

28.01.21 21

1.3.8 Soit l'application linéaire définie par $h((x; y; z)) = (x - y; x + 5y)$.

- a) Déterminer la matrice H de h relativement aux bases canoniques de \mathbb{R}^3 et \mathbb{R}^2 .
- b) Déterminer la matrice H^* de h relativement aux bases $\mathcal{B}_1^* = ((0; 1; 1), (1; 0; 1), (1; 0; 0))$ de \mathbb{R}^3 et $\mathcal{B}_2^* = ((-3; -4), (4; 5))$ de \mathbb{R}^2 .
- c) Calculer les composantes relativement à la base \mathcal{B}_1^* de $u = (-1; 5; 6)$ et les composantes de son image par h dans la base \mathcal{B}_2^* .

$$\mathcal{B}_1 = (1, 0, 0), (0, 1, 0), (0, 0, 1)$$

$$\mathcal{B}_2 = (1, 0), (0, 1)$$

$$\mathcal{B}_1^* = ((0; 1; 1), (1; 0; 1), (1; 0; 0))$$

$$\mathcal{B}_2^* = ((-3; -4), (4; 5))$$

$$\begin{array}{ccc} (\mathbb{R}^3, \mathcal{B}_1) & \xrightarrow{H} & (\mathbb{R}^2, \mathcal{B}_2) \\ P \uparrow & & \uparrow Q \\ (\mathbb{R}^3, \mathcal{B}_1^*) & \xrightarrow{H^*} & (\mathbb{R}^2, \mathcal{B}_2^*) \end{array}$$

$$H = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 0 \\ 1 & 5 & 0 \end{pmatrix}$$

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

$$Q = \begin{pmatrix} -3 & 4 \\ -4 & 5 \end{pmatrix}$$

matrices de
changement de
base

$$H^* = Q^{-1} \cdot H \cdot P$$

$$\left(h^* \right)_{\mathcal{B}_2^*}^{\mathcal{B}_1^*} = \left(id \right)_{\mathcal{B}_2}^{\mathcal{B}_2^*} \cdot \left(h \right)_{\mathcal{B}_1}^{\mathcal{B}_2} \cdot \left(id \right)_{\mathcal{B}_1^*}^{\mathcal{B}_1}$$

Calculons Q^{-1} :

$$Q = \begin{pmatrix} -3 & 4 \\ -4 & 5 \end{pmatrix}$$

$$Q^{-1} = \begin{pmatrix} 5 & -4 \\ 4 & -3 \end{pmatrix}$$

$$H^* = \begin{pmatrix} 5 & -4 \\ 4 & -3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & -1 & 0 \\ 1 & 5 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} 1 & -25 & 0 \\ 1 & -19 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -25 & 1 & 1 \\ -19 & 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{matrix} B_2^* \\ \underline{B_1^*} \end{matrix}$$