

EC 763 : Mathématiques pour l'ingénieur 2

Travaux Dirigés n° 4 : Espaces vectoriels et bases

Guillaume Franchi

Année universitaire 2025-2026

## ■ Sous-espaces vectoriels -

#### Exercice 1

Dans  $\mathbb{R}^3$  muni des lois usuelles, les ensembles suivants sont-ils des sous-espaces vectoriels?

1) 
$$F = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : x - y + z = 0 \text{ et } 2x - y = 0\}.$$

2) 
$$G = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : (x - y)^2 = 2x + y\}.$$

3) 
$$H = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : x - y + 2z = -1\}.$$

#### Exercice 2

Démontrer que les ensembles suivants sont des sous-espaces vectoriels d'un espace vectoriel E à préciser.

$$\mathbf{1}) \ F = \left\{ \begin{pmatrix} a & b \\ b & b \end{pmatrix} : a, b \in \mathbb{R} \right\}$$

$$\mathbf{2}) \ G = \left\{ \begin{pmatrix} a+b & c \\ 2c & -b \end{pmatrix} : a,b,c \in \mathbb{R} \right\}$$

3) 
$$H = \left\{ \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \in \mathcal{M}_2(\mathbb{R}) : a+b+c+d=0 \right\}$$

## ■ Familles libres, familles génératrices, bases \_

#### Exercice 3

Montrer que la famille  $(\overrightarrow{v_1}, \overrightarrow{v_2})$ , où  $\overrightarrow{v_1} = (1, 2)$  et  $\overrightarrow{v_2} = (-1, 1)$ , engendre  $\mathbb{R}^2$ . Est-elle une base?

#### Exercice 4

- 1) La famille  $(\overrightarrow{v_1}, \overrightarrow{v_2}, \overrightarrow{v_3})$  de  $\mathbb{R}^3$ , où  $\overrightarrow{v_1} = (1, 1, -1)$ ,  $\overrightarrow{v_2} = (2, 1, 3)$  et  $\overrightarrow{v_3} = (0, -1, 5)$  est-elle libre? Est-elle génératrice?
- 2) Même question pour la famille  $(\overrightarrow{v_1}, \overrightarrow{v_2}, \overrightarrow{v_3})$  où  $\overrightarrow{v_1} = (1, 1, 0), \ \overrightarrow{v_2} = (1, 2, 1)$  et  $\overrightarrow{v_3} = (2, 3, 2).$

#### Exercice 5

1) Soient  $\overrightarrow{u} = (1, 1, 1)$  et  $\overrightarrow{v} = (1, 2, 3)$  deux vecteurs de  $\mathbb{R}^3$ .

Trouver une condition nécessaire et suffisante sur les réels x, y et z pour que

$$\overrightarrow{w} = (x, y, z) \in \text{Vect}(\overrightarrow{u}, \overrightarrow{v}).$$

2) Soient  $\overrightarrow{u} = (1, 1, 1, 0)$  et  $\overrightarrow{v} = (0, 0, 1, 1)$  deux vecteurs de  $\mathbb{R}^4$ .

Trouver une condition nécessaire et suffisante sur les réels x, y, z et t pour que

$$\overrightarrow{w} = (x, y, z, t) \in \text{Vect}(\overrightarrow{u}, \overrightarrow{v}).$$

# **■** Changement de base **-**

### Exercice 6

Dans  $\mathbb{R}^3$ , on considère les vecteurs  $\overrightarrow{u} = (1, 1, -1), \ \overrightarrow{v} = (-1, 1, 1)$  et  $\overrightarrow{w} = (1, -1, 1)$ .

- 1) Montrer que  $(\overrightarrow{u}, \overrightarrow{v}, \overrightarrow{w})$  forme une base de  $\mathbb{R}^3$ .
- 2) Donner les coordonnées du vecteur (2,1,3) dans cette base.

**Exercice 7** On considère les vecteurs  $\overrightarrow{f_1} = (2,1,1)$ ,  $\overrightarrow{f_1} = (-1,0,1)$  et  $\overrightarrow{f_3} = (1,0,1)$  de  $\mathbb{R}^3$ , et la matrice M de  $\mathcal{M}_3(\mathbb{R})$ :

$$M = \begin{pmatrix} 1 & 2 & -1 \\ 0 & 1 & -1 \\ 1 & 1 & 0 \end{pmatrix}.$$

- 1) Montrer que  $(\overrightarrow{f_1}, \overrightarrow{f_2}, \overrightarrow{f_3})$  est une base de  $\mathbb{R}^3$ .
- 2) Déterminer la matrice de passage  $P = P_{\overrightarrow{e_i} \to \overrightarrow{f_i}}$  de la base canonique  $(\overrightarrow{e_1}, \overrightarrow{e_2}, \overrightarrow{e_3})$  vers la base  $(\overrightarrow{f_1}, \overrightarrow{f_2}, \overrightarrow{f_3})$ .
- 3) Calculer  $P^{-1}$ .
- 4) Déterminer la représentation de M dans la base  $(\overrightarrow{f_1}, \overrightarrow{f_2}, \overrightarrow{f_2})$ .

**Exercice 8** Considérons la matrice M de  $\mathcal{M}_3(\mathbb{R})$ :

$$M = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 4 \\ 3 & -4 & 12 \\ 1 & -2 & 5 \end{pmatrix}.$$

1) Montrer que la famille  $\mathcal{F}=(\overrightarrow{f_1},\overrightarrow{f_2},\overrightarrow{f_3})$  où

$$\overrightarrow{f_1} = (-4, 3, 2); \quad \overrightarrow{f_2} = (-4, 0, 1); \quad \overrightarrow{f_3} = (2, 1, 0);$$

est une base de  $\mathbb{R}^3$ .

- 2) Déterminer la matrice de passage P de la base canonique vers  $\mathcal{F}$ .
- 3) Déterminer la représentation de la matrice M dans la base  $\mathcal{F}$ .