

## MATRICES et APPLICATIONS LINEAIRES

### 1 Représentation(s) matricielle(s) d'une A.L.

#### 1.1 Matrices d'une application linéaire

Soient  $E$  et  $F$  deux espaces vectoriels de dimensions finies ( $\dim(E) = n$  et  $\dim(F) = p$ ) et  $f \in \mathcal{L}(E, F)$ .

Soit  $\mathcal{B}_E = \{\vec{e}_1, \vec{e}_2, \dots, \vec{e}_n\}$  une base de l'espace vectoriel  $E$ .

Soit  $\mathcal{B}_F = \{\vec{f}_1, \vec{f}_2, \dots, \vec{f}_p\}$  une base de l'espace vectoriel  $F$ .

Pour  $j \in \{1; \dots; n\}$ , le vecteur  $f(\vec{e}_j) \in F$  donc admet une décomposition unique dans la base  $\mathcal{B}_F$  :

$$f(\vec{e}_j) = a_{1,j} \vec{f}_1 + a_{2,j} \vec{f}_2 + \dots + a_{p,j} \vec{f}_p$$

Les coefficients  $a_{1,j}, \dots, a_{p,j}$  sont les coefficients de décomposition du vecteur  $f(\vec{e}_j)$  dans la base  $\mathcal{B}_F$ .

**Définition.**

On appelle **matrice de l'application linéaire  $f$  relative aux bases  $\mathcal{B}_E$  et  $\mathcal{B}_F$** , la matrice noté  $M_{\mathcal{B}_E; \mathcal{B}_F}(f)$  définie par

$$M_{\mathcal{B}_E; \mathcal{B}_F}(f) = \begin{pmatrix} a_{1,1} & a_{1,2} & \dots & a_{1,n} \\ a_{2,1} & a_{2,2} & \dots & a_{2,n} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{p,1} & a_{p,2} & \dots & a_{p,n} \end{pmatrix}$$

✘ **ATTENTION** :  $M_{\mathcal{B}_E; \mathcal{B}_F}(f) \in \mathcal{M}_{p,n}(\mathbb{R})$

✘ Ainsi la  $j$ -ème colonne de cette matrice contient les coefficients de décomposition de  $f(\vec{e}_j)$  dans la base  $\mathcal{B}_F$ .

✘ Si  $f$  est un endomorphisme de  $E$  et  $\mathcal{B}$  est une base de  $E$  on note simplement

$$M_{\mathcal{B}}(f) = M_{\mathcal{B}; \mathcal{B}}(f)$$

Une application linéaire  $f$  de  $E$  dans  $F$  est entièrement caractérisée par la donnée de cette matrice : connaissant la matrice  $M_{\mathcal{B}_E; \mathcal{B}_F}(f)$  nous pourrions déterminer  $f(\vec{x})$  quelque soit  $\vec{x} \in E$  (voir partie 4.2)

**Exemple** : Soit l'application

$$f: \begin{matrix} \mathbb{R}^3 & \rightarrow & \mathbb{R}^4 \\ (x, y, z) & \rightarrow & (2x + y; -x - y - z; 2y; x - z) \end{matrix}$$

L'application  $f$  est une application linéaire. Soient  $\mathcal{B}_3$  et  $\mathcal{B}_4$  les bases canoniques des espaces vectoriels  $\mathbb{R}^3$  et  $\mathbb{R}^4$ .

Alors la matrice  $M_{\mathcal{B}_3; \mathcal{B}_4}(f) \in \mathcal{M}_{4,3}(\mathbb{R})$  et

$$M_{\mathcal{B}_3; \mathcal{B}_4}(f) = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 0 \\ -1 & -1 & -1 \\ 0 & 2 & 0 \\ 1 & 0 & -1 \end{pmatrix}$$

**Exercice 1.**

1. Soit  $\mathcal{B}'_2 = ((1, 1); (1, 2))$  et  $\mathcal{B}_3$  la base canonique de  $\mathbb{R}^3$ . On définit l'application  $f$  par

$$f: \begin{matrix} \mathbb{R}^2 & \rightarrow & \mathbb{R}^3 \\ (x, y) & \rightarrow & (2x - y; 7x + 3y; -2y) \end{matrix}$$

Déterminer  $M_{\mathcal{B}'_2; \mathcal{B}_3}(f)$ .

