

Applications linéaires

I

**GÉNÉRALITÉS**

**Exercice 1 :** Montrer qu'une application de  $\mathbb{R}^2$  dans  $\mathbb{R}^2$  qui à  $(x, y)$  associe  $(x', y')$  est linéaire si, et seulement si, il existe des réels  $\alpha, \beta, \gamma, \delta$  tels que :

$$\begin{cases} x' = \alpha x + \beta y \\ y' = \gamma x + \delta y \end{cases}.$$

Trouver de même l'écriture analytique d'une application linéaire de  $\mathbb{R}^2$  dans  $\mathbb{R}^3$  ; de  $\mathbb{R}^3$  dans  $\mathbb{R}^2$ . Généraliser à une application linéaire de  $\mathbb{R}^p$  dans  $\mathbb{R}^n$ .

**Exercice 2 :** E et F sont des  $\mathbb{K}$ -ev, et  $f \in \mathcal{L}(E, F)$ .

On définit  $\phi : E \times F \rightarrow E \times F$  .  
 $(x, y) \mapsto (x, y - f(x))$

Montrer que  $\phi$  est un automorphisme du  $\mathbb{K}$ -ev produit  $E \times F$ .

**Exercice 3 :**

**1** Vérifier qu'il existe une unique application linéaire de  $\mathbb{R}^3$  dans  $\mathbb{R}^2$  vérifiant :

$$f((1, 0, 0)) = (1, 1), \quad f((0, 1, 0)) = (0, 1) \quad \text{et} \quad f((0, 0, 1)) = (-1, 1).$$

Calculer  $f((3, -1, 4))$  et  $f((x, y, z))$  en général.

**2** Déterminer  $\ker(f)$  et en fournir une base.

**3** Donner un supplémentaire de  $\ker(f)$  dans  $\mathbb{R}^3$  et vérifier qu'il est isomorphe à  $\text{Im}(f)$ .

**Correction :**

**1** Si  $f$  existe alors nécessairement, pour tout  $(x, y, z) \in \mathbb{R}^3$  :

$$f((x, y, z)) = xf((1, 0, 0)) + yf((0, 1, 0)) + zf((0, 0, 1)) = x(1, 1) + y(0, 1) + z(-1, 1) = (x - z, x + y + z).$$

On en déduit l'unicité de  $f$ .

Réciproquement,  $f$  ainsi définie vérifie bien les trois égalités de l'énoncé. Il reste donc à se convaincre que  $f$  est linéaire.

Soient  $((x, y, z), (x', y', z')) \in (\mathbb{R}^3)^2$  et  $(\lambda, \mu) \in \mathbb{R}^2$ .

$$\begin{aligned} f(\lambda(x, y, z) + \mu(x', y', z')) &= f((\lambda x + \mu x', \lambda y + \mu y', \lambda z + \mu z')) \\ &= ((\lambda x + \mu x') - (\lambda z + \mu z'), (\lambda x + \mu x') + (\lambda y + \mu y') + (\lambda z + \mu z')) \\ &= \lambda(x - z, x + y + z) + \mu(x' - z', x' + y' + z') \\ &= \lambda f((x, y, z)) + \mu f((x', y', z')). \end{aligned}$$

$f$  est donc linéaire et convient. On en déduit l'existence de  $f$ .

On a alors  $f((3, -1, 4)) = (3 - 4, 3 - 1 + 4) = (-1, 6)$ .

**Remarque :** La démonstration de la linéarité de  $f$  ci-dessus est en fait superflue car l'exercice (1) qui est un résultat à connaître, donne l'expression générale d'une application linéaire de  $\mathbb{R}^n$  dans  $\mathbb{R}^p$ .

