

# UE21 Partiel 2: Justifiez vos réponses!

10 AVRIL 2014

CORRIGÉ

**Exercice 1 (Familles de vecteurs)** À l'aide de déterminants (ou pas), dire si les familles de vecteurs suivantes forment une base de  $E$  (sinon indiquer le rang de la famille de vecteurs) :

On précisera  $E$  et sa dimension.

1.  $\vec{u} = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}$ ,  $\vec{v} = \begin{pmatrix} -3 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$ ,  $\vec{w} = \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix}$  (sur 1 point)

Réponse : Ils ne forment pas une base de  $E = \mathbb{R}^3$  parce qu'ils sont liés par la relation  $\vec{u} + \vec{v} = \vec{w}$ . Cependant  $\vec{u}$  et  $\vec{v}$  ne sont pas colinéaires, autrement dit la famille  $\{\vec{u}, \vec{v}\}$  n'est pas liée. Le vecteur  $\vec{w}$  est dans le plan de vecteurs directeurs  $\vec{u}$  et  $\vec{v}$ , et le rang de  $\{\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}\}$  est 2.

2.  $\vec{u} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix}$ ,  $\vec{v} = \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$ ,  $\vec{w} = \begin{pmatrix} 0 \\ -2 \\ 5 \end{pmatrix}$  (sur 1 point)

Réponse : Ils forment une base de  $E = \mathbb{R}^3$  parce que leur déterminant n'est pas nul :

$$\det \begin{pmatrix} 1 & 3 & 0 \\ 2 & 0 & -2 \\ -1 & 1 & 5 \end{pmatrix} = 2 - 3 \cdot 8 = -22.$$

Le rang de  $\{\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}\}$  (c'est à dire le nombre de vecteurs de la plus grande sous-famille libre de  $\{\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}\}$ ) est 3 puisque la famille  $\{\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}\}$  est libre.

3.  $\vec{u} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ ,  $\vec{v} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix}$  (sur 1 point)

Réponse : Ils ne forment pas une base de  $E = \mathbb{R}^3$  parce qu'il n'y a que deux vecteurs, alors que  $\mathbb{R}^3$  est de dimension 3. Comme ces deux vecteurs ne sont pas colinéaires, le rang de  $\{\vec{u}, \vec{v}\}$  est 2.

4.  $\vec{u} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ ,  $\vec{v} = \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix}$ ,  $\vec{w} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix}$ ,  $\vec{x} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix}$ . (sur 2 points)

Réponse : Toute base de  $E = \mathbb{R}^3$  est constituée par trois vecteurs de déterminant non nul. Mais ici il y a quatre vecteurs, ce n'est pas une base. Cette famille est néanmoins de rang 3 : le déterminant de  $\{\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}\}$  vaut 6 et n'est pas nul, d'autre part la famille  $\{\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}, \vec{x}\}$  est liée ( $\vec{u} + \vec{v} + \vec{w} = \vec{x}$ ), donc son rang n'est pas 4 mais 3. D'ailleurs il ne pourrait pas être 4 puisque que la famille  $\{\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}, \vec{x}\}$  est un sous-ensemble de  $\mathbb{R}^3$ , qui est de dimension 3.

**Exercice 2 (Applications linéaires)** La matrice  $A = \begin{pmatrix} 2 & -3 & -1 \\ 1 & 1 & 2 \\ -1 & 0 & -1 \end{pmatrix}$  est-elle inversible? (sur 1 point)

Réponse : Non, son déterminant est nul.

Soit  $f$  l'application linéaire associée à  $A$  dans la base canonique  $\{\vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3\}$  de  $\mathbb{R}^3$  (avec  $\vec{e}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ ,  $\vec{e}_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$ ,  $\vec{e}_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$ ).

1. Déterminer  $f(\vec{e}_1)$ ,  $f(\vec{e}_2)$ ,  $f(\vec{e}_3)$ . (sur 0,5 point)

Réponse : En calculant  $A\vec{e}_1$ ,  $A\vec{e}_2$ ,  $A\vec{e}_3$ , on obtient les trois colonnes de  $A$ .

2. Déterminer  $f(\vec{u})$ , avec  $\vec{u} = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$ . (sur 1 point)

Réponse :  $\begin{pmatrix} 2x - 3y - z \\ x + y + 2z \\ -x - z \end{pmatrix}$ .

