

# APPLICATIONS LINÉAIRES B.

## Exercice 1.

Déterminer les matrices des applications linéaires suivantes dans les bases canoniques des espaces vectoriels concernés :

1.  $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2, f(x, y) = (2x + 3y, 3x - 5y)$
2.  $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2, f(x, y) = (2x - 3y, x + y)$
3.  $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3, f(x, y) = (2x - y, x + y, x - y)$
4.  $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2, f(x, y, z) = (x + y, y - z)$

## Exercice 2.

1. Donner la matrice des applications linéaires suivantes dans les bases canoniques de  $\mathbb{R}^2$  et  $\mathbb{R}^3$  :  
 $f(x, y) = (ax + by, cx + dy)$   
 $g(x, y, z) = (2x - y, 5x - 3y + z)$   
 $h(x, y, z) = (x - 5y - z, -x + y, 2z)$
2. On note  $\psi$  l'application de  $\mathbb{R}^3$  dans  $\mathbb{R}^2$  définie par  $\psi = f \circ g \circ h$ .  
 Donner la matrice de  $\psi$  dans les bases canoniques, puis son expression.

## Exercice 3.

Soit  $\phi$  l'endomorphisme de  $\mathbb{R}_3[X]$  défini par  $\phi : P \mapsto (X^2 - 1)P'' + 2XP'$ .

1. Déterminer la matrice de  $\phi$  dans la base canonique  $(1, X, X^2, X^3)$ .
2. En déduire  $\text{Im}(\phi)$  et  $\text{Ker}(\phi)$ .

## Exercice 4.

Soit  $f$  l'endomorphisme de  $\mathbb{R}^3$  canoniquement associé à la matrice  $A = \begin{pmatrix} -1 & 1 & 1 \\ 3 & -2 & -4 \\ -2 & 1 & 3 \end{pmatrix}$ .

1. Déterminer l'expression de  $f((x, y, z))$ .
2. Déterminer une base de  $\text{Ker}(f)$  et une base de  $\text{Im}(f)$ .

## Exercice 5.

Soit  $E$  un espace vectoriel dont on note une base  $\mathcal{B} = (e_1, e_2, e_3)$ .

On note  $\mathcal{B}'$  la famille  $(e_1 + 2e_2 + e_3, e_1 + 2e_2 + 2e_3, e_2 + 2e_3)$  et on admet que  $\mathcal{B}'$  est aussi une base de  $E$ .

1. Déterminer la matrice de passage de la base  $\mathcal{B}$  vers la base  $\mathcal{B}'$ . On notera  $P$  cette matrice.
2. Soit  $x \in E$  dont les coordonnées dans la base  $\mathcal{B}$  sont  $(2, -1, 4)$ .  
 Déterminer ses coordonnées dans la base  $\mathcal{B}'$ .

3. Soit  $\phi$  l'endomorphisme de  $E$  dont la matrice dans la base  $\mathcal{B}$  est  $M = \begin{pmatrix} 5 & -4 & 2 \\ 14 & -10 & 4 \\ 16 & -10 & 3 \end{pmatrix}$ .

Déterminer la matrice  $M'$  de  $\phi$  dans la base  $\mathcal{B}'$ .

## Exercice 6.

Soit  $f$  l'endomorphisme de  $\mathbb{R}^3$  dont la matrice dans la base canonique  $(e_1, e_2, e_3)$  est  $A = \begin{pmatrix} 15 & -11 & 5 \\ 20 & -15 & 8 \\ 8 & -7 & 6 \end{pmatrix}$ .

Montrer que les vecteurs  $e'_1 = 2e_1 + 3e_2 + e_3$ ,  $e'_2 = 3e_1 + 4e_2 + e_3$ ,  $e'_3 = e_1 + 2e_2 + 2e_3$  forment une base de  $\mathbb{R}^3$  et calculer la matrice de  $f$  dans à cette base.

**Exercice 7.**

Soit  $A = \begin{pmatrix} -4 & 1 & 1 \\ 1 & -1 & -2 \\ -2 & 1 & -1 \end{pmatrix}$  et soit  $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  l'application linéaire canoniquement associée à  $A$ .

Soient  $\vec{u} = (1, 1, 1)$ ,  $\vec{v} = (0, 1, 0)$ ,  $\vec{w} = (1, 0, 0)$ .

Montrer que  $\mathcal{B} = (\vec{u}, \vec{v}, \vec{w})$  est une base de  $\mathbb{R}^3$  et donner la matrice de  $f$  dans cette nouvelle base.

**Exercice 8.**

Soit  $u$  l'application de  $\mathbb{R}^3$  dans lui même définie par :

$$\forall (x, y, z) \in \mathbb{R}^3, u(x, y, z) = (x + y, 7x - y - 8z, -x + y + 2z).$$

- Démontrer que  $u$  est linéaire et écrire la matrice  $A$ , représentative de  $u$  dans la base canonique.
- (a) Démontrer que  $\text{Ker}(u)$  est une droite vectorielle dont on donnera un vecteur directeur  $e_1$  d'abscisse 1.  
(b) Démontrer que  $e_1 \in \text{Im}(u)$  et donner un antécédent  $e_2$  de  $e_1$  par  $u$ .  
En déduire que  $\text{Ker}(u) \subset \text{Im}(u)$ .
- Compléter la famille  $(e_1, e_2)$  en une base  $\mathcal{B}$  de façon à ce que la matrice représentative de  $u$  dans la base  $\mathcal{B}$  soit  $T = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}$ .

Quel est le lien entre  $A$  et  $T$ ? Vérifier à la calculatrice.

**Exercice 9.**

Soient  $F = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid x - y + 3z = 0\}$  et  $G = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid y - z = 0 \text{ et } 2x + z = 0\}$ .

On admet que  $F$  et  $G$  sont supplémentaires dans  $\mathbb{R}^3$ .

- Déterminer une base de  $F$  et une base de  $G$ .  
On note  $\mathcal{E}' = (u_1, u_2, u_3)$  la base obtenue par recollement de la base de  $F$  et de la base de  $G$ .
- Déterminer la matrice  $A'$  du projecteur sur  $F$  parallèlement à  $G$  dans la base  $\mathcal{E}'$ .  
En déduire la matrice  $A$  de ce projecteur dans la base canonique.
- Procéder de même pour trouver la matrice  $B$  de la symétrie par rapport à  $F$  de direction  $G$  dans la base canonique.

**Exercice 10.**

Soit  $f$  l'application définie sur  $\mathbb{R}^2$  par  $f(x, y) = (\frac{2}{3}x - \frac{2}{3}y; -\frac{1}{3}x + \frac{1}{3}y)$ .

- Déterminer  $A$ , la matrice de  $f$  dans la base canonique de  $\mathbb{R}^2$ .
- On a vu dans le chapitre précédent que  $f$  était le projecteur sur la droite dirigée par  $u = (2, -1)$  parallèlement à la droite dirigée par  $v = (1, 1)$ .  
Donner (sans calcul) la matrice  $A'$  de  $f$  dans la base  $(u, v)$ .  
Lien entre  $A$  et  $A'$ ?