

Quelques corrigés

Exercice 7

Soit $u = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ -3 \end{pmatrix}$, $v = \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix}$, $w_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -5 \end{pmatrix}$ et $w_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}$

Montrer que $\text{Vect}(u, v) = \text{Vect}(w_1, w_2)$

Un raisonnement intéressant pour montrer l'égalité de deux ensembles, il s'agit de démontrer la double inclusion.

dans un premier temps, si on arrive à démontrer que $w_1 \in \text{Vect}(u, v)$ et $w_2 \in \text{Vect}(u, v)$ alors on obtient que $\text{Vect}(w_1, w_2) \subset \text{Vect}(u, v)$ car toute combinaison linéaire de (w_1, w_2) est alors combinaison de u et v si w_1 et w_2 se décompose sur ces vecteurs.

Montrons-le : $w_1 \in \text{Vect}(u, v) \Leftrightarrow \exists \lambda_1 \in \mathbb{R}$ et $\mu_1 \in \mathbb{R}$, $w_1 = \lambda_1 u + \mu_1 v$ et on résoud alors le système :

$$\begin{cases} 2\lambda_1 + 3\mu_1 = 1 \\ \lambda_1 + 2\mu_1 = 0 \\ -3\lambda_1 - \mu_1 = -5 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} \lambda_1 + 2\mu_1 = 0 & L_1 \leftrightarrow L_2 \\ 2\lambda_1 + 3\mu_1 = 1 & L_1 \leftrightarrow L_2 \\ -3\lambda_1 - \mu_1 = -5 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} \lambda_1 + 2\mu_1 = 0 \\ -\mu_1 = 1 & L_2 \leftarrow L_2 - 2L_1 \\ 5\mu_1 = -5 & L_3 \leftarrow L_3 + 3L_1 \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} \lambda_1 = -2\mu_1 = 2 \\ \mu_1 = -1 \end{cases} \quad (L_2 \text{ et } L_3 \text{ donnent } \mu_1 = -1) \text{ autrement dit : } w_1 = 2u - v$$

de même (ou de manière évidente), on trouve $w_2 = v - u$

donc à ce stade, comme évoqué en introduction, on a montré que $w_1 \in \text{Vect}(u, v)$ et $w_2 \in \text{Vect}(u, v)$ et de fait que $\text{Vect}(w_1, w_2) \subset \text{Vect}(u, v)$

on peut faire de même pour l'autre inclusion ou, ce qui est plus rapide, inverser les deux relations que nous venons d'obtenir :

$$\begin{cases} w_1 = 2u - v \\ w_2 = -u + v \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} w_1 + w_2 = u & L_1 \leftarrow L_1 + L_2 \\ w_1 + 2w_2 = v & L_2 \leftarrow L_1 + 2L_2 \end{cases}$$

donc $u \in \text{Vect}(w_1, w_2)$ et $v \in \text{Vect}(w_1, w_2)$ et donc par le même raisonnement $\text{Vect}(u, v) \subset \text{Vect}(w_1, w_2)$ finalement, du fait des deux inclusions, $\text{Vect}(u, v) = \text{Vect}(w_1, w_2)$

Bases

Exercice 8

Soit $F = \left\{ \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} \in \mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R}), x_1 - x_2 + 3x_3 = 0 \right\}$, $u_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$, et $u_2 = \begin{pmatrix} -3 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$

Montrer que (u_1, u_2) est une base de F

Comme $x_1 - x_2 + 3x_3 = 0 \Leftrightarrow x_1 = x_2 - 3x_3$ on peut écrire

$$F = \left\{ \begin{pmatrix} x_2 - 3x_3 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} \in \mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R}), x_2 \in \mathbb{R}, x_3 \in \mathbb{R} \right\} = \left\{ \begin{pmatrix} x_2 - 3x_3 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} \in \mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R}), x_2 \in \mathbb{R}, x_3 \in \mathbb{R} \right\} \text{ donc}$$

$$F = \left\{ \begin{pmatrix} x_2 \\ x_2 \\ 0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} -3x_3 \\ 0 \\ x_3 \end{pmatrix} \in \mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R}), x_2 \in \mathbb{R}, x_3 \in \mathbb{R} \right\} = \left\{ x_2 \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + x_3 \begin{pmatrix} -3 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \in \mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R}), x_2 \in \mathbb{R}, x_3 \in \mathbb{R} \right\}$$

i.e. $F = \text{Vect}(u_1, u_2)$, donc (u_1, u_2) est clairement une famille génératrice de F , de plus c'est une famille libre car les vecteurs u_1 et u_2 ne sont pas proportionnels, c'est donc une base de F

