

TD 6 : Systèmes linéaires, matrices et déterminants

Exercice 1.

1. Résoudre et interpréter géométriquement :

$$(S_1) \begin{cases} x + 2y - z = 2 \\ 2x + y + 3z = -1 \\ 8x + 7y + 7z = 1 \end{cases} ; \quad (S_2) \begin{cases} x + y + z = 1 \\ x - 2y + z = -2 \end{cases} ; \quad (S_3) \begin{cases} 2x + 5y - 4z = 2 \\ 15x - 9y + z = 15 \\ 21x - 12y + z = 21 \\ 8x - 13y + 6z = 8 \end{cases} .$$

2. Soit f l'application de \mathbb{R}^2 dans \mathbb{R}^2 définie par : $f(x, y) = (x - y, 2x + y)$.
Prouver que f est bijective et déterminer f^{-1} .

Exercice 2.

Soit m un nombre réel.

- Déterminer, en fonction du paramètre m , l'intersection dans le plan des deux droites d'équations : $x + y = 3$ et $2x + my = m + 4$.
- Déterminer, en fonction du paramètre m , l'intersection dans l'espace des deux plans d'équations : $2x - my + z = m$ et $x - y + 2z = 0$.
- Résoudre, en fonction du paramètre m , les systèmes linéaires suivants :

$$(S_m) \begin{cases} x + y + z = 1 \\ x + 2y + 3z = 2 \\ 2x + 3y + 4z = m \end{cases} ; \quad (S'_m) \begin{cases} x + 3y + 3z + 2t = 1 \\ x + y - z + 5t = -1 \\ x + 3y - z + 4t = 1 \\ x + y + 3z + mt = 3 \end{cases} .$$

Exercice 3.

Soient $A = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 1 & -1 \end{pmatrix}$ et $B = \begin{pmatrix} 4 & 6 \\ 2 & 3 \end{pmatrix}$.

- Calculer $A^2 + 2AB + B^2$ et $(A + B)^2$. Que constatez-vous ? Pourquoi ?
Développer $(A + B)^2$, factoriser $A^3 - I_2$.
- Calculer A^n pour tout $n \in \mathbb{N}$. En déduire que A est inversible et donner A^{-1} .
- Déterminer $\mathcal{C}_B = \{M \in M_2(\mathbb{R}) / BM = MB\}$.
- Résoudre dans $M_2(\mathbb{R})$: $BM = \mathcal{O}_2$.

Exercice 4.

Soient $A = \begin{pmatrix} -1 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & -1 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix}$ et $B = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$.

- Exprimer A à l'aide de B et I_3 .
- Pour tout $n \in \mathbb{N}$, calculer B^n puis, en déduire A^n .

Exercice 5.

Calculer les quatre déterminants suivants :

$$D_1 = \begin{vmatrix} 1 & 3 & 2 \\ 1 & 2 & 1 \\ 1 & 4 & 3 \end{vmatrix} ; \quad D_2 = \begin{vmatrix} 3 & 2 & 1 \\ 1 & 3 & 3 \\ 0 & 2 & 0 \end{vmatrix} ; \quad D_3 = \begin{vmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 3 & 2 & 1 \\ 2 & 1 & 3 \end{vmatrix} ; \quad D_4 = \begin{vmatrix} 1 & -1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & -2 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & -3 \\ -4 & 1 & 1 & 1 \end{vmatrix} .$$

Exercice 6.

$$\text{Calculer } D_4 = \begin{vmatrix} a & a & a & a \\ a & b & b & b \\ a & b & c & c \\ a & b & c & d \end{vmatrix} \text{ où } a, b, c, d \in \mathbb{C}. \text{ Généraliser.}$$

Exercice 7.

1. Les matrices suivantes sont-elles inversibles ? Si oui, déterminer leur inverse.

$$A_z = \begin{pmatrix} z^3 & -i \\ i & z \end{pmatrix} \text{ où } z \in \mathbb{C} \quad ; \quad B = \begin{pmatrix} 1 & -1 & -1 \\ 1 & 3 & 2 \\ 2 & -4 & -3 \end{pmatrix} \quad ; \quad C = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 & 5 \\ 0 & 1 & 2 & 3 & 4 \\ 0 & 0 & 1 & 2 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

2. Sans nouveaux calculs de déterminant, déterminer : $\det(-3B)$, $\det(B^2)$, $\det({}^t B \cdot B)$, $\det(\text{com}(B))$.

3. Donner trois manières de résoudre le système linéaire $(S) : B \cdot X = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ -1 \end{pmatrix}$ où : $X = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$.

Exercice 8.

$$\text{Soient } A = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} \text{ et } B = \begin{pmatrix} 1 & 1 & -1 & 1 \\ -1 & -1 & -1 & 1 \\ -1 & 1 & -1 & -1 \\ 1 & -1 & -1 & -1 \end{pmatrix}.$$

1. Calculer A^2 . En déduire que A est inversible et donner son inverse.

2. Calculer $B \cdot {}^t B$. En déduire que B est inversible, donner son inverse puis calculer $|\det B|$.

Exercice 9.

Soit $P = X^2 + X - 2$ un polynôme annulateur de $A \in M_p(\mathbb{K})$.

1. Exprimer A^2 puis A^3 en fonction de I_p et A . Prouver que A est inversible et donner son inverse en fonction de I_p et A .

2. Déterminer le reste de X^n , où $n \in \mathbb{N}$, dans la division euclidienne par P , puis en déduire A^n en fonction de I_p et A .

Exercice 10.

Soit $A \in M_n(\mathbb{K})$.

1. Prouver que s'il existe $B \in M_n(\mathbb{K})$ telle que : $B \cdot A = I_n$, alors A est inversible avec $A^{-1} = B$.

2. Prouver (par l'absurde) que s'il existe $X \in M_{n,1}(\mathbb{K})$ avec $X \neq O_{n,1}$ telle que : $A \cdot X = O_{n,1}$, alors A n'est pas inversible.

Exercice 11.

1. Calculer le déterminant suivant : $V_3(a, b, c) = \begin{vmatrix} 1 & 1 & 1 \\ a & b & c \\ a^2 & b^2 & c^2 \end{vmatrix}$ où $a, b, c \in \mathbb{C}$.

A quelles conditions est-il non nul ? Généraliser.

2. Lorsque a, b et c sont deux à deux distincts, montrer que pour tout complexe d , le système linéaire ci-dessous admet une unique solution à déterminer en fonction des paramètres complexes a, b, c et d :

$$(S) \begin{cases} x + y + z = d \\ ax + by + cz = d^2 \\ a^2x + b^2y + c^2z = d^3 \end{cases}$$