

# TD3 Algèbre linéaire

## Espaces vectoriels

- Soient les  $n$ -uplets  $(x_1, \dots, x_n)$ ,  $(x'_1, \dots, x'_n)$ , et soit  $\lambda \in \mathbb{R}$  quelconque. Exprimer chacun des  $n$ -uplets suivants comme combinaison linéaire de  $(x_1, \dots, x_n)$  et  $(x'_1, \dots, x'_n)$ .
  - $(x_1 + x'_1, \dots, x_n + x'_n)$ .
  - $(x_1 - x'_1, \dots, x_n - x'_n)$ .
  - $(0, \dots, 0)$ .
  - $(x_1, \dots, x_n)$ .
  - $(\lambda x_1, \dots, \lambda x_n)$ .
- L'ensemble  $F$  des fonctions de  $\mathbb{R}$  dans  $\mathbb{R}$  qui prennent la valeur 1 en  $x = 0$  est-il un espace vectoriel sur  $\mathbb{R}$  -pour l'addition et l'opération extérieure classique sur les fonctions
- Peut-on déterminer  $x, y$  réels tels que le vecteur  $v = (-2, x, y, 3)$  de  $\mathbb{R}^4$  soit combinaison linéaire de vecteurs  $u_1 = (1, -1, 1, 2)$  et  $u_2 = (-1, 2, 3, 1)$
- Soient les fonctions de  $\mathbb{R}$  dans  $\mathbb{R}$  définies par : pour tout  $x$  réel,  $f_1(x) = \sin x$ ,  $f_2(x) = \cos x$ ,  $f_3(x) = \sin^2 x$ ,  $f_4(x) = \cos^2 x$ ,  $f_5(x) = 1$ .
  - La famille  $\{f_1, f_2, f_5\}$  forme t-elle un système libre?
  - Même question pour la famille  $\{f_3, f_4, f_5\}$ .
- Montrer que les vecteurs  $u_1 = (1, 2)$  et  $u_2 = (1, -2)$  forment une base de  $\mathbb{R}^2$ . Donner les coordonnées du vecteur  $(x, y)$  dans cette base.
- Dans  $\mathbb{R}^3$  on considère les vecteurs  $u_1 = (0, 1, 2)$ ,  $u_2 = (-1, 4, 6)$ ,  $u_3 = (-2, 9, 14)$  et  $u_4 = (0, 0, -2)$ .
  - La famille  $(u_1, u_2, u_3)$  est-elle libre ? Est-elle une famille génératrice de  $\mathbb{R}^3$  ?
  - Mêmes questions pour  $(u_1, u_2, u_3, u_4)$ .
  - Montrer que  $b = (u_1, u_2, u_4)$  est une base de  $\mathbb{R}^3$ .
  - Déterminer les coordonnées du vecteur  $u = (x, y, z)$  dans la base  $b$ .
- Pour quelles valeurs de  $a \in \mathbb{R}$ , la famille  $((a, 1, 2, 2), (0, a, 1, 1), (1, 0, a, 1))$  est-elle une famille libre de vecteurs de  $\mathbb{R}^4$  ?
- Trouver une condition sur les réels  $a, b, c$  et  $d$  pour que les vecteurs  $(a, b)$  et  $(c, d)$  forment une base de  $\mathbb{R}^2$ .