

Td 2 : Propriétés des familles de vecteurs

1 Exemples de familles génératrices

Exercice 1 (*Une famille génératrice du plan \mathbb{R}^2*)

:generatricePlan:

Soient $\vec{u} = \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \end{pmatrix}$, et $\vec{v} = \begin{pmatrix} 7 \\ 5 \end{pmatrix}$.

1. Soit $\vec{w} = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^2$. Écrire la relation $\lambda \cdot \vec{u} + \mu \cdot \vec{v} = \vec{w}$ comme un système d'équations linéaires.
(avec λ, μ les inconnues, et x, y deux paramètres fixés.)
2. Résoudre ce système d'équations linéaires.
En déduire que, pour $x, y \in \mathbb{R}$, on peut écrire : $\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = (5x - 7y) \cdot \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \end{pmatrix} + (-2x + 3y) \cdot \begin{pmatrix} 7 \\ 5 \end{pmatrix}$
3. En déduire que la famille \vec{u}, \vec{v} est génératrice.

Exercice 2 (*Famille génératrice d'un noyau*)

:generatriceNoyau:

Soit F l'ensemble défini par : $F = \left\{ \vec{v} = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}, x + y + z = 0 \right\}$.

1. Montrer que F est un espace vectoriel.
2. Montrer que les vecteurs : $\vec{u} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}$, $\vec{v} = \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$, et $\vec{w} = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}$ engendrent F .
3. Existe-t-il une famille génératrice de F plus petite?
4. Donner une famille génératrice de l'espace : $G = \text{Ker} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}$.
(dans quel \mathbb{R}^n travaille-t-on alors?)

Exercice 3 (*Une famille génératrice de $\mathcal{M}_2(\mathbb{R})$*)

:generatriceMatrices:

Soient les matrices : $A_1 = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$, $A_2 = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix}$, $A_3 = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}$, et $A_4 = \begin{bmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}$.

Pour $i, j \in \{1, 2\}$, on note $E_{i,j}$ la matrice 2×2 remplie de 0 sauf pour un 1 à la $i^{\text{ème}}$ ligne,
à la $j^{\text{ème}}$ colonne.

1. Montrer que la famille $(E_{i,j})_{\substack{i=1,2 \\ j=1,2}}$ est génératrice dans $\mathcal{M}_2(\mathbb{R})$. (la base canonique de $\mathcal{M}_2(\mathbb{R})$)
2. a) Montrer que : $E_{1,1}, E_{2,2} \in \text{Vect}(A_1, A_2)$.
b) Montrer que : $E_{1,2}, E_{2,1} \in \text{Vect}(A_3, A_4)$.
3. En déduire que la famille (A_1, A_2, A_3, A_4) est génératrice dans $\mathcal{M}_2(\mathbb{R})$.

Exercice 4 (*Les suites géométriques n'engendrent pas $\mathbb{R}^{\mathbb{N}}$*)

:geometriquesPasGeneratrices:

Soient $q_1, q_2, \dots, q_p \in \mathbb{R}$.

On construit une suite qui n'appartient pas à $\text{Vect}((q_1^n), (q_2^n), \dots, (q_p^n))$.

Soit $Q = \max(|q_1|, |q_2|, \dots, |q_p|) + 1$. On s'intéresse à la suite $(M_n) = (Q^n)$.

1. Montrer que pour $k \in \llbracket 1, p \rrbracket$, on a : $\lim_{n \rightarrow \infty} \frac{q_k^n}{Q^n} = 0$.
2. En déduire que si $u \in \text{Vect}((q_1^n), (q_2^n), \dots, (q_p^n))$, alors on a aussi : $\lim_{n \rightarrow \infty} \frac{u_n}{Q^n} = 0$.
3. En déduire que la suite (M_n) n'appartient pas à $\text{Vect}((q_1^n), (q_2^n), \dots, (q_p^n))$.
4. Conclure que la famille $((q_1^n), (q_2^n), \dots, (q_p^n))$ n'engendre pas $\mathbb{R}^{\mathbb{N}}$.

Exercice 5 (*L'exponentielle n'est pas polynomiale*)

:expPasPolynomiale:

Soit $n \in \mathbb{N}$, On note P_n le sous-espace vectoriel des fonctions polynomiales de degré $\leq n$.

1. Montrer que $P_n = \text{Vect}((m_k)_{k=0,\dots,n})$, où $\forall k \in \mathbb{N}$, on pose $m_k : x \mapsto x^k$.
2. Montrer que pour $k \leq n$, on a : $m_k^{(n+1)} \equiv 0$. (sa dérivée $(n+1)^{\text{ème}}$ est nulle)
Que peut-on en déduire pour les fonctions appartenant à P_n ?
3. En déduire que la fonction $(\exp : x \mapsto e^x) \in \mathcal{C}^\infty(\mathbb{R})$ n'appartient pas à P_n .
4. Conclure que les fonctions polynomiales n'engendrent pas $\mathcal{C}^\infty(\mathbb{R})$.

2 Familles libres, familles liées, relations de dépendance linéaire**Exercice 6 (*Appliquer la définition dans \mathbb{R}^3*)**

:libreR3:

Dans $E = \mathbb{R}^3$, on considère les vecteurs : $\vec{u} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -2 \end{pmatrix}$, $\vec{v} = \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix}$, $\vec{w} = \begin{pmatrix} -2 \\ 3 \\ 0 \end{pmatrix}$.

La famille $\mathcal{F} = (\vec{u}, \vec{v}, \vec{w})$ est-elle libre dans E ?

Si non, donner une relation de dépendance linéaire vérifiée par cette famille.

En déduire alors une écriture de \vec{w} comme combinaison linéaire de \vec{u}, \vec{v} .