2 Soit  $(x, y, z) \in \mathbb{R}^3$ .

$$(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \Leftrightarrow f((x, y, z)) = (0, 0) \Leftrightarrow (x - z, x + y + z) = (0, 0) \Leftrightarrow \begin{cases} x - z = 0 \\ x + y + z = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} z = x \\ y = -2x \end{cases}$$

Donc,  $\ker(f) = \{(x, -2x, x), x \in \mathbb{R}\} = \{x(1, -2, 1), x \in \mathbb{R}\} = \text{vect}((1, -2, 1))$ . La famille  $((1, -2, 1))$  engendre  $\ker(f)$  et est libre.

Donc, la famille  $((1, -2, 1))$  est une base de  $\ker(f)$ .

3 **Détermination de  $\text{Im}(f)$  :** Soit  $(x', y') \in \mathbb{R}^2$ .

$$\begin{aligned} (x', y') \in \text{Im}(f) &\Leftrightarrow \exists(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 / f((x, y, z)) = (x', y') \\ &\Leftrightarrow \exists(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 / \begin{cases} x - z = x' \\ x + y + z = y' \end{cases} \Leftrightarrow \exists(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 / \begin{cases} z = x - x' \\ y = -2x + x' + y' \end{cases} \\ &\Leftrightarrow \text{le système d'inconnues } (x, y, z) : \begin{cases} z = x - x' \\ y = -2x + x' + y' \end{cases} \text{ a au moins une solution.} \end{aligned}$$

Or, le triplet  $(0, x' + y', -x')$  est solution et le système proposé admet une solution.

Par suite, tout  $(x', y')$  de  $\mathbb{R}^2$  est dans  $\text{Im}(f)$  et finalement,  $\text{Im}(f) = \mathbb{R}^2$ .

**Détermination d'un supplémentaire de  $\ker(f)$  :** Posons  $e_1 = (1, -2, 1)$ ,  $e_2 = (1, 0, 0)$  et  $e_3 = (0, 1, 0)$  puis  $F = \text{vect}(e_2, e_3)$  et montrons que  $\mathbb{R}^3 = \ker(f) \oplus F$ .

Tout d'abord,  $\ker(f) \cap F = \{0\}$ . En effet :

$$\begin{aligned} (x, y, z) \in \ker(f) \cap F &\Leftrightarrow \exists(a, b, c) \in \mathbb{R}^3 / (x, y, z) = ae_1 = be_2 + ce_3 \\ &\Leftrightarrow \exists(a, b, c) \in \mathbb{R}^3 / \begin{cases} x = a = b \\ y = -2a = c \\ z = a = 0 \end{cases} \Leftrightarrow x = y = z = 0 \end{aligned}$$

Vérifions ensuite que  $\ker(f) + F = \mathbb{R}^3$ .

$$\begin{aligned} (x, y, z) \in \ker(f) + F &\Leftrightarrow \exists(a, b, c) \in \mathbb{R}^3 / (x, y, z) = ae_1 + be_2 + ce_3 \\ &\Leftrightarrow \exists(a, b, c) \in \mathbb{R}^3 / \begin{cases} a + b = x \\ -2a + c = y \\ a = z \end{cases} \Leftrightarrow \exists(a, b, c) \in \mathbb{R}^3 / \begin{cases} a = z \\ b = x - z \\ c = y + 2z \end{cases} \end{aligned}$$

Le système précédent (d'inconnues  $(a, b, c)$ ) admet donc toujours une solution et on a montré que  $\mathbb{R}^3 = \ker(f) + F$ .

Finalement,  $\mathbb{R}^3 = \ker(f) \oplus F$  et  $F$  est un supplémentaire de  $\ker(f)$  dans  $\mathbb{R}^3$ .

**Vérifions enfin que  $F$  est isomorphe à  $\text{Im}(f)$  :** On sait que  $F = \{(x, y, 0), (x, y) \in \mathbb{R}^2\}$ .

L'application  $\varphi : \begin{array}{ccc} F & \longrightarrow & \mathbb{R}^2 \\ (x, y, 0) & \longmapsto & (x, y) \end{array}$  est alors clairement un isomorphisme de  $F$  sur

$\text{Im}(f) (= \mathbb{R}^2)$ .

