DS3-MaPC2A(2)

Soient
$$A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 3 & 2 \\ 2 & 3 & 4 & 1 \\ 3 & 7 & 1 & -6 \end{pmatrix}$$
 et $B = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ -1 & 0 & 3 \\ 1 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 2 & 0 & 1 \end{pmatrix}$

Déterminer le noyau des matrices précédentes (version équation et version paramétrique). Donner aussi leur rang, le nombre de paramètres de leur noyau et le nombre de leurs colonnes.

Correction

Matrice A

Soit
$$\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{pmatrix} \in \ker(A)$$
, par définition, cela signifie que $A \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 3 & 2 \\ 2 & 3 & 4 & 1 \\ 3 & 7 & 1 & -6 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$, c'est-à-dire :
$$\begin{cases} x_1 & + & x_2 & + & 3x_3 & + & 2x_4 & = & 0 \\ 2x_1 & + & 3x_2 & + & 4x_3 & + & x_4 & = & 0 \\ 3x_1 & + & 7x_2 & + & x_3 & + & -6x_4 & = & 0 \end{cases}$$

Autrement dit, déterminer ker(A), c'est résoudre le système :

On utilise une méthode de Gauss afin d'échelonner réduire la matrice précédente.

$$\begin{pmatrix}
1 & 1 & 3 & 2 & 0 \\
0 & 1 & -2 & -3 & 0 \\
0 & 4 & -8 & -12 & 0
\end{pmatrix}
\begin{pmatrix}
L_1 \\
L_2 \leftarrow L_2 - 2L_1 \\
L_3 \leftarrow L_3 - 3L_1
\end{pmatrix}
\begin{pmatrix}
1 & 1 & 3 & 2 & 0 \\
0 & 1 & -2 & -3 & 0 \\
0 & 0 & 0 & 0 & 0
\end{pmatrix}
\begin{pmatrix}
L_1 \\
L_2 \\
L_3 \leftarrow L_3 - 4L_2
\end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix}
1 & 0 & 5 & 5 & 0 \\
0 & 1 & -2 & -3 & 0 \\
0 & 1 & -2 & -3 & 0 \\
0 & 0 & 0 & 0 & 0
\end{pmatrix}
\begin{pmatrix}
L_1 \leftarrow L_1 - L_2 \\
L_2 \\
L_3
\end{pmatrix}$$

En revenant au variable x_1, \ldots, x_4 , on obtient :

$$\ker(A) = \left\{ \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^4, \left\{ \begin{array}{l} x_1 + 5x_3 + 5x_4 & = 0 \\ x_2 - 2x_3 - 3x_4 & = 0 \end{array} \right\} = \left\{ \begin{pmatrix} -5x_3 - 5x_4 \\ 2x_3 + 3x_4 \\ x_3 \\ x_4 \end{pmatrix}, \ x_3, x_4 \in \mathbb{R} \right\}$$

2 pivôts ont été utilisés dans l'échelonnement-réduction donc rg(A) = 2, ker(A) s'exprime en fonction de 2 paramètres et 2 + 2 = 4, le nombre de colonnes de A.

Matrice B

De même, on échelonne-réduit le système :

En revenant au variable x_1, \ldots, x_3 , on obtient :

$$\ker(B) = \left\{ \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3, \begin{cases} x_1 = 0 \\ x_2 = 0 \\ x_3 = 0 \end{cases} \right\} = \left\{ \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \right\}$$

3 pivôts ont été utilisés dans l'échelonnement-réduction donc rg(B) = 3, ker(B) s'exprime en fonction de 0 paramètre et 3 + 0 = 3, le nombre de colonnes de B.