

PT* 24/25 - DM 6
à rendre le vendredi 15 novembre

Un exercice bien complet

On note $f : \mathbb{R}^3 \longrightarrow \mathbb{R}^3$
 $(x, y, z) \longmapsto (3x - 4y - 3z, 2x - 3y - 2z, y)$

1. Montrer que f est un endomorphisme de \mathbb{R}^3
2. (a) Déterminer $\ker(f)$ et $\text{Im}(f)$. On donnera une base de chacun de ces 2 espaces.
(b) L'endomorphisme f est-il bijectif? Justifier.
3. (a) Déterminer $\ker(f^2 + id)$ et en donner une base.
(b) Justifier que $\ker(f) \oplus \ker(f^2 + id) = \mathbb{R}^3$
4. Justifier que $f^3 + f = 0$
5. Déterminer une base \mathcal{C} de \mathbb{R}^3 tel que $\text{Mat}_{\mathcal{C}}(f) = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}$
6. (a) La famille (id, f, f^2, f^3) est-elle une famille liée de $\mathcal{L}(\mathbb{R}^3)$?
(b) Justifier que la famille (id, f, f^2) est une famille libre de $\mathcal{L}(\mathbb{R}^3)$

PARTIE 1

1. Soient $\vec{a} = (x_1, y_1, z_1)$ et $\vec{b} = (x_2, y_2, z_2)$ deux éléments de \mathbb{R}^3 et λ un réel

$$\text{On a } \lambda \cdot \vec{a} + \vec{b} = \lambda \cdot (x_1, y_1, z_1) + (x_2, y_2, z_2) = (\lambda x_1 + x_2, \lambda y_1 + y_2, \lambda z_1 + z_2)$$

D'où

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

On vient de vérifier que f est une application linéaire, et comme par définition il est écrit que $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$, on peut affirmer que f est un endomorphisme de \mathbb{R}^3

2. (a) i) Déterminons $\ker(f)$.

Soit $(x, y, z) \in \mathbb{R}^3$.

On a les équivalences suivantes:

$$(x, y, z) \in \ker(f) \Leftrightarrow f(x, y, z) = 0 \Leftrightarrow \begin{cases} 3x - 4y - 3z = 0 \\ 2x - 3y - 2z = 0 \\ y = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} 3x - 3z = 0 \\ 2x - 2z = 0 \\ y = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} z = x \\ y = 0 \end{cases}$$

Ainsi $\ker(f) = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid z = x \text{ et } y = 0\} = \{(x, 0, x) \mid \forall x \in \mathbb{R}\} = \text{vect}((1, 0, 1))$.

Conclusion: $\ker(f)$ est la droite vectorielle dirigée par le vecteur $(1, 0, 1)$

ii) Déterminons $\text{Im}(f)$

Par définition, on a

$$\text{Im}(f) = \{f(x, y, z) \mid \forall (x, y, z) \in \mathbb{R}^3\} = \{(3x - 4y - 3z, 2x - 3y - 2z, y) \mid \forall (x, y, z) \in \mathbb{R}^3\}$$

ce qui s'écrit encore

$$\begin{aligned} \text{Im}(f) &= \{x(3, 2, 0) + y(-4, -3, 1) + z(-3, -2, 0) \mid \forall (x, y, z) \in \mathbb{R}^3\} \\ &= \text{vect}((3, 2, 0), (-4, -3, 1), (-3, -2, 0)) \end{aligned}$$

Comme les vecteurs $(3, 2, 0)$ et $(-3, -2, 0)$ sont proportionnels,

on a $\text{Im}(f) = \text{vect}((3, 2, 0), (-4, -3, 1))$,

et comme $((3, 2, 0), (-4, -3, 1))$ forment clairement une famille libre, on peut affirmer que

$$((3, 2, 0), (-4, -3, 1)) \text{ est une base de } \text{Im}(f)$$

(b) Ici, il est facile de donner des arguments qui justifient que f n'est pas bijective

- par exemple, on peut dire que le noyau de f n'est pas réduit au vecteur nul, et que cela signifie que f n'est pas injective (et donc a fortiori elle ne peut être bijective)
- par exemple, on peut dire que l'ensemble image de f n'est pas \mathbb{R}^3 tout entier car $\dim \text{Im}(f) = 2 < 3 = \dim \mathbb{R}^3$, et donc affirmer que f n'est pas surjective (et donc a fortiori elle ne peut être bijective)

3. (a) On commence par déterminer l'expression de f^2 .

Pour $(x,y,z) \in \mathbb{R}^3$, on a

$$\begin{aligned} f(f(x,y,z)) &= f(3x - 4y - 3z, 2x - 3y - 2z, y) \\ &= (3(3x - 4y - 3z) - 4(2x - 3y - 2z) - 3y, 2(3x - 4y - 3z) - 3(2x - 3y - 2z) - 2y, 2x - 3y - 2z) \\ &= (x - 3y - z, -y, 2x - 3y - 2z) \end{aligned}$$

Puis on dit que l'on a l'équivalence

$$(x,y,z) \in \ker(f^2 + id) \Leftrightarrow (f^2 + id)(x,y,z) = (0,0,0) \Leftrightarrow f^2(x,y,z) + (x,y,z) = (0,0,0)$$

c'est à dire

$$(x,y,z) \in \ker(f^2 + id) \Leftrightarrow \begin{cases} 2x - 3y - z = 0 \\ 0 = 0 \\ 2x - 3y - z = 0 \end{cases} \Leftrightarrow 2x - 3y - z = 0$$

