

Algèbre linéaire - Résumé

Mahel Coquaz

Semestre de printemps 2025

Contents

1	Calcul matriciel	5
1.1	Opérations matricielles	5
1.1.1	Addition de matrices	5
1.1.2	Multiplication scalaire	5
1.1.3	Produit matriciel	6
1.1.4	Propriétés	6
1.2	Opérations et matrices élémentaires	6
1.2.1	Opérations élémentaires	6
1.3	Rang, déterminant et décomposition colonne-ligne	7
1.3.1	Rang et déterminant	7

Introduction

Ce qui suit se veut être un résumé du cours d'Algèbre pour MàN (PREPA-032) donné au semestre de printemps 2025 à l'EPFL. Le contenu de ce cours ne m'appartient pas et est quasiment intégralement extrait du cours des Professeurs Mathieu Huruguen, Simon Bossoney et Sacha Friedli qui l'ont enseigné. J'ai cependant modifié des formulations et ajouté des notes lorsqu'il me semblait pertinent de le faire.

Ce résumé/polycopié n'est pas exempt d'erreurs, si vous en trouvez une, vous pouvez me contacter sur mon adresse EPFL mahel.coquaz@epfl.ch ou via le repo GitHub <https://github.com/hotwraith/LectureNotes>.

Le repository GitHub est aussi où se trouvent les dernières versions des fichiers PDFs et \LaTeX pour ce cours (et éventuellement d'autres).

Enfin (et surtout) l'algèbre linéaire est une matière où la visualisation des concepts peut permettre d'avoir une bien meilleure intuition, comme ce résumé se concentre sur l'aspect calculatoire je ne peux que vous recommander de visionner les vidéos **Essence of linear algebra** de 3Blue1Brown pour vous faire une meilleure intuition des concepts abordés.

Notations

Dans ce résumé les notations suivantes seront utilisées sauf mention du contraire:

- Les matrices seront dénotées par une lettre majuscule (A, B, C, \dots)
- Les éléments de ces matrices seront dénotés par une lettre grecque avec ij la ligne et colonne de position de l'élément ($\alpha_{ij}, \beta_{ij}, \gamma_{ij}, \dots$)
- $\text{rg}(A)$ = rang de la matrice A . $\dim(A)$ = dimension de la matrice A . $\det(A)$ = déterminant de la matrice A .
- Les constantes quelconques appartenant à \mathbb{R} seront **en général** dénotées par λ ou k .
- \hat{i} et \hat{j} sont les vecteurs unitaires de la base canonique, $\hat{i} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$, $\hat{j} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$

Chapter 1

Calcul matriciel

1.1 Opérations matricielles

Définition d'une matrice Une matrice est un tableau de taille $\mathbf{n} \times \mathbf{p}$ ¹ avec \mathbf{n} le nombre de **lignes** et \mathbf{p} le nombre de **colonnes**.

Exemple avec $\mathbf{n} = \mathbf{p} = 2$:

$$\begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$$

On dénote un élément quelconque position de la matrice par α_{ij} avec **i sa ligne** et **j sa colonne**. Exemple: a est l'élément α_{11} et b l'élément α_{12} .

1.1.1 Addition de matrices

Soit deux matrices A et B de **même taille** $\mathbf{n} \times \mathbf{p}$.

$$\begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} a' & b' \\ c' & d' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a + a' & b + b' \\ c + c' & d + d' \end{pmatrix}$$

Formant une nouvelle matrice C composés d'éléments γ_{ij} .

Soit pour tout élément $\gamma_{ij} \in C$, la nouvelle matrice on a:

$$\gamma_{ij} = \alpha_{ij} + \beta_{ij}$$

1.1.2 Multiplication scalaire

Soit une matrice A d'éléments α_{ij} et un scalaire $\lambda \in \mathbb{R}$ et C notre matrice de résultat composés des éléments γ_{ij} .

$$\lambda A = C$$

$$\lambda \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \lambda a & \lambda b \\ \lambda c & \lambda d \end{pmatrix}$$

Soit tous les éléments $\in C$:

$$\gamma_{ij} = \lambda \times \alpha_{ij}$$

¹On utilise aussi $\mathbf{m} \times \mathbf{n}$ dans certaines notations.

1.1.3 Produit matriciel

Soit trois matrices A, B et C respectivement composées des éléments α_{ij} , β_{ij} , γ_{ij} , on a:

$$A \cdot B = C$$

$$\begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} a' & b' \\ c' & d' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} aa' + bc' & ab' + bd' \\ ca' + dc' & cb' + dd' \end{pmatrix}$$

On note qu'il faut que A, de taille $m \times n$, et B de taille $n \times p$ pour que la multiplication soit possible (avec m et $p \in \mathbb{R}$) Ou de manière générale:

$$\gamma_{ij} = \sum_{k=1}^n \alpha_{ik} \beta_{kj}$$

et on obtient une matrice C de taille $\mathbf{m} \times \mathbf{p}$.

1.1.4 Propriétés

- $A + B = B + A$ (commutativité)
- $A + (B + C) = (A + B) + C$ (associativité)
- $A \cdot (B + C) = A \cdot B + A \cdot C$ (distributivité)
- $A \cdot (B \cdot C) = (A \cdot B) \cdot C$

1.2 Opérations et matrices élémentaires

1.2.1 Opérations élémentaires

Soit A une matrice de taille $n \times p$, d'éléments α_{ij} , de colonnes C_i et de lignes L_j .

