

## 5/ Résolution des systèmes linéaires

(1)

### Définition :

Un système linéaire est un système d'équations linéaires à  $n$  équations et  $n$  inconnus et donné par le système suivant :

$$(*) \quad \begin{cases} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1n}x_n = b_1 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \dots + a_{2n}x_n = b_2 \\ \vdots \\ a_{n1}x_1 + a_{n2}x_2 + \dots + a_{nn}x_n = b_n \end{cases}$$

où les  $a_{ij} \in \mathbb{R}$  pour  $1 \leq i, j \leq n$  et  $b_i \in \mathbb{R}$  pour  $1 \leq i \leq n$  et les  $x_i$  sont des inconnus

Le système (\*) peut s'écrire sous la forme  $AX = B$  où

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \dots & a_{nn} \end{pmatrix} \in M_n(\mathbb{R}) \text{ une matrice d'ordre } n$$

$$X = \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} \text{ et } B = \begin{pmatrix} b_1 \\ \vdots \\ b_n \end{pmatrix}$$

### 5.1 / Résolution du système (\*) par l'inversion de la matrice

$$\text{Le système } (*) \Leftrightarrow AX = B$$

Si  $A$  est inversible alors le système (\*) admet une seule solution qui est

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

Exemple : on veut résoudre le système 
$$\begin{cases} x + 3y = 1 \\ 2y + 4z = -1 \\ x - 3y - z = 4 \end{cases} \quad (S)$$

$$(S) \Leftrightarrow AX = B \text{ avec}$$

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 2 & 4 \\ 1 & -3 & -1 \end{pmatrix} \text{ et } X = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \text{ et } B = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 4 \end{pmatrix}$$

1/ Déterminons  $A^{-1}$

$$\text{on a } \det A = \begin{vmatrix} 1 & 4 \\ -3 & -2 \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} 0 & 1 \\ 2 & 4 \end{vmatrix} = 8 \neq 0 \text{ donc } A \text{ est inversible}$$

$$\tilde{A} = \begin{pmatrix} + \begin{vmatrix} 2 & 4 \\ -3 & -1 \end{vmatrix} & - \begin{vmatrix} 0 & 4 \\ 1 & -2 \end{vmatrix} & + \begin{vmatrix} 0 & 2 \\ 1 & -3 \end{vmatrix} \\ - \begin{vmatrix} 0 & 1 \\ -3 & -1 \end{vmatrix} & + \begin{vmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{vmatrix} & - \begin{vmatrix} 1 & 0 \\ 1 & -3 \end{vmatrix} \\ + \begin{vmatrix} 0 & 1 \\ 2 & 4 \end{vmatrix} & - \begin{vmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 4 \end{vmatrix} & + \begin{vmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 2 \end{vmatrix} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 10 & 4 & -2 \\ -3 & -2 & 3 \\ -2 & -4 & 2 \end{pmatrix} \quad (2)$$

$$\Rightarrow {}^t \tilde{A} = \begin{pmatrix} 10 & -3 & -2 \\ 4 & -2 & -4 \\ -2 & 3 & 2 \end{pmatrix} \Rightarrow A^{-1} = \frac{1}{\det A} {}^t \tilde{A} = \frac{1}{8} \begin{pmatrix} 10 & -3 & -2 \\ 4 & -2 & -4 \\ -2 & 3 & 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{5}{4} & -\frac{3}{8} & -\frac{1}{4} \\ \frac{1}{2} & -\frac{1}{4} & -\frac{1}{2} \\ -\frac{1}{4} & \frac{3}{8} & \frac{1}{4} \end{pmatrix}$$

