

L2 S4 - CC mars 2016

Corrigé

Exercice 1

$$A = \begin{pmatrix} 1 & a & 2 \\ 1 & b & 3 \\ 1 & c & 2 \end{pmatrix}$$

$$\det A = \begin{vmatrix} 1 & a & 2 \\ 1 & b & 3 \\ 1 & c & 2 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 1 & a & 2 \\ 0 & b-a & 1 \\ 0 & c-a & 0 \end{vmatrix}$$

$$= 1 \begin{vmatrix} b-a & 1 \\ c-a & 0 \end{vmatrix} = -(c-a) = a-c$$

$$\text{com } A = \begin{pmatrix} 2b-3c & 1 & c-b \\ 2c-2a & 0 & a-c \\ 3a-2b & -1 & b-a \end{pmatrix}$$

$$A^{-1} = \frac{1}{\det A} {}^t \text{com } A = \begin{pmatrix} \frac{2b-3c}{a-c} & -2 & \frac{3a-2b}{a-c} \\ \frac{1}{a-c} & 0 & \frac{1}{c-a} \\ \frac{c-b}{a-c} & 1 & \frac{b-a}{a-c} \end{pmatrix}$$

(2)

$$\ln(t(A^{-1})) = \ln(A^{-1})$$

$$= \frac{2b - 3c + b - a}{a - c} = \frac{-a + 3b - 3c}{a - c}$$

(3)

Exercise 2

$$B = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \quad X = \begin{pmatrix} a & b & c \\ d & e & f \\ g & h & i \end{pmatrix}$$

On calcule  $BX$ :

$$BX = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a & b & c \\ d & e & f \\ g & h & i \end{pmatrix}$$

$$BX = \begin{pmatrix} d & e & f \\ g & h & i \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Puis  $XB$ :

$$XB = \begin{pmatrix} a & b & c \\ d & e & f \\ g & h & i \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$XB = \begin{pmatrix} 0 & a & b \\ 0 & d & e \\ 0 & g & h \end{pmatrix}$$

Par identification :

$$BX = XB \iff \begin{cases} d = g = h = 0 \\ a = e = i \\ b = f \end{cases}$$

Les matrices qui commutent avec B sont donc celles du type

$$X = \begin{pmatrix} a & b & c \\ 0 & a & b \\ 0 & 0 & a \end{pmatrix} \quad a, b, c \in \mathbb{R}.$$

### Exercice 3

$$(S) \begin{cases} -3t + x + y + z = 2 \\ 15t + x - 2y + 2z = -3 \\ -9t + x + y - z = 0 \end{cases}$$

Il y a 3 équations et 4 inconnues, donc une infinité de solutions.

On fixe t comme paramètre.

$$\begin{cases} x + y + z = 2 + 3t \\ x - 2y + 2z = -3 - 15t \\ x + y - z = 9t \end{cases}$$

$$\left\{ \begin{array}{l} x + y + z = 2 + 3t \\ -3y + z = -5 - 18t \\ -2z = -2 + 6t \end{array} \right. \quad \begin{array}{l} L_2 \leftarrow L_2 - L_1 \\ L_3 \leftarrow L_3 - L_1 \end{array}$$

D'où :  $z = 1 - 3t$

Puis :  $-3y + (1 - 3t) = -5 - 18t$

d'où :  $y = 2 + 5t$

et  $x + (2 + 5t) + (1 - 3t) = 2 + 3t$

d'où :  $x = -1 + t$

L'ensemble des solutions de (S) est donné par les vecteurs de la forme :

$$\vec{v} \rightarrow \begin{pmatrix} -1 + t \\ 2 + 5t \\ 1 - 3t \\ t \end{pmatrix}, \quad t \in \mathbb{R}.$$

Exercice 4

$$1. \quad E_1 = \left\{ (a, b, a+b), a \in \mathbb{R}, b \in \mathbb{R} \right\}$$

$$(a, b, a+b) = a(1, 0, 1) + b(0, 1, 1)$$

D'où :  $\vec{u} \in E_1$

$$\Leftrightarrow \exists (a, b) \in \mathbb{R}^2, \vec{u} = a \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} + b \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\Leftrightarrow E_1 = \text{Vect} \left( \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right)$$

