

IUT de Paris – Dép. Informatique – Algèbre Linéaire –
Interrogation du 29 novembre 2017

Sans portable, sans document. Durée : 30min. Il est demandé de justifier vos réponses.

Exercice 1 \mathbb{R}^2 est muni de la base canonique $E = (\vec{e}_1, \vec{e}_2)$.
Soit la famille $B = (\vec{b}_1, \vec{b}_2)$ où $\vec{b}_1 = 5\vec{e}_1 + 2\vec{e}_2$ et $\vec{b}_2 = 7\vec{e}_1 + 3\vec{e}_2$.

1. Montrer que B est une base de \mathbb{R}^2 .
2. Parmi les matrices suivantes, quelles sont les matrices de changement de base? Les nommer et les légénder:

$$\begin{pmatrix} -5 & -2 \\ 7 & 3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 5 & 7 \\ 2 & 3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -2 & 5 \\ 3 & -7 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 3 & -7 \\ -2 & 5 \end{pmatrix}$$

3. Ecrire les coordonnées dans la base E des vecteurs suivants:

$$\vec{e}_1, \vec{b}_1, ; \vec{v} \text{ tel que } \text{Coord}_B(\vec{v}) = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix}.$$

4. Ecrire les coordonnées dans la base B des vecteurs suivants:

$$\vec{e}_1, \vec{b}_1, ; \vec{u} \text{ tel que } \text{Coord}_E(\vec{u}) = \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \end{pmatrix}.$$

1) On sait que B est une base de \mathbb{R}^2
ssi ~~la mat~~ ^{la mat} est inversible.

On $B = \begin{pmatrix} 5 & 7 \\ 2 & 3 \end{pmatrix}$ On remarque que:

- B n'a aucune ligne ou colonne nulle
- Aucune ligne ou colonne de B n'est la combinaison linéaire d'une autre.

On peut donc dire que la matrice de B est inversible. Par conséquent, B est bien une base de \mathbb{R}^2 .

2) La matrice de changement de base est:

$\text{Coord}(B) = B^{-1}$ On calcule donc l'inverse de la matrice de B par le pivot de Gauss. (voir au dos)

$$\begin{array}{l} L_1 \quad 5 \quad 7 \quad | \quad 1 \quad 0 \\ L_2 \quad 2 \quad 3 \quad | \quad 0 \quad 1 \end{array} \quad \begin{array}{l} \text{On} \\ \text{normalise} \end{array} \quad \begin{array}{l} L_1 \leftarrow \frac{L_1}{5} \quad 1 \quad 7/5 \quad | \quad 1/5 \quad 0 \\ L_2 \quad 2 \quad 3 \quad | \quad 0 \quad 1 \end{array}$$

$$\begin{array}{l} L_1 \quad 1 \quad 7/5 \quad | \quad 1/5 \quad 0 \\ L_2 \leftarrow L_2 - 2L_1 \quad 0 \quad 1/5 \quad | \quad -2/5 \quad 1 \end{array}$$

On normalise

$$\begin{array}{l} L_1 \quad 1 \quad 7/5 \quad | \quad 1/5 \quad 0 \\ L_2 \leftarrow 5L_2 \quad 0 \quad 1 \quad | \quad -2 \quad 5 \end{array}$$

$$\begin{array}{l} L_1 \leftarrow L_1 - 7L_2 \quad 1 \quad 0 \quad | \quad 3 \quad -7 \\ L_2 \quad 0 \quad 1 \quad | \quad -2 \quad 5 \end{array}$$

$$\text{Donc } \text{Coord}_E(B) = \begin{pmatrix} 3 & -7 \\ -2 & 5 \end{pmatrix}$$