Exercice 9

$$\text{Soit } F = \left\{ \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{pmatrix} \in \mathcal{M}_{4,1}(\mathbb{R}) \mid \begin{cases} x_1 + x_2 + x_3 + x_4 = 0 \\ 2x_1 + x_2 + x_3 - x_4 = 0 \end{cases} \right\}$$

Trouver une base de F

Exercice 10

$$\text{Soit } F = \left\{ \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{pmatrix} \in \mathcal{M}_{4,1}(\mathbb{R}) \mid x_1 + 2x_2 - x_3 - 3x_4 = 0 \right\}$$

Trouver une base de F

Exercice 11

$$\text{Soit } u_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, u_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}, \text{ et } u_3 = \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \\ 2 \end{pmatrix}$$

Montrer que la famille (u_1, u_2, u_3) est une base de $\mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R})$

Comme (u_1, u_2, u_3) est une famille à trois éléments et que $\mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R})$ est un espace vectoriel de dimension 3, il suffit de montrer que (u_1, u_2, u_3) est une famille libre.

$$\text{Soit } \lambda_1, \lambda_2, \lambda_3 \in \mathbb{R} \text{ tel que } \lambda_1 u_1 + \lambda_2 u_2 + \lambda_3 u_3 = 0 \text{ alors } \lambda_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + \lambda_2 \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} + \lambda_3 \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\text{donc } \begin{cases} \lambda_1 + \lambda_2 + 2\lambda_3 = 0 \\ \lambda_1 + 2\lambda_2 + 3\lambda_3 = 0 \\ \lambda_1 + \lambda_2 + 2\lambda_3 = 0 \end{cases} \text{ et en faisant } L_1 - L_3 \text{ on trouve d'emblée } \lambda_1 = 0$$

$$\text{alors } L_2 \text{ et } L_3 \text{ donnent } \begin{cases} 2\lambda_2 + 3\lambda_3 = 0 \\ \lambda_2 + 2\lambda_3 = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} 2\lambda_2 + 3\lambda_3 = 0 \\ -\lambda_3 = 0 \end{cases} \text{ donc } \lambda_3 = 0 \text{ et de}$$

fait $\lambda_2 = 0$, et finalement $\lambda_1 = \lambda_2 = \lambda_3 = 0$ donc (u_1, u_2, u_3) est une famille libre or, comme évoqué plus haut, $\mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R})$ est un espace vectoriel de dimension 3 donc (u_1, u_2, u_3) est une base de $\mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R})$

Exercice 12

Soit F l'ensemble des

$$\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{pmatrix} \in \mathcal{M}_{4,1}(\mathbb{R}) \text{ tels que : } \begin{cases} x_1 + 2x_2 - x_4 = 0 \\ x_1 - 3x_2 + 9x_3 = 0 \\ 3x_1 - 4x_2 - x_4 + 18x_3 = 0 \end{cases}$$

Déterminer une base de F

Applications linéaires

Exercice 13

Déterminer, pour les applications suivantes, si elles sont ou non linéaires, et démontrer la réponse.

$$1. f : \mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R}) \rightarrow \mathcal{M}_{2,1}(\mathbb{R})$$

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

En posant $X = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$ alors $f(X) = \begin{pmatrix} 2 & -1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = AX$ avec $A = \begin{pmatrix} 2 & -1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}$

donc pour $X, X' \in \mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R})$ et $\lambda \in \mathbb{R}$,

$f(\lambda X + X') = A(\lambda X + X') = A(\lambda X) + AX' = \lambda AX + AX' = \lambda f(X) + f(X')$ d'après les règles sur les opérations matricielles

donc f est une application linéaire

$$2. g : \begin{matrix} \mathcal{M}_{2,1}(\mathbb{R}) & \rightarrow & \mathbb{R} \\ \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} & \mapsto & x_1 + 6x_2 \end{matrix}$$

De même en passant par la matrice $\begin{pmatrix} 1 & 6 \end{pmatrix}$

$$3. h : \begin{matrix} \mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R}) & \rightarrow & \mathcal{M}_{2,1}(\mathbb{R}) \\ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} & \mapsto & \begin{pmatrix} x^2 + y \\ x + z \end{pmatrix} \end{matrix}$$

