

Matrices et applications linéaires

I Matrice colonne associée à un vecteur

Soit E un \mathbb{K} -espace vectoriel de dimension finie n , et soit $\mathcal{B} = (\vec{e}_1, \vec{e}_2, \dots, \vec{e}_n)$ une base de E . Pour tout vecteur \vec{u} de E , il existe des scalaires uniques $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n$ tels que

$$\vec{u} = \sum_{i=1}^n \lambda_i \vec{e}_i \quad (\text{coordonnées de } \vec{u} \text{ dans la base } \mathcal{B})$$

On note alors $U = \begin{pmatrix} \lambda_1 \\ \lambda_2 \\ \vdots \\ \lambda_n \end{pmatrix}$ et U est appelé la **matrice colonne associée** à \vec{u} dans la base \mathcal{B} .

Définition 1 (Matrice d'un vecteur dans une base)

La matrice du vecteur \vec{u} dans la base \mathcal{B} est la matrice colonne des coordonnées de \vec{u} dans \mathcal{B} . On peut la noter U .

$$U = \begin{pmatrix} \lambda_1 \\ \vdots \\ \lambda_n \end{pmatrix} \iff$$

Exemples :

- Soit $\vec{u} = (x_1, \dots, x_n)$ un vecteur de \mathbb{R}^n . Alors sa matrice colonne dans la **base canonique** de \mathbb{R}^n est

- Soit $P = X + (X - 1)^3$. Déterminer la matrice colonne associée à P dans la base canonique de $\mathbb{R}_3[X]$.

Proposition 1

Soit E un \mathbb{K} -espace vectoriel de dimension finie n , et soit $\mathcal{B} = (\vec{e}_1, \vec{e}_2, \dots, \vec{e}_n)$ une base de E . L'application qui, à tout vecteur $\vec{u} \in E$ associe sa matrice colonne dans la base \mathcal{B} est un isomorphisme de E sur \mathbb{K}^n .

Cette proposition signifie que le vecteur colonne dans une base donnée est unique.

II Matrice d'une application linéaire

p et n sont deux entiers naturels non nuls.

E et F désigneront dorénavant deux \mathbb{K} -espaces vectoriels de dimensions finies respectives p et n . $\mathcal{B} = (e_1, e_2, \dots, e_p)$ sera une base de E et $\mathcal{C} = (\epsilon_1, \epsilon_2, \dots, \epsilon_n)$ sera une base de F .

II.1 Définition

Définition 2

Soit f une application linéaire de E dans F .

On appelle **matrice de f relativement aux bases \mathcal{B} et \mathcal{C}** , la matrice $A \in \mathfrak{M}_{n,p}(\mathbb{K})$ à n lignes et p colonnes définie par $A = (a_{i,j})_{\substack{1 \leq i \leq n \\ 1 \leq j \leq p}}$ telle que

$$\forall j \in \llbracket 1, p \rrbracket, \quad f(e_j) =$$

On écrit $A = \text{Mat}_{\mathcal{B}, \mathcal{C}}(f)$.

Dans le cas d'un endomorphisme $f \in \mathcal{L}(E)$, lorsque la base est la même «au départ et à l'arrivée», on note $\text{Mat}_{\mathcal{B}}(f) = \text{Mat}_{\mathcal{B}, \mathcal{B}}(f)$

REMARQUES :

- La j -ème colonne de $\text{Mat}_{\mathcal{B}, \mathcal{C}}(f)$ est le vecteur colonne des coordonnées dans la base \mathcal{C} du vecteur $f(e_j)$.
- Les coordonnées des $f(e_j)$ étant uniques, la matrice associée à f dans les bases données est unique.
- La matrice associée à un endomorphisme est une matrice carrée.
- $\text{Mat}_{\mathcal{B}}(\text{id}_E) = I_p$.