Exercice 7 (*Familles libres dans \mathbb{R}^2*)

:famLibreR2:

Soient les trois vecteurs : $\vec{u} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$, $\vec{v} = \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \end{pmatrix}$, et $\vec{w} = \begin{pmatrix} 5 \\ 4 \end{pmatrix}$.

1. Montrer que les trois vecteurs \vec{u}, \vec{v} , et \vec{w} forment une famille liée.
2. Montrer que si on enlève l'un des trois vecteurs de cette famille, elle devient libre.

Exercice 8 (*Indépendance linéaire avec une matrice inconnue*)

:indepLinMatriceInconnue:

Soit $A = \begin{bmatrix} a & c \\ b & d \end{bmatrix}$ une matrice telle que $a + d = 0$ et $b + c = 0$, $B = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 1 \end{bmatrix}$ et $C = I_2$.

Montrer que A, B, C sont linéairement indépendantes.

Exercice 9 (*Une famille libre dans $\mathbb{R}[X]$*)

:famLibreRX:

Soient a, b, c trois réels deux-à-deux distincts.

On note : $P(X) = (X - b)(X - c)$, $Q(X) = (X - c)(X - a)$, et $R(X) = (X - a)(X - b)$

1. Calculer la valeur de chacun de ces polynômes en a, b , et c .
2. En déduire que la famille (P, Q, R) est libre dans $\mathbb{R}[X]$.
3. Soit $U(X) = (X - a)(X - b)(X - c)$. Montrer que : $U'(X) \in \text{Vect}(P, Q, R)$.

Exercice 10 (*Indépendance de suites géométriques*)

:indepGeom:

Montrons que les suites $(u_n) = (2^n)$, $(v_n) = (3^n)$ et $(w_n) = (4^n)$ sont linéairement indépendantes. Soit une relation de dépendance linéaire, sous la forme : $\alpha \cdot u + \beta \cdot v + \gamma \cdot w = 0$.

1. Que faut-il montrer pour réaliser l'objectif de l'exercice?
2. Nullité de γ
 - a) Montrer que si $\gamma \neq 0$, alors : $\lim \left(\frac{\alpha}{\gamma} \cdot u + \frac{\beta}{\gamma} \cdot v + w \right) = +\infty$
 - b) En déduire une contradiction, et la valeur de γ dans notre relation de dépendance.
3. En déduire de même que $\beta = 0$, puis conclure.

Exercice 11 (Indépendance de fonctions exponentielles)

: indepExpo :

On montre que les fonctions $\mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ sont linéairement indépendantes :

- ▶ $f : x \mapsto e^x$
- ▶ $g : x \mapsto e^{2x}$
- ▶ $h : x \mapsto e^{3x}$

Soit une relation de dépendance linéaire, sous la forme : $\alpha \cdot f + \beta \cdot g + \gamma \cdot h = 0$

1. Une première relation entre α, β, γ

- a) Calculer $\alpha \cdot f(0) + \beta \cdot g(0) + \gamma \cdot h(0)$.
- b) En déduire une équation que doivent satisfaire α, β, γ .

2. Une deuxième relation entre α, β, γ

- a) Écrire l'expression de la dérivée de la fonction : $\alpha \cdot f + \beta \cdot g + \gamma \cdot h$.
- b) En s'inspirant de la question 1., montrer que l'on doit avoir : $\alpha + 2\beta + 3\gamma = 0$.

3. Une troisième relation entre α, β, γ , et conclusion

- a) Trouver une troisième équation que doivent satisfaire α, β, γ .
- b) Résoudre le système :
$$\begin{cases} \alpha + \beta + \gamma = 0 \\ \alpha + 2\beta + 3\gamma = 0 \\ \alpha + 4\beta + 9\gamma = 0. \end{cases} \quad (\text{système linéaire de Vandermonde})$$
- c) En déduire que la famille (f, g, h) est libre.

4. Peut-on aussi montrer la liberté de cette famille en étudiant des limites quand $x \rightarrow +\infty$?

(la réponse est oui)

Exercice 12 (Puissances d'un endomorphisme nilpotent)

: indepPuisNilpo :

Soit E un espace vectoriel et u un endomorphisme : $u \in \mathcal{L}(E)$.

On suppose que u est **nilpotent**, c'est-à-dire que pour un certain $n \in \mathbb{N}$, on a : $u^n = 0$.

On suppose de plus que n est choisi **minimal**, c'est-à-dire que $u^{n-1} \neq 0$.

(Cet entier n s'appelle **indice de nilpotence** de u)

- 1. Montrer que pour $k \in \mathbb{N}$, on a :
 - ▶ $u^k \neq 0$ si $k < n$,
 - ▶ $u^k = 0$ si $k \geq n$.

Soit (\star) une relation de dépendance linéaire s'écrivant : $\sum_{k=0}^{n-1} \lambda_k \cdot u^k = 0$. (où $\lambda_0, \dots, \lambda_{n-1} \in \mathbb{R}$.)

- 2. a) En composant par u^{n-1} , en déduire que : $\sum_{k=0}^{n-1} \lambda_k \cdot u^{n-1+k} = 0$
 - b) Quels termes de cette combinaison linéaire sont nuls? (on utilisera la question 1.)
 - c) En déduire que $\lambda_0 = 0$.
 - 3. En composant par u^{n-2} , montrer de même que $\lambda_1 = 0$.
 - 4. Montrer par récurrence que tous les coefficients $\lambda_0, \dots, \lambda_{n-1}$ sont nuls.
- Conclure.

3 Bases, principe du changement de base

Exercice 13 (*Bases de noyau*)

:basesNoyau:

Soient $A = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 4 \end{bmatrix}$, $B = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 3 \end{bmatrix}$, $C = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \end{bmatrix}$, $D = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & 1 \\ 1 & 3 & 2 \end{bmatrix}$, $E = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}$.

Calculer le noyau de chacune de ces matrices.

On donnera à chaque fois la conclusion en fournissant une base du noyau s'il est non-nul.

