

A) RÉVISION DES DÉFINITIONS.

A.1) On pose

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 2 \\ -1 & 1 & 1 \\ 2 & 1 & 0 \\ -1 & 0 & 0 \end{pmatrix} B = \begin{pmatrix} 5 & -1 & 0 & -1 \\ 1 & 8 & 1 & 4 \\ 0 & 1 & 1 & 1 \end{pmatrix} \quad \text{et} \quad C = \begin{pmatrix} -1 & 0 & -1 \\ 3 & 1 & 4 \\ 3 & 0 & 0 \\ -1 & 2 & 1 \end{pmatrix}.$$

Calculer $A + C$, CB , BC , AB et BA . Que pensez-vous de l'écriture " CA " ?

B) SYSTÈMES LINÉAIRES ET MATRICES.

B.1) (formules de Cramer en dimension 2) On étudie le système d'inconnues x, y et de paramètres a, b, c, d, u, v

$$\begin{cases} ax + by = u \\ cx + dy = v \end{cases}$$

Posons $\begin{vmatrix} a & b \\ c & d \end{vmatrix} := ad - bc$. Montrer que, si ce dernier est non nul, il y a une unique solution :

$$x = \frac{\begin{vmatrix} u & b \\ v & d \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} a & b \\ c & d \end{vmatrix}} \quad \text{et} \quad y = \frac{\begin{vmatrix} a & u \\ c & v \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} a & b \\ c & d \end{vmatrix}}$$

Que se passe-t-il si $ad - bc = 0$?

B.2) Décrire les solutions des systèmes linéaires

$$(*) \begin{cases} x_1 + 2x_2 + 3x_3 + 4x_4 + x_5 = 1 \\ x_1 + x_2 + 3x_3 + 2x_5 = 0 \\ 2x_1 - x_2 + 6x_3 + 6x_4 = 1 \\ 3x_1 - 2x_2 + x_3 + x_4 - x_5 = 2 \\ x_1 + 2x_2 - x_3 + 3x_4 = 2 \end{cases} \quad (**) \begin{cases} x_1 + x_2 + x_3 + x_4 + x_5 = 0 \\ x_1 - x_2 + x_3 - x_4 + x_5 = 1 \\ 2x_1 - x_2 + x_3 + x_4 - x_5 = 1 \\ 3x_1 - 2x_2 + x_3 + x_4 - x_5 = 2 \end{cases}$$

B.3) Discuter, selon la valeur du paramètre m , les solutions du système linéaire

$$\begin{cases} x_1 + 2x_3 + x_5 = 3 \\ x_1 + x_2 + 3x_3 + x_5 = 0 \\ 2x_1 + x_2 + 5x_3 + x_4 + 5x_5 = 4 \\ 3x_1 + 6x_3 + 2x_4 + 5x_5 = m \end{cases}$$

B.4) Discuter, selon la valeur du paramètre t , les solutions du système linéaire

$$\begin{cases} tx_1 + 2x_2 + 3x_3 + 3x_4 & = & 1 \\ x_1 + x_2 + 3x_3 + x_5 & = & 0 \\ 2x_1 + (3+t)x_2 + 6x_3 + 6x_4 & = & 1+t \\ 3x_1 + 6x_2 + (8+t)x_3 + 9x_4 & = & 2+t \\ 3x_1 + 6x_2 + 9x_3 + (8+t)x_4 & = & 2+t \end{cases}$$

B.5) Soit $m \in \mathbf{R}$ on pose

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & m \\ 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

Vérifier que $A^4 = mA_4$ et en déduire que, si $m \neq 0$, la matrice A est inversible. Calculer A^{-1} dans ce cas, ainsi que A^n pour $n \in \mathbf{Z}$.

B.6) Déterminer si les matrices suivantes sont inversibles et calculer, le cas échéant, leurs inverses.

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 1 & 3 \end{pmatrix}, \quad \begin{pmatrix} 1 & 2 & -3 \\ 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \quad \begin{pmatrix} 1 & 2 & -1 \\ 2 & 0 & -2 \\ 3 & 1 & -3 \end{pmatrix}, \quad \begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 \\ 2 & 0 & -4 \\ 3 & 1 & -5 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 & 1 \\ 1 & 3 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 1 & 3 \end{pmatrix}, \quad \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 \\ 0 & 3 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \quad \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 \\ 0 & 3 & -1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 & 2 \\ 0 & 2 & 3 & 1 \end{pmatrix}$$

B.7) Soit $A = \begin{pmatrix} 1/2 & 0 & -1/2 \\ 1/2 & 1 & 1/2 \\ -1/2 & 0 & 1/2 \end{pmatrix}$, vérifier que $A^2 = A$. Pour quels vecteurs (colonnes) X a-t-on $AX = 0$?

B. 8) Soit $e_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}$ et $e_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \\ 3 \end{pmatrix}$. Vérifier qu'ils sont orthogonaux. Trouver un troisième vecteur e_3 non nul et orthogonal à e_1 et e_2 . Soit A la matrice 3×3 dont les colonnes sont les trois vecteurs e_1, e_2, e_3 . Calculer $A^t A$ et ${}^t A A$. Qu'observez-vous ?

B.9) Déterminer l'ensemble des matrices A de taille 2×2 à coefficients réels telles que $A^t A = I_2$.

