

# Matrices & Applications linéaires

---

## TABLE DES MATIERES

<b>UNE APPLICATION DONNÉE EST-ELLE LINÉAIRE ?</b> .....	2
Procédure de résolution.....	2
Exemple 1.....	2
Exemple 2.....	2
<b>TROUVER LA MATRICE ASSOCIÉE À UNE APPLICATION LINÉAIRE DONNÉE</b> .....	3
Procédure de résolution.....	3
Exemple.....	3
Remarque.....	4
<b>TROUVER UNE MATRICE DE CHANGEMENT DE BASE</b> .....	4
Introduction .....	4
Procédure de résolution.....	4
Exemple.....	4

## UNE APPLICATION DONNÉE EST-ELLE LINÉAIRE ?

### Procédure de résolution

Soit une application  $f: V \rightarrow W: x \mapsto f(x)$ . On peut prouver que  $f$  est **linéaire** en démontrant par calcul que,  $\forall x, y \in V, \forall \lambda_1, \lambda_2 \in K$ , on a

$$f(\lambda_1 x + \lambda_2 y) = \lambda_1 f(x) + \lambda_2 f(y)$$

C'est pourquoi on dit que « Une application  $f$  est linéaire si l'image par  $f$  d'une combinaison linéaire c'est la combinaison linéaire des images ».

### Exemple 1

Soit une application  $f: \mathbb{C}^{\leq 2}[x] \rightarrow \mathbb{R}: a + bx + cx^2 \mapsto \Re(a + bc)$ . Cette application est-elle linéaire ? Appliquons ce que nous venons de voir.

L'application  $f$  associe à un polynôme en  $x$  à coefficients complexes de degré inférieur ou égal à 2 la partie réelle d'une opération sur ses coefficients, donnée comme «  $a + bc$  ». A-t-on ceci :

$$\begin{aligned} \forall P(x) = a + bx + cx^2, Q(x) = k + lx + mx^2 \in \mathbb{C}^{\leq 2}[x], \forall \lambda_1, \lambda_2 \in K \\ \Leftrightarrow f(\lambda_1(a + bx + cx^2) + \lambda_2(k + lx + mx^2)) = \lambda_1 f(a + bx + cx^2) + \lambda_2 f(k + lx + mx^2) \end{aligned}$$

Vérifions. On a :

$$\begin{aligned} & f(\lambda_1(a + bx + cx^2) + \lambda_2(k + lx + mx^2)) \\ &= f(\lambda_1 a + \lambda_1 bx + \lambda_1 cx^2 + \lambda_2 k + \lambda_2 lx + \lambda_2 mx^2) \\ &= f(\lambda_1 a + \lambda_2 k + (\lambda_1 b + \lambda_2 l)x + (\lambda_1 c + \lambda_2 m)x^2) \\ &= \Re(\lambda_1 a + \lambda_2 k + ((\lambda_1 b + \lambda_2 l)(\lambda_1 c + \lambda_2 m))) \\ &= \Re(\lambda_1 a + \lambda_2 k + (\lambda_1^2 bc + \lambda_1 \lambda_2 bm + \lambda_2^2 lm + \lambda_1 \lambda_2 lc)) \\ &= \Re(\lambda_1 a) + \Re(\lambda_2 k) + \Re(\lambda_1^2 bc) + \Re(\lambda_1 \lambda_2 bm) + \Re(\lambda_2^2 lm) + \Re(\lambda_1 \lambda_2 lc) \end{aligned}$$

Or, on a aussi

$$\begin{aligned} & \lambda_1 f(a + bx + cx^2) + \lambda_2 f(k + lx + mx^2) \\ &= \lambda_1 \Re(a + bc) + \lambda_2 \Re(k + lm) \\ &= \Re(\lambda_1 a + \lambda_1 bc) + \Re(\lambda_2 k + \lambda_2 lm) \\ &= \Re(\lambda_1 a) + \Re(\lambda_1 bc) + \Re(\lambda_2 k) + \Re(\lambda_2 lm) \end{aligned}$$

On conclut donc que  $f$  n'est pas linéaire, comme l'image d'une combinaison linéaire n'est pas égale à la combinaison linéaire des images.

