

Exercice 2

$$t_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, t_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}, t_3 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, t_4 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}$$

Est-ce que $\forall y = \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix}$, il existe $(\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3, \lambda_4) \in \mathbb{R}^4$ tel que $\lambda_1 t_1 + \lambda_2 t_2 + \lambda_3 t_3 + \lambda_4 t_4 = y$?

$\Leftrightarrow \forall \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix}$, le système $\begin{pmatrix} \lambda_1 \\ \lambda_2 \\ \lambda_3 \\ \lambda_4 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} \lambda_2 \\ 0 \\ \lambda_3 \\ \lambda_4 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} \lambda_1 \\ \lambda_2 \\ \lambda_3 \\ 0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ \lambda_4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix}$ a des solutions

$$\begin{cases} \lambda_1 + \lambda_2 + \lambda_3 = a \\ \lambda_1 + \lambda_2 = b \\ \lambda_1 + \lambda_2 - \lambda_4 = c \end{cases} \quad \text{a des solutions}$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \lambda_1 \\ \lambda_2 \\ \lambda_3 \\ \lambda_4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 0 & a \\ 1 & 0 & 1 & 0 & b \\ 1 & 1 & 0 & -1 & c \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 0 & a \\ 0 & -1 & 0 & 0 & b-a \\ 0 & 0 & -1 & -1 & c-a \end{pmatrix}$$

$$\rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 0 & a \\ 0 & -1 & 0 & 0 & b-a \\ 0 & 0 & -1 & -1 & c-a \end{pmatrix}$$

$$L_{\text{aff}}(\vec{b}) = L_{\text{a}} \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix} = L_{\text{a}} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + L_{\text{b}} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + L_{\text{c}} \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

Est-ce que $\forall \vec{b} \in \mathbb{R}^3$, il existe (un) $(x, y, z) \in \mathbb{R}^3$ tel que $L_{\text{a}}(x) + L_{\text{b}}(y) + L_{\text{c}}(z) = \vec{b}$?

$\Leftrightarrow \forall \vec{b} \in \mathbb{R}^3$, le système $\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 \\ y_1 \\ y_2 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ z_1 \\ z_2 \\ z_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix}$ a des solutions

$$\begin{cases} x_1 + x_2 + x_3 = a \\ x_1 + x_3 = b \\ x_1 + x_2 - x_3 = c \end{cases} \text{ a des solutions}$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 0 & a \\ 1 & 0 & 1 & 0 & b \\ 1 & 1 & 0 & -1 & c \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 0 & a \\ 0 & -1 & 0 & 0 & b-a \\ 0 & 0 & -1 & -1 & c-a \end{pmatrix}$$

$$\rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 0 & a \\ 0 & 1 & 0 & 0 & a-b \\ 0 & 0 & 1 & -1 & a-c \end{pmatrix} \rightarrow \text{Il suffit de résoudre pour avoir les solutions.}$$

Donc, ces trois vecteurs engendrent \mathbb{R}^3

Exercice 3

$$z_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, z_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}, z_3 = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}, z_4 = \begin{pmatrix} 0 \\ -2 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 2 & 0 & a \\ 1 & 0 & 1 & -2 & b \\ 1 & 1 & 2 & 0 & c \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 1 & 2 & 0 & a \\ 0 & -1 & -1 & -2 & b-a \\ 0 & 0 & 0 & 0 & c-a \end{pmatrix}$$

$a \neq 0$, Système inconsistant car z_1, z_2, z_3, z_4 n'est pas une famille génératrice de \mathbb{R}^3

$$\mathbb{R}^3 = \text{Vect}(t_1, t_2, t_3, t_4)$$

$$\mathbb{R}^3 = \text{Vect}(E_1, E_2, E_3, \dots)$$

$$\begin{pmatrix} a \\ b \\ c \\ d \end{pmatrix} = aE_1 + bE_2 + cE_3 + dE_4$$

Théorème 8

$$\begin{cases} v_1' = a_{11}v_1 + \dots + a_{1n}v_n \\ v_2' = a_{21}v_1 + \dots + a_{2n}v_n \\ \dots \end{cases}$$

$$\Rightarrow M_1 v_1' + \dots + M_n v_n' = \text{Col}$$

Diagonaliser la matrice

$\forall \lambda \in \mathbb{R}$ eine Eigenvalue für A ist $\lambda = 0$ und $\lambda = 1$.
 Die zugehörigen Eigenvektoren sind $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ und $\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$.

Exercise 1

$$\mathbb{R}^3 \quad v_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \quad v_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \quad v_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\lambda_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} + \lambda_2 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} + \lambda_3 \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned} \lambda_1 + \lambda_2 &= 0 \\ \lambda_1 + \lambda_3 &= 0 \\ \lambda_1 + \lambda_2 &= 0 \end{aligned} \quad \Leftrightarrow \quad \left\{ \begin{array}{l} \lambda_2 = -\lambda_1 \\ \lambda_3 = -\lambda_1 \end{array} \right.$$

Concl 3 vectors form a linear family here

Exercice 5

$$v_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, v_2 \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}, v_3 \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\begin{cases} t_1 + t_2 = 0 \\ t_1 - t_2 + t_3 = 0 \\ t_1 + t_2 + t_3 = 0 \end{cases}$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & -1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 0 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} \Rightarrow \text{Cette famille est libre}$$

Remarque

1) \mathcal{E} espace vectoriel : $(0_{\mathcal{E}}, v_1, \dots, v_p) \rightarrow$ cette famille est liée

$$13(25) \cdot 0_{\mathcal{E}} + 0 \cdot v_1 + 0 \cdot v_2 + \dots + 0 \cdot v_p = 0_{\mathcal{E}}$$

Dimension d'un espace vectoriel de dimension n est n .
à l'équivalence ci-dessus.

