

# Algèbre linéaire 1 – 2024-2025

CONTRÔL CONTINU NO 1  
OCTOBRE 2024 — 9:00-10:30

Toute réponse non justifiée ne vaudra aucun point.  
Téléphones, ordinateurs, calculatrices sont interdits.

**Exercice 1.** Les sous-ensembles de  $\mathbb{R}^3$  suivants sont-ils des  $\mathbb{R}$ -sous-espaces vectoriels ?

$$\begin{aligned} E &= \{(x, 5x - y, 2y - x) \mid x, y \in \mathbb{R}\} \\ F &= \{(x, y, z) \mid xz - y = 0\} \\ G &= \{(x + z, y, z + |z|) \mid x, y, z \in \mathbb{R}\} \end{aligned}$$

**Solution.**

Pour  $E$  on a

$$\begin{aligned} E &= \{(x, 5x - y, 2y - x) \mid x, y \in \mathbb{R}\} \\ &= \{(x, 5x, -x) + (0, -y, 2y) \mid x, y \in \mathbb{R}\} = \{x(1, 5, -1) + y(0, -1, 2) \mid x, y \in \mathbb{R}\} \\ &= \text{Vect}((1, 5, -1), (0, -1, 2)), \end{aligned}$$

donc  $E$  est un sous-espace vectoriel de  $\mathbb{R}^3$ .

Pour  $F$  on voit que  $(1, 1, 1) \in F$  mais que  $(2, 2, 2) = 2(1, 1, 1) \notin F$ ; on en déduit que  $F$  n'est pas un sous-espace vectoriel de  $\mathbb{R}^3$ .

Comme  $z + |z| \geq 0$  pour tout  $z \in \mathbb{R}$ , il s'ensuit que  $G$  n'est pas un sous-espace vectoriel. Explicitement, pour avoir un contre-exemple, on peut prendre  $x = y = 0$  et  $z = 1$ ; alors

$$(1, 0, 2) \in G \quad \text{mais} \quad -2(1, 0, 2) = (-2, 0, -4) \notin G.$$

**Exercice 2.** On se place dans l'espace vectoriel  $\mathbb{R}^4$ .

1) Soit

$$E_1 = \left\{ (x, y, z, t) \mid \begin{cases} x + y + z + t = 0 \\ x - z - 2t = 0 \end{cases} \right\}.$$

Déterminer une base de  $E_1$ .

2) Soit  $m \in \mathbb{R}$  un paramètre. Soit  $E_2 = \text{Vect}\{v_1, v_2, v_3, v_4\}$ , où

$$v_1 = (1, 1, 1, 1), \quad v_2 = (1, -1, 1, 0), \quad v_3 = (0, 2, 0, m), \quad v_4 = (2, 0, 2, 1).$$

Déterminer une base de  $E_2$  en fonction des valeurs de  $m$ .

3) Donner des équations de  $E_2$  en nombre minimal dans la base canonique de  $\mathbb{R}^4$  en fonction des valeurs de  $m$ .

4) On suppose  $m \neq 1$ . Déterminer une base de  $E_1 \cap E_2$ . Que peut-on dire de  $E_1 + E_2$  ?

**Solution.**

1) Pour résoudre le système linéaire et homogène qui définit  $E_1$ , on utilise le  $x$  de la deuxième équation comme pivot; par élimination (sur la première équation), on obtient

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

Les variables  $x$  et  $y$  sont des variables principales (pivot) et les variables  $z$  et  $t$  des paramètres. Donc

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

Par conséquent

$$E_1 = \{z(1, -2, 1, 0) + t(2, -3, 0, 1) \mid z, t \in \mathbb{R}\} = \text{Vect}((1, -2, 1, 0), (2, -3, 0, 1)).$$

On en déduit que  $((1, -2, 1, 0), (2, -3, 0, 1))$  est une base de  $E_1$ .

