

20.01.21

1.3.1 Les applications h , de \mathbb{R}^n vers \mathbb{R}^p , définies de la façon suivantes, sont-elles linéaires?

a) $h((x; y)) = x + y$

b) $h((x; y)) = xy$

c) $h((x; y)) = (2x - y; x)$

d) $h((x; y)) = (x + 1; y)$

e) $h((x; y)) = (x; y; x - y)$

f) $h((x; y; z)) = (x + 2y; z - 2y)$

g) $h((x; y; z)) = (0; x; 2x)$

h) $h((x; y)) = (x^2; x + y)$

i) $h((x; y)) = (\sin(x); y)$

j) $h((x; y; z)) = (x - z; 2z - 2x)$

$$b) \quad h((x, y) + (a, b)) = h((x+a, y+b)) = (x+a)(y+b)$$

$$h((x, y)) + h((a, b)) = xy + ab \neq (x+a)(y+b)$$

$$h: \mathbb{R}^2 \longrightarrow \mathbb{R}$$

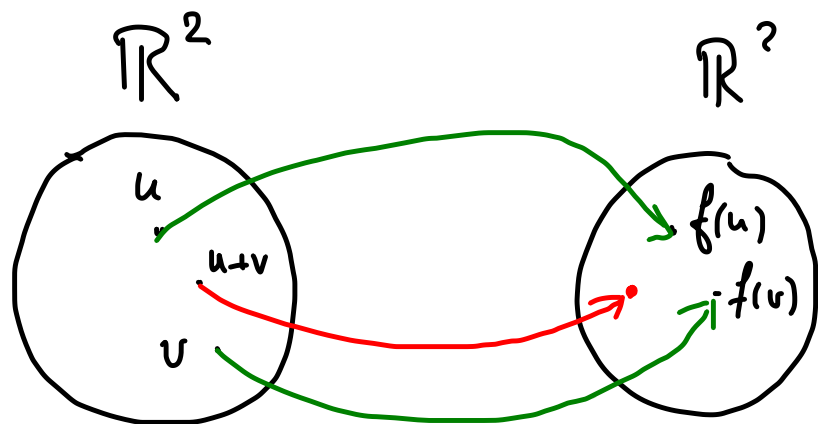
$$(x, y) \longmapsto xy$$

$$f(u) + f(v) = f(u + v)$$

$$f(\lambda u) = \lambda f(u)$$

$$f: A \longrightarrow B$$

c) $h(x; y) = (2x - y; x)$



$$h: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$$

$$(x, y) \mapsto (2x - y, x)$$

$$h(4, -3) = (11, 4)$$

① $f(\underbrace{(x, y)}_u + \underbrace{(a, b)}_v) = f((x+a, y+b)) = \dots$

$$h((4, -3) + (8, 5)) = h((12, 2)) = (22, 12)$$

$$h((4, -3)) + h((8, 5)) = (11, 4) + (11, 8) = (22, 12)$$

② $f(\lambda(a, b)) = \lambda f(a, b)$

Propriétés immédiates

Soit $h: E \rightarrow F$ une application linéaire, alors

$$1) h(-u) = -h(u) \quad \forall u \in E$$

$$2) h(0_E) = 0_F$$

en effet :

$$\cdot h(0_E) = h(0_E + 0_E) = h(0_E) + h(0_E) = 2 \cdot h(0_E)$$

$$\text{donc } h(0_E) = 0_F$$

$$\cdot h(0_E) = h(0 \cdot u) = 0 \cdot h(u) = 0_F$$

Matrices et applications linéaires

Soit \mathbb{R}^2 muni de sa base naturelle.

Soit h l'application linéaire :

$$h : \mathbb{R}^2 \longrightarrow \mathbb{R}^2 \\ (x, y) \longmapsto (2x - y, x)$$

Déterminons l'image de chaque vecteur de sa base :

$$h\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}\right) = \underline{\begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix}} \quad e_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$h\left(\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}\right) = \underline{\begin{pmatrix} -1 \\ 0 \end{pmatrix}} \quad e_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$h\left(\begin{pmatrix} 4 \\ -3 \end{pmatrix}\right) = \begin{pmatrix} 11 \\ 4 \end{pmatrix} \quad \mathcal{B} = (e_1, e_2)$$

$$\begin{pmatrix} 4 \\ -3 \end{pmatrix} = 4e_1 - 3e_2$$

$$\begin{aligned} h\left(\begin{pmatrix} 4 \\ -3 \end{pmatrix}\right) &= h(4e_1 - 3e_2) = 4\underline{h(e_1)} - 3\underline{h(e_2)} \\ &= 4\underline{\begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix}} - 3\underline{\begin{pmatrix} -1 \\ 0 \end{pmatrix}} \\ &= \begin{pmatrix} 8 \\ 4 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} -3 \\ 0 \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} 11 \\ 4 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

