

1. (a) Déterminer la matrice qui représente dans la base canonique de \mathbb{R}^3 la projection f sur le plan π d'équation $x + 2y + 3z = 0$ parallèlement à la droite D d'équation $\frac{x}{3} = \frac{y}{2} = z$
- (b) Ecrire la matrice A' de f dans la base $\{v_1, v_2, v_3\}$ où $\{v_1, v_2\}$ est une base de π et v_3 est une base de D . En déduire la matrice de f trouvée dans la partie a.

2. Dans \mathbb{R}^n On appelle longueur du vecteur $v = \begin{pmatrix} a_1 \\ \vdots \\ a_n \end{pmatrix}$ le scalaire

$$\|v\| = \sqrt{a_1^2 + \dots + a_n^2}$$

Montrer que les rotations de centre O dans le plan \mathbb{R}^2 conservent la longueur des vecteurs, la rotation étant définie par la matrice

$$\begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix}$$

3. Soit A une matrice carrée d'ordre n On appelle trace de A

$$tr(A) = a_{11} + a_{22} + \dots + a_{nn}$$

- (a) Montrer que l'application

$$tr : M_n(\mathbb{R}) \longrightarrow \mathbb{R}$$

est une forme linéaire

- (b) Montrer que $tr(AB) = tr(BA)$. En déduire que deux matrices semblables ont même trace
- (c) Montrer que l'on ne peut pas trouver de matrices A, B dans $M_n(\mathbb{C})$ telles que

$$AB - BA = I$$

4. Soit l'application

$$\begin{aligned} f : \mathbb{R}_2[x] &\longrightarrow \mathbb{R}[x] \\ P &\longrightarrow (ax + 1)P + (bx^2 + c)P' \end{aligned}$$

Quelles relations doivent vérifier a, b et c pour que f soit un endomorphisme de $\mathbb{R}_2[x]$? Déterminer dans ce cas le rang de f

5. Soit l'homomorphisme d'e.v.

$$\begin{aligned} f : \mathbb{R}^4 &\longrightarrow \mathbb{R}^3 \\ (x, y, z, t) &\longrightarrow (x - y + z + t, x + 2z - t, x + y + 3z - 3t) \end{aligned}$$

Déterminer une base de $\text{Ker } f$ et une base de $\text{Im } f$

6. Soit la matrice $M = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 0 & 3 \end{pmatrix}$ et f l'application associée à M définie par

$$\begin{aligned} f : M_2(\mathbb{R}) &\longrightarrow M_2(\mathbb{R}) \\ A &\longrightarrow AM - MA \end{aligned}$$

- (a) Vérifier que f est un endomorphisme d'e.v.
 (b) Déterminer une base de $\text{Ker } f$ et une base de $\text{Im } f$
-

7. Soit

$$\begin{aligned} \varphi : \mathbb{R}_n[x] &\longrightarrow \mathbb{R}^{n+1} \\ P &\longrightarrow (P(0), P(1), \dots, P(n)) \end{aligned}$$

Montrer que φ est un isomorphisme d'e.v.

8. Soit E un e.v. On appelle projecteur un endomorphisme P de E telque $P^2 = P$. Montrer que si P est un projecteur alors $E = \text{Ker } P \oplus \text{Im } P$
-

9. (a) Soit E l'espace vectoriel des applications continues de $[0, 1]$ dans \mathbb{R} . Montrer que l'application:

$$\begin{aligned} \psi : E &\longrightarrow E \\ f &\longrightarrow F \end{aligned}$$

où $F(x) = \int_0^x f(t)dt$ est un endomorphisme de E .

- (b) Soit $f_0 \in E$ fixé. Montrer que l'application:

$$\begin{aligned} \varphi : E &\longrightarrow \mathbb{R} \\ f &\longrightarrow \int_0^1 f_0(t)f(t)dt \end{aligned}$$

est une forme linéaire sur E

- (c) Montrer que l'application:

$$\begin{aligned} \delta : E &\longrightarrow \mathbb{R} \\ f &\longrightarrow f(0) \end{aligned}$$

est une forme linéaire sur E (elle est appelée **fonctionnelle de Dirac**)

10. Soit f une application linéaire bijective de E dans F (c'est -à-dire un isomorphisme). Montrer que f^{-1} est une application linéaire
-

11. Soit $h \in \mathbb{R}$ et:

$$\begin{aligned} \varphi_h : \mathbb{R}_n[x] &\longrightarrow \mathbb{R}_n[x] \\ P &\longrightarrow Q \end{aligned} \quad \text{avec } Q(x) = P(x+h)$$

Montrer que φ_h est un isomorphisme

12. Soit $f \in \text{End}(\mathbb{R}^3)$ tel que $f^2 = 0$.

- (a) Montrer que $\text{Im } f \subset \text{Ker } f$
 (b) En déduire qu'il existe $v \in \mathbb{R}^3$ et $g \in L(\mathbb{R}^3, \mathbb{R})$ tels que, pour tout $x \in \mathbb{R}^3$, $f(x) = g(x).v$
 (Ind. Utiliser le théorème de la dimension pour montrer que $\text{rg } f \leq 1$)

13. Soit f l'endomorphisme de \mathbb{R}^3 qui dans la base canonique est représentée par la matrice:

$$A = \begin{pmatrix} -2 & 3 & 1 \\ 5 & 1 & 0 \\ 4 & 11 & 3 \end{pmatrix}$$

Déterminer une base de $\ker f$, une base de $\operatorname{Im} f$ et l'équation de $\operatorname{Im} f$

14. (a) Existe-t-il des applications linéaires $f : \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}^3$ telles que $\ker f$ soit engendré par le vecteur $v = (1, 1, 0, -1)$ et $\operatorname{Im} f$ soit le plan d'équation $x + y - z = 0$?
- (b) Déterminer la forme générale des matrices qui représentent dans les bases canoniques de \mathbb{R}^4 et de \mathbb{R}^3 les applications linéaires $f : \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}^3$ pour lesquelles $\ker f = [v_1, v_2]$ avec $v_1 = (1, 1, 0, -1)$, $v_2 = (0, 1, -1, 0)$ et $\operatorname{Im} f$ soit le plan π d'équation $x + y - z = 0$
-