

I. Système de deux équations linéaires du premier degré à deux inconnues :

▪ *Activité 1 page 117 :*

Définition :

- Un système de deux équations linéaires du premier degré à deux inconnues est un système qui peut se mettre sous la forme $(S): \begin{cases} ax + by = c \\ a'x + b'y = c' \end{cases}$

Où a, b, c, a', b' et c' sont des réels donnés tels que $(a, b) \neq (0, 0)$ et $(a', b') \neq (0, 0)$ et x et y sont les inconnues.

a, b, a' et b' sont appelés **coefficients des inconnues**

c et c' sont appelés **coefficients du second membre**

- Un couple de réels (x_0, y_0) est une solution du système (S) si $ax_0 + by_0 = c$ **et** $a'x_0 + b'y_0 = c'$.
- Résoudre dans $\mathbb{R} \times \mathbb{R}$ le système (S) , c'est trouver tous les couples de réels (x, y) solutions de (S) .

Résolution par la méthode de substitution :

▪ *Activité 2 page 117 :*

Méthode :

- On utilise l'une des deux équations pour exprimer l'une des inconnues en fonction de l'autre.
- Ensuite, dans l'autre équation on remplace cette inconnue par l'expression trouvée.
- On obtient une équation à une inconnue que l'on sait résoudre.
- On en déduit ensuite la valeur de la deuxième inconnue.

Application : Act 3 p 117

Définition :

Soit $(S): \begin{cases} ax + by = c \\ a'x + b'y = c' \end{cases}$

Le réel $ab' - a'b$ est appelé le **déterminant** du système (S) . On le note : $\begin{vmatrix} a & b \\ a' & b' \end{vmatrix}$.

Théorème :

Soit $(S): \begin{cases} ax + by = c \\ a'x + b'y = c' \end{cases}$

- Si $ab' - a'b \neq 0$ alors (S) admet une seule solution.
- Si $ab' - a'b = 0$ et Si $ac' - a'c = 0$ alors (S) admet une infinité de solutions.
- Si $ab' - a'b = 0$ et Si $ac' - a'c \neq 0$ alors (S) n'admet pas de solution.

Application : Act 5 p 118

II. Système de trois équations linéaires du premier degré à trois inconnues :

▪ *Activité 1 page 119 :*

Définition :

- Un système de trois équations linéaires du premier degré à trois inconnues est un système qui peut se mettre sous la forme $(S): \begin{cases} ax + by + cz = d \\ a'x + b'y + c'z = d' \\ a''x + b''y + c''z = d'' \end{cases}$

Où $a, b, c, d, a', b', c', d', a'', b'', c''$ et d'' sont des réels donnés tels que $(a, b, c) \neq (0, 0, 0)$; $(a', b', c') \neq (0, 0, 0)$ et $(a'', b'', c'') \neq (0, 0, 0)$ et x, y et z sont les inconnues.

$a, b, c, a', b', c', a'', b''$ et c'' sont appelés **coefficients des inconnues**

d, d' et d'' sont appelés **coefficients du second membre**

- Un triplet de réels (x_0, y_0, z_0) est une solution du système (S) si $ax_0 + by_0 + cz_0 = d$; $a'x_0 + b'y_0 + c'z_0 = d'$ **et** $a''x_0 + b''y_0 + c''z_0 = d''$.
- Résoudre dans $\mathbb{R}^3$ le système (S) , c'est trouver tous les triplets de réels (x, y, z) solutions de (S) .

1. Résolution par la méthode substitution :

La substitution consiste à :

- Choisir une équation et exprimer une des trois inconnues en fonction des deux autres.
- Remplacer cette inconnue par son expression ainsi obtenue dans les deux autres équations qui formeront un système de deux équations à deux inconnues.
- Résoudre le système de deux équations à deux inconnues obtenues.
- Retrouver éventuellement la troisième inconnue.