B.10) (Quaternions) On note dans cet exercice $\mathbf{1}$ la matrice identité de taille 2×2 . On pose également

$$I := \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}, \quad J := \begin{pmatrix} i & 0 \\ 0 & -i \end{pmatrix}, \quad K := \begin{pmatrix} 0 & i \\ i & 0 \end{pmatrix}$$

Vérifier les formules $I^2 = J^2 = K^2 = -\mathbf{1}$, $IJ = -JI = K$, $JK = -KJ = I$ et $KI = -IK = J$. Montrer également que, si $a, b, c, d \in \mathbf{R}$, on a

$$(a\mathbf{1} + bI + cJ + dK)(a\mathbf{1} - bI - cJ - dK) = (a^2 + b^2 + c^2 + d^2)\mathbf{1}$$

En déduire que si la matrice $M = a\mathbf{1} + bI + cJ + dK$ n'est pas nulle, elle est inversible.

C) ESPACES VECTORIELS : dimension, base.

C.1) Soit E le sous-espace de \mathbf{R}^4 défini par les équations:

$$x + 2y + z = 0 \quad \text{et} \quad 2z + \lambda t = \mu,$$

où λ et μ sont des paramètres réels. Répondre en fonction de ces paramètres aux demandes qui suivent.

- S'agit-il d'un sous-espace vectoriel?
- Lorsqu'il s'agit bien d'un sous-espace vectoriel, donner une base de ce sous-espace.
- Compléter cette base en une base de \mathbf{R}^4 .
- Les réponses aux questions (b) et (c) sont-elles uniques?

C.2) Trouver la dimension, des bases et des équations pour les espaces vectoriels $E \cap F$ et $E + F$.

(a) Pour $E := \langle (1, 2, 1), (1, 1, -1), (1, 3, 3) \rangle$ et $F := \langle (1, 2, 2), (2, 3, -1), (1, 3, -3) \rangle$, dans \mathbf{R}^3 .

(b) Dans \mathbf{R}^5 , avec $E := \langle (-1, 6, 4, 7, -2), (2, 3, 0, 5, -2), (-3, 6, 5, 6, -5) \rangle$ et $F := \langle (1, 1, 2, 1, -1), (0, -2, 0, -1, -5), (2, 0, 2, 1, -3) \rangle$.

C.3) Soit E l'espace vectoriel de \mathbf{R}^4 engendré par les vecteurs $(1, 0, 2, 3)$ et $(1, 1, 3, 2)$.

- Donner un système minimal d'équations linéaires qui définissent E .
- Quelle est la dimension de l'espace défini par l'une de ces équations?
- La réponse à la question (a) est-elle unique?
- Donner un exemple d'application linéaire f dont E est le noyau.

(e) Donner un exemple d'application linéaire g dont E est l'image.

C.4) Dans \mathbf{R}^4 on considère la base canonique $\mathcal{B}_0 = \{e_1, e_2, e_3, e_4\}$ et

$$\mathcal{B} := \{e_1, e_1 + e_2, e_1 + e_2 + e_3, e_1 + e_2 + e_3 + e_4\}$$

(a) Montrer que \mathcal{B} est une base de \mathbf{R}^4 . Ecrire les matrices de passage de \mathcal{B}_0 à \mathcal{B} et inversement.

(b) Calculer les coordonnées de $v = (1, -1, 3, -2)$ dans la base \mathcal{B} .

(c) Calculer le vecteur w dont les coordonnées dans la base \mathcal{B} sont $-2, 0, 4, 1$.

C.5) Soient U, V deux sous-espaces vectoriels de E . Montrer que si $\dim U + \dim V > \dim E$ alors $U \cap V \neq \{0\}$.

D) APPLICATIONS LINÉAIRES

D.1) On considère l'application

$$\begin{aligned} f : \mathbf{R}^3 &\rightarrow \mathbf{R}^2 \\ (x, y, z) &\mapsto (2x - y, z) \end{aligned}$$

On note \mathcal{B}_1 la base canonique de \mathbf{R}^3 et \mathcal{B}_2 celle de \mathbf{R}^2 ; on définit les ensembles $\mathcal{B}_3 := \{(1, 2), (-1, 1)\}$ et $\mathcal{B}_4 := \{(1, 0, -1), (4, 0, 3), (1, 1, 0)\}$.

(a) Montrer que \mathcal{B}_3 et \mathcal{B}_4 sont des bases de \mathbf{R}^2 et \mathbf{R}^3 respectivement.

(b) Déterminer la matrice de changement de base de \mathcal{B}_1 vers \mathcal{B}_3 , de \mathcal{B}_3 vers \mathcal{B}_1 , de \mathcal{B}_2 vers \mathcal{B}_4 et de \mathcal{B}_4 vers \mathcal{B}_2 .

(c) Déterminer la matrice de f dans les bases de \mathcal{B}_2 et \mathcal{B}_1 .

(d) Déterminer la matrice de f dans les bases de \mathcal{B}_4 et \mathcal{B}_3 .

D.2) Soit f l'endomorphisme de \mathbf{R}^3 dont la matrice dans la base canonique est

$$\begin{pmatrix} -3 & -6 & 3 \\ 2 & -4 & -2 \\ 1 & 2 & -1 \end{pmatrix}$$

(a) Déterminer la dimension et une base du noyau et de l'image de f

(b) Montrer que \mathbf{R}^3 est somme directe du noyau et de l'image.

(c) Soit \mathcal{B}_1 une base de $\text{Ker}(f)$ et \mathcal{B}_2 une base de $\text{im}(f)$, comment s'écrit la matrice de f dans la base $\mathcal{B} = \mathcal{B}_1 \cup \mathcal{B}_2$?

D.3) Déterminer la matrice dans la base canonique de \mathbf{R}^3 de la projection orthogonale sur le plan d'équation $x + 2y - 3z = 0$.

En déduire la matrice de la symétrie orthogonale par rapport à ce plan.