

◆ Corrigés des exercices du chapitre 6

Exercice 1. Démontrer que les applications suivantes sont linéaires.

$$f : \mathbb{R}^3 \longrightarrow \mathbb{R} \qquad g : \mathbb{R}^2 \longrightarrow \mathbb{R}^2$$

$$(x; y; z) \longmapsto x + 2y - z \qquad (x; y) \longmapsto (x + y; 2x - y)$$

Solution.

- Soit $(x_1; y_1; z_1)$ et $(x_2; y_2; z_2)$ deux éléments de \mathbb{R}^3 et λ un réel. Alors,

$$\begin{aligned} f(\lambda(x_1; y_1; z_1) + (x_2; y_2; z_2)) &= f((\lambda x_1 + x_2; \lambda y_1 + y_2; \lambda z_1 + z_2)) \\ &= (\lambda x_1 + x_2) + 2(\lambda y_1 + y_2) - (\lambda z_1 + z_2) \\ &= \lambda(x_1 + 2y_1 - z_1) + (x_2 + 2y_2 - z_2) \\ &= \lambda f((x_1; y_1; z_1)) + f((x_2; y_2; z_2)) \end{aligned}$$

donc f est linéaire.

- Soit $(x_1; y_1)$ et $(x_2; y_2)$ deux éléments de \mathbb{R}^2 et λ un réel. Alors,

$$\begin{aligned} g(\lambda(x_1; y_1) + (x_2; y_2)) &= g((\lambda x_1 + x_2; \lambda y_1 + y_2)) \\ &= ((\lambda x_1 + x_2) + (\lambda y_1 + y_2); 2(\lambda x_1 + x_2) - (\lambda y_1 + y_2)) \\ &= (\lambda(x_1 + y_1) + (x_2 + y_2); \lambda(2x_1 - y_1) + (2x_2 - y_2)) \\ &= \lambda(x_1 + y_1; 2x_1 - y_1) + (x_2 + y_2; 2x_2 - y_2) \\ &= \lambda g((x_1; y_1)) + g((x_2; y_2)) \end{aligned}$$

donc g est linéaire.

Exercice 2. On considère l'application $f : (x; y) \longmapsto xy$ de \mathbb{R}^2 dans \mathbb{R} .

1. Calculer $f((1; 1))$ et $f((2; 2))$.
2. L'application f est-elle linéaire ?

Solution.

1. $f((1; 1)) = 1 \times 1 = 1$ et $f((2; 2)) = 2 \times 2 = 4$.
2. On remarque que $f((2; 2)) \neq 2f((1; 1))$ c'est-à-dire $f(2(1; 1)) \neq 2f((1; 1))$ donc f n'est pas linéaire.

Exercice 3. Les applications suivantes sont-elles linéaires ?

$$f : \mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{R} \qquad g : \mathbb{R}[X] \longrightarrow \mathbb{R}[X]$$

$$x \longmapsto x + 1 \qquad P \longmapsto P' - P$$

$$h : \mathcal{F}(\mathbb{R}, \mathbb{R}) \longrightarrow \mathbb{R} \qquad k : \mathbb{R}[X] \longrightarrow \mathbb{R}[X]$$

$$\varphi \longmapsto \varphi(0) \qquad P \longmapsto P' - P^2$$

Solution.

- $f(0) = 1 \neq 0$ donc f n'est pas linéaire.
- Soit P et Q deux polynômes et λ un réel. Alors,

$$g(\lambda P + Q) = (\lambda P + Q)' - (\lambda P + Q) = \lambda P' + Q' - \lambda P - Q = \lambda(P' - P) + (\lambda Q' - Q) = \lambda g(P) + g(Q)$$

donc g est linéaire.

- Soit φ et ψ deux fonctions de \mathbb{R} dans \mathbb{R} et $\lambda \in \mathbb{R}$. Alors,

$$h(\lambda\varphi + \psi) = (\lambda\varphi + \psi)(0) = \lambda\varphi(0) + \psi(0) = \lambda h(\varphi) + h(\psi)$$

donc h est linéaire.

- $k(1) = 0 - 1^2 = -1$ et $k(2 \times 1) = k(2) = 0 - 2^2 = -4 \neq 2k(1)$ donc k n'est pas linéaire.

Exercice 4. Montrer que l'application $f : (x; y; z) \mapsto (x + 2y; 4x - y + z; 2x + 2y + 3z)$ est un automorphisme de \mathbb{R}^3 et déterminer f^{-1} .

