

L'algèbre linéaire est un outil essentiel pour toutes les branches des mathématiques, en particulier lorsqu'il s'agit de modéliser puis résoudre numériquement des problèmes issus de divers domaines : des sciences physiques ou mécaniques, des sciences du vivant, de la chimie, de l'économie, des sciences de l'ingénieur... Cette exemple introductif permet de présenter les **différentes représentations** de l'objet mathématique système d'équations linéaires.

### Exemple

Problème : la somme des tailles d'un fils et du père est de 2,5 mètres. La différence de tailles est de 0,5 mètres. Quel est la taille du fils ?

#### Modélisation :

Soit l'inconnue  $x$  représentant la taille du fils et l'inconnue  $y$  représentant la taille du père.

La somme est 2,5 donc  $x + y = 2,5$ .

La différence est 0,5 donc  $y - x = 0,5$ .

Ainsi on cherche  $x$  et  $y$  vérifiant le système  $(S)$  :

$$(S) \quad \begin{cases} x + y &= 2,5 \\ -x + y &= 0,5 \end{cases}$$

## I Système d'équations

### A Résolution algébrique

Pour déterminer l'ensemble des solutions  $x$  et  $y$  vérifiant ce système, une idée est de découpler par itérations les dépendances entre les inconnues dans les équations par combinaison ou élimination. A chaque itération, ces deux opérations transforment un système d'équations en un autre équivalent (ayant les mêmes solutions).

L'application à l'exemple introductif est :

1. pour éliminer  $x$  de la ligne 2, on ajoute à la ligne 2 la ligne 1 :

$$\begin{cases} x + y &= 2,5 \\ 2y &= 3 \end{cases}$$

2. pour déterminer  $y$ , on divise la ligne 2 par 2 :

$$\begin{cases} x + y &= 2,5 \\ y &= 1,5 \end{cases}$$

3. pour éliminer  $y$  de la ligne 2, on soustraie à la ligne 1 la ligne 2 :

$$\begin{cases} x &= 1 \\ y &= 1,5 \end{cases}$$

Ainsi l'ensemble des solution est l'unique solution  $(1, 1,5)$  car ce dernier système d'équations est équivalent au premier.

Cette approche sera l'objet du chapitre système d'équations linéaires.

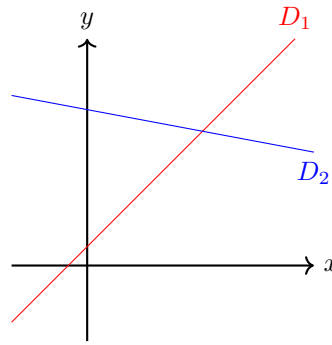
### B Résolution géométrique

Le système équation :

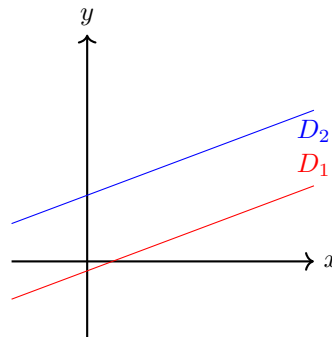
$$(S) \quad \begin{cases} x + y &= 2,5 & (D_1) \\ -x + y &= 0,5 & (D_2) \end{cases}$$

est constitué de deux équations de deux droites  $D_1$  et  $D_2$ . Trois cas se présentent alors :

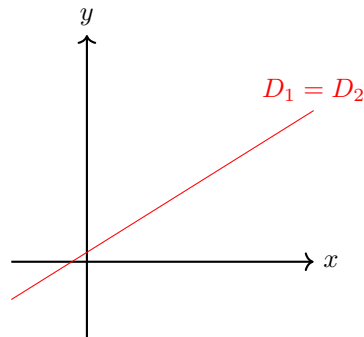
1. Si les droites  $D_1$  et  $D_2$  ne sont pas parallèles, alors elle s'intersecte en un unique point et le système  $(S)$  a une unique solution.



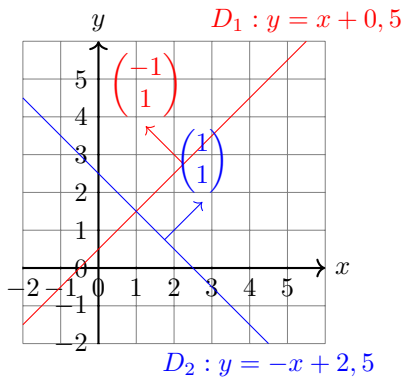
2. Si les droites  $D_1$  et  $D_2$  sont parallèles et non confondues, alors elle ne s'intersecte pas et le système  $(S)$  n'a pas de solution.



