

Exercice 1. Soit f l'application linéaire de \mathbb{R}^3 dans \mathbb{R}^2 définie par

$$f((x, y, z)) = (x + z, 4x - 2y + z)$$

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

Notons la base canonique de \mathbb{R}^3 par $\mathcal{B} = (e_1, e_2, e_3)$ et celle de \mathbb{R}^2 par $\mathcal{C} = (f_1, f_2)$.

1. Donner la matrice de f dans les bases \mathcal{B} et \mathcal{C} .
2. Posons $v_1 = e_1 + e_2 + e_3$, $v_2 = e_1 + 2e_2 + 4e_3$ et $v_3 = e_1 + 3e_2 + 9e_3$. Montrer que la famille de vecteurs $\mathcal{B}' = (v_1, v_2, v_3)$ forme une base de \mathbb{R}^3 .
3. Posons $w_1 = f_1 + f_2$ et $w_2 = f_2$. Montrer que la famille de vecteurs $\mathcal{C}' = (w_1, w_2)$ forme une base de \mathbb{R}^2 .
4. Exprimer la matrice de f dans les bases \mathcal{B}' et \mathcal{C}' .

Exercice 2. Soit f l'endomorphisme de \mathbb{R}^3 défini par

$$f(e_1) = 13e_1 + 12e_2 + 6e_3, \quad f(e_2) = -8e_1 - 7e_2 - 4e_3, \quad f(e_3) = -12e_1 - 12e_2 - 5e_3,$$

où (e_1, e_2, e_3) est la base canonique de \mathbb{R}^3 .

1. Donner la matrice de f dans la base canonique.
2. Posons $v_1 = 2e_1 + 3e_2$, $v_2 = 3e_2 - 2e_3$ et $v_3 = 2e_1 + 2e_2 + e_3$. Montrer que la famille de vecteurs $\mathcal{B} = (v_1, v_2, v_3)$ forme une base de \mathbb{R}^3 .
3. Exprimer l'image de \mathcal{B} par f dans la base \mathcal{B} . En déduire la matrice de f dans la base \mathcal{B} .

Exercice 3. Soit u l'endomorphisme de \mathbb{R}^3 de matrice

$$M = \begin{pmatrix} -1 & 1 & -2 \\ -2 & 3 & -4 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

dans la base canonique. On pose,

$$f_3 = (-1, 1, 1), \quad f_2 = u(f_3) - f_3 \text{ et } f_1 = u(f_2) - f_2.$$

1. Calculer les coordonnées de f_2 et f_1 dans la base canonique.
2. Vérifier que $\mathcal{B} = (f_1, f_2, f_3)$ forme une base de \mathbb{R}^3 .
3. Donner la matrice N de u dans la base \mathcal{B} .

Exercice 4. Soit $A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 3 \\ 0 & -1 & 1 \\ 1 & -2 & 0 \end{pmatrix}$.

1. Exprimer A^3 en fonction de A et I_3 .
2. En déduire que A est inversible et déterminer A^{-1} .

Exercice 5. On considère $\mathcal{B} = \{e_1, e_2, e_3\}$ la base canonique de \mathbb{R}^3 et l'endomorphisme f de \mathbb{R}^3 défini par

$$f(e_1) = e_2, \quad f(e_2) = e_3, \quad f(e_3) = e_1.$$

1. Déterminer un polynôme annulateur de f .
2. f est-elle bijective? Si oui, déterminer sa réciproque.

Exercice 6. Soit $A = \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 2 & 4 \end{pmatrix}$. Trouver un polynôme P tel que $P(A) = 0$. En déduire A^n pour tout $n \in \mathbb{N}$.

Exercice 7. Soit $A = \begin{pmatrix} a & b \\ b & a \end{pmatrix}$. En utilisant la formule du binôme de Newton, calculer A^n pour tout $n \in \mathbb{N}$.

Exercice 8. Soit $t \in \mathbb{C}^*$. On considère la matrice $A = \begin{pmatrix} 0 & t & t^2 \\ \frac{1}{t} & 0 & t \\ \frac{1}{t^2} & \frac{1}{t} & 0 \end{pmatrix}$

1. Déterminer un polynôme annulateur de cette matrice.
2. En utilisant le théorème de division euclidienne, calculer A^n pour tout $n \in \mathbb{N}$.

Exercice 9. Soient $(m, n) \in (\mathbb{N}^*)^2$ et $f : \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}^n$ une application linéaire.

1. Montrer qu'il existe une base (e_1, \dots, e_m) de \mathbb{R}^m telle que (e_{r+1}, \dots, e_m) est une base du noyau de f , pour un entier $r \in \{0, \dots, m\}$.
2. Vérifier que $(f(e_1), \dots, f(e_r))$ est une base de l'image de f .
3. En déduire qu'il existe des bases \mathcal{B} et \mathcal{C} de \mathbb{R}^m et de \mathbb{R}^n , respectivement, dont la matrice de f dans les bases \mathcal{B} et \mathcal{C} est donnée par

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & 0 \\ 0 & \ddots & \ddots & & & & & & \vdots \\ \vdots & \ddots & 1 & \ddots & & & & & \vdots \\ 0 & \dots & 0 & 0 & 0 & \dots & \dots & \dots & 0 \\ \vdots & & & \ddots & \ddots & \ddots & & & \vdots \\ 0 & \dots & \dots & \dots & 0 & 0 & 0 & \dots & 0 \end{pmatrix}$$

Exercice 10. Donner des bases \mathcal{B} et \mathcal{C} comme dans l'exercice précédent pour l'application u de \mathbb{R}^4 dans \mathbb{R}^3 définie par

$$f((x, y, z, w)) = (x + z + w, -x + y - 2w, -y - z + w).$$