Sur les lignes L_j

- $L_j \leftrightarrow L_k$ ($j \neq k$)
- $L_j \leftarrow \lambda L_j$ ($\lambda \neq 0$)
- $L_j \leftarrow L_j + \lambda L_k$ ($\lambda \in \mathbb{R}, j \neq k$)

Ces opérations ne changent **pas** l'ensemble de solutions de $A\vec{x} = \vec{b}$. Elles sont dites **inversibles**.

Sur les colonnes C_i

- $C_i \leftrightarrow C_k$ ($j \neq k$)
- $C_i \leftarrow \lambda C_i$ ($\lambda \neq 0$)
- $C_i \leftarrow C_i + \lambda C_k$ ($\lambda \in \mathbb{R}, j \neq k$)

Ces **opérations élémentaires** sont la base de la méthode de Gauss pour résoudre des systèmes linéaires: **l'échelonnement**.

1.3 Rang, déterminant et décomposition colonne-ligne

1.3.1 Rang

Lors d'une application linéaire représentée par une matrice A on appelle **rang**(A) = **dim**(**Im**(A)).

Le rang de A (ou sa dimension image) représente l'ensemble des possibilités après une application linéaire. Il est représenté par le **nombre de pivots** restants après l'échelonnement d'une matrice.

Un exemple:

On prend A de taille 2×2 et de $\text{rg}(A) = 2$. Pour un \vec{x} quelconque $A\vec{x}$ sera représenté sur un plan de dimension 2.

Une application linéaire représente une transformation de l'espace d'origine vers un nouvel espace. Celui-ci peut-être au mieux de même dimension que la matrice d'origine, au pire de rang 0 (l'espace se contracte en un point: l'origine $(0, 0)$).

Exemple avec $\text{rg}(A) = 1$:

$$A \cdot I_2 = ?$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 4 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 4 \end{pmatrix}$$

Ici les colonnes de la matrice I_2 représentent les vecteurs de la base canonique \hat{i} et \hat{j} auxquels on applique l'application linéaire A .

On remarque qu'après coup $\hat{i} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix}$ et $\hat{j} = \lambda \hat{i}$ avec $\lambda = 2$. Par conséquent l'ensemble représentable est devenu une ligne et non plus un plan ($\mathbb{R}_2 \rightarrow \mathbb{R}_1$).

1.3.2 Déterminant

Propriétés

- Le déterminant n'est pas affecté par les opérations élémentaires sur les lignes/colonnes.
- Multiplier une ligne de la matrice A par $\lambda \in \mathbb{R} \rightarrow \lambda \cdot \det(A)$
- Échanger deux lignes ou deux colonnes ($L_i \leftrightarrow L_k$ ou $C_i \leftrightarrow C_k$) revient à changer le signe du déterminant.
- Le déterminant $\det(A)$ représente dans \mathbb{R}_2 la multiplication de l'aire causée par l'application linéaire A , et dans \mathbb{R}_3 la multiplication du volume.
- $\det(AB) = \det(A) \cdot \det(B)$
- Si $\det(A) \neq 0$ alors A possède une matrice inverse A^{-1} qui satisfait $AA^{-1} = A^{-1}A = I_n$

Déterminant d'une matrice 2×2 Le déterminant d'une matrice 2×2 s'écrit de la manière suivante:

$$\det \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} = ad - bc$$

Note de lecture:

- $\det(A) = 0 \iff \text{rg}(A) \leq 1$
- $\det(A) \neq 0 \iff \text{rg}(A) = 2$

Comme nous sommes dans \mathbb{R}_2 un déterminant $= 0$ signifie que tous les points de notre espace ont été "écrasés" sur une ligne (\mathbb{R}_1) ou un point (l'origine), donc l'aire du parallépipède formés par les vecteurs d'une matrice quelconque est forcément nulle (vecteurs colinéaires). Si on a encore une aire après l'application linéaire alors notre $\text{rg}(A) = 2$ car on peut encore former un parallépipède.

Déterminant d'une matrice 3×3

$$\det(A) = \det \begin{pmatrix} a & b & c \\ d & e & f \\ g & h & i \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned} \Rightarrow \det(A) &= a \cdot \det \begin{pmatrix} e & f \\ h & i \end{pmatrix} - b \cdot \det \begin{pmatrix} d & f \\ g & i \end{pmatrix} + c \cdot \det \begin{pmatrix} d & e \\ g & h \end{pmatrix} \\ &\Rightarrow \det(A) = a \cdot (ei - fh) - b \cdot (di - fg) + c \cdot (dh - eg) \end{aligned}$$

² ou

$$\begin{aligned} \Rightarrow \det(A) &= a \cdot \det \begin{pmatrix} e & f \\ h & i \end{pmatrix} - d \cdot \det \begin{pmatrix} b & c \\ h & i \end{pmatrix} + g \cdot \det \begin{pmatrix} b & c \\ e & f \end{pmatrix} \\ &\Rightarrow \det(A) = a \cdot (ei - fh) - d \cdot (bi - ch) + g \cdot (bf - ce) \end{aligned}$$

³ Le signe du coefficient est déterminé par la logique suivante:

$$\begin{pmatrix} + & - & + \\ - & + & - \\ + & - & + \end{pmatrix}$$

²Développement par colonnes.

³Développement par lignes.