

Applications Linéaires

Keven Commault

Lycée Brizeux

25 avril 2021

a) L'application nulle n :
$$\begin{cases} E & \rightarrow & F \\ \vec{x} & \mapsto & \vec{0}_F \end{cases}$$

b) La dérivation des polynômes :
$$\begin{cases} \mathbb{K}[X] & \rightarrow & \mathbb{K}[X] \\ P & \mapsto & P' \end{cases} .$$

a) L'application nulle n :
$$\begin{cases} E & \rightarrow & F \\ \vec{x} & \mapsto & \vec{0}_F \end{cases}$$

b) La dérivation des polynômes :
$$\begin{cases} \mathbb{K}[X] & \rightarrow & \mathbb{K}[X] \\ P & \mapsto & P' \end{cases} .$$

c)
$$\begin{cases} \mathcal{C}^0([0, 1]) & \rightarrow & \mathbb{R} \\ f & \mapsto & \int_{[0;1]} f \end{cases} .$$

a) L'application nulle n :
$$\begin{cases} E & \rightarrow F \\ \vec{x} & \mapsto \vec{0}_F \end{cases}$$

b) La dérivation des polynômes :
$$\begin{cases} \mathbb{K}[X] & \rightarrow \mathbb{K}[X] \\ P & \mapsto P' \end{cases} .$$

c)
$$\begin{cases} \mathcal{C}^0([0, 1]) & \rightarrow \mathbb{R} \\ f & \mapsto \int_{[0;1]} f \end{cases} .$$

d) ϕ :
$$\begin{cases} \mathbb{K}^2 & \rightarrow \mathbb{K}^3 \\ (x, y) & \mapsto (-x + 2y, 0, y) \end{cases} .$$

Proposition

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

i. $u(\vec{0}_E) =$

et ii. $\forall \vec{x} \in E, u(-\vec{x}) =$

Démonstration

$u(\vec{0}_E) =$

$\forall \vec{x} \in E, u(-\vec{x}) =$

Vocabulaire

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

- Lorsque $F = E$, on dit que u est un
- Lorsque u est bijective, on dit que u est un
- Un endomorphisme qui est un isomorphisme est un
- L'ensemble des automorphismes de E est appelé **groupe linéaire** de E et noté $GL(E)$.

Remarque :

Exemples

a) $\Phi : \begin{cases} \mathbb{K}_2[X] & \rightarrow \mathbb{K}_2[X] \\ P & \mapsto P' \end{cases}$ est un endomorphisme de $\mathbb{K}_2[X]$
mais n'en n'est pas un automorphisme car :

Exemples

a) $\Phi : \begin{cases} \mathbb{K}_2[X] & \rightarrow & \mathbb{K}_2[X] \\ P & \mapsto & P' \end{cases}$ est un endomorphisme de $\mathbb{K}_2[X]$
mais n'en n'est pas un automorphisme car :

b) L'identité $\text{Id}_E : \begin{cases} E & \rightarrow & E \\ \vec{x} & \mapsto & \vec{x} \end{cases}$ est un automorphisme de E .

Exemples

a) $\Phi : \begin{cases} \mathbb{K}_2[X] & \rightarrow & \mathbb{K}_2[X] \\ P & \mapsto & P' \end{cases}$ est un endomorphisme de $\mathbb{K}_2[X]$
 mais n'en n'est pas un automorphisme car :

b) L'identité $\text{Id}_E : \begin{cases} E & \rightarrow & E \\ \vec{x} & \mapsto & \vec{x} \end{cases}$ est un automorphisme de E .

Exercice : $u : \begin{cases} \mathbb{R}^2 & \longrightarrow & \mathbb{R}^2 \\ (x, y) & \longmapsto & (x + y, x - y) \end{cases} \in GL(\mathbb{R}^2).$

Proposition

Si $u \in \mathcal{L}(E, F)$ est bijectif alors $u^{-1} \in \mathcal{L}(F, E)$.

De plus, $u \circ u^{-1} = \text{id}_F$ et $u^{-1} \circ u = \text{id}_E$.

Démonstration

Définition

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

- Le **noyau** de u est $\text{Ker}(u) = \{\vec{x} \in E / u(\vec{x}) = \vec{0}_F\}$.
- L'**image** de u est $\text{Im}(u) = \{u(\vec{x}), \vec{x} \in E\}$.