Solution. Soit $(x_1; y_1; z_1)$ et $(x_2; y_2; z_2)$ deux éléments de \mathbb{R}^3 et λ un réel. Alors,

$$\begin{aligned}
 & f(\lambda(x_1; y_1; z_1) + (x_2; y_2; z_2)) \\
 &= f((\lambda x_1 + x_2 - 2; \lambda y_1 + y_2; \lambda z_1 + z_2)) \\
 &= (\lambda x_1 + x_2 + 2(\lambda y_1 + y_2); 4(\lambda x_1 + x_2) - (\lambda y_1 + y_2) + (\lambda z_1 + z_2); \\
 &\quad 2(\lambda x_1 + x_2) + 2(\lambda y_1 + y_2) + 3(\lambda z_1 + z_2)) \\
 &= (\lambda(x_1 + 2y_1) + x_2 + 2y_2; \lambda(4x_1 - y_1 + z_1) + (4x_2 - y_2 + z_2); \\
 &\quad \lambda(2x_1 + 2y_1 + 3z_1) + (2x_2 + 2y_2 + 3z_2)) \\
 &= \lambda(x_1 + 2y_1; 4x_1 - y_1 + z_1; 2x_1 + 2y_1 + 3z_1) + \\
 &\quad (x_2 + 2y_2; 4x_2 - y_2 + z_2; 2x_2 + 2y_2 + 3z_2) \\
 &= \lambda f((x_1; y_1; z_1)) + f((x_2; y_2; z_2))
 \end{aligned}$$

donc f est linéaire de \mathbb{R}^3 dans lui-même c'est-à-dire un endomorphisme de \mathbb{R}^3 .

Montrons que f est bijective. Soit $(a; b; c) \in \mathbb{R}^3$. Alors,

$$\begin{aligned}
 f((x; y; z)) = (a; b; c) &\iff \begin{cases} x + 2y = a \\ 4x - y + z = b \\ 2x + 2y + 3z = c \end{cases} \iff \begin{cases} x + 2y = a \\ -9y + z = b - 4a & L_2 \leftarrow L_2 - 4L_1 \\ -2y + 3z = c - 2a & L_3 \leftarrow L_3 - 2L_1 \end{cases} \\
 &\iff \begin{cases} x + 2y = a \\ -9y + z = b - 4a \\ 25z = -10a - 2b + 9c & L_3 \leftarrow 9L_3 - 2L_2 \end{cases} \\
 &\iff \begin{cases} x + 2y = a \\ -9y + (-\frac{2}{5}a - \frac{2}{25}b + \frac{9}{25}c) = b - 4a \\ z = -\frac{2}{5}a - \frac{2}{25}b + \frac{9}{25}c \end{cases} \\
 &\iff \begin{cases} x + 2y = a \\ -9y = -\frac{18}{5}a + \frac{27}{25} - \frac{9}{25}c \\ z = -\frac{2}{5}a - \frac{2}{25}b + \frac{9}{25}c \end{cases} \\
 &\iff \begin{cases} x + 2(\frac{2}{5}a - \frac{3}{25} + \frac{1}{25}c) = a \\ y = \frac{2}{5}a - \frac{3}{25} + \frac{1}{25}c \\ z = -\frac{2}{5}a - \frac{2}{25}b + \frac{9}{25}c \end{cases} \\
 &\iff \begin{cases} x = \frac{1}{5}a + \frac{6}{25}b - \frac{2}{25}c \\ y = \frac{2}{5}a - \frac{3}{25}b + \frac{1}{25}c \\ z = -\frac{2}{5}a - \frac{2}{25}b + \frac{9}{25}c \end{cases}
 \end{aligned}$$

Ainsi, pour tout $(a; b; c) \in \mathbb{R}^3$, il existe un unique $(x; y; z) \in \mathbb{R}^3$ tel que $f((x; y; z)) = (a; b; c)$ donc f est bijective et c'est donc un automorphisme de \mathbb{R}^3 . De plus, le calcul précédent montre que

$$f^{-1} : (x; y; z) \mapsto \left(\frac{1}{5}x + \frac{6}{25}y - \frac{2}{25}z; \frac{2}{5}x - \frac{3}{25}y + \frac{1}{25}z; -\frac{2}{5}x - \frac{2}{25}y + \frac{9}{25}z \right).$$

Exercice 5. Déterminer une base du noyau de chacune des applications linéaires suivantes.

$$\begin{array}{lcl}
 f : \mathbb{R}^3 & \longrightarrow & \mathbb{R}^2 \\
 (x; y; z) & \longmapsto & (x + y + z; x + 2y - z) \\
 \\
 h : \mathbb{R}^3 & \longrightarrow & \mathbb{R}^3 \\
 (x; y; z) & \longmapsto & (x + y + z; x - z; 2x + y) \\
 \\
 g : \mathbb{R}^3 & \longrightarrow & \mathcal{M}_3(\mathbb{R}) \\
 (x; y; z) & \longmapsto & \begin{pmatrix} x - y & y - z & z - x \\ y - z & z - x & x - y \\ z - x & x - y & y - z \end{pmatrix} \\
 \\
 k : \mathbb{R}[X] & \longrightarrow & \mathbb{R}[X] \\
 P & \longmapsto & P - XP' - P(0)
 \end{array}$$

Solution.

