

7/40

$$(i) \quad \psi: K[x] \rightarrow K[x]$$

$$P \longmapsto P'$$

$$\text{Soit } \lambda \in K, P, Q \in K[x] \text{ alors } \psi(\lambda P + Q) = (\lambda P + Q)' \\ = \lambda P' + Q' = \lambda \psi(P) + \psi(Q)$$

$$\text{Donc } \psi \in \mathcal{L}(K[x])$$

$$(ii) \quad f: \mathcal{C}^0[a; b] \rightarrow \mathcal{C}^1([a; b])$$

$$u \longmapsto v : x \longmapsto \int_a^x u(t) dt$$

f est bien définie par la primitive d'une fonction continue est clairement \mathcal{C}^1 . Par linéarité de l'intégrale on a f linéaire.

$$(iii) \quad f: E \rightarrow E$$

$x \longmapsto \alpha x$ ($\alpha \in K$) est clairement linéaire : on parle ici d'une homothétie

$$(iv) \quad p_i: E_1 \times \dots \times E_n \rightarrow E_L$$

$$(x_1, \dots, x_n) \longmapsto x_i \text{ est clairement}$$

linéaire \rightarrow c'est une projection

$$(v) \quad \text{Tr}: M_n(K) \rightarrow K$$

$$A \longmapsto \sum_{i=1}^n A_{ii} \text{ est linéaire}$$

Soit $\lambda \in K$ et $A, B \in M_n(K)$ alors

$$\text{Tr}(\lambda A + B) = \sum_{i=1}^n (\lambda A + B)_{ii} = \lambda \sum_{i=1}^n A_{ii} + \sum_{i=1}^n B_{ii} \\ = \lambda \text{Tr}(A) + \text{Tr}(B)$$

$$(vi) \quad f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$$

$$(x; y) \mapsto (x-y; 3y+1; x+y)$$

n'est pas linéaire. En effet $f(0,0) = (0; 1; 0) \neq (0,0,0)$

$$(vii) \quad \varphi: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$$

linéaire

$$(x; y) \mapsto (x-y; 3y; x+y)$$

$$\text{En effet } (x; y) \mapsto x-y$$

$$(x; y) \mapsto 3y$$

$$(x; y) \mapsto x+y$$

sont toutes trois linéaires.

$$\boxed{11/40} \quad \textcircled{i} \quad \psi: K[x] \rightarrow K[x]$$

$$P \mapsto P'$$

$$\text{On a } \text{Ker}(\psi) = \text{Vect}(X^0)$$

$$\text{Im}(\psi) = K[X]$$

$$\text{En effet si } Q = \sum_{n=0}^N a_n X^n \in K[X]$$

$$\text{Si on pose } P(x) = \sum_{n=0}^N a_n \frac{x^{n+1}}{n+1} \text{ car } P' = Q.$$

$$\textcircled{ii} \quad \text{Si } (x; y) \in \text{Ker}(\varphi) \text{ alors } x+y = x-y = 3y = 0$$

$$\Rightarrow x=y=0 \text{ donc } \text{Ker}(\varphi) = \{(0,0)\}$$

$$\text{Si } X = \begin{pmatrix} x+y \\ 3y \\ x+y \end{pmatrix} \in \text{Im}(\varphi)$$

$$\text{alors } X = x \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} + y \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \\ -1 \end{pmatrix}$$

$$\text{done } \text{Im}(\varphi) = \text{Vect} \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}; \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \\ -1 \end{pmatrix} \right)$$

14/40

① $\varphi: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$ ne peut être bijective
car les dimensions ne coïncident pas

② NON Contre exemple : la fonction nulle.

15/40 $\text{Im}(\varphi) = \text{Vect}\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}; \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \\ 1 \end{pmatrix}\right)$

donc $\dim(\text{Im}(\varphi)) = \text{rg}(\varphi) = 2$

16/40 Rq: le théorème du rang est
un résultat très important à connaître
pour ceux

21/40 ① $\varphi(x, y) = (x - y; 3y; x + y)$

$$\begin{array}{ccc} \varphi(e_1) & \varphi(e_2) & \\ \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 0 & 3 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} & \begin{matrix} \tilde{e}_1 \\ \tilde{e}_2 \\ \tilde{e}_3 \end{matrix} & \begin{array}{l} (e_1; e_2) \text{ base canonique de } \mathbb{R}^2 \\ (\tilde{e}_1; \tilde{e}_2; \tilde{e}_3) \text{ de } \mathbb{R}^3 \end{array} \end{array}$$

