

## EXOS AL0 - RÉVISIONS

### Exercice 1

Montrer que les ensembles suivants sont des sous-espaces vectoriels d'espaces usuels, et en déterminer une base.

1.  $F = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 / x - y + z = 0\}$
2.  $F = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 / (x + y = 0) \wedge (x - y + z = 0)\}$
3.  $F = \{(x, y, z, t) \in \mathbb{R}^4 / (x + y - z + t = 0) \wedge (x - 3y - 2z = 0)\}$
4.  $F = \{P \in \mathbb{R}_2[X] / P(0) = 0\}$
5.  $F = \{P \in \mathbb{R}_3[X] / P(0) = P(1) = 0\}$
6.  $F = \{P \in \mathbb{R}_3[X] / P(0) = P'(0) = 0\}$

### Exercice 2

Dans  $\mathbb{R}^3$  on considère les vecteurs :  $u = (2; 0; 1)$ ,  $v = (1; 3; -2)$ ,  $w = (5; 3; 0)$ ,  $t = (0; 6; -5)$ .  
Soient  $E = \text{Vect}\{u, v\}$ ,  $F = \text{Vect}\{w, t\}$ .

1. Montrer que  $E = F$ .
2. Déterminer un supplémentaire de  $E$  dans  $\mathbb{R}^3$ .

### Exercice 3

On considère les vecteurs suivants de  $\mathbb{R}^4$  :

$a = (3; 2; 1; 4)$ ,  $b = (2; 2; 2; 6)$ ,  $c = (4; 2; 0; 2)$ ,  $d = (-1; 0; 1; 2)$ ,  $e = (0; 3; 2; 1)$ .

Soient  $E = \text{Vect}\{b, c, d, e\}$ ,  $F = \text{Vect}\{a, b, c\}$ ,  $G = \text{Vect}\{d, e\}$ .

Déterminer une base de  $E, F, G$  et  $F \cap G$ .

### Exercice 4

Dans  $\mathbb{R}^4$ , on considère les vecteurs  $u = (1; 1; 0; -1)$ ,  $v = (1; 0; 0; -1)$ ,  $w = (1; 0; -1; 0)$ .

Soient  $F = \text{Vect}\{u, v, w\}$  et  $G = \{(x, y, z, t) \in \mathbb{R}^4 / x + y - z + 2t = 0\}$ .

1. Montrer que  $G$  est un sous-espace vectoriel de  $\mathbb{R}^4$ .
2. Déterminer une base de  $F, G, F \cap G, F + G$ .

### Exercice 5

On considère l'endomorphisme  $f$  de  $\mathbb{R}^2$  déterminé dans la base canonique  $(e_1, e_2)$  par :

$f(e_1) = 2e_1 - e_2$  et  $f(e_2) = 4e_1 - 2e_2$ .

1. Déterminer une base du noyau et de l'image de  $f$ .
2. Ces deux sous-espaces vectoriels sont-ils supplémentaires ?

### Exercice 6

On considère l'endomorphisme  $g$  de  $\mathbb{R}^2$  déterminé dans la base canonique  $(e_1, e_2)$  par :

$g(e_1) = e_1 + e_2$  et  $g(e_2) = 2e_1 + 2e_2$ .

1. Déterminer une base du noyau et de l'image de  $g$ .
2. Ces deux sous-espaces vectoriels sont-ils supplémentaires ?

**Exercice 7**

Résoudre les systèmes suivants :

$$\begin{cases} x + y + z = 0 \\ 2x + y - 2z = 0 \\ 2x + 3y - z = 1 \end{cases} \quad \begin{cases} x - y + 3z = 1 \\ 5x - 2y + 8z = 5 \\ 2x + y - z = 2 \end{cases} \quad \begin{cases} x + 2y - z = 7 \\ 3x - 4y + 3z = 0 \\ 3x + y = 2 \end{cases}$$

**Exercice 8**

Inverser les matrices suivantes :

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & -1 \\ 1 & 0 & 3 \\ -1 & -1 & 1 \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} 1 & -1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 \\ 0 & 2 & 3 \end{pmatrix} \quad \frac{1}{3} \begin{pmatrix} 1 & 2 & 2 \\ 2 & 1 & -2 \\ 2 & -2 & 1 \end{pmatrix}$$

**Exercice 9**

Déterminer la matrice (dans les bases canoniques), le noyau et l'image des applications linéaires suivantes, et préciser si elles sont injectives ou surjectives :

- $f_1$  définie sur  $\mathbb{R}^3$  par  $f_1(x; y; z) = (x; x + y; x + z)$ .
- $f_2$  définie sur  $\mathbb{R}^3$  par  $f_2(x; y; z) = (x - y; x - z)$ .
- $f_3$  définie sur  $\mathbb{R}^3$  par  $f_3(x; y; z) = (x + y + z; x - y; 2x + z)$ .
- $f_4$  définie sur  $\mathbb{R}^4$  par  $f_4(x; y; z; t) = (x - y + z; 2x - y; t + z; x + t)$ .
- $f_5$  définie sur  $\mathbb{R}_2[X]$  par  $f_5(1) = 1 + X^2$ ;  $f_5(X) = -X(1 + X)$ ;  $f_5(X^2) = 1 - X$ .

**Exercice 10**

Soient  $E$  un  $\mathbb{R}$ -espace vectoriel de dimension 3,  $\mathcal{B} = (e_1, e_2, e_3)$  une base de  $E$  et  $f \in \mathcal{L}(E)$  défini par :  $f(e_1) = e_1 + e_2 + e_3$ ,  $f(e_2) = e_1 + e_3$ ,  $f(e_3) = -e_1 - e_3$ .

- Expliciter la matrice de  $f$  dans  $\mathcal{B}$ .
- Déterminer  $\text{Ker}(f)$  et  $\text{Im}(f)$ .
- Soient  $\varepsilon_1 = e_1 + e_2 + e_3$ ,  $\varepsilon_2 = -e_1 + e_2 - e_3$ ,  $\varepsilon_3 = e_2 + e_3$ .  
Montrer que  $\mathcal{B}' = (\varepsilon_1, \varepsilon_2, \varepsilon_3)$  est une base de  $E$ , et déterminer la matrice de  $f$  dans cette base.

**Exercice 11**

Soient  $E = \mathbb{R}_2[X]$ ,  $P_1 = (X - 1)(X - 2)$ ,  $P_2 = X(X - 2)$ ,  $P_3 = X(X - 1)$ ,  $f \in \mathcal{L}(E)$  tel que :  $f(Q) = Q(0)P_1 + Q(1)P_2 + Q(2)P_3$ .

- Montrer que  $\mathcal{B}' = (P_1, P_2, P_3)$  est une base de  $E$ , puis déterminer la matrice de passage de la base  $\mathcal{B}$  à la base  $\mathcal{B}'$ , ainsi que son inverse.
- Déterminer  $\text{Mat}_{\mathcal{B}'}(f)$ .
- Déterminer  $\text{Mat}_{\mathcal{B}}(f)$ , de deux façons différentes.

**Exercice 12**

Soient  $E$  un  $\mathbb{K}$ -espace vectoriel de dimension finie,  $u$  et  $v$  des endomorphismes de  $E$  tels que :

$$E = \text{Im}(u) + \text{Im}(v) = \text{Ker}(u) + \text{Ker}(v).$$

Montrer que ces sommes sont directes.