Exemple : on considère l'application linéaire f de \mathbb{R}^3 dans \mathbb{R}^2 définie par

$$f(x, y, z) = (x - y + 4z, 3x - z)$$

Déterminer la matrice A de l'application f relativement aux bases canoniques de \mathbb{R}^3 et \mathbb{R}^2 .
On note (e_1, e_2, e_3) la base canonique de \mathbb{R}^3 et (ϵ_1, ϵ_2) la base canonique de \mathbb{R}^2 .

II.2 Calculs d'images

Proposition 2

Soit $f \in \mathcal{L}(E, F)$ et $A = \text{Mat}_{\mathcal{B}, \mathcal{C}}(f)$.

Pour tous vecteurs $x \in E$ et $y \in F$, on note X et Y leurs matrices colonnes associées dans les bases \mathcal{B} et \mathcal{C} . Alors

$$y = f(x) \iff$$

Preuve : posons $A = (a_{i,j})_{\substack{1 \leq i \leq n \\ 1 \leq j \leq p}}$

■

Exemple : soit f l'endomorphisme de $\mathbb{R}_2[X]$ dont la matrice dans la base canonique $(1, X, X^2)$ de $\mathbb{R}_2[X]$ est $A = \begin{pmatrix} 3 & 1 & 0 \\ -3 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}$. On considère le polynôme $P = 3X^2 - 2X + 1$. Calculer $f(P)$.

II.3 Lien entre $\mathcal{L}(E, F)$ et $\mathfrak{M}_{n,p}(\mathbb{K})$

Proposition 3 (Opérations)

Soit E , F et G trois \mathbb{K} -espaces vectoriels de dimensions finies.
Soit \mathcal{B} une base de E , \mathcal{C} une base de F et \mathcal{D} une base de G .

i) Si $f \in \mathcal{L}(E, F)$, si $g \in \mathcal{L}(E, F)$ et si $\lambda \in \mathbb{K}$ alors

$$\text{Mat}_{\mathcal{B}, \mathcal{C}}(f + g) =$$

$$\text{Mat}_{\mathcal{B}, \mathcal{C}}(\lambda f) =$$

ii) Si $f \in \mathcal{L}(E, F)$ et si $g \in \mathcal{L}(F, G)$ alors

$$\text{Mat}_{\mathcal{B}, \mathcal{D}}(g \circ f) =$$

Preuve : ii) soit $x \in E$. On pose $y = f(x)$ et $z = g(y) = (g \circ f)(x)$. On désigne par X , Y , et Z les vecteurs colonnes associés respectivement à x , y et z dans les bases \mathcal{B} , \mathcal{C} , \mathcal{D} . On pose de plus $A = \text{Mat}_{\mathcal{B}, \mathcal{C}}(f)$ et $B = \text{Mat}_{\mathcal{C}, \mathcal{D}}(g)$.

D'après la proposition précédente on a $Y = AX$ et $Z = BY$. Donc $Z = B(AX) = (BA)X$. Comme la matrice associée à une application linéaire est unique, on obtient $\text{Mat}_{\mathcal{B}, \mathcal{D}}(g \circ f) = BA$ ■

Conséquence :

Proposition 4

– L'application $\text{Mat}_{\mathcal{B}, \mathcal{C}}$ qui, à toute application linéaire f de $\mathcal{L}(E, F)$ associe sa matrice relativement aux bases \mathcal{B} et \mathcal{C} , est un isomorphisme de $\mathcal{L}(E, F)$ sur $\mathfrak{M}_{n,p}(\mathbb{K})$.

On a donc

$$\dim(\mathcal{L}(E, F)) =$$

– L'application $\text{Mat}_{\mathcal{B}}$ qui à tout endomorphisme f de $\mathcal{L}(E)$ associe sa matrice relative à la base \mathcal{B} , est un isomorphisme de $\mathcal{L}(E)$ sur $\mathfrak{M}_p(\mathbb{K})$. On a donc

$$\dim(\mathcal{L}(E)) =$$

Proposition 5

Soit f un endomorphisme de E et A sa matrice relative à la base \mathcal{B} . Alors

f est bijectif si, et seulement si, A est inversible

et dans ce cas A^{-1} est la matrice de f^{-1} relativement à la base \mathcal{B} .