Proposition

$\text{Ker}(u)$ est un sous-espace vectoriel de

$\text{Im}(u)$ est un sous-espace vectoriel de .

Exemple

Déterminer le noyau et l'image de $\Phi : \begin{cases} \mathbb{K}_2[X] & \rightarrow & \mathbb{K}_2[X] \\ P & \mapsto & P' \end{cases}$

À quoi cela sert-il ? à créer plein de SEV !

À quoi cela sert-il ? à créer plein de SEV !

Exemple :

$\Gamma = \{y \in \mathcal{C}^2(\mathbb{R}) / y'' + 2y' + y = 0\}$ est un SEV de $\mathbb{R}^{\mathbb{R}}$ car

Proposition

- u est injective ssi : $\text{Ker}(u) = \{\vec{0}_E\}$;
- u est surjective ssi : $\text{Im}(u) = F$.

Proposition

- u est injective ssi : $\text{Ker}(u) = \{\vec{0}_E\}$;
- u est surjective ssi : $\text{Im}(u) = F$.

Démonstration

- ▶ Le second point est évident car

- ▶ Supposons que u soit injective, alors

Réciproquement, si $\text{Ker}(u) = \{\vec{0}_E\}$

Définition

Soit $\lambda \in \mathbb{K}$.

L'homothétie de rapport λ est $h_\lambda : \begin{cases} E & \rightarrow & E \\ \vec{x} & \mapsto & \lambda\vec{x}. \end{cases}$

Remarque : si $\lambda \in \{0; 1\}$

Proposition

Les homothéties sont les seuls endomorphismes tels que $(\vec{x}, u(\vec{x}))$ est liée pour tout $\vec{x} \in E$.

(sera vu en TD)

Définition

Soit F et G deux SEV tels que $E = F \oplus G$:

$$\forall \vec{x} \in E,$$

- ▶ La **projection sur F parallèlement à G** est l'application linéaire :

$$p : \begin{cases} E & \rightarrow & E \\ \vec{x} & \mapsto & \end{cases} .$$

- ▶ La **symétrie par rapport à F parallèlement à G** est l'application linéaire :

$$s : \begin{cases} E & \rightarrow & E \\ \vec{x} & \mapsto & \end{cases} .$$

E et F qui sont les **éléments caractéristiques**, il faut les préciser tous les deux.

Par exemple dans le plan, si on projette sur une droite vectorielle sans préciser parallèlement à quel supplémentaire.

Proposition

$E = F \oplus G$, soit p_F la projection sur F parallèlement à G . Alors :

- i. la projection sur G parallèlement à F est $p_G =$;
- ii. la symétrie par rapport à F parallèlement à G est :

Proposition

i. u est un projecteur ssi $u \circ u = u$.

On a alors $E = \text{Ker}(u) \oplus \text{Im}(u)$ et u est la projection sur $\text{Im}(u)$ parallèlement à $\text{Ker}(u)$.

ii. u est une symétrie ssi $u \circ u = \text{Id}$.

On a alors $E = \text{Ker}(u - \text{Id}) \oplus \text{Ker}(u + \text{Id})$ et u est la symétrie par rapport à $\text{Ker}(u - \text{Id})$ et parallèlement à $\text{Ker}(u + \text{Id})$.

Démonstration du i. par double implication

\Rightarrow :

\Leftarrow : supposons que $u \circ u = u$.

$$\forall \vec{x} \in E, \vec{x} = \underbrace{\quad}_{\in \text{Ker}(u)} + \underbrace{\quad}_{\in \text{Im}(u)} : (\star)$$

Il reste

Proposition

Soit $u \in \mathcal{L}(E)$, F et G des SEV supplémentaires.

On connaît u lorsqu'on connaît ses restrictions à F et à G .

Exemple

Théorème

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

u est déterminée de façon unique par les images des éléments d'une base quelconque de E .

