

TD 31

UTILISATION DES MATRICES EN ALGÈBRE LINÉAIRE

Famille de vecteurs

Exercice 31.1. Soit E un espace vectoriel de dimension 3 et (e_1, e_2, e_3) une base de cet espace vectoriel.

1. La famille $(e_1 + e_2, e_2 + e_3, e_3 + e_1)$ est-elle une base de E ?
2. Même question avec la famille $(e_1, e_1 + e_2, e_1 + e_2 + e_3)$.

Représentation matricielle des applications linéaires

Exercice 31.2. Déterminer les matrices relativement aux bases canoniques des applications linéaires ci-dessous, puis déterminer le rang de ces applications linéaires et en déduire si elles sont injectives, surjectives ou bijectives.

- | | |
|---|--|
| 1. $\varphi_1 : \mathbf{R}^2 \longrightarrow \mathbf{R}^2$
$(x, y) \longmapsto (2x + y, x - 3y)$ | 2. $\varphi_2 : \mathbf{R}^3 \longrightarrow \mathbf{R}^3$
$(x, y, z) \longmapsto (x + y + z, 2x - y + 3z, -y + z)$ |
| 3. $\varphi_3 : \mathbf{R}^3 \longrightarrow \mathbf{R}^2$
$(x, y, z) \longmapsto (x - y, y - z)$ | 4. $\varphi_4 : \mathbf{R}^3 \longrightarrow \mathbf{R}$
$(x, y, z) \longmapsto x - 5y + 4z$ |
| 5. $\varphi_5 : \mathbf{C}_2[X] \longrightarrow \mathbf{C}_2[X]$
$P \longmapsto P - XP'$ | 6. $\varphi_6 : \mathbf{R}_3[X] \longrightarrow \mathbf{R}^3$
$P \longmapsto (P(-1), P(0), P(1))$ |
| 7. $\varphi_7 : \mathbf{R}^3 \longrightarrow \mathcal{M}_2(\mathbf{R})$
$(x, y, z) \longmapsto \begin{pmatrix} x + y & z \\ z - y & x + y - z \end{pmatrix}$ | 8. $\varphi_8 : \mathcal{M}_2(\mathbf{R}) \longrightarrow \mathcal{M}_2(\mathbf{R})$
$M \longmapsto 2M + M^T$ |

Exercice 31.3. Posons $E = \text{Vect}(x \mapsto 1, \sin, \cos)$, sous-espace vectoriel de $\mathcal{C}^\infty(\mathbf{R}, \mathbf{R})$.

1. Montrer que E est un espace vectoriel de dimension finie. En donner une base \mathcal{B} et la dimension.
2. On définit sur E l'application u par $u(f) = f + f' + f''$. Montrer que u est un endomorphisme de E , et déterminer sa matrice relativement à la base \mathcal{B} .
3. u est-il un automorphisme de E ? Dans ce cas, expliciter u^{-1} .

Exercice 31.4. Soit $A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & -2 \\ 0 & 1 & 2 \end{pmatrix}$ et $B = \begin{pmatrix} 1 & -2 & 0 \\ -1 & 0 & 1 \\ 3 & 1 & 1 \end{pmatrix}$.

1. On considère l'application f_1 canoniquement associée à A . Calculer $f_1 \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \right)$.
2. On considère l'endomorphisme f_2 de $\mathbf{R}_2[X]$ dont B est la matrice relativement à la base canonique de $\mathbf{R}_2[X]$. Calculer $f_2(X^2 + 3X - 4)$.
3. On considère l'application f_3 de $\mathbf{R}_2[X]$ dans \mathbf{R}^3 qui a pour matrice B relativement à la base canonique de $\mathbf{R}_2[X]$ et à la base $b' = (e_1, e_2, e_3)$ de \mathbf{R}^3 où $(e_1, e_2, e_3) = ((1, 1, 0), (1, 0, 1), (0, 1, 1))$. Calculer $f_3(3X^2 + 1)$.

Exercice 31.5. On considère les deux applications linéaires

$$f : \mathbf{R}^2 \longrightarrow \mathbf{R}^2 \quad \text{et} \quad g : \mathbf{R}^2 \longrightarrow \mathbf{R}^2$$

$$(x; y) \longmapsto (2y, -x + 3y) \quad (x; y) \longmapsto (2x - 2y, x - y)$$

1. Donner les matrices A et B de f et g relativement à la base canonique \mathcal{B} de \mathbf{R}^2 .
2. Calculer AB et BA . Que peut-on en déduire sur f et g ?