- Soit une base de V
- Soit \mathcal{B}

Exercice 6

Dimension de $\mathbb{R}^m \Rightarrow m$

Exercice 7

$\mathbb{R}_m[X] \Rightarrow$ dimension $m+1$

$$(P(x) = a_0 + a_1x + a_2x^2 + \dots + a_{m+1}x^m)$$

Exercice 8

$\mathbb{P}_3(X) =$ dimension 4

$$P_0 = (x-1)(x-2)(x-3) \dots$$

Solus lin de V
Sous-espaces V
Sol Bil

Exercice 6

Dimension de $\mathbb{R}^m \Rightarrow m$

Exercice 7

$\mathbb{R}_m[X] \Rightarrow$ dimension $m+1$

$$P(x) = a_0 + a_1x + a_2x^2 + \dots + a_{m+1}x^m$$

Exercice 8

$\mathbb{R}_3[X] =$ dimension 4

$$P_0 = (x-1)(x-2)(x-3)$$

$$P_1 = \cancel{x}(x-2)(x-3)$$

$$P_2 = x(x-1)(x-3)$$

$$P_3 = x(x-1)(x-2)$$

} Le numérateur indique les racines qui manquent

$$1_0(x-1)(x-2)(x-3) + 1_1 \cancel{x}(x-2)(x-3) + 1_2 x(x-1)(x-3) + 1_3 x(x-1)(x-2) = 0$$

$$1_3 x(x-1)(x-2) = 0$$

$\rightarrow X=0$

$6\lambda_0 = 0 \Rightarrow \lambda_0 = 0$

$\rightarrow X=1$

$6\lambda_1 = 0 \Rightarrow \lambda_1 = 0$

$\rightarrow X=2$

$6\lambda_2 = 0 \Rightarrow \lambda_2 = 0$

$\rightarrow X=3$

$6\lambda_3 = 0 \Rightarrow \lambda_3 = 0$

P_0, P_1, P_2, P_3 forme base (D.L.)

Théorème 23

Forme vectoriel de Jones en Box (e_1, e_2)

Exercice 9

$$P \quad v_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} \quad v_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

Famille \mathcal{B}_1 car vecteurs ne sont pas multiples

$$\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

Famille \mathcal{B}_2 car
n'est pas une base
des autres

Famille \mathcal{B}_3 car
n'est pas
une base des
autres

Base

1ère 2h

Sub... d... d... d... d...

Exercice 11

Definizione

Se $M \in M_n(\mathbb{R})$ si definisce il sistema di equazioni lineari $MX = b$ con $b \in \mathbb{R}^n$.

$M \in \mathbb{R}^n$

Teorema 17

- 1) $\mathcal{S}(MX=b) \rightarrow AX = (c_1, c_2, \dots, c_n) \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} c_1 \\ \vdots \\ c_n \end{pmatrix}$
- 2) $\text{Ker}(A) = \{x \in \mathbb{R}^n \mid Ax=0\}$ è un sottospazio
- 3) $AX=b$ ammette soluzioni se e solo se b appartiene al sottospazio generato dalle colonne di A .

Esercizio 12

a) $\mathcal{S}(AX=b)$ per A invertibile con $\text{Ker}(A) = \{0\}$

b) $\mathcal{S}(AX=b)$ per A non invertibile con $\text{Ker}(A) \neq \{0\}$ e b non nullo

c) $AX = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$ allora: $A \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$

$$= \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$A \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \Rightarrow \text{image de } \varepsilon_1 \text{ et } \varepsilon_2$$

$$A \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$A \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$-A \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 \\ -1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\text{Ker}(A) = \left\{ x = (x_1, x_2, x_3, x_4) \mid \begin{cases} x_1 + x_2 + x_3 = 0 \\ x_2 = 0 \end{cases} \right\}$$

$$\text{Ker}(A) = \left\{ (2x_1, -x_1, x_3, 0) \mid (x_1, x_3) \in \mathbb{R}^2 \right\}$$

$$= \text{Vect} (2\varepsilon_1 + \varepsilon_3, -\varepsilon_1 + \varepsilon_3)$$

$$= \left\{ x_1 (2, 1, 0, 0) + x_2 (-1, 0, 1, 0) \mid (x_1, x_2) \in \mathbb{R}^2 \right\}$$

$$A \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \quad \text{wegen der Zeilen}$$

$$A \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$= A \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\text{Ker}(A) = \left\{ x = (x_1, x_2, x_3, x_4) \mid \begin{cases} x_1 + x_2 + x_3 = 0 \\ x_4 = 0 \end{cases} \right\}$$

$$\text{Ker}(A) = \left\{ (2x_2 - x_3, x_2, x_3, 0) \mid (x_2, x_3) \in \mathbb{R}^2 \right\}$$

$$= \text{Vect}(2\varepsilon_1 + \varepsilon_2, -\varepsilon_1 + \varepsilon_3)$$

$$= \left\{ \alpha (2, 1, 0, 0) + \beta (-1, 0, 1, 0) \mid \alpha, \beta \in \mathbb{R} \right\}$$

$$\left\{ X \mid A \cdot X = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\} = \left\{ \alpha (\varepsilon_1 + \varepsilon_2) + \beta (2\varepsilon_1 + \varepsilon_3) + \gamma (\varepsilon_1 + \varepsilon_3) \right\}$$