Feuille\_4 Math\_103

Rappel de cours:

•

## Exercice 4.1

## 4.1.1

$$A = \begin{vmatrix} 1 & -1 & 2 & 0 \\ 2 & 1 & 1 & 3 \\ 1 & 2 & -1 & 3 \end{vmatrix}$$

## 4.1.2

On a

$$C_1 = \begin{vmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{vmatrix}, C_2 = \begin{vmatrix} -1 \\ 1 \\ 2 \end{vmatrix}, C_3 = \begin{vmatrix} 2 \\ 1 \\ -1 \end{vmatrix}, C_4 = \begin{vmatrix} 0 \\ 3 \\ 3 \end{vmatrix},$$

La première ligne peut être formée en soustrayant la ligne  $l_2$  et la ligne  $l_3$ . Donc, le rang de  $(l_1, l_2, l_3)$  est égal au rang de  $(l_2, l_3)$ . Les lignes  $l_2, l_3$  sont indépendante (non proportionnelle). Donc, le rang de (S) est 2.

Trouver une relation de dépendance entre  $C_1, C_2$  et  $C_3$ :

$$aC_1 + bC_2 + cC_3 = 0$$

$$\begin{cases}
a - b + 2c &= 0 \quad l_1 \\
2a + b + c &= 0 \quad l_2 \\
a + 2b - c &= 0 \quad l_3
\end{cases}$$

$$\begin{cases}
a - b + 2c &= 0 \quad l_1 \\
-3b + 3c &= 0 \quad 2l_1 - l_2 \\
-3b + 3c &= 0 \quad l_1 - l_3
\end{cases}$$

$$\begin{cases}
a &= -c \\
b &= c
\end{cases}$$

Une relation de dépendance entre  $C_1, C_2$  et  $C_3$  est:  $-C_1 + C_2 + C_3 = 0$ .

Trouver une relation de dépendance entre  $C_1, C_2$  et  $C_4$ :

$$aC_1 + bC_2 + dC_4 = 0$$

$$\begin{cases}
a - b &= 0 \quad l_1 \\
2a + b + 3d &= 0 \quad l_2 \\
a + 2b + 3d &= 0 \quad l_3
\end{cases}$$

$$\begin{cases}
a - b &= 0 \quad l_1 \\
-3b - 3d &= 0 \quad 2l_1 - l_2 \\
-3b - 3d &= 0 \quad l_1 - l_3
\end{cases}$$

$$\begin{cases}
a &= -d \\
b &= -d
\end{cases}$$

Une relation de dépendance entre  $C_1, C_2$  et  $C_4$  est:  $-C_1 - C_2 + C_4 = 0$ .

Feuille\_4 Math\_103

Trouver une base  $(v_3, v_4)$  de E.

On a 
$$C_3 = C_2 - C_1$$
 et  $C_4 = C_1 + C_2$ . Donc,  $(x, y, z, t) = (x, y, y - x, x + y) = (0, y, y, y) + (x, 0, -x, x) = x(1, 0, -1, 1) + y(0, 1, 1, 1)$ . En prenant  $v_3 = (1, 0, -1, 1)$  et  $v_4 = (0, 1, 1, 1)$  on a bien  $E = Vect(v_3, v_4)$  et

$$av_3 + bv_4 = a(1, 0, -1, 1) + b(0, 1, 1, 1) = (a, 0, -a, a) + (0, b, b, b) = (a, b, b - a, a + b) = (0, 0, 0, 0)$$

Donc a = b = 0,  $Vect(v_3, v_4)$  est libre.

Par conséquent  $Vect(v_3, v_4)$  est une base de E.

 $\operatorname{QED}$