On pressant que le x^2 empêche la linéarité, on va donc se contenter de jouer sur le x

on pose $X = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ alors par définition $f(X) = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$

et par ailleurs $f(2X) = f\left(\begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}\right) = \begin{pmatrix} 4 \\ 0 \end{pmatrix}$

donc $f(2X) \neq 2f(X)$ et de fait f n'est pas linéaire

Exercice 14

Dans chacun des cas ci-dessous,

- Montrer que l'application f est linéaire.
- Déterminer le noyau de f et en donner une base.
- Déterminer $\text{Im}(f)$ et en donner une base.
- Déterminer la matrice de l'application f

$$1. f : \begin{matrix} \mathcal{M}_{2,1}(\mathbb{R}) & \rightarrow & \mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R}) \\ \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} & \mapsto & \begin{pmatrix} 3x_1 - x_2 \\ 0 \\ -3x_1 + x_2 \end{pmatrix} \end{matrix}$$

$$2. f : \begin{matrix} \mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R}) & \rightarrow & \mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R}) \\ \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} & \mapsto & \begin{pmatrix} x_1 + x_2 + 2x_3 \\ x_2 - x_3 \\ x_1 + 3x_3 \end{pmatrix} \end{matrix}$$

Noyau : $X \in \ker f$

$$\Leftrightarrow f(X) = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \Leftrightarrow \begin{cases} x_1 + x_2 + 2x_3 = 0 \\ x_2 - x_3 = 0 \\ x_1 + 3x_3 = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} -3x_3 + x_3 + 2x_3 = 0 \\ x_2 = x_3 \\ x_1 = -3x_3 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} 0 = 0 \\ x_2 = x_3 \\ x_1 = -3x_3 \end{cases}$$

$$\text{donc } \ker f = \left\{ \begin{pmatrix} -3x_3 \\ x_3 \\ x_3 \end{pmatrix}, x_3 \in \mathbb{R} \right\} = \left\{ x_3 \begin{pmatrix} -3 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, x_3 \in \mathbb{R} \right\} = \text{Vect} \left(\begin{pmatrix} -3 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right) \text{ donc } \begin{pmatrix} -3 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \text{ est}$$

une base de $\ker f$ car c'en est une famille génératrice (par définition du Vect) et c'est une famille libre (car composée d'un seul vecteur, non nul)

Image : $\text{Im } f = \left\{ \begin{pmatrix} x_1 + x_2 + 2x_3 \\ x_2 - x_3 \\ x_1 + 3x_3 \end{pmatrix}, (x_1, x_2, x_3) \in \mathbb{R}^3 \right\}$ donc

$$\text{Im } f = \left\{ x_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} + x_2 \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + x_3 \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 3 \end{pmatrix}, (x_1, x_2, x_3) \in \mathbb{R}^3 \right\} = \text{Vect} \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 3 \end{pmatrix} \right)$$

donc $\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 3 \end{pmatrix} \right)$ est une famille génératrice de $\text{Im } f$ (par définition du Vect) mais

elle n'est pas libre puisque $3 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 3 \end{pmatrix}$ (on peut aussi le trouver en étudiant la

liberté de la famille : $\lambda_1 U_1 + \lambda_2 U_2 + \lambda_3 U_3 = 0_{\mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R})}$ nous amène au même système que le noyau)

$$\text{donc } \text{Vect} \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 3 \end{pmatrix} \right) = \text{Vect} \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right) = \text{Im } f$$

et cette fois $\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right)$ est bien une base de $\text{Im } f$ car elle est génératrice (toujours du fait du Vect) et libre car constituée de deux vecteurs non proportionnels.

$$\mathbf{3.} \quad f : \begin{matrix} \mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R}) & \rightarrow & \mathcal{M}_{2,1}(\mathbb{R}) \\ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} & \mapsto & \begin{pmatrix} y \\ x - y + z \end{pmatrix} \end{matrix}$$

Exercice 15

Soit f l'application définie par $f : \begin{matrix} \mathbb{R}^3 & \rightarrow & \mathbb{R}^3 \\ (x, y, z) & \mapsto & (y, x, z) \end{matrix}$

1. Justifier que f est une application linéaire de \mathbb{R}^3 dans \mathbb{R}^3 et déterminer $\ker f$ et $\text{Im } f$

Option 1 (qu'on ne fera pas) :