Ainsi

$$\ker(f^2 + id) = \{(x,y,z) \in \mathbb{R}^3 \mid 2x - 3y - z = 0\} = \{(x,y,2x - 3y) \mid \forall (x,y) \in \mathbb{R}^2\}$$

Soit

$$\ker(f^2 + id) = \{x(1,0,2) + y(0,1,-3) \mid \forall (x,y) \in \mathbb{R}^2\} = \text{vect}((1,0,2), (0,1,-3))$$

Comme ces deux vecteurs ne sont pas colinéaires, on peut affirmer que

$$\boxed{\dim \ker(f^2 + id) = 2 \text{ et que } ((1,0,2), (0,1,-3)) \text{ est une base de } \ker(f^2 + id)}$$

(b) Le moyen le plus rapide ici pour justifier que $\ker(f)$ et $\ker(f^2 + id)$ sont supplémentaires dans \mathbb{R}^3 est de prouver que la concaténation d'une base de $\ker(f)$ et d'une base de $\ker(f^2 + id)$ est une base de \mathbb{R}^3 .

Ce qui est très aisé à faire avec le déterminant!

$$\text{Comme } \begin{vmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 1 & 2 & -3 \end{vmatrix} = -1 \neq 0 \text{ on peut bien conclure que } \boxed{\ker(f) \oplus \ker(f^2 + id) = \mathbb{R}^3}$$

4. Pour justifier que $f^3 + f = 0$ il suffit de calculer pour tout $(x,y,z) \in \mathbb{R}^3$, $f^3(x,y,z)$

(ce qui est assez simple ici car on a déjà calculé $f^2(x,y,z)$)

et on trouve bien que

$$\forall (x,y,z) \in \mathbb{R}^3, f^3(x,y,z) = (-3x + 4y + 3z, -2x + 3y + 2z, -y) = -f(x,y,z)$$

5. On commence par fair une Analyse de la situation.

Notons $(\vec{\varepsilon}_1, \vec{\varepsilon}_2, \vec{\varepsilon}_3)$ les vecteurs d'une base \mathcal{C} que l'on cherche

$$\text{Dire que } \text{Mat}_{\mathcal{C}}(f) = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} \text{ équivaut à dire que } \begin{cases} f(\vec{\varepsilon}_1) = \vec{0} \\ f(\vec{\varepsilon}_2) = \vec{\varepsilon}_3 \\ f(\vec{\varepsilon}_3) = -\vec{\varepsilon}_2 \end{cases}$$

On voit d'après les deux dernières égalités que l'on doit avoir forcément $f^2(\varepsilon_2) = f(f(\vec{\varepsilon}_2)) = f(\vec{\varepsilon}_3) = -\vec{\varepsilon}_2$ et ainsi que $\vec{\varepsilon}_2 \in \ker(f^2 + id)$.

Choisissons alors

- $\vec{\varepsilon}_1 = (1,0,1)$ (on a pris un vecteur de $\ker(f)$)
- $\vec{\varepsilon}_2 = (1,0,2)$ (on a pris un vecteur de $\ker(f^2 + id)$)
- $\vec{\varepsilon}_3 = f(\vec{\varepsilon}_2) = f(1,0,2) = (-3, -2,0)$

Pour ce choix, il nous reste maintenant à vérifier les trois vecteurs répondent aux conditions voulues:

- $f(\varepsilon_1) = \vec{0}$ car on a $\vec{\varepsilon}_1 = (1,0,1) \in \ker f$
- $f(\varepsilon_2) = \varepsilon_3$ car on a justement défini ε_3 par cette condition!
- le calcul donne $f(\vec{\varepsilon}_3) = f(-3, -2,0) = (-1,0, -2) = -(1,0,2)$.

Ce qui prouve bien que $f(\varepsilon_3) = -\varepsilon_2$

- Enfin le déterminant $\begin{vmatrix} 1 & 1 & -3 \\ 0 & 0 & -2 \\ 1 & 2 & 0 \end{vmatrix} = 2 \neq 0$ nous assure que $((1,0,1), (1,0,2), (-3, -2,0))$ est une base de \mathbb{R}^3

Au final, on a bien montré que

dans la base $((1,0,1), (1,0,2), (-3, -2,0))$ la matrice de f est $\begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} = A$

rem: vous avez pu trouver une autre base que celle-ci...

6. (a) La famille (f^3, f^2, f, id) est évidemment liée car $f^3 + f = 0$

(b) Montrons que la famille (f^2, f, id) est libre.

Soit $(a, b, c) \in \mathbb{R}^3$ tel que $a.f^2 + b.f + c.id = 0$

Traduisons matriciellement cette égalité dans la base \mathcal{C} , cela donne

$$\text{Mat}_{\mathcal{C}}(a.f^2 + b.f + c.id) = 0$$

ce qui donne

$$a.\text{Mat}_{\mathcal{C}}(f^2) + b.\text{Mat}_{\mathcal{C}}(f) + c.\text{Mat}_{\mathcal{C}}(id) = 0_3$$

càd

$$a.A^2 + b.A + c.I_3 = 0_3$$

En revenant aux coefficients cela donne

$$a. \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix} + b. \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} + c. \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = 0$$

c'est à dire

$$\begin{pmatrix} c & 0 & 0 \\ 0 & c-a & -b \\ 0 & b & c-a \end{pmatrix} = 0_3 = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

On obtient donc le système

$$\begin{cases} c & = 0 \\ c-a & = 0 \\ -b & = 0 \\ b & = 0 \\ c-a & = 0 \end{cases}$$

qui possède clairement comme unique solution $a = b = c = 0$