• Détermination de $\ker(f)$:

$$\begin{aligned}
 (x; y; z) \in \ker(f) &\iff \begin{cases} x + y + z = 0 \\ x + 2y - z = 0 \end{cases} \iff \begin{cases} x + y + (x + 2y) = 0 \\ z = x + 2y \end{cases} \\
 &\iff \begin{cases} 2x + 3y = 0 \\ z = x + 2y \end{cases} \iff \begin{cases} y = -\frac{2}{3}x \\ z = x + 2(-\frac{2}{3}x) \end{cases} \\
 &\iff \begin{cases} y = -\frac{2}{3}x \\ z = -\frac{1}{3}x \end{cases}
 \end{aligned}$$

Ainsi, $\ker(f) = \{(x; -\frac{2}{3}x; -\frac{1}{3}x) \mid x \in \mathbb{R}\} = \text{Vect}((1; -\frac{2}{3}; -\frac{1}{3}))$ donc, comme $(1; -\frac{2}{3}; -\frac{1}{3}) \neq 0_{\mathbb{R}^3}$, $((1; -\frac{2}{3}; -\frac{1}{3}))$ est une base de $\ker(f)$.

• Détermination de $\ker(g)$:

$$(x; y; z) \in \ker(g) \iff \begin{cases} x - y = 0 \\ y - z = 0 \\ z - x = 0 \end{cases} \iff \begin{cases} y = x \\ z = x \end{cases} .$$

Ainsi, $\ker(g) = \{(x; x; x) \mid x \in \mathbb{R}\} = \text{Vect}((1; 1; 1))$ donc, comme $(1; 1; 1) \neq 0_{\mathbb{R}^3}$, $((1; 1; 1))$ est une base de $\ker(g)$.

• Détermination de $\ker(h)$:

$$(x; y; z) \in \ker(h) \iff \begin{cases} x + y + z = 0 \\ x - z = 0 \\ 2x + y = 0 \end{cases} \iff \begin{cases} x + y + x = 0 \\ z = x \\ 2x + y = 0 \end{cases} \iff \begin{cases} z = x \\ y = -2x \end{cases}$$

Ainsi, $\ker(h) = \{(x; -2x; x) \mid x \in \mathbb{R}\} = \text{Vect}((1; -2; 1))$ donc, comme $(1; -2; 1) \neq 0_{\mathbb{R}^3}$, $((1; -2; 1))$ est une base de $\ker(h)$.

• Détermination de $\ker(k)$:

$$P \in \ker(k) \iff P - XP' - P(0) = 0$$

En notant n le degré du polynôme P et $P = \sum_{i=0}^n a_i X^i$, on en déduit que

$$\begin{aligned}
 P \in \ker(k) &\iff \sum_{i=0}^n a_i X^i - X \sum_{i=0}^n i a_i X^{i-1} - a_0 = 0 \iff \sum_{i=1}^n a_i X^i - \sum_{i=1}^n i a_i X^i = 0 \\
 &\iff \sum_{i=1}^n (1 - i) a_i X^i = 0 \iff \forall i \in \llbracket 1, n \rrbracket, (1 - i) a_i = 0 \\
 &\iff \forall i \in \llbracket 1, n \rrbracket, a_i = 0 \iff P = a_0
 \end{aligned}$$

Ainsi, $\ker(k)$ est $\mathbb{R}_0[X]$ dont une base est le polynôme constant égal à 1.

Exercice 6.

1. Montrer que $f : (x; y; z) \mapsto x - 2y + 3z$ est une application linéaire de \mathbb{R}^3 dans \mathbb{R} .
2. Montrer que $H = \{(x; y; z) \in \mathbb{R}^3 \mid x - 2y + 3z = 0\}$ est un sous-espace vectoriel de \mathbb{R}^3 .
3. Déterminer une base de H .

Solution.

1. Soit $(x_1; y_1; z_1)$ et $(x_2; y_2; z_2)$ deux éléments de \mathbb{R}^3 et λ un réel. Alors,

$$\begin{aligned} f(\lambda(x_1; y_1; z_1) + (x_2; y_2; z_2)) &= f((\lambda x_1 + x_2; \lambda y_1 + y_2; \lambda z_1 + z_2)) \\ &= (\lambda x_1 + x_2) - 2(\lambda y_1 + y_2) + 3(\lambda z_1 + z_2) \\ &= \lambda(x_1 - 2y_1 + 3z_1) + (x_2 - 2y_2 + 3z_2) \\ &= \lambda f((x_1; y_1; z_1)) + f((x_2; y_2; z_2)) \end{aligned}$$

donc f est linéaire.

2. Par définition, $H = \ker(f)$ donc, par propriété, H est un sous-espace vectoriel de \mathbb{R}^3 .
3. Par définition,

$$\begin{aligned} H &= \{(x; y; z) \in \mathbb{R}^3 \mid x = 2y - 3z\} \\ &= \{(2y - 3z; y; z) \in \mathbb{R}^3 \mid (y; z) \in \mathbb{R}^2\} \\ &= \{y(2; 1; 0) + z(-3; 0; 1) \mid (y; z) \in \mathbb{R}^2\} \\ &= \text{Vect}(v_1, v_2) \end{aligned}$$

en posant $v_1 = (2; 1; 0)$ et $v_2 = (-3; 0; 1)$. Soit a et b deux réels tels que $av_1 + bv_2 = 0_{\mathbb{R}^3}$. Alors, $(2a - 3b; a; b) = (0; 0; 0)$ donc $a = b = 0$ et ainsi (v_1, v_2) est libre. On conclut que (v_1, v_2) est une base de H .

