

Classement de systèmes linéaires.

On donne six systèmes linéaires à résoudre en (x, y, z) dans \mathbb{R}^3 :

$$S_1 : \begin{cases} x &= 3 \\ y &= 9 \\ z &= 1 \end{cases}, \quad S_2 : \begin{cases} x &= -5 + 14y \\ z &= -2 + 4y \end{cases}, \quad S_3 : \begin{cases} 3x - y + 5z &= 5 \\ 2x + 4y - 8z &= 34 \\ -x + 2y + 3z &= 18 \end{cases}, \quad S_4 : \quad 3x - y + 5z &= 5$$

$$S_5 : \begin{cases} 5y + 14z &= 10 \\ 4y - z &= 2 \\ -x + 2y + 3z &= 1 \end{cases}, \quad S_6 : \begin{cases} 3x - y + 5z &= 7 \\ 2x + 4y - 8z &= 2 \\ -x + 2y + 3z &= 1 \end{cases}$$

Le but est de classer ces systèmes selon la relation (d'équivalence) «*est équivalent à*».

- (a) Soient $i, j \in \llbracket 1, 6 \rrbracket$. Rappeler ce que signifie : « S_i est équivalent à S_j ».
- (b) Justifier le nombre maximal de classes d'équivalence.
- (c) Sans faire de calcul, justifier le nombre minimal de classes d'équivalence.
- (d) Quels sont les systèmes qu'il reste à examiner ?
- (e) Echelonner S_5 . Que peut-on déduire quant au classement de S_5 ?
- (f) On remarque que les systèmes S_3 et S_6 ne diffèrent que par le second membre.
Que peut-on en déduire quant à leur échelonnement par la méthode de Gauss ?
- (g) Echelonner S_3 . Que peut-on déduire quant au classement de S_3 et de S_5 ?
- (h) Terminer le classement.

e) Echelonnons S_5 .

$$S_5: \begin{cases} 5y + 14z = 10 \\ 4y - z = 2 \\ -x + 2y + 3z = 1 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} -x + 2y + 3z = 1 \\ 4y - z = 2 \\ 5y + 14z = 10 \end{cases}$$

$$\begin{aligned} & \text{le pivot} \begin{cases} -x + 3z + 2y = 1 \\ -z + 4y = 2 \end{cases} \\ & \Leftrightarrow \begin{cases} -x + 3z + 2y = 1 \\ -z + 4y = 2 \\ 61y = 38 \end{cases} \\ & l_3 \leftarrow l_3 + 14l_2 \end{aligned}$$

$\text{rg}(S_5) = 3$ donc S_3 non équivalent à S_2 ou S_4 .

S_5 admet 1 seule solution distincte de l'unique solution de S_1 . En effet $y = \frac{38}{61} \neq 3$.

Donc S_5 non équivalent à S_4 .

Il y a au moins 4 classe d'équivalence.

$$f) \begin{aligned} S_3: \begin{cases} 3x - y + 5z = 5 \\ 2x + 4y - 8z = 34 \\ -x + 2y + 3z = 18 \end{cases} & \quad S_6: \begin{cases} 3x - y + 5z = 7 \\ 2x + 4y - 8z = 2 \\ -x + 2y + 3z = 1 \end{cases} \end{aligned}$$

passage à la forme de matrices augmentées

$$\begin{pmatrix} 3 & -1 & 5 & 5 \\ 2 & 4 & -8 & 34 \\ -1 & 2 & 3 & 18 \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} 3 & -1 & 5 & 7 \\ 2 & 4 & -8 & 2 \\ -1 & 2 & 3 & 1 \end{pmatrix}$$

Pour échelonner S_3 et S_6 , on effectue les mêmes opérations de Gauss.

On sait déjà que S_3 et S_6 ne sont pas équivalents car leurs seconds membre sont différents.

Il reste à déterminer si S_3 et S_6 sont équivalents à S_1, S_2, S_4 ou S_5 .

Echelonnons S_3 et S_6 .

$$\begin{pmatrix} -1 & 3 & 5 & 5 & 7 \\ 4 & 2 & -8 & 34 & 2 \\ 2 & -1 & 3 & 18 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned} & \text{le pivot} \begin{pmatrix} -1 & 3 & 5 & 5 & 7 \\ 0 & 14 & 12 & 54 & 30 \\ 0 & 5 & 13 & 28 & 15 \end{pmatrix} \\ & \Leftrightarrow \begin{pmatrix} -1 & 3 & 5 & 5 & 7 \\ 0 & 14 & 12 & 54 & 30 \\ 0 & 5 & 13 & 28 & 15 \end{pmatrix} \\ & l_2 \leftarrow l_2 + 4l_1 \\ & l_3 \leftarrow l_3 + 2l_1 \end{aligned}$$