Application : **Act 3 p 120**

2. Résolution par la méthode du pivot de Gauss :**Opérations élémentaires :**

On admet qu'on obtient un système équivalent lorsque :

- On échange l'ordre de deux équations ($L \leftrightarrow L'$)
- On échange l'ordre des inconnues en conservant leurs coefficients respectifs
- On multiplie les deux membres d'une équation L par un réel non nul α ($L \leftarrow \alpha L$)
- On remplace une équation L par une équation obtenue en additionnant membre à membre l'équation L et une autre L' multipliée par un réel non nul α ($L \leftarrow L + \alpha L'$)
- On supprime une équation lorsqu'elle est le produit d'une autre par un réel non nul.

Méthode du pivot de Gauss :

	Etapas	Exemple
Etape 0	(S) est un système à 3 lignes	$(S): \begin{cases} 2x - y + z = 5 & L_1 \\ x + 2y + 3z = 2 & L_2 \\ 3x + 7y - 2z = 3 & L_3 \end{cases}$
Etape 1	On place en L_1 une ligne dont le coefficient de la première inconnue est non nul. Choisir, si possible, un coefficient égal à ± 1 .	$L_1 \leftrightarrow L_2$ $(S): \begin{cases} x + 2y + 3z = 2 & L_1 \\ 2x - y + z = 5 & L_2 \\ 3x + 7y - 2z = 3 & L_3 \end{cases}$
Etape 2	On élimine la première inconnue dans L_2 et L_3 par les opérations élémentaires $L_2 \leftarrow L_2 + \alpha L_1$ et $L_3 \leftarrow L_3 + \beta L_1$	$L_2 \leftarrow L_2 - 2L_1$ $L_3 \leftarrow L_3 - 3L_1$ $(S): \begin{cases} x + 2y + 3z = 2 & L_1 \\ -5y - 5z = 1 & L_2 \\ y - 11z = -3 & L_3 \end{cases}$
Etape 3	On choisit parmi L_2 et L_3 celle où le coefficient de la deuxième inconnue est non nul (choisir, si possible, un coefficient égal à ± 1) et on la place en L_2	$L_2 \leftrightarrow L_3$ $(S): \begin{cases} x + 2y + 3z = 2 & L_1 \\ y - 11z = -3 & L_2 \\ -5y - 5z = 1 & L_3 \end{cases}$
Etape 4	On élimine la deuxième inconnue dans L_3 par l'opération élémentaire $L_3 \leftarrow L_3 + \gamma L_2$	$L_3 \leftarrow L_3 + 5L_2$ $(S): \begin{cases} x + 2y + 3z = 2 & L_1 \\ y - 11z = -3 & L_2 \\ -60z = -14 & L_3 \end{cases}$
Etape 5	Déterminer à partir de L_3 , éventuellement la troisième inconnue puis remonter pour déterminer la deuxième puis la première inconnue	$z = \frac{-14}{-60} = \frac{7}{30}$ $y = -3 + 11 \times \frac{7}{30} = -\frac{13}{30}$ $x = 2 - 2 \times \left(-\frac{13}{30}\right) - 3 \times \frac{7}{30} = \frac{13}{6}$

$$S_{\mathbb{R}^3} = \left\{ \left(\frac{13}{6}, -\frac{13}{30}, \frac{7}{30} \right) \right\}$$

Application : **Act 6 p 122**

A faire : **Ex 18 p 128 + Ex 23 p 129**



Systèmes d'équations linéaires

Corrections d'Arnaud Bodin

Exercice 1

1. Résoudre de quatre manières différentes le système suivant (par substitution, par la méthode du pivot de Gauss, en inversant la matrice des coefficients, par la formule de Cramer) :

$$\begin{cases} 2x + y = 1 \\ 3x + 7y = -2 \end{cases}$$

2. Choisir la méthode qui vous paraît la plus rapide pour résoudre, selon les valeurs de a , les systèmes suivants :

$$\begin{cases} ax + y = 2 \\ (a^2 + 1)x + 2ay = 1 \end{cases} \quad \begin{cases} (a+1)x + (a-1)y = 1 \\ (a-1)x + (a+1)y = 1 \end{cases}$$

[Correction ▼](#) [Vidéo ■](#)

[002768]

