

# APPLICATIONS LINÉAIRES

Dans tout ce chapitre  $\mathbb{K} = \mathbb{R}$  ou  $\mathbb{C}$ .

## 1. L'ensemble des applications linéaires $\mathcal{L}(E, F)$

### 1.1) Qu'est ce qu'une application linéaire?



#### DÉFINITION

Soient  $E, F$  deux  $\mathbb{K}$ -ev.

Une application  $f : E \rightarrow F$  est dite **linéaire** si :

$$\left\{ \begin{array}{l} \blacksquare \forall x, y \in E, \quad f(x + y) = f(x) + f(y) \\ \blacksquare \forall x \in E, \quad \forall \alpha \in \mathbb{K}, \quad f(\alpha x) = \alpha f(x) \end{array} \right.$$

■ On note  $\mathcal{L}(E, F)$  l'ensemble des **applications linéaires** de  $E$  vers  $F$ .



#### Vocabulaire

Soit  $f \in \mathcal{L}(E, F)$ . On dit que  $f$  est un :

- **Isomorphisme** si  $f$  est bijective. On note  $f \in \mathbf{GL}(E, F)$ .
- **Endomorphisme** si  $E = F$ . On note  $f \in \mathcal{L}(E)$ .
- **Automorphisme** si  $E = F$  et  $f$  bijective. On note  $f \in \mathbf{GL}(E)$ .
- **Forme linéaire** si  $F = \mathbb{K}$ . On note  $f \in \mathcal{L}(E, \mathbb{K})$ .



#### Deux endomorphismes usuels

$$\blacksquare \theta : \begin{array}{ccc} E & \longrightarrow & E \\ x & \longmapsto & 0_E \end{array}$$

$$\blacksquare id_E : \begin{array}{ccc} E & \longrightarrow & E \\ x & \longmapsto & x \end{array}$$



 **Remarques**

Si  $f \in \mathcal{L}(E, F)$ , alors :

$$f(0_E) = 0_F$$

$$f\left(\sum_{i=1}^n \lambda_i x_i\right) = \sum_{i=1}^n \lambda_i f(x_i)$$

 **Exemples**

Soit  $f \in \mathcal{L}(\mathbb{K}_n[X])$  tel que :

$$f(1) = 0, f(X) = 1, f(X^2) = 2X, \dots, f(X^n) = nX^{n-1}$$

$$f\left(\sum_{k=0}^n a_k X^k\right) = \dots\dots\dots$$

**1.2) Noyau, Image d'une application linéaire**

**Proposition : Image directe - Image réciproque**

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

- $A$  sev de  $E \implies f(A)$  est un sev de  $F$
- $B$  sev de  $F \implies f^{-1}(B)$  est un sev de  $E$

 **Preuve**

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....



**DÉFINITION**

Soit  $f : E \rightarrow F$  une application linéaire

- L' **image** de  $f$  :

$$\text{Im}(f) \stackrel{\text{déf}}{=} \{f(x) / x \in E\} = f(E)$$

- Le **noyau** de  $f$  :

$$\text{Ker}(f) \stackrel{\text{déf}}{=} \{x \in E / f(x) = 0_F\}$$



**Remarques**

- $y \in \text{Im} f \iff \dots\dots\dots$
- $x \in \text{Ker} f \iff \dots\dots\dots$
- $\text{Ker} f \subset \dots$  ,  $\text{Im} f \subset \dots$

**Corollaire**

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

- $\text{Ker} f$  est un **sous-espace vectoriel** de  $E$ .
- $\text{Im} f$  est un **sous-espace vectoriel** de  $F$ .



**Preuve**

.....  
 .....



**Exemples**

- $H = \{(x, y, z) \in \mathbb{K}^3 / ax + by + cz = 0\}$  est un **s.e.v** de  $\mathbb{K}^3$



.....

■  $S_n(\mathbb{R}) = \{A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R}) / {}^t A = A\}$  est un **s.e.v** de  $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$



.....