Exercice 14 (*Base d'un sous-espace de polynômes*)

:basesSevPol:

Soient $E = \mathbb{R}_n[X]$, où $n \in \mathbb{N}$, et on considère l'application $\varphi : \begin{cases} E \rightarrow \mathbb{R} \\ P \mapsto P(0). \end{cases}$

1. Montrer que l'application φ est linéaire

2. Trouver une base de $\text{Ker}(\varphi)$.

On suppose que $n \geq 2$. On considère l'application $\psi : \begin{cases} E \rightarrow \mathbb{R}^3 \\ P \mapsto \begin{pmatrix} P(0) \\ P'(0) \\ P''(0) \end{pmatrix} \end{cases}$

3. Montrer que l'application ψ est linéaire.

4. Trouver une base de $\text{Ker}(\psi)$.

Exercice 15 (*Puissances d'une matrice nilpotente*)

:puisNilpo:

Soit $N = \begin{bmatrix} \cdot & 1 & 1 \\ \cdot & \cdot & 1 \\ \cdot & \cdot & \cdot \end{bmatrix} \in \mathcal{M}_3(\mathbb{R})$. On note aussi I_3 la matrice identité de $\mathcal{M}_3(\mathbb{R})$.

1. a) Pour $n \in \mathbb{N}$, calculer N^n .

b) Montrer que la famille (I_3, N, N^2) est libre.

On considère le sous-espace vectoriel de $\mathcal{M}_3(\mathbb{R})$ suivant : $F = \text{Vect}(I_3, N, N^2)$.

2. a) Montrer que F est stable par produit : si $M, M' \in F$, alors $M \cdot M' \in F$.

b) En déduire que F est stable par puissances : si $M \in F$, alors $\forall n \in \mathbb{N}$, $M^n \in F$.

c) En déduire que $\forall M \in F, n \in \mathbb{N}$, on a : $M^n = a_n \cdot I_3 + b_n \cdot N + c_n \cdot N^2$, où $a_n, b_n, c_n \in \mathbb{R}$.

3. On pose $T = I_3 + N$. On va calculer les suites $(a_n), (b_n), (c_n)$ ci-dessus.

a) Rappeler l'expression de T^0 . En déduire a_0, b_0, c_0 . Calculer de même a_1, b_1, c_1 .

b) Pour $n \in \mathbb{N}$, montrer :
$$\begin{cases} a_{n+1} = a_n \\ b_{n+1} = a_n + b_n \\ c_{n+1} = b_n + c_n. \end{cases}$$

c) En déduire : \blacktriangleright la suite (a_n) est constante

\blacktriangleright la suite (b_n) est arithmétique

\blacktriangleright la suite (c_n) est donnée pour $n \in \mathbb{N}$, par : $c_n = c_0 + \sum_{k=0}^{n-1} b_k$.

4. Conclure sur l'expression de la suite matricielle (T^n) .

Exercice 16 (Commutant d'une matrice nilpotente)

:commNilpo:

Soit $N = \begin{bmatrix} \cdot & 1 & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdot \end{bmatrix} \in \mathcal{M}_3(\mathbb{R})$. On note aussi I_3 la matrice identité de $\mathcal{M}_3(\mathbb{R})$.

1. a) Calculer N^3 .
- b) Montrer que la famille (I_3, N, N^2) est libre.

On considère l'ensemble de matrices : $F = \{M \in \mathcal{M}_3(\mathbb{R}), M \cdot N = N \cdot M\}$.

2. a) Montrer que F est un espace vectoriel.
- b) Montrer que $(1, N, N^2)$ est une base de F .
- c) Montrer que F est stable par produit : si $M, M' \in F$, alors $M \cdot M' \in F$.
3. a) Montrer que F est stable par inversion : si $M \in F$ est inversible, alors $M^{-1} \in F$.
- b) À quelle condition sur $a, b, c \in \mathbb{R}$, la matrice $M = aI_3 + bN + cN^2 \in F$ est-elle inversible?
Montrer que : $(I_3 + bN + cN^2)^{-1} = I_3 - bN + (b^2 - c)N^2$.
4. On pose $T = I_3 + N + N^2$.
 - a) Montrer que l'application $\varphi : M \mapsto T \cdot M$ est un automorphisme de F .
Donner l'expression de son automorphisme inverse.
 - b) Montrer que les matrices $T, T - I_3, N^2$ forment une base de F .
 - c) Donner les formules de changement de base entre les bases (I_3, N, N^2) et $(T, T - I_3, N^2)$.

Exercice 17 (Opérateur de translation)

:opTranslationPol:

Rappelons que $(1, X, X^2)$ est appelée base canonique que $E = \mathbb{R}_2[X]$.

Soit d l'application définie, pour $P \in E$, par : $d(P) = P(X + 1)$.

1. a) Montrer que l'application d est un endomorphisme de E .
- b) Montrer que cet endomorphisme d est inversible.
Donner l'expression de son inverse.
2. a) Montrer que $(d(1), d(X), d(X^2))$ est une autre base de E .
- b) Écrire les relations de changement de base dans les deux sens entre ces deux bases.
Soit $\mathcal{B} = (1, X, X^2)$ et $\mathcal{B}' = (d(1), d(X), d(X^2))$.