Exercice 2

Résoudre les systèmes suivants

$$\begin{cases} x + y - z = 0 \\ x - y = 0 \\ x + 4y + z = 0 \end{cases} \quad \begin{cases} x + y + 2z = 5 \\ x - y - z = 1 \\ x + z = 3 \end{cases} \quad \begin{cases} 3x - y + 2z = a \\ -x + 2y - 3z = b \\ x + 2y + z = c \end{cases}$$

[Correction ▼](#) [Vidéo ■](#)

[001163]

Exercice 3

Trouver les solutions de

$$\begin{cases} 3x + 2z = 0 \\ 3y + z + 3t = 0 \\ x + y + z + t = 0 \\ 2x - y + z - t = 0 \end{cases}$$

[Correction ▼](#) [Vidéo ■](#)

[001178]

Exercice 4

Étudier l'existence de solutions du système :

$$\begin{cases} ax + by + z = 1 \\ x + aby + z = b \\ x + by + az = 1. \end{cases}$$

[Correction ▼](#) [Vidéo ■](#)

[003417]

Exercice 5

Discuter et résoudre suivant les valeurs des réels λ, a, b, c, d le système :

$$(S) \begin{cases} (1+\lambda)x+y+z+t &= a \\ x+(1+\lambda)y+z+t &= b \\ x+y+(1+\lambda)z+t &= c \\ x+y+z+(1+\lambda)t &= d \end{cases}$$

[Correction ▼](#) [Vidéo ■](#)

[001169]

Exercice 6 Formule d'intégration numérique

Trouver trois réels α, β, γ tels que pour tout polynôme de degré ≤ 3 on ait :

$$\int_2^4 P(x) dx = \alpha P(2) + \beta P(3) + \gamma P(4).$$

[Indication ▼](#) [Correction ▼](#) [Vidéo ■](#)

[003424]

Indication pour l'exercice 6 ▲

Écrire les polynômes sous la forme $P(x) = ax^3 + bx^2 + cx + d$. Calculer $\int_2^4 P(x) dx$ d'une part et $\alpha P(2) + \beta P(3) + \gamma P(4)$ d'autre part. L'identification conduit à un système linéaire à quatre équations, d'inconnues α, β, γ .

Correction de l'exercice 1 ▲

1. (a) **Par substitution.** La première équation s'écrit aussi $y = 1 - 2x$. On remplace maintenant y dans la deuxième équation

$$3x + 7y = -2 \implies 3x + 7(1 - 2x) = -2 \implies 11x = 9 \implies x = \frac{9}{11}.$$

On en déduit $y : y = 1 - 2x = 1 - 2\frac{9}{11} = -\frac{7}{11}$. La solution de ce système est donc le couple $(\frac{9}{11}, -\frac{7}{11})$.
N'oubliez pas de vérifier que votre solution fonctionne !

- (b) **Par le pivot de Gauss.** On garde la ligne L_1 et on remplace la ligne L_2 par $2L_2 - 3L_1$:

$$\begin{cases} 2x + y = 1 \\ 3x + 7y = -2 \end{cases} \iff \begin{cases} 2x + y = 1 \\ 11y = -7 \end{cases}$$

On obtient un système triangulaire : on en déduit $y = -\frac{7}{11}$ et alors la première ligne permet d'obtenir $x = \frac{9}{11}$.

- (c) **Par les matrices.** En terme matriciel le système s'écrit

$$AX = Y \quad \text{avec } A = \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 3 & 7 \end{pmatrix} \quad X = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \quad Y = \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \end{pmatrix}$$

On trouve la solution du système en inversant la matrice :

$$X = A^{-1}Y.$$

L'inverse d'une matrice 2×2 se calcule ainsi

$$\text{si } A = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \quad \text{alors} \quad A^{-1} = \frac{1}{ad - bc} \begin{pmatrix} d & -b \\ -c & a \end{pmatrix}$$

Il faut bien sûr que le déterminant $\det A = \begin{vmatrix} a & b \\ c & d \end{vmatrix} = ad - bc$ soit différent de 0.

