

Corrigé de l'examen d'algèbre linéaire 1

1^{re} session

9 janvier 2024

Exercice 1 (7,5 points).

1. (2 pts) Calculons $z_1 - z_2$:

$$z_1 - z_2 = (4 + i) - (-2 + 3i) = 4 + i + 2 - 3i = 6 - 2i.$$

Calculons z_1/z_2 :

$$\frac{z_1}{z_2} = \frac{4 + i}{-2 + 3i} = \frac{(4 + i)(-2 - 3i)}{|-2 + 3i|^2} = \frac{-8 - 12i - 2i + 3}{(-2)^2 + 3^2} = \frac{-5 - 14i}{13} = -\frac{5}{13} - \frac{14}{13}i.$$

2. (1,5 pt) Soit $\theta \in \mathbb{R}$, linéarisons $\sin^3(\theta)$:

$$\begin{aligned} \sin^3(\theta) &= \left(\frac{e^{i\theta} - e^{-i\theta}}{2i} \right)^3 && \text{(formule d'Euler)} \\ &= \frac{e^{i3\theta} - 3e^{i2\theta}e^{-i\theta} + 3e^{i\theta}e^{-i2\theta} - e^{-i3\theta}}{(2i)^3} && \text{(binôme de Newton)} \\ &= \frac{e^{i3\theta} - 3e^{i\theta} + 3e^{-i\theta} - e^{-i3\theta}}{-8i} \\ &= \frac{(e^{i3\theta} - e^{-i3\theta}) - 3(e^{i\theta} - e^{-i\theta})}{-8i} \\ &= \frac{2i \sin(3\theta) - 6i \sin(\theta)}{-8i} && \text{(formule d'Euler)} \\ &= -\frac{1}{4} \sin(3\theta) + \frac{3}{4} \sin(\theta). \end{aligned}$$

3. (1 pt) L'équation $z^n = 1$ admet n solutions dans \mathbb{C} . Ce sont les racines n -ièmes de l'unité, dont l'expression est donnée par :

$$\forall k \in \llbracket 0, n-1 \rrbracket, \quad \zeta_n^k = e^{i \frac{2\pi k}{n}}.$$

4. (2 pt) Soient $\alpha, \beta, \gamma \in \mathbb{R}$ tels que $\alpha v_1 + \beta v_2 + \gamma v_3 = 0_{\mathbb{R}^3}$. On a :

$$\begin{aligned} \alpha v_1 + \beta v_2 + \gamma v_3 = 0_{\mathbb{R}^3} &\iff \begin{cases} \alpha - \beta + 3\gamma = 0 \\ 2\alpha + \gamma = 0 \\ \beta + \gamma = 0 \end{cases} \\ &\iff \begin{cases} \alpha - 4\beta = 0 \\ 2\alpha - \beta = 0 \\ \gamma = -\beta \end{cases} \\ &\iff \begin{cases} \alpha = 4\beta \\ 7\beta = 0 \\ \gamma = -\beta \end{cases} \\ &\iff \begin{cases} \alpha = 0 \\ \beta = 0 \\ \gamma = 0. \end{cases} \end{aligned}$$

Par conséquent, la famille (v_1, v_2, v_3) est libre.

Remarque : le fait que les vecteurs v_1, v_2 et v_3 soient 2 à 2 non colinéaires ne suffit pas pour conclure qu'ils sont libres!

5. (1 pt) D'après la formule de Grassmann, on a :

$$\dim(F + G) = \dim(F) + \dim(G) - \dim(F \cap G).$$

Exercice 2 (5,5 points).

