

Eq de T?

$$\vec{OM} = (\cos \theta, \sin \theta)$$

Un vecteur \perp à \vec{OM} est $\vec{u} = \begin{pmatrix} -\sin \theta \\ \cos \theta \end{pmatrix}$

la pente de T vaut $a = \frac{y_{\vec{u}}}{x_{\vec{u}}} = \frac{\cos \theta}{-\sin \theta}$

$$y = \frac{\cos \theta}{-\sin \theta} x + b$$

T passe par M, donc $y_M = \frac{\cos \theta}{-\sin \theta} x_M + b$

$$\sin \theta = \frac{\cos \theta}{-\sin \theta} \cdot \cos \theta + b$$

$$b = \sin \theta + \frac{\cos^2 \theta}{\sin \theta} = \frac{\sin^2 \theta + \cos^2 \theta}{\sin \theta} = \frac{1}{\sin \theta}$$

$$y = \frac{\cos \theta}{-\sin \theta} x + \frac{1}{\sin \theta}$$

$$y \sin \theta = -\cos \theta x + 1$$

2^e méthode: $\vec{OM}(\cos\theta, \sin\theta)$ est \perp à T

donc T passe par $\cos\theta x + \sin\theta y = c$

T passe par M, donc $\cos^2\theta + \sin^2\theta = c = 1$

$$T : \cos\theta x + \sin\theta y = 1$$

② D est \parallel à (OM) et passe par B

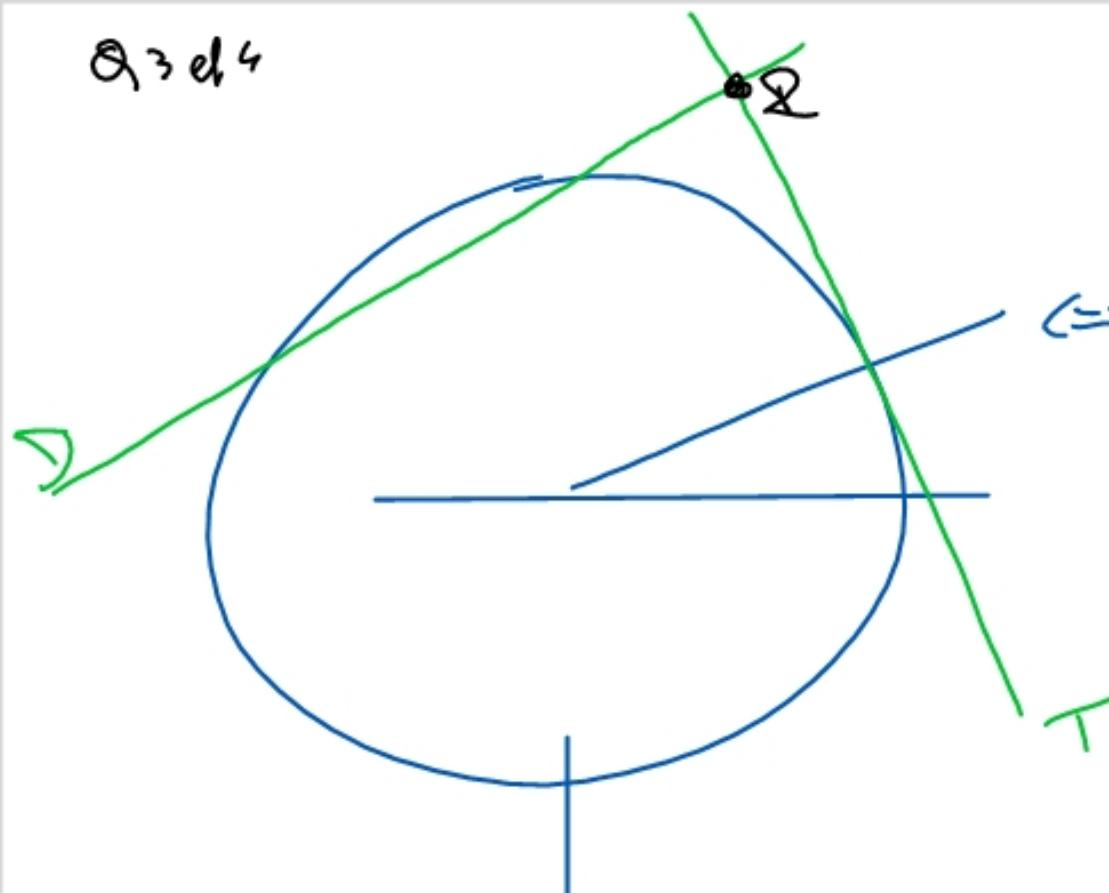
on met du \downarrow D et $\vec{OM} = (\cos\theta, \sin\theta)$ pente = $\frac{\sin\theta}{\cos\theta}$