### Exemple 2

Soit une application  $f: \mathbb{C} \rightarrow \mathbb{R}: a + ib \mapsto a + b$ . Cette application est-elle linéaire ? Appliquons la procédure habituelle.

L'application  $f$  associe à un complexe le réel qui est la somme de ses parties imaginaire et réelle. A-t-on ceci :

$$\begin{aligned} \forall x = a + ib, y = c + id \in \mathbb{C}, \forall \lambda_1, \lambda_2 \in K \\ \Leftrightarrow f(\lambda_1(a + ib) + \lambda_2(c + id)) = \lambda_1 f(a + ib) + \lambda_2 f(c + id) \end{aligned}$$

Vérifions. On a :

$$\begin{aligned} & f(\lambda_1(a + ib) + \lambda_2(c + id)) \\ &= f(\lambda_1 a + \lambda_1 ib + \lambda_2 c + \lambda_2 id) \\ &= f((\lambda_1 a + \lambda_2 c) + i(\lambda_1 b + \lambda_2 d)) \\ &= \lambda_1 a + \lambda_2 c + \lambda_1 b + \lambda_2 d \\ &= \lambda_1(a + b) + \lambda_2(c + d) \end{aligned}$$

Or, on a aussi

$$\begin{aligned} \lambda_1 f(a + ib) + \lambda_2 f(c + id) \\ = \lambda_1(a + b) + \lambda_2(c + d) \end{aligned}$$

On conclut donc que  $f$  est bien linéaire, comme l'image d'une combinaison linéaire est égale à la combinaison linéaire des images.

## TROUVER LA MATRICE ASSOCIÉE À UNE APPLICATION LINÉAIRE DONNÉE

### Procédure de résolution

Soit une application  $f: V \rightarrow W: x \mapsto f(x)$ , avec  $\mathcal{B}_V = \{e_1, e_2, \dots, e_n\}$  et  $\mathcal{B}_W = \{g_1, g_2, \dots, g_m\}$ . Pour trouver la matrice représentant l'application  $f$ , nommée  $[f]_{\mathcal{B}_V \mathcal{B}_W}$ , on procède comme suit :

- 1) Prendre l'image des éléments de  $\mathcal{B}_V$  par  $f$ .
- 2) On est d'accord sur le fait que

$$f(e_i) \in W, \forall i \text{ tq. } 0 < i \leq n$$

On peut donc trouver les composantes de chacun des  $f(e_i)$  dans  $W$  en utilisant la base  $\mathcal{B}_W$ , qu'on note

$$[f(e_i)]_{\mathcal{B}_W} = \begin{pmatrix} b_1^i = \text{composante de } f(e_i) \text{ en } g_1 \\ b_2^i = \text{composante de } f(e_i) \text{ en } g_2 \\ b_3^i = \text{composante de } f(e_i) \text{ en } g_3 \\ \vdots \\ b_m^i = \text{composante de } f(e_i) \text{ en } g_m \end{pmatrix}$$

- 3) Maintenant c'est pratiquement terminé. On place les vecteurs colonnes de composantes dans  $\mathcal{B}_W$  l'un à la suite de l'autre, de sorte à trouver  $\mathcal{M}$ , la **matrice associée à l'application  $f$**  :

$$\mathcal{M} = ([f(e_1)]_{\mathcal{B}_W} \quad \dots \quad [f(e_i)]_{\mathcal{B}_W} \quad \dots \quad [f(e_n)]_{\mathcal{B}_W}) = \begin{pmatrix} b_1^1 & \dots & b_1^i & \dots & b_1^n \\ b_2^1 & \dots & b_2^i & \dots & b_2^n \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ b_j^1 & \dots & b_j^i & \dots & b_j^n \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ b_m^1 & \dots & b_m^i & \dots & b_m^n \end{pmatrix}$$



### Exemple

Soit une application  $f: \mathbb{C}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2: (a + ib, c + id) \mapsto (a + b, c + d)$ , où  $\mathbb{C}^2$  et  $\mathbb{R}^2$  sont des  $\mathbb{R}$ -vectoriels. Trouver  $T$ , la matrice représentant  $f$ .