Donc les matrices de changement de bases sont

$$\begin{pmatrix} 5 & 7 \\ 3 & 2 \end{pmatrix} \text{ et } \begin{pmatrix} 3 & -7 \\ -2 & 5 \end{pmatrix}$$

$$3) \text{Coord}_E(\vec{e}_1) = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \quad \text{Coord}_E(\vec{b}_1) = \begin{pmatrix} 5 \\ 2 \end{pmatrix} \quad \frac{2}{3}$$

$$\text{Coord}_E(\vec{v}) = \begin{pmatrix} 5 & 7 \\ 3 & 2 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 5 \times 1 + 7 \times 2 \\ 3 \times 1 + 2 \times 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 19 \\ 7 \end{pmatrix}$$

$$4) \text{Coord}_B(\vec{e}_1) = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 3 & -7 \\ -2 & 5 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \times 3 + (-7) \times 0 \\ -2 \times 1 + 5 \times 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 \\ -2 \end{pmatrix}$$

$$\text{Coord}_B(\vec{b}_1) = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \quad \frac{2,5}{3}$$

$$\text{Coord}_E(\vec{v}) = \begin{pmatrix} 3 & -7 \\ -2 & 5 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 \times (-2) + (-7) \times 1 \\ (-2) \times 2 + 5 \times 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -13 \\ -1 \end{pmatrix}$$

5
5

Exercice 2 On travaille dans \mathbb{R}^3 et on désigne $E = (\vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3)$ sa base canonique.

On admet que les matrices $A = \begin{pmatrix} 2 & -4 & 4 \\ 2 & 0 & 1 \\ 4 & 1 & 1 \end{pmatrix}$ et $B = \begin{pmatrix} \frac{1}{2} & -4 & 2 \\ -1 & 7 & -3 \\ -1 & 9 & -4 \end{pmatrix}$ sont inverses l'une de l'autre.

On considère trois vecteurs $\vec{v}_1 = \begin{pmatrix} \frac{1}{2} \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix}$, $\vec{v}_2 = \begin{pmatrix} -4 \\ 7 \\ 9 \end{pmatrix}$, $\vec{v}_3 = \begin{pmatrix} 2 \\ -3 \\ -4 \end{pmatrix}$, et on note V la famille $(\vec{v}_1, \vec{v}_2, \vec{v}_3)$.

1. V est-elle une base de \mathbb{R}^3 ? Justifier. *Une base de \mathbb{R}^3 si sa matrice est inversible*

Or, d'après $\vec{v}_1, \vec{v}_2, \vec{v}_3$ la matrice de V est B et B est inversible.

Par conséquent, on peut dire que V est bien une base de \mathbb{R}^3 .

2. Compléter les égalités suivantes:

1 • $\text{Coord}_V(\vec{e}_2) = \begin{pmatrix} h \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -h \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}$

1 • $\text{Coord}_V(\vec{e}_3) = \begin{pmatrix} 4 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$

1 • $\vec{v}_2 = -h\vec{e}_1 + 7\vec{e}_2 + 9\vec{e}_3$

1 • $\vec{e}_1 = 2\vec{v}_1 + 3\vec{v}_2 + h\vec{v}_3$

$$\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 2 & -h & h \\ 2 & 0 & 1 \\ h & 1 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \times 0 + -h + h \times 0 \\ 2 + 0 + 1 \\ 0 \times h + 1 + 0 \times h \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -h \\ 3 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 2 & -h & h \\ 2 & 0 & 1 \\ h & 1 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 & -h & h \\ 2 & 0 & 1 \\ h & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 2 & -h & h \\ 2 & 0 & 1 \\ h & 1 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \\ h \end{pmatrix}$$

5
5

Exercice 3 On considère dans Scilab le fichier de commandes suivant:

```
function [Y] = diagp(M)
    tailleM=size(M);

    if tailleM<>[3,3] then
        Y='Argument invalide.';
    else
        M(1,1)=2+M(1,1);
        M(2,2)=2+M(2,2);
        M(3,3)=2+M(3,3);
        Y=M;
    end
endfunction
```

On rappelle que $M(i, j)$ est l'élément de la i -ème ligne et de la j -ème colonne de la matrice M .

1. Quel est le nom de la fonction? ... Le nom de la fonction est *diagp* ...

2. Le nom de son (ses) argument(s)? ... Son argument est M ...

3. Le nom de son(ses) résultat(s)? ... Son résultat est Y ...

4. On exécute le fichier. Que répond *Scilab* à la commande `diagp([1 2; 3 4])`? ... Le fonction renvoie "Argument invalide" ...

5. Que répond *Scilab* à la commande `diagp([1,1,1; 2,2,2; 3,3,3])`? ... la fonction renvoie :

$$Y = [2, 1, 1; 2, 4, 2; 3, 3, 5]$$