1. (2 pts) On applique l'algorithme du pivot de Gauss au système (\mathcal{S}) :

$$\begin{aligned} \begin{cases} 2x + y + t = 0 \\ -x + 10y + 6z + 4t = 0 \\ -x + 3y + 2z + t = 0 \end{cases} &\iff \begin{cases} -x + 3y + 2z + t = 0 & L_1 \leftrightarrow L_3 \\ -x + 10y + 6z + 4t = 0 \\ 2x + y + t = 0 & L_3 \leftrightarrow L_1 \end{cases} \\ &\iff \begin{cases} -x + 3y + 2z + t = 0 \\ 7y + 4z + 3t = 0 & L_2 \leftarrow L_2 - L_1 \\ 7y + 4z + 3t = 0 & L_3 \leftarrow L_3 + 2L_1 \end{cases} \\ &\iff \begin{cases} -x + 3y + 2z + t = 0 \\ 7y + 4z + 3t = 0 \\ 0 = 0. & L_3 \leftarrow L_3 - L_2 \end{cases} \end{aligned}$$

Le système (\mathcal{S}) est équivalent à un système échelonné de rang 2.

2. (1,5 pt) On choisit comme inconnues principales x et z , et comme inconnues secondaires y et t :

$$(\mathcal{S}) \iff \begin{cases} x = 3y + 2z + t \\ z = -\frac{7}{4}y - \frac{3}{4}t \end{cases} \iff \begin{cases} x = 3y + (-\frac{7}{2}y - \frac{3}{2}t) + t \\ z = -\frac{7}{4}y - \frac{3}{4}t \end{cases} \iff \begin{cases} x = -\frac{1}{2}y - \frac{1}{2}t \\ z = -\frac{7}{4}y - \frac{3}{4}t. \end{cases}$$

Cherchons une base de F . Soit $u = (x, y, z, t) \in \mathbb{R}^4$, on a :

$$\begin{aligned} u \in F &\iff u \text{ est solution de } (\mathcal{S}) \\ &\iff u = (-\frac{1}{2}y - \frac{1}{2}t, y, -\frac{7}{4}y - \frac{3}{4}t, t) \\ &\iff u = yv_1 + tv_2, \end{aligned}$$

où $v_1 = (-\frac{1}{2}, 1, -\frac{7}{4}, 0)$ et $v_2 = (-\frac{1}{2}, 0, -\frac{3}{4}, 1)$. Par conséquent, F est engendré par v_1 et v_2 . De plus, v_1 et v_2 sont libres car ils sont non colinéaires. Donc (v_1, v_2) est une base de F .

3. (1 pt) La base de F trouvée précédemment comporte 2 vecteurs, donc $\dim(F) = 2$.

4. (1 pt) Montrons que $F \cap D = \{0_{\mathbb{R}^4}\}$. On sait que $F \cap D$ est un s.e.v. de D et que D est de dimension 1, donc :

- soit $\dim(F \cap D) = 1$, et dans ce cas $F \cap D = D$;
- soit $\dim(F \cap D) = 0$, et dans ce cas $F \cap D = \{0_{\mathbb{R}^4}\}$.

Or, le vecteur $(1, 1, 1, 1)$ n'appartient pas à F car il n'est pas solution du système (\mathcal{S}) , donc D n'est pas inclus dans F . Par conséquent, $F \cap D \neq D$, donc $F \cap D = \{0_{\mathbb{R}^4}\}$. Les s.e.v. F et D sont en somme directe.

5. (Bonus +1 pt) Les s.e.v. F et D ne sont pas supplémentaires, car $\dim(F) + \dim(D) = 3 \neq \dim(\mathbb{R}^4)$.

Exercice 3 (3 points).

1. (1 pt) Soient $u = (x, y, z)$ et $v = (x', y', z')$ dans \mathbb{R}^3 et soit $\lambda \in \mathbb{R}$. Alors :

$$\begin{aligned} f(u + \lambda v) &= f(x + \lambda x', y + \lambda y', z + \lambda z') \\ &= (3(x + \lambda x') - 4(y + \lambda y') + 2(z + \lambda z')), \quad 2(x + \lambda x') + 3(y + \lambda y') - 5(z + \lambda z') \\ &= (3x - 4y + 2z, 2x + 3y - 5z) + \lambda(3x' - 4y' + 2z', 2x' + 3y' - 5z') \\ &= f(u) + \lambda f(v). \end{aligned}$$

Par conséquent, f est une application linéaire.