3. Montrer que A est inversible et calculer A^{-1} . En déduire que f est inversible et expliciter f^{-1} .
4. Donner sans démonstration la valeur de B^n pour tout $n \in \mathbf{N}^*$. Que peut-on en déduire sur g ?

Exercice 31.6. 1. On considère l'endomorphisme $f : \mathbf{R}^2 \longrightarrow \mathbf{R}^2$

$$(x, y) \longmapsto (-5x + 3y, -14x + 8y).$$

Nous allons montrer qu'il existe une base $\mathcal{B} = (u_1, u_2)$ de \mathbf{R}^2 pour laquelle la matrice de f est $A = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 2 \end{pmatrix}$.

- (a) Si une telle base \mathcal{B} existe, que valent $f(u_1)$ et $f(u_2)$ en fonction de u_1 et u_2 ?
 - (b) Résoudre l'équation $f((x, y)) = (x, y)$. En déduire un candidat pour le vecteur u_1 .
 - (c) En résolvant une autre équation déterminer un candidat pour le vecteur u_2 .
 - (d) Conclure.
2. En procédant de même, montrer qu'il existe une base $\mathcal{B} = (u_1, u_2, u_3)$ de \mathbf{R}^3 telle que la matrice de l'endomorphisme

$$g : \mathbf{R}^3 \longrightarrow \mathbf{R}^3$$

$$(x, y, z) \longmapsto (5x + y - 3z, x + 5y - 3z, 2x + 2y - 2z)$$

est $B = \begin{pmatrix} 4 & 0 & 0 \\ 0 & 4 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$.

Exercice 31.7. Soit $A = (a_{i,j})$ une matrice de $\mathcal{M}_n(\mathbf{K})$ et E un \mathbf{K} -espace vectoriel de dimension n . On appelle **trace** de A le nombre : $\text{tr}(A) = \sum_{i=1}^n a_{i,i}$.

Nous avons montré que pour tout $A, B \in \mathcal{M}_n(\mathbf{K})$, on a $\text{tr}(AB) = \text{tr}(BA)$ (voir TD sur les matrices).

1. Montrer que si M et N sont deux matrices qui représentent le même endomorphisme dans des bases différentes, alors $\text{tr}(M) = \text{tr}(N)$.
 2. On définit l'application $f : \mathbf{R}_1[X] \longrightarrow \mathbf{R}_1[X]$. C'est un endomorphisme de $\mathbf{R}_1[X]$ (on ne demande pas de le montrer). Écrire sa matrice dans la base canonique de $\mathbf{R}_1[X]$.
3. On cherche désormais une base de $\mathbf{R}_1[X]$ telle que la matrice représentative de f dans cette base soit $D = \begin{pmatrix} \lambda & 0 \\ 0 & \mu \end{pmatrix}$ dans cette base.
- (a) Déterminer l'ensemble des polynômes invariants par f . En déduire une valeur possible de λ .
 - (b) Que peut alors valoir μ ?
 - (c) Déterminer la base recherchée et conclure.

Exercice 31.8. Soit E un espace vectoriel de dimension $n \geq 1$. Soit f un endomorphisme de E tel que $f^{n-1} \neq 0$ et $f^n = 0$. Soit $x \in E$ tel que $f^{n-1}(x) \neq 0$.

1. Montrer que $\mathcal{B} = (x, f(x), f^2(x), \dots, f^{n-1}(x))$ est une base de E .
2. Donner la matrice M de f dans cette base.
3. Que vaut M^n ?

Un tel endomorphisme est dit **nilpotent** d'indice n (l'indice est le plus petit entier k tel que $f^k = 0$).

Exercice 31.9. Soit λ un nombre réel et f l'endomorphisme de $\mathbf{R}_2[X]$ défini par :

$$f : \mathbf{R}_2[X] \longrightarrow \mathbf{R}_2[X]$$

$$P \longmapsto (X-1)^2 P'' + (\lambda X + 1) P' + P$$

Donner une condition nécessaire et suffisante sur λ pour que f soit un automorphisme de $\mathbf{R}_2[X]$.

