

## Contrôle 1 : Algèbre 2018-2019 EI2 2h00

### Question 1 : 15 min

Considérons une matrice  $A$  dont la décomposition  $LU$  est la suivante :

$$A = \begin{pmatrix} 5 & 0 & 5 & 1 \\ 10 & 3 & 13 & 2 \\ -10 & 9 & -1 & -2 \end{pmatrix}$$

Calculer les 4 espaces fondamentaux  $C(A)$ ,  $C(A^T)$ ,  $N(A)$  et  $N(A^T)$  de la matrice  $A$  et donner la décomposition  $LU$  de la matrice  $A$ .

### Question 2 : 5 min

Pour chacune des questions ci-dessous, vous expliquerez brièvement vos réponses.

Considérons une matrice  $A$  de taille  $3 \times 5$  et de rang  $r = 3$ .

- (a) Que pouvez vous dire sur les solutions de l'équation  $Ax = b$  (Toujours des solutions ? Pas toujours ? Toujours une unique solution ? Jamais de solution ...)
- (b) Décrire géométriquement l'espace colonnes de  $A$  ? Idem pour l'espace nul de  $A$ .

### Question 3 : 25 min

Considérons le plan  $T$  dans  $\mathbb{R}^3$  d'équation  $x + 2y - 3z = 0$ .

1. Donner un vecteur  $v$  normal au plan  $T$ .

On note respectivement  $P_v$  la matrice de projection sur la droite engendrée par  $v$  et  $P_T$  la matrice de projection sur le plan  $T$ .

2. Calculer la matrice de projection  $P_v$ .
3. (Sans calculer  $P_T$ ) Que pouvez-vous dire de la somme de  $P_v$  et  $P_T$  ? Expliquer.
4. Dédurre de la question précédente la matrice de projection  $P_T$ .
5. Donner une matrice  $A$  telle que son espace nul  $N(A)$  soit le plan  $T$ .
6. Considérons le vecteur  $b = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}$ . Calculer la projection  $b_T$  de  $b$  sur le plan  $T$ .
7. Calculer  $A \cdot b_T$ . Expliquer le résultat obtenu !

### Question 3 : 20 min

Considérons la matrice  $A$  suivante qui dépend d'un coefficient réel  $c$  :

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 2 & 4 \\ 3 & c & 2 & 8 \\ 0 & 0 & 2 & 2 \end{pmatrix}$$

Pour chacune des questions ci-dessous, vous pourrez distinguer différents cas en fonction de la valeur de  $c$ .

1. Calculer l'espace colonne  $C(A)$  de la matrice  $A$ .
2. Calculer l'espace nul  $N(A)$  de la matrice  $A$ .
3. Calculer la solution complète de  $Ax = \begin{pmatrix} 0 \\ -c-1 \\ 2 \end{pmatrix}$ .

### Question 4 : 20 min

Dans cet exercice, on cherche les coefficients  $\alpha$  et  $\beta$  de la courbe d'équation  $y = \alpha + \beta \cdot 2^t$  qui passent au mieux (au sens des moindres carrés) par les 3 points suivants  $(t_1, y_1) = (0, 6); (t_2, y_2) = (1, 4); (t_3, y_3) = (2, 0)$ .

1. Donner le système d'équations (de la forme  $Ax = b$ ) qui doit être vérifié par  $\alpha$  et  $\beta$  pour que la courbe passe par les 3 points.
2. Calculer les meilleurs coefficients (au sens des moindres carrés)  $\hat{\alpha}$  et  $\hat{\beta}$  de courbe d'équation  $y = \alpha + \beta \cdot 2^t$  passe proche des 3 points.

### Question 5 : 20 min

Soit  $A$  une matrice dont l'espace nul  $N(A)$  est engendré par les 3 vecteurs ci-dessous:

$$\begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ -1 \\ 3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \\ 4 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1 \\ -1 \\ 3 \\ 1 \end{pmatrix}$$

1. Donner une matrice  $B$  dont l'espace colonne  $C(B)$  est le même que l'espace nul  $N(A)$ .
2. Considérons maintenant que pour un vecteur  $b$  particulier, la solution particulière de l'équation  $Ax = b$  est

$$x_p = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \\ 4 \end{pmatrix}.$$

Un premier étudiant d'EI2 affirme qu'une solution possible (à l'équation  $Ax = b$ ) est :

$$x_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 3 \\ 0 \end{pmatrix}$$

alors qu'un second étudiant d'EI2 affirme que c'est impossible ! Une seconde solution correcte est :

$$x_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 3 \\ 1 \end{pmatrix}$$

Selon vous, qui a raison ? L'étudiant 1, l'étudiant 2 ou bien les 2 étudiants ont raison ? Expliquer.

### Question Bonus 6 :(question pas simple !)

Soit  $A$  une matrice  $m \times n$  et  $B$  une matrice  $n \times m$ . Supposons que  $AB = I_m$  avec  $I_m$  la matrice identité de taille  $m \times m$ .

Notons  $r$  le rang de la matrice  $A$ . Laquelle des propositions ci-dessous est vraie (Justifier votre réponse) :

1.  $r \geq m$
2.  $r \leq m$
3.  $r = m$
4.  $r > n$
5. autres idées ?