

# Exercices

## Résolution de systèmes linéaires

**Exercice 1** Résoudre les systèmes linéaires suivants :

$$1. \begin{cases} 2x + y - z = 0 \\ x + 2y + z = 0 \\ 3x + y - 2z = 0 \end{cases}$$

Corrigé

$$2. \begin{cases} 2x + y - z = 1 \\ x + 2y + z = -1 \\ 3x + y - 2z = 2 \end{cases}$$

Corrigé

$$3. \begin{cases} 2x + y - z = 1 \\ x + 2y + z = 0 \\ 3x + y - 2z = 2 \end{cases}$$

Corrigé

**Exercice 2** Résoudre les systèmes linéaires suivants en discutant s'il y a lieu en fonction des valeurs des paramètres réels :

$$1. \begin{cases} x + 2y = 5 \\ x + 3y = 5 \\ x + 7y = \beta \end{cases}$$

Corrigé

$$2. \begin{cases} x + y - az = 0 \\ x + ay - z = 0 \\ x + (a+1)y + 2z = 0 \end{cases}$$

Corrigé

$$3. \begin{cases} ax + y + z = 1 \\ x + ay + z = a \\ x + y + az = a^2 \end{cases}$$

Corrigé

## Calcul matriciel

**Exercice 3** Soit  $J = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$  et  $A = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$ .

1) Pour  $n \in \mathbb{N}^*$ , calculer  $J^n$ . En déduire  $A^n$  pour tout  $n \in \mathbb{N}^*$ .

2) En utilisant, pour  $k \in \mathbb{N}^*$ , l'identité  $(I_3 - J) \left( I_3 + \sum_{i=1}^k J^i \right) = I_3 - J^{k+1}$ ,

montrer que  $A$  est inversible et calculer  $A^{-1}$ .

Corrigé

**Exercice 4** Soient  $n \in \mathbb{N}^*$  et  $\lambda_1, \dots, \lambda_n$  des réels. On considère la matrice

diagonale  $\Delta = \begin{pmatrix} \lambda_1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & 0 \\ 0 & \dots & 0 & \lambda_n \end{pmatrix}$ . Discuter l'inversibilité de  $\Delta$  et si elle

est inversible, donner son inverse.

Corrigé

**Exercice 5** Soit  $(u_0, v_0, w_0) \in \mathbb{R}^3$ . Pour tout  $n \in \mathbb{N}^*$ , on calcule le triplet

$(u_n, v_n, w_n)$  par les formules de récurrences suivantes : 
$$\begin{cases} u_n = u_{n-1} + 2v_{n-1} \\ v_n = v_{n-1} + 2w_{n-1} \\ w_n = w_{n-1} \end{cases}$$

On pose, pour tout  $n \in \mathbb{N}^*$ ,  $X_n = \begin{pmatrix} u_n \\ v_n \\ w_n \end{pmatrix}$ .

1) Déterminer la matrice  $A$  carrée réelle de  $\mathcal{M}(3,3)$  telle que pour tout  $n \in \mathbb{N}^*$ ,  $X_n = AX_{n-1}$ .

2) Soit  $B$  la matrice définie par  $A = I_3 + B$ . Calculer  $B^2, B^3$  puis  $A^n$  pour tout  $n \in \mathbb{N}^*$ .

3) En déduire  $u_n, v_n$  et  $w_n$  en fonction de  $u_0, v_0$  et  $w_0$ .

Corrigé

## Espaces vectoriels

**Exercice 6** Montrer que l'ensemble  $E$  des matrices de la forme :

$$M_{a,b,c} = \begin{pmatrix} b+c-a & a-b & a-c \\ c-a & a & a-c \\ b-a & a-b & a \end{pmatrix} \text{ avec } (a,b,c) \in \mathbb{R}^3$$

est un sous-espace vectoriel de  $\mathcal{M}(3,3)$ . En donner une famille génératrice et une base.

Corrigé

**Exercice 7** Dans le  $\mathbb{R}$ -espace vectoriel  $(\mathbb{R}^2, +, \cdot)$  on considère les familles de vecteurs suivantes :

$$F_1 = \{v_1 = (1, 1)\}, \quad F_2 = \{v_1 = (1, 1), v_2 = (1, -2), v_3 = (3, 4)\}, \\ F_3 = \{v_1 = (1, 1), v_2 = (1, -2)\}, \quad F_4 = \{v_1 = (1, 1), v'_1 = (-3, -3)\},$$

Indiquer quelles sont les familles libres, génératrices de  $\mathbb{R}^2$ , les bases de  $\mathbb{R}^2$ .