2. Soit  $\mathcal{B}$  la base canonique de  $\mathcal{M}_2(\mathbb{R})$ . On définit sur  $\mathcal{M}_2(\mathbb{R})$  l'application  $g$  par  $g(M) = 5M - {}^tM$ .

(a) Montrer que  $g \in \mathcal{L}(\mathcal{M}_2(\mathbb{R}))$ .

(b) Déterminer  $M_{\mathcal{B}}(g)$ .

**Définition** (Matrices représentant une application linéaire).

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

Si  $A \in \mathcal{M}_{p,n}(\mathbb{R})$  telle qu'il existe une base de  $E$ , notée  $\mathcal{B}$ , et une base de  $F$ , notée  $\mathcal{B}'$  telles que

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

on dit que la **matrice  $A$  représente l'application linéaire  $f$** .

☛ Une application linéaire peut être représentée par plusieurs voire une infinité de matrices différentes.

**Exercice 2 - Vrai ou Faux (Justifier)**

1. La matrice  $\begin{pmatrix} 2 & 3 \\ 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$  représente l'application linéaire  $f : \begin{matrix} \mathbb{R}^3 & \rightarrow & \mathbb{R}^2 \\ (x; y; z) & \rightarrow & (x - y + z; 2z - y) \end{matrix}$ .

2. L'endomorphisme  $id_{\mathbb{R}^2} : \begin{matrix} \mathbb{R}^2 & \rightarrow & \mathbb{R}^2 \\ (x; y) & \rightarrow & (x; y) \end{matrix}$  n'est représenté que par une seule matrice.

3. Les matrices  $A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}$  et  $B = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1/2 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 2 & 0 & 0 \end{pmatrix}$  représente l'endomorphisme  $f : \begin{matrix} \mathcal{M}_2(\mathbb{R}) & \rightarrow & \mathcal{M}_2(\mathbb{R}) \\ M & \rightarrow & {}^tM \end{matrix}$

**1.2 Calcul matriciel et image d'un vecteur par  $f$  à partir de  $M_{\mathcal{B}_E; \mathcal{B}_F}(f)$** **Propriétés.**

Soit  $\vec{x} \in E$  et  $X = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$  est le vecteur colonne représentant le vecteur  $\vec{x}$  dans la base  $\mathcal{B}_E$

On sait que  $f(\vec{x}) \in F$ , on note  $Y$  le vecteur colonne représentant  $f(\vec{x})$  dans la base  $\mathcal{B}_F$ .

On a alors :

$$Y = M_{\mathcal{B}_E; \mathcal{B}_F}(f) \cdot X$$

**Exemple :**

Soient les espaces vectoriels  $E = \mathbb{R}_3[X]$  et  $F = \mathbb{R}_2[X]$ . On a  $\dim(E) = 4$  et  $\dim(F) = 3$ .

Considérons  $\mathcal{B}_E = \{1; X; X^2; X^3\}$  et  $\mathcal{B}_F = \{1; X; X^2\}$ , les bases canoniques respectives de  $\mathbb{R}_3[X]$  et  $\mathbb{R}_2[X]$ .

Soit  $f$  l'endomorphisme tel que

$$M_{\mathcal{B}_E; \mathcal{B}_F}(f) = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 2 & 1 \\ -4 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & -1 \end{pmatrix}$$

Soit  $\vec{P} = P = X^3 + X^2 + 2 \in \mathbb{R}_3[X]$ . Nous cherchons à déterminer le polynôme  $f(P) \in F$ .

La matrice colonne représentant le vecteur  $P$  dans la base  $\mathcal{B}_E$  est  $\begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ .

Ainsi le polynôme  $f(P)$  a pour matrice de décomposition dans  $\mathcal{B}_F$ , la matrice :

$$Y = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 2 & 1 \\ -4 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & -1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 5 \\ -7 \\ 0 \end{pmatrix}$$

c'est à dire  $f(P)$  est le polynôme :

$$f(P) = 5 \cdot 1 + (-7) \cdot X + 0 \cdot X^2 = -7X + 5$$

### Exercice 3.

Soient la famille  $((1, 1); (1, 2))$ .

(a) Montrer que  $((1, 1); (1, 2))$  est une base de  $\mathbb{R}^2$ . On la note désormais  $\mathcal{B}'_2$ .

Soit  $\mathcal{B}_3$  la base canonique de  $\mathbb{R}^3$ .