3. Déterminer  $\text{Ker}f$  et une base de  $\text{Ker}f$ . (sur 2 points)

Réponse : On pose  $f(\vec{u}) = \vec{0}$  et on essaye de calculer  $\vec{u}$ . Cela fait

$$\begin{cases} 2x - 3y - z = 0 & (L_1) \\ x + y + 2z = 0 & (L_2) \\ -x - z = 0 & (L_3) \end{cases}$$

La méthode du pivot donne

$$\begin{cases} 2x - 3y - z = 0 & (L_1) \\ 5y + 5z = 0 & (L_2 \leftarrow 2L_2 - L_1) \\ y + z = 0 & (L_3 \leftarrow L_3 + L_2) \end{cases} \quad \text{et} \quad \begin{cases} 2x - 3y - z = 0 & (L_1) \\ 5y + 5z = 0 & (L_2) \\ 0 = 0 & (L_3 \leftarrow 5L_3 - L_2) \end{cases}$$

et on obtient  $y = -z$  et  $x = \frac{3y + z}{2} = -z$ , ce qui fait

$$\vec{u} = (-z, -z, z) = z(-1, -1, 1).$$

$\text{Ker}f$  est donc l'ensemble des  $(-z, -z, z)$  et  $\text{Ker}f$  a pour base  $\{(-1, -1, 1)\}$ .

4. Quelle est la dimension de  $\text{Im}f$ ? Déterminer  $\text{Im}f$  et une base de  $\text{Im}f$ . (sur 2,5 points)

Réponse :  $\text{Im}f$  est de dimension 2 d'après la formule  $\dim(\text{Ker}f) + \dim(\text{Im}f) = \dim(E)$  (ici  $E$  c'est  $\mathbb{R}^3$  et  $\dim(E) = 3$ ). Pour avoir une base de  $\text{Im}f$  il suffit de choisir deux vecteurs non colinéaires, parmi les trois colonnes de  $A$ , par exemple

$$\left\{ \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -3 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right\}.$$

**Exercice 3 (Systèmes d'équations)** Résoudre les systèmes :

On sera précis dans la donnée et la justification des solutions.

1.  $\begin{cases} x + 2y - 2z = 1 \\ -x + 3y = 0 \\ 2x - y + z = -3 \end{cases}$  (sur 3 points)

Réponse : La méthode du pivot donne deux systèmes d'équations qui ont mêmes solutions que le système initial :

$$\begin{cases} x + 2y - 2z = 1 & (L_1) \\ 5y - 2z = 1 & (L_2 \leftarrow L_2 + L_1) \\ 5y + z = -3 & (L_3 \leftarrow L_3 + 2L_2) \end{cases} \quad \text{et} \quad \begin{cases} x + 2y - 2z = 1 & (L_1) \\ 5y - 2z = 1 & (L_2) \\ 3z = -4 & (L_3 \leftarrow L_3 - L_2) \end{cases}$$

donc  $z = \boxed{-\frac{4}{3}}$ ,  $y = \frac{1+2z}{5} = \boxed{-\frac{1}{3}}$  et  $x = 1 - 2y + 2z = \boxed{-1}$ .

2. 
$$\begin{cases} x + 2y - 2z + 4t = 2 \\ y + 3z - 4t = -2 & (\text{sur 3 points}) \\ x + y - z + 2t = 2 \end{cases}$$

Réponse : La méthode du pivot donne deux systèmes d'équations qui on mêmes solutions que le système initial :

$$\begin{cases} x + 2y - 2z + 4t = 2 & (L_1) \\ y + 3z - 4t = -2 & (L_2) \\ -y + z - 2t = 0 & (L_3 \leftarrow L_3 - L_1) \end{cases} \quad \text{et} \quad \begin{cases} x + 2y - 2z + 4t = 2 & (L_1) \\ y + 3z - 4t = -2 & (L_2) \\ 4z - 6t = -2 & (L_3 \leftarrow L_3 + L_2) \end{cases}$$

donc  $t$  quelconque,  $z = \frac{-2+6t}{4} = \boxed{-\frac{1}{2} + \frac{3}{2}t}$ ,  $y = -2 - 3z + 4t = \boxed{-\frac{1}{2} - \frac{1}{2}t}$  et  $x = 2 - 2y + 2z - 4t = \boxed{2}$ .

**Exercice 4 (Question de cours)** 1. Quand dit-on qu'une matrice  $M$  à trois lignes et trois colonnes est inversible ? (sur 1 point)

Réponse : Quand il existe une matrice, qu'on appelle  $M^{-1}$ , et qui vérifie les deux égalités

$$MM^{-1} = I_3 \quad \text{et} \quad M^{-1}M = I_3.$$

2. Soit  $M$  une matrice à trois lignes et trois colonnes telle que

$$M - M^2 = I_3$$

avec  $I_3 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$

Montrer que  $M$  est inversible. Exprimez  $M^{-1}$  en fonction de  $M$ . (sur 1 point)

Réponse : Les deux égalités de la question 1 sont vérifiées par la matrice  $M^{-1} = I_3 - M$  :

$$M(I_3 - M) = MI_3 - M^2 = M - M^2 = I_3$$

$$(I_3 - M)M = I_3M - M^2 = M - M^2 = I_3.$$