n))$ d'une base quelconque $(\vec{e}_1, \vec{e}_2, \dots, \vec{e}_n)$ de E .

Exercice 18. Déterminer l'application linéaire f telle que $f(\vec{e}_1) = \vec{e}_1 + \vec{e}_2$ et $f(\vec{e}_2) = \vec{e}_1$ où (\vec{e}_1, \vec{e}_2) est la base canonique de \mathbb{R}^2 .

Définition 9. On considère une application linéaire $f \in \mathcal{L}(E, F)$ où E est un \mathbb{K} -espace vectoriel de dimension p muni d'une base \mathcal{B} et F un \mathbb{K} -espace vectoriel de dimension n muni d'une base \mathcal{C} .

On appelle matrice de f de la base \mathcal{B} dans la base \mathcal{C} et on note $\text{Mat}_{\mathcal{B}, \mathcal{C}} f$ la matrice dont les colonnes sont les coordonnées dans la base \mathcal{C} des images des vecteurs de la base \mathcal{B} par l'application f .

Si on pose $\mathcal{B} = (\vec{u}_1, \vec{u}_2, \dots, \vec{u}_p)$, $\mathcal{C} = (\vec{v}_1, \vec{v}_2, \dots, \vec{v}_n)$ et $\text{Mat}_{\mathcal{B}, \mathcal{C}} f = (a_{ij})_{\substack{1 \leq i \leq n \\ 1 \leq j \leq p}}$ alors $f(\vec{u}_j) = \sum_{i=1}^n a_{ij} \vec{v}_i$ pour tout $j \in \llbracket 1; p \rrbracket$.

Remarque 9. La matrice de l'application identité de E dans E où E est un \mathbb{K} -espace vectoriel de dimension n est la matrice I_n .

Exercice 19. On considère l'application linéaire $f : \mathbb{R}_2[X] \rightarrow \mathbb{R}_1[X]$. Déterminer la matrice de f de $P \mapsto P'$

la base canonique \mathcal{B} de $\mathbb{R}_2[X]$ dans la base canonique \mathcal{C} de $\mathbb{R}_1[X]$ puis la matrice de f de la base $\mathcal{B}' = (1, 1 + X, 1 + X + X^2)$ de $\mathbb{R}_2[X]$ dans la base $\mathcal{C}' = (1, 1 + X)$ de $\mathbb{R}_1[X]$.

Remarque 10. Dans le cas où f est un endomorphisme d'un \mathbb{K} -espace vectoriel E de dimension finie muni d'une base \mathcal{B} , on note $\text{Mat}_{\mathcal{B}} f$ et on appelle matrice de f dans la base \mathcal{B} la matrice de f de la base \mathcal{B} dans la base \mathcal{B} .

Exercice 20. Déterminer la matrice de l'application linéaire $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ dans la base canonique de \mathbb{R}^3 .

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \mapsto \begin{pmatrix} x \\ x + y \\ x + y + z \end{pmatrix}$$

Propriété 9. On considère un \mathbb{K} -espace vectoriel E de dimension p muni d'une base \mathcal{B} et un \mathbb{K} -espace vectoriel F de dimension n muni d'une base \mathcal{C} , alors l'application $\mathcal{L}(E, F) \rightarrow \mathcal{M}_{n,p}(\mathbb{K})$ est un isomorphisme.

$$f \mapsto \text{Mat}_{\mathcal{B}, \mathcal{C}} f$$

Remarque 11. Si E et F sont deux \mathbb{K} -espaces vectoriels de dimension finie, alors $\dim \mathcal{L}(E, F) = \dim E \times \dim F$.

Exercice 21. Déterminer l'application linéaire de \mathbb{R}^2 dans \mathbb{R}^3 de matrice $\begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$ de la base canonique de \mathbb{R}^2 dans la base canonique de \mathbb{R}^3 .

