

Changement de bases pour les endomorphismes

Version du 01-11-2022 à 19:17

1. Préambule

Introduction – Importance du choix d'une base

Soit f l'endomorphisme de \mathbb{R}^3 défini par : $f : \begin{cases} \mathbb{R}^3 & \longrightarrow \mathbb{R}^3 \\ (x, y, z) & \longmapsto (x - y - z, -x + y - z, -x - y + z) \end{cases}$.



L'endomorphisme f est-il bijectif ?

On sait que : $\left(\begin{array}{c} \text{Un endomorphisme} \\ \text{est bijectif} \end{array} \right) \Leftrightarrow \left(\begin{array}{c} \text{Une de ses représentations} \\ \text{matricielles est inversible} \end{array} \right)$

On détermine la matrice A dans la base canonique \mathcal{B} de \mathbb{R}^3 à l'aide de l'image des vecteurs de cette base par f :

$$\begin{aligned} f((1, 0, 0)) &= (1, -1, -1) \\ f((0, 1, 0)) &= (-1, 1, -1) \\ f((0, 0, 1)) &= (-1, -1, 1) \end{aligned}$$

Ainsi, la matrice de f dans \mathcal{B} est donc :

$$A = \begin{pmatrix} 1 & -1 & -1 \\ -1 & 1 & -1 \\ -1 & -1 & 1 \end{pmatrix}$$



Il reste à étudier l'inversibilité de la matrice A !

Or, les vecteurs $v_1 = (1, 1, 1)$, $v_2 = (1, -1, 0)$ et $v_3 = (1, -1, 0)$ forment une base $\mathcal{C} = (v_1, v_2, v_3)$ de \mathbb{R}^3 .

On détermine la matrice B de f dans la base \mathcal{C} en déterminant les images par f des vecteurs de cette base :

$$\begin{aligned} f(v_1) &= f((1, 1, 1)) & f(v_2) &= f((1, -1, 0)) & f(v_3) &= f((1, 0, -1)) \\ &= (-1, -1, -1) & &= (2, -2, 0) & &= (2, 0, -2) \\ &= -v_1 & &= 2v_2 & &= 2v_3 \end{aligned}$$

Ainsi, la matrice B de f dans \mathcal{C} est alors $B = \begin{pmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}$.

Cette matrice est une matrice diagonale dont tous les termes diagonaux sont non nuls. Par théorème cette matrice est inversible, ce qui assure le caractère bijectif de l'endomorphisme f .



Mais comment a-t-on trouvé cette base \mathcal{C} et existe-t-il un lien entre les deux matrices A et B ?

□

Contexte

Dans tout ce qui suit :

- m, n, p et q désigneront des éléments de \mathbb{N}^* ;
- E désignera un \mathbb{R} -espace vectoriel de dimension finie qui pourra être \mathbb{R}^n , $\mathbb{R}_n[x]$ ou $\mathcal{M}_{p,q}(\mathbb{R})$.

On considère $\mathcal{B} = (e_1, \dots, e_n)$ et $\mathcal{C} = (e'_1, \dots, e'_n)$ deux bases de E .

□

2. Matrice de passage

Définition 1 – Matrice de passage

On appelle **matrice de passage de la base \mathcal{B} à la base \mathcal{C}** la matrice $P_{\mathcal{B}\mathcal{C}} = \text{Mat}_{\mathcal{B}}(e'_1, \dots, e'_n)$.

Il s'agit de la matrice formée par les coordonnées écrites en colonnes des vecteurs (e'_1, \dots, e'_n) exprimés dans la base \mathcal{B} .