Soit (x, y, z) et (x', y', z') deux éléments de \mathbb{R}^3 , ainsi que $\lambda \in \mathbb{R}$

$$\begin{aligned} f(\lambda(x, y, z) + (x', y', z')) &= f(\lambda x + x', \lambda y + y', \lambda z + z') = (\lambda y + y', \lambda x + x', \lambda z + z') \\ &= (\lambda y, \lambda x, \lambda z) + (y', x', z') = \lambda(y, x, z) + (y', x', z') \\ &= \lambda f(x, y, z) + f(x', y', z') \text{ donc } f \text{ est linéaire} \end{aligned}$$

Option 2 (qu'on privilégiera) : on fait l'analogie avec les matrices

$$\text{On assimile la fonction } f \text{ à : } f : \begin{matrix} \mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R}) & \rightarrow & \mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R}) \\ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} & \mapsto & \begin{pmatrix} y \\ x \\ z \end{pmatrix} \end{matrix}$$

$$\text{donc avec } X = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \text{ alors, } f(X) = AX \text{ où } A = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\text{donc pour } X, X' \in \mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R}) \text{ et } \lambda \in \mathbb{R}, f(\lambda X + X') = A(\lambda X + X') = A(\lambda X) + AX' = \lambda AX + AX'$$

Pour la suite, on peut utiliser indifféremment les lignes ou les colonnes :

$$\underline{(x, y, z) \in \ker f \Leftrightarrow f(x, y, z) = 0 \Leftrightarrow (y, x, z) = (0, 0, 0) \Leftrightarrow x = 0, y = 0 \text{ et } z = 0 \text{ donc } \ker f = \{(0, 0, 0)\}}$$

Enfin pour tout $(a, b, c) \in \mathbb{R}^3, \exists (x, y, z) \in \mathbb{R}^3, f(x, y, z) = (a, b, c)$ puisque $f(b, a, c) = (a, b, c)$ donc tout élément de \mathbb{R}^3 admet un antécédent, donc $\text{Im } f = \mathbb{R}^3$

Option B (pour $\text{Im } f$) :

$$\text{Im } f = \left\{ \begin{pmatrix} y \\ x \\ z \end{pmatrix}, (x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \right\} = \left\{ x \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + y \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + z \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, (x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \right\}$$

$$\text{donc } \text{Im } f = \text{Vect} \left(\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right)$$

or $\left(\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right) = \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right)$ est une base de $\mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R})$ (c'est la base canonique)

2. Montrer que $E_{-1}(f) = \{X \in \mathbb{R}^3, f(X) = -X\}$ est un espace vectoriel et en donner une base e_1

$$X \in E_{-1}(f) \Leftrightarrow f(X) = -X \Leftrightarrow f(x, y, z) = -(x, y, z) \text{ avec } X = (x, y, z)$$

$$\Leftrightarrow (y, x, z) = -(x, y, z) \Leftrightarrow \begin{cases} y = -x \\ x = -y \\ z = -z \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x = -y \\ y \in \mathbb{R} \\ z = 0 \end{cases}$$

donc $E_{-1}(f) = \{(-y, y, 0), y \in \mathbb{R}\} = \{y(-1, 1, 0), y \in \mathbb{R}\} = \text{Vect}(-1, 1, 0)$, donc $E_{-1}(f)$ est un espace vectoriel (car c'est un ensemble engendré par une famille de vecteurs) et $e_1 = (-1, 1, 0)$ est une base de $E_{-1}(f)$ car c'est une famille génératrice ($E_{-1}(f) = \text{Vect}(e_1)$) et libre (un seul élément non nul).

3. Montrer que $E_1(f) = \{X \in \mathbb{R}^3, f(X) = X\}$ est un espace vectoriel et en donner une base (e_2, e_3)

$$X \in E_1(f) \Leftrightarrow f(X) = X \Leftrightarrow f(x, y, z) = (x, y, z) \text{ avec } X = (x, y, z)$$

$$\Leftrightarrow (y, x, z) = (x, y, z) \Leftrightarrow \begin{cases} y = x \\ x = y \\ z = z \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x = y \\ y \in \mathbb{R} \\ z \in \mathbb{R} \end{cases}$$

donc $E_1(f) = \{(y, y, z), y \in \mathbb{R}, z \in \mathbb{R}\} = \{y(1, 1, 0) + z(0, 0, 1), y \in \mathbb{R}, z \in \mathbb{R}\} = \text{Vect}((1, 1, 0), (0, 0, 1))$, donc de même $E_1(f)$ est un espace vectoriel) et avec $e_2 = (1, 1, 0)$ et $e_3 = (0, 0, 1)$, (e_2, e_3) est une base de $E_1(f)$ car elle est génératrice (puisque $E_1(f) = \text{Vect}(e_2, e_3)$) et libre (en effet e_2 et e_3 ne sont pas proportionnels).

