

## Rappel de cours

•

### Exercice 1.1

$$\begin{cases} x & +y & -z & -t & = 0 \\ x & -y & +z & -t & = 0 \\ x & & & -t & = 0 \\ & y & -z & & = 0 \end{cases}$$

C'est un système d'équations homogène de rang 4, à 4 inconnues. Aucune ligne nulle. Les inconnues principales sont  $x$  et  $y$ . Les inconnues secondaires sont  $z$  et  $t$ .

### Exercice 1.2

$$(S_0) \begin{cases} x & -3y & & = a_1 & [1] \\ & 3y & -6z & = a_2 & [2] \\ x & & -6z & = a_3 & [3] \end{cases}$$

Calculer  $[1]+[2]$ ,  $x - 6z = a_1 + a_2$ , qui est égale à l'équation  $[3]$ . Donc  $a_1 + a_2 = a_3$ .  
Ou calculer  $[1]-[3]$ ,  $-3y + 6z = a_1 - a_3$ , qui est égale à la négation de l'équation  $[2]$ . Donc  $a_2 = a_3 - a_1$ .

$$(S_0) \begin{cases} x & -3y & & = 1 & [1] \\ & 3y & -6z & = 1 & [2] \\ x & & -6z & = 2 & [3] \end{cases}$$

Lorsque  $(a_1, a_2, a_3) = (1, 1, 2)$ , le système est compatible car  $2 = 1 + 1$ . La solution du système est  $(x, y, z) = (a, \frac{a-1}{3}, \frac{a-2}{6})$ .

Lorsque  $(a_1, a_2, a_3) = (0, 0, 0)$ , le système est compatible. La solution du système est  $(x, y, z) = (a, \frac{a}{3}, \frac{a}{6})$ .

### Exercice 1.3.a

La famille  $((1, 2, 3, 0), (3, 1, 2, 0), (2, 3, 1, 0), (3, 2, 1, 0))$  engendre  $\mathbb{R}^4$  si

$$\forall a \in \mathbb{R}^4, \exists (\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3, \lambda_4) \in \mathbb{R}^4, \begin{cases} 1\lambda_1 & +3\lambda_2 & +2\lambda_3 & +3\lambda_4 & = a_1 \\ 1\lambda_1 & +3\lambda_2 & +2\lambda_3 & +3\lambda_4 & = a_2 \\ 1\lambda_1 & +3\lambda_2 & +2\lambda_3 & +3\lambda_4 & = a_3 \\ 0\lambda_1 & +0\lambda_2 & +0\lambda_3 & +0\lambda_4 & = a_4 \end{cases}$$

Le vecteur  $(a_1, a_2, a_3, 1) \in \mathbb{R}^4$  mais ne peut pas être généré par la famille. Donc, cette famille n'engendre pas l'espace vectoriel  $\mathbb{R}^4$ .

### Exercice 1.3.b

La famille  $((1, 2, 3), (1, 3, 2), (2, 1, 3), (2, 3, 1))$  est libre si

$$\begin{cases} 1\lambda_1 & +2\lambda_2 & +3\lambda_3 & = 0 \\ 1\lambda_1 & +3\lambda_2 & +2\lambda_3 & = 0 \\ 2\lambda_1 & +1\lambda_2 & +3\lambda_3 & = 0 \\ 2\lambda_1 & +3\lambda_2 & +1\lambda_3 & = 0 \end{cases} \implies \lambda_1 = \lambda_2 = \lambda_3 = 0$$

$$L_2 \leftarrow L_2 - L_1 : \lambda_2 - \lambda_3 = 0$$

$$L_3 \leftarrow L_3 - 2L_1 : -3\lambda_2 - 3\lambda_3 = 0$$

$$L_4 \leftarrow L_4 - 2L_1 : -\lambda_2 - 5\lambda_3 = 0$$

$$L_4 \leftarrow L_4 + L_1 : -6\lambda_3 = 0$$

Donc  $\lambda_3 = \lambda_2 = \lambda_1 = 0$ . La famille est libre.

### Exercice 1.4

La famille s'écrit  $\mathcal{F} = ((1, 1, 0), (0, 1, 1), (0, 1, -1))$ .

La famille engendre-t-elle  $\mathcal{P}_2$ ? bd

$$\forall a \in \mathcal{P}^2, \exists (\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3) \in \mathbb{R}^3, \begin{cases} \lambda_1 & +\lambda_2 & & = a_1 \\ & \lambda_2 & +\lambda_3 & = a_2 \\ & \lambda_2 & -\lambda_3 & = a_3 \end{cases}$$

$$L_3 \leftarrow L_3 - L_2 : -2\lambda_3 = a_3 - a_2$$

$$L_2 : 2\lambda_2 = a_2 + a_3$$

$$L_1 : 2\lambda_1 = 2a_1 - a_2 - a_3$$

Donc  $\lambda_1 = \frac{2a_1 - a_2 - a_3}{2}$ ,  $\lambda_2 = \frac{a_2 + a_3}{2}$ ,  $\lambda_3 = \frac{a_3 - a_2}{2}$ . La famille  $\mathcal{F}$  engendre l'espace vectoriel  $\mathcal{P}_2$ .

La famille est-elle libre?

$$\begin{cases} \lambda_1 & +\lambda_2 & & = 0 \\ & \lambda_2 & +\lambda_3 & = 0 \\ & \lambda_2 & -\lambda_3 & = 0 \end{cases}$$

$$L_3 \leftarrow L_3 - L_2 : -2\lambda_3 = 0$$

Donc  $\lambda_3 = \lambda_2 = \lambda_1 = 0$ . La famille  $\mathcal{F}$  est libre.

### Exercice 1.5

La famille  $\mathcal{F} = (x \rightarrow \sin(x), x \rightarrow f(x))$ .

$$\forall g : x \rightarrow g(x), \exists \lambda_1 \in \mathbb{R}, \begin{cases} \lambda_1(x \rightarrow \sin(x)) & = x \rightarrow g(x) \\ \lambda_1(x \rightarrow f(x)) & = x \rightarrow g(x) \end{cases}$$

Non. Il n'existe pas de  $\lambda_1$  qui engendre la fonction  $x \rightarrow \cos(x)$  car  $\sin(x) \neq \frac{\cos(x)}{\lambda_1}$ .