

VF : V, F, V, V, F, F, V, F, V, V

Ex 1

a) $\vec{x}$ et $\vec{y}$ ne sont pas colinéaires, $(\vec{x}, \vec{y})$ est donc libre.
Par définition, $(\vec{x}, \vec{y})$ est génératrice de E , c'est donc une base de E et $\dim E = 2$

b) $(1, -3, -2) = -\vec{x} + \vec{y}$ et $(1, 5, 8) = 3\vec{x} - \vec{y}$
On a donc $\text{Vect}((1, -3, -2), (1, 5, 8)) \subset \text{Vect}(\vec{x}, \vec{y}) = E$.
Or $(1, -3, -2)$ et $(1, 5, 8)$ ne sont pas colinéaires et donc $\dim(\text{Vect}((1, -3, -2), (1, 5, 8))) = 2 = \dim E$.
 $\text{Vect}((1, -3, -2), (1, 5, 8))$ est donc un SEV de E ayant la même dimension que E , on en déduit $\text{Vect}((1, -3, -2), (1, 5, 8)) = E$

c) On a déjà $(\vec{x}, \vec{y})$ et $((1, -3, -2), (1, 5, 8))$.
On peut aussi prendre $(\vec{x} + \vec{y}, \vec{x} - \vec{y})$.

d) $\dim E = 2$ et on travaille dans $\mathbb{R}^3$ dont la dimension est 3.
les supplémentaires de E ont pour dimension 1.

e) Toute droite vectorielle de $\mathbb{R}^3$ qui n'est pas incluse dans E est un supplémentaire de E . Il suffit donc de trouver $\vec{u} \notin E$ et de prendre $\text{Vect}(\vec{u})$ pour avoir un supplémentaire.
 $\vec{u}_1 = (1, 0, 0)$ convient. On peut également prendre $\vec{u}_2 = \vec{x} \wedge \vec{y}$.

Ex 2

a) Soit A , la matrice dont les colonnes sont $\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}$ et $\vec{F}$:

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 2 \\ 0 & 1 & 2 & 2 \\ 2 & 2 & 2 & 2 \end{pmatrix} \xrightarrow[L]{L_3 \leftarrow L_3 - 2L_1} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 2 \\ 0 & 1 & 2 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & -2 \end{pmatrix}$$

$\text{rg}(A) = \text{rg}(\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}, \vec{F}) = 3$ donc $(\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}, \vec{F})$ est génératrice de $\mathbb{K}^3$