La matrice de passage s'obtient en écrivant les vecteurs de \mathcal{B}' dans la base \mathcal{B} .

$$\text{On traduit : } \begin{cases} d(1) = 1 \\ d(X) = X + 1 \\ d(X^2) = X^2 + 2X + 1 \end{cases} \quad \text{Il vient : } \text{Pas}(\mathcal{B} \rightsquigarrow \mathcal{B}') = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ \cdot & 1 & 2 \\ \cdot & \cdot & 1 \end{bmatrix}.$$

$$\text{Dans l'autre sens, on inverse la matrice, ou bien on part de : } \begin{cases} d^{-1}(1) = 1 \\ d^{-1}(X) = X - 1 \\ d^{-1}(X^2) = X^2 - 2X + 1 \end{cases}.$$

$$\text{On trouve : } \text{Pas}(\mathcal{B}' \rightsquigarrow \mathcal{B}) = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 1 \\ \cdot & 1 & -2 \\ \cdot & \cdot & 1 \end{bmatrix}.$$

3. Que se passe-t-il si on travaille dans $\mathbb{R}_3[X]$ au lieu de $\mathbb{R}_2[X]$?

4 Corrections

Corrigé Ex 1 (Une famille génératrice du plan \mathbb{R}^2)

:generatricePlan:

Soient $\vec{u} = \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \end{pmatrix}$, et $\vec{v} = \begin{pmatrix} 7 \\ 5 \end{pmatrix}$.

1. Soit $\vec{w} = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^2$. Écrire la relation $\lambda \cdot \vec{u} + \mu \cdot \vec{v} = \vec{w}$ comme un système d'équations linéaires.

(avec λ, μ les inconnues, et x, y deux paramètres fixés.)

Soient $\lambda, \mu \in \mathbb{R}$. On a l'équivalence : $\lambda \cdot \vec{u} + \mu \cdot \vec{v} = \vec{w} \iff \begin{pmatrix} 3\lambda + 7\mu \\ 2\lambda + 5\mu \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \iff \begin{cases} 3\lambda + 7\mu = x \\ 2\lambda + 5\mu = y \end{cases}$

2. Résoudre ce système d'équations linéaires.

En déduire que, pour $x, y \in \mathbb{R}$, on peut écrire : $\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = (5x - 7y) \cdot \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \end{pmatrix} + (-2x + 3y) \cdot \begin{pmatrix} 7 \\ 5 \end{pmatrix}$

La matrice du système est $A = \begin{bmatrix} 3 & 7 \\ 2 & 5 \end{bmatrix}$. Elle est inversible, et son inverse est $A^{-1} = \begin{bmatrix} 5 & -7 \\ -2 & 3 \end{bmatrix}$.

On résout ainsi le système : $\begin{cases} 3\lambda + 7\mu = x \\ 2\lambda + 5\mu = y \end{cases} \iff \begin{cases} 5x - 7y = \lambda \\ -2x + 3y = \mu \end{cases}$

On a donc trouvé la relation : $\vec{w} = \lambda \cdot \vec{u} + \mu \cdot \vec{v}$ soit :

$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = (5x - 7y) \cdot \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \end{pmatrix} + (-2x + 3y) \cdot \begin{pmatrix} 7 \\ 5 \end{pmatrix}.$$

3. En déduire que la famille \vec{u}, \vec{v} est génératrice.

Tout vecteur $\vec{w} = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^2$ est combinaison linéaire de \vec{u} et \vec{v} .

La famille (\vec{u}, \vec{v}) est donc génératrice dans \mathbb{R}^2 : on a $\text{Vect}(\vec{u}, \vec{v}) = \mathbb{R}^2$.

Corrigé Ex 2 (Famille génératrice d'un noyau)

:generatriceNoyau:

Soit F l'ensemble défini par : $F = \left\{ \vec{v} = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}, x + y + z = 0 \right\}$.

1. Montrer que F est un espace vectoriel.

L'ensemble F s'écrit comme un noyau. C'est même le noyau de la matrice $\begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}$.

En particulier, l'ensemble F est un sous-espace vectoriel de \mathbb{R}^3 .

2. Montrer que les vecteurs : $\vec{u} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}$, $\vec{v} = \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$, et $\vec{w} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ engendrent F .

D'abord les vecteurs $\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}$ appartiennent bien à F : ils vérifient l'équation $x + y + z = 0$.

On montre que tout vecteur $\vec{a} = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in F$ s'écrit comme combinaison linéaire de $\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}$.

On a en effet : $\vec{a} \in F \iff x + y + z = 0 \iff z = -x - y \iff \vec{a} = \begin{pmatrix} x \\ y \\ -x-y \end{pmatrix} = x \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} + y \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}$.

On a donc écrit tout vecteur de F est combinaison linéaire de \vec{u}, \vec{v} .

Ainsi : $F \subset \text{Vect}(\vec{u}, \vec{v}, \vec{w})$, et l'inclusion est bien réciproque, car $\vec{u}, \vec{v}, \vec{w} \in F$.

3. Existe-t-il une famille génératrice de F plus petite ?

Oui, la famille (\vec{u}, \vec{v}) suffit, comme on l'a vu à la question précédente.

4. Donner une famille génératrice de l'espace : $G = \text{Ker}(\begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \end{bmatrix})$.

(dans quel \mathbb{R}^n travaille-t-on alors ?)

On travaille dans \mathbb{R}^4 . On a : $G = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ t \end{pmatrix}, x + y + z + t = 0 \right\}$.

On peut encore exprimer $t = -x - y - z$, et on trouve la famille génératrice $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}$.

(En fait c'est même une base de G !)

Corrigé Ex 3 (Une famille génératrice de $\mathcal{M}_2(\mathbb{R})$)

:generatriceMatrices:

Soient les matrices : $A_1 = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$, $A_2 = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix}$, $A_3 = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}$, et $A_4 = \begin{bmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}$.

Pour $i, j \in \{1, 2\}$, on note $E_{i,j}$ la matrice 2×2 remplie de 0 sauf pour un 1

- ▶ à la $i^{\text{ème}}$ ligne,
- ▶ $j^{\text{ème}}$ colonne.