Exercice 7. Déterminer une base de l'espace image de chacune des applications linéaires suivantes, puis en déduire son rang.

$$f : \begin{array}{ccc} \mathbb{R}^2 & \longrightarrow & \mathbb{R}^2 \\ (x; y) & \longmapsto & (x + y; 2x + 2y) \end{array} \qquad g : \begin{array}{ccc} \mathbb{R}^2 & \longrightarrow & \mathbb{R}^3 \\ (x; y) & \longmapsto & (x + y; x + 2y; y) \end{array}$$

Solution.

• Par propriété, $\text{Im}(f) = \text{Vect}(f((1; 0)), f((0; 1))) = \text{Vect}((1; 2), (1; 2)) = \text{Vect}((1; 2))$ donc $((1; 2))$ est une base de $\text{Im}(f)$ et ainsi $\text{rg}(f) = 1$.

• Par propriété, $\text{Im}(g) = \text{Vect}(g((1; 0)), g((0; 1))) = \text{Vect}((1; 1; 0), (1; 2; 1))$. Soit a et b deux réels tels que $a(1; 1; 0) + b(1; 2; 1) = 0_{\mathbb{R}^3}$. Alors, $(a + b; a + 2b; b) = (0; 0; 0)$ donc $b = 0$ puis $a = 0$. Ainsi, la famille $((1; 1; 0), (1; 2; 1))$ est libre et elle forme donc une base de $\text{Im}(g)$. Par suite, $\text{rg}(g) = 2$.

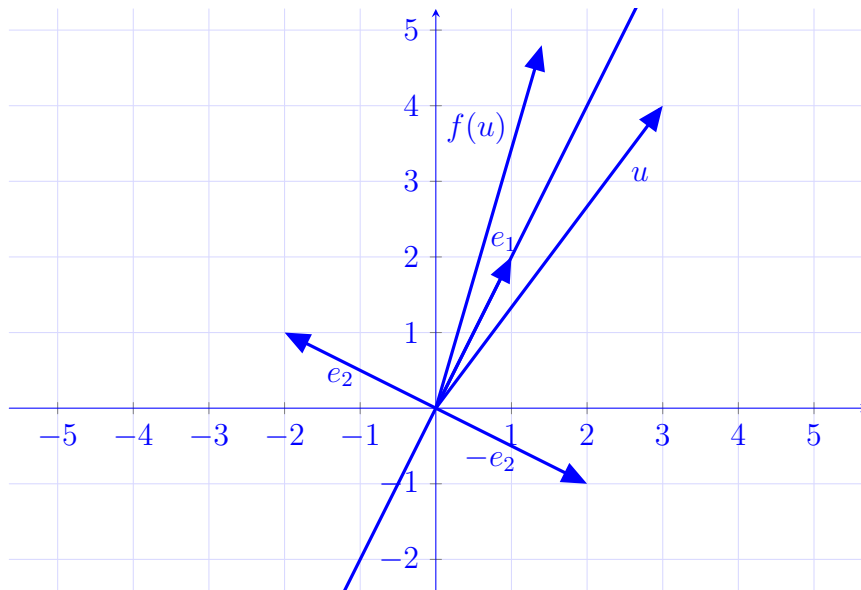
Exercice 8. Dans le plan \mathbb{R}^2 , on considère la droite vectorielle D d'équation $y = 2x$.

1. Déterminer une base (e_1) de D .
2. On pose $e_2 = (-2; 1)$. Démontrer que la famille $\mathcal{B} = (e_1, e_2)$ est une base de \mathbb{R}^2 .
3. Représenter géométriquement D , e_1 et e_2 .
4. Soit $f : \mathbb{R}^2 \longrightarrow \mathbb{R}^2$ la symétrie d'axe D . On admet que f est linéaire.
 - a. Déterminer graphiquement $f(e_1)$ et $f(e_2)$.
 - b. On considère la vecteur $u = (3; 4)$.
Calculer les coordonnées de u dans la base \mathcal{B} .

- c. En déduire le symétrique de u par rapport à D .
5. Soit g l'application linéaire définie par $g = \frac{1}{2}(f + \text{id}_{\mathbb{R}^2})$.
- a. Soit un vecteur $v = \alpha e_1 + \beta e_2$ où $(\alpha; \beta) \in \mathbb{R}^2$. Vérifier par le calcul que $g(v)$ appartient à la droite D .
- b. Déterminer le noyau de g et interpréter géométriquement.

Solution.

1. Par définition, $D = \{(x; 2x) \mid x \in \mathbb{R}\} = \text{Vect}((1; 2))$. Comme $e_1 = (1; 2) \neq (0; 0)$, (e_1) est une base de D .
2. Comme $\dim(\mathbb{R}^2) = 2$, il suffit de montrer que la famille (e_1, e_2) est libre. Soit a et b deux réels tels que $ae_1 + be_2 = (0; 0)$. Alors, $(a - 2b; 2a + b) = (0; 0)$ donc $a - 2b = 0$ et $2a + b = 0$. On en déduit que $2(a - 2b) - (2a + b) = 0$ c'est-à-dire $-5b = 0$ donc $b = 0$ et, par suite, $a = 0$. Ainsi, (e_1, e_2) est libre et c'est donc une base de \mathbb{R}^2 .
- 3.



