

Tous les calculs, présentés avec soin, doivent figurer sur les feuilles de solutions.

Tous les résultats seront justifiés, soit par calcul, soit par un commentaire.

### Exercice 1

Relativement à une base  $(\vec{e}_1, \vec{e}_2)$  une application linéaire  $f$  est donnée par la

matrice  $A = \begin{pmatrix} a & -4 \\ 1 & -3 \end{pmatrix}$ .

- a) Pour quelle(s) valeur(s) du paramètre  $a$  l'application  $f$  n'est pas inversible ?
- b) On pose  $a = 2$ .
- c) Calculer les valeurs et les vecteurs propres de  $f$ .
- d) Interpréter géométriquement l'application  $f$ .
- e) Trouver l'image par  $f$  d'une droite d'équation  $d : x + 3y - 6 = 0$ .

*Avant de faire les calculs, réfléchissez :*

*Les images de deux vecteurs perpendiculaires sont-ils perpendiculaires ?*

### Exercice 2

Relativement à une base orthonormée de l'espace, on considère une application

linéaire  $f$  donnée par la matrice  $M = \begin{pmatrix} a & b & a \\ a & a & b \\ b & a & a \end{pmatrix}$   $a$  et  $b$  désignant des constantes.

- 1) Montrer que  $\vec{r} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$  est un vecteur propre de  $f$  et donner la valeur propre correspondante.

- 2) Soit  $S$  le sous-espace des vecteurs  $\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$  tels que  $x + y + z = 0$ .

- a) Choisir dans  $S$  deux vecteurs linéairement indépendants  $\vec{s}$  et  $\vec{t}$ .
- b) Calculer leur image  $f(\vec{s})$  et  $f(\vec{t})$ .
- c) Montrer que  $S$  est globalement invariant par  $f$ .

**Tourner la feuille !**

### Exercice 3

Dans  $V_3$  muni d'une base orthonormée  $\mathcal{B} = (\vec{u}_1, \vec{u}_2, \vec{u}_3)$ , on considère les

vecteurs  $\vec{a} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}$  et  $\vec{b} = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}$  ainsi que l'application linéaire  $f$  donnée par

la matrice  $F = \begin{pmatrix} 2 & -1 & 1 \\ -1 & 2 & 1 \\ 1 & 1 & 2 \end{pmatrix}$ .

- a) Déterminer les images par  $f$  des vecteurs  $\vec{a}, \vec{b}$  et  $\vec{c} = \vec{a} \wedge \vec{b}$ .
- b) Donner les valeurs et les vecteurs propres de  $f$ .
- c) Donner la matrice  $F'$  de  $f$  dans la base  $\mathcal{B}' = (\vec{a}, \vec{b}, \vec{c})$ .
- d) Interpréter géométriquement l'application linéaire  $f$ .
- e) Décrire avec précision l'image par  $f$  de la sphère unité  $s: x^2 + y^2 + z^2 = 1$ .

### Exercice 4

Dans l'espace muni d'une base standard, une transformation orthogonale  $f$  est donnée par sa matrice

$$A = \begin{pmatrix} \frac{1}{2} & a & 0 \\ a & -\frac{1}{2} & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

- a) Pour quelles valeurs de  $a$  la matrice  $A$  est-elle orthogonale ?

b) On pose  $G = \begin{pmatrix} \frac{1}{2} & \frac{\sqrt{3}}{2} & 0 \\ \frac{\sqrt{3}}{2} & -\frac{1}{2} & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} \frac{1}{2} & -\frac{\sqrt{3}}{2} & 0 \\ -\frac{\sqrt{3}}{2} & -\frac{1}{2} & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$ .

Expliquer pourquoi  $G$  décrit une rotation. Déterminer l'axe et l'angle de cette rotation.

**Bon travail !**

**Owocnej pracy !**