■  $H = \left\{ f \in \mathcal{C}^0([a; b], \mathbb{R}) / \int_0^1 f(t) dt = 0 \right\}$  est un **s.e.v** de  $\mathcal{C}^0([a; b], \mathbb{R})$



.....

■  $H = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 / x + 2y + 3z = 0 \text{ et } 2x + 3y + 2z = 0\}$  est un **sev** de  $\mathbb{R}^3$



.....

**Proposition**

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

■  $f$  est **injective**  $\iff \ker(f) = \{0_E\}$

■  $f$  est **serjective**  $\iff \text{Im}(f) = F$

**Preuve**

.....  
 .....  
 .....  
 .....  
 .....  
 .....

**Exemple**

■ Soit  $f : \begin{cases} \mathbb{R}^2 & \longrightarrow & \mathbb{R}^2 \\ (x, y) & \longmapsto & (x + y, x - 2y) \end{cases}$



.....

.....

.....

.....

.....

**★ EXERCICE**



Soit  $f : \begin{cases} \mathbb{R}[X] & \longrightarrow & \mathbb{R}[X] \\ \mathcal{P} & \longmapsto & \mathcal{P}' \end{cases}$

1.  $f$  est-elle injective?
2. Montrer que  $f$  est surjective .



**Solution**

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

■ Sous réserve d'existence :

$$\left\{ \begin{array}{l} \bullet ho(\alpha f + \beta g) = \alpha hof + \beta hog \\ \bullet (\alpha f + \beta g)oh = \alpha foh + \beta goh \end{array} \right.$$


**Remarque**



Les deux applications suivantes sont linéaires .

$$\begin{array}{ccc} \blacksquare & \mathcal{L}(E, F) & \longrightarrow & \mathcal{L}(G, F) & \blacksquare & \mathcal{L}(F, G) & \longrightarrow & \mathcal{L}(F, E) \\ & f & \longmapsto & foh & & f & \longmapsto & hof \end{array}$$

 **Preuve**

.....

.....

.....

 **Remarques**

- $\forall f \in \mathcal{L}(E, F), (id_F)of = fo(id_E) = f$
- $\forall f \in \mathcal{L}(E, F), \forall g \in \mathcal{L}(F, G) : \begin{cases} \bullet \ker f \subset \ker g \circ f \\ \bullet \text{Im } g \circ f \subset \text{Im } g \end{cases}$
- $\forall f, g \in \mathcal{L}(E, F), \text{Im}(f + g) \subset \text{Im } f + \text{Im } g$
- $f \in \text{GL}(E) \iff \exists g \in \mathcal{L}(E), g \circ f = id_E \text{ et } f \circ g = id_E$
- $f \in \text{GL}(E, F) \iff \exists g \in \mathcal{L}(F, E), g \circ f = id_E \text{ et } f \circ g = id_F$
- $f \in \text{GL}(E, F), g \in \text{GL}(F, G) \implies g \circ f \in \text{GL}(E, G). \quad (g \circ f)^{-1} =$



.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

 **EXERCICE**

Soit  $E$  un espace vectoriel sur  $\mathbb{R}$ . On considère  $f$  et  $g$  deux éléments de  $E$  tels que  $f \circ g = g \circ f$ .

1. Montrer que  $\text{Ker } f$  et  $\text{Im } f$  et sont stables par  $g$ .
2. On suppose que  $E = \text{Ker } f + \ker g$ . Montrer que  $g \circ f = 0$ .

 **Solution**

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

**Formules de calcul dans  $\mathcal{L}(E)$**

$$f^n \stackrel{\text{d\u00e9f}}{=} \begin{cases} \underbrace{f \circ f \dots \circ f}_{n \text{ fois}} & \text{si } n \in \mathbb{N}^* \\ Id_E & \text{si } n = 0 \end{cases}$$

■  $(\mathcal{L}(E), +, \circ)$  .....