**Exercice 4 :** Donner des exemples d'applications linéaires de  $\mathbb{R}^2$  dans  $\mathbb{R}^2$  vérifiant :

- 1  $\ker(f) = \text{Im}(f)$ .
- 2  $\ker(f)$  inclus strictement dans  $\text{Im}(f)$ .
- 3  $\text{Im}(f)$  inclus strictement dans  $\ker(f)$ .

Correction :

- 1 Par exemple  $f(x, y) = (0, x)$  alors  $\ker f = \text{Im } f = \{0\} \times \mathbb{R} = \{(0, y) \mid y \in \mathbb{R}\}$ .
- 2 Par exemple l'identité :  $f(x, y) = (x, y)$ . En fait un petit exercice est de montrer que les seules applications possibles sont les applications bijectives (c'est très particulier aux applications de  $\mathbb{R}^2$  dans  $\mathbb{R}^2$ ).
- 3 L'application nulle :  $f(x, y) = (0, 0)$ . Exercice : c'est la seule possible !

**Exercice 5 :** Déterminer une base de  $\text{Im}(f)$  avec

$$\begin{aligned} f : \mathbb{K}_n[X] &\longrightarrow \mathbb{K}_n[X] \\ P &\longmapsto P'. \end{aligned}$$

Même question si  $f$  est définie sur  $\mathbb{K}[X]$ .

**Exercice 6 :** Montrer que les applications suivantes sont linéaires puis déterminer une base de leur noyau et une base de leur image. Sont-elles injectives ? surjectives ?

- 1  $(x, y, z) \mapsto (x + y + z, x + 3y + 2z, 3x + y + 2z)$ .
- 2  $(x, y, z) \mapsto (2x - y + z, 3x + y - z, x - 3y + 3z, 2x + 4y - 4z)$ .
- 3  $P \mapsto X(P'(X + 1) - P'(1))$  de  $\mathbb{R}_3[X]$  dans lui-même.
- 4  $M \mapsto \begin{pmatrix} 1 & 3 \\ 3 & 9 \end{pmatrix} M$  de  $\mathcal{M}_2(\mathbb{R})$  dans lui-même.

**Exercice 7 :**

- 1 Montrer que l'application  $(x, y, z) \mapsto (x + 2y, 4x - y + z, 2x + 2y + 3z)$  est un automorphisme de  $\mathbb{R}^3$  et déterminer sa réciproque.
- 2 Proposer un exemple d'isomorphisme de  $\mathcal{M}_{n,p}(\mathbb{K})$  sur  $\mathcal{L}(\mathbb{K}^p, \mathbb{K}^n)$ .

**Exercice 8 :** On définit  $f, g$  de  $\mathbb{R}[X]$  dans  $\mathbb{R}[X]$ , par  $f(P) = P'$  et  $g(P) = XP$ .

- 1 Montrer que  $f$  et  $g$  sont des endomorphismes de  $\mathbb{R}[X]$
- 2 Montrer que  $f$  est surjective et non injective.
- 3 Montrer que  $g$  est injective et non surjective.

**Exercice 9 :** On considère l'application  $f$  de  $\mathbb{R}_n[X]$  dans  $\mathbb{R}$ , qui à tout polynôme  $P$  associe le réel  $\int_0^1 P(t) dt$ .

- 1 Montrer que  $f$  est une application linéaire.
- 2 Déterminer la dimension de son noyau, et une base de ce noyau.

## II RANG D'UNE APPLICATION LINÉAIRE

**Exercice 10 :** Dans  $\mathbb{R}^3$ , discuter selon les valeurs du paramètre réel  $a$  la dimension de  $\text{vect}(u, v, w)$  avec  $u = (a, 1, 1)$ ,  $v = (1, a, 1)$  et  $w = (1, 1, a)$ .

