

**Outils Mathématiques 2 – Contrôle continu n° 1**  
**Jeudi 20 février 2014 – Durée : 1 heure**

*Les documents, les portables et la calculatrice sont interdits. Toutes les réponses devront être  
**justifiées.***

Ce contrôle comporte **3** exercices indépendants.

**Exercice 1 — 4 points**

Soit  $f : \mathbf{R}^3 \rightarrow \mathbf{R}^3$  l'application linéaire dont la matrice dans la base canonique est

$$A = \begin{pmatrix} -2 & 0 & 2 \\ 1 & -3 & 2 \\ 1 & 3 & -4 \end{pmatrix}.$$

- Soient  $e_1 = \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ ,  $e_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$  et  $e_3 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -2 \end{pmatrix}$ . Montrer que  $\mathcal{F} = \{e_1, e_2, e_3\}$  est une base de  $\mathbf{R}^3$ .
- Quelle est la matrice  $B$  associée à  $f$  dans cette base ?

**Exercice 2 — 10 points**

- Soit  $F = \{(x, y, z) \in \mathbf{R}^3 \mid x + 2y - z = 3x - y - 10z = 0\}$ .
  - Montrer que  $F$  est un sous-espace vectoriel de  $\mathbf{R}^3$ .
  - Déterminer une base et la dimension de  $F$ .
- Soit  $G$  le sous-espace vectoriel de  $\mathbf{R}^3$  engendré par la famille  $\{u_1, u_2, u_3\}$  avec
 
$$u_1 = (1, 2, 0), \quad u_2 = (2, 1, -3), \quad u_3 = (1, 1, -1).$$
  - Calculer  $u_1 - 3u_3$ .
  - En déduire une base de  $G$ .
- Montrer que  $F \oplus G = \mathbf{R}^3$ .

**Exercice 3 — 6 points**

Soit  $\{e_1, e_2, e_3, e_4\}$  la base canonique de  $\mathbf{R}^4$  et soit  $\{\varepsilon_1, \varepsilon_2, \varepsilon_3\}$  la base canonique de  $\mathbf{R}^3$ . Soit  $f : \mathbf{R}^4 \rightarrow \mathbf{R}^3$  l'application linéaire définie par :

$$f(e_1) = \varepsilon_1 + \varepsilon_2, \quad f(e_2) = \varepsilon_1 + 2\varepsilon_2 + \varepsilon_3, \quad f(e_3) = \varepsilon_2 + \varepsilon_3, \quad f(e_4) = \varepsilon_1 - \varepsilon_3.$$

- Quelle est la matrice  $A$  associée à  $f$  dans ces bases canoniques ?
- Donner, en la justifiant, l'expression de  $f(x, y, z, t)$  pour  $(x, y, z, t) \in \mathbf{R}^4$  ?
- Déterminer une base de  $\text{Ker}(f)$ .
- En déduire la dimension de  $\text{Im}(f)$ , puis déterminer une base de  $\text{Im}(f)$ .