Ici on trouve

$$A^{-1} = \frac{1}{11} \begin{pmatrix} 7 & -1 \\ -3 & 2 \end{pmatrix} \quad \text{et} \quad X = A^{-1} \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \end{pmatrix} = \frac{1}{11} \begin{pmatrix} 9 \\ -7 \end{pmatrix}$$

- (d) **Par les formules de Cramer.** Les formules de Cramer pour un système de deux équations sont les suivantes si le déterminant vérifie $ad - bc \neq 0$:

$$\begin{cases} ax + by = e \\ cx + dy = f \end{cases} \implies x = \frac{\begin{vmatrix} e & b \\ f & d \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} a & b \\ c & d \end{vmatrix}} \quad \text{et} \quad y = \frac{\begin{vmatrix} a & e \\ c & f \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} a & b \\ c & d \end{vmatrix}}$$

Ce qui donne ici :

$$x = \frac{\begin{vmatrix} 1 & 1 \\ -2 & 7 \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} 2 & 1 \\ 3 & 7 \end{vmatrix}} = \frac{9}{11} \quad \text{et} \quad y = \frac{\begin{vmatrix} 2 & 1 \\ 3 & -2 \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} 2 & 1 \\ 3 & 7 \end{vmatrix}} = -\frac{7}{11}$$

2. (a) Avant tout on regarde s'il existe une solution unique, c'est le cas si et seulement si le déterminant est non nul. Pour le premier système le déterminant est $\begin{vmatrix} a & 1 \\ a^2 + 1 & 2a \end{vmatrix} = a^2 - 1$ donc il y a une unique solution si et seulement si $a \neq \pm 1$.

Bien sûr toutes les méthodes conduisent au même résultat ! Par exemple par substitution, en écrivant la première ligne $y = 2 - ax$, la deuxième ligne devient $(a^2 + 1)x + 2a(2 - ax) = 1$. On en déduit que si $a \neq \pm 1$ alors $x = \frac{4a-1}{a^2-1}$ puis $y = \frac{-2a^2+a-2}{a^2-1}$.

Traisons maintenant les cas particuliers. Si $a = 1$ alors le système devient : $\begin{cases} x + y = 2 \\ 2x + 2y = 1 \end{cases}$

Mais on ne peut avoir en même temps $x + y = 2$ et $x + y = \frac{1}{2}$. Donc il n'y a pas de solution.

Si $a = -1$ alors le système devient : $\begin{cases} -x + y = 2 \\ 2x - 2y = 1 \end{cases}$ et il n'y a pas de solution.

(b) Ici le déterminant est $\begin{vmatrix} a+1 & a-1 \\ a-1 & a+1 \end{vmatrix} = (a+1)^2 - (a-1)^2 = 4a$.

Si $a \neq 0$ alors on trouve la solution unique (x, y) . Par exemple avec la formule de Cramer

$$x = \frac{\begin{vmatrix} 1 & a-1 \\ 1 & a+1 \end{vmatrix}}{4a} = \frac{1}{2a} \text{ et } y = \frac{\begin{vmatrix} a+1 & 1 \\ a-1 & 1 \end{vmatrix}}{4a} = \frac{1}{2a}.$$

Si $a = 0$ il n'y a pas de solution.

Correction de l'exercice 2 ▲

1. Remarquons que comme le système est homogène (c'est-à-dire les coefficients du second membre sont nuls) alors $(0, 0, 0)$ est une solution du système. Voyons s'il y en a d'autres. Nous faisons semblant de ne pas voir que la seconde ligne implique $x = y$ et que le système est en fait très simple à résoudre. Nous allons appliquer le pivot de Gauss en faisant les opérations suivantes sur les lignes $L_2 \leftarrow L_2 - L_1$ et $L_3 \leftarrow L_3 - L_1$:

$$\begin{cases} x + y - z = 0 \\ x - y = 0 \\ x + 4y + z = 0 \end{cases} \iff \begin{cases} x + y - z = 0 \\ -2y + z = 0 \\ 3y + 2z = 0 \end{cases}$$

On fait maintenant $L_3 \leftarrow 2L_3 + 3L_2$ pour obtenir :

$$\begin{cases} x + y - z = 0 \\ -2y + z = 0 \\ 7z = 0 \end{cases}$$

En partant de la dernière ligne on trouve $z = 0$, puis en remontant $y = 0$, puis $x = 0$. Conclusion l'unique solution de ce système est $(0, 0, 0)$.