**Correction :** Soit  $x(\alpha; \beta; \gamma) \in \text{vect}(u, v, w)$ . Il existe alors  $(x_1; x_2; x_3) \in \mathbb{R}^3$  tel que :

$$x = x_1 u + x_2 v + x_3 w \iff \begin{cases} \alpha = x_1 a + x_2 + x_3 \\ \beta = x_1 + a x_2 + x_3 \\ \gamma = x_1 + x_2 + a x_3 \end{cases}$$

Si  $a \neq 0$ , alors :

$$\Leftrightarrow \begin{cases} \alpha &= x_1 a + x_2 + x_3 \\ a\beta - \alpha &= (a^2 - 1)x_2 + (a - 1)x_3 \\ a\gamma - \alpha &= (a - 1)x_2 + (a^2 - 1)x_3 \end{cases}$$

Si  $a \neq -1$  alors :

$$\Leftrightarrow \begin{cases} \alpha &= x_1 a + x_2 + x_3 \\ a\beta - \alpha &= (a^2 - 1)x_2 + (a - 1)x_3 \\ -a\alpha - a\beta + a(a + 1)\gamma &= a(a - 1)(a + 2)x_3 \end{cases}$$

En conclusion,

- si  $a$  est différent de 0, 1 et  $-2$ , tout vecteur de  $\mathbb{R}^3$  est déterminé de manière unique :  $\text{vect}(u, v, w)$  est de rang 3.
- si  $a = -2$ , le système est compatible si, et seulement si  $\alpha + \beta + \gamma = 0$  :  $\text{vect}(u, v, w)$  est le plan d'équation  $x + y + z = 0$  et de dimension 2.
- si  $a = 1$ , alors  $x = x_1 u + x_2 v + x_3 w \Leftrightarrow \alpha = \beta = \gamma$  : c'est une droite de système d'équations cartésiennes  $\begin{cases} x = y \\ x = z \end{cases}$  ou de paramétrisation  $\text{vect}((1; 1; 1))$  de dimension 1.
- si  $a = 0$ ,  $x = x_1 u + x_2 v + x_3 w \Leftrightarrow \begin{cases} \alpha = x_2 + x_3 \\ \beta = x_1 + x_3 \\ \gamma = x_1 + x_2 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x_1 = -2\alpha + \beta + 2\gamma \\ x_2 = \alpha - 2\beta + 2\gamma \\ x_3 = \frac{\alpha + \beta - \gamma}{2} \end{cases}$

Tout vecteur de  $\mathbb{R}^3$  est déterminé de manière unique :  $\text{vect}(u, v, w)$  est de rang 3.

**Exercice 11 :** Soit  $f$  un endomorphisme non nul de  $\mathbb{R}^3$  tel que  $f^2 = 0$ .

Déterminer le rang de  $f$ .

**Exercice 12 :** Soit  $E$  un  $\mathbb{K}$ -ev de dimension finie  $n$ .

**1** Soient  $f, g \in \mathcal{L}(E)$  tels que  $f \circ g = 0$ .

Montrer que  $\text{rg}(f) + \text{rg}(g) \leq n$ .

**2** On ajoute l'hypothèse :  $f + g \in \mathcal{GL}(E)$ .

Montrer que  $\text{rg}(f) + \text{rg}(g) = n$ .

**Exercice 13 :** Soit  $f: \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}^3$  définie par  $f((x, y, z, t)) = (x + y + z + 2t, y - z + t, x - y + 3z)$ .

**1** Démontrer que  $f$  est linéaire.

**2** Démontrer que  $\ker(f) = \text{vect}((1, 1, 0, -1), (-3, 0, 1, 1))$ .

**3**  $\mathcal{B} = (e_1, e_2, e_3, e_4)$  étant la base canonique de  $\mathbb{R}^4$ , calculer le rang de  $(f(e_1), f(e_2), f(e_3), f(e_4))$  et déterminer une base de  $\text{Im}(f)$ .