Exercice 31.10. Notons f l'endomorphisme de \mathbf{R}^3 dont la matrice dans la base canonique est

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & -1 \\ -3 & -3 & 3 \\ -2 & -2 & 2 \end{pmatrix}$$

1. Vérifier que $f^2 = 0$. Déterminer une base de $\text{Ker } f$ et une base de $\text{Im } f$.

2. Montrer qu'il existe une base \mathcal{B} de \mathbf{R}^3 dans laquelle f a pour matrice $T = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$.

Exercice 31.11. On considère l'application linéaire u de \mathbf{R}^4 dans \mathbf{R}^3 dont la matrice dans les bases canoniques est

$$M = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 & 3 \\ 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 3 & 2 & 0 \end{pmatrix}.$$

1. Montrer que u est de rang 3.
2. Construire une base e de \mathbf{R}^4 et une base f de \mathbf{R}^3 telles que la matrice représentant u dans les bases e et f soit donnée par

$$N = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}.$$

Exercice 31.12. Soit $A = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ -2 & 1 \end{pmatrix}$. Soit ϕ l'endomorphisme de $\mathcal{M}_2(\mathbf{R})$ défini par $\phi(M) = AM - MA$.

1. Expliciter la matrice de ϕ relativement à la base canonique $(E_{1,1}, E_{1,2}, E_{2,1}, E_{2,2})$ de $\mathcal{M}_2(\mathbf{R})$.
2. Déterminer le noyau et l'image de ϕ , leur dimension, et une base de chacun d'eux.
3. Justifier que $\text{Ker } \phi$ et $\text{Im } \phi$ sont supplémentaires dans $\mathcal{M}_2(\mathbf{R})$.
4. Déterminer la matrice de ϕ dans une base adaptée à $\text{Ker } \phi$ et $\text{Im } \phi$.

Changement de bases

Exercice 31.13. Dans \mathbf{R}^3 , on considère les familles suivantes :

$$\mathcal{B} = ((1, 2, 1), (2, 3, 3), (3, 7, 1)) \quad \text{et} \quad \mathcal{C} = ((3, 1, 4), (5, 3, 2), (1, -1, 7)).$$

Vérifier que \mathcal{B} et \mathcal{C} sont des bases de \mathbf{R}^3 , et déterminer la matrice de passage de \mathcal{B} à \mathcal{C} .

Exercice 31.14. Notons f l'endomorphisme de \mathbf{R}^3 dont la matrice dans la base canonique est

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & 3 \\ 3 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

On introduit les vecteurs de \mathbf{R}^3 suivants :

$$v_1 = (2, 1, 2), \quad v_2 = (0, 1, 3), \quad \text{et} \quad v_3 = (2, 0, 3).$$

Démontrer que la famille (v_1, v_2, v_3) est une base de \mathbf{R}^3 et, à l'aide des formules de changement de base, déterminer la matrice de f dans cette base.

Exercice 31.15. On considère l'endomorphisme u de \mathbf{R}^3 dont la matrice relativement à la base canonique \mathcal{B} de \mathbf{R}^3 est la matrice

$$A = \frac{1}{5} \begin{pmatrix} 3 & 1 & 3 \\ -2 & 6 & 3 \\ -4 & 2 & 11 \end{pmatrix}$$

On considère la famille $\mathcal{B}_1 = (e_1, e_2, e_3)$ avec $e_1 = (2, 1, 1)$, $e_2 = (1, 2, 0)$ et $e_3 = (1, 1, 2)$

1. Montrer que \mathcal{B}_1 est une base de \mathbf{R}^3 .
2. Donner la matrice de passage P de \mathcal{B} à \mathcal{B}_1 .
3. Sans utiliser de matrice de passage, donner la matrice D de u dans la base \mathcal{B}_1 .
4. Donner une relation entre D , A et P .
5. Soit $n \in \mathbf{N}$. Calculer A^n .

Exercice 31.16. Soit f un endomorphisme d'un espace vectoriel E de dimension n dont la matrice relativement à une base \mathcal{B} de E est une matrice scalaire $A = \lambda I_n$.

Montrer que A est la matrice de f dans n'importe quelle base de E .

Exercice 31.17. Notons $\mathcal{B} = (e_1, e_2, e_3)$ la base canonique de \mathbf{R}^3 .

