

T D :

Exercice 1. On considère les matrices suivantes :

$$A = \begin{bmatrix} -1 & 0 & 1 \\ 2 & -1 & 2 \\ 4 & 8 & -1 \end{bmatrix}, \quad B = \begin{bmatrix} 2 & 5 \\ -1 & 3 \end{bmatrix}, \quad C = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \\ -2 & 0 & 3 \end{bmatrix}.$$

$$U = \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 3 \end{pmatrix}, \quad V = \begin{pmatrix} -3 & 0 & 4 \end{pmatrix}.$$

1. Donner les coefficients de la matrice $a_{2,3}$ et $a_{1,2}$ de la matrice A .
2. Calculer, lorsque c'est possible, les sommes suivantes : $A + B$; $B + C$; $A + {}^t B$.
3. Calculer, parmi les produits matriciels suivants, ceux qui ont un sens :

$$AB, BA, A^2, AC, CA, B {}^t B, AU, AV, UA, VA, C^2, BC, CB, {}^t B B, 2C.$$

Exercice 2.

$$M = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ -3 & 4 \end{pmatrix} \quad P = \begin{pmatrix} 1 & 3 & 3 \\ 2 & 5 & 3 \\ 1 & 2 & 1 \end{pmatrix} \quad Q = \begin{pmatrix} 1 & 2 & -3 \\ 4 & 5 & 6 \\ -2 & -4 & 6 \end{pmatrix} \quad R = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 & 2 \\ 1 & 0 & 1 & -2 \\ 1 & 1 & 1 & 0 \\ 2 & 1 & 2 & -2 \end{pmatrix}$$

1. Calculer les déterminants des matrices M, P, Q, R .
2. Parmi ces trois matrices, préciser celle qui est inversible puis déterminer sa matrice inverse.

Exercice 3. Résoudre les systèmes d'équations linéaires suivants :

$$(S_1) \quad \begin{cases} x + y - 2z = -4 \\ -x - y - z = -11 \\ 2x + y - z = 8 \end{cases} \quad (S_2) \quad \begin{cases} -2x + y + z = 1 \\ x - 2y + z = -2 \\ x + y - 2z = 4 \end{cases}$$

$$(S_3) \quad \begin{cases} 3x + y + z = 1 \\ x - y + 2z = 2 \\ x + 3y - 3z = -3 \end{cases}$$

$$(S_4) \quad \begin{cases} x + y - 3z = 1 \\ 2x + y - 2z = 1 \\ x + y + z = 3 \\ x + 2y - 3z = 1 \end{cases} \quad (S_5) \quad \begin{cases} x + y - 3z = 1 \\ 2x + y - 2z = 1 \\ 2x + y + 2z = 3 \\ x + y + z = 3 \end{cases}$$

Exercice 4. Dans \mathbb{R}^2 , on pose : $(x, y) + (x', y') = (x + x', y + y')$ et $\alpha(x, y) = (\alpha x, 0)$, $\alpha \in \mathbb{R}$. Ces deux lois de composition définissent-elles sur \mathbb{R}^2 une structure d'espace vectoriel sur \mathbb{R} ?

Exercice 5.

1. Montrer que les vecteurs suivants de \mathbb{R}^3 sont linéairement dépendants et préciser leur relation de dépendance : $u = (1, 2, -1)$; $v = (1, 0, 1)$; $w = (-1, 2, -3)$.
2. Préciser si la famille constituée des vecteurs suivants sont liée ou libre.
 $u = (7, 12)$; $v = (18, -13)$; $w = (-4, 17)$.

Exercice 6. On considère les sous-ensembles suivants définis par des conditions sur les composantes d'un vecteur $a = (x_1, x_2, x_3, x_4)$ de \mathbb{R}^4 .
Indiquer ceux qui sont des sous-espaces vectoriels et préciser alors leur dimension.

$$\begin{aligned} E_1 &= \{x \in \mathbb{R}^4 \mid x_2 = 0\} & ; & \quad E_2 = \{x \in \mathbb{R}^4 \mid x_2 \geq 0\} & ; & \quad E_3 = \{x \in \mathbb{R}^4 \mid x_1 = x_2 + x_3\} \\ E_4 &= \{x \in \mathbb{R}^4 \mid x_3 x_4 = 0\} & ; & \quad E_5 = \{x \in \mathbb{R}^4 \mid x_1 \in \mathbb{Q}\} & ; & \quad E_6 = \{x \in \mathbb{R}^4 \mid x_2 = x_1^2\}. \end{aligned}$$

Exercice 7.

1. Montrer que le vecteur $u(-3; 3; 2)$ de \mathbb{R}^3 est une combinaison linéaire des vecteurs $v_1(1; 2; -3)$, $v_2(1; 1; -2)$ et $v_3(1; -1; 1)$.
2. Montrer que le vecteur $w(4; -1; 8)$ de \mathbb{R}^3 n'est pas une combinaison linéaire des vecteurs $u(1; 2; -1)$ et $v(6; 4; 2)$.

Exercice 8. Soit $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ définie par $f(x; y) = (x - 2y; x + y)$

1. Montrer que f est un automorphisme.
2. Donner la matrice associée à f .

Exercice 9. Soit $(e_1; e_2; e_3)$ la base canonique de \mathbb{R}^3 .

Soit $w_1 = (1; -2; 0)$; $w_2 = (-1; 2; 0)$; $w_3 = (0; 0; 2)$ et g l'endomorphisme de \mathbb{R}^3 défini par $g(e_1) = w_1$; $g(e_2) = w_2$ et $g(e_3) = w_3$.

- a. Exprimer w_1 ; w_2 et w_3 en fonction de e_1 ; e_2 et e_3 .
- b. Soit $v = (x; y; z) \in \mathbb{R}^3$. Calculer $g(v)$.
- c. Trouver une base de $\ker g$. est-elle injective ?
- d. $\ker g$ et $\text{Im}(g)$ sont-ils supplémentaires.

Exercice 10. Soient \mathbb{R}^3 l'espace vectoriel de base canonique $\mathbb{B} = \{e_1; e_2; e_3\}$ et l'endomorphisme f défini par $f(e_1) = e_1 + 3e_2$, $f(e_2) = -2e_1 + e_3$, $f(e_3) = -e_1 + 2e_2 + e_3$

1. Déterminer la matrice A associée à f .
2. Déterminer une base de $\text{Ker}(f)$ et de $\text{Im}(f)$.
3. Soit $u = e_1 + e_2 - e_3$, montrer que $(u, f(u), f^2(u))$ est une base de \mathbb{R}^3 , et déterminer la matrice de f dans cette base.