**4** Vérifier le théorème du rang.

**Correction :**

**1**  $f$  est linéaire : AQT!

2 Soit  $(x, y, z, t) \in \mathbb{R}^4$ .

$$\begin{aligned}
 (x, y, z, t) \in \ker(f) &\iff f((x, y, z, t)) = (0, 0, 0) \\
 &\iff \begin{cases} x + y + z + 2t = 0 \\ y - z + t = 0 \\ x - y + 3z = 0 \end{cases} \iff \begin{cases} x + y + z + 2t = 0 \\ y - z + t = 0 \\ -2y + 2z - 2t = 0 \end{cases} \quad L_3 \leftarrow L_3 - L_1 \\
 &\iff \begin{cases} x + y + z + 2t = 0 \\ y - z + t = 0 \end{cases} \iff \begin{cases} x + 2t = -y - z \\ t = -y + z \end{cases} \iff \begin{cases} x = y - 2z \\ t = -y + z \end{cases} \\
 &\iff (x, y, z, t) = (y - 3z, y, z, -y + z) \\
 &\iff (x, y, z, t) \in \text{vect}((1, 1, 0, -1), (-3, 0, 1, 1))
 \end{aligned}$$

Donc

$$\ker(f) = \text{vect}((1, 1, 0, -1), (-3, 0, 1, 1)).$$

3  $\mathcal{B} = (e_1, e_2, e_3, e_4)$  : base canonique de  $\mathbb{R}^4$ .

$$\begin{cases} f(e_1) = (1, 0, 1) \\ f(e_2) = (1, 1, -1) \\ f(e_3) = (1, -1, 3) \\ f(e_4) = (2, 1, 0) \end{cases}$$

- On a  $f(e_4) = f(e_1) + f(e_2)$  d'où

$$\text{rg}(f(e_1), f(e_2), f(e_3), f(e_4)) = \text{rg}(f(e_1), f(e_2), f(e_3))$$

- On a  $f(e_3) = 2f(e_1) - f(e_2)$  d'où

$$\text{rg}(f(e_1), f(e_2), f(e_3)) = \text{rg}(f(e_1), f(e_2))$$

- La famille  $(f(e_1), f(e_2))$  est libre donc

$$\text{rg}(f(e_1), f(e_2)) = 2$$

$$\text{rg}(f(e_1), f(e_2), f(e_3), f(e_4)) = 2.$$

$$\begin{aligned}
 \text{Im}(f) &= \text{vect}(f(e_1), f(e_2), f(e_3), f(e_4)) \\
 &= \text{vect}(f(e_1), f(e_2), f(e_3)) \\
 &= \text{vect}(f(e_1), f(e_2))
 \end{aligned}$$

La famille  $(f(e_1), f(e_2))$  engendre  $\text{Im}(f)$ .

Or, on a vu qu'elle était libre.

Donc,  $(f(e_1), f(e_2))$  est une base de  $\text{Im}(f)$ .

$$\text{rg } f = 2.$$

La formule du rang est bien vérifiée :

$$\begin{cases} \dim \ker(f) + \text{rg } f = 2 + 2 = 4 \\ \dim \mathbb{R}^4 = 4 \end{cases}$$

**Exercice 14** : Soit  $E$  un  $\mathbb{K}$ -ev, et  $f, g \in \mathcal{L}(E)$ .

On suppose  $E = \ker(f) + \ker(g) = \text{Im}(f) + \text{Im}(g)$ .

Montrer que ces deux sommes sont directes.

