

Exercice [4907] | 1 | Endomorphisme de \mathbb{R}^3

Soit $v = (v_1, v_2, v_3) \in \mathbb{R}^3$ un vecteur de \mathbb{R}^3 vérifiant $v_1 + v_2 + v_3 = 1$.
On considère l'application :

$$\Phi : \begin{cases} \mathbb{R}^3 & \longrightarrow \mathbb{R}^3 \\ x = (x_1, x_2, x_3) & \longmapsto \Phi(x) = x - (x_1 + x_2 + x_3)v \end{cases}$$

- (1). Montrer que Φ est un endomorphisme de \mathbb{R}^3 .
- (2). Calculer $\Phi(v)$. Qu'en déduire pour Φ ?
- (3). On suppose dans cette question que $v = (1, 1, -1)$.
 - (a). Déterminer une base du noyau de Φ , et déterminer alors le rang de Φ .
 - (b). Étudier la liberté de la famille $\mathcal{F} = \{f(e_1), f(e_2), f(e_3)\}$ où $\mathcal{B} = (e_1, e_2, e_3)$ est la base canonique de \mathbb{R}^3 .
 - (c). En déduire une base de $\text{Im}(\Phi)$.

Pistes de réflexion

- (1). On montrera le caractère linéaire de Φ en s'assurant que l'image d'une combinaison linéaire de vecteurs de l'ensemble de départ est la combinaison linéaire de leurs images.
- (2). On pensera à exploiter le fait que $v_1 + v_2 + v_3 = 1$.
- (3). (a). On traduira l'appartenance d'un vecteur $x = (x_1, x_2, x_3)$ quelconque de \mathbb{R}^3 au noyau sous forme d'un système d'équations qui permettra d'obtenir une base du noyau de Φ . Le rang de Φ s'obtiendra par le théorème du rang.
- (b). La famille \mathcal{F} est une famille de 3 vecteurs dans un espace de dimension 2...
- (c). On exploitera une relation de dépendance évidente dans les vecteurs de \mathcal{F} pour donner une base de $\text{Im}(\Phi)$.

Éléments de correction

(1). Par théorème :

$$\left(\begin{array}{l} \Phi \text{ est une application} \\ \text{linéaire de } \mathbb{R}^3 \text{ dans } \mathbb{R}^3 \end{array} \right) \Leftrightarrow \left(\begin{array}{l} \forall (x, y) \in \mathbb{R}^3 \times \mathbb{R}^3, \forall \lambda \in \mathbb{R}, \\ \Phi(\lambda x + y) = \lambda \Phi(x) + \Phi(y) \end{array} \right)$$

$$\text{Soient } \begin{cases} x = (x_1, x_2, x_3) \in \mathbb{R}^3 \\ y = (y_1, y_2, y_3) \in \mathbb{R}^3 \\ \lambda \in \mathbb{R} \end{cases} \text{ et posons } z = \lambda x + y.$$

$$\text{En notant } z = (z_1, z_2, z_3) \text{ on a par construction que : } \begin{cases} z_1 = \lambda x_1 + x_2 \\ z_2 = \lambda y_1 + y_2 \\ z_3 = \lambda z_1 + z_2 \end{cases}$$

Montrons que $\Phi(z) = \lambda \Phi(x) + \Phi(y)$.

Par définition de Φ , on a :

$$\begin{aligned} \Phi(z) &= z - (z_1 + z_2 + z_3)v \\ &= \lambda x + y - (\lambda x_1 + y_1 + \lambda x_2 + y_2 + \lambda x_3 + y_3)v \\ &= \lambda x + y - (\lambda x_1 + \lambda x_2 + \lambda x_3)v - (y_1 + y_2 + y_3)v \\ &= \lambda x + y - (\lambda x_1 + \lambda x_2 + \lambda x_3)v - \underbrace{(y_1 + y_2 + y_3)v}_{=\Phi(y)} \\ &= \lambda \underbrace{(x - (x_1 + x_2 + x_3)v)}_{=\Phi(x)} + \Phi(y) \\ &= \lambda \Phi(x) + \Phi(y) \end{aligned}$$

Ainsi, Φ est bien une application linéaire de \mathbb{R}^3 dans \mathbb{R}^3 .

$$\begin{aligned} \text{(2). Un calcul direct donne que : } \Phi(v) &= v - \underbrace{(v_1 + v_2 + v_3)v}_{=1} \\ &= v - v \\ &= \vec{0} \end{aligned}$$

et par suite $\Phi(v) = \vec{0}$ ce qui par définition donne que $v \in \text{Ker}(\Phi)$.

$$\text{(3). (a). Par définition : } (x \in \text{Ker}(\Phi)) \Leftrightarrow (\Phi(x) = \vec{0}).$$