2. On applique le pivot de Gauss $L_2 \leftarrow L_2 - L_1$ et $L_3 \leftarrow L_3 - L_1$:

$$\begin{cases} x + y + 2z = 5 \\ x - y - z = 1 \\ x + z = 3 \end{cases} \iff \begin{cases} x + y + 2z = 5 \\ -2y - 3z = -4 \\ -y - z = -2 \end{cases}$$

Puis $L_3 \leftarrow 2L_3 - L_2$ pour obtenir un système équivalent qui est triangulaire donc facile à résoudre :

$$\begin{cases} x + y + 2z = 5 \\ -2y - 3z = -4 \\ z = 0 \end{cases} \iff \begin{cases} x = 3 \\ y = 2 \\ z = 0 \end{cases}$$

On n'oublie pas de vérifier que c'est une solution du système initial.

3. On fait les opérations $L_2 \leftarrow 3L_2 + L_1$ et $L_3 \leftarrow 3L_3 - L_1$ pour obtenir :

$$\begin{cases} 3x - y + 2z = a \\ -x + 2y - 3z = b \\ x + 2y + z = c \end{cases} \iff \begin{cases} 3x - y + 2z = a \\ 5y - 7z = 3b + a \\ 7y + z = 3c - a \end{cases}$$

Puis on fait $L_3 \leftarrow 5L_3 - 7L_2$, ce qui donne un système triangulaire :

$$\begin{cases} 3x - y + 2z = a \\ 5y - 7z = 3b + a \\ 54z = 5(3c - a) - 7(3b + a) \end{cases}$$

En partant de la fin on en déduit : $z = \frac{1}{54}(-12a - 21b + 15c)$ puis en remontant cela donne

$$\begin{cases} x = \frac{1}{18}(8a + 5b - c) \\ y = \frac{1}{18}(-2a + b + 7c) \\ z = \frac{1}{18}(-4a - 7b + 5c) \end{cases}$$

Correction de l'exercice 3 ▲

On commence par simplifier le système :

- on place la ligne L_3 en première position pour le pivot de Gauss ;
- on réordonne les variables dans l'ordre : y, t, x, z pour profiter des lignes déjà simples.

$$\begin{cases} y + t + x + z = 0 \\ 3y + 3t + z = 0 \\ -y - t + 2x + z = 0 \\ 3x + 2z = 0 \end{cases}$$

On commence le pivot de Gauss avec les opération $L_2 \leftarrow L_2 - 3L_1$ et $L_3 \leftarrow L_3 + L_1$ pour obtenir :

$$\begin{cases} y + t + x + z = 0 \\ -3x - 2z = 0 \\ 3x + 2z = 0 \\ 3x + 2z = 0 \end{cases}$$

Les 3 dernières lignes sont identiques, on se ramène donc à un système avec 2 équations et 4 inconnues :

$$\begin{cases} y + t + x + z = 0 \\ 3x + 2z = 0 \end{cases}$$

Nous choisissons x et y comme paramètres, alors $z = -\frac{3}{2}x$ et $t = -x - y - z = \frac{1}{2}x - y$. Les solutions du système sont donc les

$$\left\{ (x, y, z = -\frac{3}{2}x, t = \frac{1}{2}x - y) \mid x, y \in \mathbb{R} \right\}$$

Correction de l'exercice 4 ▲

1. Pour éviter d'avoir à diviser par a on réordonne nos lignes puis on applique la méthode du pivot :

$$\begin{cases} x + by + az = 1 & L_1 \\ x + aby + z = b & L_2 \\ ax + by + z = 1 & L_3 \end{cases} \iff \begin{cases} x + by + az = 1 & L_1 \\ b(a-1)y + (1-a)z = b-1 & L_2 + L_2 - L_1 \\ b(1-a)y + (1-a^2)z = 1-a & L_3 + L_3 - aL_1 \end{cases}$$