Propriété 10. On considère une application linéaire $f \in \mathcal{L}(E, F)$ où E est un \mathbb{K} -espace vectoriel de dimension p muni d'une base \mathcal{B} et F un \mathbb{K} -espace vectoriel de dimension n muni d'une base \mathcal{C} et on considère un vecteur $\vec{u} \in E$ de coordonnées $(\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_p)$ dans la base \mathcal{B} ainsi qu'un vecteur $\vec{v} \in F$ de coordonnées $(\mu_1, \mu_2, \dots, \mu_n)$ dans la base \mathcal{C} , alors :

$$\boxed{\vec{v} = f(\vec{u}) \iff V = MU} \quad \text{où } M = \text{Mat}_{\mathcal{B}, \mathcal{C}} f, \quad U = \begin{pmatrix} \lambda_1 \\ \lambda_2 \\ \vdots \\ \lambda_p \end{pmatrix} \quad \text{et } V = \begin{pmatrix} \mu_1 \\ \mu_2 \\ \vdots \\ \mu_n \end{pmatrix}.$$

Exercice 22. Interpréter matriciellement puis en terme d'application linéaire le système linéaire suivant :

$$\begin{cases} x + 2y + 3z = 1 \\ 3x + 2y + z = -1 \end{cases}$$

Corollaire 2. On considère deux applications linéaires $f \in \mathcal{L}(E, F)$ et $g \in \mathcal{L}(F, G)$ où E est un \mathbb{K} -espace vectoriel de dimension finie muni d'une base \mathcal{B} , F un \mathbb{K} -espace vectoriel de dimension finie muni d'une base \mathcal{C} et G un \mathbb{K} -espace vectoriel de dimension finie muni d'une base \mathcal{D} alors $\boxed{\text{Mat}_{\mathcal{B}, \mathcal{D}} g \circ f = \text{Mat}_{\mathcal{C}, \mathcal{D}} g \times \text{Mat}_{\mathcal{B}, \mathcal{C}} f}$.

Corollaire 3. Une application linéaire $f \in \mathcal{L}(E)$ où E est un \mathbb{K} -espace vectoriel de dimension finie muni d'une base \mathcal{B} est un isomorphisme si et seulement si sa matrice M dans la base \mathcal{B} est inversible et dans ce cas la matrice de l'application réciproque de f dans la base \mathcal{B} est M^{-1} .

Exercice 23. En utilisant un système linéaire, montrer que la matrice $A = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 2 \\ -1 & 3 & 0 \\ 1 & -2 & 1 \end{pmatrix}$ est inversible et calculer son inverse.

Définition 10. L'ensemble des matrices inversibles de $\mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ est appelé **groupe linéaire** et noté $\text{GL}_n(\mathbb{K})$.

6 Changement de base

Définition 11. On considère un \mathbb{K} -espace vectoriel E de dimension finie muni de deux bases \mathcal{B} et \mathcal{B}' , on appelle **matrice de passage** de la base \mathcal{B} à la base \mathcal{B}' la matrice $\text{Mat}_{\mathcal{B}', \mathcal{B}} \text{Id}_E$.

Remarque 12. Les colonnes de la matrice de passage de la base \mathcal{B} à la base \mathcal{B}' représentent les coordonnées des vecteurs de la base \mathcal{B}' dans la base \mathcal{B} .

Propriété 11. La matrice de passage de la base \mathcal{B} à la base \mathcal{B}' est inversible et son inverse est la matrice de passage de la base \mathcal{B}' à la base \mathcal{B} .

Exercice 24. On considère \mathbb{R}^2 muni d'une base $\mathcal{B} = (\vec{e}_1, \vec{e}_2)$ et on définit $\vec{e}'_1 = \vec{e}_1 + \vec{e}_2$ et $\vec{e}'_2 = \vec{e}_1 - \vec{e}_2$. Montrer que $\mathcal{B}' = (\vec{e}'_1, \vec{e}'_2)$ est une base de \mathbb{R}^2 et déterminer la matrice de passage de \mathcal{B} à \mathcal{B}' puis la matrice de passage de \mathcal{B}' à \mathcal{B} .