1. Montrer que la famille $(E_{i,j})_{\substack{i=1,2 \\ j=1,2}}$ est génératrice dans $\mathcal{M}_2(\mathbb{R})$. (la **base canonique** de $\mathcal{M}_2(\mathbb{R})$)

C'est la base canonique de $\mathcal{M}_2(\mathbb{R})$! Une matrice quelconque $M = \begin{bmatrix} a & c \\ b & d \end{bmatrix} \in \mathcal{M}_2(\mathbb{R})$ se décompose dans cette base : $M = \begin{bmatrix} a & c \\ b & d \end{bmatrix} = a \cdot E_{1,1} + b \cdot E_{1,2} + c \cdot E_{2,1} + d \cdot E_{2,2}$.

2. a) Montrer que : $E_{1,1}, E_{2,2} \in \text{Vect}(A_1, A_2)$.

On a : $E_{1,1} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} = \frac{1}{2} \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} + \frac{1}{2} \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix} = \frac{1}{2} \cdot A_1 + \frac{1}{2} \cdot A_2 \in \text{Vect}(A_1, A_2)$.

De même : $E_{2,2} = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} = \frac{1}{2} \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} - \frac{1}{2} \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix} = \frac{1}{2} \cdot A_1 - \frac{1}{2} \cdot A_2 \in \text{Vect}(A_1, A_2)$.

- b) Montrer que : $E_{1,2}, E_{2,1} \in \text{Vect}(A_3, A_4)$.

On trouve de même : ▶ $E_{1,2} = \frac{1}{2} \cdot A_3 - \frac{1}{2} \cdot A_4 \in \text{Vect}(A_3, A_4)$.

▶ $E_{2,1} = \frac{1}{2} \cdot A_3 + \frac{1}{2} \cdot A_4 \in \text{Vect}(A_3, A_4)$.

3. En déduire que la famille (A_1, A_2, A_3, A_4) est génératrice dans $\mathcal{M}_2(\mathbb{R})$.

On a vu que toute matrice $M \in \mathcal{M}_2(\mathbb{R})$ est combinaison linéaire de $E_{1,1}, E_{1,2}, E_{2,1}, E_{2,2}$.

Or ces quatre matrices sont combinaisons linéaires de A_1, A_2, A_3, A_4 .

Ainsi, toute matrice $M \in \mathcal{M}_2(\mathbb{R})$ est combinaison linéaire de A_1, A_2, A_3, A_4 .

Plus précisément, on trouve : $M = \begin{bmatrix} a & c \\ b & d \end{bmatrix} = \frac{a+b}{2} \cdot A_1 + \frac{a-b}{2} \cdot A_2 + \frac{c+d}{2} \cdot A_3 + \frac{c-d}{2} \cdot A_4$.

Corrigé Ex 4 (Les suites géométriques n'engendrent pas $\mathbb{R}^{\mathbb{N}}$)

:geometriquesPasGeneratrices:

Soient $q_1, q_2, \dots, q_p \in \mathbb{R}$.

On construit une suite qui n'appartient pas à $\text{Vect}((q_1^n), (q_2^n), \dots, (q_p^n))$.

Soit $Q = \max(|q_1|, |q_2|, \dots, |q_p|) + 1$. On s'intéresse à la suite $(M_n) = (Q^n)$.

1. Montrer que pour $k \in \llbracket 1, p \rrbracket$, on a : $\lim_{n \rightarrow \infty} \frac{q_k^n}{Q^n} = 0$.

La suite $(\frac{q_k^n}{Q^n})$ est géométrique de raison $\frac{q_k}{Q}$.

Or $Q \geq |q_k| + 1$, donc la raison $\frac{q_k}{Q}$ est de valeur absolue $|\frac{q_k}{Q}| < 1$.

On a donc bien la limite demandée : $\lim_{n \rightarrow \infty} \frac{q_k^n}{Q^n} = 0$.

2. En déduire que si $u \in \text{Vect}((q_1^n), (q_2^n), \dots, (q_p^n))$, alors on a aussi : $\lim_{n \rightarrow \infty} \frac{u_n}{Q^n} = 0$.

Soit $u = \sum_{k=1}^p \lambda_k \cdot (q_k^n) \in \text{Vect}((q_1^n), (q_2^n), \dots, (q_p^n))$. Alors, pour $n \in \mathbb{N}$, on a : $\frac{u_n}{Q^n} = \sum_{k=1}^p \lambda_k \cdot \frac{q_k^n}{Q^n}$.

Or, on a vu que, pour chaque terme, on a : $\lim_{n \rightarrow \infty} \frac{q_k^n}{Q^n} = 0$.

Ainsi, on trouve : $\lim(u_n) = 0$.

3. En déduire que la suite (M_n) n'appartient pas à $\text{Vect}((q_1^n), (q_2^n), \dots, (q_p^n))$.

La suite $(M_n) = (Q^n)$ ne vérifie **pas** : $\lim_{n \rightarrow \infty} \frac{M_n}{Q^n} = 0$. (cette suite est constante $\equiv 1$!)

Cette suite (M_n) n'appartient donc pas, d'après la question précédente, à $\text{Vect}((q_1^n), (q_2^n), \dots, (q_p^n))$.

4. Conclure que la famille $((q_1^n), (q_2^n), \dots, (q_p^n))$ n'engendre pas \mathbb{R}^N .

On vient de trouver une suite $(M_n) \in \mathbb{R}^N$ qui n'appartient pas à $\text{Vect}((q_1^n), (q_2^n), \dots, (q_p^n))$.

La famille $((q_1^n), (q_2^n), \dots, (q_p^n))$ n'est donc pas génératrice dans \mathbb{R}^N .

Corrigé Ex 5 (L'exponentielle n'est pas polynomiale)

:expPasPolynomiale:

Soit $n \in \mathbb{N}$, On note P_n le sous-espace vectoriel des fonctions polynomiales de degré $\leq n$.