Tout d'abord, il nous faut trouver les bases dans lesquelles nous travaillons.

- a) Base de  $\mathbb{C}^2$  comme  $\mathbb{R}$ -vectoriel (choix arbitraire) :  $\mathcal{B}_{\mathbb{C}^2} = \{(1, 0); (0, 2); (i, 0); (0, -3i)\}$
- b) Base de  $\mathbb{R}^2$  comme  $\mathbb{R}$ -vectoriel (choix arbitraire) :  $\mathcal{B}_{\mathbb{R}^2} = \{(1, 0); (0, 1)\}$

Maintenant on peut appliquer ce que l'on a vu. Prenons les images par  $f$  des éléments de  $\mathcal{B}_{\mathbb{C}^2}$  :

- a)  $f(1, 0) = (1 + 0, 0 + 0) = (1, 0)$
- b)  $f(0, 2) = (0 + 0, 2 + 0) = (0, 2)$
- c)  $f(i, 0) = (0 + 1, 0 + 0) = (1, 0)$
- d)  $f(0, -3i) = (0 + 0, 0 - 3) = (0, -3)$

Ensuite prenons leurs composantes dans  $\mathcal{B}_{\mathbb{R}^2}$  :

- a)  $[(1, 0)]_{\mathcal{B}_{\mathbb{R}^2}} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$
- b)  $[(0, 2)]_{\mathcal{B}_{\mathbb{R}^2}} = \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \end{pmatrix}$
- c)  $[(1, 0)]_{\mathcal{B}_{\mathbb{R}^2}} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$
- d)  $[(0, -3)]_{\mathcal{B}_{\mathbb{R}^2}} = \begin{pmatrix} 0 \\ -3 \end{pmatrix}$

<sup>1</sup> Ces matrices sont tiltées (transposées) car un vecteur de composantes est un vecteur colonne par convention.

On a plus qu'à construire la matrice en juxtaposant les vecteurs colonnes ainsi trouvés :

$$T = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 2 & 0 & -3 \end{pmatrix}$$

### Remarque

Une propriété intéressante des matrices associées à des applications linéaires est la suivante :

Soit  $f: V \rightarrow W: x \mapsto f(x)$ , avec  $\mathcal{B}_V = \{e_1, e_2, \dots, e_n\}$  et  $\mathcal{B}_W = \{g_1, g_2, \dots, g_m\}$ .

Si on veut connaître les composantes dans  $\mathcal{B}_W$  de l'image par  $f$  d'un élément  $v$  de  $V$ , il suffit de multiplier, dans cet ordre, la matrice associée par le vecteur colonne des composantes de  $v$  dans  $\mathcal{B}_V$  ! On a, en math :

$$[f(v)]_{\mathcal{B}_W} = [f]_{\mathcal{B}_V \mathcal{B}_W} * [v]_{\mathcal{B}_V}$$

De plus, cette propriété est démontrable et à connaître pour l'examen, comme par hasard ☺

## TROUVER UNE MATRICE DE CHANGEMENT DE BASE

### Introduction

Soient un  $K$ -vectoriels  $V$  qui admet deux bases  $\mathcal{B}_1 = \{e_1, e_2, \dots, e_n\}$  et  $\mathcal{B}_2 = \{g_1, g_2, \dots, g_n\}$ .