4. a. Graphiquement, $f(e_1) = e_1$ et $f(e_2) = -e_2$.
- b. On cherche deux réels a et b tels que $u = ae_1 + be_2$ c'est-à-dire $(3; 4) = (a - 2b; 2a + b)$.
Or

$$\begin{cases} a - 2b = 3 \\ 2a + b = 4 \end{cases} \iff \begin{cases} a - 2(4 - 2a) = 3 \\ b = 4 - 2a \end{cases} \iff \begin{cases} 5a - 8 = 3 \\ b = 4 - 2a \end{cases} \iff \begin{cases} a = \frac{11}{5} \\ b = -\frac{2}{5} \end{cases}$$

Ainsi, les coordonnées de u dans la base (e_1, e_2) sont $(\frac{11}{5}; -\frac{2}{5})$.

- c. Par linéarité, on en déduit que

$$f(u) = f\left(\frac{11}{5}e_1 - \frac{2}{5}e_2\right) = \frac{11}{5}f(e_1) - \frac{2}{5}f(e_2) = \frac{11}{5}e_1 + \frac{2}{5}e_2 = \left(\frac{7}{5}; \frac{24}{5}\right).$$

5. a. Comme g est linéaire et comme D est un espace vectoriel, il suffit de montrer que $g(e_1)$ et $g(e_2)$ appartiennent à D . Or, $g(e_1) = \frac{1}{2}(f(e_1) + e_1) = \frac{1}{2}(e_1 + e_1) = e_1 \in D$ et $g(e_2) = \frac{1}{2}(f(e_2) + e_2) = \frac{1}{2}(-e_2) + e_2 = 0_{\mathbb{R}^2} \in D$. Ainsi, pour tous réels α et β , $g(\alpha e_1 + \beta e_2) \in D$.

- b. Le calcul précédent montre que $e_2 \in \ker(g)$. Comme $e_2 \neq 0_{\mathbb{R}^2}$, $\dim(\ker(g)) \geq 1$. De plus, $\ker(g) \subset \mathbb{R}^2$ donc $\dim(\ker(g)) \leq 2$ et $\ker(g) \neq \mathbb{R}^2$ car $g(e_1) \neq 0_{\mathbb{R}^2}$. Ainsi, $\dim(\ker(g)) < 2$ donc $\dim(\ker(g)) = 1$ et finalement $\ker(g) = \text{Vect}(e_2)$.
- Si on décompose un vecteur v dans la base (e_1, e_2) sous la forme $v = \alpha e_1 + \beta e_2$ alors $g(v) = \alpha e_1$ donc g est la projection sur la droite D parallèlement à la droite engendrée par e_2 (qui n'est autre que $\ker(g)$).

Exercice 9.

- Justifier qu'il existe une unique application linéaire f de \mathbb{R}^3 dans \mathbb{R}^2 telle que $f((1; 0; 0)) = (0; 1)$, $f((1; 1; 0)) = (1; 0)$ et $f((1; 1; 1)) = (1; 1)$.
- Déterminer explicitement f .
- Déterminer le noyau et l'image de f .

Solution.

- Posons $e_1 = (1; 0; 0)$, $e_2 = (1; 1; 0)$ et $e_3 = (1; 1; 1)$ et considérons trois réels a , b et c tels que $ae_1 + be_2 + ce_3 = 0_{\mathbb{R}^3}$. Alors, $(a + b + c; b + c; c) = (0; 0; 0)$ donc $c = 0$ puis $b = 0$ et, enfin, $a = 0$. Ainsi, (e_1, e_2, e_3) est libre et, comme $\dim(\mathbb{R}^3) = 3$, on conclut que (e_1, e_2, e_3) est une base de \mathbb{R}^3 . Or, on sait qu'une application linéaire est entièrement déterminée par l'image d'une base donc il existe une unique application linéaire $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2$ telle que $f(e_1) = (0; 1)$, $f(e_2) = (1; 0)$ et $f(e_3) = (1; 1)$.
- Notons $(\varepsilon_1, \varepsilon_2, \varepsilon_3)$ la base canonique de \mathbb{R}^3 . Soit $v = (x; y; z) \in \mathbb{R}^3$, c'est-à-dire $v = x\varepsilon_1 + y\varepsilon_2 + z\varepsilon_3$. Déterminons les coordonnées $(a; b; c)$ de v dans la base (e_1, e_2, e_3) . Pour cela, on remarque que $e_1 = \varepsilon_1$, $e_2 = \varepsilon_1 + \varepsilon_2$ et $e_3 = \varepsilon_1 + \varepsilon_2 + \varepsilon_3$ donc $\varepsilon_1 = e_1$, $\varepsilon_2 = e_2 - e_1$ et $\varepsilon_3 = e_3 - e_1 - (e_2 - e_1) = e_3 - e_2$. Ainsi,

$$v = xe_1 + y(e_2 - e_1) + z(e_3 - e_2) = (x - y)e_1 + (y - z)e_2 + ze_3$$

donc, par linéarité de f ,

$$f(v) = (x - y)f(e_1) + (y - z)f(e_2) + zf(e_3) = (0; x - y) + (y - z; 0) + (z; z) = (y; x - y + z)$$

Ainsi, $f : (x; y; z) \mapsto (y; x - y + z)$.