2) On applique l'algorithme du pivot (en colonnes). On a

$$\begin{pmatrix} 1 & \boxed{1} & 0 & 2 \\ 1 & -1 & 2 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 2 \\ 1 & 0 & m & 1 \end{pmatrix} \rightsquigarrow \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ 2 & -1 & 2 & 2 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ \boxed{1} & 0 & m & 1 \end{pmatrix} \rightsquigarrow \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ 2 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & m-1 & 0 \end{pmatrix}.$$

On en déduit que la dimension de  $E_2$  est 3 si  $m \neq 1$  ( $m-1$  en troisième colonne devient pivot), et elle est 2 si  $m = 1$ . De plus, si  $m \neq 1$ , les vecteurs

$$(0, 2, 0, 1), \quad (1, -1, 1, 0) \quad \text{et} \quad (0, 0, 0, 1)$$

forment une base de  $E_2$ , et si  $m = 1$ , les deux premiers vecteurs en forment une.

3) On applique l'algorithme du pivot (en utilisant les lignes) à la matrice  $M$  formée avec les vecteurs de la base trouvée ci-dessus auxquels on rajoute un vecteur général  $v$  de  $\mathbb{R}^4$ .

$$v \in E_2 \text{ si et seulement si } \text{rank}(M) = \dim(E_2)$$

Si  $m \neq 1$ , on a

$$M = \begin{pmatrix} 0 & \boxed{1} & 0 & x \\ 2 & -1 & 0 & y \\ 0 & 1 & 0 & z \\ 1 & 0 & 1 & t \end{pmatrix} \rightsquigarrow \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & x \\ 2 & 0 & 0 & y+x \\ 0 & 0 & 0 & z-x \\ 1 & 0 & 1 & t \end{pmatrix}.$$

Comme  $\dim(E_2) = 3$ , on cherche une équation qui définit  $E_2 \subset \mathbb{R}^4$ . Donc on a

$$E_2 : x - z = 0. \tag{*}_m$$

Si  $m = 1$ , alors on a

$$M = \begin{pmatrix} 0 & \boxed{1} & x \\ 2 & -1 & y \\ 0 & 1 & z \\ 1 & 0 & t \end{pmatrix} \rightsquigarrow \begin{pmatrix} 0 & 1 & x \\ 2 & 0 & y+x \\ 0 & 0 & z-x \\ \boxed{1} & 0 & t \end{pmatrix} \rightsquigarrow \begin{pmatrix} 0 & 1 & x \\ 0 & 0 & y+x-2t \\ 0 & 0 & z-x \\ 1 & 0 & t \end{pmatrix}.$$

Donc  $\text{rank}(M) = 2$  si et seulement si on a deux lignes nulles dans la dernière matrice. On en déduit

$$E_2 : \begin{cases} x - z = 0 \\ x + y - 2t = 0. \end{cases} \tag{*}_1$$

4) Le sous-espace  $E_1 \cap E_2$  est défini par les équations qui définissent  $E_1$  et celles qui définissent  $E_2$ . Dans le cas  $m \neq 1$ , en utilisant  $(*_m)$ , on a

$$E_1 \cap E_2 : \begin{cases} x + y + z + t = 0 \\ x - z - 2t = 0 \\ x - z = 0. \end{cases}$$

On applique de nouveau la méthode du pivot (sur les lignes) et on obtient

$$E_1 \cap E_2 = \text{Vect}((1, -2, 1, 0)).$$

Comme  $\dim(E_1 \cap E_2) = 1$ , on a

$$\dim(E_1 + E_2) = \dim(E_1) + \dim(E_2) - \dim(E_1 \cap E_2) = 2 + 3 - 1 = 4.$$

Donc  $E_1 + E_2 = \mathbb{R}^4$ .

**Exercice 3.** On considère  $\mathbb{R}_3[X]$  l'ensemble des polynômes à coefficients réels de degrés  $\leq 3$ .

1) Soit  $F = \{P \in \mathbb{R}_3[X] \mid P(0) = P(1)\}$ . Montrer que  $F$  est un sous-espace vectoriel de  $\mathbb{R}_3[X]$ , puis déterminer une base de  $F$ .

2) Soit  $G = \{P \in \mathbb{R}_3[X] \mid P'(0) = P'(1)\}$ . Déterminer une base de  $G$ .

3) Déterminer une base de  $F \cap G$ .