$$\Leftrightarrow \begin{pmatrix} -1 & 3 & 5 & 5 & 7 \\ 0 & 7 & 6 & 27 & 15 \\ 0 & 5 & 13 & 28 & 15 \end{pmatrix}$$

$$\Leftrightarrow \begin{pmatrix} -1 & 3 & 5 & 5 & 7 \\ 0 & 7 & 6 & 27 & 15 \\ 0 & 0 & 61 & 61 & 30 \end{pmatrix}$$

$$\Leftrightarrow \begin{pmatrix} -1 & 3 & 5 & 5 & 7 \\ 0 & 7 & 6 & 27 & 15 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & \frac{30}{61} \end{pmatrix}$$

On teste les sol de S_1 .

$$3 \times 7 + 6 \times 1 = 27$$

$$2 \times 1 + 6 = 27$$

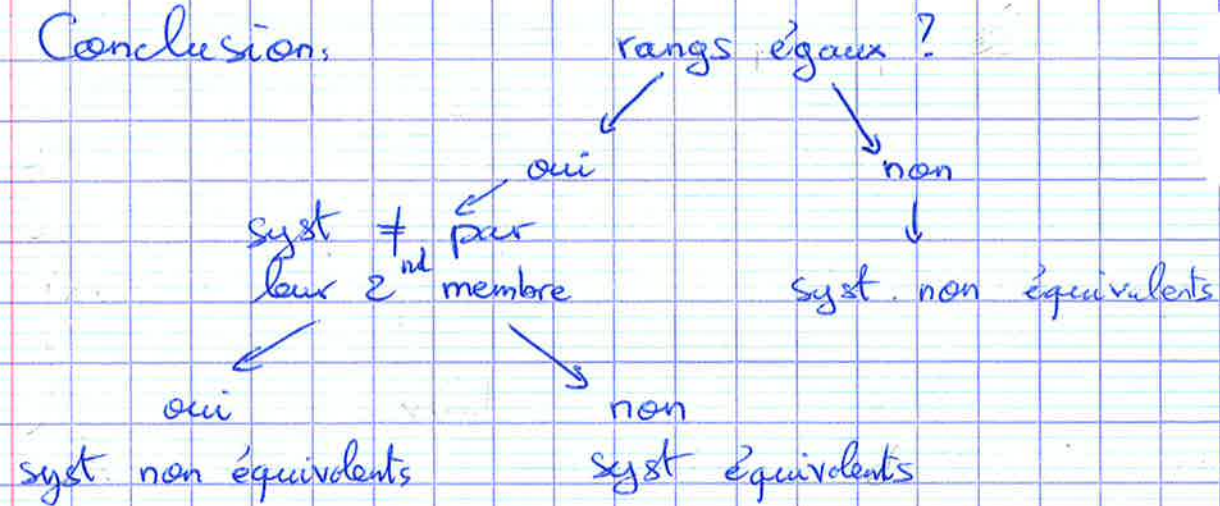
S_3 est équivalent à S_1 .

On sait déjà que S_6 n'est ni équivalent à S_3 , ni à S_1 .

Il reste à tester si S_6 et S_5 le sont.

(Ils le sont)

Conclusion:



$$A = \{S_1, S_2, S_3, S_4, S_5, S_6\}$$

$$= \{S_1, S_3\} \cup \{S_2\} \cup \{S_4\} \cup \{S_5, S_6\}$$

4 classes d'équivalence

Correction DS classement de syst. lin

a) Soient $i, j \in \llbracket 1, 6 \rrbracket$
 S_i est équivalent à S_j
 ssi l'ensemble de sol. de S_i est égal à l'ens. de S_j

b) La relation "est équivalent à" est une rel. d'équivalence
 Elle est réflexive
 Donc: $\forall i \in \llbracket 1, 6 \rrbracket$ S_i est équivalent à S_i
 Donc: il y a plus 6 classes

c) S_1 est de rang 3
 Son ens de sol est le singleton $\{(3, 3, 1)\}$
 S_2 est de rang 2
 Son ens de sol est l'ens. infini à 1 paramètre
 $\{(-5 + 14y, -2 + 4y), y \in \mathbb{R}\}$
 S_4 est de rang 1
 Son ens de sol est l'ens. infini à 2 paramètres
 $\{(x, 3x + 5z - 5, z), x, z \in \mathbb{R}\}$

S_1, S_2, S_4 ne sont pas équivalents 2 à 2.
 Donc il y a au moins 3 classes d'équivalence
 celle de S_1 , de S_2 , de S_4 .

d) Il reste à classer S_3, S_5, S_6