**Exercice 15** : Soit  $E$  un  $\mathbb{K}$ -espace vectoriel de dimension finie  $n$  et  $u \in \mathcal{L}(E)$ .

À l'aide du théorème du rang, montrer que :

$$\ker(u) = \ker(u^2) \iff \text{Im}(u) = \text{Im}(u^2) \iff E = \ker(u) \oplus \text{Im}(u).$$

**Exercice 16** : Soit  $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  Montrer que  $f \in \mathcal{GL}(\mathbb{R}^2)$ .

$$(x; y) \mapsto (x; 2x - y)$$

**Exercice 17** : Dans le  $\mathbb{R}$ -ev  $\mathbb{C}$ , on considère  $f \in \mathcal{L}_{\mathbb{R}}(\mathbb{C})$  par  $f(1) = 1 + i$  et  $f(i) = 3 - i$ .

Montrer que  $f$  est un automorphisme.

### III ENDOMORPHISMES REMARQUABLES

**Exercice 18** : Soit  $p : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  définie par  $p((x, y)) = (4x - 6y, 2x - 3y)$ .

- 1 Montrer que  $p$  est linéaire.
- 2 Montrer que  $p$  est un projecteur.
- 3 Déterminer une base de  $\ker(p)$  et de  $\text{Im}(p)$ .

**Exercice 19** : Soit  $f$  de  $\mathbb{R}^3$  dans  $\mathbb{R}^3$  définie par  $f(x, y, z) = \left(\frac{x}{2}, \frac{y}{2}, 0\right)$ .

- 1 Montrer que  $f$  est linéaire. Est-elle injective ?
- 2 Déterminer  $\ker(f)$  et  $\text{Im}(f)$ , puis montrer que  $\mathbb{R}^3 = \ker(f) \oplus \text{Im}(f)$ .
- 3  $f$  est-elle un projecteur ?

**Exercice 20** : Soit  $E$  un  $\mathbb{K}$ -ev et  $f \in \mathcal{L}(E)$ .

Démontrer que  $f^2 = \text{Id}_E \iff \frac{1}{2}(f + \text{Id}_E)$  est un projecteur.

**Exercice 21** : Soient  $E$  un  $\mathbb{K}$ -espace vectoriel et  $p$  et  $q$  deux projecteurs de  $E$ .

On suppose que  $p$  et  $q$  commutent. Montrer que  $p \circ q$  est la projection de  $E$  sur  $\text{Im}(p) \cap \text{Im}(q)$  de direction  $\ker(p) + \ker(q)$ .

**Exercice 22** : Soient  $p$  et  $q$  deux projecteurs d'un  $\mathbb{C}$ -espace vectoriel  $E$ . Montrer que :

$$p + q \text{ projecteur} \iff p \circ q = q \circ p = 0 \iff \text{Im}(p) \subset \ker(q) \text{ et } \text{Im}(q) \subset \ker(p).$$

Dans le cas où  $p + q$  est un projecteur, déterminer  $\ker(p + q)$  et  $\text{Im}(p + q)$ .

**Correction** : On montre la première équivalence :

$\Rightarrow$  : Si  $p + q$  est un projecteur alors l'égalité  $(p + q)^2 = p + q$  fournit  $p \circ q + q \circ p = 0$ .

En composant par  $p$  à droite et à gauche, on obtient  $p \circ q \circ p + q \circ p = 0 = p \circ q + p \circ q \circ p$  et donc  $p \circ q = q \circ p$ .

Cette égalité jointe à l'égalité  $p \circ q + q \circ p = 0$  fournit  $p \circ q = q \circ p = 0$ .

$\Leftarrow$  : Si  $p \circ q = q \circ p = 0$ , alors  $(p + q)^2 = p^2 + p \circ q + q \circ p + q^2 = p + q$  et  $p + q$  est un projecteur.

Finalement, pour tous projecteurs  $p$  et  $q$ ,  $(p + q \text{ projecteur}) \iff p \circ q = q \circ p = 0$ .

La seconde est relativement claire.

Dorénavant,  $p + q$  est un projecteur ou ce qui revient au même  $p \circ q = q \circ p = 0$ .

On a toujours  $\ker(p) \cap \ker(q) \subset \ker(p+q)$ .