Démonstration

Exemples

a) Soit $\phi \in \mathcal{L}(\mathbb{R}^2)$ tq $\phi(1, 0) = (2, 1)$ et $\phi(0, 1) = (-1, 3)$.
 $\forall (x, y) \in \mathbb{R}^2, \phi(x, y) =$

b) $S : \begin{cases} \mathbb{R}_2[X] & \rightarrow & \mathbb{R} \\ P & \mapsto & \int_0^1 P(x)dx \end{cases}$

Calculons les images de la base canonique de $\mathbb{R}_2[X]$ par S :

$$S(1) = \quad S(X) \quad S(X^2) =$$

Donc $S(a_0 + a_1X + a_2X^2) =$

Par exemple $S(3 + X - 5X^2) =$

Exercice : dans l'espace muni d'une base $(\vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ et on définit une application linéaire f en posant :

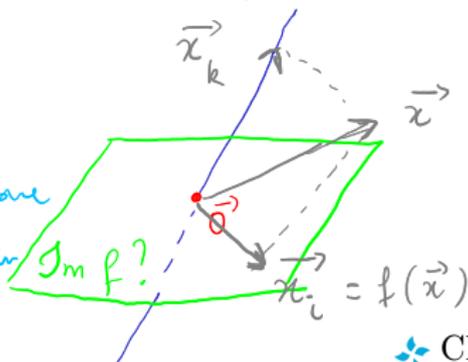
$$f(\vec{i}) = 3\vec{i} + 4\vec{j} - 5\vec{k} \quad ; \quad f(\vec{j}) = -4\vec{i} - 7\vec{j} + 10\vec{k} \quad \text{et} \quad f(\vec{k}) = -2\vec{i} - 4\vec{j} + 6\vec{k}.$$

Démontrer que f est une projection dont on précisera les éléments caractéristiques.

f est une projection : ✓ $\ker f = \text{Vect}((-2, -4, 5))$ ✓

$$\text{Im}(f) = \text{Vect}(f(\vec{i}), f(\vec{j}), f(\vec{k}))$$

famille génératrice mais pas libre
car on sait que $\text{Im}(f)$ est un plan
→ en extraire une base ?



↳ application linéaire bijective

Proposition

Soit E un \mathbb{K} -espace vectoriel de dimension finie, dont $(\vec{e}_i)_{i \in \llbracket 1, n \rrbracket}$ est une base ; soit F un \mathbb{K} -espace vectoriel (qui peut être de dimension finie ou pas) et soit $u \in \mathcal{L}(E, F)$.

- i. u est injective ssi $(u(\vec{e}_i))_{i \in \llbracket 1, n \rrbracket}$ est une famille libre de F ;
 - ii. u est surjective ssi $(u(\vec{e}_i))_{i \in \llbracket 1, n \rrbracket}$ est une famille génératrice de F ;
 - iii. u est bijective ssi $(u(\vec{e}_i))_{i \in \llbracket 1, n \rrbracket}$ est une base de F .
- bon nb de vect

isomorphismes \Leftrightarrow applications linéaires qui envoient les bases de E sur les bases de F .

$$u \in \mathcal{L}(E, F), (\vec{e}_1, \dots, \vec{e}_n) : \text{base de } E$$

$$(u(\vec{e}_1), \dots, u(\vec{e}_n)) \text{ famille dans } F$$

Démonstration On revient aux définitions :

i. u est **injective** si, et seulement si, $\forall (\vec{x}, \vec{y}) \in E^2, u(\vec{x}) = u(\vec{y}) \Rightarrow \vec{x} = \vec{y}$

\Leftarrow : $\text{supp}(u(\vec{e}_i))$ est libre, mq u est injective.

Soit $(\vec{x}, \vec{y}) \in E^2 / u(\vec{x}) = u(\vec{y})$. Dans la base : $x = \sum x_i \vec{e}_i, y = \sum y_i \vec{e}_i$
 $u(\vec{x}) = u(\vec{y}) \Leftrightarrow u(\sum x_i \vec{e}_i) = u(\sum y_i \vec{e}_i) \Leftrightarrow \sum x_i u(\vec{e}_i) = \sum y_i u(\vec{e}_i)$

ii. u est **surjective** si, et seulement si, $\forall \vec{y} \in F, \exists \vec{x} \in E / \vec{y} = u(\vec{x})$

$\Leftrightarrow \forall \vec{y} \in F, \exists (x_i)_{i \in \llbracket 1, n \rrbracket} \in \mathbb{K}^n / \vec{y} = u(\sum x_i \vec{e}_i)$

$\Leftrightarrow \text{ " " " " " } / \vec{y} = \sum x_i u(\vec{e}_i) \Leftrightarrow (u(\vec{e}_i)) \text{ est}$

iii. est une conséquence de i. et ii. car u est bijective si, et seulement si, u est surj et inj