1. Montrer que $P_n = \text{Vect}((m_k)_{k=0, \dots, n})$, où $\forall k \in \mathbb{N}$, on pose $m_k : x \mapsto x^k$.

Les fonctions polynomiales de degré $\leq n$ sont celles qui sont combinaison linéaire de monômes $x \mapsto x^k$, avec $k \leq n$.

C'est ce que demande la question.

2. Montrer que pour $k \leq n$, on a : $m_k^{(n+1)} \equiv 0$.

(sa dérivée $(n+1)^{\text{ème}}$ est nulle)

Que peut-on en déduire pour les fonctions appartenant à P_n ?

On vérifie que la dérivée $k^{\text{ème}}$ de $m_k : x \mapsto x^k$ est une constante : c'est d'ailleurs $k!$

Ainsi, si $\ell \geq k + 1$, on a : $m_k^{(\ell)} \equiv 0$. En particulier, pour $\ell = n + 1$, on a bien : $m_k^{(n+1)} \equiv 0$.

Par linéarité de la dérivation, tout élément de P_k , combinaison linéaire de ces monômes, vérifie la même propriété.

En d'autres termes : $\forall P \in P_n$, on a : $P^{(n+1)} \equiv 0$.

3. En déduire que la fonction $(\exp : x \mapsto e^x) \in C^\infty(\mathbb{R})$ n'appartient pas à P_n .

La fonction exp ne vérifie pas : $\exp^{(n+1)} \equiv 0$.

On a donc : $\exp \notin P_n$.

4. Conclure que les fonctions polynomiales n'engendrent pas $C^\infty(\mathbb{R})$.

La fonction exp n'appartient à aucun des sous-espaces P_n .

Cette fonction n'est donc pas polynomiale : il existe (au moins!) une fonction qui n'est pas combinaison linéaire de polynômes.

Corrigé Ex 6 (Appliquer la définition dans \mathbb{R}^3)

:libreR3:

Dans $E = \mathbb{R}^3$, on considère les vecteurs : $\vec{u} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -2 \end{pmatrix}$, $\vec{v} = \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix}$, $\vec{w} = \begin{pmatrix} -2 \\ 3 \\ 0 \end{pmatrix}$.

La famille $\mathcal{F} = (\vec{u}, \vec{v}, \vec{w})$ est-elle libre dans E ?

Si non, donner une relation de dépendance linéaire vérifiée par cette famille.

En déduire alors une écriture de \vec{w} comme combinaison linéaire de \vec{u}, \vec{v} .

► Recherche des relations de dépendance linéaire

On résout pour $a, b, c \in \mathbb{R}$, l'équation : $a \cdot \vec{u} + b \cdot \vec{v} + c \cdot \vec{w} = \vec{0} \iff \begin{pmatrix} -b-2c \\ a+3c \\ -2a+3b \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$.

$$\iff \begin{cases} -b-2c = 0 \\ a+3c = 0 \\ -2a+3b = 0 \end{cases}$$

$$\iff \begin{cases} a = -3c \\ b = -2c \end{cases}$$

► **Conclusion : la famille est liée**

On a trouvé une famille de relations de dépendance linéaire pour $\begin{cases} a = 3 \\ b = 2 \\ c = -1. \end{cases}$

On a donc trouvé : $3\vec{u} + 2\vec{v} - \vec{w} = \vec{0}$.

► **Expression de \vec{w} en termes de \vec{u}, \vec{v}** On peut donc écrire : $\vec{w} = 3\vec{u} + 2\vec{v}$.

Corrigé Ex 7 (Familles libres dans \mathbb{R}^2)

:famLibreR2:

Soient les trois vecteurs : $\vec{u} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$, $\vec{v} = \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \end{pmatrix}$, et $\vec{w} = \begin{pmatrix} 5 \\ 4 \end{pmatrix}$.

1. Montrer que les trois vecteurs \vec{u} , \vec{v} , et \vec{w} forment une famille liée.

► **Recherche des relations de dépendance linéaire**

$$\begin{aligned} \text{On résout pour } a, b, c \in \mathbb{R}, \text{ l'équation : } a \cdot \vec{u} + b \cdot \vec{v} + c \cdot \vec{w} = \vec{0} &\iff \begin{cases} a + 3b + 5c = 0 \\ a + 2b + 4c = 0 \end{cases} \\ &\iff \begin{cases} a = -2c \\ b = -c \end{cases} \end{aligned}$$

► **La famille est liée**

$$\text{On a trouvé la solution : } \begin{cases} a = 2 \\ b = 1 \\ c = -1, \end{cases}$$

soit la relation de dépendance linéaire non-triviale : $2\vec{u} + \vec{v} - \vec{w} = \vec{0}$.

2. Montrer que si on enlève l'un des trois vecteurs de cette famille, elle devient libre.

Ces vecteurs ne sont pas colinéaires deux-à-deux.

Aucune sous-famille de deux vecteurs n'est donc liée.

Corrigé Ex 8 (Indépendance linéaire avec une matrice inconnue)

:indepLinMatriceInconnue:

Soit $A = \begin{bmatrix} a & c \\ b & d \end{bmatrix}$ une matrice telle que $a + d = 0$ et $b + c = 0$, $B = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 1 \end{bmatrix}$ et $C = I_2$.

Montrer que A, B, C sont linéairement indépendantes.

► **Recherche de relation de dépendance linéaire** Soient $x, y, z \in \mathbb{R}$.

$$\text{On résout : } xA + yB + zC = 0 \iff \begin{bmatrix} ax + y + z & cx + 2y \\ bx + 2y & dx + y + z \end{bmatrix} = 0$$

$$\text{On a donc : } \begin{cases} (ax + y + z) + (dx + y + z) = 0 \\ (bx + 2y) + (cx + 2y) = 0 \end{cases}$$

Or $a + d = 0$ et $c + b = 0$, d'où $y = z = 0$.

Il ne reste que x , qui doit donc aussi valoir 0.