(b) Soit  $g$  l'application linéaire de  $\mathbb{R}^2$  dans  $\mathbb{R}^3$  telle que

$$\text{Mat}_{\mathcal{B}'_2; \mathcal{B}_3}(g) = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \\ 2 & -1 \end{pmatrix}$$

Déterminer dans la base canonique de  $\mathbb{R}^3$  les coordonnées de  $g((2, 3)); g((-1, 1))$ .

Déterminer dans la base canonique de  $\mathbb{R}^3$  les coordonnées de  $g((x, y))$  en fonction de  $x, y$ .

(c) Soit  $f$  l'application linéaire de  $\mathbb{R}^3$  dans  $\mathbb{R}^2$  telle que

$$\text{Mat}_{\mathcal{B}_3; \mathcal{B}'_2}(f) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 2 & 1 & -1 \end{pmatrix}$$

Déterminer dans la base canonique de  $\mathbb{R}^2$  les coordonnées de  $f((2, 3, 0)); f((-1, 1, 1))$ .

Déterminer dans la base canonique de  $\mathbb{R}^2$  les coordonnées de  $f((x, y, z))$  en fonction de  $x, y$  et  $z$ .

### Exercice 4.

Soit  $\begin{pmatrix} 3 & -2 \\ -1 & 0 \end{pmatrix}$  la matrice d'un endomorphisme  $f$  de  $\mathbb{R}^2$  par rapport à la base canonique de  $\mathbb{R}^2$ .

- Déterminer l'ensemble des vecteurs  $(x; y)$  de  $\mathbb{R}^2$  tel que  $f((x; y)) = (x; y)$ .
- Déterminer l'ensemble des vecteurs  $(x; y)$  de  $\mathbb{R}^2$  tel que  $f((x; y)) = 2 \cdot (x; y)$ .
- Etablir selon la valeur du réel  $\lambda$ , l'ensemble des couples de réels  $(x; y)$  tels que  $f((x; y)) = \lambda \cdot (x; y)$ .

## 2 Liens entre matrices et applications linéaires

### 2.1 Isomorphismes entre $\mathcal{L}(E, F)$ et $\mathcal{M}_{p,n}(\mathbb{R})$

**Propriétés** (Isomorphisme entre  $\mathcal{L}(E, F)$  et  $\mathcal{M}_{p,n}(\mathbb{R})$ ).

Soient  $E$  et  $F$  deux espaces vectoriels de dimensions finies  $\dim(E) = n$  et  $\dim(F) = p$  et  $f \in \mathcal{L}(E, F)$ . Si  $\mathcal{B}_E$  est une base de  $E$  et  $\mathcal{B}_F$  une base de  $F$  fixées, alors l'application

$$\varphi : \begin{array}{ll} \mathcal{L}(E, F) & \rightarrow \mathcal{M}_{p,n}(\mathbb{R}) \\ f & \rightarrow \text{Mat}_{\mathcal{B}_E; \mathcal{B}_F}(f) \end{array}$$

est un isomorphisme.

❶ **Linéarité de  $\varphi$**  : Si  $f, g \in \mathcal{L}(E, F)$  et  $\lambda \in \mathbb{R}$  alors

$$\text{Mat}_{\mathcal{B}_E; \mathcal{B}_F}(f + g) = \text{Mat}_{\mathcal{B}_E; \mathcal{B}_F}(f) + \text{Mat}_{\mathcal{B}_E; \mathcal{B}_F}(g)$$

$$\text{Mat}_{\mathcal{B}_E; \mathcal{B}_F}(\lambda \cdot f) = \lambda \cdot \text{Mat}_{\mathcal{B}_E; \mathcal{B}_F}(f)$$

❷ **Injectivité de  $\varphi$**  : Si  $f$  et  $g \in \mathcal{L}(E, F)$  telles que  $\text{Mat}_{\mathcal{B}_E; \mathcal{B}_F}(f) = \text{Mat}_{\mathcal{B}_E; \mathcal{B}_F}(g)$  alors  $f = g$

Si deux applications linéaires sont représentées par une même matrice dans deux bases données alors ces applications linéaires sont égales!!

❸ **Surjectivité de  $\varphi$**  : Toute matrice  $A$  de  $n$  colonnes et  $p$  lignes représente une application linéaire  $f \in \mathcal{L}(E, F)$  par rapport aux bases  $\mathcal{B}_E$  et  $\mathcal{B}_F$ .