$\Leftrightarrow (u(\vec{e}_i))$ est génératrice et libre

\Leftrightarrow ————— une base de F

Proposition

Soit $u \in \mathcal{L}(E, F)$. On suppose que E et F sont de même dimension finie.

u est bijective $\iff u$ est injective $\iff u$ est surjective

Rappel : en dim n une famille est une base, 3 façons de procéder

- elle est libre et génératrice] n'utilise pas la dim
 - elle est libre et a n vecteurs
 - elle est génératrice et a n vecteurs
- } dim permet de faire la moitié du travail

Proposition

Soit $u \in \mathcal{L}(E, F)$. On suppose que E et F sont de même dimension finie.

u est bijective $\iff u$ est injective $\iff u$ est surjective

Valables QUE pour les applications linéaires entre espaces de même dimension

Exemple

$\phi : \begin{cases} \mathbb{R}_2[X] & \rightarrow & \mathbb{R}^3 \\ P & \mapsto & (P(0), P(1), P(2)) \end{cases}$ est un isomorphisme.

$\dim \mathbb{R}_2[X] = 3 = \dim \mathbb{R}^3$, il suffit de voir que ϕ est inj ou surj pour déduire que ϕ est un isomorphisme.

ϕ est inj $\iff \ker \phi = \{0\}$. Déterminons $\ker \phi$.

Soit $P \in \mathbb{R}_2[X]$ tq $P \in \ker \phi$ càd $\phi(P) = 0_{\mathbb{R}^3} \iff (P(0), P(1), P(2)) = (0, 0, 0)$

Pa au - 3 racines or $\deg P \leq 2$ donc $P=0$. Finalement ϕ est inj donc bij.

Définition

On dit que E et F sont des EV **isomorphes** lorsqu'il existe un isomorphisme $u : E \rightarrow F$.

⚠ $\phi \in \mathcal{L}(E, F)$ est parfaitement déterminée par l'image d'une base de E .

Définition

On dit que E et F sont des EV **isomorphes** lorsqu'il existe un isomorphisme $u : E \rightarrow F$.

Proposition

En dimension finie, E et F isomorphes ssi ils ont même dimension.

$\Rightarrow \textcircled{2}$

$\Leftarrow \textcircled{1}$

Démonstration

Supposons que E et F soient de même dimension finie n .

$\mathcal{B}_E = (\vec{e}_1, \dots, \vec{e}_n)$, $\mathcal{B}_F = (\vec{f}_1, \dots, \vec{f}_n)$ On définit $\phi \in \mathcal{L}(E, F)$ par $\forall i, \vec{e}_i \xrightarrow{\phi} \vec{f}_i \dots \phi : \mathcal{B}_E \rightarrow \mathcal{B}_F$. ϕ est un isomorphisme

Réciproquement, supposons que E et F sont isomorphes. Alors,

il existe $\phi \in \mathcal{L}(E, F)$ qui est un isomorphisme

Soit $\mathcal{B}_E = (\vec{e}_1, \dots, \vec{e}_n)$ une base de $E \Rightarrow (\phi(\vec{e}_1), \dots, \phi(\vec{e}_n)) : \text{base de } F$
 $\Rightarrow \dim F = n$

$$\mathcal{B}_E = (\vec{e}_1, \dots, \vec{e}_n),$$
$$\text{Im}(u) = \text{Vect}(u(\vec{e}_1), \dots, u(\vec{e}_n)) : \begin{array}{l} \text{dim} \\ \text{finie} \\ \ll n \end{array}$$

fam génératrice

Définition

Soit $u \in \mathcal{L}(E, F)$ avec E de dimension finie.

On appelle **rang de u** la dimension de $\text{Im}(u)$

On le note $\text{rg}(u)$.

$\text{rg} : F$ peut être de dim ∞ , $\text{Im } u \subset F$ est un SEV de dim finie.

Exemples

a) La dérivation $\mathbb{R}_3[X] \xrightarrow{D} \mathbb{R}[X]$. $\text{Im}(D) = \mathbb{R}_2[X]$, $\text{rg}(D) = \dim(\mathbb{R}_2[X]) = 3$

b) Dans $\mathcal{M}_2(\mathbb{R})$, la trace

$$\text{tr} : \begin{cases} \mathcal{M}_2(\mathbb{R}) \rightarrow \mathbb{R} \\ A \mapsto a_{11} + a_{22} \text{ (somme des élt diagonaux)} \end{cases} \quad \forall x \in \mathbb{R}, x = \text{tr}\left(\begin{pmatrix} x & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}\right) \text{ donc } \text{Im}(\text{tr}) = \mathbb{R}$$

et $\text{rg}(\text{tr}) = 1$

c) Dans $\mathcal{M}_3(\mathbb{R})$, la transposition

a pour rang 9 car $\forall M \in \mathcal{M}_3(\mathbb{R}), M = {}^t M$ et donc

$$\text{Im}(\text{transposition}) = \mathcal{M}_3(\mathbb{R})$$

$\text{trans}_p \circ \text{trans}_p = \text{Id} : \text{trans}_p$ est une symétrie!