$$D: y = \frac{\sin\theta}{\cos\theta}x + b$$

D passe par B(0,1) $1 = \frac{\sin\theta}{\cos\theta}0 + b \Rightarrow b = 1$

$$\cos\theta y = \sin\theta x + 1$$

Q3 et 4



$$\begin{cases} x \cos \theta + y \sin \theta = 1 \\ -x \sin \theta + y \cos \theta = 0 \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{matrix} x \sin \theta \\ x \cos \theta \end{matrix} \begin{cases} x \cos^2 \theta + y \sin^2 \theta = 1 \cos^2 \theta \\ -x \cos \sin \theta + y \cos^2 \theta = \cos^2 \theta \end{cases}$$

$$l_1 + l_2 : \boxed{y_p = \sin \theta + \cos^2 \theta} \quad ①$$

$$: \boxed{x_p = \cos \theta - \cos \sin \theta} \quad ②$$

Qd $\theta=0$: $\begin{cases} x = 1 \\ y = 1 \end{cases}$ les formules ① et ② conviennent encore

Qd $\theta=\frac{\pi}{2}$ $\begin{cases} y = 1 \\ x = 0 \end{cases}$ les formules ① et ② marchent encore.

$$\mathcal{Q} = (\cos \theta - \cos \sin \theta; \sin \theta + \cos^2 \theta)$$

Applications linéaires de \mathbb{R}^P dans \mathbb{R}^q

I Généralités

Def: les applications linéaires de \mathbb{R}^P dans \mathbb{R}^q sont telles que :

$$\forall \vec{u} \in \mathbb{R}^P, \forall \vec{v} \in \mathbb{R}^P, \forall (a, b) \in \mathbb{R}^2$$

$$f(a\vec{u} + b\vec{v}) = af(\vec{u}) + bf(\vec{v})$$

Elles ont la forme suivante :

$$f(x_1, x_2, \dots, x_p) = \underbrace{\left(\alpha_{1,1}x_1 + \alpha_{1,2}x_2 + \dots + \alpha_{1,p}x_p; \alpha_{2,1}x_1 + \underbrace{\alpha_{2,2}x_2 + \dots + \alpha_{2,p}x_p; \dots}_{\text{2ème}} \right)}_{\text{1ère coord}}$$
$$\underbrace{\alpha_{q,1}x_1 + \alpha_{q,2}x_2 + \dots + \alpha_{q,p}x_p}_{\text{dernière coordonnée}}$$

ex1: $f \mid \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ Montrer que f est linéaire

$$(x,y) \mapsto (2x+3y; x-5y)$$

Il nous faut montrer que $f(a\vec{u} + b\vec{v}) = af(\vec{u}) + bf(\vec{v})$ pour tous $a, b \in \mathbb{R}$

$$\begin{aligned} f(a\vec{u} + b\vec{v}) &= f(ax, ay) + (bx', by') = f(2ax + bx'; ay + by') \\ &= (2(ax + bx') + 3(ay + by'); (ax + bx') - 5(ay + by')) \\ &= (2ax + 2bx' + 3ay + 3by'; ax + bx' - 5ay - 5by') \\ &= (2ax + 3ay; ax - 5ay) + (2bx' + 3by'; bx' - 5by') \\ &= \underbrace{a(2x + 3y; x - 5y)}_{f(\vec{u})} + \underbrace{b(2x' + 3y'; x' - 5y')}_{f(\vec{v})} \end{aligned}$$

$$f(a\vec{u} + b\vec{v}) = af(\vec{u}) + bf(\vec{v})$$

donc f est linéaire

ex2: $f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^2$

$$x \mapsto (2x ; x)$$

Il existe $x, y \in \mathbb{R}$ et $(a, b) \in \mathbb{R}^2$:

$$\begin{aligned} f(ax+by) &= \dots \\ &\stackrel{?}{=} af(x) + bf(y) \end{aligned}$$

ex3: $f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$
 $x \mapsto 3x-1$ est pas linéaire

(car) $\begin{aligned} f(1+2) &= f(3) = 8 \\ f(1)+f(2) &= 2+5=7 \end{aligned} \quad \left. \right\}$

par contre $g: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$
 $x \mapsto 3x$ est linéaire

$$\underline{\text{ex 4}}: f: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R} \\ (x_1, x_2, x_3) \mapsto 2x_1 + x_2 - x_3$$

$$\underline{\text{ex 5}}: f: \mathbb{R}^5 \rightarrow \mathbb{R} \\ (x_1, x_2, x_3, x_4, x_5) \mapsto x_1 - x_3 + x_4 - 3x_5$$

$$\underline{\text{ex 6}}: f: \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}^2 \\ (x_1, x_2, x_3, x_4) \mapsto (2x_1 + x_2 - x_3 + 5x_4; x_3 - 2x_4)$$