Corrigé

**Exercice 8** Dans le  $\mathbb{R}$ -espace vectoriel  $(\mathbb{R}^3, +, \cdot)$  on considère une famille libre  $\{v_1, v_2\}$  de vecteurs. Démontrer, pour tout  $v$  de  $\mathbb{R}^3$ , l'équivalence

$$\{v_1, v_2, v\} \text{ liée} \Leftrightarrow v \in \text{vect}(\{v_1, v_2\}).$$

Généraliser à un espace vectoriel quelconque.

Corrigé

**Exercice 9** Les sous-ensembles suivants de  $\mathbb{R}^3$  sont-ils des sous-espaces vectoriels de  $(\mathbb{R}^3, +, \cdot)$ . Si oui, en donner une base.

$$F_1 = \{(x_1, x_2, x_3) \in \mathbb{R}^3, x_1 = 2x_2 - x_3\}, \quad F_2 = \{(x_1, x_2, x_3) \in \mathbb{R}^3, x_1 + 2x_2 - x_3 = 2\}, \\ F_3 = \{(x_1, x_2, x_3) \in \mathbb{R}^3, \sin(x_3) = x_1 + x_2\}, \\ F_4 = \{(x_1, x_2, x_3) \in \mathbb{R}^3, x_1 - x_2 - x_3 = x_1 + 2x_2 - 3x_3 = 0\}.$$

Corrigé

**Exercice 10** Les sous-ensembles suivants du  $\mathbb{R}$ -espace vectoriel  $E$  des applications de  $\mathbb{R}$  dans  $\mathbb{R}$  sont-ils des sous espaces vectoriels de  $E$ .

$$E_1 = \{f \in E, f(-1) = 0\}, \quad E_2 = \{f \in E, f(3) = 1 + f(-5)\}, \\ E_3 = \{f \in E, f \text{ bornée}\}, \quad E_4 = \{f \in E, f \leq 0\},$$

Corrigé

**Exercice 11** 1. Soit  $E$  un  $\mathbb{R}$  espace vectoriel de dimension 3 dont  $\{e_1, e_2, e_3\}$  est une base. Les vecteurs suivants de  $E$  :

$$v_1 = e_1 - 2e_2 + e_3, \quad v_2 = 3e_1 - e_2 + e_3, \quad v_3 = 2e_1 + 6e_2 - 2e_3$$

constituent-ils une base de  $E$  ?

2. On pose  $E_1 = \text{vec}(v_1, v_2, v_3)$ . Donner la dimension de  $E_1$  et trouver une base de  $E_1$  extraite de la famille génératrice  $\{v_1, v_2, v_3\}$ . Exprimer dans cette base ceux des vecteurs qui n'en font pas partie.

Corrigé

## Applications linéaires

**Exercice 12** Les applications suivantes de  $\mathbb{R}^2$  dans  $\mathbb{R}^2$  sont-elles des endomorphismes de  $(\mathbb{R}^2, +, \cdot)$  :

$$f_1 : (x_1, x_2) \mapsto (1 + x_1, x_2), \quad f_2 : (x_1, x_2) \mapsto (x_1^2, x_2),$$
$$f_3 : (x_1, x_2) \mapsto (\sin(x_1), x_2), \quad f_4 : (x_1, x_2) \mapsto (x_1 - x_2, 0),$$

Corrigé

**Exercice 13** Soient  $E$  et  $F$  des  $\mathbb{R}$ -espaces vectoriels de dimension 3 dont une base est  $(e_1, e_2, e_3)$  resp  $(\varepsilon_1, \varepsilon_2, \varepsilon_3)$ . Soit  $f$  l'application linéaire de  $E$  dans  $F$  définie par :

$$f(e_1) = \varepsilon_1 - 2\varepsilon_2 + 4\varepsilon_3, \quad f(e_2) = 2\varepsilon_1 - \varepsilon_2 - \varepsilon_3, \quad f(e_3) = -3\varepsilon_2 + 9\varepsilon_3.$$

1. Soit  $x$  un vecteur de  $E$  de coordonnées  $x_1, x_2, x_3$  dans la base  $(e_1, e_2, e_3)$ . Calculer les coordonnées de  $f(x)$  dans la base  $(\varepsilon_1, \varepsilon_2, \varepsilon_3)$ .