conserve les dimensions

Proposition

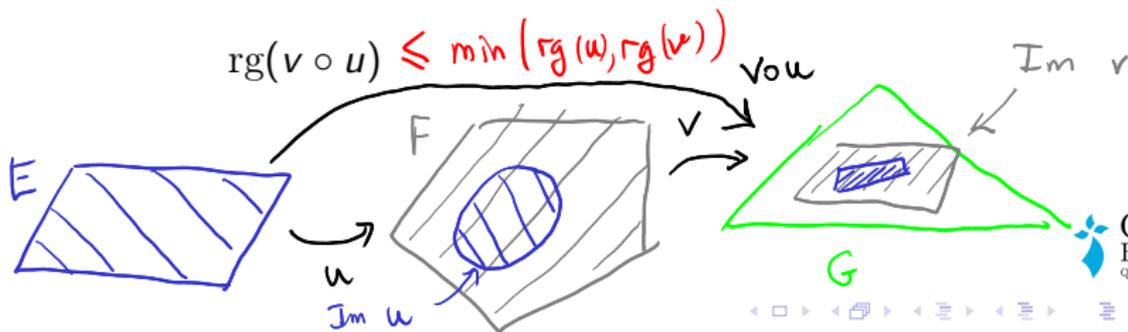
Composer (à gauche ou à droite) par un **isomorphisme** ne change pas le rang

$$\hat{E} \xrightarrow[\sim]{w} E \xrightarrow{u} F \xrightarrow[\sim]{v} \hat{F} \quad \text{rg } u = \text{rg}(v \circ u) = \text{rg}(u \circ w)$$

Proposition

En dimension finie.

Soit $u \in \mathcal{L}(E, F)$ et $v \in \mathcal{L}(F, G)$. On a :



⚠ ultra utile dans les exercices!
↓

Théorème du rang

Soit $u \in \mathcal{L}(E, F)$. On suppose que E est de dimension finie.

$$\dim E = \dim(\ker u) + \dim(\operatorname{Im} u)$$

càd $\boxed{\dim E = \dim(\ker u) + \operatorname{rg}(u)}$

$$\textcircled{*} \quad \lambda_{p+1} u(\vec{x}_{p+1}) + \dots + \lambda_n u(\vec{x}_n) = \vec{0}_F$$

$$\Leftrightarrow u(\underbrace{\lambda_{p+1} \vec{x}_{p+1} + \dots + \lambda_n \vec{x}_n}_{\vec{0}_E}) = \vec{0}_F$$

Théorème du rang

Soit $u \in \mathcal{L}(E, F)$. On suppose que E est de dimension finie.

$$\dim E = \dim(\ker u) + \text{rg}(u)$$

$\in \ker u \text{ donc } \in \text{Vect}(\vec{x}_1, \dots, \vec{x}_p) \text{ donc}$
 $= \vec{0}_E$
 \Downarrow
 $\lambda_{p+1} = 0 = \dots = \lambda_n$

$$= \dim(\text{Im}(u))$$

Démonstration

Soit $n = \dim E$. De deux choses l'une :

- ▶ Soit $\text{Ker}(u) = \{\vec{0}_E\}$ et alors u est injective. Soit $\mathcal{B}_E = (\vec{e}_1, \dots, \vec{e}_n)$

la famille $(u(\vec{e}_i))_i$ est une base de $\text{Im}(u)$ et donc $\text{rg}(u) = n$.

- ▶ Sinon, soit $(\vec{x}_1, \dots, \vec{x}_p)$ une base de $\text{Ker}(u)$.