Soit  $f, g \in \mathcal{L}(E)$  tels que  $f \circ g = g \circ f$

■ **Bin\u00f4me de Newton :**  $(f + g)^n = \sum_{k=0}^n C_n^k f^k \circ g^{n-k}$

■ **Factorisation :**  $f^n - g^n = (f - g) \circ (f^{n-1} + f^{n-2} \circ g + \dots + g^{n-1})$

■ **En particulier :**  $Id_E - g^n = (Id_E - g) \circ (Id_E + g + \dots + g^{n-1})$

 **EXERCICE**

Soient  $f, g, h \in \mathcal{L}(E)$  tels que  $f = 3id_E + g$ , et  $g^2 = 0$ .

1. D\u00e9terminer pour tout entier naturel  $n$  non nul  $f^n$
2. Si  $h$  est nilpotent, montrer que  $id_E - h$  est un automorphisme de  $E$  et exprimer sa r\u00e9ciproque.

 **Solution**

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

 **DÉFINITION : POLYNÔME D'ENDOMORPHISME  $f \in \mathcal{L}(E)$**

Soit  $P(X) = \sum_{k=0}^n a_k X^k \in \mathbb{K}[X]$

■  $P(f) \stackrel{\text{déf}}{=} \sum_{k=0}^n a_k f^k = a_0 id_E + a_1 f + \dots + a_n f^n \in \mathcal{L}(E)$

■  $P$  **polynôme annulateur de  $f$**   $\stackrel{\text{déf}}{\iff} P(f) = 0$

 **Remarques**

Soit  $P \in \mathbb{K}[X], f \in \mathcal{L}(E)$

■  $f^{n+m} = f^n \circ f^m$    ■  $f^n \circ f^m = f^m \circ f^n$    ■  $f \circ P(f) = P(f) \circ f$

$$\begin{cases} P(f) = a_0 id_E + a_1 f + \dots + a_n f^n = 0 \\ a_0 \neq 0 \end{cases} \implies \begin{cases} f \in \mathbf{GL}(E) \\ f^{-1} = \end{cases}$$

 **EXERCICE**

Soit  $f \in \mathcal{L}(E)$  tel que :  $f^2 = 2f + 3id_E$

1. Montrer que  $f$  est un automorphisme de  $E$  et exprimer son inverse .
2. Déterminer  $f^n$  en fonction de  $f$

 **Solution**

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

**Propriétés**

Soit  $P, Q \in \mathbb{K}[X], f \in \mathcal{L}(E)$

■  $(P + Q)(f) = P(f) + Q(f)$    ■  $P(f) \circ Q(f) = Q(f) \circ P(f)$    ■  $(PQ)(f) = P(f) \circ Q(f)$

**2. Endomorphismes usuels**

**2.1) Projection vectorielle**

 **DÉFINITION**

Soit  $E$  un  $\mathbb{K}$ -ev et  $F, G$  deux **sev supplémentaires** dans  $E$ ,  $E = F \oplus G$

Ainsi .....

■ On appelle **projection vectorielle sur  $F$  parallèlement à  $G$** , l'application

$$\begin{aligned}
 p: E &\longrightarrow E \\
 x &\longmapsto p(x) = x_F
 \end{aligned}$$

 **Graphiquement**

**Proposition**

Soit  $p \in \mathcal{L}(E)$

$$p \text{ projection sur } F \text{ parallèlement à } G \iff \begin{cases} \blacksquare \forall x \in F & p(x) = x \\ \blacksquare \forall x \in G & p(x) = 0 \end{cases}$$

 **Preuve**

.....

.....

.....

.....

.....

.....

 **Exemples**

On note  $(\vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$  la base canonique de  $\mathbb{R}^3$ .

$$p: \begin{matrix} \mathbb{R}^3 & \longrightarrow & \mathbb{R}^3 \\ (x, y, z) & \longmapsto & (x, y, 0) \end{matrix}$$

est la projection sur .....parallèlement à .....

