

Pas de titre

Alain Soyeur¹, Emmanuel Vieillard-Baron², and François Capaces³

¹Enseignant en CPGE, Lycée Pierre de Fermat, Toulouse

²Enseignant en CPGE, Lycée Kléber, Strasbourg

³, ,

22 septembre 2021

Exercice 0.1 ★ Pas de titre

Soit $E = \mathbb{R}^3$, $\varepsilon_1 = (0, 0, 1)$, $\varepsilon_2 = (1, 1, 1)$ et $\varepsilon_3 = (0, 1, 1)$. On pose : $F = \text{Vect}(\varepsilon_1, \varepsilon_2)$ et $G = \text{Vect}(\varepsilon_3)$.

1. Prouver que $\varepsilon = (\varepsilon_1, \varepsilon_2, \varepsilon_3)$ est une base de E et en déduire que $E = F \oplus G$.
2. Déterminer la matrice dans la base canonique e de E de la projection p sur F parallèlement à G .
3. En déduire, dans la base canonique de E , la matrice de la symétrie s par rapport à F parallèlement à G et la matrice de la projection p' sur G parallèlement à F .

Solution :

1. Comme la matrice $\text{Mat}_e(\varepsilon) = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}$ est inversible, la famille ε est une base de \mathbb{R}^3 .

Comme $(\varepsilon_1, \varepsilon_2)$ est une base de F et que (ε_3) est une base de G , on en déduit que $E = F \oplus G$.

2. On sait que $\text{Mat}_e(p) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$ donc grâce aux formules de changement de

base $\text{Mat}_e(p) = P_{e \rightarrow \varepsilon} \text{Mat}_\varepsilon(p) P_{\varepsilon \rightarrow e}$ avec $P_{e \rightarrow \varepsilon} = \text{Mat}_e(\varepsilon)$ et $P_{\varepsilon \rightarrow e} = (P_{e \rightarrow \varepsilon})^{-1} = \begin{pmatrix} 0 & -1 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \\ -1 & 1 & 0 \end{pmatrix}$. On effectue les calculs et on trouve $\text{Mat}_e(p) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 1 & -1 & 1 \end{pmatrix}$

3. On sait que $s = 2p - \text{id}_E$ et que $p + p' = \text{id}_E$ donc $\text{Mat}_e(s) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 2 & -1 & 0 \\ 2 & -2 & 1 \end{pmatrix}$ et $\text{Mat}_e(p') =$

$$\begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ -1 & 1 & 0 \\ -1 & 1 & 0 \end{pmatrix}.$$

Références