$$\text{Mat}_{\mathcal{B}}(f^{-1}) =$$

Preuve : démontrons uniquement le sens direct " \Rightarrow ". On a donc $A = \text{Mat}_{\mathcal{B}}(f)$. On pose alors $N = \text{Mat}_{\mathcal{B}}(f^{-1})$. On sait que $f \circ f^{-1} = \text{id}_E$ donc d'après la proposition 3 ii), $\text{Mat}_{\mathcal{B}}(f \circ f^{-1}) = AN$. On a donc $AN = I_p$ et on en déduit donc que A est inversible et que $N = A^{-1}$.

III Changement de base

III.1 Matrice de passage

Définition 3

Soit $\mathcal{B} = (e_1, e_2, \dots, e_p)$ et $\mathcal{B}' = (e'_1, e'_2, \dots, e'_p)$ deux bases d'un \mathbb{K} -espace vectoriel E . On appelle **matrice de passage** de la base \mathcal{B} à la base \mathcal{B}' la matrice carrée $P \in \mathfrak{M}_p(\mathbb{K})$ dont les colonnes sont les coordonnées des vecteurs e'_1, e'_2, \dots, e'_p dans la base \mathcal{B} .

Autrement dit, $P =$

Exemple : notons $\mathcal{B} = (e_1, e_2)$ la base canonique de \mathbb{R}^2 .

Posons $e'_1 = -e_2$ et $e'_2 = 2e_1 + e_2$. La matrice de passage de la base \mathcal{B} à la base (e'_1, e'_2) est

Proposition 6

La matrice de passage P de la base \mathcal{B} à la base \mathcal{B}' est

et $P^{-1} = Q$ où Q désigne la matrice de passage ...

III.2 Effet d'un changement de base

III.2.1 sur les coordonnées d'un vecteur

Proposition 7

Soit \mathcal{B} et \mathcal{B}' deux bases d'un \mathbb{K} -espace vectoriel E de dimension finie. Soit \vec{u} un vecteur de E . Si P est la matrice de passage \mathcal{B} à \mathcal{B}' , alors

$$U =$$

Preuve : posons $U = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_p \end{pmatrix}$ et $U' = \begin{pmatrix} x'_1 \\ x'_2 \\ \vdots \\ x'_p \end{pmatrix}$ les matrices colonnes des coordonnées de \vec{u} respectivement dans les bases \mathcal{B} et \mathcal{B}' .

REMARQUE : si l'on connaît les coordonnées d'un vecteur \vec{u} dans une base \mathcal{B} et les coordonnées des vecteurs de \mathcal{B} dans une «nouvelle» base \mathcal{B}' (c'est à dire la matrice de passage de de la base \mathcal{B}' à la base \mathcal{B}), il est facile (en remplaçant, développant, regroupant) d'obtenir les coordonnées de \vec{u} dans la «nouvelle» base \mathcal{B}' . Cela se traduit par la relation matricielle

$$U' =$$

III.2.2 sur la matrice d'un endomorphisme de E

Théorème 8 (formule de changement de base)

Soit E un \mathbb{K} -espace vectoriel de dimension finie.

Soit \mathcal{B} et \mathcal{B}' deux bases de E et P la matrice de passage de \mathcal{B} à \mathcal{B}' .

Si f est un endomorphisme de E alors

$$A' =$$

où $A = \text{Mat}_{\mathcal{B}}(f)$ et $A' = \text{Mat}_{\mathcal{B}'}(f)$

IV Rang d'une matrice

IV.1 Lien avec le rang d'une application linéaire

Définition 4

Soit $A \in \mathfrak{M}_{n,p}(\mathbb{K})$. On appelle *rang de la matrice* A et on note $\text{rg}(A)$ le rang de

REMARQUES :

- (i) le rang de la matrice A est le rang
- (ii) $\text{rg}(A) \leq$
- (iii) $\text{rg}(A) = 0 \iff$
- (iv) $A \in GL_n(\mathbb{K}) \iff$

IV.2 Multiplication à droite par une matrice inversible

Lemme

Si $A \in \mathfrak{M}_{n,p}(\mathbb{K})$ et si $Q \in GL_p(\mathbb{K})$ alors AQ a le même rang que A .