Réciproquement, pour  $x \in E$ ,

$$x \in \ker(p+q) \implies (p+q)(x) = 0 \implies p(p(x) + q(x)) = 0 \implies p(x) = 0,$$

et de même  $q(x) = 0$ .

Ainsi,  $\ker(p+q) \subset \ker(p) \cap \ker(q)$  et donc  $\ker(p+q) = \ker(p) \cap \ker(q)$ .

On a toujours  $\text{Im}(p+q) \subset \text{Im}(p) + \text{Im}(q)$ .

Réciproquement, pour  $x \in E$ ,

$$x \in \text{Im}(p) + \text{Im}(q) \implies \exists(x_1, x_2) \in E^2 / x = p(x_1) + q(x_2).$$

Mais alors,  $(p+q)(x) = p^2(x_1) + p \circ q(x_1) + q \circ p(x_2) + q^2(x_2) = p(x_1) + q(x_2) = x$  et donc  $x \in \text{Im}(p+q)$ .

Ainsi,  $\text{Im}(p) + \text{Im}(q) \subset \text{Im}(p+q)$  et donc  $\text{Im}(p+q) = \text{Im}(p) + \text{Im}(q)$ .

En résumé, si  $p$  et  $q$  sont deux projecteurs tels que  $p+q$  soit un projecteur, alors

$$\ker(p+q) = \ker(p) \cap \ker(q) \quad \text{et} \quad \text{Im}(p+q) = \text{Im}(p) + \text{Im}(q).$$

**Exercice 23 :** On considère l'espace  $\mathcal{F}(\mathbb{R}; \mathbb{R})$  des applications de  $\mathbb{R}$  dans  $\mathbb{R}$ .

À tout élément  $f \in \mathcal{F}(\mathbb{R}; \mathbb{R})$ , on associe l'élément  $T(f) \in \mathcal{F}(\mathbb{R}; \mathbb{R})$  défini par :

$$\forall x \in \mathbb{R}, T(f)(x) = f(-x).$$

Montrer que  $T$  est une symétrie de  $\mathcal{F}(\mathbb{R}; \mathbb{R})$  et donner ses éléments caractéristiques.

**Correction :**  $T$  est clairement un endomorphisme de  $\mathcal{F}(\mathbb{R}; \mathbb{R})$ .

De plus, pour tout  $f \in \mathcal{F}(\mathbb{R}; \mathbb{R})$  :

$$\forall x \in \mathbb{R}, (T \circ T)(f)(x) = f(-(-x)) = f(x).$$

Donc  $T \circ T = \text{Id}_{\mathcal{F}(\mathbb{R}; \mathbb{R})}$  et  $T$  est la symétrie par rapport à  $\mathcal{P} = \ker(T - \text{Id}_{\mathcal{F}(\mathbb{R}; \mathbb{R})})$  parallèlement à  $\mathcal{I} = \ker(T + \text{Id}_{\mathcal{F}(\mathbb{R}; \mathbb{R})})$ .

Or,  $f \in \mathcal{P} \iff \forall x \in \mathbb{R}, f(-x) = f(x) \iff f$  est paire.

De même,  $f \in \mathcal{I} \iff f$  est impaire.

Ainsi, on retrouve de cette manière que  $\mathcal{F}(\mathbb{R}; \mathbb{R}) = \mathcal{P} \oplus \mathcal{I}$ .

**Exercice 24 :** Soit  $E$  un  $\mathbb{C}$ -ev et  $f \in \mathcal{L}(E)$  tel que  $f^2 = -\text{Id}_E$ .

On pose  $F = \{x \in E; f(x) = ix\}$  et  $G = \{x \in E; f(x) = -ix\}$ .

**1** Démontrer que  $E = F \oplus G$ .

**2** Déterminer l'expression de  $f$  en fonction des projecteurs  $p$  et  $q$  associés à la somme directe précédente.

**Correction :**

**1**

**2**  $f = f - p(f) + f - q(f)$  en se rappelant que  $p + q = \text{Id}_E$ .