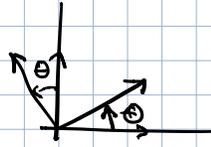
② Base canonique de $\mathbb{R}_2[X] = \{1; X; X^2\}$

$$\varphi(1) = 0 \quad \varphi(X) = 1 \quad \varphi(X^2) = 2X$$

D'où la matrice de φ

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

③ $f: \mathbb{R}^1 \rightarrow \mathbb{R}^2$
 $x \mapsto ax$ Matrice de f : $\begin{pmatrix} a & 0 \\ 0 & a \end{pmatrix}$

④ 

$$r_\theta(e_1) = (\cos \theta, \sin \theta)$$

$$r_\theta(e_2) = (-\sin \theta, \cos \theta) \quad B = (e_1, e_2)$$

$$R_\theta = \text{Mat}(r_\theta; B) = \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix}$$

26/40

$$\varphi(x, y) = \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 0 & 3 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x-y \\ 3y \\ x+y \end{pmatrix}$$

32/40 (Matrice de Passage)

$$P_{\mathcal{E}'\mathcal{E}} = \text{Mat}(\text{Id}; \mathcal{E}', \mathcal{E}) = \begin{pmatrix} e'_1 & e'_2 & e'_3 \\ 1 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & -2 \end{pmatrix} \begin{matrix} e_1 \\ e_2 \\ e_3 \end{matrix}$$

On a

$$e'_1 = e_1 + e_2$$

$$e'_2 = e_3$$

$$e'_3 = e_1 - e_2 - 2e_3$$

Donc $e_3 = e'_2$

$$\begin{cases} e_1 + e_2 = e'_1 \\ e_1 - e_2 = e'_3 + 2e'_2 \end{cases} \Rightarrow e_1 = \frac{1}{2}(e'_1 + e'_3 + 2e'_2)$$

$$e_2 = \frac{1}{2}(e'_1 - e'_3 - 2e'_2)$$

Donc $(P_{\mathcal{E}'\mathcal{E}})^{-1} = P_{\mathcal{E}\mathcal{E}'} = \begin{pmatrix} e_1 & e_2 & e_3 \\ 1/2 & 1/2 & 0 \\ 1 & -1 & 1 \\ 1/2 & -1/2 & 0 \end{pmatrix} \begin{matrix} e'_1 \\ e'_2 \\ e'_3 \end{matrix}$

34/40

$$P_{(e_1, e_2); (e'_1, e'_2)} = \begin{pmatrix} 2 & 3 \\ 1 & 2 \end{pmatrix} := \mathcal{P}$$

$$P_{(\varepsilon_1, \varepsilon_2, \varepsilon_3); (\varepsilon'_1, \varepsilon'_2, \varepsilon'_3)} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & -2 \end{pmatrix} := Q$$

$$A' = \text{Mat}(\Psi; (e'_1, e'_2); (\varepsilon'_1, \varepsilon'_2, \varepsilon'_3))$$

$$= Q^{-1} \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 0 & 3 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} P$$

$$= \begin{pmatrix} 1/2 & 1/2 & 0 \\ 1 & -1 & 1 \\ 1/2 & -1/2 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 0 & 3 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 & 3 \\ 1 & 2 \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} 1/2 & 1/2 & 0 \\ 1 & -1 & 1 \\ 1/2 & -1/2 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 3 & 6 \\ 3 & 5 \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} 2 & 7/2 \\ 1 & 0 \\ -1 & -5/2 \end{pmatrix}$$

$$B = \begin{pmatrix} 7 & -12 \\ 4 & -7 \end{pmatrix} = \text{Mat}(\Phi; \xi)$$

$$P_{\xi\xi'} = \begin{pmatrix} 2 & 3 \\ 1 & 2 \end{pmatrix} \quad (P_{\xi\xi'})^{-1} = \begin{pmatrix} 2 & -3 \\ -1 & 2 \end{pmatrix}$$

$$B' = (P_{\xi\xi'})^{-1} B P_{\xi\xi'}$$

$$= \begin{pmatrix} 2 & -3 \\ -1 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 7 & -12 \\ 4 & -7 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 & 3 \\ 1 & 2 \end{pmatrix}$$

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

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

38/40

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\text{rg}(A) = \dim(\text{Im}(A)) = \text{Vect} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} = 1$$

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

$\underbrace{\quad}_{v_1} \quad \underbrace{\quad}_{v_2} \quad \underbrace{\quad}_{v_3}$

$$\text{On a } \underline{v_3} = 2(v_1 + v_2)$$

et v_1, v_2 sont libres donc

$$\text{rg}(B) = 2.$$