

S.7. Dans la base $(1; x; x^2)$,

77

$$P = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \quad Q = \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \\ 2 \end{pmatrix} \text{ et } R = \begin{pmatrix} 4 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix}.$$

$$\text{Soit } A = \begin{pmatrix} 2 & 3 & 4 \\ 1 & 2 & 2 \\ 1 & 2 & 3 \end{pmatrix}, \text{ On a } \text{rg} A = \text{rg}(P; Q; R).$$

On a div.

$$\det A = \begin{vmatrix} 2 & 3 & 4 \\ 1 & 2 & 2 \\ 1 & 2 & 3 \end{vmatrix} \stackrel{\substack{\downarrow \\ 3+3}}{=} (-1) \times 1 \times \begin{vmatrix} 2 & 3 \\ 1 & 2 \end{vmatrix} = 1.$$

$L_3 \leftarrow L_3 - L_2$

Donc A est inversible et $\text{rg} A = 3$. Donc $(P; Q; R)$ est de rang 3 donc génératrice de $\mathbb{R}_2[x]$ car $\dim(\mathbb{R}_2[x]) = 3$. C'est une base de $\mathbb{R}_3[x]$.

Rappel : * Soit E et F deux K -e.v. de dimension finie n et p , respectivement,

Soit $f: E \rightarrow F$ une appl. liné. Soit $B_E = (e_1; \dots; e_n)$ une base de E et $B_F = (f_1; \dots; f_p)$.

La matrice de f relativement aux bases B_E et B_F est

$$M_{B_E; B_F}(f) = \begin{pmatrix} f(e_1) & \dots & f(e_n) \\ \vdots & & \vdots \\ \delta_1 & & \delta_p \end{pmatrix}$$

dont, pour $1 \leq j \leq n$, la colonne j est constituée des coordonnées de $f(e_j)$ dans la base B_F .

* Le produit de matrices a été choisi de sorte que, pour $f: E \rightarrow F$ et $g: F \rightarrow G$ liné.

B base de E , B' base de F et B'' base de G ,

$$M_{B; B''}(g \circ f) = M_{B'; B''}(g) \cdot M_{B; B'}(f).$$

* Pour B, \tilde{B} deux bases de E , la matrice de passage de B à \tilde{B} est la matrice de l'appl. liné. $id_E: E \rightarrow E$ (rel. aux bases B et \tilde{B}):

$$P_{B; \tilde{B}} = M_{\tilde{B}; B}(id_E) \text{ et } P_{\tilde{B}; B} = (P_{B; \tilde{B}})^{-1}.$$

Changement de coordonnées : Soit $(x_1; \dots; x_n)$ et $(\tilde{x}_1; \dots; \tilde{x}_n)$ les coordonnées de $x \in E$ dans les bases B et \tilde{B} respectivement.

Alors $\begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} = P_{B, \tilde{B}} \begin{pmatrix} \tilde{x}_1 \\ \vdots \\ \tilde{x}_n \end{pmatrix}$

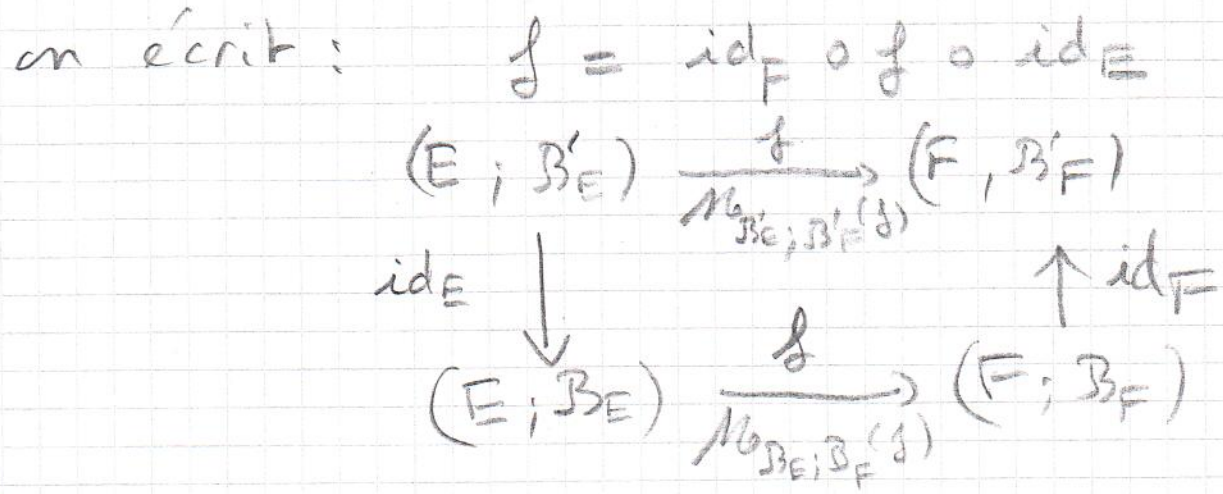
Pour s'en souvenir et éviter d'écrire $\begin{pmatrix} \tilde{x}_1 \\ \vdots \\ \tilde{x}_n \end{pmatrix} = P_{B, \tilde{B}} \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$ on peut considérer $x = \tilde{e}_1$. On a

$\begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}$ et $P_{B, \tilde{B}} \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}$ donne la 1^{ère} colonne

de $P_{B, \tilde{B}}$ qui est bien constituée des coord. de \tilde{e}_1 dans B .

* Soit $f: E \rightarrow F$ liné.
 $B_E \quad B_F$
 $B'_E \quad B'_F$

Pour se souvenir de la formule de changement de base entre $M_{B_E, B_F}(f)$ et $M_{B'_E, B'_F}(f)$



Donc

$$\begin{aligned} M_{B'_E, B'_F}(f) &= M_{B'_F, B'_F}(id_F) \cdot M_{B_E, B_F}(f) \cdot M_{B'_E, B_E}(id_E) \\ &= P_{B'_F, B'_F} \cdot M_{B_E, B_F}(f) \cdot P_{B'_E, B_E} \\ &= (P_{B'_F, B'_F})^{-1} \cdot M_{B_E, B_F}(f) \cdot P_{B'_E, B_E} \end{aligned}$$