Propriété 12. On considère un \mathbb{K} -espace vectoriel E de dimension finie muni de deux bases \mathcal{B} et \mathcal{B}' , on note P la matrice de passage de la base \mathcal{B} à la base \mathcal{B}' et on définit les matrices colonnes U et U' formées des coordonnées respectives d'un vecteur $\vec{u} \in E$ dans les bases \mathcal{B} et \mathcal{B}' , alors $\boxed{U = PU'}$.

Remarque 13. La formule précédente peut également s'écrire $U' = P^{-1}U$.

Exercice 25. On considère \mathbb{R}^2 muni d'une base $\mathcal{B} = (\vec{e}_1, \vec{e}_2)$ et on définit la base $\mathcal{B}' = (\vec{e}'_1 = \vec{e}_1 + \vec{e}_2, \vec{e}'_2 = \vec{e}_1 - \vec{e}_2)$. Déterminer les coordonnées du vecteur $\vec{u} = \vec{e}_1 + 2\vec{e}_2$ dans la base \mathcal{B}' .

Remarque 14. La matrice de passage de la base \mathcal{B} à la base \mathcal{B}' permet de passer des coordonnées d'un vecteur dans la base \mathcal{B}' à ses coordonnées dans la base \mathcal{B} (par multiplication matricielle).

Exercice 26. Dans le plan muni d'un repère orthonormal (O, \vec{i}, \vec{j}) , on considère l'hyperbole \mathcal{H} d'équation cartésienne $x^2 - y^2 = 4$, déterminer l'équation cartésienne de \mathcal{H} dans le repère $\left(O, \vec{I} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \vec{J} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}\right)$.

Propriété 13. On considère $f \in \mathcal{L}(E, F)$ où E est un \mathbb{K} -espace vectoriel de dimension finie muni de deux bases \mathcal{B} et \mathcal{B}' et F est un \mathbb{K} -espace vectoriel de dimension finie muni de deux bases \mathcal{C} et \mathcal{C}' , alors en notant P la matrice de passage de \mathcal{B} à \mathcal{B}' , Q la matrice de passage de \mathcal{C} à \mathcal{C}' , A la matrice de f de \mathcal{B} dans \mathcal{C} et A' la matrice de f de \mathcal{B}' dans \mathcal{C}' on a $A' = Q^{-1}AP$, les matrices A et A' sont dites **équivalentes**.

Remarque 15. La formule précédente peut également s'écrire $A = QA'P^{-1}$.

Remarque 16. Dans le cas d'un endomorphisme de E on a $A' = P^{-1}AP$, les matrices A et A' sont dites **semblables**.

Exercice 27. Dans le plan muni de sa base canonique, on considère la projection $p : (x, y) \mapsto (x, 0)$, déterminer la matrice de p dans la base $\left(\vec{e}_1' \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \vec{e}_2' \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} \right)$.

7 Rang d'une matrice

Définition 12. On appelle rang d'une matrice $A \in \mathcal{M}_{n,p}(\mathbb{K})$ et on note $\text{rg}(A)$ le rang de l'application linéaire de \mathbb{K}^p dans \mathbb{K}^n de matrice A dans leurs bases canoniques.

Remarque 17. Le rang d'une matrice est égal au rang de ses vecteurs colonnes.

Exercice 28. Déterminer le rang de la matrice $\begin{pmatrix} 1 & 3 & 5 \\ 2 & 4 & 6 \end{pmatrix}$.

Exercice 29. Montrer qu'une matrice $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ est inversible si et seulement si $\text{rg}(A) = n$.

Exercice 30. Montrer que pour $A \in \mathcal{M}_{n,p}(\mathbb{K})$, on a $\text{rg}(A) \leq \min(n, p)$.

Propriété 14. Le rang d'une matrice est égal au rang du système linéaire associé.

Propriété 15. Le rang d'une application linéaire $f \in \mathcal{L}(E, F)$ où E et F sont deux \mathbb{K} -espaces vectoriels de dimension finie est égal au rang de sa matrice de \mathcal{B} dans \mathcal{C} où \mathcal{B} et \mathcal{C} sont deux bases quelconques de E et F .

Propriété 16. Le rang d'une matrice est égal au rang de ses vecteurs lignes.