☛ On déduit notamment que  $\dim(\mathcal{L}(E, F)) = np$  et  $\dim(\mathcal{L}(E)) = n^2$ .

### 2.2 Application linéaire canoniquement associée à une matrice.

Soit deux entiers non nuls  $n$  et  $p$  et une matrice  $A \in \mathcal{M}_{p,n}(\mathbb{R})$ .

Considérons les espaces vectoriels  $\mathbb{R}^n$  et  $\mathbb{R}^p$  et leur bases canoniques, respectivement  $\mathcal{B}_n$  et  $\mathcal{B}_p$ .

Nous venons de voir que l'application :

$$\varphi : \begin{array}{ll} \mathcal{L}(\mathbb{R}^n, \mathbb{R}^p) & \rightarrow \mathcal{M}_{p,n}(\mathbb{R}) \\ f & \rightarrow \text{Mat}_{\mathcal{B}_n; \mathcal{B}_p}(f) \end{array}$$

est bijective. Ainsi,  $A$  possède un unique antécédent par  $\varphi$ , noté  $f_A$ !!

### Propriété - Définition.

Il existe un unique application linéaire  $f_A \in \mathcal{L}(\mathbb{R}^n, \mathbb{R}^p)$  tel que

$$\text{Mat}_{\mathcal{B}_n; \mathcal{B}_p}(f_A) = A$$

c'est à dire représenté par  $A$  dans les bases canoniques de  $\mathbb{R}^n$  et  $\mathbb{R}^p$

Cette application linéaire  $f_A$  est appelée **application linéaire canoniquement associée à  $A$** .

Lorsque  $n = p$ , c'est à dire si  $A$  est une matrice carrée, on parle alors d'**endomorphisme canoniquement associé à  $A$** .

**Exercice 5.** Déterminer les applications linéaires canoniquement associées aux matrices suivantes :

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \quad B = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 2 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad C = \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ -1 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix} \quad D = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 2 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

### 2.3 Matrice d'une composée d'applications linéaires

#### Propriétés.

Soit  $E, F$  et  $G$  trois espaces vectoriels de dimensions finies et de bases respectives  $\mathcal{B}_E, \mathcal{B}_F$  et  $\mathcal{B}_G$ .

Si  $f \in \mathcal{L}(E, F)$  et  $g \in \mathcal{L}(F, G)$ , nous savons que  $g \circ f \in \mathcal{L}(E, G)$ .

En notant  $A = \text{Mat}_{\mathcal{B}_E; \mathcal{B}_F}(f)$  et  $B = \text{Mat}_{\mathcal{B}_F; \mathcal{B}_G}(g)$  on a alors que :

$$\text{Mat}_{\mathcal{B}_E; \mathcal{B}_G}(g \circ f) = B A$$

En conséquence, si  $f \in \mathcal{L}(E)$  (endomorphisme de  $E$ ) et  $\mathcal{B}_E$  une base de  $E$ , alors si  $A = \text{Mat}_{\mathcal{B}_E}(f)$ , quelque soit l'entier naturel  $k$ , on observe que :

$$\text{Mat}_{\mathcal{B}_E}(f^k) = A^k$$

## 3 Applications linéaires bijectives

#### Propriétés.

Soit  $E$  et  $F$  deux espaces vectoriels de dimensions finies  $\dim(E) = \dim(F) = n$  et  $f$  une application linéaire de  $E$  vers  $F$ . Notons alors  $\mathcal{B}_E$ , une base de  $E$  et  $\mathcal{B}_F$ , une base de  $F$ . On a alors que :

$f$  est un isomorphisme de  $E$  vers  $F$  si et seulement si  $\text{Mat}_{\mathcal{B}_E; \mathcal{B}_F}(f)$  est une matrice inversible

Si tel est le cas :

$$\text{Mat}_{\mathcal{B}_F; \mathcal{B}_E}(f^{-1}) = [\text{Mat}_{\mathcal{B}_E; \mathcal{B}_F}(f)]^{-1}$$

#### Exercice 6.

Déterminer si les applications linéaires suivantes sont bijectives. Si oui déterminer la matrice de leur application réciproque relativement aux bases canoniques des espaces considérés.