On fait ensuite $L_3 \leftarrow L_3 + L_2$ pour obtenir un système triangulaire équivalent au système initial :

$$\begin{cases} x + by + az = 1 \\ b(a-1)y + (1-a)z = b-1 \\ (2-a-a^2)z = b-a \end{cases}$$

2. Nous allons maintenant discuter de l'existence des solutions. Remarquons d'abord que $2-a-a^2 = -(a-1)(a+2)$. Donc si $a \neq 1$ et $a \neq -2$ alors $2-a-a^2 \neq 0$ donc $z = \frac{b-a}{(a-1)(a+2)}$. On a donc trouvé la valeur de z . La deuxième ligne du système triangulaire est $b(a-1)y + (1-a)z = b-1$ on sait déjà $a-1 \neq 0$. Si $b \neq 0$ alors, en reportant la valeur de z obtenue, on trouve la valeur $y = \frac{b-1-(1-a)z}{b(a-1)}$. Puis avec la première ligne on en déduit aussi $x = 1 - by - az$.

Donc si $a \neq 1$ et $a \neq -2$ et $b \neq 0$ alors il existe une unique solution (x, y, z) .

3. Il faut maintenant s'occuper des cas particuliers.

(a) Si $a = 1$ alors notre système triangulaire devient :

$$\begin{cases} x + by + z = 1 \\ 0 = b-1 \\ 0 = b-1 \end{cases}$$

Si $b \neq 1$ il n'y a pas de solution. Si $a = 1$ et $b = 1$ alors il ne reste plus que l'équation $x + y + z = 1$. On choisit par exemple y, z comme paramètres, l'ensemble des solutions est

$$\{(1 - y - z, y, z) \mid y, z \in \mathbb{R}\}.$$

(b) Si $a = -2$ alors le système triangulaire devient :

$$\begin{cases} x + by - 2z = 1 \\ -3by + 3z = b-1 \\ 0 = b+2 \end{cases}$$

Donc si $b \neq -2$ il n'y a pas de solution. Si $a = -2$ et $b = -2$ alors le système est

$$\begin{cases} x - 2y - 2z = 1 \\ 2y + z = -1 \end{cases}$$

Si l'on choisit y comme paramètre alors il y a une infinité de solutions

$$\{(-1 - 2y, y, -1 - 2y) \mid y \in \mathbb{R}\}.$$

(c) Enfin si $b = 0$ alors la deuxième et troisième ligne du système triangulaire sont : $(1-a)z = -1$ et $(2-a-a^2)z = -a$. Donc $z = \frac{-1}{1-a} = \frac{-a}{2-a-a^2}$ (le sous-cas $b = 0$ et $a = 1$ n'a pas de solution). Dans tous les cas il n'y a pas de solution.

(d) Conclusion :

- Si $a \neq 1$ et $a \neq -2$ et $b \neq 0$, c'est un système de Cramer : il admet une unique solution.
- Si $a = 1$ et $b \neq 1$ il n'y a pas de solution (le système n'est pas compatible).
- Si $a = 1$ et $b = 1$ il y a une infinité de solutions (qui forment un plan dans $\mathbb{R}^3$).
- Si $a = -2$ et $b \neq -2$ il n'y a pas de solution.
- Si $a = -2$ et $b = -2$ il y a une infinité de solutions (qui forment une droite dans $\mathbb{R}^3$).
- Si $b = 0$ il n'y a pas de solution.

Correction de l'exercice 5 ▲

1. On commence par simplifier le système en effectuant les opérations suivantes sur les lignes : $L_1 \leftarrow L_1 - L_4$, $L_2 \leftarrow L_2 - L_4$, $L_3 \leftarrow L_3 - L_4$:

$$(S) \iff \begin{cases} \lambda x & & - & \lambda t & = & a-d \\ & \lambda y & & - & \lambda t & = & b-d \\ & & \lambda z & - & \lambda t & = & c-d \\ x + y + z + (1+\lambda)t & = & d \end{cases}$$