Exercices supplémentaires**Exercice 31**

Montrer que $f : \mathbb{K}[X] \rightarrow \mathbb{R}^2$ est une application linéaire.

$$P \mapsto \begin{pmatrix} P(0) \\ P'(0) \end{pmatrix}$$
Exercice 32

Montrer que $\phi : \mathcal{C}(\mathbb{R}, \mathbb{R}) \rightarrow \mathbb{R}$ est une forme linéaire. ϕ est-elle injective ? surjective ?

$$f \mapsto \int_0^1 f(x) dx$$
Exercice 33 (★)

Montrer qu'une forme linéaire f sur un \mathbb{K} -espace vectoriel E est soit nulle soit surjective.

Exercice 34

Montrer que $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ est un automorphisme et déterminer son application

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \mapsto \begin{pmatrix} x \\ x+y \\ x+y+z \end{pmatrix}$$

réciproque.

Exercice 35

Montrer que $f : \mathbb{R}_2[X] \rightarrow \mathbb{R}_2[X]$ est un automorphisme et déterminer son application réciproque.

$$P(X) \mapsto P(X) + P'(X) + P''(X)$$
Exercice 36

Montrer que $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2$ est une application linéaire, déterminer son noyau et son

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \mapsto \begin{pmatrix} x+y \\ y+z \end{pmatrix}$$

image ainsi que leurs dimensions.

Exercice 37 (★)

Montrer que $f : P(X) \mapsto XP'(X) - 2P(X)$ est un endomorphisme de $\mathbb{R}_n[X]$, déterminer son noyau et son image ainsi que leurs dimensions.

Exercice 38 (★)

On considère $f, g \in \mathcal{L}(E)$ où E est un \mathbb{K} -espace vectoriel. Montrer que $\text{Im } f \subset \text{Ker } g$ si et seulement si $g \circ f = 0$.

Exercice 39 (★★)

On considère $f, g \in \mathcal{L}(E)$ où E est un \mathbb{K} -espace vectoriel. Montrer que $f(\text{Ker } g \circ f) = \text{Ker } g \cap \text{Im } f$.

Exercice 40 (★★)

Montrer que $f : P \mapsto P - P'$ est un automorphisme de $\mathbb{R}_n[X]$ et expliciter son application réciproque. (on pourra utiliser des dérivées successives)

Exercice 41

Montrer que $F = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} / x + y = 0 \right\}$ et $G = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} / x - y = 0 \right\}$ sont deux sous-espaces vectoriels supplémentaires de \mathbb{R}^2 .

Déterminer le projeté du vecteur $\vec{u} \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix}$ sur F parallèlement à G ainsi que son symétrique par rapport à F parallèlement à G .

Exercice 42 (★)

Montrer que $F = \{P \in \mathbb{R}_2[X] / P(1) = 0\}$ et $G = \{P \in \mathbb{R}_2[X] / P'(1) = P''(1) = 0\}$ sont deux sous-espaces vectoriels supplémentaires de $\mathbb{R}_2[X]$.

Déterminer le projeté du polynôme $X^2 + X + 1$ sur F parallèlement à G ainsi que son symétrique par rapport à F parallèlement à G .

Exercice 43

Étant donné $\vec{u} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3$, on définit $p(\vec{u}) = \begin{pmatrix} x \\ y \\ x+y \end{pmatrix}$ et $s(\vec{u}) = \begin{pmatrix} x \\ z \\ y \end{pmatrix}$.

Montrer que p est un projecteur et s une symétrie et déterminer leurs éléments caractéristiques.

Exercice 44 (★)

Dans \mathbb{R}^3 muni de sa base canonique, on considère $F = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} / x + y + z = 0 \right\}$ et $G = \text{Vect} \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \right)$.

Montrer que $F \oplus G = \mathbb{R}^3$ et calculer les coordonnées de l'image d'un vecteur $\vec{u} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$ quelconque par la projection sur F parallèlement à G puis par la symétrie par rapport à F parallèlement à G .