2. Déterminer une base de  $\text{Im}(f)$  et une base de  $\text{Ker}(f)$ .

Corrigé

**Exercice 14** Soit  $f$  l'application de  $\mathbb{R}^3$  dans  $\mathbb{R}^4$  définie par :

$$f(x_1, x_2, x_3) = (x_1 - 2x_2 + x_3, 2x_1 - x_2 + 5x_3, x_1 - 3x_2, 3x_1 - 3x_2 + 6x_3).$$

1. Justifier que  $f$  est linéaire et donner sa matrice dans les bases canoniques.
2. Déterminer  $\text{Im}(f)$  et en donner une base.
3. Déterminer  $\text{Ker}(f)$  et en donner une base.
4. Donner l'image par  $f$  de  $F = \{(x_1, x_2, x_3) \in \mathbb{R}^3, x_2 + x_3 = 0\}$ .
5. Donner l'image par  $f$  de  $\text{vec}\{(1, 0, 0), (0, 0, 1)\}$ .

Corrigé

**Exercice 15** Soient  $E$  un  $\mathbb{R}$ -espace vectoriel dont  $\{e_1, e_2\}$  est une base,  $F$  un  $\mathbb{R}$  espace vectoriel dont  $\{\varepsilon_1, \varepsilon_2\}$  est une base et  $f$  l'application linéaire de  $E$  dans  $F$  définie par  $f(e_1) = 2\varepsilon_1 - \varepsilon_2$  et  $f(e_2) = \varepsilon_1 - \varepsilon_2$ .

1. Donner la matrice  $A$  de  $f$  dans les bases  $\{e_1, e_2\}$  et  $\{\varepsilon_1, \varepsilon_2\}$ .
2. Soit  $x$  un vecteur de  $E$  de coordonnées  $x_1$  et  $x_2$  dans la base  $\{e_1, e_2\}$ , donner les coordonnées de  $f(x)$  dans la base  $\{\varepsilon_1, \varepsilon_2\}$ .
3. Déterminer une base de  $\text{Im}(f)$ . Justifier que  $f$  est un isomorphisme. Donner la matrice de  $f^{-1}$  dans les bases  $\{\varepsilon_1, \varepsilon_2\}$  et  $\{e_1, e_2\}$ .
4. Soit  $g$  l'application de  $F$  dans  $E$  qui au vecteur  $y$  de coordonnées  $y_1$  et  $y_2$  dans la base  $\{\varepsilon_1, \varepsilon_2\}$  associe le vecteur

$$g(y) = (3y_1 - y_2)e_1 + (5y_1 - 2y_2)e_2$$

Donner une base de  $\text{Im}(g)$ . Montrer que  $g$  est un isomorphisme de  $F$  et donner la matrice de  $g^{-1}$  dans les bases  $\{e_1, e_2\}$  et  $\{\varepsilon_1, \varepsilon_2\}$ .

5. Donner la matrice de  $f \circ g$  dans la base  $\{\varepsilon_1, \varepsilon_2\}$  et justifier que  $f \circ g$  est un isomorphisme. Donner la matrice de  $(f \circ g)^{-1}$  dans la base  $\{\varepsilon_1, \varepsilon_2\}$ .
6. Donner la matrice de  $g \circ f$  dans la base  $\{e_1, e_2\}$  et justifier que  $g \circ f$  est un isomorphisme. Donner la matrice de  $(g \circ f)^{-1}$  dans la base  $\{e_1, e_2\}$ .

Corrigé

**Exercice 16** Soit  $f$  l'application linéaire de  $\mathbb{R}^4$  dans  $\mathbb{R}^3$  dont la matrice dans les bases canoniques est : 
$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & -2 & 0 \\ 1 & -1 & 0 & -2 \\ 1 & 2 & -3 & 1 \end{pmatrix}.$$

1. Soit  $v = (x_1, x_2, x_3, x_4) \in \mathbb{R}^4$ . Calculer les coordonnées  $y_1, y_2, y_3$  du vecteur  $f(v)$  dans la base canonique de  $\mathbb{R}^3$ .
2. Trouver une base de  $\text{Im}(f)$  et une base de  $\text{Ker}(f)$ .
3. Résoudre l'équation  $f(v) = (1, 3, 0)$ .

Corrigé

**Exercice 17** Soit  $E$  le  $\mathbb{R}$ -espace vectoriel des fonctions polynômes à coefficients réels de degré inférieur ou égal à 4.

1. Vérifier que  $f : p \in E \rightarrow \int_{-1}^1 p(x)dx - \frac{1}{3}[p(-1) + 4p(0) + p(1)]$  est une forme linéaire de  $E$ .
2. Déterminer  $\text{Im}(f)$  et  $\text{Ker}(f)$ .

Corrigé