2) En déduire la solution de (S)

$$(S) \Leftrightarrow A \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 4 \end{pmatrix} \Leftrightarrow A^{-1} A \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = A^{-1} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 4 \end{pmatrix}$$

$$\Leftrightarrow \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = A^{-1} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 4 \end{pmatrix} \quad \text{car } A^{-1} A = I_3 \text{ matrice unité.}$$

$$\Leftrightarrow \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{5}{4} & -\frac{3}{8} & -\frac{1}{4} \\ \frac{1}{2} & -\frac{1}{4} & -\frac{1}{2} \\ -\frac{1}{4} & \frac{3}{8} & \frac{1}{4} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{5}{4} \times 1 - \frac{3}{8} \times (-1) - \frac{1}{4} \times 4 \\ \frac{1}{2} \times 1 - \frac{1}{4} \times (-1) - \frac{1}{2} \times 4 \\ -\frac{1}{4} \times 1 + \frac{3}{8} \times (-1) + \frac{1}{4} \times 4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{5}{8} \\ -\frac{5}{4} \\ \frac{3}{8} \end{pmatrix}$$

alors 
$$\begin{cases} x = \frac{5}{8} \\ y = -\frac{5}{4} \\ z = \frac{3}{8} \end{cases}$$

5-2 / Résolution du système (\*) par la méthode de Cramer

le système (\*)  $\Leftrightarrow A X = B$  avec  $A = \begin{pmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{n1} & \dots & a_{nn} \end{pmatrix}$ ,  $X = \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$  et  $B = \begin{pmatrix} b_1 \\ \vdots \\ b_n \end{pmatrix}$

Définissons la matrice ~~adjointe~~  $A_j$  d'ordre  $n$  par

$$A_j = \begin{pmatrix} a_{11} & \dots & a_{1,j-1} & b_1 & a_{1,j+1} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & \dots & a_{2,j-1} & b_2 & a_{2,j+1} & \dots & a_{2n} \\ \vdots & & \vdots & \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{n1} & \dots & a_{n,j-1} & b_n & a_{n,j+1} & \dots & a_{nn} \end{pmatrix}$$

$A_j$  est la matrice obtenue en remplaçant la  $j^{\text{ème}}$  colonne de  $A$  par la colonne du second membre  $B$ .

La règle de Cramer va nous permettre de calculer la solution du système, dans le cas où  $\det A \neq 0$ , en fonction des déterminants des matrices  $A$  et  $A_j$ .

### Théorème: Règle de Cramer

Soit  $AX = B$  un système de  $n$  équations et  $n$  inconnues

Si  $\det A \neq 0$ , alors l'unique solution  $(x_1, \dots, x_n)$  du système est donnée par:

$$x_1 = \frac{\det A_1}{\det A}, \quad x_2 = \frac{\det A_2}{\det A}, \quad \dots, \quad x_n = \frac{\det A_n}{\det A}.$$

Exemple: Considérons le système 
$$\begin{cases} x + 2z = 6 \\ -3x + 4y + 6z = 30 \\ -x - 2y + 3z = 8 \end{cases}$$

On a  $A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 2 \\ -3 & 4 & 6 \\ -1 & -2 & 3 \end{pmatrix}$ ,  $B = \begin{pmatrix} 6 \\ 30 \\ 8 \end{pmatrix}$

alors  $A_1 = \begin{pmatrix} 6 & 0 & 2 \\ 30 & 4 & 6 \\ 8 & -2 & 3 \end{pmatrix}$ ;  $A_2 = \begin{pmatrix} 1 & 6 & 2 \\ -3 & 30 & 6 \\ -1 & 8 & 3 \end{pmatrix}$  et  $A_3 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 6 \\ -3 & 4 & 30 \\ -1 & -2 & 8 \end{pmatrix}$

On a  $\det A = 44$ ;  $\det A_1 = -40$ ;  $\det A_2 = 72$  et  $\det A_3 = 152$

La solution est alors:

$$x = \frac{\det A_1}{\det A} = \frac{-40}{44} = -\frac{10}{11}, \quad y = \frac{\det A_2}{\det A} = \frac{72}{44} = \frac{18}{11} \quad \text{et} \quad z = \frac{\det A_3}{\det A} = \frac{152}{44} = \frac{38}{11}$$