$$f : \begin{matrix} \mathbb{R}_2[X] & \rightarrow & \mathbb{R}_2[X] \\ P & \rightarrow & XP' \end{matrix}$$

$$g : \begin{matrix} \mathbb{R}^3 & \rightarrow & \mathbb{R}^3 \\ (x, y, z) & \rightarrow & (2x; x - y; x + z) \end{matrix}$$

$$h : \begin{matrix} \mathbb{R}^2 & \rightarrow & \mathbb{R}^2 \\ (x, y) & \rightarrow & (2x - 4y; -x + 2y) \end{matrix}$$

## 4 Etude matricielle du noyau et de l'image d'une application linéaire

### 4.1 Etude du noyau d'une AL $f$ à partir d'une matrice représentant $f$

#### 4.1.1 Noyau d'une matrice.

Soient  $E$  et  $F$  deux espaces vectoriels de dimension respectives  $n$  et  $p$  et admettant pour base respectivement  $\mathcal{B}_E$  et  $\mathcal{B}_F$ . Soit  $f \in \mathcal{L}(E, F)$  et sa représentation matricielle vis à vis de ces deux bases notée

$$A = \text{Mat}_{\mathcal{B}_E, \mathcal{B}_F} \in \mathcal{M}_{p,n}(\mathbb{R})$$

A chaque vecteur  $x$  de  $E$ , on note  $X \in \mathcal{M}_{n,1}$  la matrice colonne des coordonnées de  $x$  dans  $\mathcal{B}_E$ . On a alors

$$x \in \text{Ker}(f) \iff AX = 0_{p,1} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}$$

#### Définition (noyau d'une matrice).

Par abus de langage, on appelle **noyau de la matrice**  $A$  l'ensemble, noté  $\mathbf{Ker}(A)$ , des matrices

$$\text{colonne } X = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} \in \mathcal{M}_{n,1} \text{ telles que : } AX = 0_{p,1} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}.$$

#### 4.1.2 Méthode : Comment savoir si une AL est injective ou pas ?

La question généralement posée au sujet d'une AL  $f \in \mathcal{L}(E, F)$  est : est-elle injective? Or nous avons déjà observé que cette question se ramène à savoir si le noyau de l'application linéaire  $f$  est réduit au vecteur nul. Cela amène naturellement à déterminer les vecteurs  $\vec{u} \in E$  tels que  $f(\vec{u}) = \vec{0}_F$ .

**Contexte** : Supposons que  $f$  ne soit définie qu'à partir d'une matrice  $A$  la représentant vis à vis de deux bases (respectivement de  $E$  et de  $F$ ).

**Méthode générale** : Afin de savoir si  $f$  est injective ou non, nous allons étudier  $\text{Ker}(A)$ , le noyau de la matrice  $A$ , donc chercher les matrices colonnes  $X$  telles que  $A.X = 0_{p,1}$  (matrice colonne nulle) .

**Méthode astucieuse** : En observant les colonnes de la matrices représentant l'application linéaire  $f$ , il est parfois possible obtenir sans calcul des vecteurs non nuls appartenant au noyau  $\text{Ker}(f)$ !!

#### Exercice 7.

Parmi les applications linéaires représentées (les bases ne sont pas précisées) ci-dessous lesquelles sont injectives?

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \\ 2 & -1 \end{pmatrix} \quad B = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 2 \end{pmatrix} \quad C = \begin{pmatrix} 4 & 1 & 0 \\ 1 & -3 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \end{pmatrix} \quad D = \begin{pmatrix} 1 & 1 & -1 \\ 1 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & -2 \end{pmatrix} \quad E = \begin{pmatrix} 1 & -2 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$$

### 4.2 Etude de l'image d'une AL $f$ à partir d'une matrice représentant $f$

#### 4.2.1 Rang d'une matrice.

Soient  $E$  et  $F$  deux espaces vectoriels de dimension respectives  $n$  et  $p$  et admettant pour base respectivement  $\mathcal{B}_E = (e_1, \dots, e_n)$  et  $\mathcal{B}_F$ . Notons également  $f \in \mathcal{L}(E, F)$  et sa représentation matricielle vis à vis de ces deux bases notée

$$A = \text{Mat}_{\mathcal{B}_E, \mathcal{B}_F} = \left( \begin{array}{c|c|c|c} X_1 & & & \\ \hline & X_2 & & \\ \hline & & \dots & \\ \hline & & & X_n \end{array} \right) \in \mathcal{M}_{p,n}(\mathbb{R})$$