3. Si les droites  $D_1$  et  $D_2$  sont parallèles et confondues, alors elle s'intersecte en une infinité de points et le système  $(S)$  a une infinité de solutions.



Dans notre exemple, comme les vecteurs normaux aux deux droites  $\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$  et  $\begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix}$  ne sont pas colinéaires, les deux droites ne sont pas parallèles et donc admettent un unique point d'intersection.



Ainsi l'ensemble des solution admet une unique solution. Par lecture graphique, l'unique solution est  $(1, 1, 5)$ . La notion de vecteurs normaux sera l'objet du chapitre espaces préhilbertiens.

## II Matricielle

On sait résoudre par de simples opérations algébriques une équation linéaire à une inconnue. Par exemple, pour l'équation  $2x + 1 = 5$ , on additionne l'opposé de 1, soit  $-1$

$$2x + 1 + (-1) = 5 + (-1)$$

ce qui donne  $2x = 4$ , puis on multiplie par l'inverse de 2, ce qui donne  $x = 2$ .

Une idée est de transformer le système de deux équations à deux inconnues à une équation à une inconnue. Cette transformation est une abstraction sur la nature des coefficients et des variables des équations : de **réels** à **tableaux de nombres**.

Ainsi, l'équation équivalente au système d'équations linéaires est :

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2,5 \\ 0,5 \end{pmatrix}$$

Autrement dit, on

$$A \times X = B$$

avec  $A = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix}$ ,  $X = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$  et  $B = \begin{pmatrix} 2,5 \\ 0,5 \end{pmatrix}$ .

La matrice  $\begin{pmatrix} 1 & 1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix}$  est inversible, c'est à dire qu'il existe une matrice  $A^{-1} = \begin{pmatrix} \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix}$  telle que, en multipliant, par  $A^{-1}$  les deux membres de l'équation  $A \times X = B$ , on obtient :

$$X = A^{-1}B$$

$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2,5 \\ 0,5 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1,5 \end{pmatrix}.$$

Par identification, l'ensemble des solutions est de nouveau l'unique solution  $x = 1$  et  $y = 1,5$ . L'étude des matrices sera faite dans le prochain chapitre.

## III Espace vectoriel

Une idée est de transformer ce système de deux équations à deux inconnues en un système d'une équation à deux inconnues. Soit,

$$x \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} + y \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2,5 \\ 0,5 \end{pmatrix}.$$

Il s'agit de déterminer  $x, y$  afin d'exprimer  $\begin{pmatrix} 2,5 \\ 0,5 \end{pmatrix}$  comme combinaison linéaire des vecteurs  $\begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}$  et  $\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$  (voir animation GeoGebra <https://www.geogebra.org/m/shsawcqc>). D'un point de vue mathématiques, on se pose trois questions :

1. **Existence** : la famille est **génératrice** de  $\mathbb{R}^2$ , c'est à dire pour tout vecteur de  $\mathbb{R}^2$  il existe un couple  $(x, y)$  tel que ce vecteur s'exprime comme combinaison linéaire de  $\begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}$  et  $\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ . Cela est vrai, en particulier pour le vecteur  $\begin{pmatrix} 2,5 \\ 0,5 \end{pmatrix}$ . Avec GeoGebra, on trouve la couple  $(x = 1, y = 1,5)$ .

2. **Unicité** : la famille est **libre**, , c'est à dire si un vecteur de  $\mathbb{R}^2$  s'exprime comme combinaison linéaire de  $\begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}$  et  $\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$  alors cette combinaison est unique. Cela est vrai, en particulier pour le vecteur  $\begin{pmatrix} 2, 5 \\ 0, 5 \end{pmatrix}$ , on ne peut pas trouver un autre couple que  $(x = 1, y = 1, 5)$ .
3. **Existence** et **Unicité** : les vecteurs  $\begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}$  et  $\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$  forment une **base** de  $\mathbb{R}^2$ , c'est à dire que pour tout vecteur de  $\mathbb{R}^2$  il existe un unique couple  $(x, y)$  tel que ce vecteur s'exprime comme combinaison linéaire de  $\begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}$  et  $\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ . Cela est vrai, en particulier pour le vecteur  $\begin{pmatrix} 2, 5 \\ 0, 5 \end{pmatrix}$ . On a ainsi l'existence et l'unicité de la solution

L'étude des combinaisons linéaires sera fait dans le chapitre espaces vectoriels.

## IV Application linéaire