

# Noyau et image des applications linéaires

Dédou

Novembre 2010

# Noyau d'une application linéaire : définition

## Définition

Si  $f : E \rightarrow F$  est une application linéaire, son noyau, noté  $\text{Ker}f$  est l'ensemble des vecteurs de  $E$  que  $f$  annule :

$$\text{Ker}f := \{v \in E \mid f(v) = 0\}.$$

## Exemple

Le noyau de la projection  $p := (x, y, z) \mapsto (x, y, 0)$  de  $\mathbb{R}^3$  sur son plan horizontal est l'axe vertical défini par  $x = y = 0$ .

## Exo 1

Quel est le noyau de la projection  $p := (x, y, z) \mapsto (0, 0, z)$  de  $\mathbb{R}^3$  sur son axe vertical ?

# Noyau et système linéaire homogène : exemple

## Exemple

Le noyau de  $f := (x, y, z) \mapsto (3x + 5y + 7z, 2x + 4y + 6z)$  est l'ensemble des solutions du système

$$\begin{cases} 3x + 5y + 7z = 0 \\ 2x + 4y + 6z = 0. \end{cases}$$

## Autrement dit

L'ensemble des solutions du système

$$\begin{cases} 3x + 5y + 7z = 0 \\ 2x + 4y + 6z = 0 \end{cases}$$

est le noyau de l'application linéaire

$$(x, y, z) \mapsto (3x + 5y + 7z, 2x + 4y + 6z).$$

## Exo 2

a) Exprimez le noyau de  $f := (x, y, z, t) \mapsto (3x + 7z - t, 2y + 6z)$  comme ensemble de solutions.

b) Exprimez l'ensemble des solutions du système

$$\begin{cases} 3x + 4t = 0 \\ y - z - t = 0 \\ 2x + y + z - t = 0 \end{cases}$$

comme noyau.

# Nature du noyau d'une application linéaire

## Proposition

Le noyau d'une application linéaire de  $E$  dans  $F$  est un sous-espace vectoriel de  $E$ .

Et ça se prouve... trop facile !

# Image d'une application linéaire : définition

## Définition

Si  $f : E \rightarrow F$  est une application linéaire, son image, notée  $Imf$  est l'ensemble des vecteurs de  $F$  de la forme  $f(v)$  avec  $v \in E$  :

$$Imf := \{f(v) \mid v \in E\}.$$

## Exemple

L'image de la projection  $p := (x, y, z) \mapsto (x, y)$  de  $\mathbb{R}^3$  sur son plan horizontal est justement ce plan horizontal, d'équation  $z = 0$ .

## Exo 3

Quelle est l'image de  $(x, y, z) \mapsto (0, 0, z)$  ?

## Image d'une application linéaire : exemple

### Exemple

L'application linéaire  $f := (x, y, z) \mapsto (3x + 5y + 7z, 2x + 4y + 6z)$  s'écrit aussi

$$f := (x, y, z) \mapsto x \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \end{pmatrix} + y \begin{pmatrix} 5 \\ 4 \end{pmatrix} + z \begin{pmatrix} 7 \\ 6 \end{pmatrix}.$$

Sous cet angle on voit (?) que les vecteurs de l'image de  $f$  sont exactement les combinaisons linéaires du système de trois vecteurs  $((3, 2), (5, 4), (7, 6))$  :

$$\text{Im } (x, y, z) \mapsto \begin{pmatrix} 3x + 5y + 7z \\ 2x + 4y + 6z \end{pmatrix} = \left\langle \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 5 \\ 4 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 7 \\ 6 \end{pmatrix} \right\rangle.$$

### Autrement dit

L'image de  $f$  est le sous-espace vectoriel de  $\mathbb{R}^2$  engendré par  $((3, 2), (5, 4), (7, 6))$ .

## Mais qui sont ces vecteurs ?

Si on écrit

$$f := (x, y, z) \mapsto x \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \end{pmatrix} + y \begin{pmatrix} 5 \\ 4 \end{pmatrix} + z \begin{pmatrix} 7 \\ 6 \end{pmatrix}$$

on voit (?) que les trois vecteurs

$$\begin{pmatrix} 3 \\ 2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 5 \\ 4 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 7 \\ 6 \end{pmatrix}$$

sont les images par  $f$  de la base canonique. Donc

L'image de l'application linéaire  $f$  est

le sous-espace vectoriel de  $\mathbb{R}^2$  engendré par les images par  $f$  de la base canonique.



## Exo 4

Donnez des générateurs de l'image de  
 $(x, y) \mapsto (3x + 7y, 2y, x - y)$ .

# Image d'une application linéaire : le cas général

## Proposition

Soit  $f : E \rightarrow F$  une application linéaire. Alors

- l'image de  $f$  est un sous-espace vectoriel de  $F$  ;
- si le système de vecteurs  $(c_1, \dots, c_n)$  engendre  $E$  (en particulier si c'est une base de  $E$ ), alors l'image de  $f$  est engendrée par le système  $(f(c_1), \dots, f(c_n))$ .

Et ça se prouve.

## Attention !

Même si  $(c_1, \dots, c_n)$  est une base de  $E$ ,  $(f(c_1), \dots, f(c_n))$  n'est pas forcément une base de  $Im f$ . Par exemple pour  $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2$ , et  $(c_1, \dots, c_3)$  la base canonique,  $(f(c_1), \dots, f(c_3))$  ne peut pas être libre (trop de vecteurs).