On voit que h est entièrement déterminée par l'image des vecteurs de sa base.

$$h(e_1) = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix}_{\mathcal{B}} \quad h(e_2) = \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \end{pmatrix}_{\mathcal{B}}$$

Écrivons ces vecteurs dans une matrice :

$$H = \begin{pmatrix} \boxed{2} & \boxed{-1} \\ \boxed{1} & \boxed{0} \end{pmatrix} \\ \quad \quad \quad h(e_1) \quad h(e_2)$$

À l'aide de cette matrice, calculons $h(e_1)$, $h(e_2)$ et $h\left(\begin{pmatrix} 4 \\ -3 \end{pmatrix}\right)$:

$$\begin{pmatrix} 2 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix} \Rightarrow H \cdot e_1 = h(e_1)$$

$$\begin{pmatrix} 2 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \end{pmatrix} \Rightarrow H \cdot e_2 = h(e_2)$$

$$\begin{pmatrix} 2 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 4 \\ -3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 11 \\ 4 \end{pmatrix} \Rightarrow H \begin{pmatrix} 4 \\ -3 \end{pmatrix} = h\left(\begin{pmatrix} 4 \\ -3 \end{pmatrix}\right)$$

$$\begin{pmatrix} 2 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2x - y \\ x \end{pmatrix}$$

$$f) h((x; y; z)) = (x + 2y; z - 2y)$$

$$h: \mathbb{R}^3 \longrightarrow \mathbb{R}^2$$

$$\mathcal{B} = (1, 0, 0), (0, 1, 0), (0, 0, 1)$$

$$H \in M_{2 \times 3}(\mathbb{R})$$

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

$$\text{example: } h(1, 2, 3) = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 \\ 0 & -2 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 5 \\ -1 \end{pmatrix}$$

a) $h(x; y) = x + y$

$$h: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$$

$$H = \begin{pmatrix} \overset{h(e_1)}{1} & \overset{h(e_2)}{1} \end{pmatrix} \in M_{\underset{\cdot}{1} \times \underset{\cdot}{2}}(\mathbb{R})$$

$$h(1, 0) = 1$$

$$h(0, 1) = 1$$

1.3.3 Soit h un endomorphisme de \mathbb{R}^2 tel que $h((-2; 1)) = (3; 5)$ et $h((1; 3)) = (-1; 2)$.
 Trouver la matrice H de h relativement à la base canonique de \mathbb{R}^2 .

$$h: \mathbb{R}^2 \longrightarrow \mathbb{R}^2$$

$$\begin{aligned} h(1, 0) &= (a, b) \\ h(0, 1) &= (c, d) \end{aligned} \Rightarrow H = \begin{pmatrix} a & c \\ b & d \end{pmatrix}$$

$$h(-2, 1) = (3, 5) \Rightarrow \begin{pmatrix} a & c \\ b & d \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -2a + c \\ -2b + d \end{pmatrix}$$

$$h(1, 3) = (-1, 2) \Rightarrow \begin{pmatrix} a & c \\ b & d \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a + 3c \\ b + 3d \end{pmatrix}$$

$$\text{d'où le système : } \begin{cases} -2a + c = 3 \\ -2b + d = 5 \\ a + 3c = -1 \\ b + 3d = 2 \end{cases} \begin{array}{c|c|c|c} a & b & c & d \\ \hline \cdot 1 & & & \\ \hline & \cdot 1 & & \cdot 3 \\ \hline \cdot 2 & & \cdot (-1) & \\ \hline & \cdot 2 & & \cdot (-1) \end{array}$$

$$\begin{cases} 7c = 1 \\ 7d = 9 \\ -7a = 10 \\ -7b = 13 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} a = \frac{-10}{7} \\ b = \frac{-13}{7} \\ c = \frac{1}{7} \\ d = \frac{9}{7} \end{cases} \Rightarrow H = \begin{pmatrix} -10/7 & 1/7 \\ -13/7 & 9/7 \end{pmatrix}$$

Et l'expression fonctionnelle :

$$\begin{pmatrix} -10/7 & 1/7 \\ -13/7 & 9/7 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{-10x+y}{7} \\ \frac{-13x+9y}{7} \end{pmatrix}$$

$$h: \mathbb{R}^2 \longrightarrow \mathbb{R}^2$$

$$(x, y) \longmapsto \left(\frac{-10x+y}{7}, \frac{-13x+9y}{7} \right)$$