

Bilan feuille 8

Lien application linéaire / matrice (exo 84, 85)

Def : $f : E \rightarrow F$ $\mathcal{B}_E = (e_1, \dots, e_n)$ base de E ,
 $\mathcal{B}_F = (f_1, \dots, f_p)$ une base de F
la matrice de f dans les bases \mathcal{B}_E et \mathcal{B}_F est :

$$\begin{array}{c} f(e_1) \quad f(e_2) \quad \dots \quad f(e_n) \\ \left(\begin{array}{cccc} \downarrow & \cdot & & \\ d_1 & \cdot & & \\ d_2 & \cdot & & \\ \vdots & \vdots & & \\ d_p & \cdot & & \end{array} \right) \begin{array}{c} f_1 \\ f_2 \\ \vdots \\ f_p \end{array} \end{array}$$

$f(e_1) = d_1 f_1 + \dots + d_p f_p$

example : $f : \mathbb{R}_2[x] \rightarrow \mathbb{R}_2[x]$

$$P(x) \mapsto (x^2 - 1)P'(x) - 2xP(x)$$

or a $(1, x, x^2)$ base canonique de $\mathbb{R}_2[x]$.

$$A = \begin{pmatrix} f(1) & f(x) & f(x^2) \\ 0 & -1 & 0 \\ -2 & 0 & -2 \\ 0 & -1 & 0 \end{pmatrix} \begin{matrix} 1 \\ x \\ x^2 \end{matrix}$$

$$(P(x) = 1) \\ f(1) = -2x$$

$$(P(x) = x) \\ f(x) = (x^2 - 1)x - 2x \cdot x \\ = -x^2 - 1$$

$$(P(x) = x^2) \\ f(x^2) = (x^2 - 1)2x - 2x^3 \\ = -2x$$

Point de vue EV

$$x = \sum \lambda_i e_i$$

$$x' = \sum \mu_i e'_i$$

$$f \in \mathcal{L}(E, F)$$

(si $f \in \mathcal{L}(E)$)

$\ker(f)$, $\text{Im}(f)$,
 $\text{Sp}(f)$, injectivité/surj/inverse,
pol caract

Point de vue matriciel

$$x = \begin{pmatrix} \lambda_1 \\ \vdots \\ \lambda_n \end{pmatrix}_B$$

$$x' = \begin{pmatrix} \mu_1 \\ \vdots \\ \mu_n \end{pmatrix}_{B'}$$

$$A = \text{Mat}_{\substack{B \\ \text{sur } E, B_F}}(f)$$

$$(A = \text{Mat}_{B_E}(f))$$

$\ker(A)$, $\text{Im}(A)$, $\text{Sp}(A)$,
injectivité/surj/inverse de A ,
 χ_A

exemple : $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} \in \ker(A)$ donc $1 - X^2 \in \ker(f)$

Changement de base : (exo 88)

Deux bases $B_1 = (e_1, e_2, e_3)$

$B_2 = (f_1, f_2, f_3)$

d'un même espace E .

$$x = \lambda_1 e_1 + \lambda_2 e_2 + \lambda_3 e_3 \rightarrow$$

$$= \lambda'_1 f_1 + \lambda'_2 f_2 + \lambda'_3 f_3 \rightarrow$$

$$\begin{pmatrix} \lambda_1 \\ \lambda_2 \\ \lambda_3 \end{pmatrix}_{B_1}$$
$$\begin{pmatrix} \lambda'_1 \\ \lambda'_2 \\ \lambda'_3 \end{pmatrix}_{B_2}$$

Matrice de passage :

* de B_1 à B_2

$$P_{B_1 \rightarrow B_2} = \begin{pmatrix} f_1 & f_2 & f_3 \\ e_1 \\ e_2 \\ e_3 \end{pmatrix}$$

* de B_2 à B_1 : $P_{B_2 \rightarrow B_1} = \begin{pmatrix} e_1 & e_2 & e_3 \\ f_1 \\ f_2 \\ f_3 \end{pmatrix}$

utilisation pratique :

$$\left(P_{B_1 \rightarrow B_2} \right)^{-1} = P_{B_2 \rightarrow B_1}$$

$$\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}_{B_1} = P_{B_1 \rightarrow B_2} \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{pmatrix}_{B_2}$$

$$\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}_{B_2} = P_{B_2 \rightarrow B_1} \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{pmatrix}_{B_1}$$

Exemple : dans \mathbb{R}_3 :

$$\underline{B_1} = \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right)$$

$$\underline{B_2} = \left(\begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right)$$

$$P_{B_1 \rightarrow B_2} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ -1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 1 \end{pmatrix} \begin{array}{l} \left(\begin{array}{c} 1 \\ 0 \\ 0 \end{array} \right) \\ \left(\begin{array}{c} 1 \\ 1 \\ 0 \end{array} \right) \\ \left(\begin{array}{c} 0 \\ 1 \\ 1 \end{array} \right) \end{array}$$

$$P_{B_2 \rightarrow B_1} = \begin{pmatrix} 0 & -1 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{array}{l} \left(\begin{array}{c} 1 \\ 0 \\ 0 \end{array} \right) \\ \left(\begin{array}{c} 1 \\ 1 \\ 0 \end{array} \right) \\ \left(\begin{array}{c} 0 \\ 1 \\ 1 \end{array} \right) \end{array}$$

$$P_{B_2 \rightarrow \text{can}} \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}_{\text{can}} = 2 \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} + 1 \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} + 1 \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \\ 4 \end{pmatrix}_{B_2}$$

$$-1 \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} + 3 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} + 6 \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$E(B)$

$E(B')$

$x \in E$

X

x'

) coordonnées

$f \in \mathcal{L}(E)$

$A = \text{Mat}_B(f)$

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

$$X = P X'$$

$$P^{-1} X = X'$$

avec $P = \underset{B}{P} \underset{B'}{\rightarrow}$

$$A = P A' P^{-1}$$

$$P^{-1} A P = A'$$

$$A X \quad A' X'$$

$$P A' P^{-1} X \leftarrow A' P^{-1} X$$

Polynôme annulateur :

- Les valeurs propres de J sont parmi les racines des polynômes annulateurs.
(ce ne sont pas forcément toutes les racines)
- (théorème de Cayley - Hamilton) :
Le polynôme est un polynôme annulateur caractéristique.

Sommes directes / espaces supplémentaires

- F et G sont en somme directe $\Leftrightarrow \dim(F+G) = \dim(F) + \dim(G)$

Def : F_1, F_2, F_3 sont en somme directe ($F_1 \oplus F_2 \oplus F_3$)

Si pour tout $x \in F_1 + F_2 + F_3$,

$x = \underbrace{x_1}_{\in F_1} + \underbrace{x_2}_{\in F_2} + \underbrace{x_3}_{\in F_3}$ de manière
unique.

Si $x_1 + x_2 + x_3 = 0$

alors $x_1 = 0, x_2 = 0, x_3 = 0$

↳ Pour montrer que 3 espaces sont en somme directe

Théorème du rang :

Si $\cup \in \mathcal{L}(E, F)$

$$\dim(E) = \dim(\ker(u)) + \underbrace{\dim(\operatorname{Im}(u))}_{\operatorname{rg}(u)}$$

Conséquence :

Si $\dim(E) = \dim(F)$ (en particulier si $E=F$)

u injective $\Leftrightarrow u$ surjective $\Leftrightarrow u$ inversible.