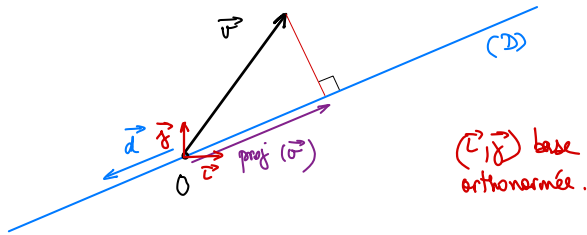


# SF - CMS - qp1

Soit  $(D)$  la droite vectorielle (c.à.d. passant par  $O = (0,0)$ ) de vecteur directeur  $\vec{d}$ .



La projection orthogonale de  $\vec{v} = x\vec{e} + y\vec{f}$  sur  $(D)$  est le vecteur

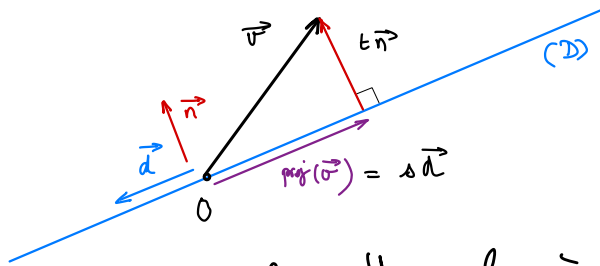
$$\text{proj}(\vec{v}) = \frac{\vec{d} \cdot \vec{v}}{\|\vec{d}\|^2} \vec{d}$$

Avec  $\vec{d} = d\vec{e} + \delta\vec{f}$ , on a :

$$\text{proj}(\vec{v}) = \frac{dx + \delta y}{d^2 + \delta^2} (d\vec{e} + \delta\vec{f}) = \tilde{x}\vec{e} + \tilde{y}\vec{f} \quad \text{Soit}$$

$$\begin{cases} \tilde{x} = d \frac{dx + \delta y}{d^2 + \delta^2} \\ \tilde{y} = \delta \frac{dx + \delta y}{d^2 + \delta^2} \end{cases} \Leftrightarrow \begin{pmatrix} \tilde{x} \\ \tilde{y} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{d^2}{d^2 + \delta^2} & \frac{\delta\delta}{d^2 + \delta^2} \\ \frac{\delta d}{d^2 + \delta^2} & \frac{\delta^2}{d^2 + \delta^2} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$

matrice de la projection proj dans la base  $(\vec{e}, \vec{f})$ .



Soit  $\vec{n}$  un vecteur non nul orthogonal à  $\mathcal{D}$ . Puisque  $(\vec{a}, \vec{n})$  forme une base de  $\mathbb{R}^2$ , les vecteurs  $\vec{v}$  et  $\text{proj}(\vec{v})$  admettent des décompositions uniques :

$$\vec{v} = s \vec{a} + t \vec{n} \quad \text{et} \quad \text{proj}(\vec{v}) = \tilde{s} \vec{a} + \tilde{t} \vec{n}$$

$$0 = \text{proj}(\vec{v}) - \text{proj}(s \vec{a} + t \vec{n}) = \frac{\vec{a} \cdot \vec{v}}{\|\vec{a}\|^2} \vec{a} - \frac{\vec{a} \cdot (s \vec{a} + t \vec{n})}{\|\vec{a}\|^2} \vec{a} = \frac{\vec{a} \cdot \vec{v} - (s \|\vec{a}\|^2 + t \vec{n} \cdot \vec{a})}{\|\vec{a}\|^2} \vec{a}$$

$$\text{Donc } \begin{cases} \tilde{s} = s \\ \tilde{t} = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{pmatrix} \tilde{s} \\ \tilde{t} \end{pmatrix} = \underbrace{\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}}_{\text{matrice de proj dans la base } (\vec{a}, \vec{n})} \begin{pmatrix} s \\ t \end{pmatrix}$$

## Matrice d'une application linéaire

Application linéaire  $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$

$$(*) \quad f(\lambda \vec{u} + \mu \vec{v}) = \lambda f(\vec{u}) + \mu f(\vec{v}), \quad \forall \vec{u}, \vec{v} \in \mathbb{R}^2, \quad \forall \lambda, \mu \in \mathbb{R}$$

En particulier,  $f(\vec{0}) = \vec{0}$ . (faute  $\lambda = \mu = 0$ )

On se donne une base  $(\vec{v}, \vec{f})$ , une appli linéaire  $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  telle que

$$\begin{cases} f(\vec{v}) = a\vec{v} + \alpha\vec{f} \\ f(\vec{f}) = b\vec{v} + \beta\vec{f} \end{cases}$$

De fait que  $f$  est linéaire

les 4 nombres  $(a, \alpha, b, \beta)$  et la donnée de la base  $(\vec{v}, \vec{f})$  caractérisent l'application  $f$ . En effet.

$$f(x\vec{v} + y\vec{f}) \stackrel{(*)}{=} a f(\vec{v}) + y f(\vec{f}) = x(a\vec{v} + \alpha\vec{f}) + y(b\vec{v} + \beta\vec{f})$$

vecteur quelconque

$$= (ax + by)\vec{v} + (\alpha x + \beta y)\vec{f} = \tilde{x}\vec{v} + \tilde{y}\vec{f}$$

$$= \tilde{x}\vec{v} + \tilde{y}\vec{f}$$

Par conséquent,

$$\begin{cases} \tilde{x} = ax + by \\ \tilde{y} = \alpha x + \beta y \end{cases} \Leftrightarrow \tilde{X} = \begin{pmatrix} a & b \\ \alpha & \beta \end{pmatrix} X$$

(car  $(\vec{v}, \vec{f})$  base)

avec  $X = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$ ,  $\tilde{X} = \begin{pmatrix} \tilde{x} \\ \tilde{y} \end{pmatrix}$

$$\tilde{X} = \begin{pmatrix} a & b \\ \alpha & \beta \end{pmatrix} X, \quad \tilde{X} = \begin{pmatrix} \tilde{x} \\ \tilde{y} \end{pmatrix}, \quad X = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$

matrice colonne des coefficients de  $f(\vec{v})$  dans la base  $(\vec{v}, \vec{f})$

matrice colonne des coefficients de  $f(\vec{f})$  dans la base  $(\vec{v}, \vec{f})$

matrice colonne des coefficients de  $\vec{v}$  dans la base  $(\vec{v}, \vec{f})$

⚠ Si la base change, la matrice de l'application linéaire  $f$  dans la nouvelle base est a priori différente.