2. (1 pt) Soit $u = (x, y, z) \in \mathbb{R}^3$. On a :

$$\begin{aligned}
 u \in \ker f &\iff f(u) = \mathbf{0}_{\mathbb{R}^2} \\
 &\iff \begin{cases} 3x - 4y + 2z = 0 \\ 2x + 3y - 5z = 0 \end{cases} \\
 &\iff \begin{cases} 3x - 4y + 2z = 0 \\ 19y - 17z = 0 \end{cases} \quad L_2 \leftarrow 3L_2 - 2L_1 \\
 &\iff \begin{cases} 3x = \frac{4 \times 17}{19}z - 2z \\ y = \frac{17}{19}z \end{cases} \\
 &\iff \begin{cases} x = \frac{14}{19}z \\ y = \frac{17}{19}z \end{cases} \\
 &\iff u = \left(\frac{14}{19}z, \frac{17}{19}z, z\right) \\
 &\iff u = \frac{z}{19}(14, 17, 19).
 \end{aligned}$$

Ainsi, $\ker f = \text{Vect}((14, 17, 19))$. Puisque le vecteur $(14, 17, 19)$ est non nul, il forme une base de $\ker f$.

3. (0,5 pt) Le noyau de f n'est pas réduit à $\{0_{\mathbb{R}^3}\}$, donc f n'est pas injective.

Remarque : une application linéaire de \mathbb{R}^3 dans \mathbb{R}^2 ne peut jamais être injective, car le théorème du rang implique alors que $\dim(\ker f) = 3 - \text{rg}(f) \geq 1$ puisque $\text{rg}(f) \leq 2 = \dim(\mathbb{R}^2)$. Donc $\ker f$ est nécessairement non réduit à l'espace nul.

4. (0,5 pt) D'après le théorème du rang, on a :

$$\text{rg}(f) = \dim(\mathbb{R}^3) - \dim(\ker f) = 3 - 1 = 2.$$

Ainsi, $\text{Im } f$ est un s.e.v. de dimension 2 de \mathbb{R}^2 , donc $\text{Im } f = \mathbb{R}^2$. Par conséquent, f est surjective.

Exercice 4 (4 points).

1. (1 pt) Calculons les modules de z_1 et z_2 : On a :

$$|z_1| = \sqrt{(\sqrt{3})^2 + 1^2} = \sqrt{4} = 2, \quad |z_2| = 2 \times |i| = 2.$$

Écrivons z_1 sous forme trigonométrique :

$$z_1 = 2 \left(\frac{\sqrt{3}}{2} + \frac{1}{2}i \right) = 2 \left(\cos \frac{\pi}{6} + i \sin \frac{\pi}{6} \right) = 2e^{i\frac{\pi}{6}},$$

donc $\arg(z_1) \equiv \frac{\pi}{6} \pmod{2\pi}$. Enfin, z_2 est un nombre imaginaire pur de partie imaginaire positive, donc $\arg(z_2) \equiv \frac{\pi}{2} \pmod{2\pi}$.

2. a. (0,5 pt) Le discriminant de ce polynôme est :

$$\begin{aligned}
 \Delta &= (\sqrt{3} + 3i)^2 - 4 \times (-2 + 2\sqrt{3}i) \\
 &= 3 + 6\sqrt{3}i - 9 + 8 - 8\sqrt{3}i \\
 &= 2 - 2\sqrt{3}i.
 \end{aligned}$$

b. (1 pt) Il y avait 2 façons de calculer les racines carrées de Δ : en utilisant la forme algébrique et en utilisant la forme trigonométrique.

