

Correction du Contrôle continu n 2 MMIME 11.3

Exercice 1 :

1. On sait qu'ils sont liés si et seulement si $\det(u, v, w) = 0$. Or $\det(u, v, w) = 0$ donc ils sont liés. On cherche alors à résoudre le système donné par $au + bv + cw = 0$. On trouve par exemple la solution suivante :

$$-2u + v + w = 0.$$

2. Dire que z est combinaison linéaire de u, v et w équivaut à dire qu'il existe $a, b, c \in \mathbb{R}$ tels que $au + bv + cw = z$. Cela nous donne le système suivant :

$$\begin{array}{rcl} a & -b & +3c = 1 \\ 2a & +b & +3c = 1 \\ 3a & +2b & +4c = 1 \end{array} \Leftrightarrow \begin{array}{l} L_2 \leftarrow L_2 - 2L_1 \\ L_3 \leftarrow L_3 - 3L_1 \end{array} \quad \begin{array}{rcl} a & -b & +3c = 1 \\ 3b & -3c & = -1 \\ 5b & -5c & = -2 \end{array}$$

Mais la deuxième ligne donne $b - c = \frac{-1}{3}$ et la troisième $b - c = \frac{-2}{5}$, donc le système n'a pas de solutions, donc z n'est pas combinaison linéaire de u, v, w .

Exercice 2 :

1. On peut par exemple paramétrer D_1 par y , et D_2 par z et on en déduit les équations paramétriques suivantes :

$$D_1 : \begin{cases} x = 2 + t \\ y = t \\ z = 11 + 2t \end{cases} \quad D_2 : \begin{cases} x = \lambda - 1 \\ y = 2\lambda + 2 \\ z = \lambda \end{cases}$$

Dire qu'un point M de l'espace est à la fois dans D_1 et D_2 , équivaut à dire qu'il existe un paramètre t tel que $M = (2 + t, t, 11 + 2t)$ (i.e. $M \in D_1$), et qu'il existe un paramètre λ tel que $M = (\lambda - 1, 2\lambda + 2, \lambda)$. Cela amène à résoudre les solutions en λ et t du système

$$\begin{array}{rcl} 2 & +t & = \lambda - 1 & t & -\lambda & = -3 & t & -\lambda & = -3 \\ & t & = 2\lambda + 2 & \Leftrightarrow & t & -2\lambda & = 2 & \Leftrightarrow & L_2 \leftarrow L_2 - L_1 & -\lambda & = 5 \\ 11 & +2t & = \lambda & & 2t & -\lambda & = -11 & & L_3 \leftarrow L_3 - 2L_1 & \lambda & = -5 \end{array}$$

Les deux dernières équations étant les mêmes, le système équivaut au suivant :

$$\begin{cases} t - \lambda = -3 \\ -\lambda = 5 \end{cases}$$

qui admet une unique solution $\lambda = -5$ et $t = -8$. En remplaçant cette valeur de λ (resp. t) dans la paramétrisation de D_1 (resp. D_2), on obtient le même point, et on en déduit que $D_1 \cap D_2$ est réduit à un point qui est $A = (-6, -8, -5)$. (En particulier, les droites sont concourantes).

2. D'après la question précédente, D_1 passe par A et a pour vecteur directeur $u = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}$. De même D_2 passe par A et a pour

vecteur directeur $v = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}$. Ainsi, comme ces deux droites sont

concourantes, et non confondues (car leurs vecteurs directeurs ne sont pas colinéaires) il existe bien un unique plan qui les contient, \mathcal{P} , qui est le plan passant par A de vecteurs directeurs u, v .

$$u \wedge v = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix} \wedge \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -3 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

On en déduit donc qu'une équation cartésienne de \mathcal{P} est donnée par

$$-3x + y + z = a$$

pour une certaine constante a . En utilisant le fait que A est dans \mathcal{P} , on trouve $a = 5$ soit l'équation

$$\mathcal{P} : -3x + y + z = 5$$

Exercice 3 :

Il faut juste calculer correctement les deux membres de l'égalité.

Exercice 4 :

En complexe, on obtient $f(z) = iz$ et $g(z) = 3 + i + iz$. Et finalement $g \circ f(z) = 3 + i - z$. Le point fixe z_0 de $g \circ f$ doit être la

solution de l'équation $g \circ f(z_0) = z_0$. Et après un calcul on trouve $z_0 = \frac{3+i}{2}$. Ainsi, $g \circ f$ est une rotation de centre $(\frac{3}{2}, \frac{1}{2})$, et d'angle $-\pi$ (c'est en fait une symétrie centrale).