 **EXERCICE**

Soit  $F$  et  $G$  deux sev de  $E = \mathbb{R}_2[X]$  définis comme suit :

$$F = \{bX + cX^2 / (b, c) \in \mathbb{R}^2\} \text{ et } G = \{a + aX / a \in \mathbb{R}\}$$

On admet que  $F \oplus G = \mathbb{R}_2[X]$ . On note  $p$  la projection sur  $F$  parallèlement à  $G$

Déterminer  $p(1 + 2X + X^2)$  ,  $p(2 + X^2)$  ,  $p(1 - X)$

## Solution

.....

.....

.....

.....

.....

### Propriété d'une projection

Soit  $p$  une projection sur  $F$  suivant  $G$ . Alors :

- $p$  est un endomorphisme ( $p \in \mathcal{L}(E)$ )
- $p \circ p = p$
- $\ker p = G$  ,  $\text{Imp} = F$

## Preuve

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

### DÉFINITION

Soit  $E$  un  $\mathbb{K}$ -ev

$p$  est dit **projecteur** de  $E$   $\stackrel{\text{déf}}{\iff}$   $\left\{ \begin{array}{l} \blacksquare p \in \mathcal{L}(E) \\ \blacksquare p \circ p = p \end{array} \right.$



## 2.2) Symétrie vectorielle



### DÉFINITION

Soit  $E$  un  $\mathbb{K}$ -ev et  $F, G$  deux **sev supplémentaires** dans  $E$ ,  $E = F \oplus G$

■ On appelle **Symétrie vectorielle** par rapport à  $F$  **parallèlement** à  $G$ , l'application

$$\begin{aligned} s : E &\longrightarrow E \\ x &\longmapsto s(x) = x_F - x_G \end{aligned}$$



### Graphiquement



### Proposition

Soit  $s \in \mathcal{L}(E)$

$s$  est la **symetrie** par rapport à  $F$  **parallèlement** à  $G$  si et seulement si,

$$\left\{ \begin{array}{l} \blacksquare \forall x \in F \quad s(x) = x \\ \blacksquare \forall x \in G \quad s(x) = -x \end{array} \right.$$



### Preuve



.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

 **Exemple**

On note  $(\vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$  la base canonique de  $\mathbb{R}^3$ .

$$s : \begin{array}{ccc} \mathbb{R}^3 & \longrightarrow & \mathbb{R}^3 \\ (x, y, z) & \longmapsto & (x, y, -z) \end{array}$$

est la symétrie par rapport à.....parallèlement à .....

**Propriété d'une projection**

Soit  $s$  une symétrie par rapport à  $F$  suivant  $G$ , alors

- $s$  est un endomorphisme ( $s \in \mathcal{L}(E)$ )
- $s \circ s = id_E$
- $F = \ker(s - id_E)$  ,  $G = \ker(s + id_E)$

 **Preuve**

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

 **DÉFINITION**

Soit  $E$  un  $\mathbb{K}$ -ev

$$s \text{ est dit } \mathbf{symétrie} \text{ de } E \stackrel{\text{déf}}{\iff} \left\{ \begin{array}{l} \blacksquare s \in \mathcal{L}(E) \\ \blacksquare s \circ s = id_E \end{array} \right.$$

 **Remarques**

Si  $s$  est une symétrie de  $E$ , alors

- $s$  est automorphisme de  $E$  et  $s^{-1} = \dots$
- $\forall x \in \ker(s - id_E), s(x) = \dots$
- $\forall x \in \ker(s + id_E), s(x) = \dots$

 **EXERCICE**

 Soit  $p$  un projecteur de  $E$ . Vérifier que  $2p - id_E$  est une symétrie de  $E$ .

 **Solution**

.....

.....

.....

.....

**Proposition**

Si  $s$  est une symétrie de  $E$ , alors

$$\ker(s - id_E) \oplus \ker(s + id_E) = E$$

 **Preuve**

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