On sait que

$$\text{Im}(f) = \text{Vect}(f(e_1), \dots, f(e_n))$$

or les vecteurs  $f(e_1), \dots, f(e_n)$  sont représentés par les colonnes de la matrice  $A$ , notées  $X_1, \dots, X_n$ , éléments de l'espace vectoriel  $\mathcal{M}_{p,1}(\mathbb{R})$ .

$$rg(f) = Dim( Vect(X_1, \dots, X_n) )$$

### Définition (Rang d'une matrice).

Par abus de langage, on parle de **rang de la matrice**  $A$  pour désigner la dimension de l'espace

$$Vect( (X_1, \dots, X_n) )$$

✘ Le rang d'une matrice carrée  $A$  est donc égal au rang de n'importe quelle application linéaire  $f$  représentée par la matrice  $A$ .

### Propriétés (rang de la transposée d'une matrice).

Soit  $A \in \mathcal{M}_{n,m}(\mathbb{R})$  alors :

$$rg(A) = rg({}^t A)$$

### Exercice 8.

Déterminer le rang des applications linéaires de  $\mathbb{R}^n$  vers  $\mathbb{R}^p$  représentés par les matrices suivantes :

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 4 \\ -1 & -2 \end{pmatrix} \quad B = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 2 \end{pmatrix} \quad C = \begin{pmatrix} 4 & 1 & 0 \\ 1 & -3 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \end{pmatrix} \quad D = \begin{pmatrix} 1 & 1 & -1 \\ 1 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & -2 \end{pmatrix} \quad E = \begin{pmatrix} 1 & -2 & 8 \\ 1 & 1 & -1 \\ 2 & 0 & 4 \end{pmatrix}$$

### 4.2.2 Méthode : Comment savoir si une AL est surjective ou pas ?

**Contexte** : Supposons que  $f$  ne soit définie qu'à partir d'une matrice  $A$  la représentant vis à vis de deux bases (respectivement de  $E$  et de  $F$ ).

**Méthode générale** : Afin de savoir si  $f$  est surjective ou non, nous allons étudier le rang de la matrice  $A$  (ou de  $f$ ),  $rg(A) = Dim( Vect(X_1, \dots, X_n) )$ . Pour cela on cherche à savoir si la famille des colonnes de la matrice  $A$  forme une famille libre ou pas. Si tel n'est pas le cas, on explicite un ou plusieurs liens entre ces matrices colonnes jusqu'à obtenir une famille extraite de  $(X_1, \dots, X_n)$  qui formera une base de  $Vect(X_1, \dots, X_n)$ .

### 4.3 Critères d'inversibilité d'une matrice carrée

#### Conséquences - Propriétés (Critères d'inversibilité/non inversibilité d'une matrice carrée).

- ❶ Toute matrice carrée  $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$  dont les vecteurs colonnes forment une famille libre est inversible. Tout endomorphisme représenté par  $A$  est bijectif.
- ❷ Toute matrice carrée  $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$  ayant une colonne nulle n'est pas inversible. Tout endomorphisme représenté par  $A$  n'est pas bijectif.
- ❸ Toute matrice carrée  $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$  ayant deux colonnes proportionnelles n'est pas inversible. Tout endomorphisme représenté par  $A$  n'est pas bijectif.

☛ Une matrice et sa transposée étant toutes deux inversibles ou toutes deux non-inversibles, ces critères sont également valables en modifiant le mot "colonne" par le mot "ligne".

## 5 Effet d'un changement de bases sur la matrice d'une application linéaire

### Propriétés (Formules de changement de bases).

Soient  $\mathcal{B}_{E_1}$  et  $\mathcal{B}_{E_2}$  deux bases d'un espace vectoriel  $E$  de dimension finie  $\dim(E) = n$  et  $\mathcal{B}_{F_1}$  et  $\mathcal{B}_{F_2}$  deux bases d'un espace vectoriel  $F$  de dimension finie  $\dim(F) = p$ .

Soit  $f \in \mathcal{L}(E; F)$ .

