

## Travaux Dirigés N°13

### Représentations matricielles des applications linéaires

EL METHNI M.

#### EXERCICE I :

Soit  $\mathcal{B} = (e_1, e_2, e_3)$  une base de  $\mathbf{R}^3$  et  $\mathcal{B}' = (f_1, f_2)$  une base de  $\mathbf{R}^2$ .

On considère les applications linéaires :  $T : \mathbf{R}^3 \rightarrow \mathbf{R}^3$  et  $U : \mathbf{R}^3 \rightarrow \mathbf{R}^2$  définies par :

$$\begin{array}{lll} T(e_1) = e_1 & T(e_2) = e_1 + e_2 & T(e_3) = e_1 + e_2 + e_3 \\ U(e_1) = f_1 - 2f_2 & U(e_2) = 2f_1 - f_2 & U(e_3) = f_1 + f_2 \end{array}$$

- 1) Donner les matrices de  $T$  et  $U$ . En déduire la matrice de  $S = U \circ T$
- 2) Expliciter  $S$  à partir de  $T$  et  $U$  et calculer directement sa matrice

#### EXERCICE II : (D'après examen)

On considère l'espace vectoriel  $\mathbf{R}_c^3$  muni de sa base canonique  $\mathcal{B}$ . Soit  $T$  l'endomorphisme de  $\mathbf{R}_c^3$

défini par :  $T : \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} y + z \\ z + x \\ x + y \end{pmatrix}$

- 1) Donner la matrice  $A$  de  $T$  relativement à la base  $\mathcal{B}$ .

- 2) On considère les trois vecteurs :  $u_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}$   $u_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix}$   $u_3 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$

Montrer que  $(u_1, u_2, u_3)$  est une base  $\mathcal{B}'$  de  $\mathbf{R}_c^3$  et donner la matrice de passage  $P$  de  $\mathcal{B}$  à  $\mathcal{B}'$  ainsi que son inverse  $P^{-1}$ .

- 3) Déduire de ce qui précède la matrice  $B$  de  $T$  relativement à la base  $\mathcal{B}'$ .

- 4) Pour  $k \in \mathbf{N}^*$ , calculer  $B^k$  et en déduire que  $T^k = a_k T + b_k Id$  où  $a_k$  et  $b_k$  sont deux réels que l'on déterminera. ( $T^k = T \circ T^{k-1}$ ,  $T^0 = Id$  et  $Id$  est l'identité dans  $\mathbf{R}_c^3$  :  $\forall x \in \mathbf{R}_c^3$   $Id(x) = x$ )

#### EXERCICE III : (D'après examen)

Soit  $\mathbf{R}_n[X]$  l'espace vectoriel des polynômes de degré inférieur ou égal à  $n$  muni de sa base canonique  $\mathcal{B} = \{e_i\}$  où  $\forall x \in \mathbf{R}$   $e_i(x) = x^i$   $i = 0, \dots, n$ . Soit  $\varphi$  l'application de  $\mathbf{R}_n[X]$  dans  $\mathbf{R}_n[X]$  définie par :  $\varphi : p \rightarrow q = \varphi(p)$  où  $\forall x \in \mathbf{R}$   $q(x) = p(x) - xp'(x)$  où  $p'(x)$  est la dérivée de  $p(x)$ .

- 1) Montrer que  $\varphi$  est une application linéaire.
- 2) Ecrire la matrice  $M$  de  $\varphi$  dans la base canonique.
- 3) Exprimer  $\varphi^2(p) = \varphi \circ \varphi(p)$  en fonction de  $p$  et de ses dérivées.
- 4) Ecrire la matrice de  $\varphi^2$  dans la base canonique.

#### EXERCICE IV : (D'après examen)

Soit  $\mathbf{R}_3[X]$  l'espace vectoriel des polynômes en  $x$  à coefficients réels de degré  $\leq 3$  muni de la base canonique  $\mathcal{B} = (e_0, e_1, e_2, e_3)$  où  $\forall x \in \mathbf{R}$   $e_i(x) = x^i$   $i = 0, 1, 2, 3$

##### Partie A

On considère l'application  $T : \mathbf{R}_3[X] \rightarrow \mathbf{R}_3[X]$  qui à chaque polynôme  $p$  de  $\mathbf{R}_3[X]$  associe le polynôme  $q = T(p)$  défini par :

$$\forall x \in \mathbf{R} \quad q(x) = T(p)(x) = xp'(x) - p(x) \quad \text{où } p' \text{ désigne la dérivée de } p.$$

- 1) Montrer que  $T$  est une application linéaire
- 2) Donner la matrice  $A$  de  $T$  relativement à la base canonique  $\mathcal{B}$ .
- 3) Donner une base de  $\text{Im}(T)$  et de  $\text{Ker}(T)$ .
- 4) Soit  $U = T^2 = T \circ T$ . Donner l'expression de  $U(p)(x)$  et déterminer sa matrice dans la base  $\mathcal{B}$ .

##### Partie B

On considère la famille  $\mathcal{B}'=(p_0,p_1,p_2,p_3)$  de vecteurs de  $\mathbf{R}_3[X]$  définis par :

$$p_0(x)=1+x+x^2+x^3 \quad p_1(x)=1+x+x^2-x^3 \quad p_2(x)=1+x-x^2+x^3 \quad p_3(x)=1-x+x^2+x^3$$

1) Montrer que  $\mathcal{B}'$  est une base de  $\mathbf{R}_3[X]$

2) Donner la matrice  $P$  de passage de  $\mathcal{B}$  à  $\mathcal{B}'$  et en déduire  $P^{-1}$

3) Donner la matrice de  $T$  et celle de  $U$  dans la base  $\mathcal{B}'$ .