5	9	> 1	zow	-t	юиVe		bas	e d	/u	no	Vaix		en	dois		110	hond		- Con	dn
l'équation	A	7	= 0	, (car	Ker	(A)=	{ 3	7	tel	ghe	A	¥':	03,	On	obt	iont	la	ma	eria
auguementé [3:	0	0	2 -3		07	L3 ← l	3-3L,		1	0	2 -3	4:	0		1	0	2 -3	4	0
		3	4	-6 3	8	0				0	4	0	-4	0		0	0	12	0	0
L3 4 12 L3 L1 4 L1-2 L3 L2 4 L2+3 L3	0	0	0	φ -	0	Dane	les	solnt	ions	du	sys	tème	X	= X X X	1 2 3		42 D	:4	10	74.
	0	0	0			Vone	. on	a t	tour	2	Ker	(A)	10	1-4	1	26	IR ?			
Pour on Vectoriel	er er	nger	dre	pase	ar le	s l	necteu 12	, on us (plor	se se s	+ 7	de	Inc	/L 1	Je	st u	un	sous.	esp	200
Vectoriel $\vec{V}_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 3 \\ 0 \end{bmatrix}$	J ,	V,	? :	14-1	,	V3 :	-3 -6 -5) '	Vy		8									
D'après Solution	le	de	rs,	en ysta	Sait Ime	3,	on on	pour de	t o	oter	-l -l=)	Les tvi t	vol.	ation + OV 4Vi	57 +	neai Vy=	ves	P	ar 	les

Alors Viq est un vecteur redondant, et d'après le Theorem Dim (Im(A)) = m-Dim(Ker) = 4-1=3	-(A))
Done la base de l'image est engenolré par une famille vecteurs qui contient 3 vect et on a bien montré vie est un vecteur vedondant, par conséquence Ima)= Vect (vi, vi, vi) En conclusion, le vecteur [1] forme une base de Ker (A),	
les vecteurs $\overrightarrow{V_1}$, $\overrightarrow{V_2}$ et $\overrightarrow{U_3}$ forment une base de $Im(A)$.	
23) (a) $\ker(c) = \{\vec{x} \mid \text{tol gne } C.\vec{x} = 0\}$, on calcule la matrice augumenté $C\vec{x} = 0$ et trouver $\vec{x}' = -\lambda$ = λ	
(a) Par (c) est un sous-espare vectoriel propondrée par les vecteurs colonnes	
b) $Im(c)$ est un sous-espace vectoriel engendrée par les vecteurs colonnes. 1 $C = [v_1 \ v_2 \ v_3] \text{où} \vec{v_i} = [\begin{array}{c} 1 \\ 1 \end{array}], \vec{v_i} = [\begin{array}{c}$	
$ \overline{V_3} = \overline{V_3} \in V_{\text{pert}}(\overline{V_1}, \overline{V_2}) \text{ et } \overline{V_1}, \overline{V_2} \text{ sont lineal rements in observations, } Donc $ $ \underline{Im(c)} = V_{\text{ext}}(\underline{V_1}, \overline{V_2}) \text{ et } \overline{V_1}, \overline{V_2} \text{ sont lineal rements in observations, } Donc $ $ \underline{Im(c)} = V_{\text{ext}}(\underline{V_1}, \overline{V_2}) \text{ et } \underline{V_1}, \overline{V_2} \text{ sont lineal rements in observations, } Donc $ $ \underline{Im(c)} = V_{\text{ext}}(\underline{V_1}, \overline{V_2}) \text{ et } \underline{V_1}, \overline{V_2} \text{ sont lineal rements in observations, } Donc $ $ \underline{Im(c)} = V_{\text{ext}}(\underline{V_1}, \overline{V_2}) \text{ et } \underline{V_1}, \overline{V_2} \text{ sont lineal rements in observations, } Donc $ $ \underline{Im(c)} = V_{\text{ext}}(\underline{V_1}, \overline{V_2}) \text{ et } \underline{V_1}, \overline{V_2} \text{ sont lineal rements in observations, } \underline{Im(c)} \text{ et } \underline{V_1}, \overline{V_2} \text{ et } \underline{V_2} \text{ et } \underline{V_1}, \overline{V_2} \text{ et } \underline{V_2} \text{ et } \underline{V_1}, \overline{V_2} \text{ et } \underline{V_2} e$)=
In (Y) = Vert ([o][i]) En conclusion, il n'y a pas une motrice a la mé	ine
Olimage que C.	
C) Toute les matrices ent pas la même l'image.	