

	<h1 style="margin: 0;">Préing 1, GC–MI1–MIM2–SUPM</h1> <h2 style="margin: 0;">Devoir Surveillé 2</h2>	
	<i>Matière : Algèbre II</i> L'usage de tout appareil électronique est interdit	<i>Date : mercredi 3 avril 2024</i> <i>Durée : 1h</i> <i>Nombre de pages : 1</i>

Il sera tenu compte de la qualité de la rédaction et de la précision des justifications. Le sujet comporte 4 exercices. L'ordre dans lequel ceux-ci sont traités n'est pas imposé. Le barème est indicatif.



Exercice 1 (3 pts, questions de cours). Soit E un \mathbb{K} -espace vectoriel.

1. Soient $u_1, \dots, u_n \in E$, donner la définition de « (u_1, \dots, u_n) est une famille libre ».
2. Énoncer le théorème de la base incomplète.

Exercice 2 (6 pts). Soit (\mathcal{S}) le système linéaire homogène :

$$\begin{cases} x_1 - 2x_2 + x_3 - 5x_4 = 0 \\ -x_1 + 4x_2 - x_3 + 9x_4 = 0 \\ x_1 + 2x_2 + x_3 + 3x_4 = 0. \end{cases} \quad (\mathcal{S})$$

1. Écrire la matrice A associée au système (\mathcal{S}) .
2. Échelonner A par la méthode du pivot de Gauss.
3. Donner le rang de A .
4. Déterminer l'ensemble F des solutions de (\mathcal{S}) .
5. En déduire que F est un sous-espace vectoriel dont on donnera une base, ainsi que la dimension.

Exercice 3 (5 pts). Dans \mathbb{R}^4 , on considère le sous-ensemble :

$$H = \{(x, y, z, t) \in \mathbb{R}^4 \mid 2x - y - z + 2t = 0\}.$$

1. Démontrer que H est un sous-espace vectoriel de \mathbb{R}^4 .
2. Déterminer une base de H .
3. En déduire la dimension de H .

Exercice 4 (6 pts). Dans \mathbb{R}^4 , on considère les vecteurs :

$$\begin{aligned} u_1 &= (1, 2, 1, 1), & u_2 &= (2, 2, 1, 1), & u_3 &= (-1, 1, -1, 1), \\ v_1 &= (2, 0, 1, 1), & v_2 &= (1, -1, 2, -1), & v_3 &= (0, 1, -1, 2), & v_4 &= (1, 2, -2, 4), & v_5 &= (-1, 1, -1, 2). \end{aligned}$$

1. Montrer que la famille $\mathcal{F} = (u_1, u_2, u_3)$ est libre. Est-ce une base de \mathbb{R}^4 ?
2. Compléter \mathcal{F} en une base de \mathbb{R}^4 .
3. Déterminer les coordonnées du vecteur $u = (1, 0, 0, 1)$ dans cette base.
4. Justifier sans calculs que la famille $\mathcal{G} = (v_1, v_2, v_3, v_4, v_5)$ est liée.
5. Déterminer les relations de liaison entre les vecteurs de \mathcal{G} .