On peut alors compléter cette base en une base de E :

$(\vec{x}_1, \dots, \vec{x}_p, \vec{x}_{p+1}, \dots, \vec{x}_n)$: base de E

libre! $\textcircled{*}$

$$\text{Im}(u) = \text{Vect}(\underbrace{u(\vec{x}_1)}_{=\vec{0}}, \dots, \underbrace{u(\vec{x}_p)}_{=\vec{0}}, u(\vec{x}_{p+1}), \dots, u(\vec{x}_n)) = \text{Vect}(u(\vec{x}_{p+1}), \dots, u(\vec{x}_n))$$

$\text{rg}(u) = n - p$: Th ok

Définition

Une équation **linéaire** est de la forme (Eq) : $u(\vec{x}) = \vec{b}$

- $u \in \mathcal{L}(E, F)$ avec E, F des EV
- $\vec{x} \in E$: inconnue
- $\vec{b} \in F$: second membre

Exemples

a) Le système linéaire
$$\begin{cases} x - 2y + z = 5 \\ 3x + y - 4z = 2 \end{cases}$$

avec $u \in \mathcal{L}(\mathbb{R}^3, \mathbb{R}^2)$, $u(x, y, z) = (x - 2y + z, 3x + y - 4z)$
 $\vec{x}(x, y, z) \quad \vec{b} = (5, 2)$

(Autre façon de voir $X \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \xrightarrow{u} \begin{pmatrix} 1 & -2 & 1 \\ 3 & 1 & -4 \end{pmatrix} X \quad B = \begin{pmatrix} 5 \\ 2 \end{pmatrix}$)

b) De façon générale, tout système linéaire est une eq. linéaire

c) L'équation différentielle $y' - 3y = \cos x$

$$u(y) = \cos x$$

$$u: \begin{cases} C^\infty(\mathbb{R}, \mathbb{R}) \rightarrow C^\infty \\ y \mapsto y' - 3y \end{cases}$$

inconnue

2nd membre

($u = \frac{d}{dx} - 3\text{Id}$ c'est bien linéaire)

d) De façon générale, toute équation diff. linéaire est une eq. linéaire

Proposition

Soit \vec{y} est une solution particulière de l'équation linéaire

$$(Eq) : u(\vec{x}) = \vec{b}.$$

\vec{x} est solution de (Eq) ssi $\vec{x} - \vec{y} \in \ker u$

Démonstration Dire que \vec{y} est une solution particulière de l'équation linéaire (Eq) c'est dire que : $u(\vec{y}) = \vec{b}$

Pour tout $\vec{x} \in E$:

$$\vec{x} \text{ est solution de (Eq)} \iff u(\vec{x}) = \vec{b}$$

$$\iff u(\vec{x}) = u(\vec{y})$$

$$\iff u(\vec{x}) - u(\vec{y}) = \vec{0}_F$$

$$\iff u(\vec{x} - \vec{y}) = \vec{0}_F$$

$$\iff \vec{x} - \vec{y} \in \ker u$$

L'ensemble des solutions de l'équation linéaire
(Eq) : $u(\vec{x}) = \vec{b}$ est donc

$$\left\{ \vec{y} + \vec{z} \mid \vec{z} \in \ker u \right\}$$

Remarque ce type d'ensemble (appelé *espace affine*) n'est pas un espace vectoriel sauf quand $\vec{y} = \vec{0}$ ce qui correspond à $\vec{b} = \vec{0}$
càd l'équation est homogène.

Pour les récurrences linéaires d'ordre 2

On a vu une formule qui fonctionne. Si on l'applique on obtient une solution réciproque? Toutes les solutions sont-elles données par la formule?

Proposition

Soit $(a, b) \in \mathbb{K}^2$. *crée un plan*
L'ensemble des suites u vérifiant la relation de récurrence linéaire d'ordre 2 : $u_{n+2} = au_{n+1} + bu_n$ est un plan vectoriel de $\mathbb{K}^{\mathbb{N}}$.

Démonstration

L'ensemble S cherché est un sous-espace vectoriel de $\mathbb{K}^{\mathbb{N}}$.

L'application $\begin{cases} S \rightarrow \mathbb{K}^2 \\ u \mapsto (u_0, u_1) \end{cases}$ est linéaire. Elle est injective et

surjective, c'est donc un isomorphisme d'espaces vectoriels. On en déduit $\dim S = \dim \mathbb{K}^2 = 2$ et S est bien un plan vectoriel de $\mathbb{K}^{\mathbb{N}}$.

crée un isomorphisme Solutions $\xrightarrow{\sim}$ \mathbb{R}^2
 $\dim = 2$