

$$f(x, y) = \begin{pmatrix} x^2 \\ y \end{pmatrix}$$

$$\lambda = 2$$

$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\lambda \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} =$$

$$f(\lambda \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}) =$$

} pas linéaire

EXERCICE 4 : Soit  $f$  un endomorphisme de  $\mathbb{R}^3$

Supposons que  $f(\vec{u}) = 4\vec{u}$  et  $f(\vec{v}) = 2\vec{v}$

1) Déterminer la matrice représentant  $f$  en prenant pour base canonique

2) Déterminer la matrice représentant  $f$  en prenant pour base

$f$

**Théorème 1**  $E, F$  es

$$f: E \rightarrow F$$

$$f \text{ linéaire} \Rightarrow f(\vec{0}_E) = \vec{0}_F$$

$$\vec{0}_{\mathbb{R}^3} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\vec{0}_{\mathbb{R}^2} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

Controposition

$$A \Rightarrow B \equiv$$

$$\neg B \Rightarrow \neg A$$

Exemple:

Si il pleut, je reste à la maison  $\equiv$

Si je ne reste pas à la maison, il ne pleut pas.

Si je n'ai pas faim, je ne mange rien  $\equiv$

Si je mange, j'ai faim.

**Controposition de Théorème 1**

$$f: E \rightarrow F$$

$$f(\vec{0}_E) \neq \vec{0}_F \Rightarrow f \text{ n'est pas linéaire}$$

b) L'application de  $\mathbb{R}^3$  dans  $\mathbb{R}^3$  définie par :  $f(x, y, z) = (2x + 3z, y - 5z)$  est-elle linéaire ?

c) L'application de  $\mathbb{R}^2$  dans  $\mathbb{R}^3$  définie par :  $f(x, y) = (2x, 3x + y, y - 5)$  est-elle linéaire ?

$$f\left(\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}\right) = \begin{pmatrix} 2 \cdot 0 \\ 3 \cdot 0 + 0 \\ 0 - 5 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ -5 \end{pmatrix} \neq \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$\Rightarrow f$  n'est pas linéaire.

$\Rightarrow f$  n'est pas linéaire

$$B = (\vec{u}, \vec{v})$$

**EXERCICE 4 :** Soit  $f$  un endomorphisme de  $\mathbb{R}^2$ . Soient  $\vec{u} = (-1, -1)$  et  $\vec{v} = (3, 2)$ .  
Supposons que  $f(\vec{u}) = 4\vec{u}$  et  $f(\vec{v}) = -3\vec{v}$ .

- Déterminer la matrice représentant  $f$  en prenant  $(\vec{u}, \vec{v})$  comme base (à démontrer) de départ et d'arrivée.
- Déterminer la matrice représentant  $f$  en prenant la base canonique de  $\mathbb{R}^2$  comme base de départ et d'arrivée.

a)

$$M_{B,B}(f) = \begin{pmatrix} f(\vec{u}) & f(\vec{v}) \\ \text{base d'arrivée} & \text{base de départ} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4\vec{u} & -3\vec{v} \\ 4 & 0 \\ 0 & -3 \end{pmatrix}$$

$$\vec{u} = 4\vec{u} + 0\vec{v}$$

$$\vec{v} = 0\vec{u} - 3\vec{v}$$

$$= 0\vec{u} - 3\vec{v}$$

b)

$$E = (\vec{e}_1, \vec{e}_2) = \left( \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right)$$

base canonique

$$M_{E,E}(f) = \begin{pmatrix} f(\vec{e}_1) & f(\vec{e}_2) \\ \vec{e}_1 & \vec{e}_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{1}{5} & \frac{2}{5} \\ -\frac{14}{5} & \frac{6}{5} \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^{2 \times 2}$$

$\dim \mathbb{R}^2 = 2$

$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^2. \quad \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = x \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} + y \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$\dim \mathbb{R}^3 = 3$

$$E = (\vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3) = \left( \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right)$$

base canonique de  $\mathbb{R}^3$

$$E = (\vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3, \vec{e}_4) = \left( \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right)$$

base de  $\mathbb{R}^4$

$$\begin{aligned} \text{I) } a + 3b &= 1 \\ \text{II) } -a + 2b &= 0 \\ \text{I+II) } 5b &= 1 \\ b &= \frac{1}{5} \\ a &= 1 - \frac{1}{5} \\ &= \frac{4}{5} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \text{I) } 1 &= 2a + 2 \\ \text{II) } 2 &= 3a + \\ \text{III) } 3 &= a + 2 \end{aligned}$$

$$f\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}\right) = f\left(\frac{1}{5}\vec{u} + \frac{1}{5}\vec{v}\right) = f\left(\frac{1}{5}\vec{u}\right) + f\left(\frac{1}{5}\vec{v}\right) = \frac{1}{5}f(\vec{u}) + \frac{1}{5}f(\vec{v}) = \frac{1}{5}(4\vec{u}) + \frac{1}{5}(-3\vec{v}) = \frac{4}{5}\vec{u} - \frac{3}{5}\vec{v} = \frac{4}{5}\begin{pmatrix} -1 \\ -1 \end{pmatrix} - \frac{3}{5}\begin{pmatrix} 3 \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{4}{5} - \frac{9}{5} \\ -\frac{4}{5} - \frac{6}{5} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{13}{5} \\ -\frac{10}{5} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{13}{5} \\ -2 \end{pmatrix} = -\frac{1}{5}\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} + \frac{14}{5}\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} = a \cdot \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \\ 1 \end{pmatrix} + b \cdot \begin{pmatrix} 2 \\ 4 \\ 7 \end{pmatrix}$$

$$\text{I) } 1 = 2a + 2b$$

$$\text{II) } 2 = 3a + 4b$$

$$\text{III) } 3 = a + 7b$$

$$\text{I) } a + 3b = 0$$

$$\text{II) } -a + 2b = 1$$

$$\text{I+II) } 5b = 1$$

$$b = \frac{1}{5} \quad a = -\frac{3}{5}$$

$$f(\vec{e}_2) = f\left(\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}\right) = f\left(\frac{-3}{5} \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} + \frac{1}{5} \cdot \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \end{pmatrix}\right)$$

$$f(a\vec{u} + b\vec{v}) = af(\vec{u}) + bf(\vec{v})$$

$$\begin{aligned} &= -\frac{3}{5} \cdot f\left(\begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}\right) + \frac{1}{5} f\left(\begin{pmatrix} 3 \\ 2 \end{pmatrix}\right) = \\ &f \text{ linéaire} \end{aligned}$$

$$= -\frac{3}{5} \cdot 4 \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} + \frac{1}{5} \cdot (-3) \cdot \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} -\frac{12}{5} & -\frac{9}{5} \\ \frac{12}{5} & -\frac{6}{5} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{21}{5} \\ \frac{6}{5} \end{pmatrix}$$

$$= \frac{-21}{5} \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} + \frac{6}{5} \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

micro