- Par définition,

$$(x; y; z) \in \ker(f) \iff \begin{cases} y = 0 \\ x - y + z = 0 \end{cases} \iff \begin{cases} y = 0 \\ z = -x \end{cases}$$

donc $\ker(f) = \{(x; 0; -x) \mid x \in \mathbb{R}\} = \text{Vect}((1; 0; -1))$. Ainsi, $\dim(\ker(f)) = 1$ et, par le théorème du rang, $\dim(\text{Im}(f)) = 3 - 1 = 2$. Or, $\text{Im}(f)$ est un sous-espace vectoriel de \mathbb{R}^2 qui est de dimension 2 donc $\text{Im}(f) = \mathbb{R}^2$.

Exercice 10. Déterminer une base du noyau et de l'image des applications linéaires suivantes.

- $f : (x; y; z) \mapsto (y - z; z - x; x - y)$ de \mathbb{R}^3 dans lui-même.
- $g : (x, y, z, t) \mapsto (2x + y + z; x + y + t; x + z - t)$ de \mathbb{R}^4 dans \mathbb{R}^3 .

Solution.

1. Par définition,

$$(x; y; z) \in \ker(f) \iff \begin{cases} y - z = 0 \\ z - x = 0 \\ x - y = 0 \end{cases} \iff \begin{cases} y = z \\ z = x \\ x = y \end{cases}$$

donc $\ker(f) = \{(x; x; x) \mid x \in \mathbb{R}\} = \text{Vect}((1; 1; 1))$. Ainsi, $\dim(\ker(f)) = 1$ et, par le théorème du rang, $\dim(\text{Im}(f)) = 3 - 1 = 2$. Or, $\text{Im}(f)$ est un sous-espace vectoriel de \mathbb{R}^3 qui est de dimension 2. Ce sous-espace est engendré par les images par f de la base canonique de \mathbb{R}^3 , c'est-à-dire par les vecteurs $e_1 = (0; -1; 1)$, $e_2 = (1; 0; -1)$ et $e_3 = (-1; 1; 0)$. Montrons que (e_1, e_2) forment une famille libre. Soit a et b deux réels tels que $ae_1 + be_2 = 0_{\mathbb{R}^3}$. Alors, $(b; -a; a - b) = (0; 0; 0)$ donc $a = b = 0$. Ainsi, la famille est libre et, en raison des dimension, (e_1, e_2) est une base de $\text{Im}(f)$.

2. Par définition,

$$(x, y, z, t) \in \ker(g) \iff \begin{cases} 2x + y + z = 0 \\ x + y + t = 0 \\ x + z - t = 0 \end{cases} \iff \begin{cases} 2x + y + z = 0 \\ x + y + (x + z) = 0 \\ t = x + z \end{cases} \\ \iff \begin{cases} 2x + y + z = 0 \\ t = x + z \end{cases} \iff \begin{cases} y = -2x - z \\ t = x + z \end{cases}$$

donc

$$\ker(g) = \{(x, -2x - z, z, x + z) \mid (x; z) \in \mathbb{R}^2\} = \{x(1, -2, 0, 1) + z(0, -1, 1, 1) \mid (x; z) \in \mathbb{R}^2\}$$

donc $\ker(g) = \text{Vect}(e_1, e_2)$ en posant $e_1 = (1, -2, 0, 1)$ et $e_2 = (0, -1, 1, 1)$. Montrons que (e_1, e_2) est libre. Soit a et b deux réels tels que $ae_1 + be_2 = 0_{\mathbb{R}^4}$. Alors, $(a, -2a - b, b, a + b) = (0, 0, 0, 0)$ donc $a = b = 0$ et ainsi la famille (e_1, e_2) est libre. On en déduit que c'est une base de $\ker(g)$. Ainsi, $\dim(\ker(g)) = 2$ et, par le théorème du rang, $\dim(\text{Im}(g)) = 4 - 2 = 2$. Or, $\text{Im}(g)$ contient la vecteur $g(1, 0, 0, 0) = (2; 1; 1) \neq 0_{\mathbb{R}^3}$ donc $((2; 1; 1))$ est une base de $\text{Im}(g)$.

Exercice 11. Soit $n \in \mathbb{N}^*$. Montrer que $f : P \mapsto P + P'$ est un automorphisme $\mathbb{R}_n[X]$.

Solution. Soit P_1 et P_2 deux polynômes et λ un réel. Alors,

$$f(\lambda P_1 + P_2) = (\lambda P_1 + P_2) + (\lambda P_1 + P_2)' = \lambda P_1 + P_2 + \lambda P_1' + P_2' = \lambda(P_1 + P_1') + P_2 + P_2' = \lambda f(P_1) + f(P_2)$$

donc f est un endomorphisme de $\mathbb{R}_n[X]$.