► **Conclusion : la famille est libre**

Corrigé Ex 9 (Une famille libre dans $\mathbb{R}[X]$)

:famLibreRX:

Soient a, b, c trois réels deux-à-deux distincts.On note : $P(X) = (X - b)(X - c)$, $Q(X) = (X - c)(X - a)$, et $R(X) = (X - a)(X - b)$

1. Calculer la valeur de chacun de ces polynômes en a, b , et c .

On trouve (sur la diagonale, les coefs sont $\neq 0$) :

	$X = a$	$X = b$	$X = c$
$P(X)$	$(a - b)(a - c)$	0	0
$Q(X)$	0	$(b - c)(b - a)$	0
$R(X)$	0	0	$(c - a)(c - b)$

2. En déduire que la famille (P, Q, R) est libre dans $\mathbb{R}[X]$.

► **Recherche d'une relation de dépendance linéaire** Soient $\alpha, \beta, \gamma \in \mathbb{R}$.

On résout : $\alpha \cdot P(X) + \beta \cdot Q(X) + \gamma \cdot R(X) = 0$.

► **Équations plus simples** On évalue en $X = a$, $X = b$ et $X = c$. Il vient :

$$\alpha \cdot \underbrace{P(a)}_{\neq 0} + \beta \cdot \underbrace{Q(a)}_{=0} + \gamma \cdot \underbrace{R(a)}_{=0} = 0, \quad \text{d'où } \alpha = 0$$

$$\alpha \cdot P(b) + \beta \cdot Q(b) + \gamma \cdot R(b) = 0, \quad \text{d'où } \beta = 0.$$

$$\alpha \cdot P(c) + \beta \cdot Q(c) + \gamma \cdot R(c) = 0, \quad \text{d'où } \gamma = 0.$$

► **Conclusion : la famille est libre**

3. Soit $U(X) = (X - a)(X - b)(X - c)$. Montrer que : $U'(X) \in \text{Vect}(P, Q, R)$.

On dérive : $U(X) = (X - a)(X - b)(X - c)$

$$U'(X) = (X - b)(X - c) + (X - a)(X - c) + (X - a)(X - b)$$

On a donc bien : $U'(X) = P(X) + Q(X) + R(X) \in \text{Vect}(P, Q, R)$.**Corrigé Ex 10 (Indépendance de suites géométriques)**

:indepGeom:

Montrons que les suites $(u_n) = (2^n)$, $(v_n) = (3^n)$ et $(w_n) = (4^n)$ sont linéairement indépendantes.Soit une relation de dépendance linéaire, sous la forme : $\alpha \cdot u + \beta \cdot v + \gamma \cdot w = 0$.

1. Que faut-il montrer pour réaliser l'objectif de l'exercice ?

Il faut utiliser l'équation $\alpha \cdot u + \beta \cdot v + \gamma \cdot w = 0$ pour montrer que les coefficients α, β, γ valent 0.

2. Nullité de γ

a) Montrer que si $\gamma \neq 0$, alors : $\lim(\frac{\alpha}{\gamma} \cdot u + \frac{\beta}{\gamma} \cdot v + w) = +\infty$

On simplifie le membre de gauche par γ .

$$\text{On trouve : } \frac{\alpha}{\gamma} \cdot u + \frac{\beta}{\gamma} \cdot v + w.$$

Le terme prépondérant est la suite $w = (4^n)$.

$$\text{On a donc : } \lim \frac{\alpha}{\gamma} \cdot u + \frac{\beta}{\gamma} \cdot v + w = \lim w = +\infty.$$

b) En déduire une contradiction, et la valeur de γ dans notre relation de dépendance.

Le membre de gauche doit être nul.

On ne peut donc pas avoir $\lim \frac{\alpha}{\gamma} \cdot u + \frac{\beta}{\gamma} \cdot v + w = +\infty$.

Le coefficient γ est donc nul.

3. En déduire de même que $\beta = 0$, puis conclure.

C'est le même principe! Si $\beta \neq 0$, alors on a : $\lim \frac{\alpha}{\beta} 2^n + 3^n = +\infty$.

Mais par hypothèse, cette limite doit être 0. On doit donc avoir $\beta = 0$. Il s'ensuit que $\alpha = 0$

La seule relation de dépendance linéaire de la famille (u, v, w) est donc triviale.

La famille (u, v, w) est donc libre.

Corrigé Ex 12 (Puissances d'un endomorphisme nilpotent)

:indepPuisNilpo:

Soit E un espace vectoriel et u un endomorphisme : $u \in \mathcal{L}(E)$.

On suppose que u est **nilpotent**, c'est-à-dire que pour un certain $n \in \mathbb{N}$, on a : $u^n = 0$.

On suppose de plus que n est choisi **minimal**, c'est-à-dire que $u^{n-1} \neq 0$.

(Cet entier n s'appelle **indice de nilpotence** de u)

1. Montrer que pour $k \in \mathbb{N}$, on a :
- ▶ $u^k \neq 0$ si $k < n$,
 - ▶ $u^k = 0$ si $k \geq n$.

On a $u^{n-1} \neq 0$, et $u^n = 0$

▶ **Pour** $k \leq n-1$, on a $n-1-k \geq 0$, d'où : $0 \neq u^{n-1} = u^k \circ u^{n-1-k}$, et ainsi $u^k \neq 0$.

▶ **Pour** $k \geq n$, on a $k-n \geq 0$, d'où : $u^k = u^n \circ u^{k-n} = 0$.

Soit (\star) une relation de dépendance linéaire s'écrivant : $\sum_{k=0}^{n-1} \lambda_k \cdot u^k = 0$. (où $\lambda_0, \dots, \lambda_{n-1} \in \mathbb{R}$.)

2. a) En composant par u^{n-1} , en déduire que : $\sum_{k=0}^{n-1} \lambda_k \cdot u^{n-1+k} = 0$

On a : $\sum_{k=0}^{n-1} \lambda_k \cdot u^k = 0$. On compose par u^{n-1} .