CONSÉQUENCES :

Exemple : déterminer le rang de la matrice $A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & -1 & 5 \\ 2 & 5 & -3 & 12 \\ 1 & 1 & 0 & 3 \end{pmatrix}$

V Exercices

Exercice 1

Soit $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ l'application linéaire définie par :

$$f((x, y, z)) = (z + y - x, x + z - y, x + y - z)$$

1. Écrire la matrice A de f dans la base canonique \mathcal{B} de \mathbb{R}^3 .
2. Déterminer la matrice de $f \circ f$ par les deux méthodes suivantes :
 - a) en calculant les images par $f \circ f$ des vecteurs de la base canonique,
 - b) en calculant le produit matriciel $A \cdot A$.
3. En déduire $(f \circ f)(x, y, z)$ pour tout $(x, y, z) \in \mathbb{R}^3$.

Exercice 2

Écrire la matrice de l'application linéaire

$$\Phi : \begin{matrix} \mathbb{C}_3[X] \\ P \end{matrix} \longrightarrow \begin{matrix} \mathbb{C}_2[X] \\ P(X+1) - P(X) \end{matrix}$$

relativement aux bases canoniques de $\mathbb{C}_3[X]$ et $\mathbb{C}_2[X]$.

Exercice 3

Soit $f \in \mathcal{L}(\mathbb{R}^3)$ l'endomorphisme de \mathbb{R}^3 canoniquement associé à la matrice

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

1. Calculer la matrice de $f \circ f$ dans la base canonique de \mathbb{R}^3 .
Que peut-on en déduire pour $f \circ f$?
2. Montrer que $\text{Ker } f \cap \text{Im } f = \{\vec{0}\}$.

Exercice 4

Soit $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ l'application linéaire dont la matrice dans la base canonique est :

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

Déterminer $\text{Ker } f$. En déduire que f est une bijection.
Donner $\text{Im } f$.

Exercice 5

1. Montrer qu'il existe une unique application linéaire de \mathbb{R}^2 dans \mathbb{R}^3 telle que $f(1, 0) = (1, 2, 3)$ et $f(0, 1) = (2, 1, 3)$
2. Écrire la matrice de f relativement aux bases canoniques de \mathbb{R}^2 et \mathbb{R}^3 .
3. Pour $(x, y) \in \mathbb{R}^2$, calculer $f(x, y)$.
4. Déterminer le rang et le noyau de f . f est-elle injective? surjective? bijective?

Exercice 6

Dans l'espace vectoriel \mathbb{R}^3 muni de sa base canonique $\mathcal{B} = (\vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3)$, on considère les trois vecteurs :

$$\vec{f}_1 = (1, 1, 1) \quad \vec{f}_2 = (1, 1, -1) \quad \vec{f}_3 = (1, -1, 1)$$

1. Montrer que $\mathcal{C} = (\vec{f}_1, \vec{f}_2, \vec{f}_3)$ est une base de \mathbb{R}^3 .
2. On considère u l'application linéaire de \mathbb{R}^3 dans \mathbb{R}^3 définie par les relations : $u(\vec{e}_1) = \vec{f}_1$ $u(\vec{e}_2) = \vec{f}_2$ $u(\vec{e}_3) = \vec{f}_3$
 - (a) Expliciter la matrice M de u dans la base canonique \mathcal{B} .
 - (b) Montrer que u est bijective.

3. Déterminer la matrice de $u^2 = u \circ u$ dans la base \mathcal{B} . Montrer que cette matrice est combinaison linéaire de M et I_3 .
En déduire une relation entre u , u^2 et $\text{id}_{\mathbb{R}^3}$.

