

Nom :

Prénom :

L2 - TD MMAG gp 2

Interrogation

10 octobre 2019

Durée prévue : 40mn. Documents et appareils électroniques interdits

Chaque réponse doit être raisonnablement justifiée

**Ex. 1.** Soit  $a$  un réel. On forme les trois vecteurs  $v_1 = (1, 1, 2)$ ,  $v_2 = (1, a, 2a)$  et  $v_3 = (1, -1, 2)$  de  $\mathbb{R}^3$ .Pour quelles valeurs de  $a$  la famille  $(v_1, v_2, v_3)$  est-elle libre ? Générateur de  $\mathbb{R}^3$  ?Pour quelles valeurs de  $a$  la somme  $\text{vect}(v_1, v_2) + \text{vect}(v_3)$  est-elle directe ?**Ex. 2.** Soit  $\mathcal{A} = \{A \in M_3(\mathbb{R}), {}^t A = -A\}$  l'ensemble des matrices carrées réelles de taille 3 antisymétriques.Montrer que  $\mathcal{A}$  est un sous-espace vectoriel de  $M_3(\mathbb{R})$ .Donner la forme d'un élément de  $\mathcal{A}$  et en déduire une base de  $\mathcal{A}$ .**Ex. 3.** On note  $\mathbb{R}[X]_2$  l'espace vectoriel des polynômes de degré au plus 2. On pose  $P_1 = (X-2)(X-3)$ ,  $P_2 = (X-1)(X-3)$ ,  $P_3 = (X-1)(X-2)$ .Montrer que la famille  $\mathcal{B} = (P_1, P_2, P_3)$  est libre. (On pourra évaluer une combinaison linéaire de  $P_1, P_2, P_3$  successivement en  $X = 1, X = 2$  et  $X = 3$ .)En déduit-on que c'est une base de  $\mathbb{R}[X]_2$  ?Quelles sont les coordonnées du polynôme constant 1 dans  $\mathcal{B}$  ? On pourra utiliser la même indication que ci-dessus.1. On résout  $xv_1 + yv_2 + zv_3 = 0$  d'inconnues  $x, y, z$ 

$$\begin{array}{l} \text{1.1. } \left\{ \begin{array}{l} x+y+z=0 \\ x+ay-z=0 \\ 2x+2ay+2z=0 \end{array} \right. \quad \left. \begin{array}{l} L_3 - 2L_2 : 4z=0 \Rightarrow z=0 \\ L'_2 : x+y=0 \\ L'_2 : x+ay=0 \\ L'_2 - L'_3 : (a-1)y=0 \end{array} \right\} \quad \begin{array}{l} \text{Si } a \neq 1 \text{ et } y=0 \text{ puis } (L'_2) \text{ } x=0 \\ (0,0,0) \text{ seule solution } \Rightarrow (v_1, v_2, v_3) \text{ est libre} \\ \text{Mais alors } \text{vect}(v_1, v_2, v_3) = \mathbb{R}^3 = \text{dim } \mathbb{R}^3 \\ \text{donc } (v_1, v_2, v_3) \text{ est aussi générateur} \end{array} \\ \text{1.2. } \end{array}$$

1.1 Si  $a=1$   $v_2=v_3$ , la famille  $(v_1, v_2, v_3)$  n'est pas libre donc pas génératrice non plus1.2 Si  $a \neq 1$   $\text{vect}(v_1, v_2), \text{vect}(v_3) = \{0\}$  puisque  $(v_1, v_2, v_3)$  est libre, la somme est directe1.3 Si  $a=1$   $\text{vect}(v_1, v_2) = \text{vect}(v_2)$   $v_1$  n'est pas proportionnel à  $v_3$  donc  $\text{vect}(v_1) + \text{vect}(v_3) = \{0\}$ , la somme est encore directe2.  $\mathcal{A}$  contient 0, et stable par multiplication par tout scalaire  $\lambda \in \mathbb{R}$  car  $(\lambda A) = \lambda {}^t A = -\lambda A$  si  $A \in \mathcal{A}$ 1.4  $\mathcal{A}$  est stable par addition car  ${}^t (A+B) = {}^t A + {}^t B = -A-B = -(A+B)$  si  $A, B \in \mathcal{A}$ 1.5 Donc  $\mathcal{A}$  est un sous-espace de  $M_3(\mathbb{R})$ 

$$A = \begin{pmatrix} a & b & c \\ d & e & f \\ g & h & i \end{pmatrix} \text{ alors } {}^t A = \begin{pmatrix} a & d & g \\ b & e & h \\ c & f & i \end{pmatrix} = -A \text{ si } a=e=i=0 \text{ et } b=-d, c=-g, f=-h$$

1.6 d'où la matrice  $A = \begin{pmatrix} 0 & b & c \\ -b & 0 & f \\ -c & f & 0 \end{pmatrix}$ ,  $b, c, f \in \mathbb{R}$  quelques

$$= bE_1 + cE_2 + fE_3 \text{ avec } E_1 = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}, E_2 = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ -1 & 0 & 0 \end{pmatrix}, E_3 = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

1.7 donc  $b, c, f$  sont déterminés par  $A$  donc  $(E_1, E_2, E_3)$  est une base de  $\mathcal{A}$

3. Soient  $a, b, c \in \mathbb{R}$ . On note  $P = aP_1 + bP_2 + cP_3$

$$P(1) = aP_1(1) + 0 + 0 = 2a$$

$$P(2) = bP_2(2) = -b$$

$$P(3) = cP_3(3) = 2c$$

$$P=0 \Rightarrow P(1)=P(2)=P(3)=0 \Leftrightarrow a=b=c=0 \text{ donc } (P_1, P_2, P_3) \text{ est linéaire}$$

1 comme donc  $\mathbb{R}[X]_2 = 3$  ( $(1, X, X^2)$  est une base), la famille  $(P_1, P_2, P_3)$  est aussi génératrice donc c'est une base

1<sup>er</sup> Il existe donc  $a, b, c \in \mathbb{R}$  tq  $1 = aP_1 + bP_2 + cP_3$

$$\text{Nécessairement } 1 = (aP_1 + bP_2 + cP_3)(1) = aP_1(1) = 2a$$

$$1 = bP_2(2) = -b$$

$$1 = cP_3(3) = 2c$$

$$1 \text{ donc } a = \frac{1}{2}, b = -1, c = \frac{1}{2} \quad [1]_{(P_1, P_2, P_3)} = \begin{pmatrix} 1/2 \\ -1 \\ 1/2 \end{pmatrix}$$