Ainsi, on a :

$$\begin{aligned} &(x = (x_1, x_2, x_3) \in \text{Ker}(\Phi)) \\ \Leftrightarrow &(\Phi(x) = \vec{0}) \\ \Leftrightarrow &(x - (x_1 + x_2 + x_3)v = \vec{0}) \\ \Leftrightarrow &((x_1, x_2, x_3) - (x_1 + x_2 + x_3)(1, 1, -1) = \vec{0}) \\ \Leftrightarrow &((x_1, x_2, x_3) - (x_1 + x_2 + x_3, x_1 + x_2 + x_3, -(x_1 + x_2 + x_3)) = \vec{0}) \\ \Leftrightarrow &((x_1, x_2, x_3) - (x_1 + x_2 + x_3, x_1 + x_2 + x_3, -x_1 - x_2 - x_3) = \vec{0}) \\ \Leftrightarrow &((x_1 - (x_1 + x_2 + x_3), x_2 - (x_1 + x_2 + x_3), x_3 - (-x_1 - x_2 - x_3)) = \vec{0}) \\ \Leftrightarrow &((-x_2 - x_3, -x_1 - x_3, x_1 + x_2 + 2x_3) = \vec{0}) \\ \Leftrightarrow &\begin{cases} -x_2 - x_3 = 0 \\ -x_1 - x_3 = 0 \\ x_1 + x_2 + 2x_3 = 0 \end{cases} \\ \Leftrightarrow &\left(\begin{array}{l} (x_1, x_2, x_3) \text{ est solution du système} \\ \text{de représentation matricielle} \\ \left(\begin{array}{ccc|c} 0 & -1 & -1 & 0 \\ -1 & 0 & -1 & 0 \\ 1 & 1 & 2 & 0 \end{array} \right) \end{array} \right) \end{aligned}$$

On procède alors à un échelonnement en lignes du système de représentation matricielle $\left(\begin{array}{ccc|c} 0 & -1 & -1 & 0 \\ -1 & 0 & -1 & 0 \\ 1 & 1 & 2 & 0 \end{array} \right) :$

$$\begin{array}{l}
 \left(\begin{array}{ccc|c} 0 & -1 & -1 & 0 \\ -1 & 0 & -1 & 0 \\ 1 & 1 & 2 & 0 \end{array} \right) \xrightarrow[\sim_L]{L_1 \leftrightarrow L_2} \left(\begin{array}{ccc|c} -1 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & -1 & -1 & 0 \\ 1 & 1 & 2 & 0 \end{array} \right) \\
 \xrightarrow[\sim_L]{L_3 \leftarrow L_3 + 1L_1} \left(\begin{array}{ccc|c} -1 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & -1 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 \end{array} \right) \xrightarrow[\sim_L]{L_3 \leftarrow L_3 + 1L_2} \left(\begin{array}{ccc|c} -1 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & -1 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right) \\
 \xrightarrow[\sim_L]{\begin{array}{l} L_1 \leftarrow -1L_1 \\ L_2 \leftarrow -1L_2 \end{array}} \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right)
 \end{array}$$

En notant x_1, \dots, x_3 les inconnues du système, on en déduit les relations :

$$\begin{cases} x_1 = -x_3 \\ x_2 = -x_3 \end{cases}$$

Par suite, il vient :

$$\begin{aligned}
 (X = (x_1, x_2, x_3) \in \text{Ker}(\Phi)) &\Leftrightarrow \begin{cases} x_1 = -x_3 \\ x_2 = -x_3 \end{cases} \\
 &\Leftrightarrow \begin{cases} x_1 = -x_3 \\ x_2 = -x_3 \\ x_3 = x_3 \end{cases} \\
 &\Leftrightarrow (X \in \text{Vect}((-1, -1, 1)))
 \end{aligned}$$

Ainsi, on a : $\text{Ker}(\Phi) = \text{Vect}((-1, -1, 1))$.

Il est clair alors que $\text{Ker}(\Phi)$ est une droite vectorielle, donc $\dim(\text{Ker}(\Phi)) = 1$.

Par ailleurs, d'après le théorème du rang, on a :

$$\underbrace{\dim(\mathbb{R}^3)}_{=3} = \underbrace{\dim(\text{Ker}(\Phi))}_{=1} + \text{rg}(-\Phi)$$

donc $\text{rg}(\Phi) = 2$.

(b). Un calcul direct donne que :

$$\begin{aligned}
 \Phi(e_1) &= (1, 0, 0) - (1 + 0 + 0)(1, 1, -1) \\
 &= (1, 0, 0) - (1, 1, -1) \\
 &= (0, -1, 1)
 \end{aligned}$$

De même :

$$\begin{aligned}
 \Phi(e_2) &= (0, 1, 0) - (0 + 1 + 0)(1, 1, -1) \\
 &= (0, 1, 0) - (1, 1, -1) \\
 &= (-1, 0, 1)
 \end{aligned}$$

et pour terminer :

$$\begin{aligned}
 \Phi(e_3) &= (0, 0, 1) - (0 + 0 + 1)(1, 1, -1) \\
 &= (0, 0, 1) - (1, 1, -1) \\
 &= (-1, -1, 2)
 \end{aligned}$$

Par définition, $\dim(\text{Im}(f)) = \text{rg}(f)$, donc $\text{Im}(f)$ est de dimension 2.

La famille \mathcal{F} est donc une famille de 3 vecteurs de $\text{Im}(f)$ qui est de dimension 2.

Donc par théorème, la famille \mathcal{F} ne peut pas être libre.

(c). On remarque tout d'abord que $\Phi(e_3) = \Phi(e_1) + \Phi(e_2)$.

Par ailleurs, par théorème, \mathcal{F} est une famille génératrice de $\text{Im}(\Phi)$. On a donc :

$$\begin{aligned}
 \text{Im}(\Phi) &= \text{Vect}(\Phi(e_1), \Phi(e_2), \Phi(e_3)) \\
 &= \text{Vect}(\Phi(e_1), \Phi(e_2))
 \end{aligned}$$

Par suite, la famille $\{\Phi(e_1), \Phi(e_2)\}$ est une famille génératrice de 2 vecteurs non nuls de $\text{Im}(f)$ qui est un espace de dimension 2, donc par théorème, la famille $\{\Phi(e_1), \Phi(e_2)\}$ est une base de $\text{Im}(f)$.