On note alors :

$A = \text{Mat}_{\mathcal{B}_{E_1}; \mathcal{B}_{F_1}}(f)$  la matrice de  $f$  dans les bases  $\mathcal{B}_{E_1}$  (au départ) et  $\mathcal{B}_{F_1}$  (à l'arrivée);  
 $B = \text{Mat}_{\mathcal{B}_{E_2}; \mathcal{B}_{F_2}}(f)$  la matrice de  $f$  dans les bases  $\mathcal{B}_{E_2}$  (au départ) et  $\mathcal{B}_{F_2}$  (à l'arrivée)  
 $P = \text{Mat}_{\mathcal{B}_{E_1} \rightarrow \mathcal{B}_{E_2}}$  la matrice de passage de  $\mathcal{B}_{E_1}$  à  $\mathcal{B}_{E_2}$   
 $Q = \text{Mat}_{\mathcal{B}_{F_1} \rightarrow \mathcal{B}_{F_2}}$  la matrice de passage de  $\mathcal{B}_{F_1}$  à  $\mathcal{B}_{F_2}$ . lors on a la relation :

$$B = Q^{-1}AP$$

### Exercice 9.

On note  $\mathcal{B}_2$  et  $\mathcal{B}_3$  les bases canoniques respectivement de  $\mathbb{R}^2$  et  $\mathbb{R}^3$ .

1. Montrer que  $\mathcal{B}'_2 = ((1, 1); (1, 2))$  et  $\mathcal{B}'_3 = ((1, 1, 0); (0, 1, 2); (1, 1, 1))$  sont des bases respec. de  $\mathbb{R}^2$  et  $\mathbb{R}^3$ .

2. Soit  $f$  l'application linéaire canoniquement associé à la matrice  $A = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 2 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$ . Déterminer

$$B = \text{Mat}_{\mathcal{B}'_2; \mathcal{B}'_3}(f) \quad C = \text{Mat}_{\mathcal{B}_2; \mathcal{B}'_3}(f) \quad D = \text{Mat}_{\mathcal{B}'_2; \mathcal{B}_3}(f)$$

### Cas particulier des endomorphismes

Soit  $E$  un espace vectoriel de dimension finie, notée  $n \in \mathbb{N}$  et  $f$  un endomorphisme de  $E$  ( $f \in \mathcal{L}(E)$ ).

Si  $\mathcal{B} = (\vec{e}_1; \vec{e}_2; \dots; \vec{e}_n)$  une base de  $E$ .

On appelle **matrice de l'endomorphisme  $f$  relative à la base  $\mathcal{B}$ , la matrice carré  $M_{\mathcal{B}; \mathcal{B}} \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ .**

### Propriétés (Formules de changement de Bases - Cas endomorphisme).

Soient  $\mathcal{B}_{E_1}$  et  $\mathcal{B}_{E_2}$  deux bases d'un espace vectoriel  $E$  de dimension finie  $\dim(E) = n$ .

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

On note alors :

$A = \text{Mat}_{\mathcal{B}_{E_1}}(f)$  la matrice de l'endomorphisme  $f$  dans la base  $\mathcal{B}_{E_1}$  ;  
 $B = \text{Mat}_{\mathcal{B}_{E_2}}(f)$  la matrice de  $f$  dans la base  $\mathcal{B}_{E_2}$   
 $P = \text{Mat}_{\mathcal{B}_{E_1} \rightarrow \mathcal{B}_{E_2}}$  la matrice de passage de  $\mathcal{B}_{E_1}$  à  $\mathcal{B}_{E_2}$

On a alors :

$$B = P^{-1}AP$$

Cette formule est à l'origine de la méthode de réduction des endomorphismes/ des matrices. L'idée étant de déterminer une base, dite "adaptée",  $\mathcal{B}_{E_2}$  de  $E$  de sorte à ce que  $\text{Mat}_{\mathcal{B}_{E_2}}(f)$  soit le plus "vide" possible, c'est à dire dont l'écriture soit le plus proche d'une matrice diagonale.

### Exercice 10.

On note  $\mathcal{B}_3$  la base canonique de  $\mathbb{R}^3$ .

1. Montrer  $\mathcal{B}'_3 = ((-1, 1, 0); (-1, 0, 1); (1, 1, 1))$  est une base de  $\mathbb{R}^3$ .

2. Soit  $f$  l'application linéaire canoniquement associé à la matrice  $A = \begin{pmatrix} 3 & 1 & 1 \\ 1 & 3 & 1 \\ 1 & 1 & 3 \end{pmatrix}$ .

Déterminer la matrice  $B = \text{Mat}_{\mathcal{B}'_3}(f)$ .