Il vient $0 = u^{n-1} \circ \sum_{k=0}^{n-1} \lambda_k \cdot u^k = \sum_{k=0}^{n-1} \lambda_k \cdot u^{n-1+k}$.

- b) Quels termes de cette combinaison linéaire sont nuls? (on utilisera la question 1.)

Seul le terme $k=0$ contient un endomorphisme non-nul : c'est $\lambda_0 \cdot u^{n-1}$.

Tous les autres contiennent un $u^i = 0$ car $i = n-1+k \geq n$.

- c) En déduire que $\lambda_0 = 0$.

Dans la somme ci-dessus, il ne reste que : $\lambda_0 \cdot u^{n-1} = 0$.

On a donc bien : $\lambda_0 = 0$.

3. En composant par u^{n-2} , montrer de même que $\lambda_1 = 0$.

On a déjà montré que $\lambda_0 = 0$. On a donc : $0 = \sum_{k=0}^{n-1} \lambda_k \cdot u^k = \sum_{k=1}^{n-1} \lambda_k \cdot u^k$.

On compose par u^{n-2} . Il vient ainsi : $0 = u^{n-2} \circ \sum_{k=1}^{n-1} \lambda_k \cdot u^k = \sum_{k=1}^{n-1} \lambda_k \cdot u^{n-2+k}$.

Le seul terme où apparaît un endomorphisme non-nul est le premier : $\lambda_1 \cdot u^{n-1}$

Comme la somme est nulle, il vient bien $\lambda_1 = 0$.

4. Montrer par récurrence que tous les coefficients $\lambda_0, \dots, \lambda_{n-1}$ sont nuls.

Conclure.

On montre par récurrence sur $i \in \llbracket 0, n \rrbracket$, l'hypothèse : $\lambda_0 = \lambda_1 = \dots = \lambda_i = 0$ (H_i).

L'initialisation pour $i = 0$ est faite : c'est $\lambda_0 = 0$.

L'hérédité se fait en composant la somme $\sum_{k=i+1}^{n-1} \lambda_k \cdot u^k = 0$ par : u^{n-i-2} .

Il ne reste que le premier terme, dont on déduit $\lambda_{i+1} = 0$.

On trouve donc que les coefficients λ_k sont tous nuls.

La famille $(u^0, u^1, \dots, u^{n-1})$ est donc libre.

Corrigé Ex 17 (Opérateur de translation)

:opTranslationPol:

Rappelons que $(1, X, X^2)$ est appelée base canonique que $E = \mathbb{R}_2[X]$.

Soit d l'application définie, pour $P \in E$, par : $d(P) = P(X+1)$.

1. a) Montrer que l'application d est un endomorphisme de E .

On vérifie les deux propriétés :

► **Linéarité de d**

$$\begin{aligned} \text{Pour } P, Q \in E, \text{ on a bien : } d(a \cdot P + b \cdot Q) &= (aP + bQ)(X+1) \\ &= aP(X+1) + bQ(X+1) \\ &= a \cdot d(P) + b \cdot d(Q) \end{aligned}$$

► **Stabilité de E par d** Soit $P \in E = \mathbb{R}_2[X]$. Alors $\deg(P) \leq 2$.

On a $d(P) = P(X+1)$. Ainsi, on a aussi $\deg(d(P)) \leq 2$, donc $d(P) \in E$.

- b) Montrer que cet endomorphisme d est inversible.

Donner l'expression de son inverse.

L'endomorphisme d consiste à décaler les polynômes d'une unité vers la gauche.

Il admet donc pour réciproque le décalage d'une unité vers la droite : $d^{-1}(P) = P(X-1)$.

2. a) Montrer que $(d(1), d(X), d(X^2))$ est une autre base de E .

L'endomorphisme d est un automorphisme.

L'image d'une base par d est donc encore une base.

On vérifie à la main que les polynômes forment une base :
$$\begin{cases} d(1) = 1 \\ d(X) = X+1 \\ d(X^2) = (X+1)^2 \end{cases}$$

- b) Écrire les relations de changement de base dans les deux sens entre ces deux bases.

Soit $\mathcal{B} = (1, X, X^2)$ et $\mathcal{B}' = (d(1), d(X), d(X^2))$.

La matrice de passage s'obtient en écrivant les vecteurs de \mathcal{B}' dans la base \mathcal{B} .

$$\text{On traduit : } \begin{cases} d(1) = 1 \\ d(X) = X+1 \\ d(X^2) = X^2 + 2X + 1 \end{cases} \quad \text{Il vient : } \text{Pas}(\mathcal{B} \rightsquigarrow \mathcal{B}') = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ \cdot & 1 & 2 \\ \cdot & \cdot & 1 \end{bmatrix}.$$

$$\text{Dans l'autre sens, on inverse la matrice, ou bien on part de : } \begin{cases} d^{-1}(1) = 1 \\ d^{-1}(X) = X-1 \\ d^{-1}(X^2) = X^2 - 2X + 1 \end{cases}.$$

$$\text{On trouve : } \text{Pas}(\mathcal{B}' \rightsquigarrow \mathcal{B}) = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 1 \\ \cdot & 1 & -2 \\ \cdot & \cdot & 1 \end{bmatrix}.$$

3. *Que se passe-t-il si on travaille dans $\mathbb{R}_3[X]$ au lieu de $\mathbb{R}_2[X]$?*

C'est le même principe, mais avec une matrice plus grande, qui est toujours donnée par le triangle de Pascal.

On trouve : $\text{Pas}(\mathcal{B} \rightsquigarrow \mathcal{B}') = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ \cdot & 1 & 2 & 3 \\ \cdot & \cdot & 1 & 3 \\ \cdot & \cdot & \cdot & 1 \end{bmatrix}.$