Soit $P \in \ker(f)$. Alors, $P + P' = 0_{\mathbb{R}_n[X]}$ donc $P = -P'$. Or, si $P \neq 0$, $\deg(P) > \deg(P')$ et donc $P \neq -P'$. Ainsi, $P = 0$ donc $\ker(f) = \{0_{\mathbb{R}_n[X]}\}$. Dès lors, f est injective et, en raison des dimensions, f est bijective. Ainsi, f est bien un automorphisme de $\mathbb{R}_n[X]$.

Exercice 12. Soit t_1, t_2 et t_3 trois réels distincts.

1. Montrer que $f : P \mapsto (P(t_1); P(t_2); P(t_3))$ est un isomorphisme de $\mathbb{R}_2[X]$ dans \mathbb{R}^3 .
2. Soit s_1, s_2 et s_3 des réels. Dédurre de la question précédente qu'il existe un unique polynôme $P \in \mathbb{R}_2[X]$ tel que $P(t_1) = s_1, P(t_2) = s_2$ et $P(t_3) = s_3$.

Solution.

1. Soit P_1 et P_2 deux polynômes et λ un réel. Alors,

$$\begin{aligned} f(\lambda P_1 + P_2) &= ((\lambda P_1 + P_2)(0); (\lambda P_1 + P_2)'(0); (\lambda P_1 + P_2)''(0)) \\ &= (\lambda P_1(0) + P_2(0); \lambda P_1'(0) + P_2'(0); \lambda P_1''(0) + P_2''(0)) \\ &= \lambda (P_1(0); P_1'(0); P_1''(0)) + (P_2(0); P_2'(0); P_2''(0)) \\ &= \lambda f(P_1) + f(P_2) \end{aligned}$$

donc f est une application linéaire de $\mathbb{R}_2[X]$ dans \mathbb{R}^3 .

Déterminons son noyau. Soit $P \in \ker(f)$. Alors, $P(t_1) = 0$, $P(t_2) = 0$ et $P(t_3) = 0$ donc t_1 , t_2 et t_3 sont trois racines distinctes de P . Comme $\deg(P) \leq 2$, on en déduit que $P = 0_{\mathbb{R}_2[X]}$. Ainsi, f est injective et, comme $\dim(\mathbb{R}_2[X]) = \dim(\mathbb{R}^3) = 3$, f est un isomorphisme.

2. Comme f est bijective, pour tout $(s_1; s_2; s_3) \in \mathbb{R}^3$, il existe un unique $P \in \mathbb{R}_2[X]$ tel que $f(P) = (s_1; s_2; s_3)$ c'est-à-dire tel que $P(t_1) = s_1$, $P(t_2) = s_2$ et $P(t_3) = s_3$.

Exercice 13.

1. Montrer que $f : A \mapsto A + {}^tA$ est un endomorphisme de $\mathcal{M}_3(\mathbb{R})$.

2. Déterminer une base de $\ker(f)$ et en déduire la dimension de $\text{Im}(f)$.

Solution.

1. Soit A_1 et A_2 deux éléments de $\mathcal{M}_3(\mathbb{R})$ et $\lambda \in \mathbb{R}$. Alors, par linéarité de la transposition,

$$\begin{aligned} f(\lambda A_1 + A_2) &= (\lambda A_1 + A_2) + {}^t(\lambda A_1 + A_2) = \lambda A_1 + A_2 + {}^t(\lambda A_1) + {}^tA_2 \\ &= \lambda(A_1 + {}^tA_1) + A_2 + {}^tA_2 = \lambda f(A_1) + f(A_2) \end{aligned}$$

donc f est un endomorphisme de $\mathcal{M}_3(\mathbb{R})$.

2. Soit $A = \begin{pmatrix} a_{1,1} & a_{1,2} & a_{1,3} \\ a_{2,1} & a_{2,2} & a_{2,3} \\ a_{3,1} & a_{3,2} & a_{3,3} \end{pmatrix} \in \ker(f)$. Alors $A + {}^tA = 0_3$ donc

$$= \begin{pmatrix} 2a_{1,1} & a_{1,2} + a_{2,1} & a_{1,3} + a_{3,1} \\ a_{2,1} + a_{1,2} & 2a_{2,2} & a_{2,3} + a_{3,2} \\ a_{3,1} + a_{1,3} & a_{3,2} + a_{2,3} & 2a_{3,3} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

donc $a_{1,1} = 0$, $a_{1,2} = -a_{2,1}$, $a_{1,3} = -a_{3,1}$, $a_{2,2} = 0$, $a_{2,3} = -a_{3,2}$ et $a_{3,3} = 0$. Ainsi,

$$\ker(f) \subset \left\{ \begin{pmatrix} 0 & a & b \\ -a & 0 & c \\ -b & -c & 0 \end{pmatrix} \mid (a; b; c) \in \mathbb{R}^3 \right\} = \text{Vect}(A_1, A_2, A_3)$$

en posant $A_1 = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$, $A_2 = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ -1 & 0 & 0 \end{pmatrix}$ et $A_3 = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & -1 & 0 \end{pmatrix}$. Inversement, on vérifie facilement que $f(A_1) = 0_3$, $f(A_2) = 0_3$ et $f(A_3) = 0_3$ donc, comme $\ker(f)$ est un espace vectoriel, $\text{Vect}(A_1, A_2, A_3) \subset \ker(f)$. On conclut donc que $\ker(f) = \text{Vect}(A_1, A_2, A_3)$.