2. Traitons le cas particulier $\lambda = 0$. Si $\lambda = 0$ alors le système n'a des solutions que si $a = b = c = d$. Les solutions sont alors les (x, y, z, t) qui vérifie $x + y + z + t = d$. (C'est un espace de dimension 3 dans $\mathbb{R}^4$.)
3. Si $\lambda \neq 0$ alors on peut faire l'opération suivante sur la dernière ligne : $L_4 \leftarrow L_4 - \frac{1}{\lambda}L_1 - \frac{1}{\lambda}L_2 - \frac{1}{\lambda}L_3$ pour obtenir :

$$(S) \iff \begin{cases} \lambda x & & - & \lambda t & = & a-d \\ & \lambda y & & - & \lambda t & = & b-d \\ & & \lambda z & - & \lambda t & = & c-d \\ & & & (\lambda+4)t & = & d - \frac{1}{\lambda}(a+b+c-3d) \end{cases}$$

4. Cas particulier $\lambda = -4$. La dernière ligne devient $0 = a + b + c + d$. Donc si $a + b + c + d \neq 0$ alors il n'y a pas de solutions.

Si $\lambda = -4$ et $a + b + c + d = 0$ alors existe une infinité de solutions :

$$\left\{ \left(t - \frac{a-d}{4}, t - \frac{b-d}{4}, t - \frac{c-d}{4}, t \right) \mid t \in \mathbb{R} \right\}.$$

5. Cas général : $\lambda \neq 0$ et $\lambda \neq -4$. On calcule d'abord $t = \frac{1}{\lambda+4} (d - \frac{1}{\lambda}(a+b+c-3d))$ et en remplaçant par la valeur de t obtenue on en déduit les valeurs pour $x = t + \frac{1}{\lambda}(a-d), y = t + \frac{1}{\lambda}(b-d), z = t + \frac{1}{\lambda}(c-d)$. Il existe donc une solution unique :

$$\left(\frac{(\lambda+3)a-b-c-d}{\lambda(\lambda+4)}, \frac{(\lambda+3)b-a-c-d}{\lambda(\lambda+4)}, \frac{(\lambda+3)c-a-b-d}{\lambda(\lambda+4)}, \frac{(\lambda+3)d-a-b-c}{\lambda(\lambda+4)} \right).$$

Correction de l'exercice 6 ▲

Notons $P(x) = ax^3 + bx^2 + cx + d$ un polynôme de degré ≤ 3 .

1. Tout d'abord calculons l'intégrale :

$$\int_2^4 P(x) dx = \left[a \frac{x^4}{4} + b \frac{x^3}{3} + c \frac{x^2}{2} + dx \right]_2^4 = 60a + \frac{56}{3}b + 6c + 2d.$$

2. D'autre part

$$\alpha P(2) + \beta P(3) + \gamma P(4) = \alpha(8a + 4b + 2c + d) + \beta(27a + 9b + 3c + d) + \gamma(64a + 16b + 4c + d).$$

Donc

$$\alpha P(2) + \beta P(3) + \gamma P(4) = (8\alpha + 27\beta + 64\gamma)a + (4\alpha + 9\beta + 16\gamma)b + (2\alpha + 3\beta + 4\gamma)c + (\alpha + \beta + \gamma)d.$$

3. Pour avoir l'égalité $\int_2^4 P(x) dx = \alpha P(2) + \beta P(3) + \gamma P(4)$ quelque soit les coefficients a, b, c, d il faut et il suffit que

$$(8\alpha + 27\beta + 64\gamma)a + (4\alpha + 9\beta + 16\gamma)b + (2\alpha + 3\beta + 4\gamma)c + (\alpha + \beta + \gamma)d = 60a + \frac{56}{3}b + 6c + 2d$$

ce qui équivaut à

$$\begin{cases} \alpha + \beta + \gamma = 2 \\ 2\alpha + 3\beta + 4\gamma = 6 \\ 4\alpha + 9\beta + 16\gamma = \frac{56}{3} \\ 8\alpha + 27\beta + 64\gamma = 60 \end{cases}$$

De façon surprenante ce système à 3 inconnues et 4 équations a une solution unique :

$$\alpha = \frac{1}{3}, \quad \beta = \frac{4}{3}, \quad \gamma = \frac{1}{3}.$$