Écrire une matrice de passage

Pour écrire la matrice de passage de la base $\mathcal{B} = (e_1, \dots, e_n)$ à la base $\mathcal{C} = (e'_1, \dots, e'_n)$ on écrit en colonnes les coordonnées des vecteurs (e'_1, \dots, e'_n) que l'on a exprimés dans la base \mathcal{B} .

$$P_{\mathcal{B}\mathcal{C}} = \begin{pmatrix} \begin{matrix} e'_1 \\ \downarrow \\ a_{11} \\ a_{21} \\ \vdots \\ \vdots \\ a_{n1} \end{matrix} & \begin{matrix} e'_2 \\ \downarrow \\ a_{12} \\ a_{22} \\ \vdots \\ \vdots \\ a_{n2} \end{matrix} & \cdots & \begin{matrix} e'_n \\ \downarrow \\ a_{1n} \\ a_{2n} \\ \vdots \\ \vdots \\ a_{nn} \end{matrix} \end{pmatrix} \begin{matrix} e_1 \\ e_2 \\ \vdots \\ \vdots \\ e_n \end{matrix}$$

Illustration

On note $\mathcal{B} = ((1, 0, 0), (0, 1, 0), (0, 0, 1))$ la base canonique de \mathbb{R}^3 .

On admet que la famille $\mathcal{C} = ((1, 1, 1), (1, -1, 0), (1, 0, -1))$ est une base de \mathbb{R}^3 .

La matrice de passage de \mathcal{B} à \mathcal{C} est alors $P_{\mathcal{B}\mathcal{C}} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & -1 & 0 \\ 1 & 0 & -1 \end{pmatrix}$.

□

Théorème 1 – Caractère inversible

(1). La matrice de l'application identité $\text{Id}_E : \begin{matrix} E & \longrightarrow & E \\ x & \longmapsto & x \end{matrix}$ dans les bases \mathcal{C} et \mathcal{B} est la matrice de passage $P_{\mathcal{B}\mathcal{C}}$.

(2). La matrice de passage $P_{\mathcal{B}\mathcal{C}}$ de la base \mathcal{B} à la base \mathcal{C} est inversible et on a : $(P_{\mathcal{B}\mathcal{C}})^{-1} = P_{\mathcal{C}\mathcal{B}}$.

□

Éléments de preuve:

- (1). La matrice de Id_E dans les bases \mathcal{C} et \mathcal{B} se construit en déterminant les images par Id_E des vecteurs (e'_1, \dots, e'_n) de la base \mathcal{C} que l'on exprime ensuite en fonction des vecteurs (e_1, \dots, e_n) de la base \mathcal{B} .
- (2). Puisque $P_{\mathcal{B}\mathcal{C}}$ est la matrice de l'application identité de E qui est bijective, par théorème, la matrice $P_{\mathcal{B}\mathcal{C}}$ est inversible.

Proposition 1 – Formule de changement de base - Vecteur

Soit $x \in E$, dont on note $X_{\mathcal{B}} = \text{Mat}_{\mathcal{B}}(x)$ et $X_{\mathcal{C}} = \text{Mat}_{\mathcal{C}}(x)$ ses représentations matricielles dans les bases \mathcal{B} et \mathcal{C} .

Alors : $\underbrace{X_{\mathcal{B}}}_{\substack{\text{Coordonnées dans} \\ \text{l'ancienne base}}} = P_{\mathcal{B}\mathcal{C}} \times \underbrace{X_{\mathcal{C}}}_{\substack{\text{Coordonnées dans} \\ \text{la nouvelle base}}}$

En d'autres termes $P_{\mathcal{B}\mathcal{C}}$ permet d'aller de la nouvelle base à l'ancienne base.

□

3. Formule changement de base pour les endomorphismes

Théorème 2 – Changement de base pour les endomorphismes

Soit f un endomorphisme de E où l'on note $A = \text{Mat}_{\mathcal{B}}(f)$ et $B = \text{Mat}_{\mathcal{C}}(f)$. On a alors : $B = (P_{\mathcal{B}\mathcal{C}})^{-1} \times A \times P_{\mathcal{B}\mathcal{C}}$

Version simplifiée des formules de changement de base

On note simplement $P = P_{\mathcal{B}\mathcal{C}}$ la matrice de passage de \mathcal{B} à \mathcal{C} :

(1). En notant $X = X_{\mathcal{B}}$ et $X' = X_{\mathcal{C}}$ les matrices de $x \in E$ dans les bases \mathcal{B} et \mathcal{C} , on a $X = PX'$.

