# Savoir si c’est une base

Savoir si la matrice est diagonalisable, faire le pivot de Gauss, s’il fonctionne :

La matrice est triangulable, sinon

La matrice n’est pas triangulable

# Déterminer une base

Faire un vecteur de dimension égal à la matrice, par exemple x, y, z

Mettre l’égalité de la matrice et du vecteur, résoudre avec les bons coefficients

Remettre le vecteur initial, mettre le vecteur avec la variable ou il y a que des 0

Ensuite réécrire les deux vecteurs { V1 (mettre le vecteur) V2 (mettre le vecteur) }

# Inversion de matrice

AX = Y

Mettre sous forme de coefficients

Résoudre en trouvant les x en partant du bas des équations, c’est-à-dire trouver x1 avec l’équation du bas

Trouver ensuite les autres x en remontant

Ensuite les coefficients correspondent à la matrice inverse en remettant dans l’ordre

# Calculer le déterminant

Voir feuille