Exercice 45 (★)

Dans $\mathbb{R}_2[X]$, déterminer l'image d'un polynôme $P(X) = aX^2 + bX + c$ quelconque par la symétrie s par rapport à $\text{Vect}(1 + X + X^2)$ parallèlement à $\text{Vect}(1, X)$.

Exercice 46 (★)

Montrer que $p \in \mathcal{L}(E)$ est un projecteur si et seulement si $s = 2p - Id$ est une symétrie.

Exercice 47 (★★)

Montrer que si $s \in \mathcal{L}(E)$ est une symétrie alors $\text{Im}(s + Id) = \text{Ker}(s - Id)$.

Exercice 48

Montrer que $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ est un endomorphisme de \mathbb{R}^3 et déterminer une base de $\text{Im } f$.

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \mapsto \begin{pmatrix} -2x + y + z \\ x - 2y + z \\ x + y - 2z \end{pmatrix}$$
Exercice 49

Montrer que $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2$ est une application linéaire et déterminer $\text{rg}(f)$.

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \mapsto \begin{pmatrix} x + y \\ x - y \end{pmatrix}$$
Exercice 50 (*)

On considère $f \in \mathcal{L}(E)$ où E est un \mathbb{K} -espace vectoriel de dimension finie, que peut-on dire de $\text{rg}(-f)$ et $\text{rg}(2f)$?

Exercice 51 ()**

On considère $f, g \in \mathcal{L}(E)$ où E est un \mathbb{K} -espace vectoriel de dimension finie, montrer que $|\text{rg } f - \text{rg } g| \leq \text{rg}(f + g) \leq \text{rg } f + \text{rg } g$.

Exercice 52

On considère $f \in \mathcal{L}(E)$ où E est un \mathbb{K} -espace vectoriel de dimension finie. Montrer que $\text{Ker } f \oplus \text{Im } f = E$ si et seulement si $\text{Ker } f \cap \text{Im } f = \{\vec{0}\}$.

Exercice 53

Montrer que $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^4$ est une application linéaire et déterminer sa matrice de la base canonique de \mathbb{R}^3 dans la base canonique de \mathbb{R}^4 .

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \mapsto \begin{pmatrix} x + y \\ x - y \\ y + z \\ y - z \end{pmatrix}$$
Exercice 54

Déterminer l'application linéaire de $\mathbb{R}_3[X]$ dans $\mathbb{R}_2[X]$ de matrice $\begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 3 \end{pmatrix}$ de la base canonique de $\mathbb{R}_3[X]$ dans la base canonique de $\mathbb{R}_2[X]$.

Exercice 55

Montrer que $f : \mathbb{R}_2[X] \rightarrow \mathbb{R}_1[X]$ est une application linéaire et déterminer sa matrice de la base canonique de $\mathbb{R}_2[X]$ dans la base canonique de $\mathbb{R}_1[X]$.

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

Exercice 56 (★)

Montrer que $f : P(X) \mapsto XP'(X) - 2P(X)$ est un endomorphisme de $\mathbb{R}_n[X]$ et déterminer sa matrice dans la base canonique de $\mathbb{R}_n[X]$.

Exercice 57

Dans l'espace muni d'une base orthonormale directe $(\vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$, déterminer la matrice de la projection orthogonale sur $\text{Vect}(\vec{j}, \vec{k})$ ainsi que la matrice de la symétrie orthogonale par rapport à $\text{Vect}(\vec{j})$.

Exercice 58

On pose $A = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix}$ et on définit l'application $\phi : \mathcal{M}_2(\mathbb{R}) \rightarrow \mathcal{M}_2(\mathbb{R})$. Montrer que ϕ est une application linéaire et déterminer sa matrice dans la base canonique $(E_{11}, E_{12}, E_{21}, E_{22})$ de $\mathcal{M}_2(\mathbb{R})$.

$$M \mapsto AM - MA$$
Exercice 59

On considère une application $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ dont la matrice dans la base canonique \mathcal{B} de \mathbb{R}^3 est $M = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \end{pmatrix}$. Montrer que $\mathcal{B}' = \left(\vec{e}_1' \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \vec{e}_2' \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix}, \vec{e}_3' \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -2 \end{pmatrix} \right)$ est une base de \mathbb{R}^3 et donner la matrice de f dans la base \mathcal{B}' .

