EFREI -L1 mars 2012

ALGEBRE LINEAIRE - DE n°1 - Corrigé succinct -

Questions de cours : 19 points

 $A\ quelles\ conditions\ une\ partie\ F\ d'un\ ensemble\ E\ est-elle\ un\ sous-espace\ vectoriel\ de\ E\ ?$

Enoncer une condition pour qu'une famille de vecteurs soit liée.

Définir un endomorphisme et un automorphisme.

Définir le noyau et l'image d'une application linéaire d'un espace vectoriel E dans un espace vectoriel F et énoncer le théorème du rang pour cette application.

Définir une matrice symétrique et une matrice antisymétrique.

Soit deux matrices A et B; quels sont la transposée et l'inverse de leur produit? Développer $(A+B)^2$. Définir le rang d'une famille de vecteurs, le rang d'une application, le rang d'une matrice.

Soit A la matrice associée à une application linéaire f de E dans F, espaces vectoriels de bases respectives BE et BF. Quel est le vecteur dont les coordonnées dans ces bases forment le j-ième vecteur-colonne de A?

Exercice n°1:30 points On considère dans R^4 les 4 vecteurs $\vec{a} = (1; 1; 1; 1)$, $\vec{b} = (1; 0; -1; 1)$, $\vec{c} = (0; 1; 0; -1)$, $\vec{d} = (2; 4; 2; 0)$. Soient F l'espace vectoriel engendré par la famille $\{\vec{a}, \vec{b}\}$ et G l'espace vectoriel engendré par la famille $\{\vec{c}, \vec{d}\}$. Quelles sont les dimensions et bases de F, G, F+G, $F\cap G$; trouver une relation linéaire entre ces 4 vecteurs. Donner les équations de F+G et $F\cap G$ dans R^4 .

F est engendré par deux vecteurs non colinéaires, qui sont donc libres et forment sa base, F est donc de dimension 2 ; de même pour G . (on peut aussi faire le pivot de Gauss pour F et G) . Le pivot de Gauss appliqué à F+G aboutit à 3 vecteurs non nuls qui sont la base de F+G , qui est donc de dimension 3, et un vecteur nul, qui nous donne la relation entre les 4 vecteurs 2a+2c-d=0. F+G a donc une équation dans R^4 . On écrit que tout vecteur (x,y,z,t) est une combinaison linéaire des 3 vecteurs de base trouvés ; on élimine les coefficients de cette combinaison pour aboutir à l'équation demandée : 3x-2y+z-2t=0. La relation entre les vecteurs nous donne 2a=-2c+d appartient à la fois à F et G, donc à F \cap G . Or, d'après le théorème des 4 dimensions, F \cap G est dimension 1 et a donc 3 équations dans R^4 . 2a, ou plus simplement a est donc base de F \cap G , qui a donc par exemple comme équations y=x; z=x; t=x.

Exercice n°2: 26 points Soit φ un endomorphisme de R^4 défini par : $\varphi(x;y;z;t) = (x+y;x-y;x-z+t;3y-z+t)$. Trouver une base et la dimension du noyau de φ . Quel est le rang de φ ? Donner l'équation (ou les équations) et une base de l'image de φ . Cette application est-elle injective? Est-elle surjective? Est-ce un automorphisme? Quelle est la matrice associée à φ dans la base canonique de R^4 ? Quelles sont les images, par φ , des vecteurs de cette base?

La matrice associée à ϕ dans les bases canoniques de R^4 est $\begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & -1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & -1 & 1 \\ 0 & 3 & -1 & 1 \end{pmatrix} ;$ les images par ϕ des 4

vecteurs de la base canonique sont les 4 vecteurs-colonnes de cette matrice.

Exercice 3: 14 points On considère les matrices à coefficients réels A, B, C, D définies par

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & -1 \\ 1 & -2 & 3 \\ -1 & 1 & -2 \end{pmatrix}; B = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 \\ 0 & 2 & -1 \\ 1 & 2 & 2 \end{pmatrix}; C = \begin{pmatrix} 4 & 4 \\ 1 & 4 \end{pmatrix}; D = \begin{pmatrix} -1 & 3 & -2 \\ 2 & 2 & 1 \end{pmatrix}$$

Calculer successivement: 2.A; A^2 ; A+I, où I est la matrice unité de taille 3; A+B; tA ; A.B; B.A; A.C; A.D; C.D; D.C; D.A; A. tD

$$2A = \begin{pmatrix} 2 & 4 & -2 \\ 2 & -4 & 6 \\ -2 & 2 & -4 \end{pmatrix}; A^{2} = \begin{pmatrix} 4 & -3 & 7 \\ -4 & 9 & -13 \\ 2 & -6 & 8 \end{pmatrix}; A + I = \begin{pmatrix} 2 & 2 & -1 \\ 1 & -1 & 3 \\ -1 & 1 & -1 \end{pmatrix}; A + B = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 2 \\ 0 & 3 & 0 \end{pmatrix};$$