(2). En notant $A = \text{Mat}_{\mathcal{B}}(f)$ et $A' = \text{Mat}_{\mathcal{C}}(f)$ les matrices de $f \in \mathcal{L}(E)$ dans les bases \mathcal{B} et \mathcal{C} , on a $B = P^{-1}AP$. □

Éléments de preuve:

$$\begin{array}{ccc}
 (E, \mathcal{B}) & \xrightarrow{\text{Mat}_{\mathcal{B}\mathcal{B}}(f)} & (E, \mathcal{B}) \\
 \text{Mat}_{\mathcal{B}\mathcal{C}}(\text{Id}_E) \downarrow & & \uparrow \text{Mat}_{\mathcal{C}\mathcal{B}}(\text{Id}_E) \\
 (E, \mathcal{C}) & \xrightarrow{\text{Mat}_{\mathcal{C}\mathcal{C}}(f)} & (E, \mathcal{C})
 \end{array}$$

En interprétant matriciellement cette composition :

$$\text{Mat}_{\mathcal{B}\mathcal{C}}(f) = \underbrace{\text{Mat}_{\mathcal{C}\mathcal{B}}(\text{Id}_E)}_{P_{\mathcal{B}\mathcal{C}}} \times \text{Mat}_{\mathcal{C}\mathcal{C}}(f) \times \underbrace{\text{Mat}_{\mathcal{B}\mathcal{C}}(\text{Id}_E)}_{P_{\mathcal{C}\mathcal{B}} = (P_{\mathcal{B}\mathcal{C}})^{-1}}$$

qui donnera $A = P_{\mathcal{B}\mathcal{C}} \times B \times (P_{\mathcal{B}\mathcal{C}})^{-1}$
 Puis finalement $B = (P_{\mathcal{B}\mathcal{C}})^{-1} \times A \times P_{\mathcal{B}\mathcal{C}}$.

Autre justification :

Pour deux vecteurs x et y de E , on a : $\begin{cases} X_{\mathcal{B}} = P_{\mathcal{B}\mathcal{C}} \times X_{\mathcal{C}} \\ Y_{\mathcal{B}} = P_{\mathcal{B}\mathcal{C}} \times Y_{\mathcal{C}} \end{cases}$

Or on a : $(y = u(x)) \Leftrightarrow (Y_{\mathcal{B}} = A \times X_{\mathcal{B}})$.

On en déduit alors la relation :

$$P_{\mathcal{B}\mathcal{C}} \times Y_{\mathcal{C}} = A \times P_{\mathcal{B}\mathcal{C}} \times X_{\mathcal{C}}$$

Ainsi : $(y = u(x)) \Leftrightarrow \left(Y_{\mathcal{C}} = \underbrace{(P_{\mathcal{B}\mathcal{C}})^{-1} \times A \times P_{\mathcal{B}\mathcal{C}}}_{\text{Mat}_{\mathcal{C}}(f)} \times X_{\mathcal{C}} \right)$.

Application [4719] | 1 | Changement de base pour un endomorphisme de $\mathbb{R}_2[x]$

Soit f l'endomorphisme de $\mathbb{R}_2[x]$ défini par :

$$f : \begin{cases} \mathbb{R}_2[x] & \longrightarrow & \mathbb{R}_2[x] \\ ax^2 + bx + c & \longmapsto & (3c - b + a) + (2c + a)x + ax^2 \end{cases}$$

On rappelle que la base canonique de $\mathbb{R}_2[x]$ est $\mathcal{B} = (1, x, x^2)$.

- (1). Montrer que la famille $\mathcal{C} = (1 + x - x^2, x + x^2, 1 + x)$ est une base de $\mathbb{R}_2[X]$.
- (2). Déterminer la matrice de passage de \mathcal{B} à \mathcal{C} .
- (3). En déduire la matrice de f dans la base \mathcal{C} .

□