4. Montrer que (e_1, e_2, e_3) est une base de \mathbb{R}^3

$$\text{Soit } (\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3) \in \mathbb{R}^3 \text{ tels que } \lambda_1 e_1 + \lambda_2 e_2 + \lambda_3 e_3 = (0, 0, 0)$$

$$\text{alors } \begin{cases} -\lambda_1 + \lambda_2 = 0 \\ \lambda_1 + \lambda_2 = 0 \\ \lambda_3 = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} \lambda_1 = 0 \\ \lambda_2 = 0 \\ \lambda_3 = 0 \end{cases} \begin{matrix} L_2 - L_1 \\ L_1 + L_2 \end{matrix}$$

donc (e_1, e_2, e_3) est une famille libre de \mathbb{R}^3 à trois éléments, c'est donc une base de \mathbb{R}^3

5. Déterminer la matrice A qui définit l'application linéaire de \mathbb{R}^3 dans \mathbb{R}^3 égale à f

Avec $A = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$ et $X = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$ alors $AX = \begin{pmatrix} y \\ x \\ z \end{pmatrix}$ donc $\begin{matrix} \mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R}) & \rightarrow & \mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R}) \\ X & \mapsto & AX \end{matrix}$ est l'application linéaire que l'on peut assimiler à f (elle n'est pas strictement égale car elle va de $\mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R})$ dans $\mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R})$)

6. Soit B et P les matrices $B = \begin{pmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$ et $P = \begin{pmatrix} -1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$, déterminer P^{-1} puis montrer

$$\text{que } A = PBP^{-1}$$

On peut utiliser la méthode des « inconnues invisibles » :

$$\left(\begin{array}{ccc|ccc} -1 & 1 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right) \Leftrightarrow \left(\begin{array}{ccc|ccc} 2 & 0 & 0 & -1 & 1 & 0 \\ 0 & 2 & 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right) \begin{matrix} \leftarrow -L_1 + L_2 \\ \leftarrow L_1 + L_2 \end{matrix} \Leftrightarrow \left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 0 & -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} & 0 \\ 0 & 1 & 0 & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right)$$

donc P est bien inversible et on a déterminé P^{-1}

$$\text{donc } PB = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ -1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \text{ et } PBP^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ -1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} & 0 \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & 0 \\ \frac{2}{0} & \frac{2}{0} & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = A$$

Exercice 16

$$\text{Soit } f \text{ l'application définie par } f : \begin{matrix} \mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R}) & \rightarrow & \mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R}) \\ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} & \mapsto & \begin{pmatrix} 3x - y + z \\ 2x + 2z \\ x - y + 3z \end{pmatrix} \end{matrix}$$

On note $\mathcal{B} = (e_1, e_2, e_3)$ la base canonique de $\mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R})$ et I la matrice identité de $\mathcal{M}_3(\mathbb{R})$

1. Justifier que f est une application linéaire de $\mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R})$ dans $\mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R})$ et déterminer une matrice A telle que $\forall X \in \mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R}), f(X) = AX$
2. Montrer que $V = \{X \in \mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R}), f(X) = 2X\}$ est un espace vectoriel.
Justifier que V possède une base constituée de deux vecteurs, que l'on notera u_1 et u_2
3. On pose $u_3 = e_1 + e_2 + e_3$, montrer que la famille (u_1, u_2, u_3) est une base de $\mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R})$
4. Déterminer $\ker f$
Que peut-on en déduire pour l'application f ?
5. Déterminer $\text{Im } f$ et en donner une base. Que peut-on en déduire pour l'application f ?

Exercice 17 - pour aller un peu plus loin

$$\text{Soit } f : \begin{matrix} \mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R}) & \rightarrow & \mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R}) \\ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} & \mapsto & \begin{pmatrix} x + 2y + z \\ x + y + 3z \\ x - y \end{pmatrix} \end{matrix}$$

1. Montrer que f est linéaire.
2. Déterminer la matrice A de f dans les bases canoniques.
3. Montrer que f est bijective.
4. Déterminer f^{-1}
5. Déterminer la matrice B de f^{-1} dans les bases canoniques.
6. Calculer A^{-1}
Que constate-t-on ?