$${}^{t}A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & -1 \\ 2 & -2 & 1 \\ -1 & 3 & -2 \end{pmatrix}; A.B = \begin{pmatrix} 0 & 1 & -3 \\ 4 & 1 & 9 \\ -3 & -1 & -6 \end{pmatrix}; B.A = \begin{pmatrix} -1 & 5 & -6 \\ 3 & -5 & 8 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}; A.C = impossible; A.D = \begin{pmatrix} -1 & 5 & -6 \\ 3 & -5 & 8 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}; A.C = impossible; A.D = \begin{pmatrix} -1 & 5 & -6 \\ 3 & -5 & 8 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}; A.C = impossible; A.D = \begin{pmatrix} -1 & 5 & -6 \\ 3 & -5 & 8 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}; A.C = impossible; A.D = \begin{pmatrix} -1 & 5 & -6 \\ 3 & -5 & 8 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}; A.C = impossible; A.D = \begin{pmatrix} -1 & 5 & -6 \\ 3 & -5 & 8 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}; A.C = impossible; A.D = \begin{pmatrix} -1 & 5 & -6 \\ 3 & -5 & 8 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}; A.C = impossible; A.D = \begin{pmatrix} -1 & 5 & -6 \\ 3 & -5 & 8 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}; A.C = impossible; A.D = \begin{pmatrix} -1 & 5 & -6 \\ 3 & -5 & 8 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}; A.C = impossible; A.D = \begin{pmatrix} -1 & 5 & -6 \\ 3 & -5 & 8 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}; A.C = impossible; A.D = \begin{pmatrix} -1 & 5 & -6 \\ 3 & -5 & 8 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}; A.C = impossible; A.D = \begin{pmatrix} -1 & 5 & -6 \\ 3 & -5 & 8 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}; A.C = impossible; A.D = \begin{pmatrix} -1 & 5 & -6 \\ 3 & -5 & 8 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}; A.C = impossible; A.D = \begin{pmatrix} -1 & 5 & -6 \\ 3 & -5 & 8 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}; A.C = impossible; A.D = \begin{pmatrix} -1 & 5 & -6 \\ 3 & -5 & 8 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}; A.C = impossible; A.D = \begin{pmatrix} -1 & 5 & -6 \\ 3 & -5 & 8 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}; A.C = impossible; A.D = \begin{pmatrix} -1 & 5 & -6 \\ 3 & -5 & 8 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}; A.C = impossible; A.D = \begin{pmatrix} -1 & 5 & -6 \\ 3 & -5 & 8 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}; A.C = impossible; A.D = \begin{pmatrix} -1 & 5 & -6 \\ 3 & -5 & 8 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}; A.C = impossible; A.D = \begin{pmatrix} -1 & 5 & -6 \\ 3 & -5 & 8 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}; A.D = \begin{pmatrix} -1 & 5 & -6 \\ 3 & -5 & 8 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}; A.D = \begin{pmatrix} -1 & 5 & -6 \\ 3 & -5 & 8 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}; A.D = \begin{pmatrix} -1 & 5 & -6 \\ 3 & -5 & 8 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}; A.D = \begin{pmatrix} -1 & 5 & -6 \\ 3 & -5 & 8 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}; A.D = \begin{pmatrix} -1 & 5 & -6 \\ 3 & -5 & 8 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}; A.D = \begin{pmatrix} -1 & 5 & -6 \\ 3 & -5 & 8 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}; A.D = \begin{pmatrix} -1 & 5 & -6 \\ 3 & -5 & 8 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}; A.D = \begin{pmatrix} -1 & 5 & -6 \\ 3 & -5 & 8 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}; A.D = \begin{pmatrix} -1 & 5 & -6 \\ 3 & -5 & 8 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}; A.D = \begin{pmatrix}$$

impossible; C.D=
$$\begin{pmatrix} 4 & 20 & -4 \\ 7 & 11 & 2 \end{pmatrix}$$
; D.C= impossible; D.A= $\begin{pmatrix} 4 & -10 & 14 \\ 3 & 1 & 2 \end{pmatrix}$; A. t D = $\begin{pmatrix} 3 & 5 \\ -1 & 1 \\ 2 & -2 \end{pmatrix}$.

Triplets de Pythagore: 13 points

On recherche une famille d'entiers naturels x_i , y_i et z_i formant un « triplet de Pythagore » vérifiant l'équation de Pythagore : $x_i^2 + y_i^2 = z_i^2$. On considère les matrices :

$$V = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}, M = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix}, H = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 2 \\ 1 & 2 & 2 \\ 2 & 2 & 3 \end{pmatrix} \text{ et } W = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}. \text{ On recherche une famille } \mathscr{F} \text{ de matrice}$$

colonne V_i , dont les coefficients x_i , y_i et z_i vérifient l'équation de Pythagore.

Calculer f(V) = U.M.V où f est une application de R^3 dans R et U la transposée de V. Montrer que f(HV) = f(V). En déduire que si $V \in \mathcal{F}$, alors $H^n . V \in \mathcal{F}$, $\forall n \in N^*$. Calculer $H^n . W$ pour n=1,2 et S. En déduire que l'on dispose ainsi d'une famille S de triplets de S by that S is a constant.

 $f(V)=(x \ y \ z).M.V=x^2+y^2-z^2$; donc f(V)=0 si $V\in \mathcal{F}$. Alors $f(HV)={}^t(HV).M.(HV)={}^t(V).{}^t(H).M.H.V$; on calcule ${}^t(H).M.H$ qui redonne M. Donc f(HV)=f(V)!! et par récurrence immédiate, $f(H^n.V)=f(V)$; donc si $V\in \mathcal{F}$, alors $H^n.V\in \mathcal{F}$, $\forall n\in N^*$. On a donc à partir de W une famille de triplets de Pythagore :

$$W = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}; HW = \begin{pmatrix} 3 \\ 4 \\ 5 \end{pmatrix}; H^{2}W = H.HW = \begin{pmatrix} 20 \\ 21 \\ 29 \end{pmatrix}; H^{3}W = H.H^{2}W = \begin{pmatrix} 119 \\ 120 \\ 169 \end{pmatrix}, \text{ etc.}$$