Méthode 1. Soit $\delta = x + iy \in \mathbb{C}$ avec $(x, y) \in \mathbb{R}^2$ tel que $\delta^2 = \Delta$. On a :

$$\delta^2 = \Delta \iff x^2 + 2xyi - y^2 = \Delta \iff \begin{cases} x^2 - y^2 = 2 \\ 2xy = -2\sqrt{3}. \end{cases}$$

De plus :

$$\delta^2 = \Delta \implies |\delta|^2 = |\Delta| \implies x^2 + y^2 = \sqrt{2^2 + (-2\sqrt{3})^2} = 4.$$

Ainsi, on a :

$$\begin{aligned} \delta^2 = \Delta &\iff \begin{cases} x^2 + y^2 = 4 \\ x^2 - y^2 = 2 \\ 2xy = -2\sqrt{3}. \end{cases} \\ &\iff \begin{cases} 2x^2 = 6 \\ 2y^2 = 2 \\ 2xy = -2\sqrt{3}. \end{cases} \\ &\iff \begin{cases} x^2 = 3 \\ y^2 = 1 \\ 2xy = -2\sqrt{3}. \end{cases} \end{aligned}$$

Puisque $xy < 0$, les réels x et y sont de signes opposés, donc les solutions de ce système sont $(x, y) = (\sqrt{3}, -1)$ et $(x, y) = (-\sqrt{3}, 1)$. Ainsi, les racines carrées de Δ sont $\delta = \sqrt{3} - i$ et $-\delta = -\sqrt{3} + i$.

Méthode 2. Écrivons Δ sous forme trigonométrique :

$$\Delta = 4 \left(\frac{1}{2} - i \frac{\sqrt{3}}{2} \right) = 4 e^{-i\frac{\pi}{3}}.$$

Les racines carrées de Δ sont donc :

$$\delta = 2 e^{-i\frac{\pi}{6}} = 2 \left(\frac{\sqrt{3}}{2} - \frac{1}{2}i \right) = \sqrt{3} - i,$$

et son opposé $-\delta = -\sqrt{3} + i$.

c. (0,5 pt) Les solutions de (\mathcal{E}) sont :

$$\begin{aligned} z_1 &= \frac{\sqrt{3} + 3i + \delta}{2} = \frac{\sqrt{3} + 3i + \sqrt{3} - i}{2} = \sqrt{3} + i, \\ z_2 &= \frac{\sqrt{3} + 3i - \delta}{2} = \frac{\sqrt{3} + 3i - \sqrt{3} + i}{2} = 2i, \end{aligned}$$

c'est-à-dire les nombres z_1 et z_2 de la question 1.

3. (1 pt) En faisant le changement de variable $w^3 = z$, l'équation (\mathcal{E}') revient à l'équation (\mathcal{E}) dont les solutions sont z_1 et z_2 . Par conséquent, les solutions de (\mathcal{E}') sont les $w \in \mathbb{C}$ tels que $w^3 = z_1$ ou $w^3 = z_2$, c'est-à-dire les racines cubiques de z_1 et de z_2 . On a vu à la question 1 des formes trigonométriques de z_1 et z_2 :

$$z_1 = 2 e^{i\frac{\pi}{6}}, \quad z_2 = 2 e^{i\frac{\pi}{2}}.$$

Les racines cubiques de z_1 et z_2 sont respectivement w_0, w_1, w_2 et w'_0, w'_1, w'_2 , où :

$$\forall k \in \{0, 1, 2\}, \quad w_k = 2^{\frac{1}{3}} e^{i\left(\frac{\pi}{12} + \frac{2\pi k}{3}\right)} \quad \text{et} \quad w'_k = 2^{\frac{1}{3}} e^{i\left(\frac{\pi}{6} + \frac{2\pi k}{3}\right)}.$$

Par conséquent, l'ensemble des solutions de (\mathcal{E}') est :

$$S = \left\{ 2^{\frac{1}{3}} e^{i\frac{\pi}{12}}, \quad 2^{\frac{1}{3}} e^{i\frac{9\pi}{12}}, \quad 2^{\frac{1}{3}} e^{i\frac{17\pi}{12}}, \quad 2^{\frac{1}{3}} e^{i\frac{\pi}{6}}, \quad 2^{\frac{1}{3}} e^{i\frac{5\pi}{6}}, \quad 2^{\frac{1}{3}} e^{i\frac{3\pi}{2}} \right\}.$$