

## 13.4

1) Posons  $\vec{x} = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}$ . On doit avoir :

$$\vec{a} \times \vec{x} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2x_3 - 3x_2 \\ 3x_1 - x_3 \\ x_2 - 2x_1 \end{pmatrix} = \vec{b} = \begin{pmatrix} 4 \\ 5 \\ 7 \end{pmatrix}$$

Il s'agit ainsi de résoudre le système suivant :

$$\left\{ \begin{array}{rcl} -3x_2 + 2x_3 & = & 4 \\ 3x_1 - x_3 & = & 5 \\ -2x_1 + x_2 & = & 7 \end{array} \right. \cdot 2$$

En combinant les deux premières équations, on obtient :

$$\left\{ \begin{array}{rcl} 6x_1 - 3x_2 & = & 14 \\ -2x_1 + x_2 & = & 7 \end{array} \right. \cdot 3$$

Il en résulte  $0x_1 + 0x_2 = 0 = 35$  qui constitue une contradiction patente.

En conclusion, il ne peut y avoir un vecteur  $\vec{x}$  tel que  $\vec{a} \times \vec{x} = \vec{b}$ .

2) Posons  $\vec{x} = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}$ . On doit avoir :

$$\vec{a} \times \vec{x} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2x_3 - 3x_2 \\ 3x_1 - x_3 \\ x_2 - 2x_1 \end{pmatrix} = \vec{c} = \begin{pmatrix} m \\ 6 \\ 5 \end{pmatrix}$$

Il s'agit donc de résoudre le système :

$$\left\{ \begin{array}{rcl} -3x_2 + 2x_3 & = & m \\ 3x_1 - x_3 & = & 6 \\ -2x_1 + x_2 & = & 5 \end{array} \right. \cdot 2$$

En combinant les deux premières équations, on obtient :

$$\left\{ \begin{array}{rcl} 6x_1 - 3x_2 & = & m + 12 \\ -2x_1 + x_2 & = & 5 \end{array} \right. \cdot 3$$

On obtient finalement  $0x_1 + 0x_2 = 0 = m + 27$ .

Ce système ne peut être consistant que si  $m = -27$ .

Sous cette condition, le système demeure indéterminé :  $0 = 0$ .

Posons  $x_1 = t$  où  $t \in \mathbb{R}$ .

L'équation  $-2x_1 + x_2 = 5$  donne  $x_2 = 2x_1 + 5 = 2t + 5$ .

L'équation  $3x_1 - x_3 = 6$  implique  $x_3 = 3x_1 - 6 = 3t - 6$ .

On conclut à  $\vec{x} = \begin{pmatrix} t \\ 2t + 5 \\ 3t - 6 \end{pmatrix}$  où  $t \in \mathbb{R}$ .