$E_1$  est le s.e.v. de  $\mathbb{R}^3$  engendré par les vecteurs  $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$  et  $\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$

$E_2$  ne contient pas le vecteur  $(0, 0, 0)$  donc ce n'est pas un espace vectoriel.

$$2. \quad F_a = \left\{ (x, y) \in \mathbb{R}^2, ax + a^2y - a^3 + a^2 + 2a = 0, a \in \mathbb{R} \right\}$$

- $F_a \subset \mathbb{R}^2$

- $F_a \neq \emptyset$ , par exemple  $(x, y) = (a^2 - a - 2, 0) \in E$

(7)

$$\begin{aligned} \text{car } a(a^2 - a - 2) + a^2 \times 0 - a^3 + a^2 + 2a \\ = a^3 - a^2 - 2a + 0 - a^3 + a^2 + 2a = 0. \end{aligned}$$

Soient

$$\vec{v_1} \begin{pmatrix} \alpha_1 \\ y_1 \end{pmatrix}, \quad \vec{v_2} \begin{pmatrix} \alpha_2 \\ y_2 \end{pmatrix}, \quad \vec{v_1}, \vec{v_2} \in F_a$$

et soient  $\lambda_1, \lambda_2 \in \mathbb{R}$ .On cherche pour quelles valeurs de  $a$ on aura  $\lambda_1 \vec{v_1} + \lambda_2 \vec{v_2} \in F_a$  ( $\rightarrow$  stabilité)

$$\begin{aligned} \lambda_1 \vec{v_1} + \lambda_2 \vec{v_2} &= \lambda_1 \begin{pmatrix} \alpha_1 \\ y_1 \end{pmatrix} + \lambda_2 \begin{pmatrix} \alpha_2 \\ y_2 \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} \lambda_1 \alpha_1 + \lambda_2 \alpha_2 \\ \lambda_1 y_1 + \lambda_2 y_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \alpha \\ y \end{pmatrix} \end{aligned}$$

$$\epsilon = a\alpha + a^2 y - a^3 + a^2 + 2a$$

$$= a(\lambda_1 \alpha_1 + \lambda_2 \alpha_2) + a^2(\lambda_1 y_1 + \lambda_2 y_2) - a^3 + a^2 + 2a$$

$$= \lambda_1(a\alpha_1 + a^2 y_1) + \lambda_2(a\alpha_2 + a^2 y_2) - a^3 + a^2 + 2a$$

$$\text{Or, } \begin{pmatrix} \alpha_1 \\ y_1 \end{pmatrix} \in F_a \text{ donc } a\alpha_1 + a^2 y_1 = a^3 - a^2 - 2a$$

$$\begin{pmatrix} \alpha_2 \\ y_2 \end{pmatrix} \in F_a \text{ donc } a\alpha_2 + a^2 y_2 = a^3 - a^2 - 2a$$

Donc :

$$\begin{aligned}\mathcal{E} &= (\lambda_1 + \lambda_2 - 1)(\alpha^3 - \alpha^2 - 2\alpha) \\ &= \alpha(\alpha^2 - \alpha - 2)(\lambda_1 + \lambda_2 - 1) \\ &= \alpha(\alpha+1)(\alpha-2)(\lambda_1 + \lambda_2 - 1)\end{aligned}$$

Or :  $\lambda_1 \vec{v_1} + \lambda_2 \vec{v_2} \in F_\alpha \Leftrightarrow \mathcal{E} = 0$

$$\Leftrightarrow \alpha(\alpha+1)(\alpha-2)(\lambda_1 + \lambda_2 - 1) = 0.$$

$$\Leftrightarrow \alpha = 0 \text{ ou } \alpha = -1 \text{ ou } \alpha = 2.$$

Si  $\alpha = 0$ ,  $F_0 = \mathbb{R}^2$

Si  $\alpha = -1$ ,  $F_{-1} = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2, -x + y = 0\}$

$F_{-1}$  est la droite d'équation  $y = x$ .

Si  $\alpha = 2$ ,  $F_2 = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2, 2x + 4y = 0\}$   
 $= \{(x, y) \in \mathbb{R}^2, x + 2y = 0\}$

$F_2$  est la droite d'équation  $y = -\frac{x}{2}$ .