**Solution.**

Un élément général de  $\mathbb{R}_3[X]$  est un polynôme  $P = a_0 + a_1X + a_2X^2 + a_3X^3$ . Les conditions qui définissent les sous-espaces  $F$  et  $G$  de l'énoncé sont des conditions sur les coefficients  $a_j$ ,  $0 \leq j \leq 3$ .

1) On a

$$\begin{aligned} F &= \{P \mid P \in \mathbb{R}_3[X], P(0) = P(1)\} \\ &= \{a_0 + a_1X + a_2X^2 + a_3X^3 \mid a_0 = a_0 + a_1 + a_2 + a_3, \text{ avec, pour tout } j, a_j \in \mathbb{R}\} \\ &= \{a_0 + a_1X + a_2X^2 + a_3X^3 \mid a_1 + a_2 + a_3 = 0, \text{ avec, pour tout } j, a_j \in \mathbb{R}\} \\ &= \{a_0 + a_1X + a_2X^2 + (-a_1 - a_2)X^3 \mid a_0, a_1, a_2 \in \mathbb{R}\} \\ &= \{a_0 + a_1(X - X^3) + a_2(X^2 - X^3) \mid a_0, a_1, a_2 \in \mathbb{R}\} \\ &= \text{Vect}(1, X - X^3, X^2 - X^3) \end{aligned}$$

et le système de générateurs est une base de  $F$ . On note que  $F$  est un sous-espace vectoriel car il peut s'exprimer comme un vect.

2) On a

$$\begin{aligned} G &= \{P \mid P \in \mathbb{R}_3[X], P'(0) = P'(1)\} \\ &= \{a_0 + a_1X + a_2X^2 + a_3X^3 \mid a_1 = a_1 + 2a_2 + 3a_3, \text{ avec, pour tout } j, a_j \in \mathbb{R}\} \\ &= \{a_0 + a_1X + a_2X^2 + a_3X^3 \mid 2a_2 + 3a_3 = 0, \text{ avec, pour tout } j, a_j \in \mathbb{R}\} \\ &= \{a_0 + a_1X + a_2X^2 - \frac{2a_2}{3}X^3 \mid a_0, a_1, a_2 \in \mathbb{R}\} \\ &= \{a_0 + a_1X + \frac{a_2}{3}(3X^2 - 2X^3) \mid a_0, a_1, a_2 \in \mathbb{R}\} \\ &= \text{Vect}(1, X, 3X^2 - 2X^3) \end{aligned}$$

et le système de générateurs est une base de  $G$ .

3) Pour l'intersection on doit résoudre le système formé avec les deux équations définissant  $F$  et  $G$  respectivement,

$$\begin{cases} a_1 + a_2 + a_3 = 0 \\ 2a_2 + 3a_3 = 0. \end{cases}$$

On a, par élimination (pivot de Gauss), le système équivalent

$$\begin{cases} a_1 - \frac{1}{2}a_3 = 0 \\ a_2 + \frac{3}{2}a_3 = 0. \end{cases}$$

Donc

$$F \cap G = \left\{ a_0 + \frac{1}{2} a_3 X - \frac{3}{2} a_3 X^2 + a_3 X^3 \mid a_0, a_3 \in \mathbb{R} \right\} = \text{Vect}(1, X - 3X^2 + 2X^3).$$

**Exercice 4.** Dans  $\mathcal{F}(\mathbb{R}, \mathbb{R})$ , soient

$$f = \cos, \quad g = \sin, \quad h : x \mapsto \sin(2x), \quad k : x \mapsto 2 \sin(x) - 3 \cos(x).$$

Donner une base de  $\text{Vect}(f, g, h, k)$ .

**Solution.**

On remarque que  $k = -3f + 2g$ . Il nous reste à décider si la famille  $\{f, g, h\}$  est libre.

Soient  $a, b, c \in \mathbb{R}$  tels que

$$af + bg + ch = 0.$$

Pour  $x = 0$  on obtient  $a = 0$  et pour  $x = \pi/2$  on obtient  $b = 0$ . Il s'ensuit que  $c = 0$  aussi (pour tout  $x \in \mathbb{R}$  on a  $c \cos(2x) = 0$ ). Donc la famille est libre et représente une base de  $\text{Vect}(f, g, h, k)$ .

**Barème indicatif: 3 — 8,5 — 6,5 — 3**