

Cours de Mathematique sur les matrices

Mendy Fatnassi

10 décembre 2020

Table des matières

1	Generalite	3
2	Somme matriciel	4
3	Produit matriciel	5
4	Matrice carre	7
4.1	Matrice Identité	7
4.2	Transposé	7
5	Resolution de systeme d'equation	8
6	Inversion de matrice	9

Chapitre 1 : Generalite

Dans un vecteur colonne ou on stock un nombre fini de valeur pouvant etre indicé par une variable entiere de type $X(x1,x2,x3)$ ou l'on stock 3 valeurs indicé par $i \in 1, 2, 3$.

Onpeuxstockerdesvaleursindicpar2parametre $Y_{i,j}$ avec i,j des entier , on utilise alors des tableau a double entrée (2 dimension) appele matrice .

Une matrice A de type $(m,n)=(\text{ligne,colonne})$ a coeficient dans R est une famille $(a_{i,j})$ avec $1 \leq i, j \leq n$.

L'ensembledesmatieresreelesdetype (m,n) *estnot* $Mm,n(R)$.

Matricecolonne : *estdutype* $Mm,1(R)$

Matriceligne : *estdutype* $M1,n(R)$

Chapitre 2 : Somme matriciel

On peut effectuer la somme de 2 matrices que si elle sont de meme type
(m_1, n_1)=(m_2, n_2) en effectuant la somme case par case.

exemple :

$\text{MatA}=(1,2,-3;4,5,6)$ et $\text{MatB}=(3,2,1;-5,2,-2)$

$\text{MatC}=\text{MatA}+\text{MatB} = (1+3,2+2,-3+1;4-5,5+2,6-2)=(4,4,-2;-1,7,4)$

Chapitre 3 : Produit matriciel

On peut multiplier une matrice par un scalaire λ .

exemple :

si $\lambda = 3$ et $Mat A = (4, 1; 7, -2)$.

$3 \times Mat A = (12, 3; 21, -6)$

Si une matrice $Mat A$ a m lignes et n colonnes et une matrice $Mat B$ a n lignes et p colonnes, alors on peut effectuer la multiplication $Mat A \times Mat B$.

plus précisément si $A \in M_{m,n}(R)$ et $B \in M_{n,p}(R)$ alors $AB \in M_{m,p}(R)$.

exemple :

$Mat A = (1, 2; -1, 0; 1, 3; -2, -1)$ (4 lignes, 2 colonnes)

$Mat B = (1, 2, -1, 0; 0, 3, -2, 1; 0, 0, 2, 1)$ (3 lignes, 4 colonnes)

$Mat C = Mat A \times Mat B = (-2, -1; -7, -5; 0, 7)$

1^{ère} ligne : $(1x1 + 2x(-1) + (-1)x1 + 0x(-2)) = -2$ et $(1x2 + 2x0 + (-1)x3 + 0x(-1)) = -1$

et ainsi de suite pour remplir le reste de la matrice C .



produit_matriciel.png

Le produit de matrices n'est pas commutatif.

Si on multiplie une matrice colonne $A \in M_{m,1}(R)$ par une matrice ligne $B \in M_{1,n}(R)$, on obtient alors $AB \in M_{m,n}(R)$.
Si on multiplie une matrice carrée $(3,3) M_{3,3}(R)$ par une matrice colonne à 3 composantes $M_{3,1}(R)$, on obtient une matrice colonne $M_{3,1}(R)$.

Chapitre 4 : Matrice carre

Une matrice carre de taille n est du type $M_{n,n}$ avec $n \in \mathbb{N}$ et $n \neq 0$.

4.1 Matrice Identité

Une matrice identité est une matrice carré avec des 1 sur sa diagonale et les autres coef sont a 0. Elle est noté I_n .

La matrice I_n est commutative avec les autres matrice carré de taille n . $A \cdot I_n = I_n \cdot A$. Multiplier par I_n revient a multiplier par 1 (on ne fait rien)

Si la diagonale a des coefficients autre que 1 il s'agit d'une matrice diagonale. Les matrices diagonale de meme taille commutent entre elles.

4.2 Transposé

Dans certaine cas on a besoins de permuter les lignes et les colonnes on effectue alors une transposition.

La transposé d'une matrice se note $Mat A^t$.

exemple :

$Mat A = (1, 2, 3; 4, 5, 6)$ sa transposé est $Mat A^t = (1, 4; 2, 5; 3, 6)$

Chapitre 5 : Résolution de système d'équation

Lorsqu'on a un système à 3 équations et 3 inconnus (x,y,z) on peut utiliser des règles pour trouver une (des) solution de l'équation.

Règles, on a le droit de :

- Permuter 2 lignes
- Multiplier une équation par un réel non-nul
- Ajouter un multiple réel d'une équation à une autre

Chapitre 6 : Inversion de matrice

Dans certain cas une matrice carré $A \in M_n(R)$ est inversible, dans ce cas la matrice inverse de A est notée A^{-1} . On a alors $A \times A^{-1} = In$. Quand le système a exactement 1 solution, l'égalité matricielle $AX = V$ a exactement 1 solution.

Dans ce cas la matrice est inversible et l'on peut multiplier les 2 membres par A^{-1} , ce qui donne :

$$A^{-1}AX = A^{-1}V \Rightarrow InX = A^{-1}V \Rightarrow X = A^{-1}V. \text{ si l'on sait calculer } A^{-1} \text{ on trouve directement } X.$$

Pour inverser il existe différentes méthodes :

– La formule théorique "classique" repose sur le déterminant mais demande beaucoup d'opération.

– La méthode du pivot de Gauss : Cela consiste à juxtaposer les matrices A et In , on applique le pivot de gauche à droite et l'