

Chapitre 25 : Matrice d'une application linéaire
Partie B : Isomorphismes et matrice de changement de base

Dans toute cette partie, \mathbb{K} désigne soit \mathbb{R} , soit \mathbb{C} . E désigne un \mathbb{K} -espace vectoriel de dimension finie n .

I) Les matrices d'isomorphismes

a) Matrice inversible et isomorphisme

Propriété I.a.1 : Soient E et F deux espaces vectoriels de même dimension finie ayant pour bases respectives B et B' . Soit $u \in \mathcal{L}(E, F)$. On a alors :

u est un isomorphisme si et seulement si $\text{mat}_{B, B'}(u)$ est inversible

$$\text{mat}_{B', B}(u^{-1}) = \left(\text{mat}_{B, B'}(u)\right)^{-1}$$

Application I.a.2 : On pose :

$$M = \begin{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} & \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} & \begin{pmatrix} n \\ 0 \end{pmatrix} \\ 0 & \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} & \dots & \begin{pmatrix} n \\ 1 \end{pmatrix} \\ \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ 0 & \dots & 0 & \begin{pmatrix} n \\ n \end{pmatrix} \end{pmatrix}$$

a) Déterminer l'application linéaire $\varphi : \mathbb{R}_n[X] \rightarrow \mathbb{R}_n[X]$ tel que $\text{mat}_{B_c}(\varphi) = M$

b) Déterminer M^{-1} .

b) Base d'un espace vectoriel

Propriété I.b.1 : Soient B une base de E et $(u_1, \dots, u_n) \in E^n$ une famille de E . On a alors :

(u_1, \dots, u_n) base de E si et seulement si $\text{mat}_B((u_1, \dots, u_n))$ est inversible

Application I.b.2 : On pose :

$$M = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Montrer que M est inversible.

II) Matrice de changement de base

a) D'une base à l'autre

Définition : Soient B et B' deux bases de E . On appelle matrice de passage de la base B à la base B' la matrice :

$$P_{B, B'} = \text{mat}_{B', B}(\text{Id}_E)$$

Exemple II.a.1 : On pose :

$$B = \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right)$$

Ecrire $P_{B_c, B}$ puis P_{B, B_c}

Exemple II.a.2 : On pose B la base de $\mathbb{R}_2[X]$:

$$B = (1, 1 + X, 1 + X + X^2)$$

Déterminer $P_{B_c, B}$ puis P_{B, B_c} .

Propriété II.a.3 : Soient B et B' deux bases de E. On a alors :

$$(1) P_{B,B'} = \text{mat}_{B',B}(\text{id}_E)$$

$$(2) P_{B,B} = I_n$$

$$(3) P_{B,B'} \in GL_n(\mathbb{K}) \text{ et } (P_{B,B'})^{-1} = P_{B',B}$$

Application II.a.4 : On pose :

$$B = \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right)$$

Déterminer P_{B,B_c} .

b) Lien avec les coordonnées d'un vecteur

Propriété II.b.1 : Soient B et B' deux bases de E et $x \in E$. On a alors :

$$\text{mat}_B(x) = P_{B,B'} \times \text{mat}_{B'}(x)$$

Remarque : On note souvent l'égalité précédente par :

$$X = PX'$$

Application II.b.2 : On pose :

$$X = \text{mat}_{B_c}(x) = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \text{ et } B = \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right)$$

Déterminer $X' = \text{mat}_B(x)$.

c) Lien avec les isomorphismes

Propriété II.c.1 : Soient B et B' deux bases de E et C, C' deux bases de F, $u \in \mathcal{L}(E, F)$. On a alors :

$$\text{mat}_{B',C'}(u) = P_{C',C} \times \text{mat}_{B,C}(u) \times P_{B,B'}$$

On peut se repérer grâce au schéma suivant :

$$\begin{array}{ccc} E_B & \xrightarrow{u} & F_C \\ \uparrow \text{id}_E & & \uparrow \text{id}_E \\ E_{B'} & \xrightarrow{u} & F_{C'} \end{array}$$

Définition : Soient deux matrices A et B de $\mathcal{M}_{n,p}(\mathbb{K})$, deux matrices $(P, Q) \in \mathcal{GL}_n(\mathbb{K}) \times \mathcal{GL}_p(\mathbb{K})$ tel que :

$$A = PBQ$$

On dit alors que A et B sont équivalentes.

Application II.c.2 : On pose :

$$B = \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \right), F = \text{vect} \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right) \text{ et } G = \text{vect} \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \right)$$

a) Déterminer l'expression de la symétrie par rapport à F dans la direction de G, noté s.

b) Déterminer l'expression du projecteur sur F parallèlement à G, noté p.