Considérons des réels a , b et c tels que $aA_1 + bA_2 + cA_3 = 0_3$. Alors, $\begin{pmatrix} 0 & a & b \\ -a & 0 & c \\ -b & -c & 0 \end{pmatrix} = 0_3$

donc $a = b = c = 0$ et ainsi (A_1, A_2, A_3) est libre. On conclut que (A_1, A_2, A_3) est une base de $\ker(f)$. Dès lors, $\dim(\ker(f)) = 3$ et, par le théorème du rang, $\dim(\text{Im}(f)) = \dim(\mathcal{M}_3(\mathbb{R})) - \dim(\ker(f)) = 3^2 - 3 = 6$.

Exercice 14.

1. Soit $n \in \mathbb{N}^*$.

a. Montrer que $f_n : P \mapsto P(X+1) - P(X)$ est un endomorphisme de $\mathbb{R}_n[X]$.

b. Déterminer $\ker(f_n)$ et en déduire que $\text{Im}(f_n) = \mathbb{R}_{n-1}[X]$.

2. Montrer que l'application $g : P \mapsto P(X+1) - P(X)$ est un endomorphisme surjectif de $\mathbb{R}[X]$.

Solution.

1. Soit P_1 et P_2 deux polynômes et λ un réel. Alors,

$$\begin{aligned} f_n(\lambda P_1 + P_2) &= (\lambda P_1 + P_2)(X+1) - (\lambda P_1 + P_2)(X) \\ &= \lambda P_1(X+1) + P_2(X+1) - (\lambda P_1(X) + P_2(X)) \\ &= \lambda(P_1(X+1) - P_1(X)) + P_2(X+1) - P_2(X) \\ &= \lambda f_n(P_1) + f_n(P_2) \end{aligned}$$

donc f_n est un endomorphisme de $\mathbb{R}_n[X]$.

2. Soit $P \in \ker(f_n)$. Alors, pour tout réel x , $P(x+1) = P(x)$ donc $P(0) = P(1) = P(2) = \dots = P(n)$. Dès lors, le polynôme $Q = P - P(0)$ possède $n+1$ racines distinctes donc, comme $\deg(Q) \leq n$, $Q = 0$ donc P est constant égal à $P(0)$. Inversement, si P est un polynôme constant alors $P(X+1) = P(X)$ donc $f_n(P) = 0_{\mathbb{R}_n[X]}$. Ainsi, $\ker(f_n) = \mathbb{R}_0[X]$. Dès lors, $\dim(\ker(f_n)) = 1$ donc, par le théorème du rang, $\dim(\text{Im}(f_n)) = \dim(\mathbb{R}_n[X]) - 1 = n$.

Or, si $P = \sum_{k=0}^n a_k X^k \in \mathbb{R}_n[X]$ alors

$$f_n(P) = \sum_{k=0}^n a_k (X+1)^k - \sum_{k=0}^n a_k X^k = \sum_{k=0}^n a_k [(X+1)^k - X^k]$$

et, par la formule du binôme de Newton, pour tout $k \in \llbracket 0, n \rrbracket$,

$$(X+1)^k - X^k = X^k + \binom{k}{1} X^{k-1} + \dots + \binom{k}{k-1} X + 1 - X^k = \binom{k}{1} X^{k-1} + \dots + \binom{k}{k-1} X + 1$$

est un polynôme de degré $k-1$ donc $f_n(P)$ est un polynôme de degré au plus $n-1$. Ainsi, $\text{Im}(f_n) \subset \mathbb{R}_{n-1}[X]$ et, comme $\dim(\mathbb{R}_{n-1}[X]) = n = \dim(\text{Im}(f_n))$, on conclut que $\text{Im}(f_n) = \mathbb{R}_{n-1}[X]$.

3. Comme dans la question 1., g est un endomorphisme de $\mathbb{R}[X]$. Soit $Q \in \mathbb{R}[X]$. Si $Q = 0_{\mathbb{R}[X]}$ alors $Q = g(0_{\mathbb{R}[X]})$. Sinon, notons d le degré de Q . Alors, $Q \in \mathbb{R}_d[X]$ donc, comme f_{d+1} est une application linéaire surjective de $\mathbb{R}_{d+1}[X]$ sur $\mathbb{R}_d[X]$, il existe $P \in \mathbb{R}_{d+1}[X]$ tel que $Q = f_{d+1}(P) = P(X+1) - P(X)$. Ainsi, $Q = g(P)$ donc g est surjectif.