Soit  $v$  un élément de  $V$  exprimé dans la base  $\mathcal{B}_1$ . Comme  $v \in V$ , il peut se décomposer en une combinaison linéaire des éléments de sa base, et on a donc par exemple  $v = \alpha_1 e_1 + \alpha_2 e_2 + \dots + \alpha_n e_n$  avec les  $\alpha_i$  connus. Les composantes de  $v$  dans la base  $\mathcal{B}_1$  sont donc

$$[v]_{\mathcal{B}_1} = \begin{pmatrix} \alpha_1 \\ \alpha_2 \\ \vdots \\ \alpha_n \end{pmatrix}$$

Or, il doit aussi pouvoir s'exprimer dans la base  $\mathcal{B}_2$  : on peut dire ceci sans qu'on connaisse ses composantes. Même démarche, et on a par exemple  $v = \beta_1 g_1 + \beta_2 g_2 + \dots + \beta_n g_n$  avec les  $\beta_i$  inconnus. Les composantes de  $v$  dans la base  $\mathcal{B}_2$  seraient donc

$$[v]_{\mathcal{B}_2} = \begin{pmatrix} \beta_1 \\ \beta_2 \\ \vdots \\ \beta_n \end{pmatrix}$$

Si on veut connaître les composantes d'un élément exprimé en fonction de  $\mathcal{B}_1$  dans la base  $\mathcal{B}_2$ , on utilise ce qu'on appelle une **matrice de changement de base**, notée  $\mathcal{M}(\mathcal{B}_1 \rightarrow \mathcal{B}_2)$  ou  $[\mathcal{B}_1, \mathcal{B}_2]$ .

Voici comment la trouver.

### Procédure de résolution

- 1) Exprimer les éléments de  $\mathcal{B}_1$  en fonction de la base  $\mathcal{B}_2$  (on trouvera  $n$  vecteurs colonnes de composantes)
- 2) Juxtaposer les  $n$  vecteurs colonnes à  $n$  composantes l'un à côté de l'autre, dans l'ordre des éléments de la base  $\mathcal{B}_1$ .
- 3) Pour trouver la matrice de changement de base  $\mathcal{M}(\mathcal{B}_2 \rightarrow \mathcal{B}_1)$ , il suffit d'inverser la matrice ainsi trouvée.

### Exemple

Prenons  $\mathbb{R}^3$  comme un  $\mathbb{R}$ -vectoriel. Deux de ses bases sont  $\mathcal{B}_1 = \{(1, 0, 0); (0, 1, 0); (0, 0, 1)\}$  et  $\mathcal{B}_2 = \{(0, 4, 0); (5, 0, 0); (0, 0, -1)\}$ . Trouver les matrices de changement de base dans les deux sens.

Décomposons les éléments de  $\mathcal{B}_1$  dans la base  $\mathcal{B}_2$ . On a

$$[(1, 0, 0)]_{\mathcal{B}_2} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1/5 \\ 0 \end{pmatrix}, [(0, 1, 0)]_{\mathcal{B}_2} = \begin{pmatrix} 1/4 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, [(0, 0, 1)]_{\mathcal{B}_2} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}$$

Construisons la matrice de changement de base  $\mathcal{M}(\mathcal{B}_1 \rightarrow \mathcal{B}_2)$  :

$$\mathcal{M}(\mathcal{B}_1 \rightarrow \mathcal{B}_2) = \begin{pmatrix} 0 & 1/4 & 0 \\ 1/5 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix}$$

Par exemple, si on a le point  $(3, 2, 1)$  dans la base  $\mathcal{B}_1$ , ses coordonnées dans  $\mathcal{B}_2$  seront

$$\begin{pmatrix} 0 & 1/4 & 0 \\ 1/5 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1/2 \\ 3/5 \\ -1 \end{pmatrix}$$

Maintenant il suffit d'inverser  $\mathcal{M}(\mathcal{B}_1 \rightarrow \mathcal{B}_2)$  pour trouver  $\mathcal{M}(\mathcal{B}_2 \rightarrow \mathcal{B}_1)$ . Je vous laisse faire ☺