Exercice 60

Montrer que $P = \begin{pmatrix} 0 & -1 & -1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$ est la matrice d'un projecteur p dont on déterminera les éléments caractéristiques.

Exercice 61

Montrer que $S = \begin{pmatrix} -1 & -2 & -2 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$ est la matrice d'une symétrie s dont on déterminera les éléments caractéristiques.

Exercice 62

On se place dans \mathbb{R}^3 muni de sa base canonique \mathcal{B} . Montrer que $\mathcal{B}' = \left(\vec{e}_1' \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \vec{e}_2' \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \vec{e}_3' \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right)$ est une base de \mathbb{R}^3 et donner la matrice de passage de \mathcal{B} à \mathcal{B}' ainsi que la matrice de passage de \mathcal{B}' à \mathcal{B} .
Déterminer les coordonnées du vecteur $\vec{u} = \vec{e}_1 + 2\vec{e}_2 + 3\vec{e}_3$ dans la base \mathcal{B}' .

Exercice 63

On considère l'endomorphisme f de matrice $M = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$ dans la base canonique $\mathcal{B} = (\vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3)$ de \mathbb{R}^3 . Montrer que $\text{Ker} f$ est de dimension 1 et en déterminer une base (\vec{e}_1') , montrer que $\text{Im} f$ est de dimension 2 et en déterminer une base (\vec{e}_2', \vec{e}_3') , montrer que $\mathcal{B}' = (\vec{e}_1', \vec{e}_2', \vec{e}_3')$ est une base de \mathbb{R}^3 et déterminer la matrice M' de f dans celle-ci.

Exercice 64 (★)

On considère la matrice $M = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 3 \end{pmatrix}$. Montrer qu'il existe une matrice P inversible telle que

$M = PDP^{-1}$ avec $D = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 3 \end{pmatrix}$ et en déduire M^n pour $n \in \mathbb{N}$.

Exercice 65 (★★)

Montrer que les matrices $A = \begin{pmatrix} 3 & 1 \\ 2 & 3 \end{pmatrix}$ et $B = \begin{pmatrix} 3 & 2 \\ 1 & 3 \end{pmatrix}$ sont semblables.

Exercice 66

Déterminer le rang de la matrice $M = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 1 & 1 & 2 \\ 1 & 0 & 3 \end{pmatrix}$.

Exercice 67 (★)

On note $M_\lambda = \begin{pmatrix} \lambda & -1 & -1 \\ -1 & \lambda & -1 \\ -1 & -1 & \lambda \end{pmatrix}$ pour $\lambda \in \mathbb{R}$. Déterminer le rang de M_λ en fonction de λ .