Consequences immédiates:

$$f(\vec{0}) = \vec{0} \quad \begin{matrix} \uparrow \\ \text{dans } \mathbb{R}^P \end{matrix} \quad \begin{matrix} \uparrow \\ \text{dans } \mathbb{R}^q \end{matrix}$$

$$\begin{aligned} \text{I} \quad & f(\vec{0} + \vec{0}) = f(\vec{0}) \\ & = f(\vec{0}) + f(\vec{0}) \quad \text{car } f \text{ est linéaire} \\ \rightarrow & f(\vec{0}) + f(\vec{0}) = f(\vec{0}) \Rightarrow f(\vec{0}) = \vec{0} \quad \text{II} \end{aligned}$$

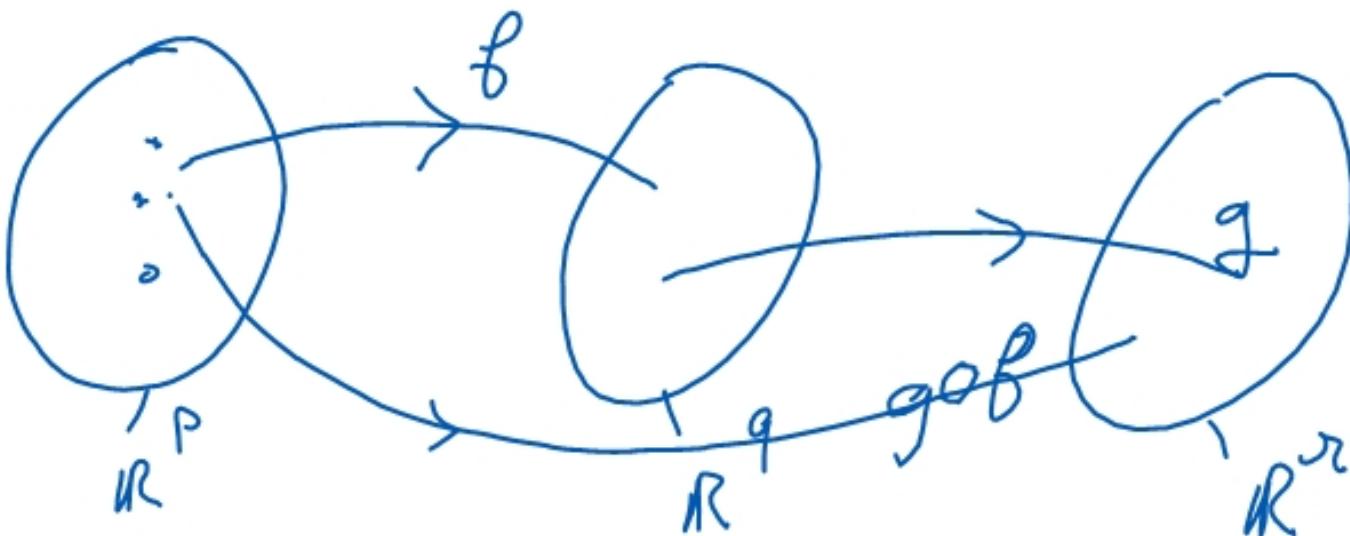
- $f(\vec{u} + \vec{v}) = f(\vec{u}) + f(\vec{v})$
- $f(\alpha \vec{u}) = \alpha f(\vec{u})$
- $f(a_1 \vec{u}_1 + a_2 \vec{u}_2 + \dots + a_n \vec{u}_n) = a_1 f(\vec{u}_1) + \dots + a_n f(\vec{u}_n)$

$$f\left(\sum_{i=1}^n a_i \vec{u}_i\right) = \sum_{i=1}^n a_i f(\vec{u}_i)$$

la composée de deux applications linéaires et linéaires

$f: R^P \rightarrow R^Q$ et $g: R^Q \rightarrow R^R$ $gof | R^P \rightarrow R^R$
 $\vec{u} \mapsto gof(\vec{u}) = g[f(\vec{u})]$

Je prends \vec{u} et $\vec{v} \in R^P$ et $a, b \in R$



$$\begin{aligned}
 gof(a\vec{u} + b\vec{v}) &= g[f(a\vec{u} + b\vec{v})] \\
 &= g[a f(\vec{u}) + b f(\vec{v})] \text{ car } f \text{ est linéaire.} \\
 &= a g[f(\vec{u})] + b g[f(\vec{v})] \text{ car } g \text{ est linéaire} \\
 &= a gof(\vec{u}) + b gof(\vec{v}). \\
 \text{donc } \underline{gof \text{ est linéaire}} \quad \square
 \end{aligned}$$

def: Un endomorphisme de \mathbb{R}^P est une application linéaire qui va de \mathbb{R}^P
dans \mathbb{R}^P / \mathbb{C}^m

def: Un isomorphisme est une application linéaire de E dans F bijective

def: Un automorphisme = en do + iso
est une application bijective, linéaire qui va
de \mathbb{R}^P dans \mathbb{R}^P
 \uparrow \mathbb{C}^m \uparrow

(def: Une forme linéaire sur \mathbb{R}^P est une application linéaire de \mathbb{R}^P dans \mathbb{R})

Notations : $L(E, F)$ est l'ensemble des applications linéaires de E dans F
 $L(E)$ est l'ensemble des endomorphismes de E