

Durée : 2 h Nbre de pages : 01

Exercice 1

- ①. Rappeler la définition d'un groupe $(G, *)$. Si de plus l'opération $*$ vérifie : $x * y = y * x$, pour tous $x, y \in G$, alors que peut-on dire du groupe $(G, *)$. ✓
2. Soit $(G, *)$ un groupe, et x, y et z sont trois éléments de G .
 - 2.a Montrer que si : $x * y = x * z$, alors $y = z$. ✓
 - 2.b Que vaut $(x^{-1})^{-1}$?
 - 2.c Quel est l'inverse de x si $x^n = e$?
3. Soit $(G, *)$ un groupe et $H \subset G$. Sous quelles conditions $(H, *)$ est dit sous-groupe de $(G, *)$?
4. Soit E un K -espace vectoriel et F une partie de E .
 - 4.a Sous quelles conditions F est un sous-espace vectoriel de E . ✓
 - ④.b Que représente $\text{Vect}(F)$ tout en explicitant ses propriétés.
5. Rappeler l'énoncé du théorème de la base incomplète. ✓

Exercice 2

1. Soit $f(\cdot) : E \rightarrow F$ une application linéaire et E_1, E_2 deux sous-espaces vectoriels de E ; F_1, F_2 deux sous-espaces vectoriels de F . Que pouvez-vous dire de $f(E_1 + E_2)$, $f(E_1 \cap E_2)$, $f^{-1}(F_1 + F_2)$ et $f^{-1}(F_1 \cap F_2)$, tout en justifiant la réponse ?
2. Soit E un K -espace vectoriel de dimension finie. Soit $f \in \mathcal{L}(E)$ tel que pour tout $x \in E$, la famille $\{x, f(x)\}$ est liée.
 - 2.a Montrer que si $x \neq 0_E$, il existe un unique scalaire λ_x tel que $f(x) = \lambda_x x$.
 - 2.b Montrer que si $E = \text{Ker}(f) \oplus \text{Im}(f)$, alors $\text{Im}(f) = \text{Im}(f^2)$.
 - 2.c Montrer la réciproque, c'est-à-dire que si $\text{Im}(f) = \text{Im}(f^2)$, alors $E = \text{Ker}(f) \oplus \text{Im}(f)$.
3. Soit E, F et G trois K -espaces vectoriel et soit $f \in \mathcal{L}(E, F)$ et $g \in \mathcal{L}(F, G)$. Montrer que $g \circ f = \vec{0} \Leftrightarrow \text{Im}(f) \subset \text{Ker}(g)$, où $\vec{0}$ est l'application nulle.

Exercice 3

Soit $f(\cdot) : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ définie par : $f(x_1, x_2, x_3) = (x_1 - x_3, 2x_1 + x_2 - 3x_3, -x_2 + 2x_3)$

1. Montrer que $f(\cdot)$ est une application linéaire.
2. Déterminer $\text{Ker}(f)$ et en donner la dimension.
3. Déterminer $\text{Im}(f)$ et en donner une base.
4. $f(\cdot)$ est-elle injective, surjective, bijective ?
5. Déterminer la matrice de $f(\cdot)$ par rapport à la base canonique de $\mathbb{R}^3$.