Exercice 7

Dans le plan muni d'un repère orthonormal $(O; \vec{i}, \vec{j})$, on se donne le point $A(2; 0)$ et les vecteurs \vec{u} et \vec{v} définis par :

$$\vec{u} = \vec{i} + \vec{j} \quad \text{et} \quad \vec{v} = -\vec{i} + \vec{j}$$

- Justifier que (\vec{u}, \vec{v}) est une base du plan.
- (a) Donner la matrice de passage de la base (\vec{i}, \vec{j}) à la base (\vec{u}, \vec{v}) .
(b) Pour tout point M de coordonnées (x, y) dans $(O; \vec{i}, \vec{j})$, on note (X, Y) ses coordonnées dans le nouveau repère $(A; \vec{u}, \vec{v})$. Exprimer x, y en fonction de X et Y .
- On note Γ la courbe d'équation $y^2 - x^2 + 4x = 8$ dans $(O; \vec{i}, \vec{j})$. Déterminer l'équation de Γ dans le nouveau repère $(A; \vec{u}, \vec{v})$.
- Quelle est la nature géométrique de Γ ?

Exercice 8

Soit $\mathbb{C}_2[X]$ l'espace vectoriel des polynômes à coefficients complexes, de degré inférieur ou égal à 2.

On considère l'application $\varphi : \mathbb{C}_2[X] \rightarrow \mathbb{C}_2[X]$
 $P(X) \mapsto P(X+1) - X P'(X)$

- Pour a, b et c complexes, calculer $\varphi(aX^2 + bX + c)$.
- Vérifier que φ est une application linéaire de $\mathbb{C}_2[X]$ dans $\mathbb{C}_2[X]$.
- Déterminer une base du noyau de φ . En déduire le rang de φ .
- Écrire la matrice de φ dans la base canonique $\mathcal{B}_0 = (1, X, X^2)$ de $\mathbb{C}_2[X]$.

Exercice 9 Soit $\varphi : \mathbb{R}_3[X] \rightarrow \mathbb{R}_3[X]$
 $P \mapsto P - (X+1)P'$

- Vérifier que φ est un endomorphisme de $\mathbb{R}_3[X]$.
- Montrer que $(1, (X+1), (X+1)^2, (X+1)^3)$ est une base de $\mathbb{R}_3[X]$.
- Écrire la matrice de φ dans la base précédente.
- En déduire l'image de φ , le rang de φ et le noyau de φ .

Exercice 10

Soit E un espace vectoriel sur \mathbb{C} de dimension 3, muni d'une base $\mathcal{B} = (\vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3)$. On définit l'endomorphisme u de E par

$$u(\vec{e}_1) = -\vec{e}_3, \quad u(\vec{e}_2) = i\vec{e}_2 \quad \text{et} \quad u(\vec{e}_3) = \vec{e}_1$$

Déterminer $u \circ u$. En déduire que u est un endomorphisme bijectif de E .

Exercice 11

On considère $f \in \mathcal{L}(\mathbb{R}^3)$ dont la matrice, dans la base canonique \mathcal{B}_0 de \mathbb{R}^3 , est $A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 3 & 1 & 0 \\ 4 & -1 & 2 \end{pmatrix}$. On donne les vecteurs :

$$\vec{u}_1 = (0, 0, 1) ; \quad \vec{u}_2 = (0, 1, 1) ; \quad \vec{u}_3 = (1, 1, 1).$$

On admet que $\mathcal{B}' = (\vec{u}_1, \vec{u}_2, \vec{u}_3)$ est une base de \mathbb{R}^3 .

- (a) Exprimer $f(\vec{u}_1)$ en fonction de \vec{u}_1 , puis $f(\vec{u}_2)$ en fonction de \vec{u}_2 .
(b) Calculer les coordonnées du vecteur $f(\vec{u}_3)$ dans la base canonique \mathcal{B}_0 de \mathbb{R}^3 .
(c) Exprimer $f(\vec{u}_3)$ comme combinaison linéaire de $\vec{u}_1, \vec{u}_2, \vec{u}_3$.
- (a) Donner la matrice de passage P de la base \mathcal{B}_0 vers la base \mathcal{B}' .
(b) En déduire la matrice $T = P^{-1}AP$.