Réponses

- 1) On pose $\begin{pmatrix} x_3 \\ y_3 \end{pmatrix} = \lambda \begin{pmatrix} x_1 \\ y_1 \end{pmatrix} + \mu \begin{pmatrix} x_2 \\ y_2 \end{pmatrix}$ et on montre que $\begin{pmatrix} x_3+y_3 \\ x_3-y_3 \end{pmatrix} = \lambda \begin{pmatrix} x_1+y_1 \\ x_1-y_1 \end{pmatrix} + \mu \begin{pmatrix} x_2+y_2 \\ x_2-y_2 \end{pmatrix}$.
- 2) $f : \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \mapsto x + y$ et $g : P \mapsto P(0)$.
- 3) On pose $f : x \mapsto x$, on a $(2f) \circ (2f) \neq 2(f \circ f)$.
- 4) $g : \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix} \mapsto \begin{pmatrix} \frac{a+b}{2} \\ \frac{a-b}{2} \end{pmatrix}$.
- 5) $\text{Ker } f = \mathbb{K}_0[X]$ et $\text{Im } f = \mathbb{K}[X]$.
- 6) $\text{Ker } f = \text{Vect} \left(\begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right)$ et $\text{Im } f = \mathbb{R}$.
- 7) $y(t) = \frac{1}{2}e^t + \lambda e^{-t}$.
- 8) $\text{Ker } p = G$ et $\text{Im } p = F$.
- 9) $\text{Ker } s = \left\{ \vec{0} \right\}$, $\text{Im } s = E$, $\text{Ker}(s - Id) = F$ et $\text{Ker}(s + Id) = G$.
- 10) f est une projection sur le sous-espace vectoriel des polynômes s'annulant en 0 par rapport au sous-espace vectoriel des polynômes constants.
- 11) f est une symétrie par rapport au sous-espace vectoriel des polynômes s'annulant en 0 parallèlement au sous-espace vectoriel des polynômes constants.
- 12) $(1, X^2)$.
- 13) 2.
- 14) 2.
- 15) $\varphi : aX^2 + bX + c \mapsto \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix}$.
- 16) On montre que $\text{Ker } f = \left\{ \vec{0} \right\}$.
- 17) On montre que $\text{Ker } f = \left\{ \vec{0} \right\}$.
- 18) $f : \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \mapsto \begin{pmatrix} x+y \\ x \end{pmatrix}$.
- 19) $\begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}$ et $\begin{pmatrix} 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}$.
- 20) $\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}$.
- 21) $f : \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \mapsto \begin{pmatrix} x+y \\ x-y \\ -y \end{pmatrix}$.
- 22) $\begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 3 & 2 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 \\ -1 \end{pmatrix}$.
- 23) $A^{-1} = \begin{pmatrix} -3 & 5 & 6 \\ -1 & 2 & 2 \\ 1 & -1 & -1 \end{pmatrix}$.
- 24) $\begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix}$ et $\begin{pmatrix} \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \end{pmatrix}$.
- 25) $\vec{u} = \frac{3}{2}\vec{e}'_1 - \frac{1}{2}\vec{e}'_2$.
- 26) On a $x = X + Y$ et $y = X - Y$, l'équation devient $XY = 1$.
- 27) $\begin{pmatrix} \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix}$.
- 28) 2.
- 29) L'endomorphisme associée est surjectif.
- 30) On utilise le théorème du rang.
- 31) On montre que $f(\lambda P + \mu Q) = \lambda f(P) + \mu f(Q)$.
- 32) On utilise la linéarité de l'intégrale. ϕ est surjective mais pas injective.

$$59) \text{Mat}_{\mathcal{B}'}(f) = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix}$$

$$60) P^2 = P \text{ donc } p \text{ est une projection sur } \text{Im } p = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} / x + y + z = 0 \right\} \text{ parallèlement à } \text{Ker } p = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} / y = z = 0 \right\}.$$

$$61) S^2 = I_3 \text{ donc } s \text{ est une symétrie par rapport à } \text{Ker}(s - Id) = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} / x + y + z = 0 \right\} \text{ parallèlement à } \text{Ker}(s + Id) = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} / y = z = 0 \right\}.$$

$$62) \text{Mat}_{\mathcal{B}', \mathcal{B}} Id = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \end{pmatrix}, \text{Mat}_{\mathcal{B}, \mathcal{B}'} Id = \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \end{pmatrix} \text{ et } \vec{u} = 2\vec{e}_1' + \vec{e}_2'.$$

$$63) \text{ On a } \vec{e}_1' \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \vec{e}_2' \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \vec{e}_3' \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \text{ et } M' = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

$$64) P = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \text{ et } M^n = \begin{pmatrix} 1 & 2^n - 1 & 3^n - 2^n \\ 0 & 2^n & 3^n - 2^n \\ 0 & 0 & 3^n \end{pmatrix}.$$

$$65) B = P^{-1}AP \text{ avec } P = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 2 \end{pmatrix}.$$

$$66) \text{rg } M = 2.$$

$$67) \text{ Le rang de } M_\lambda \text{ vaut } 1 \text{ si } \lambda = -1, 2 \text{ si } \lambda = 2 \text{ et } 3 \text{ sinon.}$$