## - Programme de colle quinzaine 6... -

## Questions de cours:

- Q1: Enoncer la « caractérisation des sous-espaces vectoriels ».
  - On pourra demander de traiter, à titre d'application, un ou des exemples parmi les suivants :
  - ①  $E = \mathbb{R}^n : F_1 = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 / y = x\}; F_2 = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 / z = x + y\};$
  - ②  $F_3 = \{ P \in \mathbb{R}_1[X]/P(1) = 0 \};$
  - ③  $a \in \mathbb{R}^*$ .  $F_4 = \{ f \in \mathcal{C}^1(\mathbb{R})/f' af = 0 \} ; F_5 = \{ f \in \mathcal{C}^2(\mathbb{R})/f'' 3f' + 2f = 0 \} ;$
- **Q2**: Intersection de deux sous-espaces vectoriels. Généralisation à n sous-espaces vectoriels.
- Q3: Sous-espace vectoriel engendré par une famille finie de vecteurs de E, un K-espace vectoriel.
- Q4 : Définition de famille libre/génératrice. Démontrer qu'une famille de polynômes non nuls de degrés 2 à 2 distincts est libre.
- **Q5**: Fonction Python qui renvoie, si elle est possible, la somme de deux matrices données en argument.
- Q6: Fonction Python qui renvoie, si il est possible, le produit de deux matrices données en argument.
- Q7: Une fonction produit (A, B) étant connue, écrire une fonction d'arguments une matrice A et un entier n et renvoyant  $A^n$ .

## Exercices - Systèmes ET calcul matriciel (BCPST1)

Pour rappel, au programme de BCPST1:

- Systèmes linéaires équivalents. Réduction d'un système linéaire par la méthode du pivot de Gauss via les opérations élémentaires, à savoir : multiplier une équation par un scalaire non nul, ajouter à une équation une combinaison linéaire des autres.
- Rang d'un système, c'est-à-dire son nombre de pivots après réduction.
- **Opérations sur les matrices** : somme, produit par un scalaire, produit matriciel. Formule du binôme de Newton dans le cas de deux matrices qui commutent.
- transposition, matrices carrées symétriques, écriture matricielle d'un système linéaire, rang d'une matrice.
- Matrices carrées inversibles, inverse d'un produit, de la transposée, recherche pratique de l'inverse d'une matrice ( $\mathscr{O}$  « l'inversion peut se ramener à la résolution de systèmes linéaires »; « seul le déterminant des matrices  $2 \times 2$  est introduit »)