1. Montrer que la famille $\mathcal{B}' = (e_1 + e_3, 3e_2 - e_3, 2e_1 - e_2)$ est une base de \mathbf{R}^3 .
2. Donner la matrice relativement aux bases \mathcal{B}' et \mathcal{B} de l'endomorphisme f vérifiant

$$f(e_1 + e_3) = 2e_2 \quad f(3e_2 - e_3) = 7e_1 - e_2 + 6e_3 \quad f(2e_1 - e_2) = 4e_1 + 2e_2 + 6e_3.$$

3. En déduire à l'aide des formules de changement de base la matrice de f dans la base \mathcal{B}' .

Endomorphismes remarquables

Exercice 31.18. On note f l'application définie sur $\mathbf{R}_3[X]$, à valeurs dans $\mathbf{R}_3[X]$, qui à un polynôme P associe son reste dans la division euclidienne par $X^2 - X + 1$.

1. Vérifier que f est linéaire.
2. Déterminer sa matrice relativement à la base canonique de $\mathbf{R}_3[X]$, et vérifier, avec celle-ci, que f est un projecteur.
3. Déterminer le noyau et l'image de f .

Exercice 31.19. Notons f l'endomorphisme de $\mathbf{R}_3[X]$ dont la matrice dans la base canonique est

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 & -1 \\ -1 & 1 & 1 & -1 \\ 0 & 2 & 1 & -2 \\ -1 & 2 & 1 & -2 \end{pmatrix}$$

Montrer que f est une symétrie et déterminer ses éléments caractéristiques.

Exercice 31.20. Soit $F = \{x, y, z\} \in \mathbf{R}^3 \mid x = z\}$ et G la droite vectorielle de \mathbf{R}^3 engendrée par le vecteur $u = (1, 0, -1)$.

1. Déterminer une base (v, w) de F , et vérifier que (u, v, w) est une base de \mathbf{R}^3 .
2. Soit p la projection sur F parallèlement à G . Donner la matrice de p relativement à la base (u, v, w) .
3. En déduire la matrice de p relativement à la base canonique de \mathbf{R}^3 .

Exercice 31.21. On considère l'endomorphisme f de \mathbf{R}^3 dont la matrice dans la base canonique est

$$A = \begin{pmatrix} 2 & -1 & -1 \\ -1 & 2 & -1 \\ -1 & -1 & 2 \end{pmatrix}.$$

1. Donner une base de $\text{Ker}(A)$ et $\text{Im}(A)$. En déduire une base de $\text{Ker}(f)$ et $\text{Im}(f)$.
2. Montrer que la concaténée b de la base de $\text{Ker}(f)$ et de la base de $\text{Im}(f)$ est une base de \mathbf{R}^3 . En déduire que $\text{Ker}(f)$ et $\text{Im}(f)$ sont supplémentaires dans \mathbf{R}^3 .
3. Donner la matrice de f dans la base b (sans utiliser de matrices de passage).
4. Décrire f comme la composée de deux endomorphismes très simples.

Exercice 31.22. Soit E un espace vectoriel de dimension finie n et $f \in \mathcal{L}(E)$.

1. Montrer que f est un projecteur si et seulement s'il existe une base \mathcal{B} de E dans laquelle la matrice de f est $\text{Diag}(1, \dots, 1, 0, \dots, 0)$ où le nombre de 1 est dans $\llbracket 0, n \rrbracket$.
2. Montrer que f est une symétrie si et seulement s'il existe une base \mathcal{B} de E dans laquelle la matrice de f est $\text{Diag}(1, \dots, 1, -1, \dots, -1)$ où le nombre de 1 est dans $\llbracket 0, n \rrbracket$.

Noyau, image, rang d'une matrice

Exercice 31.23. Déterminer une base du noyau et de l'image des matrices suivantes :

$$1. A = \begin{pmatrix} 1 & 3 & 3 \\ 2 & 1 & 2 \\ 3 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \end{pmatrix}; \quad 2. A = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & 0 \\ 2 & 1 & 0 & 1 \\ 1 & 2 & 1 & 0 \end{pmatrix}; \quad 3. A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 4 \\ 1 & 3 & 9 \end{pmatrix}; \quad 4. A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & a \\ 1 & 1 & a & 1 \\ 1 & a & 1 & 1 \\ a & 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}.$$

Exercice 31.24. Soit $m \in \mathbf{R}$. Déterminer le rang des matrices suivantes.

$$1. M_1 = \begin{pmatrix} 2 & -3 & -4 \\ 3 & 1 & 5 \\ -1 & 0 & -1 \\ 0 & 2 & 4 \end{pmatrix}; \quad 2. M_2 = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1-m \\ 1+m & -1 & 2 \\ 2 & -m & 3 \end{pmatrix}$$